GE VERNOVA

M60 Motorschutz

Bedienungsanleitung der UR-Serie

M60 Version: 7.2x

Bedienungsanleitung Art.-Nr.: 1601-0292-AA2 (GEK-119585A)

E83849
LISTED
IND.CONT. EQ.
52TL

DISTRIBUTED NETWORK PROTOCOL level 2 dnp PASSED Level Two Conformance Tested

REGISTERED ISO 9001

WORLDWIDE 10 YEAR WARRANTY

Copyright © 2025 GE Vernova. Alle Rechte vorbehalten.

Überarbeitung 7.2x der Bedienungsanleitung für den M60 Motorschutz der UR-Serie.

FlexLogic, FlexElement, FlexCurve, FlexAnalog, FlexInteger, FlexState, EnerVista, CyberSentry, HardFiber, Digital Energy, Multilin und GE Vernova sind Marken oder eingetragene Marken von GE Vernova.

Der Inhalt dieses Handbuchs ist Eigentum von GE Vernova. Diese Dokumentation wird basierend auf einer Lizenz zur Verfügung gestellt und darf weder ganz noch teilweise ohne die Genehmigung von GE Vernova vervielfältigt werden. Der Inhalt dieses Handbuches dient nur zu Informationszwecken und kann ohne vorherige Bekanntgabe geändert werden.
Artikelnummer: 1601-0292-AA2 (September 2014)

1. ERSTE SCHRITTE

1.1 WICHTIGE VORGEHENSWEISEN
1.1.1 VORSICHTSMAßNAHMEN UND WARNUNGEN 1-1
1.1.2 INSPEKTIONSVERFAHREN 1-2

1.2 UR-ÜBERSICHT
1.2.1 EINFÜHRUNG IN DAS UR 1-3
1.2.2 HARDWAREARCHITEKTUR 1-3
1.2.3 SOFTWAREARCHITEKTUR 1-4

1.3 ENERVISTA UR SETUP SOFTWARE
1.3.1 SYSTEMANFORDERUNGEN 1-5
1.3.2 INSTALLATION 1-5
1.3.3 KONFIGURIEREN DES M60 ZUM ZUGRIFF AUF SOFTWARE 1-7
1.3.4 VERWENDEN DER SCHNELLVERBINDUNGSFUNKTION 1-10
1.3.5 HERSTELLEN EINER VERBINDUNG ZUM GERÄT M60 1-15
1.3.6 EINRICHTEN VON CYBERSENTRY UND ÄNDERN DES STANDARDPASSWORTS 1-16

1.4 UR-HARDWARE
1.4.1 INSTALLATION UND VERDRAHTUNG 1-18
1.4.2 KOMMUNIKATION 1-18
1.4.3 FRONTDISPLAY 1-18

1.5 BEDIENUNG DES SCHUTZGERÄTES
1.5.1 BEDIENFRONT TASTENFELD 1-19
1.5.2 MENÜFÜHRUNG 1-19
1.5.3 MENÜHIERARCHIE 1-19
1.5.4 SCHUTZGERÄT FREISCHALTEN 1-20
1.5.5 SCHUTZGERÄTEKENNWÖRTER 1-20
1.5.6 FLEXLOGIC-ANPASSUNG 1-20
1.5.7 INBETRIEBNAHME 1-21

2. PRODUKTBESCHREIBUNG

2.1 EINFÜHRUNG
2.1.1 ÜBERSICHT 2-1
2.1.2 SICHERHEIT 2-3
2.1.3 IEC 870-5-103-PROTOKOLL 2-8

2.2 BESTELLCODES
2.2.1 ÜBERSICHT 2-9
2.2.2 BESTELLCODES MIT HERKÖMMLICHEN STROM- UND SPANNUNGSWANDLERN 2-9
2.2.3 BESTELLCODES MIT PROZESSBUSMODULEN 2-12
2.2.4 AUSTAUSCHMODULE 2-16

2.3 TECHNISCHE DATEN
2.3.1 SCHUTZELEMENTE 2-18
2.3.2 PARAMETRIERBARE FUNKTIONEN 2-22
2.3.3 ÜBERWACHUNG 2-23
2.3.4 MESSUNG 2-23
2.3.5 EINGÄNGE 2-24
2.3.6 STROMVERSORGUNG 2-25
2.3.7 AUSGÄNGE 2-26
2.3.8 KOMMUNIKATION 2-27
2.3.9 DIREKTGERÄTE COMMUNICATION 2-28
2.3.10 UMGEBUNGSBEDINGUNGEN 2-29
2.3.11 TYPPRÜFUNGEN 2-29
2.3.12 PRODUKTIONSTESTS 2-30
2.3.13 ZULASSUNGEN 2-30
2.3.14 WARTUNG 2-30

3. HARDWARE

3.1 BESCHREIBUNG
3.1.1 SCHALTTAFELAUSSCHNITT 3-1
3.1.2 KLEMMENANORDNUNG 3-7

3.2 VERDRAHTUNG

3.2.1 TYPISCHE VERDRAHTUNG 3-9
3.2.2 SPANNUNGSFESTIGKEIT 3-10
3.2.3 STEUERSTROM 3-10
3.2.4 STROM-/SPANNUNGSWANDLERMODULE 3-11
3.2.5 PROZESSBUSMODULE 3-13
3.2.6 DIGITALEINGÄNGE UND AUSGANGSKONTAKTE 3-13
3.2.7 EIN-/AUSGÄNGE FÜR MESSUMFORMER 3-22
3.2.8 RS232-FRONTSEITIGE SCHNITTSTELLE 3-23
3.2.9 CPU-KOMMUNIKATIONS-PORTS 3-24
3.2.10 IRIG-B 3-27

3.3 DIREKTEINGANGS- UND -AUSGANGS-KOMMUNIKATION

3.3.1 BESCHREIBUNG 3-28
3.3.2 LICHTLEITER: LED- UND ELED-SENDER 3-30
3.3.3 LASER 3-31
3.3.4 G.703-SCHNITTSTELLE 3-31
3.3.5 RS422-SCHNITTSTELLE 3-35
3.3.6 RS422- UND LICHTLEITER-SCHNITTSTELLE 3-38
3.3.7 G.703- UND LICHTLEITER-SCHNITTSTELLE 3-39
3.3.8 IEEE C37.94-SCHNITTSTELLE 3-39
3.3.9 C37.94SM-SCHNITTSTELLE 3-42

4. BENUTZEROBERFLÄCHEN

4.1 ENERVISTA UR SETUP-SOFTWARESCHNITTSTELLE

4.1.1 EINFÜHRUNG 4-1
4.1.2 ERSTELLEN EINER STANDORTLISTE 4-1
4.1.3 ENERVISTA UR SETUPÜBERSICHT 4-1
4.1.4 ENERVISTA UR SETUP-HAUPTFENSTER 4-3

4.2 ERWEITERTE FUNKTIONEN VON ENERVISTA UR SETUP

4.2.1 EINSTELLUNGSVORLAGEN 4-5
4.2.2 SICHERN UND SPERREN VON FLEXLOGIC-GLEICHUNGEN 4-10
4.2.3 RÜCKVERFOLGBARKEIT DER EINSTELLUNGSDATEI 4-12
4.2.4 AUTOMATISCHER KONFIGURATOR 4-14

4.3 FRONTPLATTENSCHNITTSTELLE

4.3.1 BEDIENFRONT 4-15
4.3.2 LED-ANZEIGEN 4-16
4.3.3 BENUTZERDEFINIERTE KENNZEICHNUNG VON LEDS 4-19
4.3.4 DISPLAY 4-25
4.3.5 TASTENFELD 4-25
4.3.6 LEISTUNGSSCHALTERSTEUERUNG 4-26
4.3.7 MENÜS 4-27
4.3.8 ÄNDERN VON EINSTELLUNGEN 4-29

5. EINSTELLUNGEN

5.1 ÜBERSICHT

5.1.1 EINSTELLUNGEN 5-1
5.1.2 EINFÜHRUNG IN DIE ELEMENTE 5-4
5.1.3 EINFÜHRUNG IN DIE WECHSELSPANNUNGSQUELLEN 5-5

5.2 PRODUKTEINRICHTUNG

5.2.1 SICHERHEIT 5-9
5.2.2 ANZEIGEEIGENSCHAFTEN 5-25
5.2.3 LEEREN DER GERÄT-AUFZEICHNUNGEN 5-27
5.2.4 KOMMUNIKATION 5-28
5.2.5 MODBUS-BENUTZERZUORDNUNG 5-67
5.2.6 ECHTZEITUHR 5-67
5.2.7 BENUTZERPROGRAMMIERBARER FEHLERBERICHT 5-73
5.2.8 STÖRSCHREIBER 5-74
5.2.9 DATENLOGGER 5-76
5.2.10 PARAMETRIERBARE LEDS 5-78
5.2.11 BENUTZERPROGRAMMIERBARE SELBSTTESTS 5-81
5.2.12 STEUERUNGS-DRUCKTASTEN 5-82
5.2.13 BENUTZERPROGRAMMIERBARE TASTER 5-84

5.2.14 FLEX-STATUSPARAMETER 5-89
5.2.15 PARAMETRIERBARE DISPLAYANZEIGEN 5-90
5.2.16 DIREKTEINGÄNGE/-AUSGÄNGE 5-92
5.2.17 SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNG 5-100
5.2.18 INSTALLATION 5-101

5.3 ENTFERNTE RESSOURCEN

5.3.1 KONFIGURATION VON ENTFERNTEN RESSOURCEN 5-102

5.4 SYSTEMEINRICHTUNG

5.4.1 STR- UND SPG- WANDLER 5-103
5.4.2 STROMNETZ 5-105
5.4.3 SIGNALQUELLEN 5-106
5.4.4 MOTOR 5-108
5.4.5 LEISTUNGSSCHALTER 5-111
5.4.6 TRENNER 5-115
5.4.7 FLEXCURVES 5-118

5.5 FLEXLOGIC

5.5.1 EINFÜHRUNG IN FLEXLOGIC 5-125
5.5.2 FLEXLOGIC-REGELN 5-137
5.5.3 FLEXLOGIC-AUSWERTUNG 5-138
5.5.4 FLEXLOGIC-BEISPIEL 5-138
5.5.5 FLEXLOGIC-GLEICHUNGS-EDITOR 5-143
5.5.6 FLEXLOGIC TIMER 5-143
5.5.7 FLEXELEMENTS 5-144
5.5.8 NICHT VOLATILE VERRIEGELUNGEN 5-148

5.6 PARAMETERSÄTZE

5.6.1 ÜBERSICHT 5-149
5.6.2 PARAMETERSATZ 5-149
5.6.3 MOTOR 5-150
5.6.4 STATOR- DIFFERENTIALSCHUTZ 5-183
5.6.5 LEISTUNG 5-187
5.6.6 PHASENSTROM 5-193
5.6.7 NEUTRALLEITERSTROM 5-198
5.6.8 ERDSTROM 5-205
5.6.9 LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER 5-212
5.6.10 SPANNUNGSELEMENTE 5-222

5.7 STEUER FUNKTIONEN

5.7.1 ÜBERSICHT 5-230
5.7.2 AUSLÖSE-MATRIX 5-230
5.7.3 PARAMETERSÄTZE 5-232
5.7.4 WAHLSCHALTER 5-234
5.7.5 UNTER-FREQUENZ 5-240
5.7.6 ÜBERFREQUENZ 5-241
5.7.7 MOTOR-STARTÜBERWACHUNG 5-242
5.7.8 REDUZIERTER SPANNUNGSSTART 5-245
5.7.9 DIGITALELEMENTE 5-247
5.7.10 DIGITALZÄHLER 5-251
5.7.11 ÜBERWACHUNGSELEMENTE 5-253

5.8 EINGÄNGE UND AUSGÄNGE

5.8.1 DIGITALEINGÄNGE 5-265
5.8.2 VIRTUELLE EINGÄNGE 5-267
5.8.3 KONTAKTAUSGÄNGE 5-268
5.8.4 VIRTUELLE AUSGÄNGE 5-271
5.8.5 EXTERNE GERÄTE 5-271
5.8.6 ENTFERNTE EINGÄNGE 5-272
5.8.7 ENTFERNTE DOPPELMELDUNGSEINGÄNGE 5-273
5.8.8 ENTFERNTE AUSGÄNGE 5-274
5.8.9 ZURÜCKSETZEN 5-275
5.8.10 DIREKTEINGÄNGE UND -AUSGÄNGE 5-275
5.8.11 EINGÄNGE UND AUSGÄNGE DER SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNG 5-278
5.8.12 IEC 61850 GOOSE-ANALOGE 5-280
5.8.13 IEC 61850 GOOSE-GANZZAHLEN 5-282

5.9 EINGÄNGE UND AUSGÄNGE FÜR MESSUMFORMER

5.9.1 DC MA-EINGÄNGE 5-283
5.9.2 TEMPERATURSENSOREN-EINGÄNGE 5-284

5.9.3 TEMPERATURSENSOREN-EINGÄNGE 5-287
5.9.4 DC MA-AUSGÄNGE 5-291

5.10 TEST
5.10.1 TESTMODUS 5-295
5.10.2 KONTAKTEINGÄNGE ERZWINGEN 5-296
5.10.3 KONTAKTAUSGÄNGE ERZWINGEN 5-297

6. ISTWERTE

6.1 ÜBERSICHT
6.1.1 ISTWERTE – MENÜ 6-1

6.2 STATUS
6.2.1 MOTOR 6-3
6.2.2 DIGITALEINGÄNGE 6-3
6.2.3 VIRTUELLE EINGÄNGE 6-4
6.2.4 ENTFERNTE EINGÄNGE 6-4
6.2.5 ENTFERNTE DOPPELPUNKTSTATUSEINGÄNGE 6-4
6.2.6 SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNG EINGÄNGE 6-5
6.2.7 KONTAKTAUSGANG 6-5
6.2.8 VIRTUELLE AUSGÄNGE 6-6
6.2.9 EXTERNE GERÄTE 6-6
6.2.10 DIGITAL ZÄHLER 6-7
6.2.11 WAHL SCHALTER 6-7
6.2.12 FLEX ZUSTÄNDE 6-7
6.2.13 ETHERNET 6-8
6.2.14 SYNCHRONISIEREN DER ECHTZEITUHR 6-8
6.2.15 DIREKT EINGÄNGE 6-9
6.2.16 DIREKT GERÄTE STATUS 6-9
6.2.17 IEC 61850 GOOSE-GANZZAHLEN 6-10
6.2.18 EGD PROTOKOLLSTATUS 6-10
6.2.19 SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNGSKANAL TESTS 6-11
6.2.20 STATUS DER VERBLEIBENDEN VERBINDUNGSZEIT 6-11
6.2.21 PARALLEL REDUNDANCY PROTOKOLL (PRP) 6-12

6.3 MESSUNG
6.3.1 MESSKONVENTIONEN 6-13
6.3.2 STATOR-DIFFERENTIALSCHUTZ 6-16
6.3.3 MOTOR 6-17
6.3.4 QUELLEN 6-17
6.3.5 EMPFINDLICHER LEISTUNGSRICHTUNGSSCHUTZ 6-21
6.3.6 DEFEKTER ROTORSTAB 6-22
6.3.7 NACHLAUF FREQUENZ 6-23
6.3.8 FLEXELEMENTS 6-23
6.3.9 IEC 61580 GOOSE-ANALOGWERTE 6-24
6.3.10 MESSUMFORMER EINGÄNGE UND AUSGÄNGE 6-24

6.4 PROTOKOLLE
6.4.1 PARAMETRIEBARE FEHLERBERICHTE 6-25
6.4.2 START-DATEN 6-25
6.4.3 ERFAHRUNGSDATEN MOTOR 6-26
6.4.4 EREIGNIS PROTOKOLLE 6-27
6.4.5 STÖRSCHREIBER 6-28
6.4.6 DATENLOGGER 6-28

6.5 GERÄTEINFORMATIONEN
6.5.1 MODELLINFOS 6-29
6.5.2 FIRMWARE VERSIONEN 6-29

7. BEFEHLE UND ZIELE

7.1 BEFEHLE
7.1.1 BEFEHLSMENÜ 7-1
7.1.2 VIRTUELLE EINGÄNGE 7-1
7.1.3 LEEREN VON PROTOKOLLEN 7-2
7.1.4 EINSTELLEN VON DATUM UND UHRZEIT 7-2
7.1.5 SCHUTZGERÄTEWARTUNG 7-3

7.1.6 SICHERHEIT 7-4
7.1.7 ZIELMENÜ 7-4
7.1.8 ZIELMELDUNGEN 7-4
7.1.9 GERÄTESELBSTTESTS 7-5

8. INBETRIEBNAHME

8.1 TEST
8.1.1 TESTEN VON UNTERFREQUENZ- UND ÜBERFREQUENZELEMENTEN 8-1

9. WARTUNG

9.1 MODULE
9.1.1 MODUL AUSTAUSCHEN 9-1

9.2 BATTERIEN
9.2.1 BATTERIE ERSETZ 9-3
9.2.2 ENTSORGEN DER BATTERIE 9-5

A. FLEXANALOG- UND FLEXINTEGER-PARAMETER

A.1 PARAMETERLISTE
A.1.1 FLEXANALOG-ELEMENTE A-1
A.1.2 FLEXINTEGER-ELEMENTE A-11

B. MODBUS-KOMMUNIKATION

B.1 MODBUS-RTU-PROTOKOLL
B.1.1 EINFÜHRUNG B-1
B.1.2 PHYSISCHE EBENE B-1
B.1.3 DATENVERBINDUNGSSCHICHT B-1
B.1.4 CRC-16-ALGORITHMUS B-3

B.2 MODBUS-FUNKTIONSCODES
B.2.1 UNTERSTÜTZTE FUNKTIONSCODES B-4
B.2.2 LESEN VON ISTWERTEN ODER EINSTELLUNGEN (FUNKTIONSCODE 03/04H) B-4
B.2.3 AUSFÜHREN DES VORGANGS (FUNKTIONSCODE 05H) B-5
B.2.4 SPEICHERN EINER EINZELNEN EINSTELLUNG (FUNKTIONSCODE 06H) B-5
B.2.5 SPEICHERN VERSCHIEDENER EINSTELLUNGEN (FUNKTIONSCODE 10H) B-6
B.2.6 FEHLERMELDUNG B-6

B.3 DATEIÜBERTRAGUNGEN
B.3.1 EMPFANGEN VON SCHUTZGERÄTEDATEIEN ÜBER MODBUS B-7
B.3.2 VORGEHENSWEISE BEIM MODBUS-KENNWORT B-8

B.4 ADRESSLISTE
B.4.1 MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR B-9
B.4.2 DATENFORMATE B-77

C. IEC 61850-KOMMUNIKATION

C.1 ÜBERSICHT
C.1.1 EINFÜHRUNG C-1
C.1.2 KOMMUNIKATIONSPROFILE C-1

C.2 ORGANISATION DER SERVERDATEN
C.2.1 ÜBERSICHT C-3
C.2.2 GGIO1: DIGITALE STATUSWERTE C-3
C.2.3 GGIO2: DIGITALE KONTROLLWERTE C-3
C.2.4 GGIO3: DIGITALER STATUS UND ANALOGE WERTE AUS GOOSE-DATEN C-3
C.2.5 GGIO4: ALLGEMEINE ANALOGE MESSWERTE C-3
C.2.6 MMXU: ANALOGE MESSWERTE C-4

C.2.7 SCHUTZ UND WEITERE LOGISCHE KNOTEN C-5

C.3 SERVERFUNKTION UND -KONFIGURATION
C.3.1 GEPUFFERTE/UNGEPUFFERTE BERICHTSERSTELLUNG C-7
C.3.2 DATEIÜBERTRAGUNG C-7
C.3.3 ZEITSTEMPEL UND SCANS C-7
C.3.4 NAME EINES LOGISCHEN GERÄTS C-7
C.3.5 STANDORT C-8
C.3.6 NAMENSPRÄFIXE FÜR LOGISCHEN KNOTEN C-8
C.3.7 VERBINDUNGSDAUER C-8
C.3.8 NICHT-IEC-61850-DATEN C-8
C.3.9 KOMMUNIKATIONS-SOFTWAREDIENSTPROGRAMME C-8

C.4 GENERIC SUBSTATION EVENT SERVICES: GSSE UND GOOSE
C.4.1 ÜBERSICHT C-9
C.4.2 GSSE-KONFIGURATION C-9
C.4.3 FESTE GOOSE C-9
C.4.4 KONFIGURIERBARES GOOSE C-10
C.4.5 ETHERNET-MAC-ADRESSE FÜR GSSE/GOOSE C-12
C.4.6 GSSE-ID- UND GOOSE-ID-EINSTELLUNGEN C-12

C.5 IEC 61850-IMPLEMENTIERUNG ÜBER ENERVISTA UR SETUP
C.5.1 ÜBERSICHT C-13
C.5.2 KONFIGURIEREN VON IEC 61850-EINSTELLUNGEN C-15
C.5.3 INFORMATIONEN ZU ICD-DATEIEN C-16
C.5.4 ERSTELLEN EINER ICD-DATEI MIT ENERVISTA UR SETUP C-20
C.5.5 INFORMATIONEN ZU SCD-DATEIEN C-20
C.5.6 IMPORTIEREN EINER SCD-DATEI MIT ENERVISTA UR SETUP C-23

C.6 ACSI-KONFORMITÄT
C.6.1 GRUNDLEGENDE ACSI-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG C-25
C.6.2 KONFORMITÄTSERKLÄRUNG ZU ACSI-MODELLEN C-25
C.6.3 KONFORMITÄTSERKLÄRUNG ZU ACSI-DIENSTEN C-26

C.7 LOGISCHE KNOTEN
C.7.1 LOGISCHE KNOTEN – TABELLE C-29

D. IEC 60870-5-103-KOMMUNIKATION

D.1 IEC 60870-5-103
D.1.1 ÜBERSICHT D-1
D.1.2 FAKTOR- UND OFFSET-BERECHNUNG FÜR MESSWERTÜBERTRAGUNG D-1
D.1.3 DOKUMENT ZUR INTEROPERABILITÄT D-2

E. IEC 60870-5-104-KOMMUNIKATION

E.1 IEC 60870-5-104 PROTOKOLL
E.1.1 DOKUMENT ZUR INTEROPERABILITÄT E-1
E.1.2 PUNKTLISTE E-10

F. DNP-KOMMUNIKATION

F.1 GERÄTEPROFILSPEZIFIKATION
F.1.1 DNP V3.00-GERÄTEPROFIL F-1
F.1.2 TABELLE FÜR DIE IMPLEMENTIERUNG F-4

F.2 DNP-DATENPUNKTLISTE
F.2.1 BINÄREINGANGSPUNKTE F-12
F.2.2 BINÄR- UND STEUERGERÄTAUSGANG F-13
F.2.3 ZÄHLER F-14
F.2.4 ANALOGEINGÄNGE F-15

G. RADIUS-SERVER

G.1 RADIUS-SERVER-KONFIGURATION
G.1.1 RADIUS-SERVER-KONFIGURATION G-1

H. VERSCHIEDENES

H.1 ÄNDERUNGSNOTIZ

H.1.1 REVISIONSVERLAUF H-1
H.1.2 ÄNDERUNGEN AM M60 HANDBUCH H-2

H.2 ABKÜRZUNGEN

H.2.1 STANDARDABKÜRZUNGEN H-5

INDEX

Nehmen Sie anhand dieses Kapitels die erstmalige Einrichtung von Ihrem neuen M60 Motorschutz durch.

1.1.1 VORSICHTSMAßNAHMEN UND WARNUNGEN

Um Sach- und Personenschäden sowie Betriebsunterbrechungen zu vermeiden, müssen Sie sich zunächst mit sämtlichen Sicherheitshinweisen in diesem Dokument vertraut machen, bevor Sie versuchen, das Gerät zu installieren oder zu verwenden.

In diesem Dokument finden die folgenden Sicherheitssymbole Verwendung.

Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zum Tod oder zu schwerer Verletzung führt.

Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zum Tod oder zu schwerer Verletzung führen könnte.

Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zu leichter oder mittelschwerer Verletzung führen könnte.

Weist auf Praktiken hin, bei denen keine Gefahr von Personenschäden besteht.

a) ALLGEMEINE VORSICHTSMAßNAHMEN UND WARNUNGEN

Die folgenden allgemeinen Sicherheitsvorsichtsmaßregeln und Warnhinweise sind zu beachten.

Sicherstellen, dass sämtliche Verbindungen zum Produkt korrekt hergestellt werden, um die Gefahr von Stromschlägen und/oder Brandentwicklung (beispielsweise durch den Anschluss einer Hochspannung führenden Leitung an Niederspannungsklemmen) zu minimieren.

Sämtliche in diesem Handbuch aufgeführten Anforderungen beachten (angemessener Leitertyp und -querschnitt, Klemmenanregungsdrehmoment, Spannungs- und Strombelastbarkeit, angemessene Isolierung, bei der externen Verdrahtung zu beachtende Abstände zwischen Hoch- und Niederspannungskreisen usw.).

Das Gerät nur für den vorgesehenen Verwendungszweck einsetzen.

Im Interesse maximaler Sicherheit bei Betrieb und Wartung des Geräts sicherstellen, dass alle Erdungsverbindungen einwandfrei sind.

Sicherstellen, dass die an das Gerät angelegte Steuerspannung, und die Spannungseingänge den auf dem Typenschild des Schutzgerätes angegebenen technischen Daten entsprechen. Keine die festgelegten Grenzwerte überschreitenden Ströme oder Spannungen anlegen.

Der Betrieb des Geräts ist qualifiziertem Personal vorbehalten. Dieses Personal muss mit sämtlichen Sicherheitsvorsichtsmaßnahmen und Warnungen in diesem Handbuch sowie den nationalen, regionalen, branchen- und werkspezifischen Sicherheitsvorschriften bestens vertraut sein.

Im Inneren des Netzteils, an den Geräteverbindungen zu Strom- und Spannungswandlern sowie an den Klemmen für Steuer- und Testkreise können gefährliche Spannungen anliegen. Vor der Aufnahme von Arbeiten an dem Gerät sicherstellen, dass alle Quellen derartiger Spannungen ordnungsgemäß isoliert sind.

An den Sekundärwicklungen von unter Spannung stehenden Stromwandlern können gefährliche Spannungen anliegen. Vor dem Herstellen oder Lösen von Verbindungen zu den Stromwandler-Eingangsklemmen des Geräts sicherstellen, dass die Sekundärwicklungen des Stromwandlers kurzgeschlossen sind.

Bei Tests mit sekundärseitig angeschlossenen Geräten sicherstellen, dass keine anderen Spannungs- oder Stromquellen an derartige Geräte angeschlossen sind und dass die Befehle zum Auslösen und Einschalten der Leistungsschalter oder anderer Schaltvorrichtungen galvanisch getrennt sind, sofern diese nicht für das Testverfahren benötigt werden und dies in den entsprechenden Branchen-/Werksverfahrensweisen so festgelegt ist.

Wird das Gerät für die Steuerung von Primäranlagen wie Leistungsschaltern, Trennern und anderen Schaltvorrichtungen eingesetzt, müssen alle Steuerkreise vom Gerät zu den Primäranlagen galvanisch getrennt sein, solange Personal an oder in der Umgebung dieser Primäranlagen arbeitet, um eine unbeabsichtigte Ansteuerung durch dieses Gerät zu verhindern.

Für die galvanische Trennung von der Netzspannung ist eine externe Abschaltvorrichtung zu verwenden.

VORSICHT **LED-Sender sind entsprechend IEC 60825-1 hinsichtlich des Grenzwerts zugänglicher Strahlung (AEL, Accessible Emission Limit) als der Klasse 1M zugehörig klassifiziert. Produkte der Klasse 1M werden als sicher für das ungeschützte Auge angesehen. Nicht direkt mit optischen Instrumenten in den Lichtstrahl blicken.**

HINWEIS Dieses Produkt ist hinsichtlich seiner Emissionspegel als Produkt der Klasse A eingestuft und für die Verwendung in industriellen Umgebungen (Kraftwerke, Umspannwerke) vorgesehen. Nicht in unmittelbarer Nachbarschaft von in Klasse B eingestuften Produkten einsetzen.

1.1.2 INSPEKTIONSVERFAHREN

1. Die Verpackung des Schutzgerätes öffnen und das Gerät auf mechanische Beschädigungen überprüfen.
2. Kontrollieren Sie anhand der Informationen auf dem Typenschild auf der Rückseite des Gerätes, dass das bestellte Gerätemodell korrekt geliefert wurde. Die Modellnummer finden Sie oben rechts.

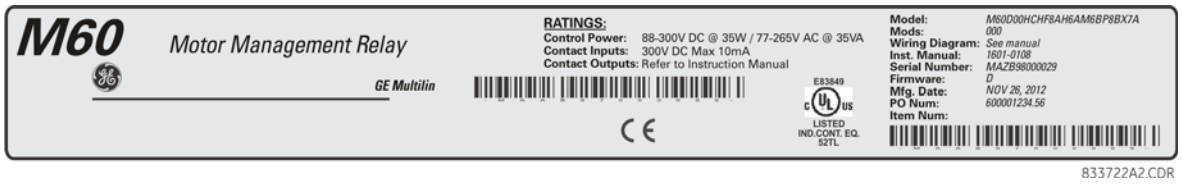


Abbildung 1–1: TYPENSCHILD AUF DER RÜCKSEITE (BEISPIEL)

3. Stellen Sie sicher, dass die folgenden Komponenten mitgeliefert wurden:
   - Bedienungsanleitung (sofern bestellt)
   - GE EnerVista™-DVD (enthält die EnerVista UR Setup-Software sowie Anleitungen im PDF-Format)
   - Montageschrauben
4. Liegen offensichtliche mechanische Beschädigungen vor oder fehlt eine der aufgeführten Komponenten, nehmen Sie bitte wie folgt, Kontakt mit GE Digital Energy auf.

KONTAKTINFORMATIONEN FÜR GE DIGITAL ENERGY UND CALL-CENTER FÜR PRODUKTUNTERSTÜTZUNG:

GE Digital Energy
650 Markland Street
Markham, Ontario
Kanada L6C 0M1

TELEFON: weltweit +1 905 927 7070
Europa/Naher Osten/Afrika +34 94 485 88 54
Nordamerika gebührenfrei 1 800 547 8629
FAX: +1 905 927 5098
E-MAIL: weltweit multilin.tech@ge.com
Europa multilin.tech.euro@ge.com
STARTSEITE: http://www.gedigitalenergy.com/multilin

Aktualisierungen für Bedienungsanleitung, Firmware und Software erhalten Sie über die Website von GE Digital Energy.

1.2.1 EINFÜHRUNG IN DAS UR

Die Schutzgeräte der GE UR-Serie sind eine neue Generation digitaler, modularer und multifunktionaler Schutzgeräte, die sich im Umspannwerk wie im Kraftwerk gleichermaßen leicht in Automationssysteme integrieren lässt.

1.2.2 HARDWAREARCHITEKTUR

a) UR-BASISAUFBAU

Das UR ist ein digitales Schutzgerät. Es besitzt eine zentrale Verarbeitungseinheit (CPU) zur Verarbeitung verschiedener Arten von Eingangs- und Ausgangssignalen. Das UR-Gerät kann über ein lokales Netzwerk (Netzwerk) mit einer Operator-Schnittstelle, einem Programmiergerät oder einem anderen UR-Gerät kommunizieren.

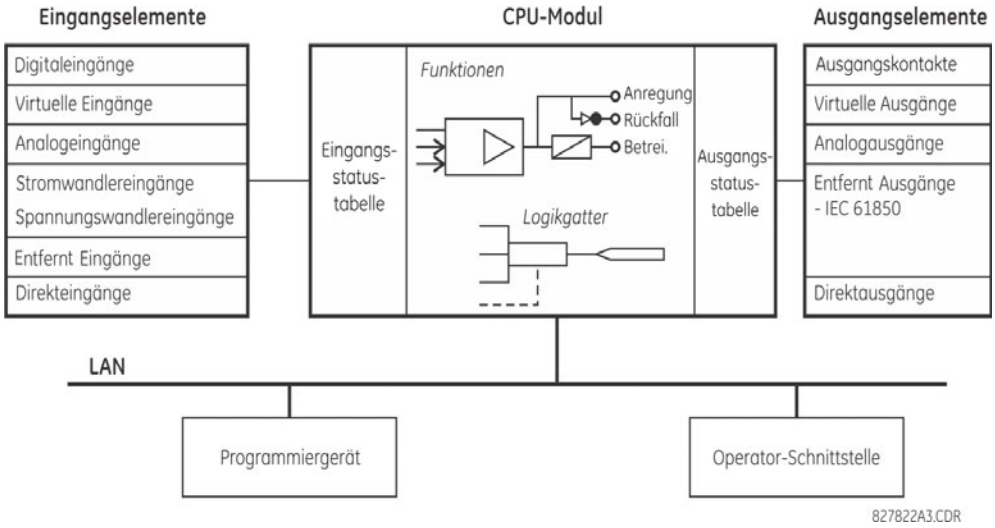


Abbildung 1–2: UR-BLOCKDIAGRAMM

Das **CPU-Modul** enthält Firmware zur Bereitstellung von Schutzfunktionen in Form logischer Algorithmen sowie als programmierbare Logik-Gates, Zeitgeber und Verriegelungen für Steuerungsfunktionen.

Eingangsfunktionen akzeptieren vielfältige analoge oder digitale Signale aus dem Feld. Das UR isoliert und konvertiert diese Signale in logische Signale, die vom Schutzgerät verwendet werden.

Ausgangsfunktionen konvertieren und trennen die vom Schutzgerät erzeugten Logiksignale in digitale oder analoge Signale, die zur Steuerung von Feldeinheiten verwendet werden.

Das Geräte und die Software sind abwärtskompatibel mit UR-Geräten.

b) UR-SIGNALTYPEN

Die **Digitaleingänge und Ausgangskontakte** sind digitale Signale, die mit Verbindungen zu fest verdrahteten Kontakten verknüpft sind. Es werden sowohl fremdspannungsversorgte als auch eigenspannungsversorgte Kontakte unterstützt.

Die **virtuellen Eingänge und Ausgänge** sind digitale Signale, die mit internen Logiksignalen der UR-Serie verknüpft sind. Virtuelle Eingänge beinhalten Signale, die von der lokalen Benutzerschnittstelle erzeugt werden. Die virtuellen Ausgänge sind Ausgänge von FlexLogic™-Gleichungen, die zur benutzerspezifischen Anpassung des Geräts dienen. Virtuelle Ausgänge können auch als virtuelle Eingänge für FlexLogic-Gleichungen dienen.

Die **Analogeingänge und -ausgänge** sind Signale, die mit Messumformern verknüpft sind, etwa Temperatursensoren (RTDs).

Die **Strom- und Spannungswandler-Eingänge** sind Signale von analogen Strom- und Spannungswandlern, die zur Überwachung von Wechselspannungsleitungen verwendet werden. Die Schutzgeräte der UR-Serie unterstützen Stromwandler mit 1 A und 5 A.

Die **entfernten Eingänge und Ausgänge** bieten eine Möglichkeit zum Austausch von Informationen über den Zustand von binären Datenpunkten zwischen entfernten Geräten der UR-Serie. Die entfernten Ausgänge haben eine Schnittstelle zu den entfernten Eingängen anderer Geräte der UR-Serie. Entfernte Ausgänge sind in IEC 61850 GSSE- und GOOSE Meldungen eingefügte FlexLogic-Operanden.

Die **Direkteingänge und -ausgänge** bieten eine Möglichkeit zum Austausch von binären Datenpunkt-Zuständen zwischen einer Anzahl intelligenter elektronischer Geräte (IEDs) der UR-Serie über eine dedizierte Lichtwellenleiterschnittstelle sowie über RS422- oder G.703-Schnittstellen. Es sind keine Netzwerkkomponenten erforderlich, da die IEDs direkt in einer Ringkonfiguration oder einer redundanten (dualen) Ringkonfiguration verbunden sind. Diese Funktion ist auf hohe Geschwindigkeit optimiert und für leitungsgebundene Schemata, verteilte Logikanwendungen oder die Erweiterung der Eingangs-/Ausgangsfunktionen eines einzelnen Gerätes gedacht.

1.2.3 SOFTWAREARCHITEKTUR

Firmware ist die im Gerät eingebettete Software. Sie ist in funktionalen Modulen konzipiert, die je nach Bedarf auf den Schutzgeräten installiert werden können. Dies wird durch objektorientierte Design- und Programmierverfahren (OOD/OOP) ermöglicht.

Objektorientierte Verfahren beinhalten die Verwendung von *Objekten* und *Klassen*. Ein Objekt ist definiert als „eine logische Einheit, die sowohl Daten enthält als auch den Code zu deren Manipulation“. Eine Klasse ist eine verallgemeinerte Form ähnlicher Objekte. Mithilfe dieser Herangehensweise lässt sich eine Schutzklasse erstellen, wobei die Schutzfunktionen als Objekte der Klasse fungieren. Dazu gehören beispielsweise Zeitüberstrom, unabhängiger Maximalstrom-Zeitschutz, Stromdifferentialschutz, Unterspannungsschutz, Überspannungsschutz sowie Unterfrequenz- und Distanzschutz. Diese Objekte bilden völlig unabhängige Softwaremodule. Dasselbe Objektklassenkonzept kann für Verbrauchsmessung, Eingangs-/Ausgangssteuerung, Softwareschnittstelle, Kommunikation oder andere funktionale Einheiten im System verwendet werden.

Die Anwendung von OOD/OOP in der Softwarearchitektur des M60 erreicht dieselben Funktionen wie die Hardwarearchitektur: Modularität, Skalierbarkeit und Flexibilität. Die Anwendungssoftware für jedes Gerät der UR-Serie (beispielsweise Abgangsschutz, Transformatorschutz, Distanzschutz) entsteht durch Kombinieren von Objekten aus den verschiedenen funktionalen Klassen. Dadurch wird eine einheitliche Schnittstelle aller Geräte der UR-Serie erreicht.

1.3.1 SYSTEMANFORDERUNGEN

Die Bedienfront des Schutzgeräts oder die EnerVista UR Setup-Software können zur Kommunikation mit dem Schutzgerät verwendet werden. Die Softwareschnittstelle ist die bevorzugte Methode zum Bearbeiten von Einstellungen und Anzeigen von Istwerten, weil der Computermonitor mehr Informationen anzeigen kann.

Für Mindest-Systemanforderungen für die EnerVista UR Setup-Software lauten wie folgt:

- Pentium 4 (Core Duo empfohlen)
- Windows XP mit Service Pack 2 (Service Pack 3 empfohlen), Windows 7 oder Windows Server 2008 Release 2 64-Bit
- 1 GB RAM (2 GB empfohlen)
- 500 MB freier Festplattenspeicher (1 GB empfohlen)
- Anzeige mit 1024 x 768 Bildpunkten (1280 x 800 empfohlen)

Die nachfolgenden Modems wurden auf Kompatibilität mit dem M60 und der EnerVista UR Setup-Software getestet:

- US Robotics extern 56K FaxModem 5686
- US Robotics extern Sportster 56K X2
- PCTEL 2304WT V.92 MDC internes Modem

1.3.2 INSTALLATION

Wenn die Anforderungen für die Verwendung der Software EnerVista UR Setup erfüllt sind, installieren Sie die Software von der GE EnerVista DVD. Sie können die UR EnerVista Software auch von http://www.gedigitalenergy.com/multilin herunterladen und installieren.

Bei der Aktualisierung von Version 7.0 oder 7.1 auf 7.2 oder neuere Versionen benötigen einige CPU-Module eine neue Boot-Version. Dazu müssen Sie diese Boot-Version in EnerVista aktualisieren, und zwar unter **Wartung** > **Firmware aktualisieren**.

So installieren Sie die Software UR EnerVista von der DVD:

1. Legen Sie die GE EnerVista DVD in das DVD-Laufwerk Ihres Computers ein.
2. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Jetzt installieren** und befolgen Sie die Anweisungen.
3. Wenn die Installation abgeschlossen ist, rufen Sie die Anwendung EnerVista Launchpad auf.
4. Klicken Sie auf den Abschnitt **IED SETUP** des Fensters **Launch Pad**.

Abbildung 1–3: EIN UR-GERÄT IM LAUNCHPAD-FENSTER HINZUFÜGEN

5. Klicken Sie im Fenster EnerVista Launch Pad auf die Schaltfläche **Add Product**, und wählen Sie das betreffende Produkt wie unten dargestellt aus. Wählen Sie die Option **Web**, um die neueste Softwareversion zu installieren, oder die Option **CD**, wenn keine Internetverbindung verfügbar ist. Klicken Sie anschließend auf die Schaltfläche **Add Now**, um eine Liste der für das Produkt verfügbaren Software zu erhalten. EnerVista Launchpad lädt die Software aus dem Internet oder von DVD und startet automatisch das Installationsprogramm.

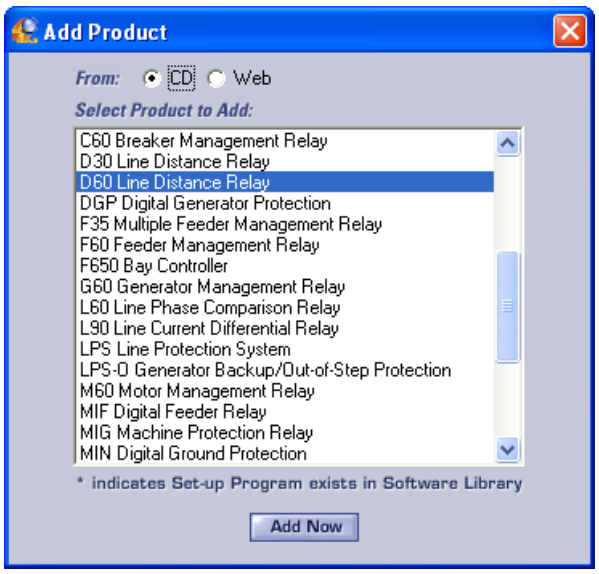


Abbildung 1–4: DEN UR-GERÄTETYP IDENTIFIZIEREN

6. Wählen Sie den vollständigen Pfad einschließlich des neuen Verzeichnisnamens für die Installation der Software EnerVista UR Setup aus.
7. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Next**, um die Installation zu beginnen. Die Dateien werden in dem angegebenen Verzeichnis installiert, und das Installationsprogramm erstellt automatisch Symbole und fügt einen Eintrag zum Startmenü von Windows hinzu.
8. Klicken Sie auf **Finish**, um die Installation abzuschließen. Das Gerät der UR-Serie wird wie gezeigt im Fenster von EnerVista Launchpad zur Liste der installierten intelligenten elektronischen Geräte (IEDs) hinzugefügt.

Abbildung 1–5: GERÄT DER UR-SERIE ZU LAUNCHPAD-FENSTER HINZUGEFÜGT

a) ÜBERSICHT

Sie können eine Fernverbindung zum M60 über dessen rückwärtige RS485- oder Ethernet-Schnittstelle zu einem Computer herstellen, auf dem die EnerVista UR Setup Software ausgeführt wird. Ferner ist auch der lokale Zugriff auf das M60 mit einem Laptop über die RS232-Schnittstelle auf der Bedienfront oder die Ethernet-Schnittstelle auf der Rückseite mithilfe der Funktion *Schnellverbindung* möglich.

- Das Konfigurieren des M60 für den Fernzugriff über die rückwärtige RS485-Schnittstelle wird im Abschnitt *Konfigurieren der seriellen Kommunikation* beschrieben.
- Das Konfigurieren des M60 für den Fernzugriff über die rückwärtige Ethernet -Schnittstelle wird im Abschnitt *Konfigurieren der Ethernet-Kommunikation* beschrieben. Bei der Bestellung muss ein Ethernet-Modul angegeben werden.
- Das Konfigurieren des M60 für den lokalen Zugriff von einem Laptop über die RS232-Schnittstelle auf der Bedienfront oder die rückwärtige Ethernet-Schnittstelle wird im Abschnitt *Verwenden der Schnellverbindungsfunktion* beschrieben.

b) KONFIGURIEREN DER SERIELLEN KOMMUNIKATION

Ein GE Multilin F485-Wandler (oder kompatibler Wandler von RS232 nach RS485) ist erforderlich. Nähere Einzelheiten sind der F485-Bedienungsanleitung zu entnehmen.

1. Schließen Sie ein serielles Kabel an die RS485-Busklemme auf der Rückseite des UR-Geräts an.
2. Wählen Sie in der EnerVista Launchpad Software auf dem Computer das Gerät „UR“ aus, um die Software zu starten.
3. Öffnen Sie das Fenster zur Geräteeinrichtung durch Klicken auf die Schaltfläche **Geräteeinrichtung**, und klicken Sie danach auf die Schaltfläche **Standort hinzufügen**, um einen neuen Standort zu definieren.
4. Geben Sie in das Feld **Standortname** einen Namen für den Standort ein. Optional können Sie auch eine kurze Beschreibung des Standorts zusammen mit der Anzeigereihenfolge der für den Standort definierten Geräte hinzufügen. Dieses Beispiel verwendet „Standort 1“ als Standortnamen. Klicken Sie auf **OK**, wenn Sie fertig sind. Der neue Standort erscheint in der linken unteren Liste des EnerVista UR Setup Fensters.
5. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Geräteeinrichtung**, und wählen Sie dann den neuen Standort aus, um das Fenster zur Geräteeinrichtung erneut zu öffnen.
6. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Gerät hinzufügen**, um das neue Gerät hinzuzufügen.
7. Geben Sie in das Feld „Gerätename“ einen Namen und (optional) eine Beschreibung des Geräts ein.

8. Wählen Sie in der Dropdown-Liste **Schnittstelle** den Eintrag „Seriell“ aus. Dadurch werden verschiedene Schnittstellenparameter angezeigt, die für die serielle Kommunikation festgelegt werden müssen.

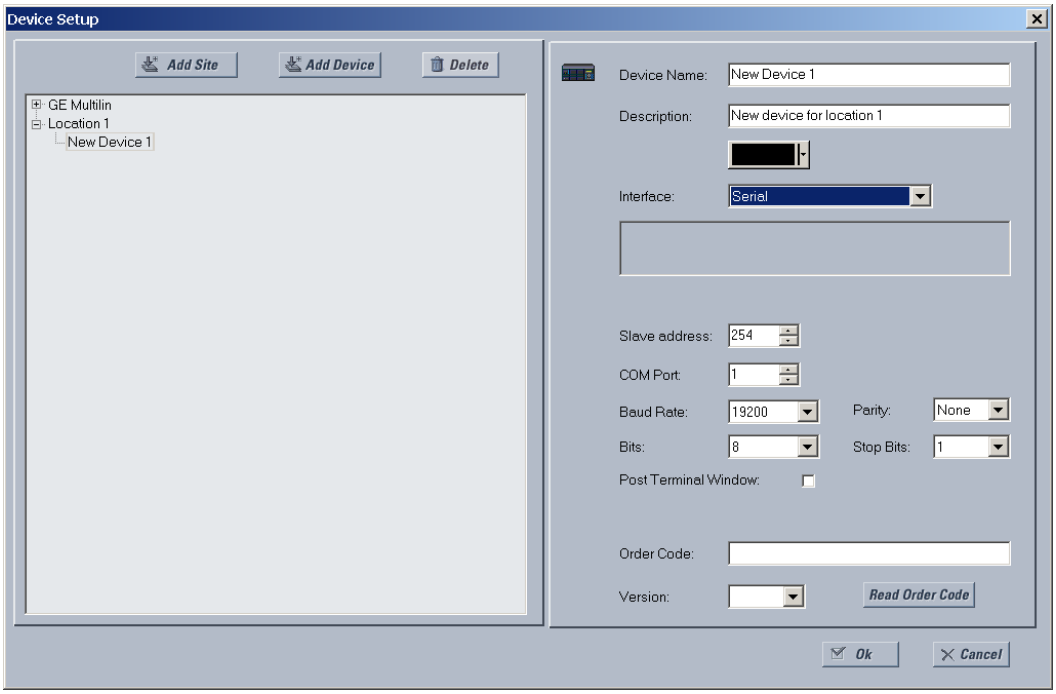


Abbildung 1–6: KONFIGURIEREN DER SERIELLEN KOMMUNIKATION

9. Öffnen Sie das Menü **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ SERIELLE SCHNITTSTELLEN**, und nehmen Sie die entsprechenden Angaben für Slave-Adresse, COM-Schnittstelle, Baudrate und Paritätseinstellungen für das Schutzgerät vor.
10. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Bestellcode lesen**, um die Verbindung zum M60 Gerät herzustellen und den Bestellcode hochzuladen. Wenn ein Kommunikationsfehler auftritt, überprüfen Sie, ob die im vorherigen Schritt mithilfe von EnerVista UR Setup eingegebenen seriellen Kommunikationswerte mit dem in der Geräteeinstellung des Schutzgerätes festgelegten Einstellwerten übereinstimmen.
11. Klicken Sie auf **OK**, wenn der Schutzgeräte-Bestellcode empfangen wurde. Das neue Gerät wird in das Fenster Standortliste (oder das Fenster Online) links oben im Hauptfenster von EnerVista UR Setup aufgenommen.

Das Gerät ist damit für die RS232-Kommunikation konfiguriert. Fahren Sie mit dem Abschnitt *Herstellen einer Verbindung zum M60* fort, um die Kommunikation zu beginnen.

c) KONFIGURIEREN DER ETHERNET-KOMMUNIKATION

Vergewissern Sie sich vor Beginn, dass das Ethernet-Netzwerkkabel richtig an die Ethernet-Schnittstelle auf der Rückseite des Schutzgerätes angeschlossen ist. Zum Einrichten des Schutzgerätes für die Ethernet-Kommunikation definieren Sie einen Standort und fügen diesem dann das Schutzgerät als Gerät hinzu. Der Computer und das UR-Gerät müssen sich im selben Subnetz befinden.

12. Wählen Sie im EnerVista Launchpad das Gerät „UR“ aus, um EnerVista UR Setup aufzurufen.
13. Öffnen Sie das Fenster zur Geräteeinrichtung durch Klicken auf die Schaltfläche **Geräteeinrichtung**, und klicken Sie dann auf die Schaltfläche **Standort hinzufügen**, um einen neuen Standort zu definieren.
14. Geben Sie in das Feld „Standortname“ den gewünschten Namen für den Standort ein. Auf Wunsch kann auch eine kurze Beschreibung des Standorts zusammen mit der Anzeigereihenfolge der für den Standort definierten Geräte hinzugefügt werden. In diesem Beispiel verwenden wir „Standort 2“ als Standortnamen. Klicken Sie auf **OK**, wenn Sie fertig sind.

15. Der neue Standort erscheint in der linken unteren Liste des EnerVista UR Setup Fensters. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Geräteeinrichtung**, und wählen danach den neuen Standort aus, um das Fenster zur Geräteeinrichtung erneut zu öffnen.
16. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Gerät hinzufügen**, um das neue Gerät hinzuzufügen.
17. Geben Sie in das Feld „Gerätename“ den gewünschten Namen und (optional) eine Beschreibung des Geräts ein.
18. Wählen Sie in der Dropdown-Liste **Schnittstelle** den Eintrag „Ethernet“ aus. Dadurch werden verschiedene Schnittstellenparameter angezeigt, die für die ordnungsgemäße Ethernet-Funktion festgelegt werden müssen.

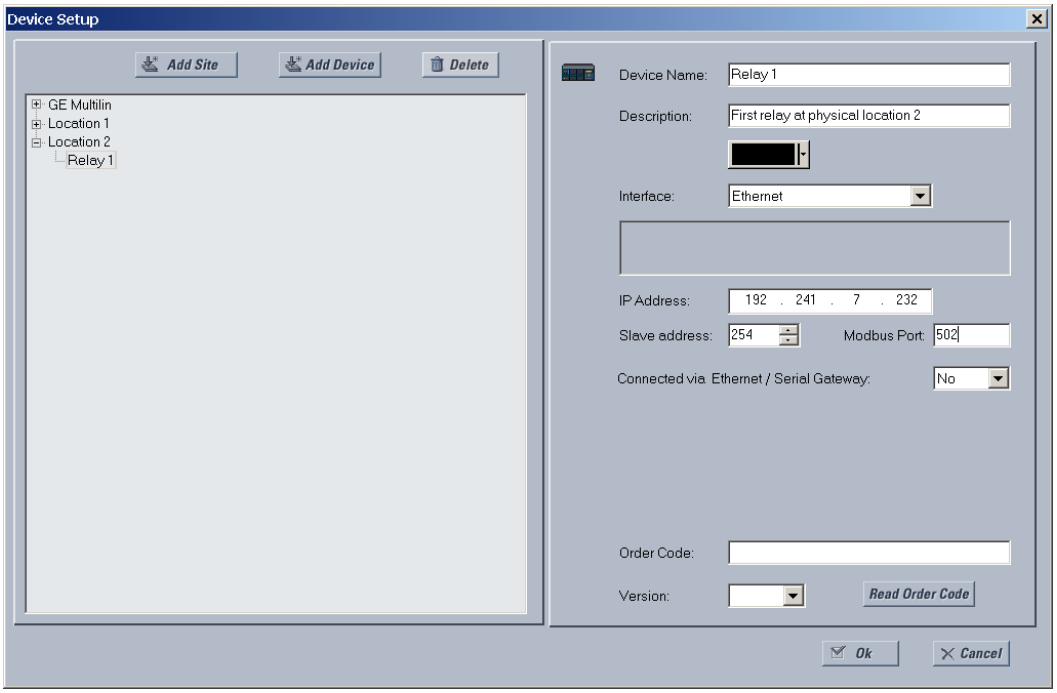


Abbildung 1–7: KONFIGURIEREN DER ETHERNET-KOMMUNIKATION

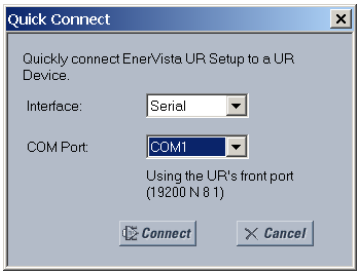
19. Geben Sie die IP-Adresse des Schutzgerätes ein, das Sie im Feld „IP-Adresse“ des Menüs **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ NETZWERK ⇨ IP-ADRESSE** festgelegt haben.
20. Öffnen Sie das Menü **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ MODBUS PROTOKOLL**, und geben Sie die Werte für die Slave-Adresse und die Modbus-Schnittstelle-Adresse ein.
21. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Bestellcode lesen**, um die Verbindung zum M60 Gerät herzustellen und den Bestellcode hochzuladen. Wenn ein Kommunikationsfehler auftritt, überprüfen Sie, ob die in den vorherigen Schritten mithilfe von EnerVista UR Setup eingegebenen seriellen Kommunikationswerte mit dem in der Geräteeinstellung des Schutzgerätes festgelegten Einstellwerten übereinstimmen.
22. Klicken Sie auf **OK**, wenn der Schutzgeräte-Bestellcode empfangen wurde. Das neue Gerät wird in das Fenster Standortliste (oder das Fenster Online) links oben im Hauptfenster von EnerVista UR Setup aufgenommen.

Das Gerät ist jetzt für die Ethernet-Kommunikation konfiguriert. Fahren Sie mit dem Abschnitt *Herstellen einer Verbindung zum M60* fort, um die Kommunikation zu beginnen.

a) VERWENDEN DER SCHNELLVERBINDUNGSFUNKTION ÜBER DEN RS232-PORT AN DER GERÄTEFRONT

Vergewissern Sie sich vor Beginn von der ordnungsgemäßen Kabelverbindung zwischen dem Computer und dem RS232-Port auf der Bedienfront mit einem 9poligen, voll durchkontaktierten RS232-Kabel.

1. Vergewissern Sie sich, dass die neueste Version der EnerVista UR Setup Software installiert ist (verfügbar von der GE EnerVista CD oder online von http://www.gedigitalenergy.com/multilin). Installieren Sie gegebenenfalls die Software anhand der Beschreibung im Abschnitt *Software-Installation*.
2. Wählen Sie im EnerVista Launchpad das Gerät „UR“ aus, um das EnerVista UR Setup aufzurufen.
3. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Schnellverbindung**, um das Dialogfeld Schnellverbindung zu öffnen.



4. Wählen Sie als Schnittstelle **Seriell** und den richtigen COM-Port aus, und klicken Sie danach auf **Verbinden**.
5. Die EnerVista UR Setup Software erzeugt einen Standort namens „Schnellverbindung“ mit einem zugehörigen Gerät, das ebenfalls den Namen „Schnellverbindung“ besitzt, und zeigt diese im linken oberen Bereich des Bildschirms an. Durch Aufklappen der Abschnitte können Sie sich Daten direkt vom M60 Gerät anzeigen lassen.

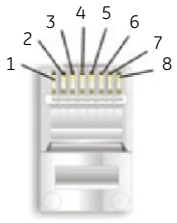
Klicken Sie bei jeder Initialisierung der EnerVista UR Setup Software auf die Schaltfläche **Schnellverbindung**, um die direkte Kommunikation mit dem M60 Gerät herzustellen. Dadurch ist sichergestellt, dass die Konfiguration der EnerVista UR Setup Software der Modellnummer des M60 entspricht.

b) VERWENDEN DER SCHNELLVERBINDUNGSFUNKTION ÜBER DIE ETHERNET-PORTS AN DER RÜCKSEITE

Um mit der Schnellverbindungsfunktion über Ethernet auf das M60 zuzugreifen, müssen Sie dem Schutzgerät zuvor über das Tastenfeld an der Bedienfront eine IP-Adresse zuweisen.

1. Drücken Sie so oft auf MENU-Taste, bis das Menü EINSTELLUNGEN angezeigt wird.
2. Navigieren Sie zu der Einstellung **EINSTELLUNGEN** ⇨ **PRODUKTEINRICHTUNG** ⇨⇩ **KOMMUNIKATION** ⇨⇩ **NETZWERK** ⇨ **IP-ADRESSE**.
3. Geben Sie eine IP-Adresse ein wie beispielsweise „1.1.1.1“, und speichern Sie den Wert mithilfe der ENTER-Taste.
4. Wählen Sie im selben Menü die Einstellung **SUBNETZ-IP-MASKE** aus.
5. Geben Sie einen Subnetz-Wert für die IP-Adresse ein wie beispielsweise „255.0.0.0“, und speichern Sie den Wert mithilfe der ENTER-Taste.

Verbinden Sie jetzt den Computer über ein gekreuztes Ethernet-Kabel (Crossover) mit dem Ethernet-Schnittstelle auf der Rückseite. Bei Bedarf finden Sie die Kontaktbelegung eines Ethernet-Crossover-Kabels in der nachfolgenden Abbildung.



END 1		
Pin	Leiterfarbe	Diagramm
1	Weiß/orange	
2	Orange	
3	Weiß/grün	
4	Blau	
5	Weiß/blau	
6	Grün	
7	Weiß/braun	
8	Braun	

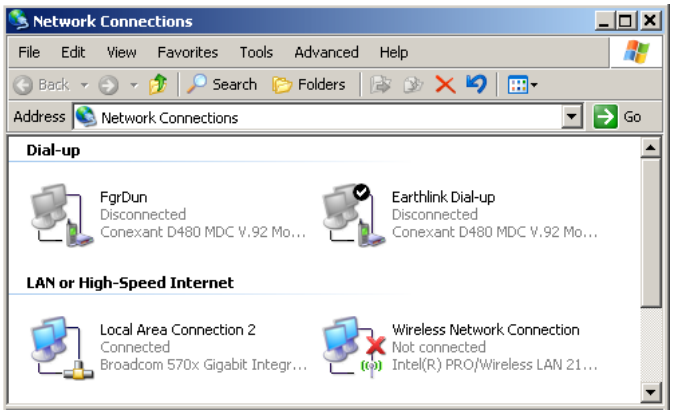
END 2		
Pin	Leiterfarbe	Diagramm
1	Weiß/grün	
2	Grün	
3	Weiß/orange	
4	Blau	
5	Weiß/blau	
6	Orange	
7	Weiß/braun	
8	Braun	

842799A1.CDR

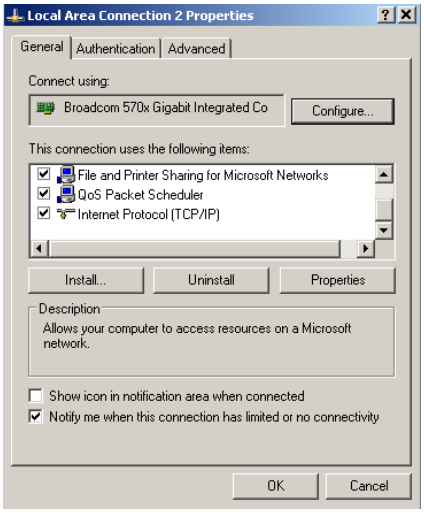
Abbildung 1–8: ETHERNET-CROSSOVER-KABEL: PIN-LAYOUT

Weisen Sie jetzt dem Computer eine IP-Adresse zu, die mit der IP-Adresse des Schutzgerätes kompatibel ist.

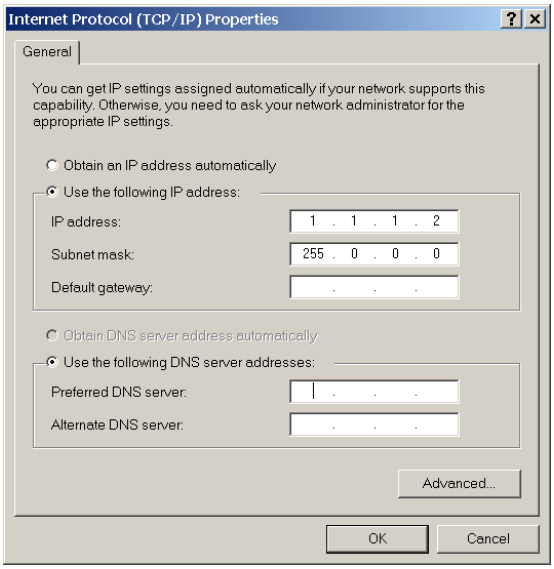
1. Klicken Sie auf dem Windows Desktop mit der rechten Maustaste auf das Symbol **Netzwerkumgebung**, und wählen Sie **Eigenschaften** aus, um das Fenster mit den Netzwerkverbindungen zu öffnen.



2. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf das Symbol **Netzwerk-Verbindung**, und wählen Sie **Eigenschaften** aus.



3. Wählen Sie in der Liste den Eintrag **Internetprotokoll (TCP/IP)** aus, und klicken Sie auf die Schaltfläche **Eigenschaften**.



4. Klicken Sie auf das Feld „Folgende IP-Adresse verwenden“.
5. Geben Sie eine **IP-Adresse** ein, deren ersten drei Zahlen mit der IP-Adresse des M60 Schutzgerätes übereinstimmen und deren letzte Zahl sich davon unterscheidet (in diesem Beispiel 1.1.1.2).
6. Geben Sie dieselbe Subnetzmaske wie im M60 ein (in diesem Beispiel 255.0.0.0).
7. Klicken Sie auf **OK**, um die Werte zu speichern.

Bevor Sie fortfahren, testen Sie Ethernet-Verbindung.

1. Öffnen Sie ein Windows-Konsolenfenster, indem Sie **Start > Ausführen** im Windows **Start**-Menü auswählen und „cmd“ eingeben.
2. Geben Sie den folgenden Befehl ein, und verwenden Sie anstelle der IP-Adresse 1.1.1.1 Ihre eigenen IP-Adresse:

```
C:\WINNT>ping 1.1.1.1
```

3. Wenn die Verbindung erfolgreich ist, gibt das System vier Antworten nach dem folgenden Muster zurück:

```
Pinging 1.1.1.1 with 32 bytes of data:

Reply from 1.1.1.1: bytes=32 time<10ms TTL=255
Reply from 1.1.1.1: bytes=32 time<10ms TTL=255
Reply from 1.1.1.1: bytes=32 time<10ms TTL=255
Reply from 1.1.1.1: bytes=32 time<10ms TTL=255

Ping statistics for 1.1.1.1:
    Packets: Sent = 4, Received = 4, Lost = 0 (0% loss),

Approximate round trip time in milliseconds:
    Minimum = 0ms, Maximum = 0ms, Average = 0 ms
```

4. Beachten Sie, dass die Werte für `time` und `TTL` je nach Konfiguration des lokalen Netzwerks variieren.
5. Wenn Sie den Befehl `C:\WINNT>ping 1.1.1.1` eingegeben haben:

```
Pinging 1.1.1.1 with 32 bytes of data:

Request timed out.
Request timed out.
Request timed out.
Request timed out.

Ping statistics for 1.1.1.1:
    Packets: Sent = 4, Received = 0, Lost = 4 (100% loss),

Approximate round trip time in milliseconds:
    Minimum = 0ms, Maximum = 0ms, Average = 0 ms

Pinging 1.1.1.1 with 32 bytes of data:
```

überprüfen Sie die physische Verbindung zwischen dem M60 und dem Laptop, und überprüfen Sie noch einmal die in der Einstellung **EINSTELLUNGEN > PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ NETZWERK ⇨ IP-ADRESSE** programmierte IP-Adresse. Wiederholen Sie danach Schritt 2.

6. Wenn Sie den Befehl `C:\WINNT>ping 1.1.1.1` eingegeben haben:

```
Pinging 1.1.1.1 with 32 bytes of data:

Hardware error.
Hardware error.
Hardware error.
Hardware error.

Ping statistics for 1.1.1.1:
    Packets: Sent = 4, Received = 0, Lost = 4 (100% loss),

Approximate round trip time in milliseconds:
    Minimum = 0ms, Maximum = 0ms, Average = 0 ms

Pinging 1.1.1.1 with 32 bytes of data:
```

überprüfen Sie die physische Verbindung zwischen dem M60 und dem Laptop, und überprüfen Sie noch einmal die in der Einstellung **EINSTELLUNGEN > PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ NETZWERK ⇨ IP-ADRESSE** programmierte IP-Adresse. Wiederholen Sie danach Schritt 2.

7. Wenn Sie den Befehl C:\WINNT>ping 1.1.1.1 eingegeben haben:

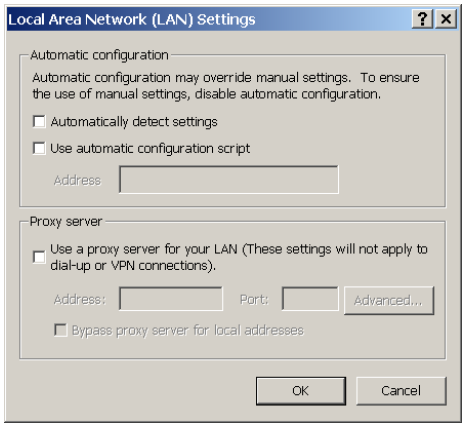
```
Pinging 1.1.1.1 with 32 bytes of data:

Destination host unreachable.
Destination host unreachable.
Destination host unreachable.
Destination host unreachable.

Ping statistics for 1.1.1.1:
    Packets: Sent = 4, Received = 0, Lost = 4 (100% loss),

Approximate round trip time in milliseconds:
    Minimum = 0ms, Maximum = 0ms, Average = 0 ms

Pinging 1.1.1.1 with 32 bytes of data:
```

überprüfen Sie durch Eingabe des Befehls ipconfig im Befehlsfenster, ob die IP-Adresse im lokalen Computer programmiert ist.

```
C:\WINNT>ipconfig

Windows IP Configuration

Ethernet adapter <F4FE223E-5EB6-4BFB-9E34-1BD7BE7F59FF>:

        Connection-specific DNS suffix. . :
        IP Address. . . . . . . . . . . . : 0.0.0.0
        Subnet Mask . . . . . . . . . . . : 0.0.0.0
        Default Gateway . . . . . . . . . :

Ethernet adapter Local Area Connection:

        Connection-specific DNS suffix  . :
        IP Address. . . . . . . . . . . . : 1.1.1.2
        Subnet Mask . . . . . . . . . . . : 255.0.0.0
        Default Gateway . . . . . . . . . :

C:\WINNT>
```

Bevor Sie die Funktion zur Schnellverbindung über die Ethernet-Schnittstelle verwenden, deaktivieren Sie im Internet Explorer etwaige Proxy-Einstellungen.

1. Rufen Sie den Internet Explorer auf.
2. Wählen Sie den Menüpunkt **Extras > Internetoptionen**, und klicken Sie auf die Registerkarte **Verbindungen**.
3. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Netzwerk-Einstellungen**, um das nachfolgende Fenster zu öffnen.

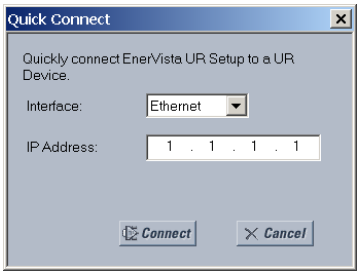


4. Vergewissern Sie sich, dass das Kontrollkästchen „Proxyserver für Netzwerk verwenden“ deaktiviert ist.

Falls der Computer zum Herstellen einer Verbindung zum Internet verwendet wird, aktivieren Sie etwaige Proxyserver-Einstellungen wieder, nachdem der Laptop vom M60 getrennt wurde.

1. Rufen Sie den Internet Explorer auf.
2. Wählen Sie im EnerVista Launchpad das Gerät „UR“ aus, um EnerVista UR Setup aufzurufen.

3. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Schnellverbindung**, um das Dialogfeld Schnellverbindung zu öffnen.

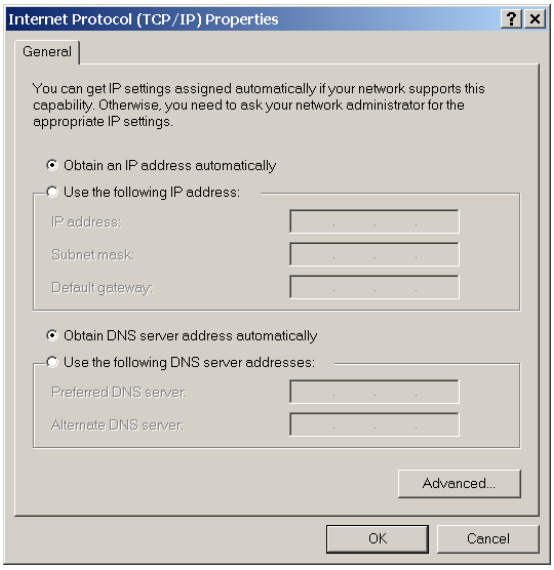


4. Wählen Sie als Schnittstelle **Ethernet** aus, geben Sie dem M60 zugewiesene IP-Adresse ein, und klicken Sie dann auf die Schaltfläche **Verbinden**. Die EnerVista UR Setup Software erzeugt einen Standort namens „Schnellverbindung“ mit einem zugehörigen Gerät, das ebenfalls den Namen „Schnellverbindung“ besitzt, und zeigt diese im linken oberen Bereich des Bildschirms an.
5. Durch Aufklappen der Abschnitte können Sie sich Daten direkt vom M60 Gerät anzeigen lassen.

Klicken Sie bei jeder Initialisierung der EnerVista UR Setup Software auf die Schaltfläche **Schnellverbindung**, um die direkte Kommunikation mit dem M60 herzustellen. Dadurch ist sichergestellt, dass die Konfiguration der EnerVista UR Setup Software der Modellnummer des M60 entspricht.

Nehmen Sie nach Beendigung der direkten Kommunikation mit dem M60 über Ethernet die folgenden Änderungen vor:

1. Klicken Sie auf dem Windows Desktop mit der rechten Maustaste auf das Symbol **Netzwerkumgebung**, und wählen Sie **Eigenschaften** aus, um das Fenster mit den Netzwerkverbindungen zu öffnen.
2. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf das Symbol **LAN-Verbindung**, und wählen Sie den Menüpunkt **Eigenschaften** aus.
3. Wählen Sie in der bereitgestellten Liste den Eintrag **Internetprotokoll (TCP/IP)** aus, und klicken Sie auf die Schaltfläche **Eigenschaften**.
4. Richten Sie den Computer wie gezeigt für den „automatischen Bezug von Schutzgeräte-Adresse“ ein.



Falls der Computer zum Herstellen einer Verbindung zum Internet verwendet wird, aktivieren Sie etwaige Proxyserver-Einstellungen wieder, nachdem der Computer vom M60 getrennt wurde.

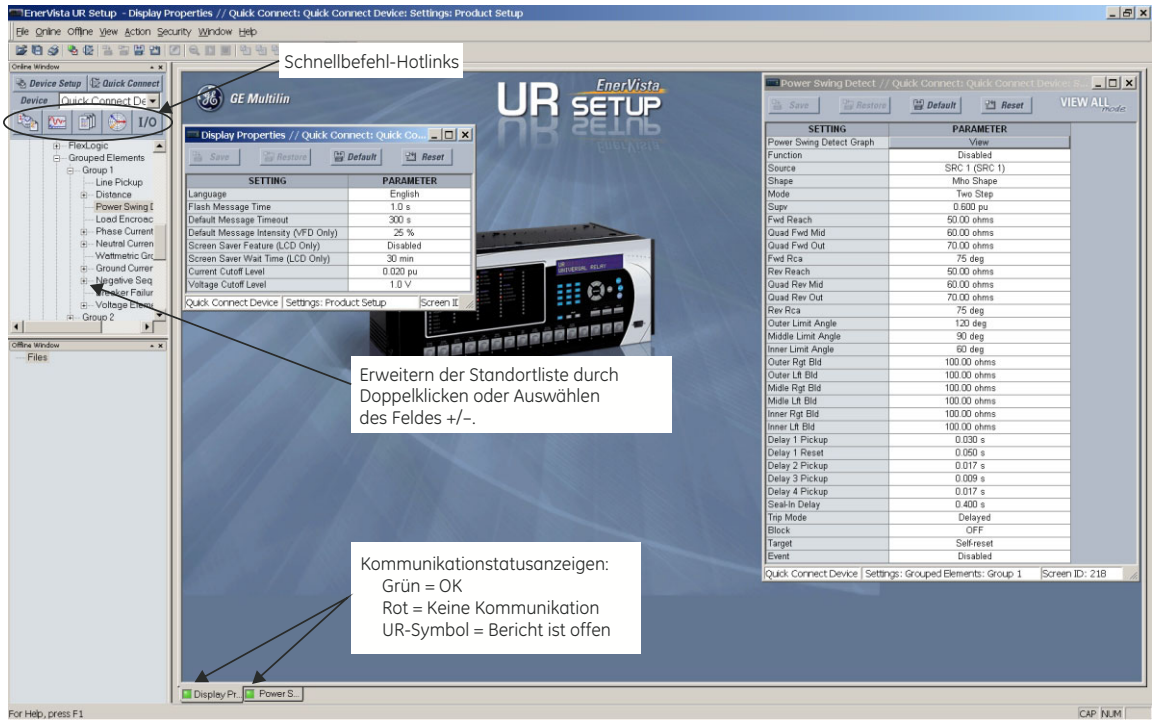
AUTOMATISCHE ERKENNUNG VON ETHERNET-GERÄTEN

Die EnerVista UR Setup Software bietet die Möglichkeit, alle in einem Ethernet-Netzwerk befindlichen IEDs der UR-Serie automatisch zu erkennen und mit ihnen zu kommunizieren.

Mit der Schnellverbindungsfunktion lässt sich die automatische Erkennung von Schutzgeräten der UR-Serie im Netzwerk einfach per Mausklick starten. Die EnerVista UR Setup Software fährt dann mit der Konfiguration aller Einstellungen und Bestellcode-Optionen im Menü **Geräteeinrichtung** fort. Diese Funktion ermöglicht dem Benutzer das Identifizieren und Abfragen aller am Standort vorhandenen Geräte der UR-Serie.

1.3.5 HERSTELLEN EINER VERBINDUNG ZUM GERÄT M60

1. Öffnen Sie wie gezeigt das Fenster Anzeigeeigenschaften durch die Standortlistenstruktur. Das Fenster Anzeigeeigenschaften wird geöffnet. Eine Statusanzeige befindet sich unten links im EnerVista UR Setup Fenster.



842743A3.CDR

2. Wenn die Statusanzeige rot ist, vergewissern Sie sich, dass das Ethernet-Netzwerkkabel richtig an die Ethernet-Schnittstelle auf der Rückseite des Schutzgerätes angeschlossen ist und dass das Schutzgerät richtig für die Kommunikation eingerichtet wurde (oben stehenden Schritte A und B).

   Falls anstelle der Statusanzeige ein Schutzgeräte-Symbol erscheint, dann ist ein Bericht (beispielsweise von einem Störschreiber oder Ereignisprotokoll) geöffnet. Schließen Sie den Bericht, damit die grüne Statusanzeige erneut erscheint.

3. Jetzt können die Einstellungen der Anzeigeeigenschaften bearbeitet, gedruckt oder geändert werden.

HINWEIS

In Kapitel 4 dieses Handbuchs oder in der EnerVista UR Setup Hilfedatei finden Sie Beschreibungen über die Verwendung der EnerVista UR Setup Softwareschnittstelle.

1

SCHNELL-AKTION-HOTLINKS

Die EnerVista UR Setup Software ermöglicht über verschiedene Schnell-Aktion-Schaltflächen den direkten Zugriff auf häufig genutzte Funktionen von M60 Schutzgeräten. Das Online-Fenster besitzt ein Pulldown-Menü, mit dem Benutzer das abzufragende Schutzgerätes auswählen und anschließend auf die Schaltfläche zur Ausführung der gewünschten Aktion klicken können. Es stehen die folgenden Schell-Aktion-Funktionen zur Verfügung:

- Anzeigen des M60 Ereignisprotokoll
- Anzeigen des zuletzt aufgezeichneten Störschreiber-Datensatzes
- Anzeigen des Status aller M60 Eingänge und Ausgänge
- Anzeigen aller M60 Messungswerte
- Anzeigen der M60 Schutzzusammenfassung
- Erzeugen eines Wartungsberichts

1.3.6 EINRICHTEN VON CYBERSENTRY UND ÄNDERN DES STANDARDPASSWORTS

Falls Sie CyberSentry-Sicherheit verwenden, richten Sie es vor der erstmaligen Verwendung wie folgt ein:

1. Melden Sie sich am Schutzgerät als Administrator an, indem Sie die Value-Tasten an der Bedienfront verwenden, oder über eine serielle Verbindung mit EnerVista (sodass keine IP-Adresse erforderlich ist). Wenn Sie sich über EnerVista anmelden, wählen Sie Geräteauthentifizierung aus. Geben Sie das voreingestellte Passwort „ChangeMe1#“ ein. Beachten Sie, dass die Einstellung „Gerät gesperrt“ im Menü **Einstellungen > Sicherheit > Überwachung** deaktiviert werden muss. Wenn diese Einstellung deaktiviert ist, ist die Aktualisierung der Konfiguration und Firmware möglich. Diese Einstellung ist standardmäßig deaktiviert.
2. Aktivieren Sie gegebenenfalls die Supervisor-Rolle.
3. Nehmen Sie alle erforderlichen Änderungen an der Konfiguration vor, wie z.B. die Einstellung einer gültigen IP-Adresse für die Kommunikation über Ethernet.
4. Melden Sie sich vom Administrator-Konto ab, indem Sie „Keine“ auswählen.

Als Nächstes kann die Authentifizierung für das Gerät oder den Server auf dem Anmelde-Bildschirm ausgewählt werden. Diese Auswahl ist nur in EnerVista verfügbar. Verwenden Sie die Geräteauthentifizierung, um sich mit einer der fünf vorkonfigurierten Rollen (Administrator, Supervisor, Ingenieur, Operator, Observer) anzumelden. Bei Verwendung einer seriellen Verbindung wird nur die Geräteauthentifizierung unterstützt. Wenn die Server-Authentifizierung erforderlich ist, müssen die Einstellungen für die Kommunikation mit einem RADIUS-Server auf dem UR konfiguriert werden. Das ist nur über die EnerVista-Software möglich. Der RADIUS-Server selbst muss auch konfiguriert werden. Der Anhang RADIUS-Server enthält ein Beispiel dafür, wie sie einen einfachen RADIUS-Server einrichten können. Sobald der RADIUS-Server und die Parameter für die Verbindung des UR-Gerätes mit dem Server konfiguriert wurden, können Sie die Server-Authentifizierung auf dem Anmelde-Bildschirm von EnerVista auswählen.

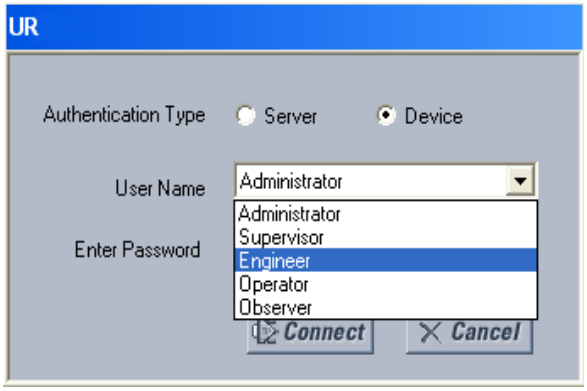


Abbildung 1–9: ANMELDE-BILDSCHIRM FÜR CYBERSENTRY

Während der Inbetriebnahmephase können Sie die Verwendung von Passwörtern auslassen. Dafür müssen Sie die Einstellung „Zugriff umgehen“ unter **EINSTELLUNGEN > PRODUKTEINRICHTUNG > SICHERHEIT > ÜBERWACHUNG** aktivieren. Stellen Sie sicher, dass Sie diese Umgehungseinstellung nach der Inbetriebnahme des Geräts wieder deaktivieren.

Sie können das Passwort für jede Rolle entweder über die Bedienfront oder über EnerVista ändern.

Wenn Sie EnerVista verwenden, navigieren Sie zu **Einstellungen > Produkteinrichtung > Sicherheit**. Ändern Sie zum Beispiel das **Lokale Administrator-Passwort**. Es wird dringend empfohlen, das voreingestellte Passwort für den Administrator zu ändern. Die Änderung der Passwörter für die anderen drei Rollen ist optional.

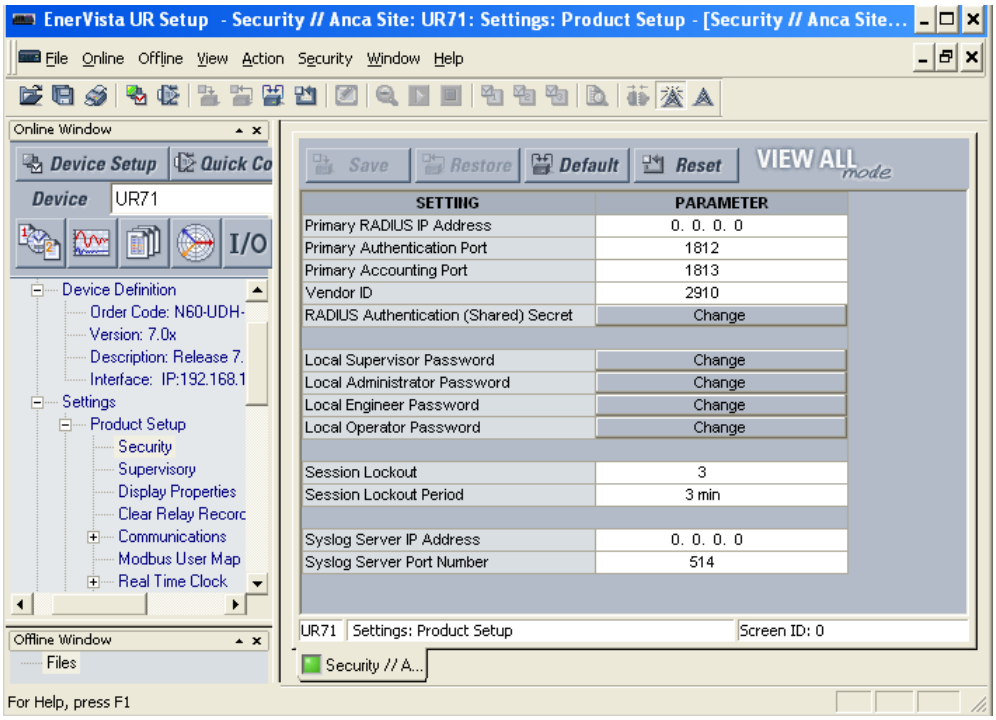


Abbildung 1–10: ÄNDERN DES VOREINGESTELLTEN PASSWORTS

1.4.1 INSTALLATION UND VERDRAHTUNG

Siehe Kapitel 3: Befestigungsmittel und Verkabelungsanleitungen.

1.4.2 KOMMUNIKATION

Die EnerVista UR Setup Software kommuniziert mit dem Schutzgerät über die RS232-Schnittstelle an der Bedienfront oder die RS485- bzw. Netzwerkschnittstellen auf der Rückseite. Zur Kommunikation über den RS232-Schnittstelle an der Bedienfront wird ein standardmäßiges serielles Kabel, das 1:1 durchkontaktiert ist (straight-through). Der männliche DB-9-Stecker wird an das Gerät angeschlossen und der weibliche DB-9- oder DB-25-Stecker an die COM2-Schnittstelle des Computers. Dies wird in Abschnitt *CPU-Kommunikationsschnittstellen* in Kapitel 3 genauer beschrieben.

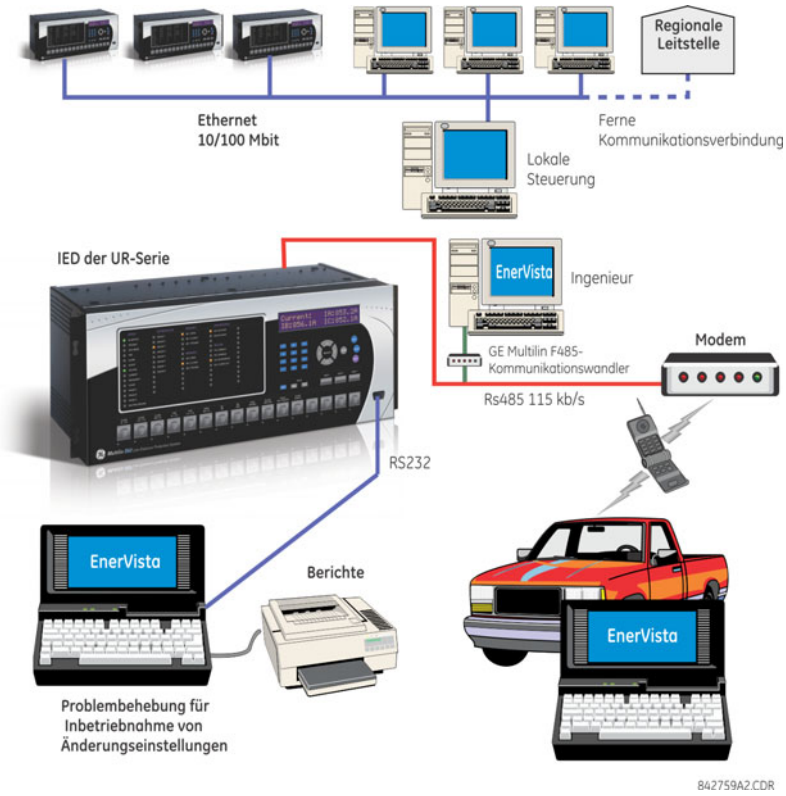


Abbildung 1–11: SCHUTZGERÄTE-KOMMUNIKATIONSOPTIONEN

Zum Herstellen einer Kommunikationsverbindung zwischen dem RS485-Schnittstelle auf der Rückseite des M60 und der RS232-Schnittstelle eines Computers ist der GE Multilin RS232/RS485 Konverter erforderlich. Dieses Gerät (Katalognummer F485) wird mithilfe eines 1:1 (straight-through) verdrahteten seriellen Kabels an den Computer angeschlossen. Ein abgeschirmtes Twisted-Pair-Kabel (Leiterquerschnitt von 0,25mm², 0,34mm² oder 0,75mm²) verbindet den F485-Konverter mit der Kommunikationsschnittstelle auf der Rückseite des M60. Die Konverterklemmen (+, –, GND) werden mit den Klemmen (+, –, COM) am Kommunikationsmodul des M60 verbunden. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *CPU-Kommunikationsschnittstellen* in Kapitel 3. Die Leitung wird mit einem RC-Glied (120 Ω, 1 nF) terminiert, wie in Kapitel 3 beschrieben.

1.4.3 FRONTDISPLAY

Alle Meldungen werden auf einer hintergrundbeleuchteten Flüssigkristallanzeige (LCD) ausgegeben, die auch unter schlechten Lichtverhältnissen ablesbar ist. Wenn das Tastenfeld und die Anzeige nicht aktiv verwendet werden, enthält die Anzeige standardmäßig benutzerdefinierte Meldungen. Eine von einem Ereignis hoher Priorität ausgelöste Meldung überschreibt automatisch die Standardmeldung und wird auf der Anzeige sichtbar.

1.5.1 BEDIENFRONT TASTENFELD

Anzeigemeldungen sind in Seiten unter den folgenden Überschriften organisiert: Istwerte, Einstellungen, Befehle und Ereignismeldung. Die MENU-Taste navigiert durch diese Seiten. Jede Überschriftenseite ist weiter in logische Untergruppen untergliedert.

Die MESSAGE-Tasten navigieren durch die Untergruppen. Die VALUE-Tasten dienen im Programmiermodus zum schrittweisen Erhöhen oder Erniedrigen von numerischen Einstellwerten. Im Textbearbeitungsmodus ermöglichen diese Tasten auch das Blättern durch alphanumerische Werte. Alternativ können Werte mit dem numerischen Tastenfeld eingegeben werden.

Die Dezimaltaste dient im Textbearbeitungsmodus zum Initiieren und Wechseln zum nächsten Buchstaben oder zum Eingeben eines Dezimalpunkts.

Mit der Funktionstaste HELP können jederzeit kontextbezogene Hilfemitteilungen abgerufen werden.

Die Funktionstaste ENTER speichert geänderte Einstellwerte.

Tippen Sie bei der Eingabe einer IP-Adresse an der Bedienfront zunächst die erste Zahlengruppe ein, und drücken Sie anschließend die •-Taste für die Dezimalstelle. Beispiel: Für 127.0.0.1 drücken Sie 127, danach • gefolgt von 0, anschließend wieder •, dann 0, darauf • und schließlich 1. Wenn Sie fertig sind, speichern Sie die Adresse durch Drücken der Funktionstaste ENTER.

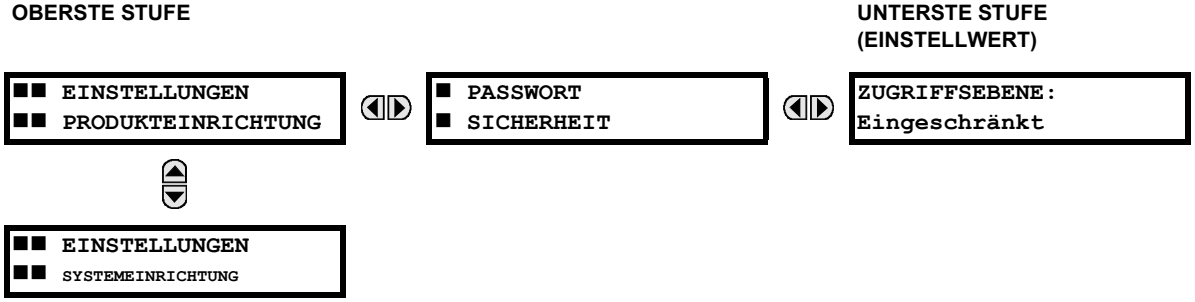
1.5.2 MENÜFÜHRUNG

Drücken Sie die Taste MENU, um die gewünschte übergeordnete Anzeigeseite (Menü oberster Ebene) auszuwählen. Der Kopfzeilentitel wird kurzzeitig angezeigt, von einer Menü-Funktion der übergeordneten Anzeigeseite. Nach jedem Druck der MENU-Taste wird durch die folgenden übergeordneten Hauptseiten geblättert:

- Istwerte
- Einstellungen
- Befehle
- Ereignismeldungen
- Benutzeranzeigen (sofern aktiviert)

1.5.3 MENÜHIERARCHIE

Die Meldungen zu Einstellwerten und Istwerten sind hierarchisch angeordnet. Die übergeordneten Anzeigeseiten sind durch doppelte Scrollbarzeichen (■■) gekennzeichnet, die untergeordneten Anzeigeseiten hingegen durch ein einzelnes Scrollbarzeichen (■). Die übergeordneten Anzeigeseiten repräsentieren die höchste Stufe der Hierarchie, die untergeordneten Anzeigeseiten rangieren eine Stufe niedriger. Die Tasten „MESSAGE AUF“ und „MESSAGE AB“ ermöglichen die Navigation innerhalb einer Gruppe von übergeordneten Anzeigeseiten, untergeordneten Anzeigeseiten, Einstellwerten und Istwerten. Wird die Taste „MESSAGE RECHTS“ in einer übergeordneten Anzeigeseite gedrückt gehalten, werden spezifische Informationen zur Kategorie der Anzeigeseite angezeigt. Wird im umgekehrten Fall bei der Anzeige eines Einstellwerts oder eines Istwerts die Taste „MESSAGE LINKS“ gedrückt gehalten, wechselt die Anzeige zur übergeordneten Anzeigeseite zurück.



1.5.4 SCHUTZGERÄT FREISCHALTEN

Bei Auslieferung befindet sich das Gerät im Standardzustand „Nicht programmiert“. Nach erfolgreichem Abschluss des Einschaltvorgangs leuchtet die TROUBLE LED, und die IN SERVICE LED ist aus. Im Zustand „Nicht programmiert“ unterbindet das Gerät jegliche Ansteuerung von Ausgangskontakten. Dieser Zustand bleibt solange in Kraft, bis das Gerät explizit in den Zustand „Programmiert“ versetzt wird.

Wählen Sie die Menümeldung **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ INSTALLATION ⇨ GERÄTEEINSTELLUNGEN**

```
GERÄTEEINSTELLUNGEN:
Nicht programmiert
```

1. Um das Gerät in den Zustand „Programmiert“ zu versetzen, drücken Sie eine beliebige der VALUE Tasten und anschließend die ENTER Taste. Die TROUBLE LED an der Bedienfront erlischt, und die IN SERVICE LED leuchtet auf.

Die Einstellungen für das Gerät können manuell unter Zuhilfenahme des Bedienfront-Tastenfelds (siehe *Kapitel 5*) oder unter Verwendung der EnerVista UR Setup-Software (Siehe EnerVista UR Setup-Hilfedatei) programmiert werden.

1.5.5 SCHUTZGERÄTEKENNWÖRTER

a) PASSWORTSICHERHEIT

Es empfiehlt sich, für jede Sicherheitsebene ein eigenes Kennwort festzulegen und dem jeweiligen Personal zuzuordnen. Es gibt zwei Benutzersicherheitszugriffsebenen: BEFEHL und EINSTELLUNG.

1. BEFEHL

In der Zugriffsebene BEFEHL kann der Benutzer keinerlei Einstellungen ändern; möglich ist ihm jedoch die Durchführung der folgenden Operationen:

- Ändern des Zustands virtueller Eingänge
- Löschen von Ereignisprotokollen
- Löschen von Störschreiber Aufzeichnungen
- Bedienen von parametrierbaren Funktionstasten

2. EINSTELLUNG

In der Zugriffsebene EINSTELLUNG kann der Benutzer beliebige Änderungen an beliebigen Einstellwerten vornehmen.

HINWEIS

Eine vollständige Anleitung zum Einrichten von Kennwörtern auf Sicherheitsebene finden Sie im Abschnitt *Ändern von Einstellungen* in Kapitel 4.

b) CYBERSENTRY

Durch den Erwerb der CyberSentry-Option stehen erweiterte Sicherheitsdienste zur Verfügung, bei denen entweder Geräteauthentifizierung oder Serverauthentifizierung über RADIUS zum Einsatz kommen. Bei Erwerb dieser Option wird die Standard-Passwortsicherheit automatisch deaktiviert. Im nächsten Kapitel finden Sie im Abschnitt *Sicherheit* weitere Inhalte zu CyberSentry, denen Sie weitere Informationen entnehmen können.

1.5.6 FLEXLOGIC-ANPASSUNG

Das Festlegen einer benutzerdefinierten Logik zum Zwecke der Anpassung des Schutzgerätebetriebs erfordert die Bearbeitung von FlexLogic Gleichungen. Siehe Abschnitt *FlexLogic* in Kapitel 5.

Nach Inbetriebnahme weist das M60 nur einen minimalen Wartungsaufwand auf. Da es sich bei dem M60 um ein mikroprozessor-basiertes Gerät handelt, unterliegen seine Eigenschaften im Verlauf der Zeit keinerlei Veränderungen. Dies hat zur Folge, dass keine weiteren Funktionstests erforderlich sind.

Das M60 führt kontinuierlich eine Anzahl von Selbsttests durch und ergreift beim Auftreten schwerwiegender Fehler jeglicher Art die erforderlichen Maßnahmen (siehe Abschnitt *Geräteselbsttest* in Kapitel 7). Dennoch empfiehlt es sich, bei Wartungsarbeiten an anderen Komponenten des Systems auch eine Wartung des M60 einzuplanen. Zu dieser Wartung zählen Wartungsarbeiten im Betrieb, Wartungsarbeiten bei Betriebsstillstand sowie ungeplante Wartungsarbeiten.

Wartungsarbeiten im Betrieb:

1. Sichtprüfung der Integrität der analogen Werte wie Spannung und Strom (im Vergleich mit anderen Geräten des korrespondierenden Systems).
2. Sichtprüfung auf aktive Alarme, Displayanzeigen und LED-Anzeigen des Schutzgerätes.
3. LED-Test.
4. Sichtprüfung auf Beschädigungen, Korrosion, Staub und gelockerte Anschlüsse.
5. Herunterladen der Ereignisprotokolldatei mit ausführlicher Analyse der aufgetretenen Ereignisse.

Wartungsarbeiten bei Betriebsstillstand:

1. Überprüfen der Anschlüsse auf festen Sitz.
2. Analogwerte (Ströme, Spannungen, Widerstandsthermometer, Analogeingänge), Einspeisetests und Verifizierung der Messgenauigkeit. Hierfür ist eine kalibrierte Testausstattung erforderlich.
3. Verifizieren der Einstellungen von Schutzfunktionen (Einspeisung von Analogwerten oder visueller Vergleich der Einträge der Einstellungsdatei mit den vorgesehenen Schutzgeräteeinstellungen).
4. Verifizieren von Digitaleingängen und -Ausgangskontakten. Dieser Test kann durch zwangsweise direkte Zustandsänderung oder im Rahmen der Systemfunktionstests durchgeführt werden.
5. Sichtprüfung auf Beschädigungen, Korrosion oder Staub.
6. Herunterladen der Ereignisprotokolldatei mit ausführlicher Analyse der aufgetretenen Ereignisse.
7. LED-Test und Funktionsprüfung der Funktionstasten.

Ungeplante Wartungsarbeiten (beispielsweise bei zu einer Betriebsunterbrechung führenden Störungen):

1. Einsichtnahme in den Ereignisschreiber und den Störschreiber oder in den Fehlerbericht zwecks Überprüfung der korrekten Funktion von Eingängen, Ausgängen und Funktionen.

Sollte sich dabei ergeben, dass das Gerät oder eines seiner Module möglicherweise schadhaft ist, ist mit GE Multilin eine Wartung zu vereinbaren.

2.1.1 ÜBERSICHT

Bei dem M60 Motorschutz handelt es sich um ein mikroprozessor-basiertes Gerät für die Überwachung und die Steuerung von mittleren und großen Motoren.

Überspannungs- und Unterspannungsschutz-, thermische Überlast-, Fehlerdiagnose- und RTU-Funktionen werden bereitgestellt. Das M60 bietet abhängigen und unabhängigen Mitsystem- und Gegensystem-Überstromzeitschutz in den Phasen, im Neutralleiter und in der Erdung. Die Zeitüberstrom-Funktion bietet verschiedene Kennlinien oder – für ein Optimum an Koordinierung – FlexCurve™ an.

Das Gerät verfügt darüber hinaus über ein erweitertes thermisches Modell mit benutzerdefinierten Kurven, Stromunsymmetrie-Vorspannung sowie aktiven und angehaltenen exponentiellen Abkühlkurven. Ein optionales Temperatursensorenmodell ermöglicht die Funktion „Thermisches Modell Temperatursensoren Vorspannung“. Zu den Motorstart- und Überwachungsfunktionen zählen die Starts pro Stunde, die Zeit zwischen den Starts, die Neustartzeit, die Beschleunigungszeit, der Notfallneustart und die Startunterdrückung. Empfindliche Richtungsleistungs-, mechanische Blockier- und Stromunsymmetrie-Funktionen sind ebenfalls in den Standardfunktionen enthalten. Zusätzliche Funktionen, die nicht Teil des M60 Funktion sind, können problemlos konfiguriert und mithilfe der FlexElement™- und FlexLogic™-Funktion implementiert werden.

Spannungs-, Strom- und Leistungsmessung sind integrierte Standardfunktionen des Gerätes. Die Stromparameter sind wahlweise als Effektivwert der Gesamtwellenform oder als auf die Grundfrequenz beschränkter Effektivwert samt Winkel (Phasor) verfügbar.

Zu den Diagnosefunktionen gehören ein Ereignisschreiber, der 1024 mit Zeitstempel versehene Ereignisse speichern kann, ein Störschreiber, der bis zu 64 Datensätze mit programmierbarem Trigger, programmierbarem Inhalt und programmierbarer Abtastrate speichern kann, sowie die Datenaufzeichnung (Datenlogger) von bis zu 16 Kanälen mit programmierbaren Inhalten und programmierbarer Abtastrate. Die für die Erstellung von Zeitstempeln verwendete interne Uhr kann mittels eines IRIG-B Signals oder unter Verwendung des SNTP PROTOKOLLs über den Ethernet-Schnittstelle synchronisiert werden. Dank dieser präzisen Zeitstempel kann die Abfolge der Ereignisse innerhalb des Systems bestimmt werden. Bei entsprechender Programmierung (mittels FlexLogic-Gleichungen) lösen Ereignisse die Erfassung von Störschreiber-Daten aus. Bei dieser Erfassung können die gemessenen Parameter vor und nach dem Ereignis für die spätere Darstellung auf einem PC aufgezeichnet werden. Diese Tools bewirken eine substanzielle Reduktion des für die Fehlersuche und -beseitigung erforderlichen Zeitaufwands und vereinfachen das Erstellen von Berichten beim Auftreten von Fehlern im System.

Für die Kommunikation stehen verschiedene Optionen zur Verfügung. Über den RS232-Schnittstelle an der Bedienfront kann ein Computer für die Programmierung von Einstellungen und die Überwachung von Istwerten angeschlossen werden. Die RS232-Schnittstelle besitzt eine fest eingestellte Baudrate von 19,2 kbps. Der RS485-Schnittstelle an der Rückseite ermöglicht einen unabhängigen Zugriff durch Betriebspersonal und Ingenieure. Er kann an Systemcomputer angeschlossen und mit Baudraten bis zu 115,2 kbps betrieben werden. Alle seriellen Schnittstellen nutzen das Modbus-RTU-Protokoll. Das IEC 60870-5-103-Protokoll wird von der RS485-Schnittstelle unterstützt. IEC 60870-5-103, DNP und Modbus können auf dieser Schnittstelle nicht gleichzeitig aktiviert werden. Außerdem kann am Gerät jeweils immer nur eines der DNP-, IEC 60870-5-103- und IEC 60870-5-104-Protokolle aktiviert sein. Wird das IEC 60870-5-103-Protokoll ausgewählt, besitzt der RS485-Port eine feste gerade Parität, und die Baudrate kann entweder 9,6 kb/s oder 19,2 kb/s betragen. Die 100Base-FX Ethernet-Schnittstelle ermöglicht eine schnelle und zuverlässige Kommunikation in störungsträchtigen Umgebungen. Die Ethernet-Schnittstelle unterstützt IEC 61850, Modbus/TCP, TFTP PROTOKOLLe, PTP (entsprechend IEEE Std. 1588-2008 oder IEC 61588) und ermöglicht den Zugriff auf das Gerät unter Verwendung eines beliebigen Standard-Webbrowsers (M60 Webseiten). Das IEC 60870-5-104-Protokoll wird von der Ethernet-Schnittstelle unterstützt. DNP und IEC 60870-5-104 können nicht gleichzeitig aktiviert sein. Die Ethernet-Schnittstelle unterstützt auch das Parallel Redundancy Protocol (PRP) nach IEC 62439-3 (Klause 4, 2012), sofern dieses als CPU-Modul-Option erworben wurde.

Die M60-IEDs nutzen die Flashspeicher-Technologie, die bei Ergänzungen um neue Funktionsmerkmale eine Aktualisierung vor Ort möglich macht. Das folgende *Einzelliniendiagramm* illustriert die Funktionalität des Gerätes unter Verwendung von ANSI-(American National Standards Institute)-Gerätenummern.

Tabelle 2–1: GERÄTENUMMERN UND FUNKTIONEN

GERÄTE-NUMMER	FUNKTION
27P	Phasen-Unterspannungsschutz
27X	Hilfsunterspannungsschutz
32	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz
37	Unterstrom

GERÄTE-NUMMER	FUNKTION
51G	Erdungszeitüberstrom
59N	Neutralüberspannung
59P	Phasen-Überspannung
59X	Hilfsüberspannung

Tabelle 2–1: GERÄTENUMMERN UND FUNKTIONEN

GERÄTE-NUMMER	FUNKTION
37P	Unterlastschutz
46	Strom-Unsymmetrie
47	Phasenfolgespannung
49	Thermische Überlast
50BF	Leistungsschalterversager
50G	Unabhängiger Erdung-Überstromzeitschutz
50N	Unabhängiger Neutral-Überstromzeitschutz
50P	Unabhängiger Phasen-Überstromzeitschutz

GERÄTE-NUMMER	FUNKTION
59_2	Gegensystem-Überspannung
66	Starts pro Stunde, Zeit zwischen Starts
67N	Gerichteter Neutral-Überstrom
67P	Gerichteter Phasenüberstrom
81O	Überfrequenz
81U	Unterfrequenz
87S	Statordifferentialschutz
---	Mechanische Blockierung

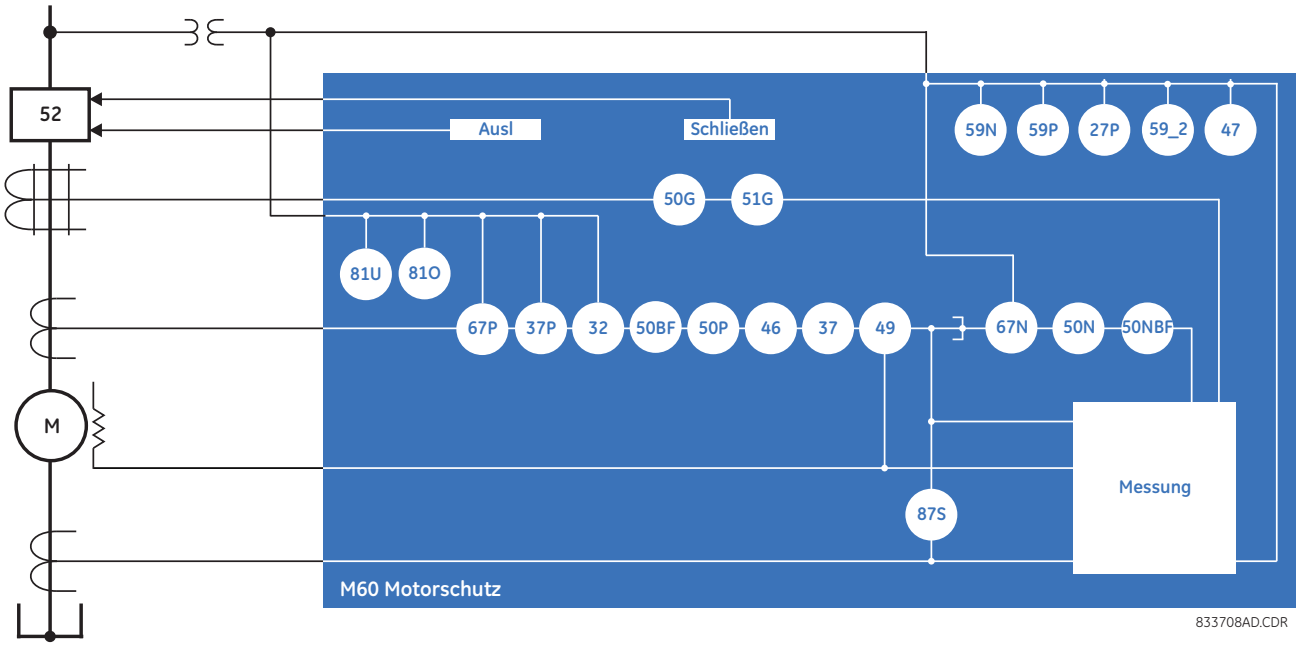


Abbildung 2–1: EINZELLINIENDIAGRAMM

Tabelle 2–2: SONSTIGE GERÄTEFUNKTIONEN

FUNKTION
Leistungsschaltersteuerung
Defekter-Rotorstab-Erkennung
Digitaleingänge (bis zu 96)
Ausgangskontakte (bis zu 96)
Benutzertasten
Erkennung Stromwandler-Ausfall
CyberSentry™-Sicherheit
Strom-Unsymmetrie
Binärzähler (8)
Digitalelemente (48)
Direkteingänge und -ausgänge (32)
Trennschalter

FUNKTION
FlexElements (16)
FlexLogic-Gleichungen
IEC 60870-5-103-Kommunikation (optional)
IEC 61850-Kommunikation (optional)
Messfunktionen: Strom, Spannung, Leistung und Frequenz
Modbus-Kommunikation
parametrierbare Adressliste
Erfahrungsdaten Motor
Nichtflüchtige Verriegelungen
Nichtflüchtiger Wahlschalter
Störschreiber
Reduzierter Spannungsstart

FUNKTION
Parametersätze (6)
Zeitsynchronisierung über IRIG-B oder IEEE 1588
Zeitsynchronisierung über SNTP
Ein-/Ausgänge für Messumformer
Auslösematrix
Motor mit zwei Geschwindigkeiten
Parametrierbare Displayanzeigen
Parametrierbarer Fehlerbericht
Parametrierbare LEDs
Parametrierbare Benutzertasten
Parametrierbare Selbsttests
Virtuelle Eingänge (64)

Tabelle 2–2: SONSTIGE GERÄTEFUNKTIONEN

FUNKTION	FUNKTION	FUNKTION
DNP 3.0- oder IEC 60870-5-104-Protokoll	Entfernter-Temperatursensor-Schutz	Virtuelle Ausgänge (96)
Globale Netzwerkdaten-Protokoll (optional)	Temperatursensoren-Eingänge	Spannungswandler Automatenfall
Ereignisschreiber	Temperatursensor-Schutz	

2.1.2 SICHERHEIT

Die folgenden Sicherheitsfunktionen sind verfügbar:

- Passwortsicherheit – Grundlegende Sicherheitsfunktion, die im Standardumfang des Produkts enthalten ist.
- EnerVista-Sicherheit – Rollenbasierter Zugriff auf verschiedene EnerVista-Software-Bildschirme und -Konfigurationsfunktionen. Die Funktion ist im Standardumfang des Produkts und nur in der EnerVista-Software enthalten.
- CyberSentry Sicherheit – Erweiterte Sicherheitsoptionen, die als eine Softwareoption verfügbar sind. Wenn sie gekauft wurden, sind die Optionen automatisch aktiviert, und die standardmäßige Passwortsicherheit und EnerVista-Sicherheit sind deaktiviert.

a) ENERVISTA-SICHERHEIT

Das EnerVista-Sicherheitsmanagementsystem ist ein rollenbasiertes Zugriffssteuerungssystem (Role Based Access Control, RBAC), mit denen ein Administrator die Berechtigungen mehrerer Benutzer verwalten kann. Dies ermöglicht die Zugriffssteuerung von UR-Geräten durch mehrere Personen innerhalb einer Schaltanlage und entspricht den RBAC-Prinzipien gemäß ANSI INCITS 359-2004. Das EnerVista-Sicherheitsmanagementsystem ist per Voreinstellung deaktiviert, damit der Administrator nach der Installation direkten Zugriff auf die EnerVista-Software erhält. Es empfiehlt sich, die Sicherheitsfunktionen vor Inbetriebnahme des Geräts zu aktivieren.

Je nach Bestellung gilt die Standard Passwort- oder die erweiterte CyberSentry Sicherheit.

b) PASSWORTSICHERHEIT

Passwortsicherheit ist eine Funktion, die im Standard für alle Geräte verfügbar ist.

Es stehen zwei Ebenen der Passwortsicherheit zur Verfügung: Steuerungsebene und Einstellungsebene.

Die folgenden Vorgänge können nur nach Eingabe des Steuerpassworts ausgeführt werden:

- Ändern des Zustands virtueller Eingänge
- Löschen der Ereignisprotokolle
- Löschen von Störschreiber Aufzeichnungen
- Ändern von Datum und Uhrzeit
- Löschen von Energieaufzeichnungen
- Löschen des Datenloggers
- Löschen der Statusregister für parametrierbare Funktionstasten

Die folgenden Vorgänge können nur nach Eingabe des Einstellungspassworts ausgeführt werden:

- Ändern von Einstellungen
- Betrieb im Testmodus

Die Befehls- und Einstellungspasswörter sind im Auslieferungszustand des Gerätes auf „0“ gesetzt. Wenn ein Passwort auf „0“ gesetzt ist, bedeutet dies, dass die Passwortsicherheitsfunktion deaktiviert ist. Wie in den Abbildungen gezeigt, signalisiert das Fenster, ob noch das Standardpasswort gilt oder ob ein anderes Passwort festgelegt wurde.

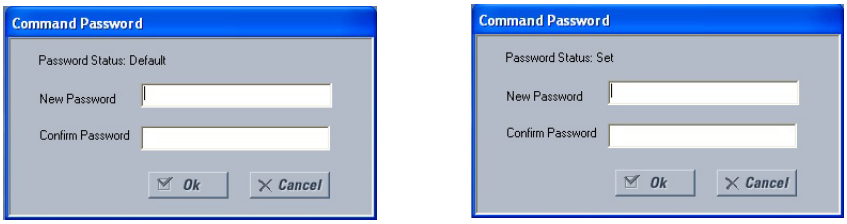


Abbildung 2–2: FENSTER ZUR ANZEIGE DES PASSWORTSTATUS: STANDARDPASSWORT (LINKS) UND INDIVIDUELLES PASSWORT (RECHTS)

Das M60 unterstützt die Passworteingabe über eine lokale oder eine Fernverbindung. Unter „Lokale Verbindung“ fällt jeglicher Zugriff auf die Einstellungen oder Befehle über die Bedienfront-Schnittstellen. Dazu gehören die Eingabe über das Tastenfeld oder die Übermittlung über die RS232-Schnittstelle an der Bedienfront. Unter „Fernverbindung“ fällt jeglicher Zugriff auf die Einstellungen oder Befehle über die rückwärtigen Kommunikationsschnittstellen. Dazu gehören sowohl Ethernet- als auch RS485-Verbindungen. Veränderungen jeglicher Art an den lokalen oder an den Fern-Passwörtern aktivieren diese Funktionalität.

Beim Eingeben eines Einstellungs- oder Steuerpassworts über EnerVista oder eine beliebige serielle Schnittstelle muss der Benutzer das entsprechende Verbindungspasswort eingeben. Wenn die Verbindung auf der Rückseite von M60 besteht, muss das Fernpasswort verwendet werden. Wenn die Verbindung zur RS232-Schnittstelle der Bedienfront erfolgt, gilt das lokale Passwort.

Ereignisse werden im Ereignisschreiber protokolliert: Die FlexLogic-Operanden und -Ereignisse werden alle fünf Sekunden aktualisiert.

c) CYBERSENTRY-SICHERHEIT

CyberSentry Embedded Security ist eine Softwareoption, die erweiterte Sicherheitsservices bereitstellt. Bei Erwerb dieser Option wird die grundlegende Passwortsicherheit automatisch deaktiviert.

CyberSentry bietet Sicherheit über die folgenden Funktionen:

- Ein AAA-RADIUS-Client (Authentication, Authorization, Accounting – Remote Authentication Dial-In User Service), der zentral verwaltet wird, ermöglicht die Benutzerzuordnung, protokolliert alle Benutzeraktivitäten und verwendet eine sichere standardbasierte starke Kryptographie für den Authentifizierungs- und Berechtigungsschutz.
- Ein rollenbasiertes Zugriffssteuerungssystem (Role Based Access Control, RBAC), das ein Berechtigungsmodell bereitstellt, welches den Zugriff auf UR-Gerätevorgänge und -konfigurationen basierend auf spezifischen Rollen und individuellen, auf dem AAA-Server konfigurierten Benutzerkonten (d. h. Administrator, Supervisor, Ingenieur, Operator, Observer) ermöglicht.
- Sicherheitsereignis-Berichterstellung über das Syslog-Protokoll zur Unterstützung der Systeme für die Verwaltung von Sicherheitsinformationsereignissen (Security Information Event Management, SIEM) für die zentrale Cyber-Security-Überwachung.
- Starke Verschlüsselung aller Zugriffs- und Konfigurations-Netzwerkmeldungen zwischen der EnerVista-Software und UR-Geräten mithilfe des Secure Shell (SSH)-Protokolls, dem Advanced Encryption Standard (AES) und den 128-Bit-Schlüsseln in Galois Counter Mode (GCM) gemäß den Bestimmungen in der Suite-B-Erweiterung für SSH der US-amerikanischen National Security Agency und genehmigt von den FIPS-140-2-Standards für kryptografische Systeme des National Institute of Standards and Technology (NIST).

Beispiel: Administrationsfunktionen können unabhängig von allgemeinen Operatorfunktionen oder vom Ingenieur-Zugriffstyp in verschiedene Segmente unterteilt werden, die alle von separaten Rollen definiert werden, wie in der folgenden Abbildung dargestellt, sodass der Zugriff auf UR-Geräte durch verschiedene Mitarbeiter in einem Umspannwerk zulässig ist. Die Berechtigungen für die einzelnen Rollen werden im nächsten Abschnitt beschrieben.

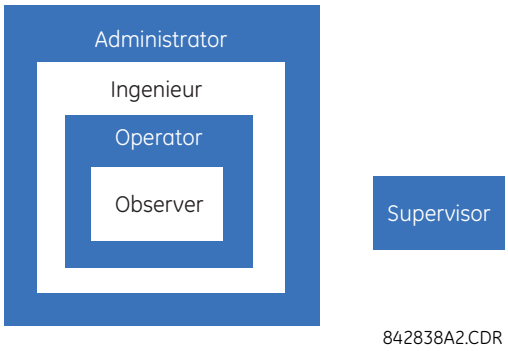


Abbildung 2–3: CYBERSENTRY-BENUTZERROLLEN

Es können zwei von CyberSentry unterstützte Authentifizierungsarten für den Zugriff auf das UR-Gerät verwendet werden:

- Geräteauthentifizierung (lokales UR-Gerät authentifiziert)
- Serverauthentifizierung (RADIUS-Server authentifiziert)

Die EnerVista-Software ermöglicht den Zugriff auf durch die Benutzerrolle bestimmte Funktionen, die entweder vom lokalen UR-Gerät oder vom RADIUS-Server kommen.

Die EnerVista-Software verfügt über eine Geräteauthentifizierungsoption im Anmeldebildschirm für den Zugriff auf das UR-Gerät. Bei Auswahl der Schaltfläche „Gerät“ verwendet das UR seine lokale Authentifizierungsdatenbank und nicht den RADIUS-Server, um den Benutzer zu authentifizieren. In diesem Fall verwendet es seine integrierten Rollen (Administrator, Ingenieur, Supervisor, Observer, Operator) als Anmeldenamen, und die zugehörigen Passwörter werden im UR-Gerät gespeichert. Der Zugriff bei Verwendung der lokalen Konten kann Benutzern nicht zugeordnet werden.

In Fällen, in denen der Zugriff Benutzern zugeordnet werden muss, insbesondere zur Ermöglichung von überprüfbaren Verfahren zu Compliance-Zwecken, sollte nur die RADIUS-Authentifizierung verwendet werden.

Bei Auswahl des Authentifizierungstyps „Server“ verwendet das UR den RADIUS-Server statt seiner lokale Authentifizierungsdatenbank, um den Benutzer zu authentifizieren.

Passwort- oder Sicherheitsinformationen werden weder als Klartext von der EnerVista-Software oder vom UR-Gerät angezeigt, noch werden sie jemals ohne kryptografischen Schutz übertragen.

CYBERSENTRY-BENUTZERROLLEN

CyberSentry-Benutzerrollen (Administrator, Ingenieur, Operator, Supervisor, Observer) schränken die Zugriffsebenen für verschiedene Funktionen von UR-Schutzgeräten ein. Dies bedeutet, dass die EnerVista-Software die Zugriffsberechtigung auf Funktionen von der angemeldeten Rolle des Benutzers abhängig macht.

Beispiel: Ein Observer kann keinerlei Einstellungen vornehmen.

In der Tabelle werden die unterstützen Rollen sowie die jeweils dazugehörigen Funktionen angegeben.

Tabelle 2–3: BERECHTIGUNGEN NACH BENUTZERROLLE FÜR CYBERSENTRY

Rollen	Administrator	Ingenieur	Operator	Supervisor	Observer
	Vollständiger Zugriff	Vollständiger Zugriff außer auf CyberSentry-Sicherheit	Befehlsmenü	Schreibberechtigung	Standardrolle
Gerätedefinition	R	R	R	R	R
Einstellungen					
|---------- **Produkteinrichtung**					
|---------- Sicherheit (CyberSentry)	RW	R	R	R	R

Rollen	Administrator	Ingenieur	Operator	Supervisor	Observer
|---------- Überwachung	siehe Anmerkungen zur Tabelle	R	R	siehe Anmerkungen zur Tabelle	R
|---------- Anzeigeeigenschaften	RW	RW	R	R	R
|---------- Gerät-Aufzeichnungen (Einstellungen) leeren	RW	RW	R	R	R
|---------- Kommunikation	RW	RW	R	R	R
|---------- parametrierbare Adressliste	RW	RW	R	R	R
|---------- Echtzeituhr	RW	RW	R	R	R
|---------- Störschreiber	RW	RW	R	R	R
|---------- Datenlogger	RW	RW	R	R	R
|---------- Bedarf	RW	RW	R	R	R
|---------- Parametrierbare LEDs	RW	RW	R	R	R
|---------- Parametrierbarer Selbsttest	RW	RW	R	R	R
|---------- Funktionstasten	RW	RW	R	R	R
|---------- Parametrierbare Funktionstasten	RW	RW	R	R	R
|---------- Flex-Zustände	RW	RW	R	R	R
|---------- Parametrierbare Displayanzeigen	RW	RW	R	R	R
|---------- Direkt-E/A	RW	RW	R	R	R
|---------- Schutzsignalübertragung	RW	RW	R	R	R
|---------- Installation	RW	RW	R	R	R
|---------- **Systemeinrichtung**	RW	RW	R	R	R
|---------- **FlexLogic**	RW	RW	R	R	R
|---------- **Parametersätze**	RW	RW	R	R	R
|---------- **Steuerfunktionen**	RW	RW	R	R	R
|---------- **Eingänge/Ausgänge**	RW	RW	R	R	R
|---------- Digitaleingang	RW	RW	R	R	R
|---------- Digitaleingangs-Grenzwert	RW	RW	R	R	R
|---------- Virtuelle Eingänge	RW	RW	R	R	R
|---------- Ausgangskontakt	RW	RW	R	R	R
|---------- Virtueller Ausgang	RW	RW	R	R	R
|---------- Entfernte Geräte	RW	RW	R	R	R
|---------- Entfernte Eingänge	RW	RW	R	R	R
|---------- Entf DPS-Eingang	RW	RW	R	R	R
|---------- DNA-Bitpaar für entfernten Ausgang	RW	RW	R	R	R
|---------- Bitpaar für Benutzer von entferntem Ausgang	RW	RW	R	R	R
|---------- Zurücksetzen	RW	RW	R	R	R
|---------- Direkteingänge	RW	RW	R	R	R
|---------- Direktausgänge	RW	RW	R	R	R
|---------- Schutzsignalübertragung	RW	RW	R	R	R
|---------- Direkte Analoge	RW	RW	R	R	R
|---------- Direkte Integer	RW	RW	R	R	R

Rollen	Administrator	Ingenieur	Operator	Supervisor	Observer
|---------- IEC 61850 GOOSE-ANALOGE	RW	RW	R	R	R
|---------- IEC 61850 GOOSE-Integer	RW	RW	R	R	R
|---------- **Messumformer-E/A**	RW	RW	R	R	R
|---------- **Test**	RW	RW	R	R	R
|---------- **Beschriftungsdesigner für Bedienfront**	NV	NV	NV	NV	NV
|---------- **Schutzzusammenfassung**	NV	NV	NV	NV	NV
Befehle	RW	RW	RW	R	R
|---------- **Virtuelle Eingänge**	RW	RW	RW	R	R
|---------- **Löschen von Protokollen**	RW	RW	RW	R	R
|---------- **Einstellen von Datum und Uhrzeit**	RW	RW	RW	R	R
Displayanzeigen	R	R	R	R	R
Ziele	R	R	R	R	R
Istwerte	R	R	R	R	R
|---------- Beschriftungsdesigner für Bedienfront	R	R	R	R	R
|---------- Status	R	R	R	R	R
|---------- Messfunktionen	R	R	R	R	R
|---------- Messumformer-E/A	R	R	R	R	R
|---------- Protokolle	R	R	R	R	R
|---------- Produktinfo	R	R	R	R	R
Wartung	RW	RW	R	R	R
|---------- Modbus-Analysierer	NV	NV	NV	NV	NV
|---------- Bedienfront ändern	RW	RW	RW	R	R
|---------- Firmware aktualisieren	Ja	Nein	Nein	Nein	Nein
|---------- Datei abrufen	Ja	Nein	Nein	Nein	Nein

Anmerkungen zur Tabelle:

1. RW = Zugriff mit Lese- und Schreibberechtigung
2. R = Lesezugriff
3. Supervisor = RW (Standard), Administrator = R (Standard), Administrator = RW (nur bei deaktivierter Supervisor-Rolle)
4. NA = die Berechtigung wird von CyberSentry-Sicherheit nicht erzwungen

CYBERSENTRY-SERVERAUTHENTIFIZIERUNG

Das UR wurde so entwickelt, dass Authentifizierungsanfragen auf Grundlage von Benutzernamen automatisch gesteuert werden. In dieser Hinsicht werden lokale Kontennamen im UR als reserviert betrachtet und nicht auf einem RADIUS-Serve verwendet.

Das UR erkennt automatisch, ob eine Authentifizierungsanfrage entfernt oder lokal behandelt werden muss. Da im UR nur fünf lokale Konten möglich sind, leitet das UR die Anfrage automatisch an einen RADIUS-Server weiter, sofern einer zur Verfügung steht, wenn die Anmeldedaten der Benutzer-ID nicht zu einem der fünf lokalen Konten passt.

Ist ein RADIUS-Server verfügbar, aber über das Netzwerk nicht erreichbar, werden Anfragen zur Serverauthentifizierung abgelehnt. Greifen Sie in einer solchen Situation über lokale UR-Konten auf das UR-System zu.

2.1.3 IEC 870-5-103-PROTOKOLL

IEC60870-5-103 ist ein Begleitstandard zur IEC60870-5 Normenreihe für die Protokollübertragung. Er definiert die Kommunikation zwischen Schutzgeräten und einem Stationsleitrechner mittels serieller Verbindung.

IEC 60870-5-103 ist ein asymmetrisches Protokoll (Master-Slave) für die bitcodierte serielle Kommunikation, bei der Informationen mit einem Stationsleitrechner ausgetauscht werden. Im Kontext dieses Protokolles ist das Schutzgerät Slave und der Stationsleitrechner Master. Die Kommunikation basiert auf dem Punkt-zu-Punkt-Prinzip. Der Master muss IEC 60870-5-103-Kommunikationsmeldungen interpretieren können.

Die UR-Implementierung von IEC 60870-5-103 umfasst folgende Funktionen:

- Binäre Berichtseingänge
- Analoge Berichtswerte (Messwerte)
- Befehle
- Zeitsynchronisierung

Die RS485-Schnittstelle unterstützt IEC 60870-5-103.

2.2.1 ÜBERSICHT

Das M60 ist als Einheit für die horizontale Montage in einem 19-Zoll-Rack oder als Einheit in verkleinerter Ausführung (¾) für die vertikale Montage lieferbar und besteht aus den folgenden Modulen: Netzteil, CPU, Strom- und Spannungswandler, Digitaleingänge und Ausgangskontakte, Messumformer-Eingänge und -Ausgänge sowie Module für die Direktgeräte-Kommunikation. Für jedes dieser Module kann bei der Bestellung unter einer Vielzahl möglicher Konfigurationen ausgewählt werden. Die nachstehenden Tabellen enthalten die für die vollständige Spezifikation des Gerätes benötigten Informationen (vollständige Detailangaben zu den UR-Modulen sind Kapitel 3 zu entnehmen).

HINWEIS

Änderungen an den Bestellcodes vorbehalten. Aktuelle Bestelloptionen sind auf der Bestellseite http://www.gedigitalenergy.com/multilin/order.htm zu finden.

Der Aufbau des Bestellcodes hängt von der Montageoption (horizontal oder vertikal) und dem Typ der Strom-/Spannungswandlermodule (Strom-/Spannungswandlermodule mit erweiterter Diagnosefunktion oder HardFiber™-Prozessbusmodule) ab. Die Bestellcode-Optionen werden in den folgenden Unterabschnitten beschrieben.

2.2.2 BESTELLCODES MIT HERKÖMMLICHEN STROM- UND SPANNUNGSWANDLERN

Die Bestellcodes für Einheiten für die horizontale Montage sind nachstehend angegeben.

Tabelle 2–4: M60 BESTELLCODES (EINHEITEN FÜR DIE HORIZONTALE MONTAGE)

	M60	-	*	**	-	*	*	-	F	**	-	H	**	-	M	**	-	P	**	-	U	**	-	W/X	**	
BASISEINHEIT	M60																									Volle Baugröße / horizontale Montage Basiseinheit
CPU			T																							RS485 mit 3 x Multimode-Faser-100Base-FX (SFP mit LC)
			U																							RS485 mit 2 x Multimode-Faser-100Base-FX (SFP mit LC), 1 x 10/100Base-T (SFP mit RJ45)
			V																							RS485 mit 3 x 10/100Base-T (SFP mit RJ45)
SOFTWARE				00																						Keine Softwareoptionen
				01																						Globale Netzwerkdaten (EGD)
				03																						IEC 61850
				04																						Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				28																						Defekter-Rotorstab-Erkennung
				29																						Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				30																						Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				31																						Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				A0																						CyberSentry Lvl 1
				A1																						CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				A3																						CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
				A4																						CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				AS																						CyberSentry Lvl 1
				AT																						CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				AU																						CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
				AV																						CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				B0																						CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				B1																						CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				B3																						CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				B4																						CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				BS																						IEEE 1588
				BT																						IEEE 1588 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				BU																						IEEE 1588 und IEC 61850
				BV																						IEEE 1588, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				C0																						Parallel Redundancy Protocol (PRP)
				C1																						PRP und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				C3																						PRP und IEC 61850
				C4																						PRP, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				CS																						PRP und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				CT																						PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				CU																						PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				CV																						PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				D0																						IEEE 1588 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				D1																						IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				D3																						IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				D4																						IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				DS																						IEEE 1588 und CyberSentry Lvl 1
				DT																						IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				DU																						IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
				DV																						IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				E0																						IEEE 1588 und PRP
				E1																						IEEE 1588, PRP und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				E3																						IEEE 1588, PRP und IEC 61850
				E4																						IEEE 1588, PRP, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				ES																						IEEE 1588, PRP und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				ET																						IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				EU																						IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				EV																						IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				F0																						PRP und CyberSentry Lvl 1
				F1																						PRP, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				F3																						PRP, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
				F4																						PRP, CyberSentry Lvl 1, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				FS																						PRP, CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				FT																						PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				FU																						PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				FV																						PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				G0																						IEEE 1588, PRP und CyberSentry Lvl 1
				G1																						IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				G3																						IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
				G4																						IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				GS																						IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				GT																						IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				GU																						IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				GV																						IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				J0																						IEC 60870-5-103
				J1																						IEC 60870-5-103 + EGD
				J3																						IEC 60870-5-103 + IEC 61850
				J4																						IEC 60870-5-103 + EGD + IEC 61850
				JS																						IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab
				JT																						IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD
				JU																						IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + IEC 61850
				JV																						IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
				K0																						IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103
				K1																						IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + EGD
				K3																						IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + IEC 61850
				K4																						IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + EGD + IEC 61850

Tabelle 2–4: M60 BESTELLCODES (EINHEITEN FÜR DIE HORIZONTALE MONTAGE)

	KS	|	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab
	KT	|	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD
	KU	|	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + IEC 61850
	KV	|	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
	L0	|	|	|	|	|	|	|	|	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1
	L1	|	|	|	|	|	|	|	|	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + EGD
	L3	|	|	|	|	|	|	|	|	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + IEC 61850
	L4	|	|	|	|	|	|	|	|	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + EGD + IEC 61850
	LS	|	|	|	|	|	|	|	|	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab
	LT	|	|	|	|	|	|	|	|	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + EGD
	LU	|	|	|	|	|	|	|	|	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + IEC 61850
	LV	|	|	|	|	|	|	|	|	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
MONTAGE/BESCHICHTUNG		H	|	|	|	|	|	|	|	Horizontal (19-Zoll-Rack)
		A	|	|	|	|	|	|	|	Horizontal (19-Zoll-Rack) mit Beschichtung für widrige Umgebungsverhältnisse
Bedienfront/ANZEIGE		C	|	|	|	|	|	|	|	Englische Anzeige
		D	|	|	|	|	|	|	|	Französische Anzeige
		R	|	|	|	|	|	|	|	Russische Anzeige
		A	|	|	|	|	|	|	|	Chinesische Anzeige
		P	|	|	|	|	|	|	|	Englische Anzeige mit 4 kleinen und 12 großen programmierbaren Funktionstasten
		G	|	|	|	|	|	|	|	Französische Anzeige mit 4 kleinen und 12 großen programmierbaren Funktionstasten
		S	|	|	|	|	|	|	|	Russische Anzeige mit 4 kleinen und 12 großen programmierbaren Funktionstasten
		B	|	|	|	|	|	|	|	Chinesische Anzeige mit 4 kleinen und 12 großen programmierbaren Funktionstasten
		K	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige
		M	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige
		Q	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige
		U	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige
		L	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
		N	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
		T	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
		V	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
		W	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit türkischer Anzeige
		Y	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit türkischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
		I	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige
		J	|	|	|	|	|	|	|	Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
NETZTEIL (redundante Netzteile müssen vom selben Typ wie das Hauptnetzteil sein)			H	|	|	|	|	|	|	125 / 250 V AC/DC Netzteil
			H	|	|	|	|	|	RH	125 / 250 V AC/DC mit redundantem 125 / 250 V AC/DC Netzteil
			L	|	|	|	|	|	|	24 bis 48 V (nur DC) Netzteil
			L	|	|	|	|	|	RL	24 bis 48 V (nur DC) mit redundantem 24 bis 48 V DC Netzteil
ERWEITERTE DIAGNOSEFUNKTIONEN				8L	|	8L	|	|	|	4 Standard-Stromwandler mit erweiterten Diagnosefunktionen / 4 Standard-Spannungswandler mit erweiterten Diagnosefunktionen
Strom-/Spannungswandler DSP (erfordert alle DSP, um erweiterte Diagnosefunktion zu sein)				8M	|	8M	|	|	|	4 Stromwandler mit empfindlicher Erdung und erweiterten Diagnosefunktionen / 4 Spannungswandler mit empfindlicher Erdung und erweiterten Diagnosefunktionen
				8N	|	8N	|	|	|	8 Standard-Stromwandler mit erweiterten Diagnosefunktionen
				8R	|	8R	|	|	|	8 Stromwandler mit empfindlicher Erdung und erweiterten Diagnosefunktionen
DIGITALEINGÄNGE/-AUSGÄNGE					XX	XX	XX	XX	XX	Kein Modul
					4A	4A	4A	4A	4A	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (ohne Überwachung)
					4B	4B	4B	4B	4B	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Spannung mit optionalem Strom)
					4C	4C	4C	4C	4C	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Strom mit optionaler Spannung)
					4D	4D	4D	4D	4D	16 Digitaleingänge mit automatischer Kontaktreinigung (maximal drei Module innerhalb eines Gehäuses)
					4L	4L	4L	4L	4L	14 verriegelte Schließerausgänge (ohne Überwachung)
					67	67	67	67	67	8 Schließerausgänge (ohne Überwachung)
					6A	6A	6A	6A	6A	2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
					6B	6B	6B	6B	6B	2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
					6C	6C	6C	6C	6C	8 Wechslerausgänge
					6D	6D	6D	6D	6D	16 Digitaleingänge
					6E	6E	6E	6E	6E	4 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
					6F	6F	6F	6F	6F	8 schnelle Wechslerausgänge
					6G	6G	6G	6G	6G	4 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 8 Digitaleingänge
					6H	6H	6H	6H	6H	6 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 4 Digitaleingänge
					6K	6K	6K	6K	6K	4 Wechslerausgänge und 4 schnelle Wechslerausgänge
					6L	6L	6L	6L	6L	2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
					6M	6M	6M	6M	6M	2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
					6N	6N	6N	6N	6N	4 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 8 Digitaleingänge
					6P	6P	6P	6P	6P	6 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 4 Digitaleingänge
					6R	6R	6R	6R	6R	2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
					6S	6S	6S	6S	6S	2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
					6T	6T	6T	6T	6T	4 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
					6U	6U	6U	6U	6U	6 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 4 Digitaleingänge
					6V	6V	6V	6V	6V	2 Schließerausgänge, 1 Wechslerausgang, 2 verriegelte Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
MESSUMFORMER-EINGÄNGE/-AUSGÄNGE (maximal 3 je Einheit)					5A	5A	5A	5A	5A	4 DC mA-Eingänge, 4 DC mA-Ausgänge (nur ein 5A-Modul ist zulässig)
					5C	5C	5C	5C	5C	8 Temperatursensoren-Eingänge
					5D	5D	5D	5D	5D	4 Temperatursensoren-Eingänge, 4 Analogausgänge (nur ein 5D-Modul ist zulässig)
					5E	5E	5E	5E	5E	4 Widerstandsthermometer-Eingänge, 4 DC mA-Eingänge
					5F	5F	5F	5F	5F	8 Analogeingänge
Direktgeräte-KOMMUNIKATION (maximal 1 je Gerät)									2A	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 1-Kanal-Singlemode
									2B	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 2-Kanal-Singlemode
									2E	Zweiphasig, Einzelkanal
									2F	Zweiphasig, Dualkanal
									2G	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
									2H	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
									2I	Kanal 1 - IEEE C37.94, MM, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
									2J	Kanal 1 - IEEE C37.94, MM, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
									72	1550 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
									73	1550 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
									74	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
									75	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
									76	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
									77	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
									7A	820 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
									7B	1300 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
									7C	1300 nm, Single-Mode, ELED, 1 Kanal
									7D	1300 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
									7E	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 820 nm, Multimode
									7F	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode
									7G	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Single-Mode, ELED
									7H	820 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
									7I	1300 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
									7J	1300 nm, Single-Mode, ELED, 2 Kanäle
									7K	1300 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
									7L	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 820 nm, Multimode, LED
									7M	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode, LED
									7N	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Single-Mode, ELED
									7P	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
									7Q	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
									7R	G.703, 1 Kanal
									7S	G.703, 2 Kanäle
									7T	RS422, 1 Kanal
									7W	RS422, 2 Kanäle

Die Bestellcodes für Einheiten in verkleinerter Ausführung für die vertikale Montage sind nachstehend angegeben.

Tabelle 2–5: M60 BESTELLCODES (EINHEITEN IN VERKLEINERTER AUSFÜHRUNG FÜR DIE VERTIKALE MONTAGE)

	M60	-	*	**	-	*	*	*	-	F	**	-	H	**	-	M	**	-	P/R	**	Einheiten in verkleinerter Ausführung für die vertikale Montage (siehe nachstehende Anmerkung zu Steckplatz P/R)
BASISEINHEIT	M60																				Basiseinheit
CPU			T																		RS485 mit 3 x Multimode-Faser-100Base-FX (SFP mit LC)
			U																		RS485 mit 2 x Multimode-Faser-100Base-FX (SFP mit LC), 1 x 10/100Base-T (SFP mit RJ45)
			V																		RS485 mit 3 x 10/100Base-T (SFP mit RJ45)
SOFTWARE				00																	Keine Softwareoptionen
				01																	Globale Netzwerkdaten (EGD)
				03																	IEC 61850
				04																	Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				28																	Defekter-Rotorstab-Erkennung
				29																	Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				30																	Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				31																	Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				A0																	CyberSentry Lvl 1
				A1																	CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				A3																	CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
				A4																	CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				AS																	CyberSentry Lvl 1
				AT																	CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				AU																	CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
				AV																	CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				B0																	CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				B1																	CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				B3																	CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				B4																	CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				BS																	IEEE 1588
				BT																	IEEE 1588 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				BU																	IEEE 1588 und IEC 61850
				BV																	IEEE 1588, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				C0																	Parallel Redundancy Protocol (PRP)
				C1																	PRP und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				C3																	PRP und IEC 61850
				C4																	PRP, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				CS																	PRP und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				CT																	PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				CU																	PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				CV																	PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				D0																	IEEE 1588 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				D1																	IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				D3																	IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				D4																	IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				DS																	IEEE 1588 und CyberSentry Lvl 1
				DT																	IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				DU																	IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
				DV																	IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				E0																	IEEE 1588 und PRP
				E1																	IEEE 1588, PRP und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				E3																	IEEE 1588, PRP und IEC 61850
				E4																	IEEE 1588, PRP, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				ES																	IEEE 1588, PRP und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				ET																	IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				EU																	IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				EV																	IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				F0																	PRP und CyberSentry Lvl 1
				F1																	PRP, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				F3																	PRP, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
				F4																	PRP, CyberSentry Lvl 1, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				FS																	PRP, CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				FT																	PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				FU																	PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				FV																	PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				G0																	IEEE 1588, PRP und CyberSentry Lvl 1
				G1																	IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				G3																	IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
				G4																	IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				GS																	IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
				GT																	IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
				GU																	IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
				GV																	IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
				J0																	IEC 60870-5-103
				J1																	IEC 60870-5-103 + EGD
				J3																	IEC 60870-5-103 + IEC 61850
				J4																	IEC 60870-5-103 + EGD + IEC 61850
				JS																	IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab
				JT																	IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD
				JU																	IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + IEC 61850
				JV																	IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
				K0																	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103
				K1																	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + EGD
				K3																	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + IEC 61850
				K4																	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + EGD + IEC 61850
				KS																	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab
				KT																	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD
				KU																	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + IEC 61850
				KV																	IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
				L0																	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1
				L1																	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + EGD
				L3																	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + IEC 61850
				L4																	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + EGD + IEC 61850
				LS																	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab
				LT																	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + EGD
				LU																	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + IEC 61850
				LV																	IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
MONTAGE/BESCHICHTUNG						V															Vertikal (3/4-Rack)
						B															Vertikal (3/4-Rack) mit Beschichtung für widrige Umgebungsverhältnisse
Bedienfront/ANZEIGE							F														Englische Anzeige
							D														Französische Anzeige
							R														Russische Anzeige
							A														Chinesische Anzeige
							K														Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige
							M														Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige
							Q														Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige
							U														Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige
							L														Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
							N														Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
							T														Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
							V														Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
							W														Erweiterte Bedienfront mit türkischer Anzeige
							Y														Erweiterte Bedienfront mit türkischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
							I														Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige
							J														Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten

Tabelle 2–5: M60 BESTELLCODES (EINHEITEN IN VERKLEINERTER AUSFÜHRUNG FÜR DIE VERTIKALE MONTAGE)

NETZTEIL	H	|	|	|	|	125 / 250 V AC/DC Netzteil
	L	|	|	|	|	24 bis 48 V (nur DC) Netzteil
ERWEITERTE DIAGNOSEFUNKTIONEN						4 Standard-Stromwandler mit erweiterten Diagnosefunktionen / 4 Standard-Spannungswandler
Strom-/Spannungswandler DSP		8L	|	8L	|	mit erweiterten Diagnosefunktionen
(erfordert alle DSP, um erweiterte						4 Stromwandler mit empfindlicher Erdung und erweiterten Diagnosefunktionen / 4 Spannungswandler
Diagnosefunktion zu sein)		8M	|	8M	|	mit empfindlicher Erdung und erweiterten Diagnosefunktionen
		8N	|	8N	|	8 Standard-Stromwandler mit erweiterten Diagnosefunktionen
		8R	|	8R	|	8 Stromwandler mit empfindlicher Erdung und erweiterten Diagnosefunktionen
DIGITALEINGÄNGE/-AUSGÄNGE			XX	XX	XX	Kein Modul
			4A	4A	4A	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (ohne Überwachung)
			4B	4B	4B	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Spannung mit optionalem Strom)
			4C	4C	4C	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Strom mit optionaler Spannung)
			4D	4D	4D	16 Digitaleingänge mit automatischer Kontaktreinigung (maximal drei Module innerhalb eines Gehäuses)
			4L	4L	4L	14 verriegelte Schließerausgänge (ohne Überwachung)
			67	67	67	8 Schließerausgänge (ohne Überwachung)
			6A	6A	6A	2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
			6B	6B	6B	2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
			6C	6C	6C	8 Wechslerausgänge
			6D	6D	6D	16 Digitaleingänge
			6E	6E	6E	4 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
			6F	6F	6F	8 schnelle Wechslerausgänge
			6G	6G	6G	4 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 8 Digitaleingänge
			6H	6H	6H	6 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 4 Digitaleingänge
			6K	6K	6K	4 Wechslerausgänge und 4 schnelle Wechslerausgänge
			6L	6L	6L	2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
			6M	6M	6M	2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
			6N	6N	6N	4 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 8 Digitaleingänge
			6P	6P	6P	6 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 4 Digitaleingänge
			6R	6R	6R	2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
			6S	6S	6S	2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
			6T	6T	6T	4 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
			6U	6U	6U	6 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 4 Digitaleingänge
			6V	6V	6V	2 Schließerausgänge, 1 Wechslerausgang, 2 verriegelte Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
MESSUMFORMER-EINGÄNGE/-AUSGÄNGE (maximal 3 je Einheit)			5A	5A	5A	4 DC mA-Eingänge, 4 DC mA-Ausgänge (nur ein 5A-Modul ist zulässig)
			5C	5C	5C	8 Temperatursensoren-Eingänge
			5D	5D	5D	4 Temperatursensoren-Eingänge, 4 Analogausgänge (nur ein 5D-Modul ist zulässig)
			5E	5E	5E	4 Widerstandsthermometer-Eingänge, 4 DC mA-Eingänge
			5F	5F	5F	8 Analogeingänge
Direktgeräte-KOMMUNIKATION (maximal 1 je Gerät) Beim letzten Modul wird Steckplatz P für digitale und Messumformer-Eingangs-/Ausgangsmodule verwendet; Steckplatz R wird für Gerät-Gerät-Kommunikationsmodule verwendet.					2A	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 1-Kanal-Singlemode
					2B	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 2-Kanal-Singlemode
					2E	Zweiphasig, Einzelkanal
					2F	Zweiphasig, Dualkanal
					2G	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
					2H	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
					2I	Kanal 1 - IEEE C37.94, MM, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
					2J	Kanal 1 - IEEE C37.94, MM, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
					72	1550 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
					73	1550 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
					74	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
					75	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
					76	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
					77	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
					7A	820 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
					7B	1300 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
					7C	1300 nm, Single-Mode, ELED, 1 Kanal
					7D	1300 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
					7E	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 820 nm, Multimode
					7F	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode
					7G	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Single-Mode, ELED
					7H	820 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
					7I	1300 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
					7J	1300 nm, Single-Mode, ELED, 2 Kanäle
					7K	1300 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
					7L	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 820 nm, Multimode, LED
					7M	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode, LED
					7N	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Single-Mode, ELED
					7P	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
					7Q	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
					7R	G.703, 1 Kanal
					7S	G.703, 2 Kanäle
					7T	RS422, 1 Kanal
					7W	RS422, 2 Kanäle

2.2.3 BESTELLCODES MIT PROZESSBUSMODULEN

Die Bestellcodes für Einheiten mit horizontaler Montage mit einem Prozessbusmodul sind nachstehend angegeben.

Tabelle 2–6: M60 BESTELLCODES (HORIZONTAL ZU MONTIERENDE EINHEITEN MIT PROZESSBUS)

	M60 - * ** - * * * - F ** - H ** - M ** - P ** - U ** - W/X **	Volle Baugröße / horizontale Montage
BASISEINHEIT	M60	Basiseinheit
CPU	T	RS485 mit 3 x Multimode-Faser-100Base-FX (SFP mit LC)
	U	RS485 mit 2 x Multimode-Faser-100Base-FX (SFP mit LC), 1 x 10/100Base-T (SFP mit RJ45)
	V	RS485 mit 3 x 10/100Base-T (SFP mit RJ45)
SOFTWARE	00	Keine Softwareoptionen
	01	Globale Netzwerkdaten (EGD)
	03	IEC 61850
	04	Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
	28	Defekter-Rotorstab-Erkennung
	29	Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	30	Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
	31	Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
	A0	CyberSentry Lvl 1
	A1	CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	A3	CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
	A4	CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	AS	CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
	AT	CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	AU	CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
	AV	CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	B0	IEEE 1588
	B1	IEEE 1588 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	B3	IEEE 1588 und IEC 61850
	B4	IEEE 1588, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	BS	IEEE 1588 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
	BT	IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	BU	IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
	BV	IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	C0	Parallel Redundancy Protocol (PRP)
	C1	PRP und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	C3	PRP und IEC 61850
	C4	PRP, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
	CS	PRP und Defekter-Rotorstab-Erkennung
	CT	PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
	CU	PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
	CV	PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850

Tabelle 2–6: M60 BESTELLCODES (HORIZONTAL ZU MONTIERENDE EINHEITEN MIT PROZESSBUS)

										D0 IEEE 1588 und CyberSentry Lvl 1
										D1 IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
										D3 IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
										D4 IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
										DS IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
										DT IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
										DU IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
										DV IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten(EGD)
										E0 IEEE 1588 und PRP
										E1 IEEE 1588, PRP und Globale Netzwerkdaten (EGD)
										E3 IEEE 1588, PRP und IEC 61850
										E4 IEEE 1588, PRP, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
										ES IEEE 1588, PRP und Defekter-Rotorstab-Erkennung
										ET IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
										EU IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
										EV IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
										F0 PRP und CyberSentry Lvl 1
										F1 PRP, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
										F3 PRP, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
										F4 PRP, CyberSentry Lvl 1, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
										FS PRP, CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
										FT PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
										FU PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
										FV PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
										G0 IEEE 1588, PRP und CyberSentry Lvl 1
										G1 IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
										G3 IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
										G4 IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
										GS IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
										GT IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
										GU IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
										GV IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
										J0 IEC 60870-5-103
										J1 IEC 60870-5-103 + EGD
										J3 IEC 60870-5-103 + IEC 61850
										J4 IEC 60870-5-103 + EGD + IEC 61850
										JS IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab
										JT IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD
										JU IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + IEC 61850
										JV IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
										K0 IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103
										K1 IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + EGD
										K3 IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + IEC 61850
										K4 IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + EGD + IEC 61850
										KS IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab
										KT IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD
										KU IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + IEC 61850
										KV IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
										L0 IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1
										L1 IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + EGD
										L3 IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + IEC 61850
										L4 IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + EGD + IEC 61850
										LS IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab
										LT IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + EGD
										LU IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + IEC 61850
										LV IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
MONTAGE/BESCHICHTUNG		H								Horizontal (19-Zoll-Rack)
		A								Horizontal (19-Zoll-Rack) mit Beschichtung für widrige Umgebungsverhältnisse
BEDIENFRONT/ANZEIGE			C							Englische Anzeige
			D							Französische Anzeige
			R							Russische Anzeige
			A							Chinesische Anzeige
			P							Englische Anzeige mit 4 kleinen und 12 großen programmierbaren Funktionstasten
			G							Französische Anzeige mit 4 kleinen und 12 großen programmierbaren Funktionstasten
			S							Russische Anzeige mit 4 kleinen und 12 großen programmierbaren Funktionstasten
			B							Chinesische Anzeige mit 4 kleinen und 12 großen programmierbaren Funktionstasten
			K							Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige
			M							Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige
			Q							Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige
			U							Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige
			L							Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			N							Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			T							Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			V							Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			W							Erweiterte Bedienfront mit türkischer Anzeige
			Y							Erweiterte Bedienfront mit türkischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			I							Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige
			J							Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten

Tabelle 2–6: M60 BESTELLCODES (HORIZONTAL ZU MONTIERENDE EINHEITEN MIT PROZESSBUS)

NETZTEIL (redundante Netzteile müssen vom selben Typ wie das Hauptnetzteil sein)	H	|	|	|	|	|	|	125 / 250 V AC/DC Netzteil
	H	|	|	|	|	|	RH	125 / 250 V AC/DC mit redundantem 125 / 250 V AC/DC Netzteil
	L	|	|	|	|	|	|	24 bis 48 V (nur DC) Netzteil
	L	|	|	|	|	|	RL	24 bis 48 V (nur DC) mit redundantem 24 bis 48 V DC Netzteil
PROZESSBUSMODULE		|	81	|	|	|	|	Digitales Prozessbusmodul mit acht Schnittstellen
DIGITALEINGÄNGE/-AUSGÄNGE		XX		XX	XX	XX	XX	Kein Modul
					4A	4A	|	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (ohne Überwachung)
					4B	4B	|	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Spannung mit optionalem Strom)
					4C	4C	|	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Strom mit optionaler Spannung)
					4D	4D	|	16 Digitaleingänge mit automatischer Kontaktreinigung (maximal drei Module innerhalb eines Gehäuses)
					4L	4L	|	14 verriegelte Schließerausgänge (ohne Überwachung)
					67	67	|	8 Schließerausgänge (ohne Überwachung)
					6A	6A	|	2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
					6B	6B	|	2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
					6C	6C	|	8 Wechslerausgänge
					6D	6D	|	16 Digitaleingänge
					6E	6E	|	4 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
					6F	6F	|	8 schnelle Wechslerausgänge
					6G	6G	|	4 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 8 Digitaleingänge
					6H	6H	|	6 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 4 Digitaleingänge
					6K	6K	|	4 Wechslerausgänge und 4 schnelle Wechslerausgänge
					6L	6L	|	2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
					6M	6M	|	2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
					6N	6N	|	4 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 8 Digitaleingänge
					6P	6P	|	6 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 4 Digitaleingänge
					6R	6R	|	2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
					6S	6S	|	2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
					6T	6T	|	4 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
					6U	6U	|	6 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 4 Digitaleingänge
					6V	6V	|	2 Schließerausgänge, 1 Wechslerausgang, 2 verriegelte Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
Direktgeräte-KOMMUNIKATION (maximal 1 je Gerät)							2A	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 1-Kanal-Singlemode
							2B	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 2-Kanal-Singlemode
							2E	Zweiphasig, Einzelkanal
							2F	Zweiphasig, Dualkanal
							2G	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
							2H	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
							2I	Kanal 1 - IEEE C37.94, MM, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
							2J	Kanal 1 - IEEE C37.94, MM, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
							72	1550 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
							73	1550 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
							74	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
							75	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
							76	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
							77	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
							7A	820 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
							7B	1300 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
							7C	1300 nm, Single-Mode, ELED, 1 Kanal
							7D	1300 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
							7E	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 820 nm, Multimode
							7F	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode
							7G	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Single-Mode, ELED
							7H	820 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
							7I	1300 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
							7J	1300 nm, Single-Mode, ELED, 2 Kanäle
							7K	1300 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
							7L	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 820 nm, Multimode, LED
							7M	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode, LED
							7N	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Single-Mode, ELED
							7P	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
							7Q	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
							7R	G.703, 1 Kanal
							7S	G.703, 2 Kanäle
							7T	RS422, 1 Kanal
							7W	RS422, 2 Kanäle

Die Bestellcodes für Einheiten mit einer verkleinerten vertikalen Anfertigung und Prozessbusmodul sind nachstehend angegeben.

Tabelle 2–7: M60 BESTELLCODES (VERTIKAL ZU MONTIERENDE EINHEITEN IN VERKLEINERTER AUSFÜHRUNG MIT PROZESSBUS)

	M60	- *	**	- *	*	*	- F **	- H **	- M **	- P/R **	Einheiten in verkleinerter Ausführung für die vertikale Montage (siehe nachstehende Anmerkung zu Steckplatz P/R)
BASISEINHEIT	M60	|	|	|	|	|	|	|	|	|	Basiseinheit
CPU		T	|	|	|	|	|	|	|	|	RS485 mit 3 x Multimode-Faser-100Base-FX (SFP mit LC)
		U	|	|	|	|	|	|	|	|	RS485 mit 2 x Multimode-Faser-100Base-FX (SFP mit LC), 1 x 10/100Base-T (SFP mit RJ45)
		V	|	|	|	|	|	|	|	|	RS485 mit 3 x 10/100Base-T (SFP mit RJ45)
SOFTWARE			00	|	|	|	|	|	|	|	Keine Softwareoptionen
			01	|	|	|	|	|	|	|	Globale Netzwerkdaten (EGD)
			03	|	|	|	|	|	|	|	IEC 61850
			04	|	|	|	|	|	|	|	Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
			28	|	|	|	|	|	|	|	Defekter-Rotorstab-Erkennung
			29	|	|	|	|	|	|	|	Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			30	|	|	|	|	|	|	|	Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
			31	|	|	|	|	|	|	|	Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
			A0	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1
			A1	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			A3	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
			A4	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			AS	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1
			AT	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			AU	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
			AV	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			B0	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
			B1	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			B3	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
			B4	|	|	|	|	|	|	|	CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			BS	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588
			BT	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			BU	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588 und IEC 61850
			BV	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			C0	|	|	|	|	|	|	|	Parallel Redundancy Protocol (PRP)
			C1	|	|	|	|	|	|	|	PRP und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			C3	|	|	|	|	|	|	|	PRP und IEC 61850
			C4	|	|	|	|	|	|	|	PRP, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
			CS	|	|	|	|	|	|	|	PRP und Defekter-Rotorstab-Erkennung
			CT	|	|	|	|	|	|	|	PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			CU	|	|	|	|	|	|	|	PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
			CV	|	|	|	|	|	|	|	PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
			D0	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
			D1	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			D3	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
			D4	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, Defekter-Rotorstab-Erkennung, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			DS	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588 und CyberSentry Lvl 1
			DT	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			DU	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
			DV	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, CyberSentry Lvl 1, IEC 61850 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			E0	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588 und PRP
			E1	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, PRP und Globale Netzwerkdaten (EGD)
			E3	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, PRP und IEC 61850
			E4	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, PRP, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
			ES	|	|	|	|	|	|	|	IEEE 1588, PRP und Defekter-Rotorstab-Erkennung

Tabelle 2–7: M60 BESTELLCODES (VERTIKAL ZU MONTIERENDE EINHEITEN IN VERKLEINERTER AUSFÜHRUNG MIT PROZESSBUS)

							ET		IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
							EU		IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
							EV		IEEE 1588, PRP, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
							F0		PRP und CyberSentry Lvl 1
							F1		PRP, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
							F3		PRP, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
							F4		PRP, CyberSentry Lvl 1, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
							FS		PRP, CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
							FT		PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
							FU		PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
							FV		PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
							G0		IEEE 1588, PRP und CyberSentry Lvl 1
							G1		IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und Globale Netzwerkdaten (EGD)
							G3		IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und IEC 61850
							G4		IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
							GS		IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1 und Defekter-Rotorstab-Erkennung
							GT		IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und Globale Netzwerkdaten (EGD)
							GU		IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung und IEC 61850
							GV		IEEE 1588, PRP, CyberSentry Lvl 1, Defekter-Rotorstab-Erkennung, Globale Netzwerkdaten (EGD) und IEC 61850
							J0		IEC 60870-5-103
							J1		IEC 60870-5-103 + EGD
							J3		IEC 60870-5-103 + IEC 61850
							J4		IEC 60870-5-103 + EGD + IEC 61850
							JS		IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab
							JT		IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD
							JU		IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + IEC 61850
							JV		IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
							K0		IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103
							K1		IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + EGD
							K3		IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + IEC 61850
							K4		IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + EGD + IEC 61850
							KS		IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab
							KT		IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD
							KU		IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + IEC 61850
							KV		IEEE 1588 + PRP + IEC 60870-5-103 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
							L0		IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1
							L1		IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + EGD
							L3		IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + IEC 61850
							L4		IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + EGD + IEC 61850
							LS		IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab
							LT		IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + EGD
							LU		IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + IEC 61850
							LV		IEC 60870-5-103 + IEEE 1588 + PRP + CyberSentry Stufe 1 + defekter Rotorstab + EGD + IEC 61850
MONTAGE/BESCHICHTUNG		V							Vertikal (3/4-Rack)
		B							Vertikal (3/4-Rack) mit Beschichtung für widrige Umgebungsverhältnisse
BEDIENFRONT/ANZEIGE			F						Englische Anzeige
			D						Französische Anzeige
			R						Russische Anzeige
			A						Chinesische Anzeige
			K						Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige
			M						Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige
			Q						Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige
			U						Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige
			L						Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			N						Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			T						Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			V						Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			W						Erweiterte Bedienfront mit türkischer Anzeige
			Y						Erweiterte Bedienfront mit türkischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			I						Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige
			J						Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
NETZTEIL				H					125 / 250 V AC/DC Netzteil
				L					24 bis 48 V (nur DC) Netzteil
PROZESSBUSMODULE						81			Digitales Prozessbusmodul mit acht Schnittstellen
DIGITALEINGÄNGE/-AUSGÄNGE					XX		XX	XX	Kein Modul
								4A	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (ohne Überwachung)
								4B	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Spannung mit optionalem Strom)
								4C	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Strom mit optionaler Spannung)
								4D	16 Digitaleingänge mit automatischer Kontaktreinigung (maximal drei Module innerhalb eines Gehäuses)
								4L	14 verriegelte Schließerausgänge (ohne Überwachung)
								67	8 Schließerausgänge (ohne Überwachung)
								6A	2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
								6B	2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
								6C	8 Wechslerausgänge
								6D	16 Digitaleingänge
								6E	4 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
								6F	8 schnelle Wechslerausgänge
								6G	4 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 8 Digitaleingänge
								6H	6 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 4 Digitaleingänge
								6K	4 Wechslerausgänge und 4 schnelle Wechslerausgänge
								6L	2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
								6M	2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
								6N	4 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 8 Digitaleingänge
								6P	6 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 4 Digitaleingänge
								6R	2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
								6S	2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
								6T	4 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
								6U	6 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 4 Digitaleingänge
								6V	2 Schließerausgänge, 1 Wechslerausgang, 2 verriegelte Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
Direktgeräte-KOMMUNIKATION (maximal 1 je Gerät) Beim letzten Modul wird Steckplatz P für Digital-eingangs-/-ausgangsmodule verwendet; Steckplatz R wird für Direktgeräte-Kommunikationsmodule verwendet.								2A	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 1-Kanal-Singlemode
								2B	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 2-Kanal-Singlemode
								2E	Zweiphasig, Einzelkanal
								2F	Zweiphasig, Dualkanal
								2G	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
								2H	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
								2I	Kanal 1 - IEEE C37.94, MM, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
								2J	Kanal 1 - IEEE C37.94, MM, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
								72	1550 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
								73	1550 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
								74	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
								75	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
								76	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
								77	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
								7A	820 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
								7B	1300 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
								7C	1300 nm, Single-Mode, ELED, 1 Kanal
								7D	1300 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
								7E	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 820 nm, Multimode
								7F	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode
								7G	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Single-Mode, ELED
								7H	820 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
								7I	1300 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
								7J	1300 nm, Single-Mode, ELED, 2 Kanäle
								7K	1300 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
								7L	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 820 nm, Multimode, LED
								7M	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode, LED
								7N	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Single-Mode, ELED
								7P	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
								7Q	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
								7R	G.703, 1 Kanal
								7S	G.703, 2 Kanäle
								7T	RS422, 1 Kanal
								7W	RS422, 2 Kanäle

2.2.4 AUSTAUSCHMODULE

Austauschmodule können separat bestellt werden. Bei der Bestellung eines Austausch-CPU-Moduls oder einer Austausch-Bedienfront ist die Seriennummer des vorhandenen Geräts anzugeben.

HINWEIS

Möglicherweise sind nicht alle Austauschmodule für das M60-Gerät geeignet. Nur die unter „Bestellcodes“ aufgeführten Module sind als Austauschmodule erhältlich.

HINWEIS

Änderungen an den Austauschmodulcodes vorbehalten. Aktuelle M60-Bestelloptionen sind auf der Bestellseite unter http://www.gedigitalenergy.com/multilin/order.htm zu finden.

Die Bestellcodes für Austauschmodule für die horizontale Montage sind nachstehend angegeben.

Tabelle 2–8: BESTELLCODES FÜR AUSTAUSCHMODULE FÜR DIE HORIZONTALE MONTAGE

	UR	-	**	-	*	
STROMVERSORGUNG (Redundante Stromversorgungen sind nur für horizontale Einheiten verfügbar; sie müssen vom selben Typ wie die Hauptstromversorgung sein)			RH	H		Redundant 125 / 250 V AC/DC
			RL	H		Redundant 24 bis 48 V (nur DC)
CPU			T			RS485 mit 3 x 100Base-FX Ethernet, Multimode, SFP mit LC
			U			RS485 mit 1 x 100Base-T Ethernet, SFP RJ-45 + 2 x 100Base-FX Ethernet, Multimode, SFP mit LC
			V			RS485 mit 3 x 100Base-T Ethernet, SFP mit RJ-45
BEDIENFRONT/ANZEIGE			3C			Horizontale Bedienfront mit Tastenfeld und englischer Anzeige
			3D			Horizontale Bedienfront mit Tastenfeld und französischer Anzeige
			3R			Horizontale Bedienfront mit Tastenfeld und russischer Anzeige
			3A			Horizontale Bedienfront mit Tastenfeld und chinesischer Anzeige
			3P			Horizontale Bedienfront mit Tastenfeld, parametrierbaren Funktionstasten und englischer Anzeige
			3G			Horizontale Bedienfront mit Tastenfeld, parametrierbaren Funktionstasten und französischer Anzeige
			3S			Horizontale Bedienfront mit Tastenfeld, parametrierbaren Funktionstasten und russischer Anzeige
			3B			Horizontale Bedienfront mit Tastenfeld, parametrierbaren Funktionstasten und chinesischer Anzeige
			3K			Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige
			3M			Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige
			3Q			Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige
			3U			Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige
			3L			Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			3N			Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			3T			Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			3V			Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
			3I			Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige
			3J			Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
DIGITALEINGÄNGE UND AUSGANGSKONTAKTE			4A			4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (ohne Überwachung)
			4B			4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Spannung mit optionalem Strom)
			4C			4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Strom mit optionaler Spannung)
			4D			16 Digitaleingänge mit automatischer Kontaktreinigung (maximal drei Module innerhalb eines Gehäuses)
			4L			14 selbsthaltende Schließerausgänge (ohne Überwachung)
			67			8 Schließerausgänge (ohne Überwachung)
			6A			2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
			6B			2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
			6C			8 Wechslerausgänge
			6D			16 Digitaleingänge
			6E			4 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
			6F			8 schnelle Wechslerausgänge
			6G			4 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 8 Digitaleingänge
			6H			6 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 4 Digitaleingänge
			6K			4 Wechslerausgänge und 4 schnelle Wechslerausgänge
			6L			2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
			6M			2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
			6N			4 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 8 Digitaleingänge
			6P			6 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 4 Digitaleingänge
			6R			2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
			6S			2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
			6T			4 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
			6U			6 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 4 Digitaleingänge
			6V			2 Schließerausgänge, 1 Wechslerausgang, 2 verriegelte Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
ERWEITERTE DIAGNOSEFUNKTIONEN			8L			4 Standard-Stromwandler mit erweiterten Diagnosefunktionen / 4 Standard-Spannungswandler mit erweiterten Diagnosefunktionen
STROM- UND SPANNUNGSWANDLER DSP			8N			8 Standard-Stromwandler mit erweiterten Diagnosefunktionen
			8M			4 Stromwandler mit empfindlicher Erdung und erweiterten Diagnosefunktionen / 4 Spannungswandler mit empfindlicher Erdung und erweiterten Diagnosefunktionen
			8R			8 Stromwandler mit empfindlicher Erdung und erweiterten Diagnosefunktionen 8 Standard-Stromwandler mit erweiterten Diagnosefunktionen
DIREKTGERÄTE-KOMMUNIKATION			2A			C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 1-Kanal-Singlemode
			2B			C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 2-Kanal-Singlemode
			2E			Zweiphasig, Einzelkanal
			2F			Zweiphasig, Dualkanal
			2G			IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
			2H			IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
			2I			Kanal 1 - IEEE C37.94, Multimode, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
			2J			Kanal 1 - IEEE C37.94, Multimode, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser

Tabelle 2–8: BESTELLCODES FÜR AUSTAUSCHMODULE FÜR DIE HORIZONTALE MONTAGE

UR - ** - *		
	72	1550 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
	73	1550 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
	74	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
	75	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
	76	IEEE C37.94, 820 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
	77	IEEE C37.94, 820 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
	7A	820 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
	7B	1300 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
	7C	1300 nm, Singlemode, ELED, 1 Kanal
	7D	1300 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
	7E	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 820 nm, Multimode
	7F	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode
	7G	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, ELED
	7H	820 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
	7I	1300 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
	7J	1300 nm, Singlemode, ELED, 2 Kanäle
	7K	1300 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
	7L	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 820 nm, Multimode, LED
	7M	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode, LED
	7N	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, ELED
	7P	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
	7Q	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
	7R	G.703, 1 Kanal
	7S	G.703, 2 Kanäle
	7T	RS422, 1 Kanal
	7W	RS422, 2 Kanäle
EIN-/AUSGÄNGE FÜR MESSUMFORMER	5A	4 Analogeingänge, 4 Analogausgänge (nur ein 5A-Modul ist zulässig)
	5C	8 Temperatursensoren-Eingänge
	5D	4 Temperatursensoren-Eingänge, 4 Analogausgänge (nur ein 5D-Modul ist zulässig)
	5E	4 Analogeingänge, 4 Temperatursensoren-Eingänge
	5F	8 Analogeingänge

Die Bestellcodes für Austauschmodule in verkleinerter Ausführung für die vertikale Montage sind nachstehend angegeben.

Tabelle 2–9: BESTELLCODES FÜR AUSTAUSCHMODULE FÜR DIE VERTIKALE MONTAGE

UR - ** - *		
NETZTEIL	RH V	125 / 250 V AC/DC
	RL V	24 bis 48 V (nur DC)
CPU	T	RS485 mit 3 x 100Base-FX Ethernet, Multimode, SFP mit LC
	U	RS485 mit 1 x 100Base-T Ethernet, SFP RJ-45 + 2 x 100Base-FX Ethernet, Multimode, SFP mit LC
	V	RS485 mit 3 x 100Base-T Ethernet, SFP mit RJ-45
BEDIENFRONT/ANZEIGE	3F	Vertikale Bedienfront mit Tastenfeld und englischer Anzeige
	3D	Vertikale Bedienfront mit Tastenfeld und französischer Anzeige
	3R	Vertikale Bedienfront mit Tastenfeld und russischer Anzeige
	3A	Vertikale Bedienfront mit Tastenfeld und chinesischer Anzeige
	3K	Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige
	3M	Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige
	3Q	Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige
	3U	Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige
	3L	Erweiterte Bedienfront mit englischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
	3N	Erweiterte Bedienfront mit französischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
	3T	Erweiterte Bedienfront mit russischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
	3V	Erweiterte Bedienfront mit chinesischer Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
	3I	Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige
	3J	Erweiterte Bedienfront mit deutscher Anzeige und parametrierbaren Funktionstasten
DIGITAL-EINGÄNGE/-AUSGÄNGE	4A	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (ohne Überwachung)
	4B	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Spannung mit optionalem Strom)
	4C	4 Halbleiter-MOSFET-Ausgänge (Strom mit optionaler Spannung)
	4D	16 Digitaleingänge mit automatischer Kontaktreinigung (maximal drei Module innerhalb eines Gehäuses)
	4L	14 selbsthaltende Schließerausgänge (ohne Überwachung)
	67	8 Schließerausgänge (ohne Überwachung)
	6A	2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
	6B	2 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
	6C	8 Wechslerausgänge
	6D	16 Digitaleingänge
	6E	4 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
	6F	8 schnelle Wechslerausgänge
	6G	4 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 8 Digitaleingänge
	6H	6 Schließerausgänge (Spannung mit optionalem Strom), 4 Digitaleingänge
	6K	4 Wechslerausgänge und 4 schnelle Wechslerausgänge
	6L	2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
	6M	2 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
	6N	4 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 8 Digitaleingänge
	6P	6 Schließerausgänge (Strom mit optionaler Spannung), 4 Digitaleingänge
	6R	2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 2 Wechslerausgänge, 8 Digitaleingänge
	6S	2 Schließerausgänge (ohne Überwachung) und 4 Wechslerausgänge, 4 Digitaleingänge
	6T	4 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
	6U	6 Schließerausgänge (ohne Überwachung), 4 Digitaleingänge
	6V	2 Schließerausgänge, 1 Wechslerausgang, 2 verriegelte Schließerausgänge (ohne Überwachung), 8 Digitaleingänge
ERWEITERTE DIAGNOSEFUNKTIONEN STROM- UND SPANNUNGSWANDLER DSP	8L	4 Standard-Stromwandler mit erweiterten Diagnosefunktionen / 4 Standard-Spannungswandler mit erweiterten Diagnosefunktionen
	8N	8 Standard-Stromwandler mit erweiterten Diagnosefunktionen
	8V	8 Standard-Spannungswandler mit erweiterten Diagnosefunktionen
GERÄT-GERÄT-KOMMUNIKATION	2A	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 1-Kanal-Singlemode
	2B	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 2-Kanal-Singlemode
	2E	Zweiphasig, Einzelkanal
	2F	Zweiphasig, Dualkanal
	2G	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
	2H	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
	2I	Kanal 1 - IEEE C37.94, Multimode, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
	2J	Kanal 1 - IEEE C37.94, Multimode, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
	72	1550 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
	73	1550 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
	74	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
	75	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
	76	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kbps, Multimode, LED, 1 Kanal
	77	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kbps, Multimode, LED, 2 Kanäle
	7A	820 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
	7B	1300 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
	7C	1300 nm, Singlemode, ELED, 1 Kanal
	7D	1300 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
	7E	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 820 nm, Multimode
	7F	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode
	7G	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, ELED
	7H	820 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
	7I	1300 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
	7J	1300 nm, Singlemode, ELED, 2 Kanäle
	7K	1300 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
	7L	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 820 nm, Multimode, LED
	7M	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Multimode, LED
	7N	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, ELED
	7P	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
	7Q	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode, Laser
	7R	G.703, 1 Kanal
	7S	G.703, 2 Kanäle
	7T	RS422, 1 Kanal
	7W	RS422, 2 Kanäle
EIN-/AUSGÄNGE FÜR MESSUMFORMER	5A	4 Analogeingänge, 4 Analogausgänge (nur ein 5A-Modul ist zulässig)
	5C	8 Temperatursensoren-Eingänge
	5D	4 Temperatursensoren-Eingänge, 4 Analogausgänge (nur ein 5D-Modul ist zulässig)
	5E	4 Analogeingänge, 4 Temperatursensoren-Eingänge
	5F	8 Analogeingänge

ÄNDERUNGEN AN DEN TECHNISCHEN DATEN VORBEHALTEN.

2.3.1 SCHUTZELEMENTE

HINWEIS

Die Ansprechzeiten enthalten die Aktivierungszeit für auslöserbezogene Schließer-Ausgangskontakte, sofern nicht anders angegeben. FlexLogic-Operanden einer angegebenen Funktion sind 4 ms schneller. Berücksichtigen Sie dies, wenn die FlexLogic zur Verbindung mit anderen Schutz- und Steuerfunktionenn des Schutzgerätes, zur Erstellung von FlexLogic-Gleichungen oder für die Anbindung an andere IEDs oder Primärtechnik über die Kommunikationsschnittstelle oder Ausgangskontakte verwendet wird. Hier gelten die angegebenen Ansprechzeiten für eine nominale Netzfrequenz von 60Hz, wenn nicht anders angeführt. Die Ansprechzeiten für 50-Hz-Systeme sind um den Faktor 1,2 länger.

THERMISCHES MODELL

Thermische-Überlast-Kurven:
Standardkurve (Motor), FlexCurve™, Standardkurve (Motor) mit spannungsabhängiger Funktionstand, IEC-Kurve

Zeitmultiplikator für Standardkurve (Motor): 0,00 bis 16,00 in Schritten von 0,01

Zeitmultiplikator für Motorkurve: 0,00 bis 16,00 in Schritten von 0,01

Zeitmultiplikator für FlexCurve-Kurve: 0,00 bis 600,00 in Schritten von 0,01

IEC-Kurve-Zeitkonstante: 0 bis 1000 in Schritten von 1

Thermische Überlast Anregung: pu = Überlastfaktor × FLA

Überlastfaktor (OF): 1,00 bis 1,50 in Schritten von 0,01

Motorvolllaststrom (FLA): 0,050 bis 1,000 pu in Schritten von 0,001

Standardüberlastkurve, Cutoff-Effekt:

$$t_{trip} = \frac{\text{TD} \times 2.2116623}{0.02530337 \times \left(\frac{I_{motor}}{\text{FLA}} - 1\right)^2 + 0.05054758 \times \left(\frac{I_{motor}}{\text{FLA}} - 1\right)}$$

Standardüberlastkurve, Shift-Effekt:

$$t_{trip} = \frac{\text{TD} \times 2.2116623}{0.02530337 \times \left(\frac{I_{motor}}{\text{OF} \times \text{FLA}} - 1\right)^2 + 0.05054758 \times \left(\frac{I_{motor}}{\text{OF} \times \text{FLA}} - 1\right)}$$

Motornennspannung: 1 bis 50000 V in Schritten von 1

Vorspannung Thermisches Modell:
Stromunsymmetrie, Temperatursensoren

Aktualisierungshäufigkeit Thermisches Modell: 1 Netzzyklus

Kühlzeitkonstante inaktiv/aktiv: 1 bis 65000 Minuten in Schritten von 1

Kühlzeitkonstantenabfall inaktiv/aktiv: exponentiell

Heiß/Kalt-Stillzeit-Verhältnis:
0,01 bis 1,00 in Schritten von 0,01

Stromgenauigkeit: Je-Phase-Stromeingänge

Stromquelle: Echter Effektivwert

Timer-Genauigkeit: ±100 ms, mindestens jedoch ±2 %

Timer-Genauigkeit für spannungsabhängige Überlast:
±100 ms, mindestens jedoch ±4 %

STATORDIFFERENTIALSCHUTZ

Anregung: 0,050 bis 1,00 pu in Schritten von 0,01

Steigung 1 und 2: 1 % bis 100 % in Schritten von 1

Leistungsschalter 1: 1,00 bis 1,50 pu in Schritten von 0,01

Leistungsschalter 2: 1,50 bis 30,00 pu in Schritten von 0,01

Ansprechzeit: <¾ Zyklen bei I_{diff} > 5 × Anregung

MASSE TOC

Strom: Phasor oder RMS

Anregeschwelle: 0,000 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001

Rückfallverhältnis: 97 % bis 98 % des Anregewertes

Genauigkeit:

für 0,1 bis 2,0 × Stromwandler:
±0,5 vom Messwert, mindestens jedoch ±0,4 % vom Nennwert

für > 2,0 × Stromwandler:
±1,5 % vom Messwert > 2,0 × des Stromwandler-Nennwerts

Kennlinien: IEEE moderat/sehr/extrem invers; IEC (und BS) A/B/C und kurz invers; GE IAC invers, kurz/sehr/extrem invers; I^2t; FlexCurves™ (programmierbar); Definierte Zeit (0,01-s-Basis-Kennlinie)

Kurvenmultiplikator: Zeitwahl = 0,00 bis 600,00 in Schritten von 0,01

Rücksetztyp: Kurzzeitig/Zeitlich festgelegt (gemäß IEEE)

Kurvenzeitplanungsgenauigkeit
bei 1,03 bis 20 x Anregewert:
±3,5 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±½ Zyklus, von Anregung bis Auslösung

PHASE/NEUTRAL/MASSE IOC

Strom: Nur Phasor
Anregeschwelle: 0,000 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001
Rückfallverhältnis: 97 % bis 98 % des Anregewertes
Genauigkeit:
0,1 bis 2,0 × Stromwandlereinstufung: ±0,5 % vom Messwert, mindestens jedoch ±0,4 % vom Nennwert
> 2,0 × Stromwandlereinstufung: ±1,5 % vom Messwert
Überreichweite: <2 %
Auslöseverzögerung: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Rücksetzverzögerung: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Ansprechzeit: <16 ms bei 3 × Anregung bei 60 Hz (Phase/Masse IOC)
<20 ms bei 3 × Anregung bei 60 Hz (Neutral IOC)
Timer-Genauigkeit: ±3 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±1/4 Zyklus

GERICHTETER PHASENÜBERSTROM

Gerätanschluss: 90° (Quadratur)
Quadraturspannung: ABC-Phasenfolge: phase L1 (V_{BC}), phase L2 (V_{CA}), phase L3 (V_{AB}); ACB-Phasenfolge: phase L1 (V_{CB}), phase L2 (V_{AC}), phase L3 (V_{BA})
Polarisierungsspannungsschwelle: 0,000 bis 3,000 pu in Schritten von 0,001
Stromempfindlichkeitsschwelle: 0,05 pu
Kennliniewinkel: 0° bis 359° in Schritten von 1
Winkelgenauigkeit: ±2°
Ansprechzeit (FlexLogic-Operanden):
Auslösung (Rückwärtsladung, Vorwärtsfehler):
< 12 ms, typisch
Blockade (Vorwärtsladung, Rückwärtsfehler):
< 8 ms, typisch

NEUTRALER GERICHTETER ÜBERSTROM

Richtungsabhängigkeit: Koexistierend vorwärts und rückwärts
Polarisierung: Spannung, Strom, Dual, Dual-V, Dual-I
Polarisierungsspannung: V_0 oder VX
Polarisierungsstrom: IG
Betriebsstrom: I_0
Ebenenwahrnehmung: 3 × (|I_0| – *K* × |I_1|), IG
Stabilisierung, *K*: 0,000 bis 0,500 in Schritten von 0,001
Kennliniewinkel: -90° bis 90° in Schritten von 1
Grenzwinkel: 40° bis 90° in Schritten von 1, unabhängig für vorwärts und rückwärts
Winkelgenauigkeit: ±2°
Offset-Impedanz: 0,00 bis 250,00 Ω in Schritten von 0,01
Anregeschwelle: 0,002 bis 30,000 pu in Schritten von 0,01
Rückfallverhältnis: 97 % bis 98 %
Ansprechzeit: <16 ms bei 3 × Anregung bei 60 Hz

AMP.-ASYMM.

Durchschnittlicher Amperewert und Amperewert bei Volllaststrom: RMS
I_1 und I_2 amps: Phasor
Anregeschwelle: 0,0 % bis 100,0 % in Schritten von 0,1
Rückfallverhältnis: 97 % bis 98 % des Anregewertes
Genauigkeit: ±0,1
Auslöseverzögerung: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Rücksetzverzögerung: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Ansprechzeit: <20 ms bei 1,10 × Anregung bei 60 Hz
Timer-Genauigkeit: ±3 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±20 ms

MECHANISCHE BLOCKIERUNG

Betriebsbedingung: Phasenüberstrom
Aktivierungsbedingung: Motor startet nicht
Anregeschwelle: 1,00 bis 10,00 × VLS in Schritten von 0,01
Rückfallverhältnis: 97 % bis 98 % des Anregewertes
Genauigkeit: bei 0,1 bis 2,0 × Stromwandler: ±0,5 % vom Messwert
bei >2,0 × Stromwandlereinstufung: ±1,5 % vom Messwert
Auslöseverzögerung: 0,10 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Rücksetzverzögerung: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Timer-Genauigkeit: ±3 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±20 ms

BESCHLEUNIGUNGSZEIT

Beschleunigungsstrom: 1,00 bis 10,00 × VLS in Schritten von 0,01
Beschleunigungszeit: 0,00 bis 180,00 s in Schritten von 0,01
Betriebsmodus: Definierte Zeit, adaptiv
Timer-Genauigkeit: ±100 ms, mindestens jedoch ±0,5 %
Genauigkeit: ±0,5 % vom Messwert, mindestens jedoch ±0,4 % vom Nennwert bei 0,1 bis 2,0 × Stromwandlereinstufung; ±1,5 % vom Messwert bei > 2,0 x Stromwandlereinstufung

UNTERLASTSCHUTZ

Betrieb:	Dreiphasen-Scheinleistung
Anzahl der Funktionen:	2, Alarm- und Auslösestufen in jedem Element
Anregeschwelle:	0,05 bis 2,00 pu in Schritten von 0,01
Anregeschwellengenauigkeit:	±1,0 % vom Messwert
Hysterese:	3%
Auslöseverzögerung:	0 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Timer-Genauigkeit:	±3 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±10 ms
Ansprechzeit:	<35 ms bei 60 Hz

UNTERSTROM

Betrieb:	je Phasenstrom
Anzahl der Funktionen:	eines mit 2 Stufen, Alarm und Auslösung
Anregeschwelle:	0,10 bis 0,95 × VLS in Schritten von 0,01
Anregeschwellengenauigkeit:	±0,5 % vom Messwert, mindestens jedoch ±0,4 % vom Nennwert bei 0,1 bis 2,0 × Stromwandlereinstufung; ±1,5 % vom Messwert bei > 2,0 × Stromwandlereinstufung
Rückfallverhältnis:	102 % bis 103 % des Anregewertes
Auslöseverzögerung:	0 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Timer-Genauigkeit:	±3 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±10 ms
Anregungzeit:	<55 ms bei 60 Hz

EMPFINDLICHER LEISTUNGSRICHTUNGSSCHUTZ

Gemessene Leistung:	3-phasig, echter Effektivwert
Anzahl der Stufen:	2
Kennliniewinkel:	0° bis 359° in Schritten von 1
Kalibrierungswinkel:	0,00° bis 0,95° in Schritten von 0,05
Mindestleistung:	–1,200 bis 1,200 pu in Schritten von 0,001
Anregeschwellengenauigkeit:	±1 %, mindestens jedoch ±0,001 pu
Hysterese	2 %, mindestens jedoch 0,001 pu
Auslöseverzögerung:	0 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Timer-Genauigkeit:	±3 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±1/4 Zyklus
Ansprechzeit:	<50 ms

PHASEN-UNTERSPANNUNG

Spannung:	nur Phasor
Anregeschwelle:	0,000 bis 3,000 pu in Schritten von 0,001
Rückfallverhältnis:	102 % bis 103 % des Anregewertes
Genauigkeit:	±0,5 vom Messwert von 10 bis 208 V
Kennlinien:	GE IAV Invers; Definierte Zeit (0,1-s-Basis-Kennlinien)
Kurvenmultiplikator:	Zeitwahl = 0,00 bis 600,00 in Schritten von 0,01
Kurvenzeitplanungsgenauigkeit bei <0,90 x Anregung:	±3,5 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±1/2 Zyklus von Anregung bis Auslösung

HILFSUNTERSPANNUNG

Anregeschwelle:	0,000 bis 3,000 pu in Schritten von 0,001
Rückfallverhältnis:	102 % bis 103 % des Anregewertes
Genauigkeit:	±0,5 vom Messwert von 10 bis 208 V
Kennlinien:	GE IAV Invers, Definierte Zeit
Kurvenmultiplikator:	Zeitwahl = 0 bis 600,00 in Schritten von 0,01
Kurvenzeitplanungsgenauigkeit bei <0,90 x Anregung:	±3,5 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±1/2 Zyklus von Anregung bis Auslösung

PHASEN-ÜBERSPANNUNG

Spannung:	nur Phasor
Anregeschwelle:	0,000 bis 3,000 pu in Schritten von 0,001
Rückfallverhältnis:	97 % bis 98 % des Anregewertes
Genauigkeit:	±0,5 vom Messwert von 10 bis 208 V
Auslöseverzögerung:	0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01 s
Ansprechzeit:	< 30 ms bei 1,10 × Anregung bei 60 Hz
Timer-Genauigkeit:	±3 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±1/4 Zyklus

NEUTRALÜBERSPANNUNG

Anregeschwelle:	0,000 bis 3,000 pu in Schritten von 0,001
Rückfallverhältnis:	97 % bis 98 % des Anregewertes
Genauigkeit:	±0,5 vom Messwert von 10 bis 208 V
Auslöseverzögerung:	0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01 (Definierte Zeit) oder benutzerdefinierte Kurve
Rücksetzverzögerung:	0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Kurvenzeitplanungsgenauigkeit bei >1,1 x Anregung:	±3,5 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±1 Zyklus von Anregung bis Auslösung
Ansprechzeit:	< 30 ms bei 1,10 × Anregung bei 60 Hz

HILFSÜBERSPANNUNG

Anregeschwelle:	0,000 bis 3,000 pu in Schritten von 0,001
Rückfallverhältnis:	97 % bis 98 % des Anregewertes
Genauigkeit:	±0,5 vom Messwert von 10 bis 208 V
Auslöseverzögerung:	0 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Rücksetzverzögerung:	0 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Timer-Genauigkeit:	±3 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±1/4 Zyklus
Ansprechzeit:	< 30 ms bei 1,10 × Anregung bei 60 Hz

GEGENSYSTEM-ÜBERSPANNUNG

Anregeschwelle:	0,000 bis 1,250 pu in Schritten von 0,001
Rückfallverhältnis:	97 % bis 98 % des Anregewertes
Genauigkeit:	±0,5 vom Messwert von 10 bis 208 V
Auslöseverzögerung:	0 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Rücksetzverzögerung:	0 bis 600,00 s in Schritten von 0,01
Timer-Genauigkeit:	±3 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±20 ms
Ansprechzeit:	<30 ms bei 1,10 × Anregung bei 60 Hz

MOTORSTARTÜBERWACHUNG

Maximale Anzahl von Starts:
1 bis 16 in Schritten von 1

Überwachtes Zeitintervall:
1 bis 300 Minuten in Schritten von 1

Zeit zwischen Starts:	0 bis 300 Minuten in Schritten von 1
Neustartverzögerung:	0 bis 50000 Sekunden in Schritten von 1

UNTERFREQUENZ

Mindestsignal:	0,10 bis 1,25 pu in Schritten von 0,01
Anregeschwelle:	20,00 bis 65,00 Hz in Schritten von 0,01
Rückfallverhältnis:	Anregung + 0,03 Hz
Genauigkeit:	±0,001 Hz
Zeitverzögerung:	0 bis 65,535 s in Schritten von 0,001
Timer-Genauigkeit:	±3% der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±1/4 Zyklus
Ansprechzeit:	typisch 4 Zyklen bei 0,1 Hz/s Veränderung typisch 3,5 Zyklen bei 0,3 Hz/s Veränderung typisch 3 Zyklen bei 0,5 Hz/s Veränderung

Typische Zeiten sind durchschnittliche Ansprechzeiten, die Variablen wie Frequenzveränderungsinstanz, Testmethode usw. berücksichtigen und um ±0,5 Zyklen variieren können.

ÜBERFREQUENZ

Anregeschwelle:	20,00 bis 65,00 Hz in Schritten von 0,01
Rückfallverhältnis:	Anregung – 0,03 Hz
Genauigkeit:	±0,001 Hz
Zeitverzögerung:	0 bis 65,535 s in Schritten von 0,001
Timer-Genauigkeit:	±3 % der Ansprechzeit, mindestens jedoch ±1/4 Zyklus
Ansprechzeit:	typisch 4 Zyklen bei 0,1 Hz/s Veränderung typisch 3,5 Zyklen bei 0,3 Hz/s Veränderung typisch 3 Zyklen bei 0,5 Hz/s Veränderung

Typische Zeiten sind durchschnittliche Ansprechzeiten, die Variablen wie Frequenzveränderungsinstanz, Testmethode usw. berücksichtigen und um ±0,5 Zyklen variieren können.

LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER

Modus:	1-polig, 3-polig
Stromüberwachung:	Phasenstrom, Neutralstrom

Stromüberwachungs-Anregung:
0,001 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001

Stromüberwachungs-Rückfallverhältnis:
97 % bis 98 % des Anregewertes

Genauigkeit:
0,1 bis 2,0 × Stromwandlereinstufung:
±0,75 % vom Messwert, mindestens jedoch ±2 % vom Nennwert
über 2 × Stromwandlereinstufung:
±2,5 % vom Messwert

REDUZIERTER SPANNUNGSSTART

Modus:	Nur Strom, Strom und Timer, Strom oder Timer
Übergangsebene:	25 % bis 300% VLS in Schritten von 1
Timer:	1,0 bis 600,0 Sekunden in Schritten von 0,1
Timergenauigkeit:	±50 ms

TEMPERATURSENSOR-SCHUTZ

Anregung:	1 °C bis 249 °C in Schritten von 1
Rückfallverhältnis:	2 °C des Anregewertes
Timer-Genauigkeit:	<1 s
Funktionen:	Auslösung und Alarm

SCHUTZ ENTFERNTER TEMPERATURSENSOR

Anregeschwelle:	1 °C bis 200 °C
Rückfallverhältnis:	2 °C des Anregewertes
Zeitverzögerung:	<10 s
Funktionen:	Auslösung und Alarm

KOMMUNIKATIONSFEHLER ENTFERNTER TEMPERATURSENSOR

Anregeschwelle:	Keine Kommunikation
Zeitverzögerung:	≈10 s

AUSLÖSEMATRIX (AUSLÖSUNG OHNE FLEXLOGIC)

Anzahl der Funktionen:	6
Zahl der Eingänge:	16
Ansprechzeit:	<2 ms bei 60 Hz
Timer-Genauigkeit:	±3 %, mindestens jedoch 10 ms

2

FLEXLOGIC

Programmiersprache:	Umgekehrte polnische Notation mit grafischer Visualisierung (Tastenfeld ist programmierbar)
Programmierzeilen:	512
Interne Variablen:	64
Unterstützte Operationen:	
	NOT, XOR, OR (2 bis 16 Eingänge), AND (2 bis 16 Eingänge), NOR (2 bis 16 Eingänge), NAND (2 bis 16 Eingänge), Verriegelung (Dominates rücksetzen), Steigungenerkennung, Timer
Eingänge:	alle logischen Variablen, Kontakte oder virtuellen Eingänge
Anzahl der Timer:	32
Auslöseverzögerung:	0 bis 60000 (ms, sec., min.) in Schritten von 1
Rücksetzverzögerung:	0 bis 60000 (ms, sec., min.) in Schritten von 1

FLEXCURVES™

Anzahl:	4 (A bis D)
Rücksetzpunkte:	40 (0 bis 1 des Anregewertes)
Betriebspunkte:	80 (1 bis 20 des Anregewertes)
Zeitverzögerung:	0 bis 65535 ms in Schritten von 1

FLEX-ZUSTÄNDE

Anzahl:	bis zu 256 logische Variablen, die unter 16 Modbus-Adressen gruppiert sind
Programmierbarkeit	alle logischen Variablen, Kontakte oder virtuellen Eingänge

FLEXELEMENTS™

Anzahl der Funktionen:	16
Betriebssignal:	alle analogen Istwerte oder zwei Wert im Differentialmodus
Betriebssignalmodus:	mit Vorzeichen oder absoluter Wert
Betriebsmodus:	Ebene, Delta
Vergleicher Richtung:	über, unter
Anregeschwelle	–90,000 bis 90,000 pu in Schritten von 0,001
Hysterese:	0,1 bis 50,0 % in Schritten von 0,1.
Delta dt:	20 ms bis 60 Tage
Auslöse- und Rücksetzverzögerung:	
	0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001

NICHTFLÜCHTIGE VERRIEGELUNGEN

Bereich:	Dominates setzen/rücksetzen
Anzahl:	16 (individuell programmierbar)
Ausgang:	wird in einem nicht flüchtigen Speicher gespeichert
Ausführungssequenz:	als Eingang für den Schutz, zur Steuerung und für die FlexLogic

PARAMETRIERBARE LEDS

Anzahl:	48 plus Auslösung und Alarm
Programmierbarkeit	von allen logischen Variablen, Kontakten oder virtuellen Eingängen
Rücksetzmodus:	Selbstrücksetzend oder verriegelt

LED TEST

Initialisierung:	über einen Digitaleingang oder eine parametrierbare Bedingung
Anzahl der Tests:	3, kann zu jeder Zeit unterbrochen werden
Dauer des vollständigen Tests:	
	ungefähr 3 Minuten
Testsequenz 1:	alle LEDs an
Testsequenz 2:	alle LEDs aus, jeweils eine LED für 1 sec. an
Testsequenz 3:	alle LEDs an, jeweils eine LED für 1 sec. aus

PARAMETRIERBARE DISPLAYANZEIGEN

Anzahl der Anzeigen:	16
Anzeigezeilen:	2 × 20 alphanumerische Zeichen
Parameter:	bis zu 5, alle Modbus-Registeradressen
Aufrufen und Scrollen:	Tastaturfeld oder eine parametrierbare Bedingung, einschließlich Benutzertasten

BENUTZERTASTEN

Anzahl der Benutzertasten:	
	7
Betrieb:	Steuerung von FlexLogic-Operanden

PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTEN (OPTIONAL)

Anzahl der Funktionstasten:	
	12 (Standardbedienfront); 16 (erweiterte Bedienfront)
Modus:	Selbstrücksetzend, Verriegelt
Displayanzeige:	2 Zeilen mit jeweils 20 Zeichen
Rückfall-Timer:	0,00 bis 60,00 s in Schritten von 0,05.
Timer für die automatische Rücksetzung:	
	0,2 bis 600,0 s in Schritten von 0,1.
Haltezeit-Timer:	0,0 bis 10,0 s in Schritten von 0,1

WAHLSCHALTER

Anzahl der Funktionen:	2
Obere Positionsbegrenzung:	
	1 bis 7 in Schritten von 1
Auswahlmodus:	Zeitüberschreitung oder Bestätigen
Zeitüberschreitungs-Timer:	
	3,0 bis 60,0 sec. in Schritten von 0,1
Steuereingänge:	Aufwärtssteuerung und 3-Bit
Startmodus:	aus nicht flüchtigen Speicher wiederherstellen oder zu einem 3-Bit-Steuereingang synchronisieren oder Modus synchronisieren/wiederherstellen

DIGITALFUNKTIONEN

Anzahl der Funktionen: 48

Betriebssignal: alle FlexLogic-Operanden

Auslöseverzögerung: 0,000 bis 999999,999 s in Schritten von 0,001

Rücksetzverzögerung: 0,000 bis 999999,999 s in Schritten von 0,001

Zeitplanungsgenauigkeit:
±3 % oder 4 m, je nachdem, welcher Wert höher ist

2.3.3 ÜBERWACHUNG

STÖRSCHREIBER

Maximale Aufzeichnungen:
64

Abtastrate: 64 Abtastungen je Zyklus

Trigger: alle Funktions-Anregungen, Rückfälle oder Ausführungen; Statusänderung am Digitaleingang; Statusänderung am Digitalausgang; FlexLogic-Gleichung

Daten: STR- UND SPG-WANDLERangs-kanäle, Funktionszustände; Status des Digitaleingangs; Status des Digitalausgangs

Datenspeicher: in nichtflüchtigem Speicher

EREIGNISSCHREIBER

Kapazität: 1024 Ereignisse

Zeitstempel: bis zu 1 Mikrosekunde

Trigger: alle Funktions-Anregungen, Rückfälle oder Ausführungen; Statusänderung am Digitaleingang; Statusänderung am Digitalausgang; Selbsttest-Ereignisse

Datenspeicher: in nichtflüchtigem Speicher

PARAMETRIERBARER FEHLERBERICHT

Anzahl der Funktionen: 2

Fehleranregung: alle FlexLogic-Operanden

Fehlerauslösung: alle FlexLogic-Operanden

Anzahl der Schreiber 32 (jeder FlexAnalog^{TM} Wert)

DATENLOGGER

Anzahl der Kanäle: 1 bis 16

Parameter: jeder verfügbare analoge Istwert

Abtastrate: 15 bis 3600000 ms in Schritten von 1

Trigger: alle FlexLogic-Operanden

Modus: Kontinuierlich oder ausgelöst

Speicherkapazität: (NN ist abhängig vom Speicher)

Rate von 1 Sekunde:
01 Kanal für NN Tage
16 Kanäle für NN Tage

↓

Rate von 60 Minuten:
01 Kanal für NN Tage
16 Kanäle für NN Tage

ERFAHRUNGSDATEN MOTOR

Erfahrungsdaten zur Genauigkeit der Beschleunigungszeit 1%

Erfahrungsdaten zur Genauigkeit des Einschaltstroms 1%

Erfahrungsdaten zur Genaugikeit der durchschnittlichen Motorlast: 1%

2.3.4 MESSUNG

RMS-STROM: LEITER/NEUTRALLEITER/ERDE

Genauigkeit bei
0,1 bis 2,0 × Stromwandlereinstufung:
±0,25 % vom Messwert, mindestens jedoch ±0,1 % vom Nennwert (je nachdem, welcher Wert höher ist)
> 2,0 × Stromwandlereinstufung:
±1,0 % vom Messwert

RMS SPANNUNG

Genauigkeit: ±0,5 % vom Messwert von 10 to 208 V

WIRKLEISTUNG (WATT)

Genauigkeit bei 0,1 bis 1,5 x
Stromwandlereinstufung und 0,8 auf
1,2 x Spannungswandlereinstufung:
±1,0 % des Messwertes bei $-1,0 \le PF < -0,8$ und $0,8 < PF \le 10$

BLINDLEISTUNG (VARS)

Genauigkeit bei 0,1 bis 1,5 x
Stromwandlereinstufung und 0,8 auf
1,2 x Spannungswandlereinstufung:
±1,0 % des Messwertes bei $-0,2 \le PF \le 0,2$

SCHEINLEISTUNG (VA)

Genauigkeit bei 0,1 bis 1,5 x
Stromwandlereinstufung und 0,8 auf
1,2 x Spannungswandlereinstufung:
±1,0 % vom Messwert

WATTSTUNDEN (POSITIV UND NEGATIV)

Genauigkeit: ±2,0 % vom Messwert
Bereich: ±0 bis 1 × 10^6 MWh
Parameter: nur dreiphasig
Aktualisierungsrate: 50 ms

BLINDLEISTUNGSSTUNDEN (POSITIV UND NEGATIV)

Genauigkeit: ±2,0 % vom Messwert
Bereich: ±0 bis 1 × 10^6 Mvarh
Parameter: nur dreiphasig
Aktualisierungsrate: 50 ms

FREQUENZ

Genauigkeit bei
V = 0,8 bis 1,2 pu: ±0,01 Hz (bei Verwendung des Spannungssignals als Frequenzmessung)
I = 0,1 bis 0,25 pu: ±0,05 Hz
I > 0,25 pu: ±0,02 Hz (bei Verwendung des Stromsignals als Frequenzmessung)

2.3.5 EINGÄNGE

STROMWANDLEREINGÄNGE

Primärer Nennstrom des Stromwandlers:
1 bis 50000 A
Sekundärer Nennstrom des Stromwandlers:
1 A oder 5 A
Nennbürde: < 0,2 VA bei sekundärem Nennstrom
Konvertierungsbereich:
Standard-Stromwandler:
0,02 bis 46 × Stromwandlereinstufung RMS symmetrisch
Empfindliches Erdstromwandlermodul:
0,002 bis 4,6 × Stromwandlereinstufung RMS symmetrisch
Stromfestigkeit: 20 ms bei 250-mal
1 Sek. bei 100-mal
kontinuierliches 4xInom; URs sind mit 24 Stromwandlereingängen ausgestattet, die eine maximale Betriebstemperatur von 50°C besitzen
Kurzschlusseinstufung: 150000 A RMS symetrisch 250 V maximal (primärer Strom zu externem Stromwandler)

SPANNUNGSWANDLEREINGÄNGE

Sekundärer Nennstrom des Spannungswandlers:
50,0 bis 240,0 V
Spannungswandler-Verhältnis:
1,00 bis 24000,00
Nennbürde: < 0,25 VA bei 120 V
Konvertierungsbereich: 1 bis 275 V
Spannungsfestigkeit: kontinuierlich bei 260 V
zum Neutralleiter 1 min./Std.
bei 420 V zum Neutralleiter

FREQUENZ

Sollfrequenzeinstellung: 25 bis 60 Hz
Abtastfrequenz: 64 Abtastungen je Zyklus
Gemessener Netzfrequenzbereich:
20 bis 70 Hz

DIGITALEINGÄNGE

Eigenspannungsversorgte Kontakte:
1000 Ω maximal
Fremdpannungsversorgte Kontakte:
300 V DC maximal
Auswählbare Grenzwerte:
17 V, 33 V, 84 V, 166 V
Toleranz: ±10 %
Kontakte mit gemeinsamer Wurzel:
4
Erkennungszeit: < 1 ms
Entprellzeit: 0,0 bis 16,0 ms in Schritten von 0,5
Kontinuierliche Stromaufnahme:
3 mA (bei Stromzufuhr)

DIGITALEINGÄNGE MIT AUTOMATISCHER KONTAKTREINIGUNG

Eigenspannungsversorgte Kontakte:
1000 Ω maximal
Fremdpannungsversorgte Kontakte:
300 V DC maximal
Auswählbare Grenzwerte:17 V, 33 V, 84 V, 166 V
Toleranz: ±10 %
Kontakte mit gemeinsamer Wurzel:
2
Erkennungszeit: < 1 ms
Entprellzeit: 0,0 bis 16,0 ms in Schritten von 0,5
Kontinuierliche Stromaufnahme:
3 mA (bei Stromzufuhr)
Automatischer Kontaktreinigung-Impulsstrom:
50 bis 70 mA
Dauer des Automatischen-Kontaktreinigungs-Impulsstroms:
25 bis 50 ms

DC MA-EINGÄNGE

Stromeingang (mA DC): 0 bis –1, 0 bis +1, –1 bis +1, 0 bis 5, 0 bis 10, 0 bis 20, 4 bis 20 (programmierbar)
Eingangsimpedanz: 379 Ω ±10 %
Konvertierungsbereich: –1 bis + 20 mA DC
Genauigkeit: ±0,2 % der vollen Skalierbarkeit
Typ: Passiv

TEMPERATURSENSOREN-EINGÄNGE

Typen (3-adrig): 100 Ω Platinum, 100 & 120 Ω Nickel, 10 Ω Kupfer
Stromabtastung: 5 mA
Bereich: –50 bis +250°C
Genauigkeit: ±2°C
Isolierung: 36 V pk-pk

ENTFERNTE TEMPERATURSENSOREN-EINGÄNGE

Verdrahtungstyp: 3-adrig
Sensortyp: 100 Ω Platinum (DIN 43760), 100 Ω Nikkel, 120 Ω Nickel, 10 Ω Kupfer
Temperatursensoren zur Stromabtastung: 3 mA
Bereich: –40 bis 200°C
Genauigkeit: ±2°C
Leitungswiderstand: 25 Ω maximal für Pt- und Ni-Typ; 3 Ω max. für CU-Typ
Isolierung: 36 Vpk

IRIG-B-EINGANG

Amplitudenmodulation 1 bis 10 V pk-pk
DC-Shift: TTL–kompatibel
Eingangsimpedanz: 50 kΩ
Isolierung: 2 kV

ENTFERNTE EINGÄNGE (IEC 61850 GSSE/GOOSE)

Eingänge: 32, konfiguriert über 64 eingehende Bit-Paare
Entfernte Geräte 16
Standardzustand bei Kommunikationsausfall: An, Aus, Letzte/aus, Letzte/an
Entfernte DPS-Eingänge: 5

DIREKTEINGÄNGE

Eingänge: 32
Entfernte Geräte: 16
Standardzustand bei Kommunikationsausfall: An, Aus, Letzte/aus, Letzte/an
Ring-Konfiguration: Ja, Nein
Datenrate 64 oder 128 kb/s
CRC: 32-Bit
CRC-Alarm:
  Reagiert auf: Rate der Nachrichten, die die CRC nicht bestehen
  Überwachung des Meldungszählers: 10 bis 10000 in Schritten von 1
  Alarmgrenzwert: 1 bis 1000 in Schritten von 1
Nicht zurückgesendete Meldung:
  Reagiert auf: Rate der nicht zurückgesendeten Meldungen in der Ring-Konfiguration
  Überwachung des Meldungszählers: 10 bis 10000 in Schritten von 1
  Alarmgrenzwert: 1 bis 1000 in Schritten von 1

SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNG

Eingänge: 16
Entfernte Geräte: 3
Standardzustand bei Kommunikationsausfall: An, Aus, Letzte/aus, Letzte/an
Ring-Konfiguration: Nein
Datenrate 64 oder 128 kb/s
CRC: 32-Bit

2.3.6 STROMVERSORGUNG

UNTERER SPANNUNGSBEREICH

Nennspannung DC: 24 bis 48 V
Minimale Spannung DC: 20 V
Maximale Spannung DC: 60 oder 72 V; Netzteilmodul prüfen
Haltezeit bei Spannungsausfall: 20 ms Dauer bei Nennspannung
HINWEIS: Spannungsbereich ist nur Gleichspannung.

OBERER SPANNUNGSBEREICH

Nennspannung DC: 125 bis 250 V
Minimale Spannung DC: 88 V
Maximale Spannung DC: 300 oder 400 V; Netzteilmodul prüfen
Nennspannung AC 100 bis 240 V bei 50/60 Hz
Minimale Spannung DC: 88 V bei 25 bis 100 Hz
Maximale Spannung DC: 265 V bei 25 bis 100 Hz
Haltezeit bei Spannungsausfall: 200 ms Dauer bei Nennspannung

2

ALLE BEREICHE

Spannungsfestigkeit (Volt):
2 × höchste Nennspannung für 10 ms

Leistungsaufnahme: typisch = 15 bis 20 W/VA
maximal = 50 W/VA
genaue Leistungsaufnahme für Bestellcode kann im Werk erfragt werden

INTERNE SICHERUNG

WERTE
Netzteil Spannungsbereich: 8 A / 250 V
Netzteil Spannungsbereich: 4 A / 250 V

ABSCHALTSTROM
AC: 100 000 A RMS symmetrisch
DC: 10 000 A

2.3.7 AUSGÄNGE

SCHLIESSERKONTAKT

Einschalt- und Haltevermögen für 0,2 s:
30 A gemäß ANSI C37.90

Dauerstrom: 6 A

Ausschaltvermögen (DC induktiv, L/R = 40 ms):

SPANNUNG	STROM
24 V	1 A
48 V	0.5 A
125 V	0.3 A
250 V	0.2 A

Reaktionszeit: < 4 ms

Kontaktmaterial: Silberlegierung

VERRIEGELUNGSKONTAKT

Einschalt- und Haltevermögen für 0,2 s:
30 A gemäß ANSI C37.90

Dauerstrom: 6 A gemäß IEEE C37.90

Ausschaltvermögen (DC ohmsche Last gemäß IEC61810-1):

SPANNUNG	STROM
24 V	6 A
48 V	1.6 A
125 V	0.4 A
250 V	0.2 A

Reaktionszeit: < 4 ms

Kontaktmaterial: Silberlegierung

Steuerung: separate Auslöse- und Rücksetzeingänge

Steuermodus: Dominater Betrieb/rücksetzen

SCHLIEßER-SPANNUNGSÜBERWACHUNG

Anwendbare Spannung: ca. 15 bis 250 V DC

Messstrom: ca. 1 bis 2,5 mA

SCHLIEßER-STROMÜBERWACHUNG

Anregeschwelle: ca. 80 bis 100 mA

WECHSLER- UND SELBSTÜBERWACHUNGSKONTAKT

Einschalt- und Haltevermögen für 0,2 s:
30 A gemäß ANSI C37.90

Dauerstrom: 8 A

Ausschaltvermögen (DC induktiv, L/R = 40 ms):

SPANNUNG	STROM
24 V	1 A
48 V	0.5 A
125 V	0.3 A
250 V	0.2 A

Reaktionszeit: < 8 ms

Kontaktmaterial: Silberlegierung

SCHNELLER WECHSLERKONTAKT

Einschalt- und Haltevermögen:
0,1 A max. (ohmsche Last)

Mindest-Lastimpedanz:

EINGANG SPANNUNG	IMPEDANZ	
	2 W WIDERSTAND	1 W WIDERSTAND
250 V DC	20 KΩ	50 KΩ
120 V DC	5 KΩ	2 KΩ
48 V DC	2 KΩ	2 KΩ
24 V DC	2 KΩ	2 KΩ

Hinweis: Werte für 24 V und 48 V sind gleich wegen eines erforderlichen Spannungsabfalls von 95 % über die Lastimpedanz.

Reaktionszeit: < 0,6 ms

Interner Begrenzungswiderstand:
100 Ω, 2 W

HALBLEITER-AUSGANGSKONTAKT

Auslöse- und Rückfallzeit: <100 µs

Maximale Spannung: 265 V DC

Maximaler Dauerstrom: 5 A bei 45° C; 4 A bei 65° C

Einschalt- und Haltevermögen:
für 0,2 s: 30 A gemäß ANSI C37.90
für 0,03 s: 300 A

Ausschaltvermögen:

	UL508	Stromversorger-Anwendung (automatische Wiedereinschaltung)	Industrielle Anwendung
Betrieb/ Intervall	5000 Betätigungen / 1 s-Ein, 9 s-Aus	5 Betätigungen / 0.2 s-Ein, 0.2 s-Aus innerhalb 1 Minute	10000 Betätigungen/ 0.2 s-Ein, 30 s-Aus
	1000 Betätigungen / 0.5 s-Ein, 0.5 s-Aus		
Ausschaltvermögen (0 bis 250 V DC)	3.2 A L/R = 10 ms	10 A L/R = 40 ms	10 A L/R = 40 ms
	1.6 A L/R = 20 ms		
	0.8 A L/R = 40 ms		

EXTERNER STEUERSPANNUNGSAUSGANG (FÜR EIGENSPANNUNGSVERSORGTE DIGITAL-EINGÄNGE)

Kapazität: 100 mA DC bei 48 V DC

Isolierung: ±300 Vpk

ENTFERNTE AUSGÄNGE (IEC 61850 GSSE/GOOSE)

Standardausgänge: 32

Benutzerausgänge: 32

DIREKTAUSGÄNGE

Ausgänge: 32

ANALOGAUSGÄNGE-AUSGÄNGE

Bereich: –1 bis 1 mA, 0 bis 1 mA, 4 bis 20 mA

Max. Lastwiderstand: 12 kΩ für –1 bis 1 mA Bereich
12 kΩ für 0 bis 1 mA Bereich
600 Ω für 4 bis 20 mA Bereich

Genauigkeit: ±0,75% vom Skalenendwert für 0 bis 1 mA Bereich
±0,5% vom Skalenendwert für –1 bis 1 mA Bereich
±0,75% vom Skalenendwert für 0 bis 20 mA Bereich

99 % Einschwingzeit auf Schritttänderung: 100 ms

Isolierung: 1,5 kV

Steuersignal: beliebige FlexAnalog-Anzahl

Oberer und unterer Grenzwert für Steuersignal: –90 bis 90 pu in Schritten von 0,001

2.3.8 KOMMUNIKATION

RS232

Fronseitige Schnittstelle: 19,2 kbit/s, Modbus RTU

RS485

Rückwertige Schnittstelle: Bis zu 115 kbit/s, Modbus RTU, gemeinsam isoliert bei 36 Vpk

Typische Entfernung: 1200 m

Spannungsfestigkeit: 2 kV

ETHERNET (LICHTWELLENLEITER)

PARAMETER	LICHTWELLENLEITERTYP
	100 MB MULTIMODE
Wellenlänge	1310 nm
Verbinder	LC
Übertragungsleistung	–20 dBm
Empfängerempfindlichkeit	–30 dBm
Leistungsbudget	10 dB
Maximale Eingangsleistung	–14 dBm
Typische Entfernung	2 km
Duplex	voll/halb
Redundanz	ja

ETHERNET (10/100 MB TWISTED PAIR)

Modi: 10 MB, 10/100 MB (autom. Erkennung)

Verbinder: RJ45

SIMPLE NETWORK TIME PROTOCOL (SNTP)

Taktsynchronisierungsfehler: <10 ms (typisch)

PRECISION TIME PROTOCOL (PTP)

PTP IEEE Std 1588 2008 (Version 2)

Power Profile (PP) gemäß IEEE Standard PC37.238TM2011

Ordinary Clock (nur Slave)

Mechanismus zur Peer-Verzögerungsmessung

PARALLEL REDUNDANCY PROTOCOL (PRP) (IEC 62439-3 ABSCHNITT 4, 2012)

Verwendete Ethernet-Ports: 2 und 3

Unterstützte Netzwerke: 10/100 MB Ethernet

2

OPTIONEN FÜR ABGESCHIRMTE TWISTED-PAIR-SCHNITTSTELLE

SCHNITTSTELLE TYP	TYPISCHE ENTFERNUNG
RS422	1200 m
G.703	100 m

HINWEIS Die Entfernung bei RS422 hängt von der Senderleistung ab und lässt die vom Benutzer bereitgestellte Uhrenquelle unberücksichtigt.

VERBINDUNGSLEISTUNGSBUDGET

EMITTER, LICHTLEITER-TYP	ÜBER-TRAGUNGS-LEISTUNG	EMPFÄNGER-EMPFIND-LICHKEIT	LEISTUNGS-BUDGET
820 nm LED, Multimode	–20 dBm	–30 dBm	10 dB
1300 nm LED, Multimode	–21 dBm	–30 dBm	9 dB
1300 nm ELED, Singlemode	–23 dBm	–32 dBm	9 dB
1300 nm Laser, Singlemode	–1 dBm	–30 dBm	29 dB
1550 nm Laser, Singlemode	+5 dBm	–30 dBm	35 dB

HINWEIS Diese Leistungsbudgets werden auf der Basis des jeweils vom Hersteller angegebenen schlechtesten Falls für Senderleistung und Empfängerempfindlichkeit berechnet.

HINWEIS Diese Leistungsbudgets für die 1300-nm-ELED werden auf der Basis des jeweils vom Hersteller angegebenen schlechtesten Falls für Senderleistung und Empfängerempfindlichkeit bei Umgebungstemperatur berechnet. Bei extremen Temperaturen weichen diese Werte entsprechend der Komponententoleranz ab. Im Durchschnitt sinkt die Ausgangsleistung bei Temperaturerhöhung um 1 dB / 5 °C.

MAXIMALE OPTISCHE EINGANGSLEISTUNG

EMITTER, LICHTLEITERTYP	MAX. OPTISCHE EINGANGS-LEISTUNG
820 nm LED, Multimode	–7,6 dBm
1300 nm LED, Multimode	–11 dBm
1300 nm ELED, Singlemode	–14 dBm
1300 nm Laser, Singlemode	–14 dBm
1550 nm Laser, Singlemode	–14 dBm

TYPISCHE VERBINDUNGSENTFERNUNG

EMITTERTYP	KABELTYP	VERBINDER-TYP	TYPISCHE ENTFERNUNG
820 nm LED, Multimode	62,5/125 µm	ST	1,65 km
1300 nm LED, Multimode	62,5/125 µm	ST	3,8 km
1300 nm ELED, Single-Mode	9/125 µm	ST	11,4 km
1300 nm Laser, Single-Mode	9/125 µm	ST	64 km
1550 nm Laser, Single-Mode	9/125 µm	ST	105 km

HINWEIS Die angegebenen typischen Entfernung basieren auf den nachfolgenden Annahmen für Systemverluste. Da verschiedene Installationen unterschiedliche tatsächliche Verluste aufweisen, kann die von Ihrem System erzielte Entfernung variieren.

VERBINDERVERLUSTE (GESAMT AN BEIDEN ENDEN)

ST-Verbinder 2 dB

LICHTLEITERVERLUSTE

820 nm Multimode	3 dB/km
1300 nm Multimode	1 dB/km
1300 nm Singlemode	0,35 dB/km
1550 nm Singlemode	0,25 dB/km
Spleißverluste:	ein Spleiß pro 2 km, bei 0,05 dB Verlust pro Spleiß

SYSTEMMARGEN

In den Berechnungen wurde ein zusätzlicher Verlust von 3 dB für alle anderen Verluste angenommen.

Kompensierte Differenz bei Sende- und Empfangskanalverzögerung (Kanalunsymmetrie) unter Verwendung einer GPS-Satelliten-uhr: 10 ms

2.3.10 UMGEBUNGSBEDINGUNGEN

UMGEBUNGSTEMPERATUREN

Lagertemperatur: –40 bis 85°C

Betriebstemperatur: –40 bis 60°C; der LCD-Kontrast kann bei Temperaturen unter –20°C beeinträchtigt sein

LUFTFEUCHTIGKEIT

Luftfeuchtigkeit: im Betrieb bis zu 95 % (nicht-kondensierend) bei 55 °C (gemäß IEC60068-2-30 Variante 1, 6 Tage).

SONSTIGES

Höhe: 2000 m (Maximum)

Verschmutzungsgrad: II

Überspannungskategorie: II

Schutzart: IP20 Vorderseite, IP10 Rückseite

2.3.11 TYPPRÜFUNGEN

M60 TYPPRÜFUNGEN

TEST	REFERENZSTANDARD	TESTSTUFE
Isolationswiderstand	EN60255-5	2,2 kV
Stoßspannungsfestigkeit	EN60255-5	5 kV
Gedämpfte Schwingung	IEC61000-4-18 / IEC60255-22-1	2,5 kV CM, 1 kV DM
Elektrostatische Entladung	EN61000-4-2 / IEC60255-22-2	Stufe 3
HF-Immunität	EN61000-4-3 / IEC60255-22-3	Stufe 3
Schnelle transiente Störung	EN61000-4-4 / IEC60255-22-4	Klasse A und B
Störfestigkeit	EN61000-4-5 / IEC60255-22-5	Stufe 3 und 4
Geleitete HF-Immunität	EN61000-4-6 / IEC60255-22-6	Stufe 3
Netzfrequenzimmunität	EN61000-4-7 / IEC60255-22-7	Klasse A und B
Spannungsunterbrechung und Welligkeit DC	IEC60255-11	12 % Welligkeit, 200 ms Unterbrechungen
Gestrahlte und leitungsgeführte Emissionen	CISPR11 / CISPR22 / IEC60255-25	Klasse A
Sinusförmige Vibration	IEC60255-21-1	Klasse 1
Stoß und Schlag	IEC60255-21-2	Klasse 1
Seismisch	IEC60255-21-3	Klasse 1
Immunität gegen elektromagnetische Netzspannungsfelder	IEC61000-4-8	Stufe 5
Immunität gegen magnetische Impulse	IEC61000-4-9	Stufe 4
Immunität gegen gedämpfte magnetische Impulse	IEC61000-4-10	Stufe 4
Spannungseinbruch und -unterbrechung	IEC61000-4-11	0, 40, 70, 80 % Absenkungen; 250/300 Zyklusunterbrechungen
Gedämpfte Schwingung	IEC61000-4-12	2,5 kV CM, 1 kV DM
Geleitete HF-Immunität, 0 bis 150 kHz	IEC61000-4-16	Stufe 4
Spannungswelligkeit	IEC61000-4-17	15 % Welligkeit
Schutzart	IEC60529	IP20, IP10 Rückseite
Kälte	IEC60068-2-1	–40 °C für 16 Stunden
Hitze	IEC60068-2-2	85 °C für 16 Stunden
Luftfeuchtigkeit	IEC60068-2-30	6 Tage, Variante 1
Gedämpfte Schwingung	IEEE/ANSI C37.90.1	2,5 kV, 1 MHz
HF-Immunität	IEEE/ANSI C37.90.2	20 V/m, 80 MHz bis 1 GHz
Sicherheit	UL508	e83849 NKCR
Sicherheit	UL C22.2-14	e83849 NKCR7
Sicherheit	UL1053	e83849 NKCR

2.3.12 PRODUKTIONSTESTS

THERMISCH

Die Produkte durchlaufen eine Umweltprüfung anhand eines AQL-Stichprobenprozesses (Accepted Quality Level).

2.3.13 ZULASSUNGEN

ZULASSUNGEN

EINHALTUNG VON VORSCHRIFTEN	GELTENDE RICHTLINIEN	GEMÄß
CE	Niederspannungsrichtlinie	EN 60255-5
	EMV-Richtlinie	EN 60255-26 / EN 50263
		EN 61000-6-5
C-UL-US	---	UL 508
		UL 1053
		C22.2 Nr. 14

2.3.14 WARTUNG

MONTAGE

Ziehen Sie die Befestigungswinkel mit einem Drehmoment von 2,3Nm (+-0,2Nm) fest.

REINIGUNG

Normalerweise ist kein Reinigen erforderlich; falls es zu Staubbildung auf der Bedienfront kommt, kann jedoch ein trockenes Tuch verwendet werden.

HINWEIS

Um die Alterung der Elektrolytkondensatoren zu verhindern, müssen Geräte, die spannungslos gelagert werden mindestens 1-mal pro Jahr für mindestens 1 Stunde ununterbrochen betrieben werden.

a) HORIZONTALE EINHEITEN

Der M60 Motorschutz ist in einer Ausführung für die horizontale Montage in einem 19-Zoll-Rack mit einer abnehmbaren Bedienfront lieferbar. Die Bedienfront kann bei der Bestellung in normaler oder erweiterter Ausführung gewählt werden. Auf der erweiterten Bedienfront befinden sich zusätzliche parametrierbare Funktionstasten und LED-Anzeigen.

Das modulare Konzept ermöglicht die einfache Erweiterung und Reparatur durch einen qualifizierten Servicetechniker. Die Bedienfront ist mit einem Scharnier versehen, sodass die herausnehmbaren Module leicht zu erreichen sind. Auch lässt sich die Bedienfront abnehmen um das Gerät in einer Schranktür mit begrenztem Platz auf der Rückseite, zu montieren.

Unten sind die Gehäuseabmessungen und die Ausschnittdetails für den Schalttafeleinbau dargestellt. Wenn Sie die Position des Schalttafelausschnitt planen, achten Sie darauf, dass sich die Bedienfront so aufschwenken lassen muss, dass sie nicht an benachbarte Komponenten stößt.

Das Gerät muss so montiert werden, dass die Bedienfront halbbündig mit der Schalttafel oder der Schaltschranktür abschließt. Der Bediener muss das Tastenfeld und die RS232-Kommunikationsschnittstelle erreichen können. Das Gerät wird mit vier mitgelieferten Schrauben an der Einbauposition gesichert.

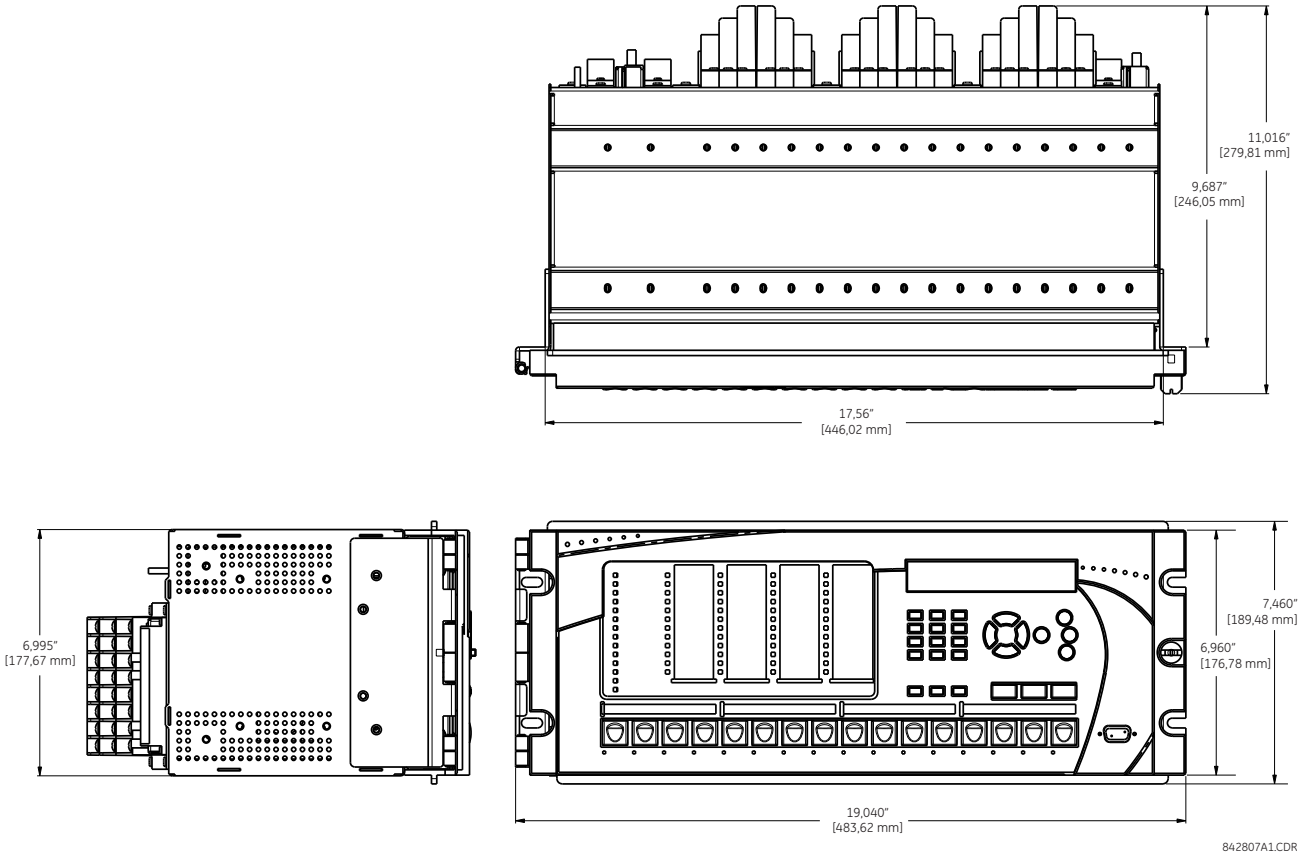


Abbildung 3–1: M60 HORIZONTALE ABMESSUNGEN (ERWEITERTE BEDIENFRONT)

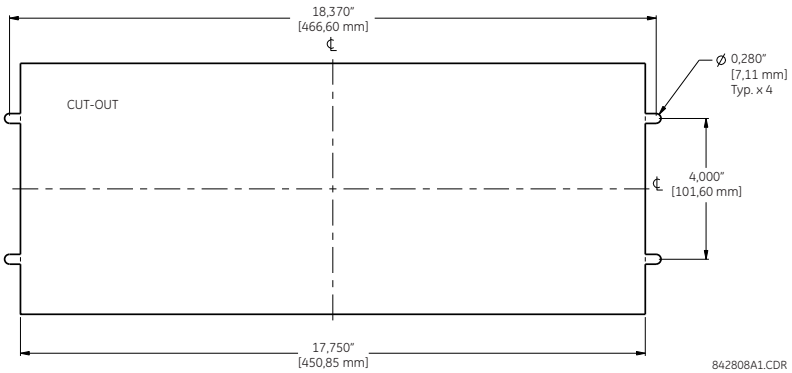


Abbildung 3–2: M60 HORIZONTALE MONTAGE (ERWEITERTE BEDIENFRONT)

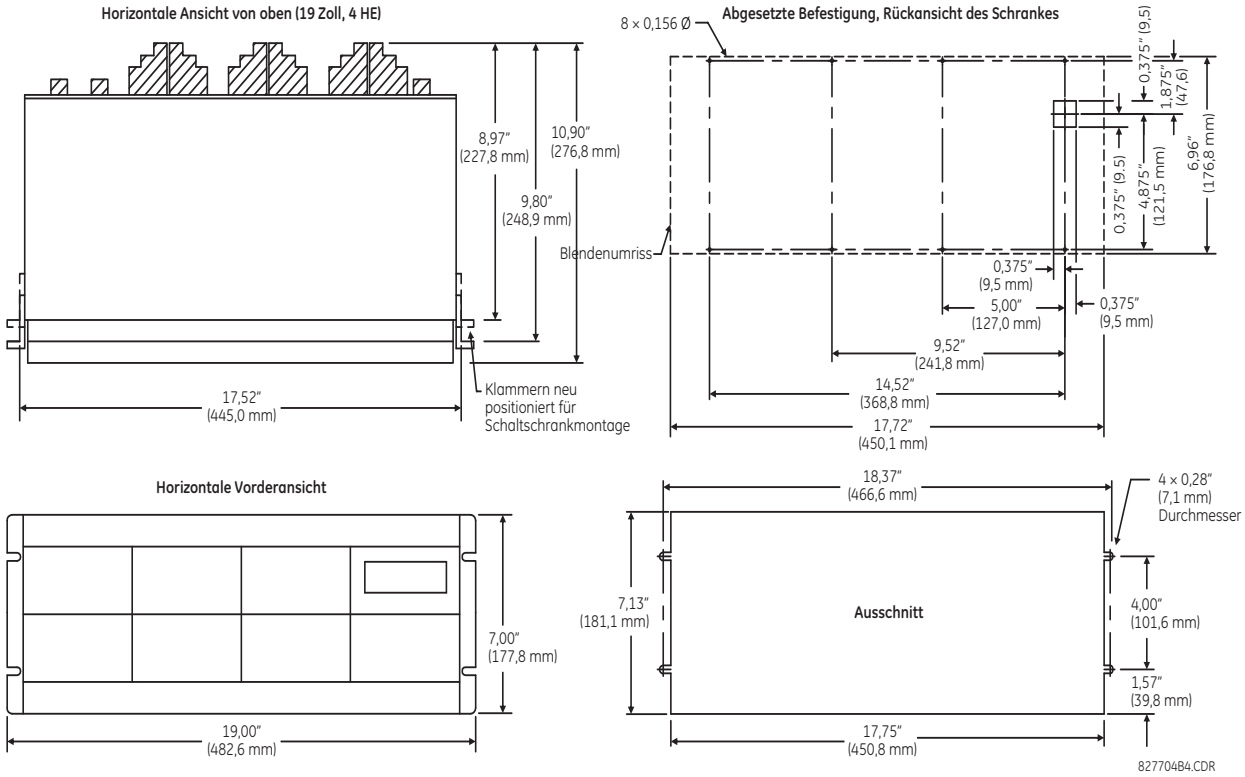


Abbildung 3–3: M60 HORIZONTALE MONTAGE UND ABMESSUNGEN (STANDARDBEDIENFRONT)

b) VERTIKALE EINHEITEN

Der M60 Motorschutz ist in verkleinerter Ausführung (¾ der Größe) für die vertikale Montage und mit einer abnehmbaren Bedienfront lieferbar. Die Bedienfront kann bei der Bestellung in normaler oder erweiterter Ausführung gewählt werden. Auf der erweiterten Bedienfront befinden sich zusätzliche parametrierbare Funktionstaste und LED-Anzeigen.

Das modulare Konzept ermöglicht die einfache Erweiterung und Reparatur durch einen qualifizierten Servicetechniker. Die Bedienfront ist mit einem Scharnier versehen, sodass die herausnehmbaren Module leicht zu erreichen sind. Auch lässt sich die Bedienfront abnehmen um das Gerät in einer Schranktür mit begrenztem Platz auf der Rückseite, zu montieren.

Unten sind die Gehäuseabmessungen und die Ausschnittdetails für den Schalttafeleinbau dargestellt. Wenn Sie die Position des Schalttafelausschnitt planen, achten Sie darauf, dass sich die Bedienfront so aufschwenken lassen muss, dass sie nicht an benachbarte Komponenten stößt.

Das Gerät muss so montiert werden, dass die Bedienfront halbbündig mit der Schalttafel oder der Schaltschranktür abschließt. Der Bediener muss das Tastenfeld und die RS232-Kommunikationsschnittstelle erreichen können. Das Gerät wird mit vier mitgelieferten Schrauben an der Einbauposition gesichert.

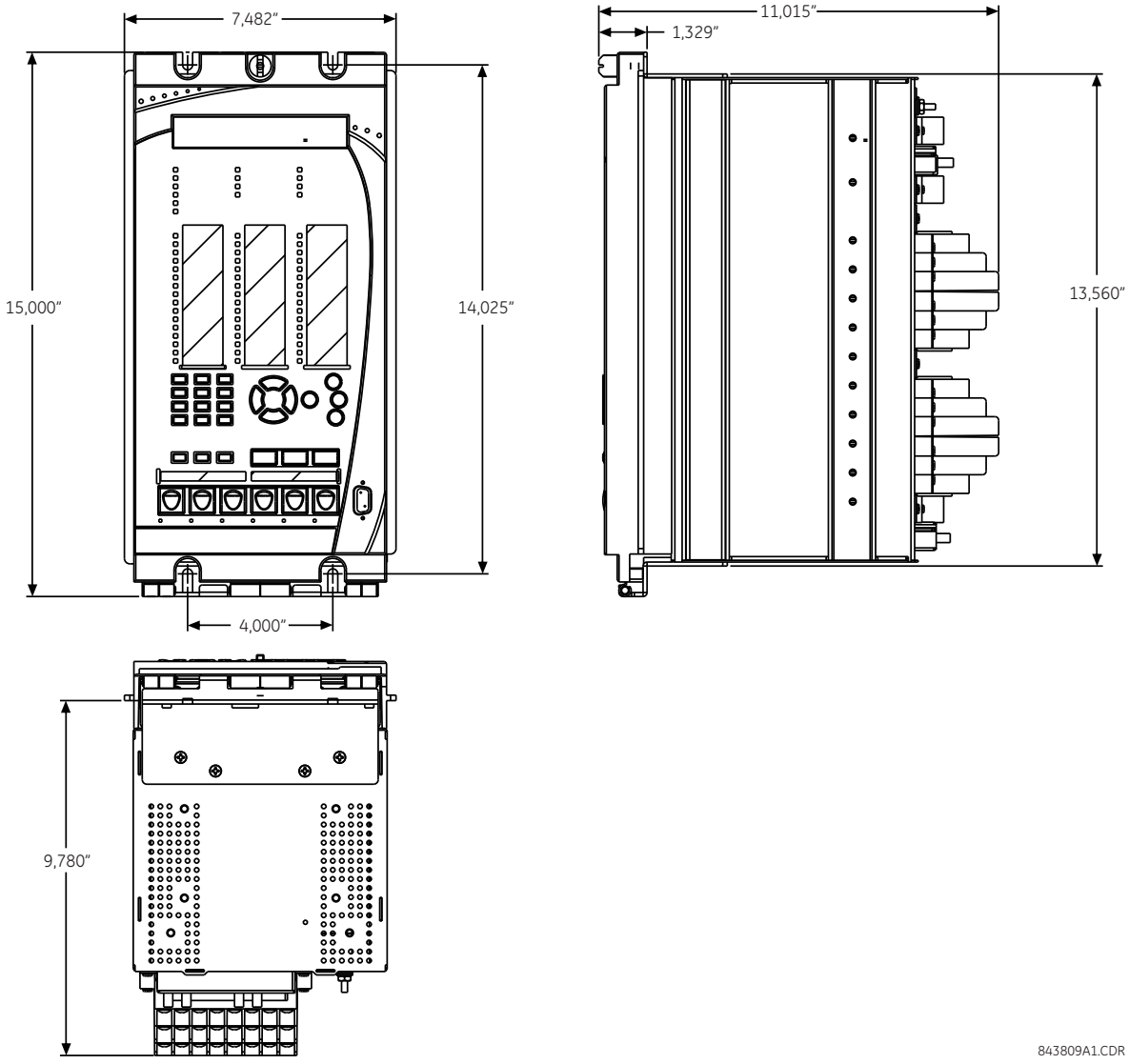


Abbildung 3–4: M60 VERTIKALE ABMESSUNGEN (ERWEITERTE BEDIENFRONT)

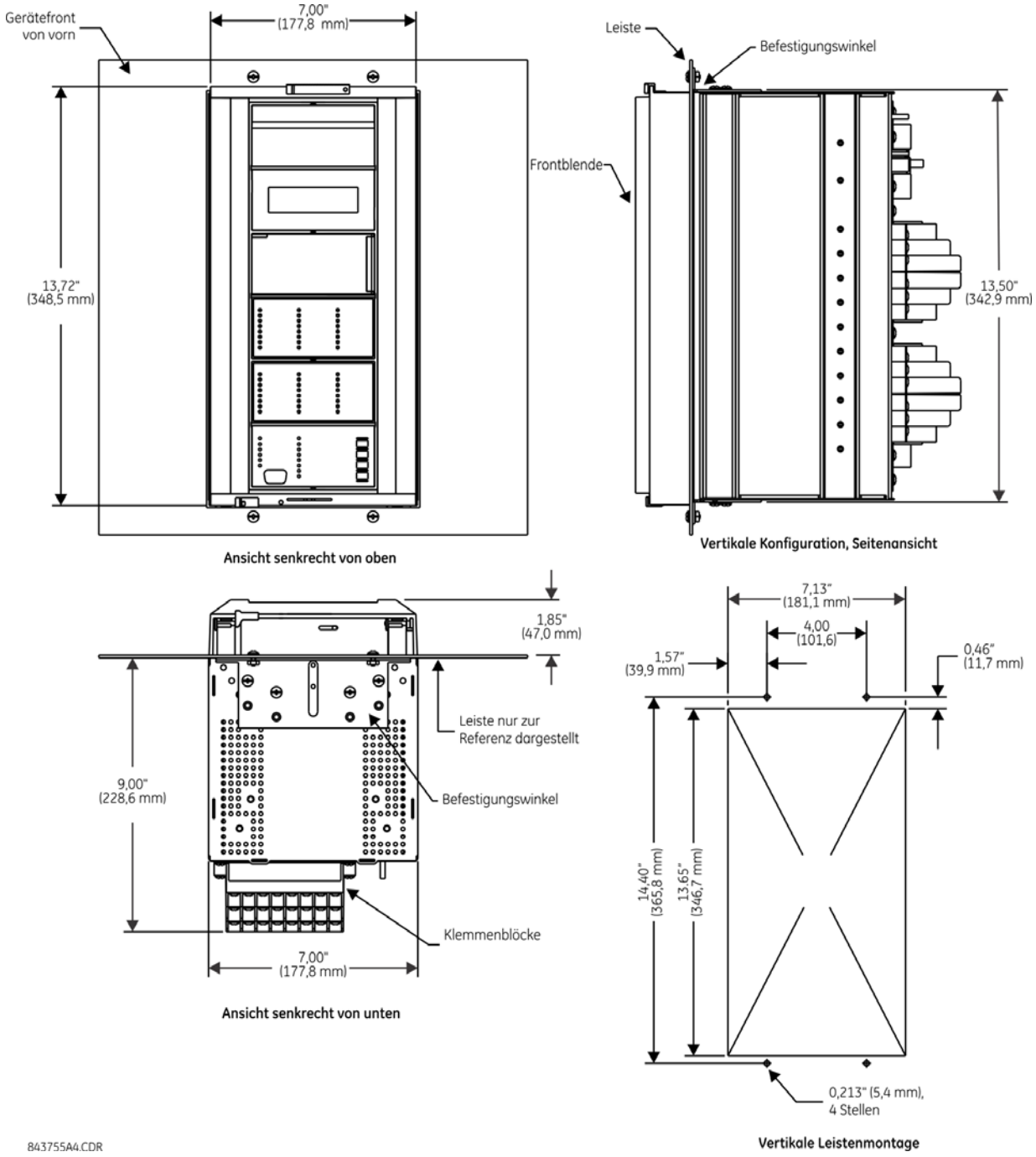


Abbildung 3–5: M60 VERTIKALE MONTAGE UND ABMESSUNGEN (STANDARDBEDIENFRONT)

Details zur Seitenmontage von M60-Geräten mit der vergrößerten Bedienfront finden Sie in den folgenden Dokumenten, die auf der GE Multilin-Website online zur Verfügung stehen.

- GEK-119646: UR-Serie, UR-V, Anleitung zur Befestigung der Bedienfront für die Seitenmontage.
- GEK-119647: Verbindung der seitlich montierten erweiterten UR-V-Bedienfront mit einem vertikalen Gerät der UR-Serie
- GEK-119648: Verbindung der seitlich montierten erweiterten UR-V-Bedienfront mit einem vertikal montierten horizontalen Gerät der UR-Serie.

Details zur Seitenmontage von M60-Geräten mit der Standardbedienfront sind in den nachstehenden Abbildungen zu finden.

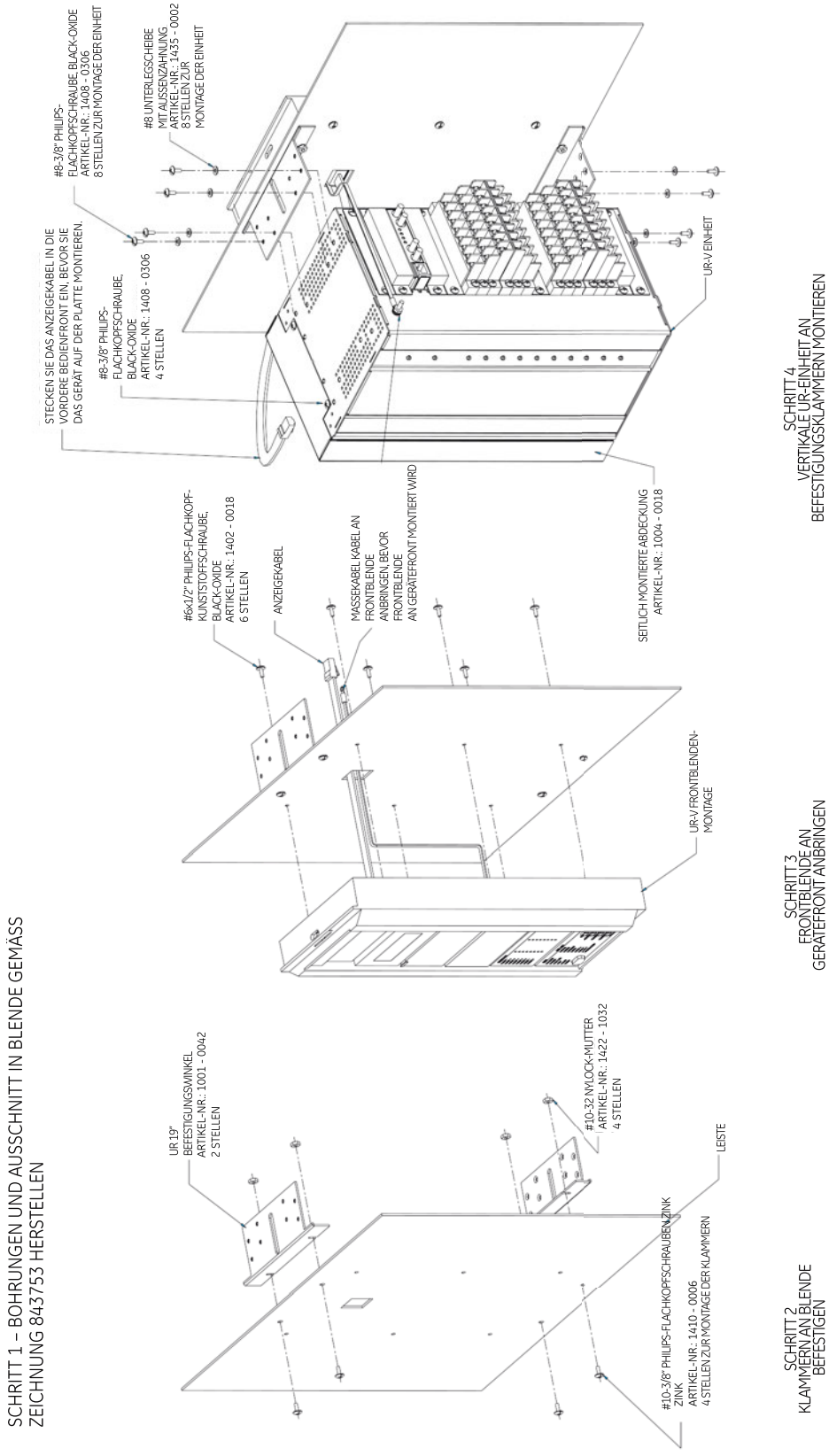


Abbildung 3–6: M60 VERTIKALE SEITENMONTAGE (STANDARDBEDIENFRONT)

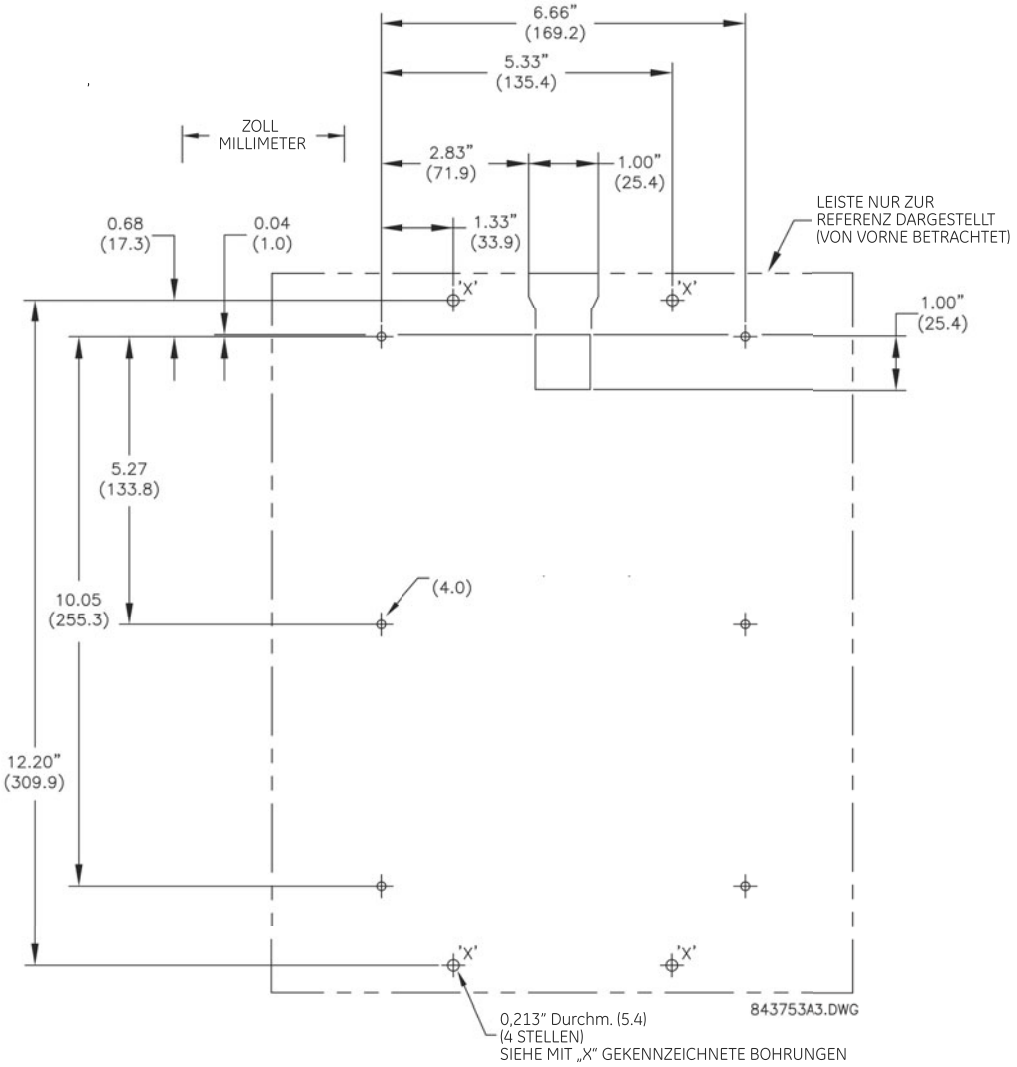


Abbildung 3–7: M60 VERTIKALE SEITENMONTAGE MONTAGE UND RÜCKSEITIGE ABMESSUNGEN (STANDARDBEDIENFRONT)

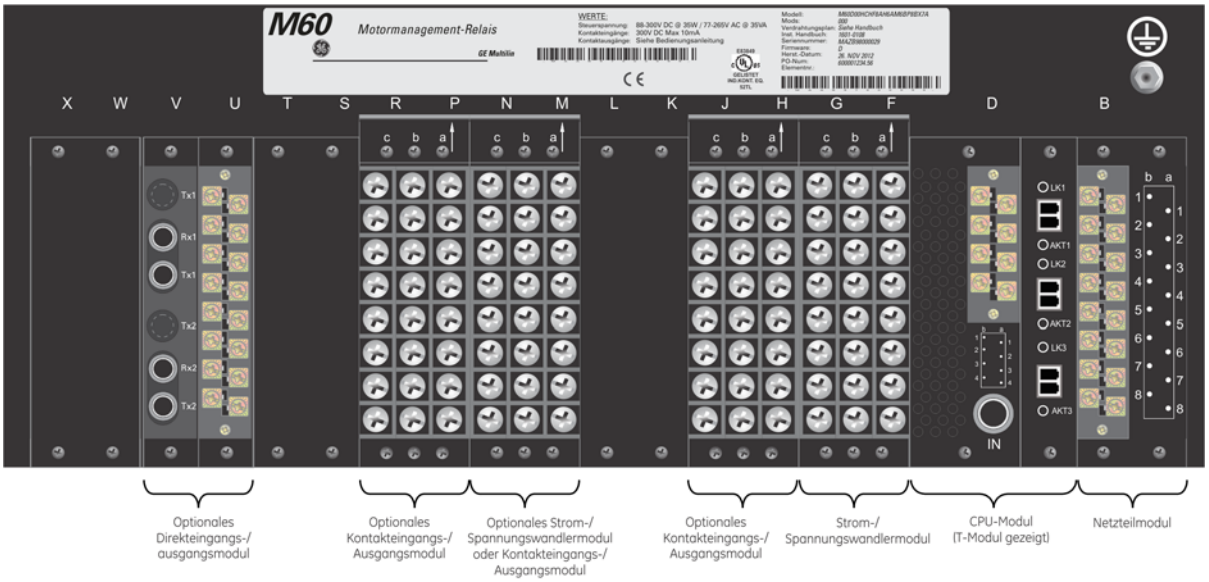


Abbildung 3–8: ÜBERSICHT DER KLEMMEN AUF DER RÜCKSEITE

WARNUNG

Berühren Sie keine der Klemmen auf der Rückseite, während das Gerät unter Spannung steht.

HINWEIS

Die SFP-Module (small form-factor pluggable) sind steckbare Transceiver. Verwenden Sie nur freigegebene Transceiver und installieren Sie diese im richtigen Ethernet-Steckplatz. Andernfalls kann es zu Beschädigungen kommen.

Für die Bezeichnung der Klemmennummern des Geräts gilt folgende Konvention: Die Nummern sind drei Zeichen lang und setzen sich zusammen aus der Steckplatzposition des Moduls, der Zeilennummer und dem Spaltenbuchstaben. Module, die zwei Steckplätze belegen, erhalten ihre Steckplatzbezeichnung von der ersten Steckplatzposition (die dem CPU-Modul am nächsten liegt). Diese ist mit einem Pfeilsymbol auf dem Klemmenblock gekennzeichnet. Die nachstehende Abbildung zeigt ein Beispiel für die Bezeichnungen der Klemmen auf der Rückseite.

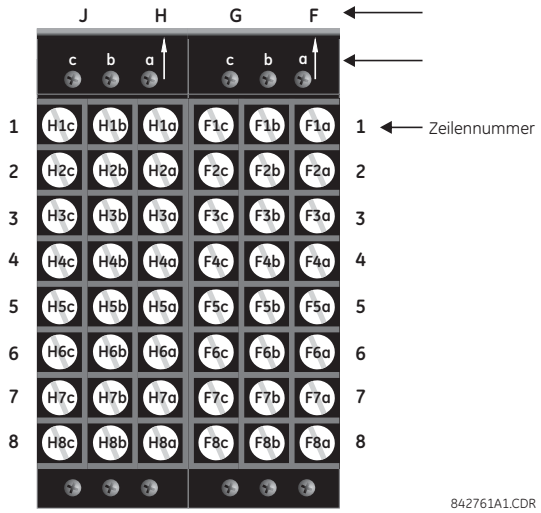


Abbildung 3–9: BEISPIELE FÜR MODULE IN DEN STECKPLÄTZEN F UND H

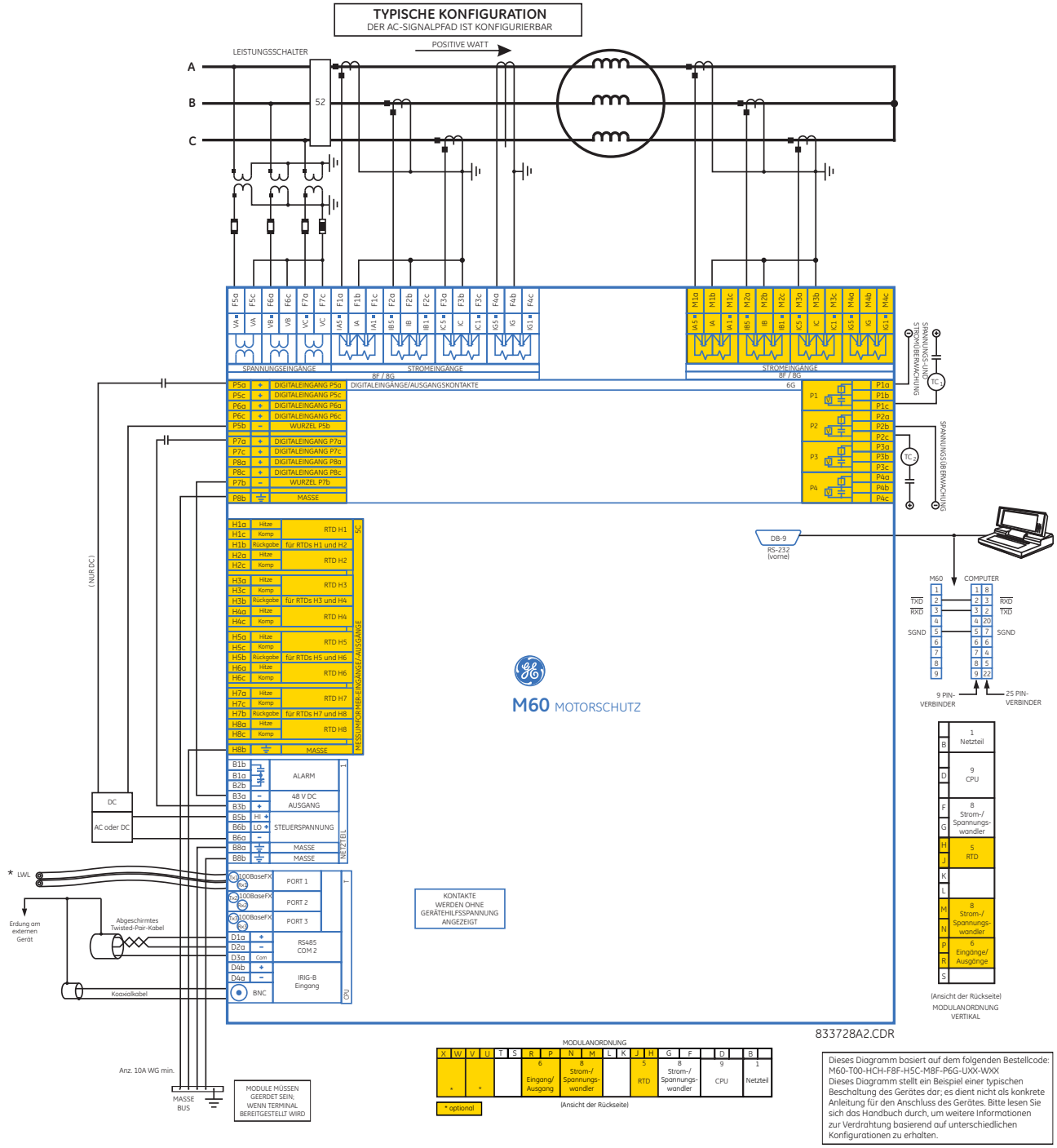


Abbildung 3–10: TYPISCHER VERDRAHTUNGSPLAN (T-MODUL FÜR CPU ANGEZEIGT)

3.2.2 SPANNUNGSFESTIGKEIT

Die Spannungsfestigkeit der Hardwaremodule der UR-Serie ist in der folgenden Tabelle dargestellt:

Tabelle 3–1: SPANNUNGSFESTIGKEIT DER HARDWAREMODULE DER UR-SERIE

MODULTYP	MODULFUNKTION	KLEMMEN		SPANNUNGSFESTIGKEIT (AC)
		VON	NACH	
1	Netzteil	Hoch (+); Niedrig (+); (–)	Gehäuse	2000 V AC für 1 Minute
1	Netzteil	48 V DC (+) und (–)	Gehäuse	2000 V AC für 1 Minute
1	Netzteil	Geräteklemmen	Gehäuse	2000 V AC für 1 Minute
2	Reserviert	N/A	N/A	N/A
3	Reserviert	N/A	N/A	N/A
4	Reserviert	N/A	N/A	N/A
5	Analogeingänge/-Ausgangskontakte	Alle außer 8b	Gehäuse	< 50 V DC
6	Digitaleingänge/-Ausgangskontakte	Alle	Gehäuse	2000 V AC für 1 Minute
7	G.703	Alle außer 2b, 3a, 7b, 8a	Gehäuse	2000 V AC für 1 Minute
	RS422	Alle außer 6a, 7b, 8a	Gehäuse	< 50 V DC
8	STROM-/SPANNUNGS-WANDLER	Alle	Gehäuse	2000 V AC für 1 Minute
9	CPU	Alle	Gehäuse	2000 V AC für 1 Minute

HINWEIS

In der Hardware werden zur Verhinderung von Schäden durch hohe transiente Spannungsspitzen, Hochfrequenzinterferenz (RFI) und elektromagnetische Interferenz (EMI) Filternetzwerke und Klemmen zum Schutz vor Transienten verwendet. Diese Schutzeinrichtungen können zerstört werden, wenn die in ANSI/IEEE C37.90 festgelegte Prüfspannung länger als die vorgegebene Zeit von einer Minute angelegt wird.

3.2.3 STEUERSTROM

HINWEIS

Die Steuerspannung für das Schutzgerät muss an den Spannungsbereich des Netzteils angepasst sein. Wenn die Spannung an die falschen Klemmen angelegt wird, können Schäden entstehen.

HINWEIS

Wie fast alle elektronischen Geräte enthält auch das M60 Elektrolytkondensatoren. Diese Kondensatoren sind bekannt dafür, dass sie sich im Lauf der Zeit zersetzen, wenn nicht regelmäßig Spannung angelegt wird. Diese Zersetzung lässt sich vermeiden, indem das Schutzgerät mindestens einmal pro Jahr eingeschaltet wird.

Das Netzteilmodul kann für zwei verschiedene Spannungsbereiche sowie mit und ohne redundantem Netzteil bestellt werden. Für jeden Bereich ist ein eigener Eingangsanschluss vorgesehen. Die Bereiche sind nachstehend angegeben (weitere Details enthält der Abschnitt *Technische Daten* in Kapitel 2):

- Spannungsbereich (LO): 24 bis 48 V (nur DC) nominal.
- Spannungsbereich (HI): 125 bis 250 V nominal.

Das Netzteilmodul übernimmt die Stromversorgung des Gerätes sowie der eigenspannungsversorgten Kontakte.

Das Netzteilmodul liefert 48 V DC für die eigenspannungsversorgten Kontakte und einen Selbstüberwachungskontakt (siehe *Typischer Verdrahtungsplan* weiter vorn). Der Selbstüberwachungskontakt ist ein Wechslergerät, das angezogen ist, wenn die Steuerspannung angelegt wird und das Schutzgerät ohne kritische Selbsttestfehler erfolgreich hochgefahren ist. Wenn bei den laufenden Selbsttest-Diagnoseprüfungen ein kritischer Fehler festgestellt wird (siehe den Abschnitt *Selbsttestfehler* in Kapitel 7) oder wenn die Steuerspannung verloren geht, wird das Gerät spannungslos und fällt ab.

Für Systeme mit hoher Zuverlässigkeit ist das M60 mit einer redundanten Option ausgestattet, bei der zwei M60-Netzteile parallel mit der Versorgungsspannung verbunden sind. Falls eines der Netzteile ausfällt, übernimmt das zweite Netzteil unterbrechungsfrei die gesamte Last des Gerätes. An der Vorderseite jedes Netzteils befindet sich eine grüne LED, die den Funktionszustand anzeigt. Der Selbstüberwachungskontakt des Moduls signalisiert ebenfalls ein ausgefallenes Netzteil.

Eine LED an der Bedienfront des Netzteils zeigt den Status des Netzteils an:

LED ANZEIGE	NETZTEIL
DAUERLEUCHTEN	OK
BLINKEN	Ausfall
AUS	Ausfall

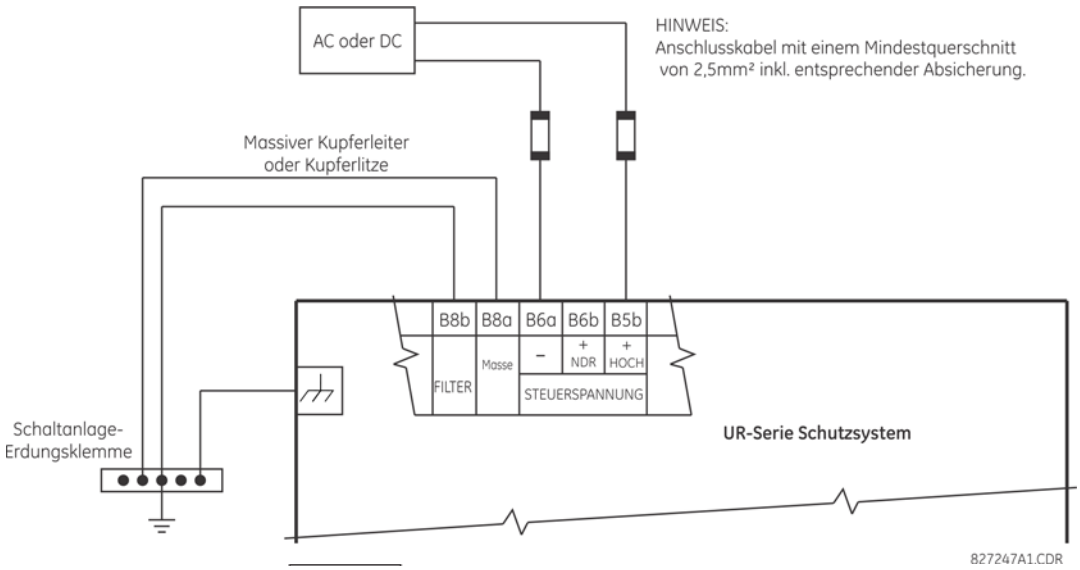


Abbildung 3–11: STEUERSPANNUNGSANSCHLUSS

3.2.4 STROM-/SPANNUNGSWANDLERMODULE

Ein Strom-/Spannungswandlermodul kann Spannungseingänge auf den Kanälen 1 bis einschließlich 4 oder den Kanälen 5 bis einschließlich 8 haben. Die Kanäle 1 und 5 sind für die Verbindung mit Phase L1 vorgesehen und im Gerät entsprechend beschriftet. Analog dazu sind die Kanäle 2 und 6 sind für die Verbindung mit Phase L2 vorgesehen und die Kanäle 3 und 7 für die Verbindung mit Phase L3.

Die Kanäle 4 und 8 sind für die Verbindung mit einer einphasigen Quelle vorgesehen. Bei Spannungseingängen sind diese Kanäle als Hilfsspannung (VX) beschriftet. Bei Stromeingängen sind die Kanäle für die Verbindung mit einem Stromwandler zwischen dem Neutralleiter des Systems und Erde vorgesehen und als Erdstrom beschriftet.

HINWEIS Vergewissern Sie sich, dass die Verbindung zum Geräte-Nennstrom von 1 A oder 5 A mit dem sekundärseitigen Nennwert der angeschlossenen Stromwandler übereinstimmt. Falsch dimensionierte Stromwandler führen zu Geräteschäden oder unzureichendem Schutz.

Strom-/Spannungswandlermodule können mit einem Standard-Erdstromeingang bestellt werden, der mit dem Phasenstromeingang identisch ist. Jeder Wechselstromeingang ist mit einem Trenntransformator und einem automatischen Kurzschlussmechanismus ausgestattet, der den Eingang kurzschließt, sobald das Modul aus dem Gehäuse entnommen wird. An den Stromeingängen befinden sich keine internen Erdungsanschlüsse. Stromwandler mit 1 bis 50.000 A primärseitig und 1 A oder 5 A sekundärseitig können verwendet werden.

Strom-/Spannungswandlermodule mit empfindlichem Erdungseingang sind ebenfalls lieferbar. Der Erdstromwandlereingang des empfindlichen Erdungseingangs ist zehnmal empfindlicher als der Erdstromwandlereingang der Standard-Strom-/Spannungswandlermodule. Die Phasenstromwandler-Eingänge und die Phasenspannungswandler-Eingänge sind allerdings dieselben wie bei normalen Strom-/Spannungswandlermodulen.

Die oben genannten Module sind mit erweiterten Diagnosefunktionen ausgestattet. Diese Module können Hardwarefehler in den Strom-/Spannungswandlermodulen automatisch erkennen und das Gerät außer Betrieb nehmen.

Die Stromwandleranschlüsse für die Phasendrehungen ABC und ACB sind dieselben, wie im *typischen Verdrahtungsplan* gezeigt.

Die exakte Platzierung von Nullsystem-Summenstrom-Stromwandlern zur Erkennung eines Erdstromfehlers ist nachstehend gezeigt. Zur Verdrahtung des Nullsystem-Stromwandlers wird eine Twisted-Pair-Leitung empfohlen.

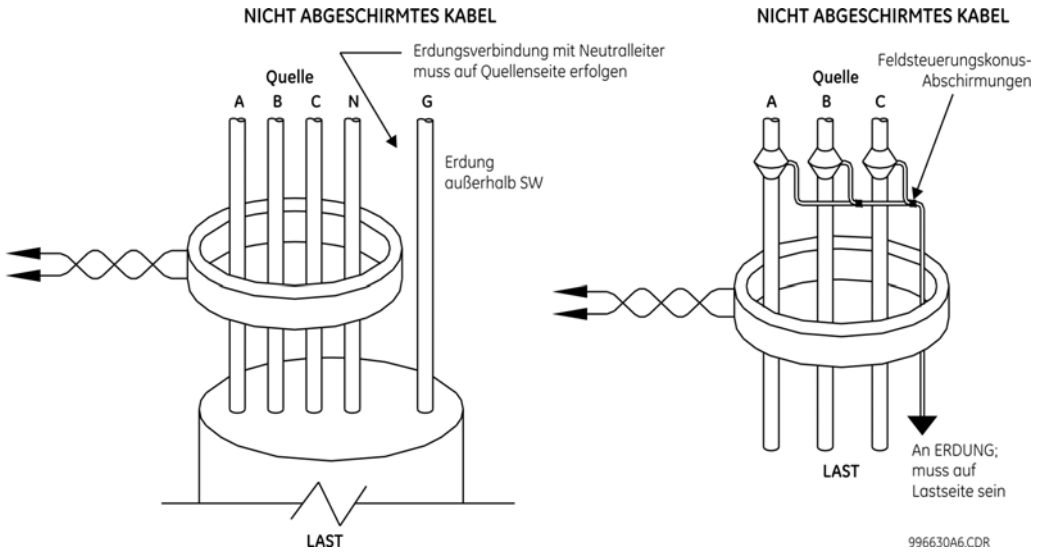
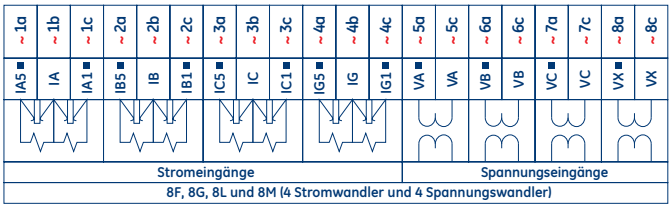


Abbildung 3–12: INSTALLATION VON NULLSYSTEM-SUMMENSTROM-STROMWANDLERN

Die Phasenspannungskanäle werden für die meisten Mess-und Schutzzwecke verwendet. Der Hilfsspannungskanal wird als Eingang für den Synchrocheck und die Volt-pro-Hertz-Überwachung verwendet.

HINWEIS

Ersetzen Sie das Tildezeichen (~) durch die Steckplatzposition des Moduls in der folgenden Abbildung.



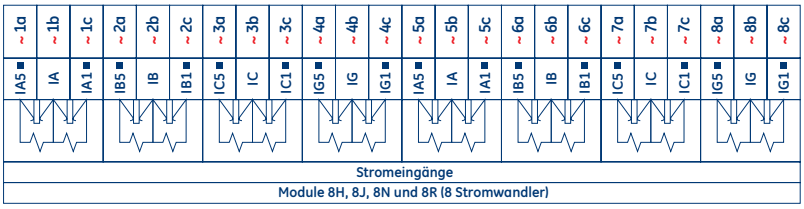


Abbildung 3–13: VERDRAHTUNG VON STROM-/SPANNUNGSWANDLERMODULEN

3.2.5 PROZESSBUSMODULE

Das M60 kann mit einem Prozessbus-Schnittstellenmodul bestellt werden. Dieses Modul kann mit dem GE Multilin HardFiber-System verbunden werden, sodass eine bidirektionale faseroptische Kommunikation gemäß IEC 61850 mit bis zu acht HardFiber-Kopplungseinheiten – sogenannten Bricks – möglich wird. Das HardFiber-System ist für die nahtlose Integration in bestehende Anwendungen der UR-Serie vorgesehen, einschließlich Schutzfunktionen, FlexLogic, Zählerfunktionen und Kommunikation.

Das Prozessbussystem gemäß IEC 61850 bietet die folgenden Vorteile:

- Verringerter Aufwand für Planung, Installation und Prüfung von Schutz- und Steuerungsanwendungen mit dem M60, da die Anzahl der einzelnen Kupferanschlüsse reduziert ist
- Nahtlose Integration in bestehende M60-Anwendungen, da das IEC 61850-Prozessbus-Schnittstellenmodul die konventionellen Strom-/Spannungswandlermodule ersetzt
- Kommunikation gemäß dem Messaging des offenen Standards IEC 61850

Weitere Details zum HardFiber-System enthält die GE-Veröffentlichung GEK-113658: HardFiber Process Bus System Instruction Manual (Handbuch zum HardFiber-Prozessbussystem).

3.2.6 DIGITALEINGÄNGE UND AUSGANGSKONTAKTE

Jedes Digitaleingangs-/ausgangsmodul ist mit 24 Klemmen ausgestattet. Diese sind in insgesamt acht Reihen mit jeweils drei Klemmen pro Reihe angeordnet. Eine Reihe aus drei Klemmen kann für die Ausgänge eines Gerätes verwendet werden. Bei Wechsler-Gerätausgängen beispielsweise sind die Klemmen mit dem Arbeitskontakt (Schließer), dem Ausschaltvermögen (Öffner) und dem gemeinsamen Kontakt des Gerätes verbunden. Bei einem Schließer-Ausgang gibt es abhängig vom bestellten Modul verschiedene Optionen für die Verwendung der Strom- oder Spannungsüberwachung für die Funktionskontrolle. Die Klemmenkonfiguration für die Digitaleingänge unterscheidet sich bei den beiden Anwendungen.

Die Digitaleingänge sind mit einer gemeinsamen Wurzel gruppiert. Beim M60 gibt es zwei Varianten der Gruppierung: vier Eingänge mit gemeinsamer Wurzel und zwei Eingänge mit gemeinsamer Wurzel. Wenn ein Digitaleingangs-/ausgangsmodul bestellt wurde, werden vier Eingänge pro gemeinsamer Wurzel verwendet. Die vier Eingänge pro gemeinsamer Wurzel ermöglichen eine hohe Eingangsdichte in Kombination mit Ausgängen. Der Kompromiss besteht darin, dass sich vier Eingänge eine gemeinsame Wurzel teilen. Wenn die Eingänge zeilenweise isoliert sein müssen, sollten zwei Eingänge mit gemeinsamer Wurzel gewählt werden (4D-Modul).

Die Tabellen und Diagramme auf den folgenden Seiten illustrieren die Modultypen (6A usw.) sowie die Kontaktanordnungen, die für das Gerät bestellt werden können. Da für einen einzigen Ausgangskontakt eine ganze Reihe verwendet wird, ergibt sich die Bezeichnung aus der Modulsteckplatzposition und der Reihennummer. Da es jedoch zwei Digitaleingänge pro Reihe gibt, werden diese Bezeichnungen nach Modulsteckplatzposition, Reihennummer und Spaltenposition zugewiesen.

Einige Ausgänge von Schließer- und Halbleiterkontakten sind mit einer Elektronik ausgestattet, die die Gleichspannung über dem Ausgangskontakt überwacht, während dieser geöffnet ist, und den Strom durch den Ausgangskontakt, während dieser geschlossen ist. Jede dieser Überwachungsschaltungen verfügt über einen Pegeldetektor, dessen Ausgang auf logisch 1 (Ein) gesetzt wird, wenn der Strom im überwachten Kreis den Schwellenwert übersteigt. Die Spannungsüberwachung wird auf „Ein = 1“ gesetzt, wenn der Strom über ca. 1 bis 2,5 mA liegt. Die Stromüberwachung wird auf „Ein = 1“ gesetzt, wenn der Strom ca. 80 bis 100 mA übersteigt. Die Spannungsüberwachung dient dazu, die einwandfreie Funktion des gesamten Auslösekreises zu überprüfen. Mit der Stromüberwachung kann der Ausgangskontakt geschlossen gehalten werden, bis ein externer Kontakt den Stromfluss unterbricht.

Die folgenden Blockdiagramme zeigen Schließer- und Halbleiterkontakte mit optionaler Spannungsüberwachung, optionaler Stromüberwachung und ohne Überwachung. Die für Ausgangskontakt 1 angegebenen Istwerte sind für alle Ausgangskontakte gleich.

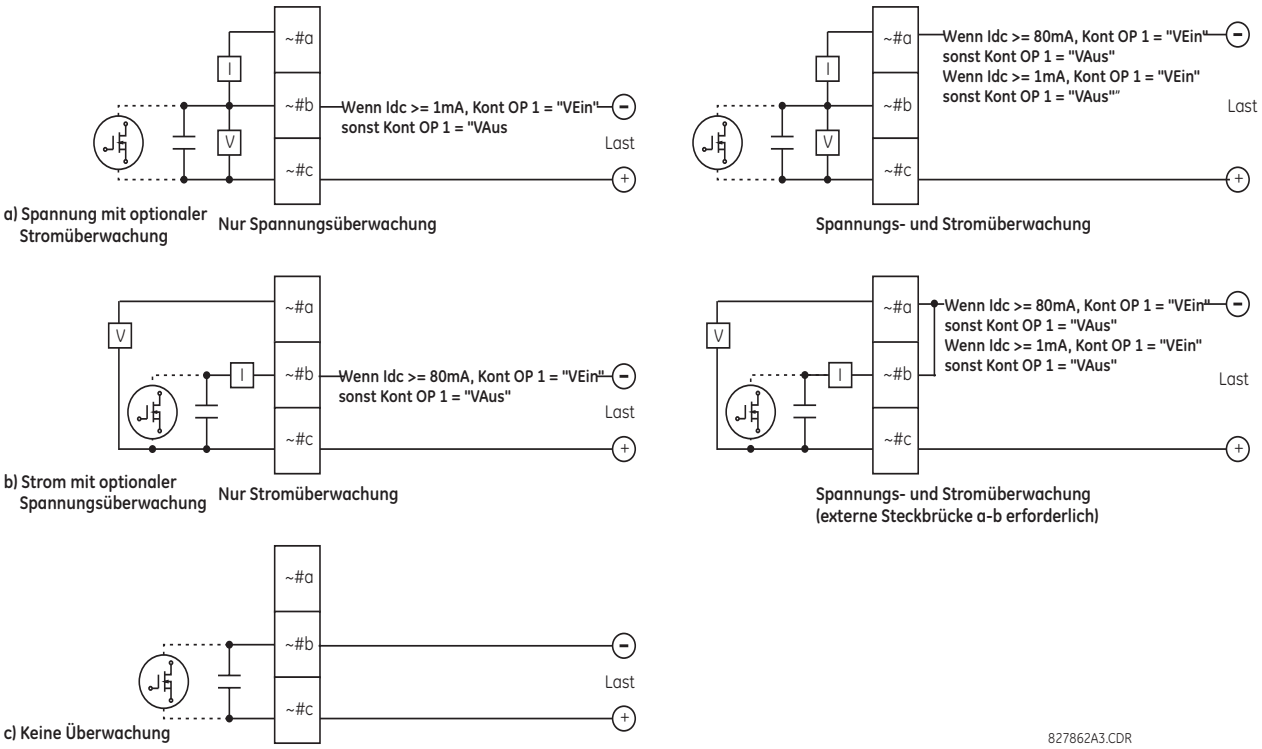


Abbildung 3–14: SCHLIEßER- UND HALBLEITERAUSGANGSKONTAKTE MIT SPANNUNGS- UND STROMÜBERWACHUNG

Der Funktionsstatus der Spannungs- und Stromüberwachung wird mit den entsprechenden FlexLogic-Operanden ausgedrückt (CONT OP # VEIN, CONT OP # VAUS und CONT OP # IEIN), die in Schutz-, Steuerungs und Alarmlogik verwendet werden können. Die typische Anwendung der Spannungsüberwachung ist die Integritätsüberwachung des Leistungsschalter-Auslösekreises. Eine typische Anwendung der Stromüberwachung ist die Aufrechterhaltung des Steuerbefehls.

Im Abschnitt *Digitalfunktionen* in Kapitel 5 finden Sie ein Beispiel dafür, wie Schließer- und Halbleiterkontakte für die Integritätsüberwachung des Leistungsschalter-Auslösekreises eingesetzt werden können.

⚠WARNUNG **Wenn das Gerät an die Stromversorgung angeschlossen ist, dürfen die Gerätekontakte nicht berührt werden. Wenn die Gerätekontakte für Niederspannungsanwendungen verwendet werden sollen, ist auf den geeigneten Isolationsgrad zu achten.**

HINWEIS

VERWENDUNG VON SCHLIESSER- UND HALBLEITERKONTAKTEN IN STROMKREISEN MIT HOHER IMPEDANZ

Für die Ausgangskontakte von Schließer- und Halbleiterkontakten, die intern mit einer Elektronik zur Messung des Spannungsabfalls über dem Kontakt ausgestattet sind, stellt der Stromkreis eine Impedanz dar. In Verbindung mit externen Überwachungsgeräten mit hoher Eingangsimpedanz, wie etwa modernen Prüfgeräten zur Schutzgeräteauslösung, kann dies zum Problem werden. Diese Überwachungsschaltungen könnten den Schließerkontakt weiterhin als geschlossen einstufen, wenn dieser bei Messung als Impedanz nach dem Schließen wieder geöffnet wurde.

Die Lösung besteht darin, am Prüfgerät den Triggereingang für die Spannungsmessung zu verwenden und den Schließerkontakt über einen Vorwiderstand an eine Gleichspannungsquelle anzuschließen. Wenn der 48-V-DC-Ausgang der Stromversorgung als Quelle verwendet wird, ist ein Widerstand mit 500 Ω und 10 W geeignet. In dieser Konfiguration kann die Spannung über dem Schließerkontakt oder dem Widerstand zur Überwachung des Ausgangsstatus verwendet werden.

HINWEIS

Ersetzen Sie das Tildezeichen (~) in der Abbildung durch die jeweilige Steckplatzposition des Moduls. Ersetzen Sie das Rautezeichen (#) durch die jeweilige Klemmenbelegung.

HINWEIS

Wenn die Stromüberwachung dazu verwendet wird, die Ausgangskontakte von Schließer- und Halbleiterkontakten geschlossen zu halten, sollte dem FlexLogic-Operanden, der den Ausgangskontakt ansteuert, eine Rücksetzverzögerung von 10 ms zugewiesen werden, damit der Ausgangskontakt nicht beschädigt wird (in Fällen, in denen die Funktion, das den Ausgangskontakt ansteuert, prellt, bei Werten in der Größenordnung des Anregewertes).

Tabelle 3–2: DIGITALEINGÄNGE UND AUSGANGSKONTAKTE AN DEN VERSCHIEDENEN MODULEN

MODUL ~6A	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Wechsler
~4	Wechsler
~5a, ~5c	2 Eingänge
~6a, ~6c	2 Eingänge
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6B	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Wechsler
~4	Wechsler
~5	Wechsler
~6	Wechsler
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6C	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG
~1	Wechsler
~2	Wechsler
~3	Wechsler
~4	Wechsler
~5	Wechsler
~6	Wechsler
~7	Wechsler
~8	Wechsler

MODUL ~6D	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG
~1a, ~1c	2 Eingänge
~2a, ~2c	2 Eingänge
~3a, ~3c	2 Eingänge
~4a, ~4c	2 Eingänge
~5a, ~5c	2 Eingänge
~6a, ~6c	2 Eingänge
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6E	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Wechsler
~2	Wechsler
~3	Wechsler
~4	Wechsler
~5a, ~5c	2 Eingänge
~6a, ~6c	2 Eingänge
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6F	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG
~1	Wechsler, schnell
~2	Wechsler, schnell
~3	Wechsler, schnell
~4	Wechsler, schnell
~5	Wechsler, schnell
~6	Wechsler, schnell
~7	Wechsler, schnell
~8	Wechsler, schnell

MODUL ~6G	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Schließer
~4	Schließer
~5a, ~5c	2 Eingänge
~6a, ~6c	2 Eingänge
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6H	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Schließer
~4	Schließer
~5	Schließer
~6	Schließer
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6K	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG
~1	Wechsler
~2	Wechsler
~3	Wechsler
~4	Wechsler
~5	Wechsler, schnell
~6	Wechsler, schnell
~7	Wechsler, schnell
~8	Wechsler, schnell

MODUL ~6L	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Wechsler
~4	Wechsler
~5a, ~5c	2 Eingänge
~6a, ~6c	2 Eingänge
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6M	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Wechsler
~4	Wechsler
~5	Wechsler
~6	Wechsler
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6N	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Schließer
~4	Schließer
~5a, ~5c	2 Eingänge
~6a, ~6c	2 Eingänge
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6P	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Schließer
~4	Schließer
~5	Schließer
~6	Schließer
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6R	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Wechsler
~4	Wechsler
~5a, ~5c	2 Eingänge
~6a, ~6c	2 Eingänge
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6S	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Wechsler
~4	Wechsler
~5	Wechsler
~6	Wechsler
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6T	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Schließer
~4	Schließer
~5a, ~5c	2 Eingänge
~6a, ~6c	2 Eingänge
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6U	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Schließer
~4	Schließer
~5	Schließer
~6	Schließer
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~6V	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG ODER EINGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Wechsler
~4	2 Ausgänge
~5a, ~5c	2 Eingänge
~6a, ~6c	2 Eingänge
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~67	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG
~1	Schließer
~2	Schließer
~3	Schließer
~4	Schließer
~5	Schließer
~6	Schließer
~7	Schließer
~8	Schließer

MODUL ~4A	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG
~1	Nicht belegt
~2	Halbleiter
~3	Nicht belegt
~4	Halbleiter
~5	Nicht belegt
~6	Halbleiter
~7	Nicht belegt
~8	Halbleiter

MODUL ~4B	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG
~1	Nicht belegt
~2	Halbleiter
~3	Nicht belegt
~4	Halbleiter
~5	Nicht belegt
~6	Halbleiter
~7	Nicht belegt
~8	Halbleiter

MODUL ~4C	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG
~1	Nicht belegt
~2	Halbleiter
~3	Nicht belegt
~4	Halbleiter
~5	Nicht belegt
~6	Halbleiter
~7	Nicht belegt
~8	Halbleiter

MODUL ~4D	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG
~1a, ~1c	2 Eingänge
~2a, ~2c	2 Eingänge
~3a, ~3c	2 Eingänge
~4a, ~4c	2 Eingänge
~5a, ~5c	2 Eingänge
~6a, ~6c	2 Eingänge
~7a, ~7c	2 Eingänge
~8a, ~8c	2 Eingänge

MODUL ~4L	
KLEMMEN-BELEGUNG	AUSGANG
~1	2 Ausgänge
~2	2 Ausgänge
~3	2 Ausgänge
~4	2 Ausgänge
~5	2 Ausgänge
~6	2 Ausgänge
~7	2 Ausgänge
~8	Nicht belegt

Abbildung 3–15: MODULVERDRAHTUNG VON DIGITALEINGÄNGEN UND AUSGANGSKONTAKTEN (1 von 2)

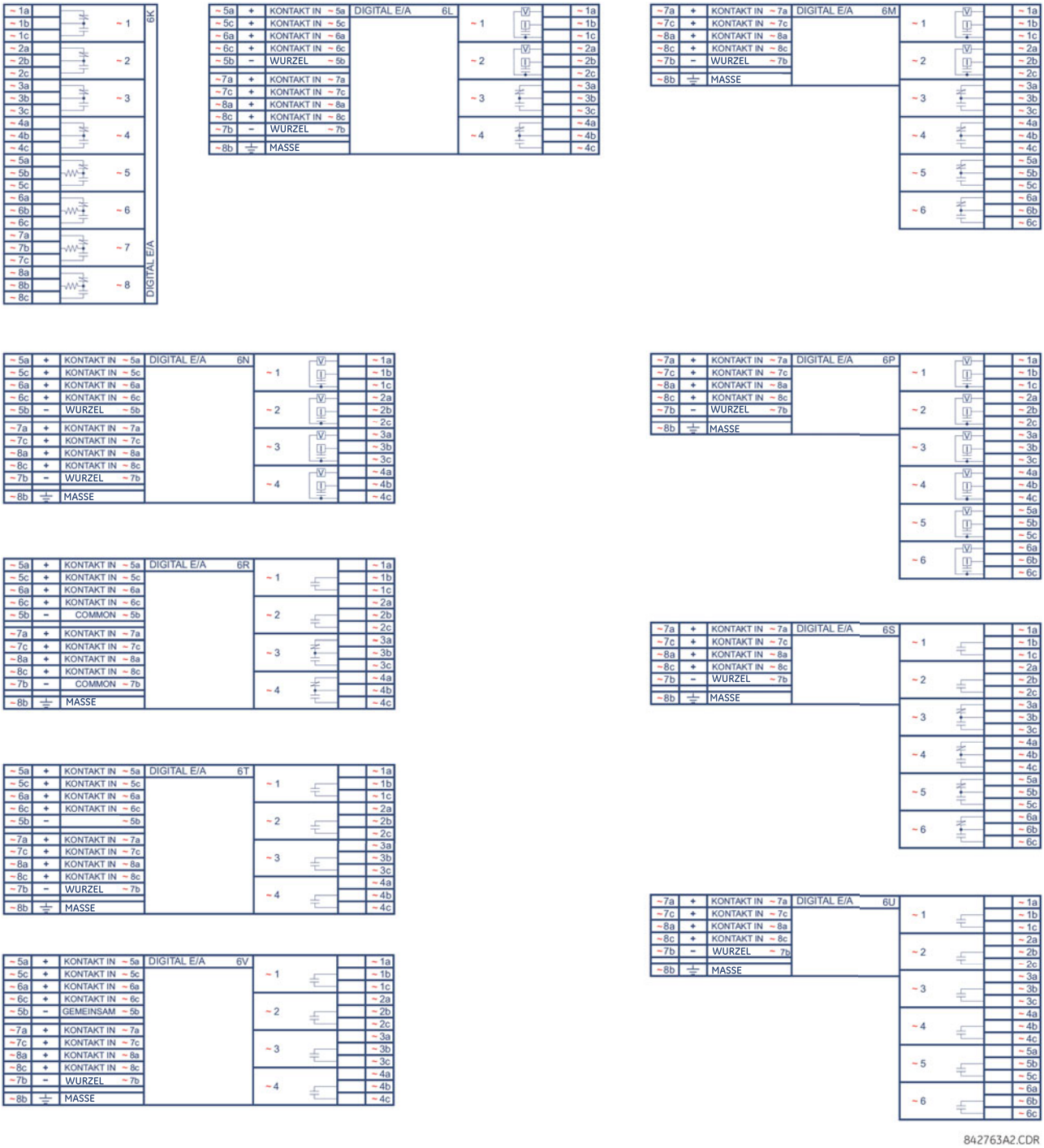


Abbildung 3–16: MODULVERDRAHTUNG VON DIGITALEINGÄNGEN UND AUSGANGSKONTAKTEN (2 von 2)

HINWEIS Für eine einwandfreie Funktion ist es erforderlich auf die richtige Polarität aller Digitaleingänge und Halbleiterkontakte zu achten.

DIGITALEINGÄNGE

An Klemme B3b ist die eine Seite eines eigenspannungsversorgten Kontakts angeschlossen. Dies ist die positive 48 V-Meldespannung, die vom Gerätenetzteil kommt. Die andere Seite des eigenspannungsversorgten Kontakts ist mit dem erforderlichen Digitalkontakt verbunden. Jede Gruppe von Digitaleingängen hat ihre eigene gemeinsame (negative) Wurzel, die mit der negativen Gleichspannungsklemme (B3a) des Gerätenetzteils verbunden werden muss. Wenn ein eigenspannungsversorgter Kontakt schließt, fließt ein Strom von 1 bis 3 mA durch den zugehörigen Stromkreis.

Bei einem fremdspannungsversorgten Kontakt ist eine Seite mit dem positiven Pol einer externen Gleichspannungs-stromversorgung verbunden. Die andere Seite dieses Kontakts ist mit dem erforderlichen Digitaleingang verbunden. Wenn ein fremdspannungsversorgter Kontakt verwendet wird, muss die negative Seite der externen Quelle an die gemeinsame (negative) Wurzel jeder Gruppe von Digitaleingängen angeschlossen werden. Die maximale Spannung der externen Quellenspannung für diese Anordnung beträgt 300 V DC.

Die Spannungsschwelle, bei der eine Gruppe aus vier Digitaleingängen einen geschlossenen Digitaleingang erkennt, ist programmierbar auf 17 V DC für 24-V-Quellen, 33 V DC für 48-V-Quellen, 84 V DC für 110-bis-125-V-Quellen und 166 V DC für 250-V-Quellen.

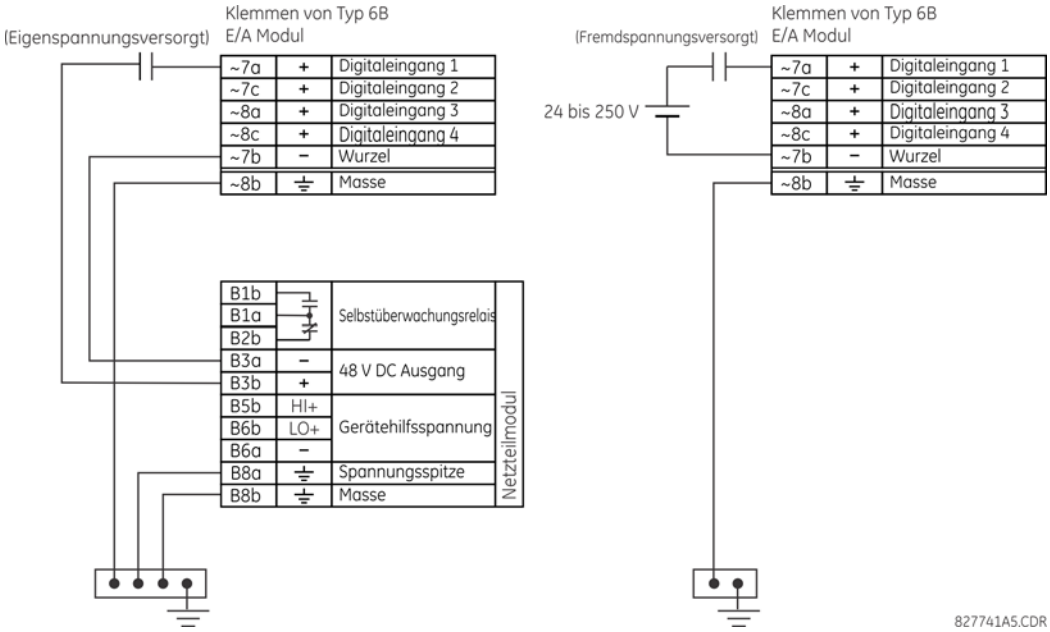


Abbildung 3–17: ANSCHLÜSSE VON EIGENSPANNUNGSVERSORGTEN UND FREMDSPANNUNGSVERSORGTEN DIGITALEINGÄNGEN

HINWEIS

Ersetzen Sie das Tildezeichen (~) in der Abbildung durch die jeweilige Steckplatzposition des Moduls.

Ausgangskontakte können als Schließer- oder Wechsler-Ausgänge bestellt werden. Die Schließerkontakte können zur Überwachung externer Stromkreise angeschlossen werden. Diese Kontakte sind mit einer Elektronik zur Spannungs- und Stromüberwachung ausgestattet, die den Verlust von Meldespannung im Stromkreis und außerdem den fließenden Strom durch die Kontakte erkennt, wenn der Schließerkontakt geschlossen wird. Wenn die Stromüberwachung aktiviert ist, kann sie als Verriegelungsmeldung verwendet werden, mit der sichergestellt wird, dass der Schließerkontakt nicht versucht, den stromdurchflossenen Induktionsspulenkreis zu öffnen, wodurch die Ausgangskontakte verkleben würden.

HINWEIS

Im Schutzgerät befindet sich keine Schutzschaltung, die einen DC-Erdstromfehler am externen 48-V-DC-DC-Steuer-spannungsausgang erkennt. Es wird daher empfohlen, eine externe Gleichspannungsversorgung zu verwenden.

VERWENDUNG VON DIGITALEINGÄNGEN MIT AUTOMATISCHER KONTAKTREINIGUNG

Die Digitaleingänge erkennen auf Grundlage des gemessenen Stroms eine Änderung des Schaltzustands von Kontakten in externen Geräten. Wenn entfernte Geräte in rauer industrieller Umgebung eingesetzt werden (im Innen- oder Außenbereich), sind deren Kontakte verschiedensten Arten von Verschmutzung ausgesetzt. Normalerweise bildet sich eine dünne Schicht aus isolierender Sulfidierung, Oxidation oder Verschmutzung auf der Oberfläche der Kontakte, sodass es manchmal schwierig oder gar unmöglich ist, eine Änderung des Schaltzustands zu erkennen. Diese Schicht muss entfernt werden, um die Durchgängigkeit der Leiterstrecke herzustellen. Dies lässt sich mit einem Stromimpuls erreichen, der über dem Normalwert liegt.

Wenn der Schwellenwert erreicht ist, erzeugen die Digitaleingänge mit automatischer Kontaktreinigung einen starken Stromimpuls, der diese Oxidationsschicht abbrennt und die Kontakte reinigt. Danach wird der Digitaleingangsstrom wieder auf einen stationären Strom reduziert. Der Impuls ist gegenüber der Schaltzustandsänderung des Digitaleingangs um 5 Sekunden verzögert.

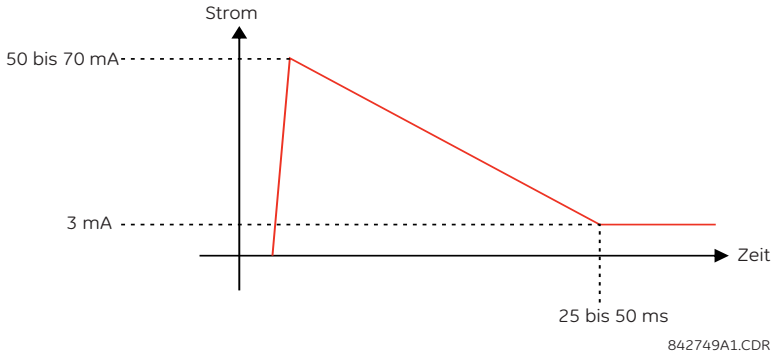
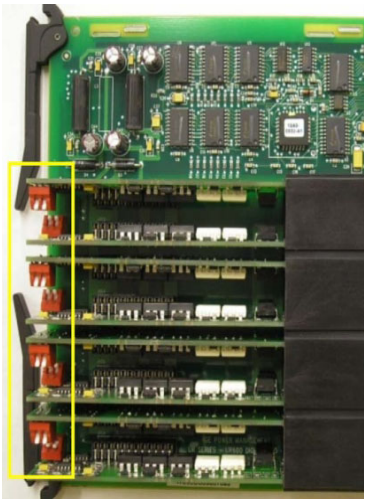


Abbildung 3–18: STROM DURCH DIGITALEINGÄNGE MIT AUTOMATISCHER KONTAKTREINIGUNG

Normale Digitaleingänge begrenzen den Strom auf weniger als 3 mA, um die Batterie der Station zu schonen. Im Gegensatz dazu erlauben Digitaleingänge mit Kontaktreinigung Ströme bis zu 50 bis 70 mA in der ersten Phase nach Erkennung der Zustandsänderung. Dann wird dieser Strom innerhalb von 25 bis 50 ms langsam auf 3 mA gesenkt, wie oben gezeigt. Der Spitzenstrom von 50 bis 70 mA brennt die Schmutzschicht von den Kontakten, sodass Statusänderungen wieder richtig erkannt werden können. Wenn der Kontakt des externen Geräts prellt, beginnt die automatische Kontaktreinigung, sobald die Prellschwingungen des Kontakts abgeklungen sind.

Ein weiterer wichtiger Unterschied zwischen dem Eingangsmodul mit automatischer Kontaktreinigung und den normalen Eingangsmodulen besteht darin, dass nur zwei Digitaleingänge eine gemeinsame Wurzelung haben, während sich im anderen Fall vier Digitaleingänge eine gemeinsame Wurzel teilen (siehe die Pläne zur *Modulverdrahtung von Digitaleingängen und Ausgangskontakten*). Dies ist von Vorteil, wenn Digitaleingänge an getrennte Spannungsquellen angeschlossen werden. Dementsprechend wird die Schwellenspannung jeweils für eine Gruppe von zwei Digitaleingängen festgelegt.

Die automatische Kontaktreinigung kann mit den DIP-Schaltern auf der jeweiligen Tochterplatine deaktiviert und aktiviert werden. Für jeden Digitaleingang ist ein DIP-Schalter vorgesehen, insgesamt für 16 Kanäle.



842751A1.CDR

Digitaleingang 1 automatische Kontaktreinigung = Aus
Digitaleingang 2 automatische Kontaktreinigung = Aus

Digitaleingang 1 automatische Kontaktreinigung = Ein
Digitaleingang 2 automatische Kontaktreinigung = Aus

Digitaleingang 1 automatische Kontaktreinigung = Aus
Digitaleingang 2 automatische Kontaktreinigung = Ein

Digitaleingang 1 automatische Kontaktreinigung = Ein
Digitaleingang 2 automatische Kontaktreinigung = Ein

Abbildung 3–19: DIP-SCHALTER FÜR DIE AUTOMATISCHE KONTAKTREINIGUNG

HINWEIS

Aus Sicherheitsgründen ist die Elektronik für die automatische Kontaktreinigung mit einer integrierten Sicherung ausgestattet. Prüfen Sie die Funktion der automatischen Kontaktreinigung während der regelmäßigen Wartung mit einem Oszilloskop.

3.2.7 EIN-/AUSGÄNGE FÜR MESSUMFORMER

Messumformer-Eingangsmodule können Eingangssignale von externen DC mA-Gleichstrom-Ausgangsmessumformern (DCmA IN) oder Temperatursensoren (RTD) empfangen. Für den Empfang der Signale von diesen externen Messumformern und die Konvertierung dieser Signale in ein Digitalformat zur bedarfsgerechten Verwendung stehen Hard- und Software bereit.

Messumformer-Ausgangsmodule liefern ausgangsseitig einen Gleichstrom in verschiedenen DC mA-Bereichen. Mithilfe von Software lässt sich praktisch jede im Gerät verwendete analoge Größe zur Ansteuerung der Analogausgänge verwenden.

Jedes Messumformereingangs-/ausgangsmodul ist mit insgesamt 24 Klemmen ausgestattet. Diese Anschlüsse sind in insgesamt acht Reihen mit jeweils drei Klemmen pro Reihe angeordnet. Eine bestimmte Reihe kann für Eingänge oder Ausgänge verwendet werden, wobei die Klemmen in Spalte „a“ positiv gepolt sind und die Klemmen in Spalte „c“ negativ. Da für einen einzigen Eingangs-/Ausgangskanal eine ganze Reihe verwendet wird, ergibt sich die Kanalbezeichnung aus der Modulsteckplatzposition und der Reihennummer.

Jedes Modul benötigt außerdem eine Verbindung von einem externen Erdungsbus zu Klemme 8b. Die Stromausgänge erfordern ein abgeschirmtes Twisted-Pair-Kabel, wobei die Abschirmung nur an einer Seite geerdet wird. Die nachstehende Abbildung zeigt die Messumformer-Modultypen (5A, 5C, 5D, 5E und 5F) sowie die Kanalanordnungen, die für das Gerät bestellt werden können.

HINWEIS

Ersetzen Sie das Tildezeichen (~) in der Abbildung durch die jeweilige Steckplatzposition des Moduls.

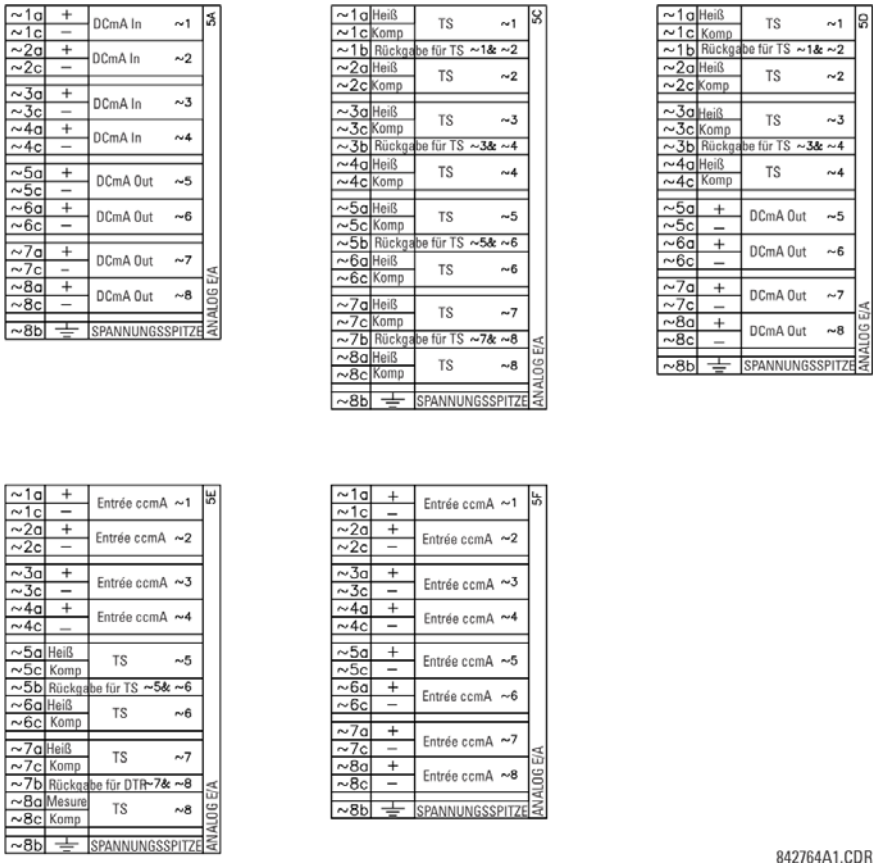


Abbildung 3–20: MODULVERDRAHTUNG VON MESSUMFORMER-EINGÄNGEN UND -AUSGÄNGEN

3.2.8 RS232-FRONTSEITIGE SCHNITTSTELLE

Auf der Bedienfront des M60 befindet sich ein neunpoliger serieller RS232C-Port zur Programmierung mit einem Computer. Zur Nutzung dieser Schnittstelle wird lediglich ein Computer mit der Software EnerVista UR Setup benötigt, die mit dem Gerät mitgeliefert wird. Die Verkabelung des RS232-Ports ist in der folgenden Abbildung für Anschlüsse mit 9 und 25 Pins dargestellt.

HINWEIS

Die Baudrate für diesen Port ist fest auf **19.200 bit/s** eingestellt.

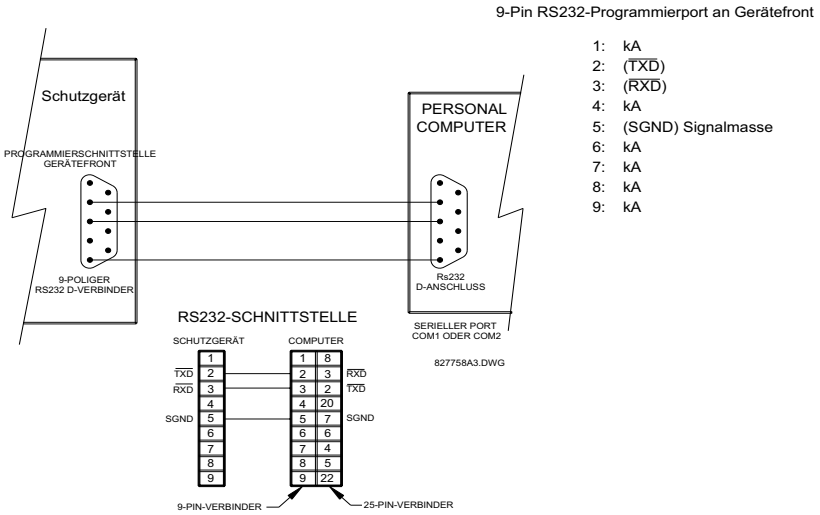


Abbildung 3–21: RS232-PORT AUF DER BEDIENFRONT

a) OPTIONEN

Zusätzlich zum RS232-Port an der Bedienfront bietet das M60 eine RS485-Kommunikationsschnittstelle auf der Rückseite.

HINWEIS

Die CPU-Module benötigen keine Erdung zum Überspannungsschutz.

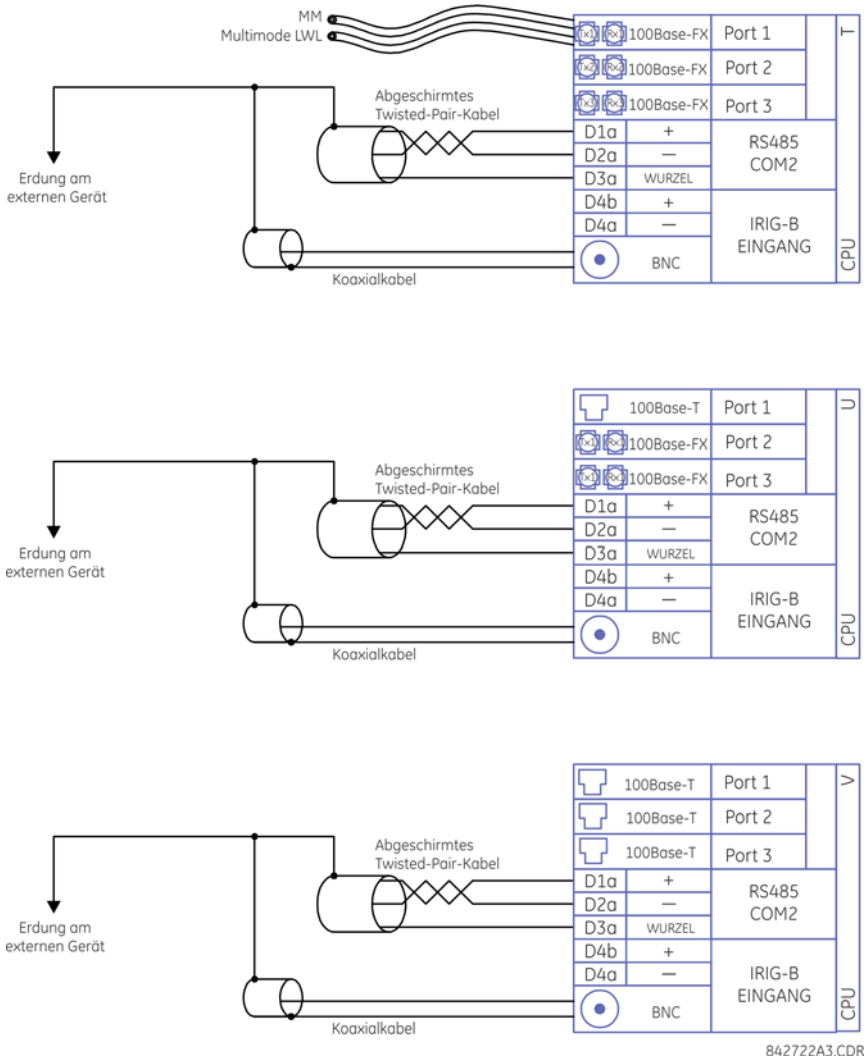


Abbildung 3–22: VERDRAHTUNG DER KOMMUNIKATIONSCHNITTSTELLEN AN DEN CPU MODULEN

b) RS485-PORTS

Das Senden und Empfangen von Daten über den RS485-Port geschieht über eine einzige verdrillte Zweidrahtleitung. Sende- und Empfangsdaten werden abwechselnd über dieselben zwei Leitungen übertragen. Dieser Port ermöglicht die kontinuierliche Überwachung und Steuerung über einen entfernten Computer, ein SCADA-System oder eine SPS.

Um den Störeinfluss von Rauschsignalen zu minimieren, wird die Verwendung von abgeschirmten Twisted-Pair-Leitungen empfohlen. Außerdem ist auf die richtige Polarität zu achten. Beispielsweise müssen die Geräte so verbunden werden, dass alle RS485 „+“ Klemmen und alle RS485 „–“ Klemmen miteinander verbunden sind. Obwohl die Daten über eine zweiadrige Twisted-Pair-Leitung übertragen werden, benötigen alle RS485-Geräte eine gemeinsame Referenz- oder Bezugsspannung. Diese gemeinsame Spannung ist üblicherweise das Massepotenzial der Stromversorgung. Einige Sys-

teme gestatten es, die Abschirmung (Beidraht) als gemeinsame Leitung zu verwenden und diese direkt an die M60-COM-Klemme (Nr. 3) anzuschließen. Andere wiederum funktionieren nur dann einwandfrei, wenn die gemeinsame Leitung mit der M60-COM-Klemme verbunden ist, jedoch von der Abschirmung isoliert ist.

Zur Vermeidung von Schleifenströmen sollte die Abschirmung nur an einer Stelle geerdet werden. Falls andere Systemanforderungen verlangen, dass die Abschirmung an mehreren Stellen geerdet wird, schalten Sie an jedem Erdungspunkt Widerstände (typischerweise 100 Ohm) zwischen die Abschirmung und Erde. Jedes Gerät muss in Reihe mit dem nächsten Schutzgerät verbunden werden. Maximal 32 Geräte können auf diese Weise gekoppelt werden, ohne die Treiberstufen zu überlasten. Bei größeren Systemen müssen zusätzliche serielle Kanäle hinzugefügt werden. Ebenso ist es möglich, kommerziell erhältliche Repeater zu verwenden, um mehr als 32 Geräte an einem einzigen Kanal zu aktivieren. Stern- oder Stichverbindungen sollten vollständig vermieden werden.

Blitzeinschläge und Erdungsstromspitzen können kurzzeitig große Spannungsunterschiede zwischen den entfernten Enden der Kommunikationsverbindung verursachen. Aus diesem Grund sind an beiden Kommunikationsschnittstellen Überspannungsschutzvorrichtungen integriert. Eine isolierte Stromversorgung mit einer als Optokoppler ausgeführten Datenschnittstelle trägt ebenfalls dazu bei, das Einschleifen von Rauschsignalen zu verringern. Maximale Zuverlässigkeit wird erreicht, wenn alle Anlagenkomponenten mit ähnlichen Schutzvorrichtungen gegen Transienten ausgestattet sind.

Terminieren Sie beide Enden der RS485-Leitung mit einer Impedanz, wie unten gezeigt.

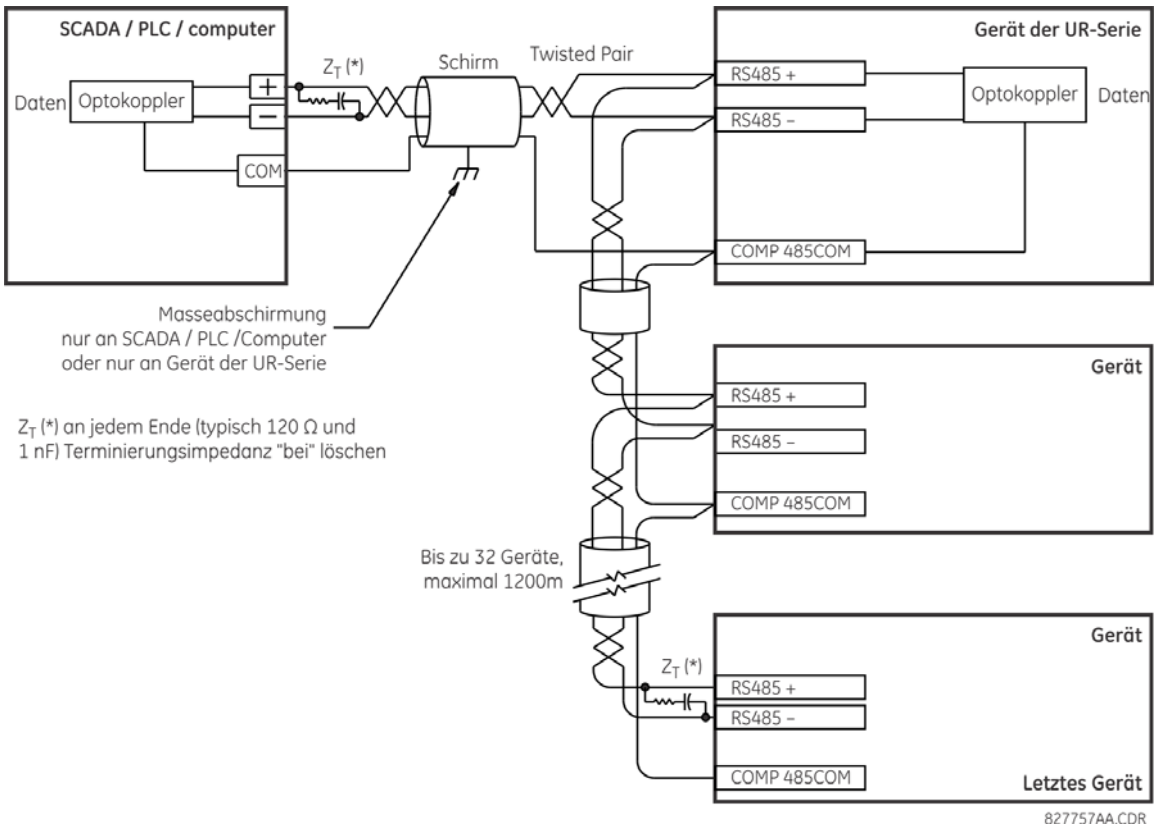


Abbildung 3–23: SERIELLE RS485-VERBINDUNG

c) 100BASE-FX-GLASFASER-PORTS

HINWEIS

Vergewissern Sie sich, dass die Staubabdeckungen aufgesteckt sind, wenn der Glasfaseranschluss nicht verwendet wird. Verschmutzte oder verkratzte Anschlüsse können bei faseroptischen Verbindungen zu hohen Verlusten führen.

⚠VORSICHT

Blicken Sie nicht direkt in den Ausgang einer Glasfaserleitung. Dies könnte zu Augenschäden führen.

Die optischen Kommunikationsschnittstellen ermöglichen die schnelle und effiziente Datenübertragung zwischen den Schutzgeräten mit 100 Mbit/s. An das Schutzgerät können Multimode-Fasern angeschlossen werden, die für eine Wellenlänge von 1310 nm geeignet sind.

Die optische Schnittstelle ist so ausgelegt, dass die Reaktionszeiten bei Fasern mit einem Durchmesser von 100 µm oder weniger nicht schwanken. Bei 62,5 µm werden 100 Mbit/s erreicht. Zur Anpassung der optischen Leistung sind jeweils im Abstand von 1 km Spleißstellen für das Sender-Empfänger-Paar erforderlich. Beim Spleißen von optischen Fasern müssen der Durchmesser und die numerische Apertur der einzelnen Fasern identisch sein.

3.2.10 IRIG-B

IRIG-B ist ein Standard-Zeitcodeformat, das die zeitliche Kennzeichnung von Ereignissen ermöglicht, die innerhalb von 1 Millisekunde mit verbundenen Geräten synchronisiert werden müssen. Die IRIG-Zeitcodeformate sind serielle pulsbreitenmodulierte Codes, die entweder auf Gleichspannungsebene verschoben oder amplitudenmoduliert (AM) sein können. Das IRIG-B-Signal kann mit Geräten anderer Hersteller generiert werden. Diese Geräte können über ein GPS-Satellitensystem eine Referenzzeit abrufen, sodass sich Geräte an verschiedenen geografischen Standorten synchronisieren lassen.

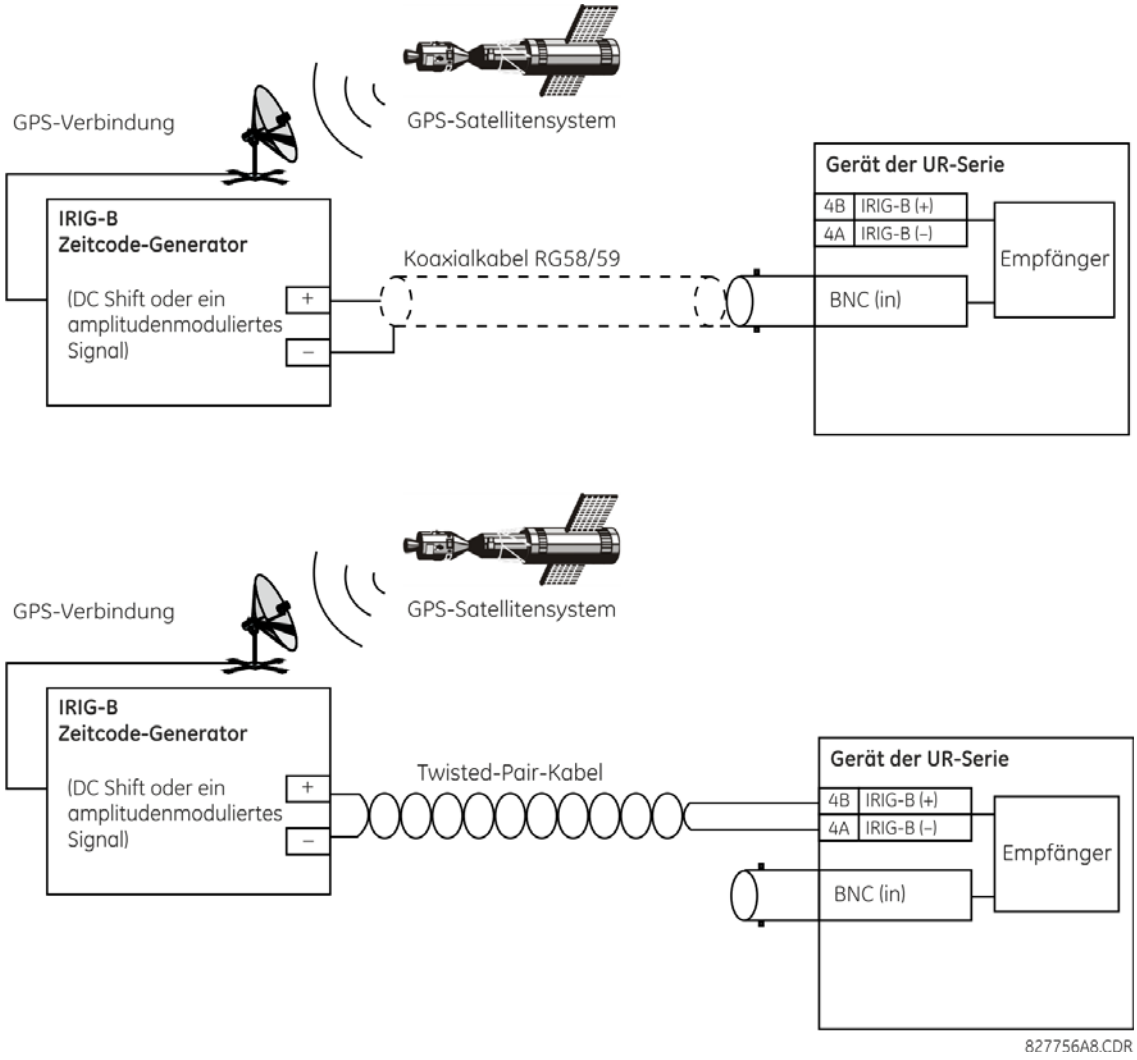


Abbildung 3–24: OPTIONEN FÜR DIE IRIG-B-VERBINDUNG

HINWEIS

Bei Verwendung eines amplitudenmodulierten Empfängers entstehen bei der Zeitkennzeichnung von Ereignissen Fehler bis zu 1 ms.

3.3.1 BESCHREIBUNG

Die Funktion für Direkteingänge und Direktausgänge des M60 erlauben dank der Kommunikationsmodule der Serie 7 die direkte Meldungsübertragung zwischen Geräten.

Die Kommunikationskanäle werden normalerweise in einer Ringkonfiguration verbunden, wie in der nachfolgenden Abbildung dargestellt. Der Sender eines Moduls ist mit dem Empfänger des nächsten Moduls verbunden. Der Sender dieses zweiten Moduls ist dann seinerseits mit dem Empfänger des nächsten Moduls im Ring verbunden. Weitere Module werden auf dieselbe Art verbunden, um einen Kommunikationsring zu bilden. Die Abbildung zeigt einen Ring von vier Schutzgeräten der UR-Serie mit den folgenden Verbindungen: UR1-Tx an UR2-Rx, UR2-Tx an UR3-Rx, UR3-Tx an UR4-Rx und UR4-Tx an UR1-Rx. Pro Ring können bis zu sechzehn (16) Schutzgeräte der UR-Serie verbunden werden.

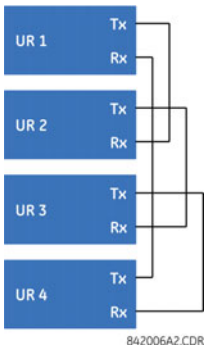


Abbildung 3–25: EINKANALIGE DIREKTEINGANGS- UND DIREKTAUSGANGSVERBINDUNG

Die Verbindung von Zweikanal-Kommunikationsmodulen des Typs 7 wird nachfolgend dargestellt. Zweikanalmodule ermöglichen eine redundante Ringkonfiguration. Durch den zweiten Ring entsteht ein zusätzlicher unabhängiger Datenkanal. Die erforderlichen Verbindungen sind: UR1-Tx1 an UR2-Rx1, UR2-Tx1 an UR3-Rx1, UR3-Tx1 an UR4-Rx1 und UR4-Tx1 an UR1-Rx1 für den ersten Ring sowie UR1-Tx2 an UR4-Rx2, UR4-Tx2 an UR3-Rx2, UR3-Tx2 an UR2-Rx2 und UR2-Tx2 an UR1-Rx2 für den zweiten Ring.

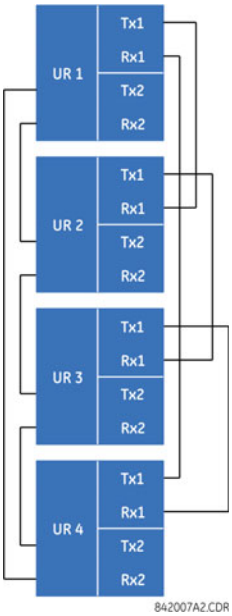


Abbildung 3–26: VERBINDUNG DER DIREKTEINGANGS- UND DIREKTAUSGANGSKANÄLE

Das nachfolgende Diagramm zeigt die Verbindung für drei Schutzgeräten der UR-Serie mithilfe zweier unabhängiger Kommunikationskanäle. UR1 und UR3 besitzen einzelne Kommunikationsmodule vom Typ 7; UR2 besitzt ein Zweikanalmodul. Die beiden Kommunikationskanäle können je nach den verwendeten Typ-7-Modulen unterschiedlich sein. Damit Daten eines Direkteingangs und Direktausgangs *überkreuz* von Kanal 1 nach Kanal 2 des UR2 übertragen werden können, ist die Einstellung **DIREKT-E/A KANALKREUZUNG** an UR2 auf „Aktiviert“ zu setzen. Dadurch muss das UR2 die an Rx1 empfangenen Meldungen an Tx2 und die an Rx2 empfangenen Meldungen an Tx1 ausgeben.

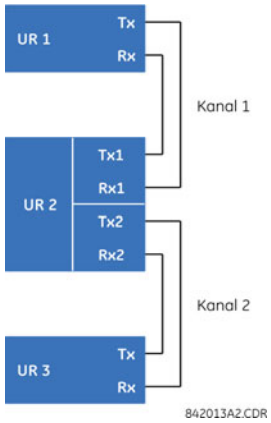


Abbildung 3–27: VERBINDUNGSKOMBINATION VON DIREKTEINGANG UND DIREKTAUSGANG/ZWEI KANÄLE

Die Verbindunganforderungen werden im weiteren Verlauf dieses Abschnitts für jede spezifische Variation von Kommunikationsmodulen vom Typ 7 näher beschrieben. Diese Module sind in der nachfolgenden Tabelle zusammengestellt. Alle Lichtleitermodule verwenden ST-Anschlüsse.

HINWEIS

Es sind nicht alle Direkteingangs- und Direktausgangs-Kommunikationsmodule mit dem M60 nutzbar. Über die möglichen Optionen geben die Bestellcode-Tabellen in Kapitel 2 Auskunft.

Tabelle 3–3: KOMMUNIKATIONSOPTIONEN (Tabelle 1 von 2)

MODUL	SPEZIFIKATIONEN
2A	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 1-Kanal-Singlemode
2B	C37.94SM, 1300 nm Singlemode, ELED, 2-Kanal-Singlemode
2E	Zweiphasig, 1 Kanal
2F	Zweiphasig, 2 Kanäle
2G	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kb/s, Multimodus, LED, 1 Kanal
2H	IEEE C37.94, 820 nm, 128 kb/s, Multimode, LED, 2 Kanäle
2I	Kanal 1 - IEEE C37.94 MM, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1300 nm, Singlemode
2J	Kanal 1 - IEEE C37.94 MM, 64/128 kb/s; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode
72	1550 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
73	1550 nm, Singlemode, Laser, 2 Kanäle
74	Kanal 1 - RS422; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
75	Kanal 1 - G.703; Kanal 2 - 1550 nm, Singlemode, Laser
76	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kb/s, Multimode, LED, 1 Kanal
77	IEEE C37.94, 820 nm, 64 kb/s, Multimode, LED, 2 Kanäle

Tabelle 3–3: KOMMUNIKATIONSOPTIONEN (Tabelle 2 von 2)

MODUL	SPEZIFIKATIONEN
7A	820 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
7B	1300 nm, Multimode, LED, 1 Kanal
7C	1300 nm, Singlemode, ELED, 1 Kanal
7D	1300 nm, Singlemode, Laser, 1 Kanal
7E	Kanal 1: G.703, Kanal 2: 820 nm, Multimode
7F	Kanal 1: G.703, Kanal 2: 1300 nm, Multimode
7G	Kanal 1: G.703, Kanal 2: 1300 nm, Singlemode ELED
7H	820 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
7I	1300 nm, Multimode, LED, 2 Kanäle
7J	1300 nm, Singlemode, ELED, 2 Kanäle
7K	1300 nm, Singlemode, LASER, 2 Kanäle
7L	Kanal 1: RS422, Kanal: 820 nm, Multimode, LED
7M	Kanal 1: RS422, Kanal 2: 1300 nm, Multimode, LED
7N	Kanal 1: RS422, Kanal 2: 1300 nm, Singlemode, ELED
7P	Kanal 1: RS422, Kanal 2: 1300 nm, Singlemode, Laser
7Q	Kanal 1: G.703, Kanal 2: 1300 nm, Singlemode, Laser
7R	G.703, 1 Kanal
7S	G.703, 2 Kanäle
7T	RS422, 1 Kanal
7V	RS422, 2 Kanäle, 2 Uhreneingänge (nur N60)
7W	RS422, 2 Kanäle

3.3.2 LICHTLEITER: LED- UND ELED-SENDER

Die nachfolgende Abbildung zeigt die Konfiguration für die reinen Lichtwellenleitermodule 7A, 7B, 7C, 7H, 7I und 7J.

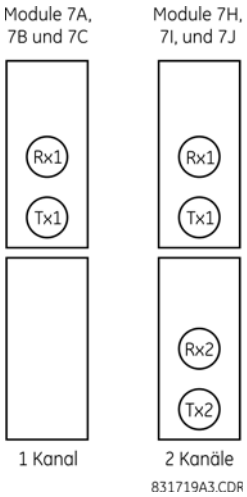


Abbildung 3–28: LED- UND ELED-LICHTWELLENLEITERMODULE

3.3.3 LASER

Die nachfolgende Abbildung zeigt die Konfiguration für die Lichtwellenleiter-Laser-Module 72, 73, 7D und 7K.

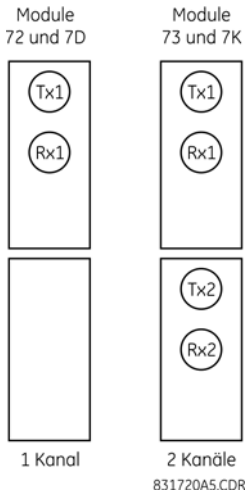


Abbildung 3–29: LASER-LICHTWELLENLEITER-MODULE

HINWEIS Bei Verwendung einer Laser-Schnittstelle sind möglicherweise Dämpfungsglieder erforderlich, um die maximale optische Eingangsleistung am Empfänger nicht zu überschreiten.

3.3.4 G.703-SCHNITTSTELLE

a) BESCHREIBUNG

Die nachfolgende Abbildung zeigt die co-direktionale Schnittstellenkonfiguration 64K ITU G.703.

HINWEIS Das G.703-Modul ist fest auf 64 kbit/s eingestellt. Die Konfiguration unter EINSTELLUNGEN > PRODUKTEINRICHTUNG > DIREKT-E/A | > DIREKT-E/A DATENRATE ist für dieses Modul nicht verfügbar.

Für externe Verbindungen wird ein abgeschirmtes Twisted-Pair-Kabel mit einem Leiterquerschnitt von 0,25mm² empfohlen, dessen Abschirmung nur an einer Seite geerdet wird. Das Verbinden der Abschirmung mit Pin X1a oder X6a erdet die Verbindung, da diese Pins intern mit Erde verbunden sind. Deshalb ist bei Verwendung von X1a oder X6a keine Erdung am anderen Ende vorzunehmen. Das Schnittstellenmodul ist durch Überspannungseinrichtungen geschützt.

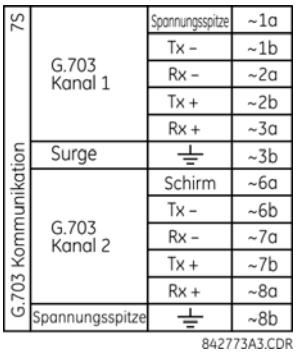


Abbildung 3–30: G.703-SCHNITTSTELLENKONFIGURATION

Die nachfolgende Abbildung zeigt die typische Pin-Verbindung zwischen zwei G.703-Schnittstellen. Informationen zur tatsächlichen physischen Anordnung dieser Pins enthält der Abschnitt *Klemmenanordnung* weiter oben in diesem Kapitel. Für eine Verbindung mit einem Multiplexer müssen alle Pin-Verbindungen belegt sein.

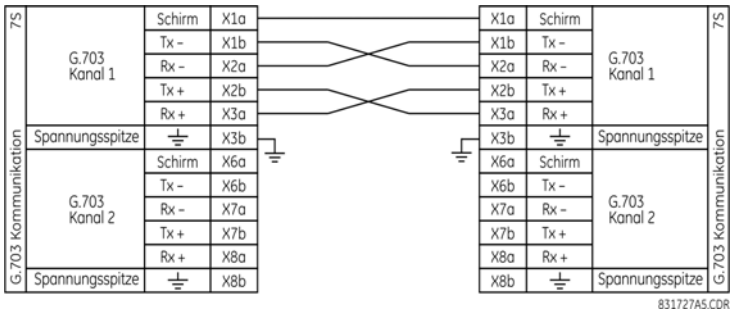


Abbildung 3–31: TYPISCHE PIN-VERBINDUNG ZWISCHEN ZWEI G.703-SCHNITTSTELLEN

HINWEIS

Die Pin-Bezeichnung kann je nach Hersteller abweichen. Deshalb sind die Pins häufig als TxA, TxB, RxA und RxB nummeriert. In diesen Fällen kann davon ausgegangen werden, dass „A“ gleichbedeutend mit „+“ und „B“ gleichbedeutend mit „–“ ist.

b) G.703-AUSWAHLSCHALTERVERFAHREN

1. Nehmen Sie bei stromlosem Schutzgerät das CG.703-Modul (7R oder 7S) wie nachfolgend beschrieben heraus. Notieren Sie sich die ursprüngliche Position des Moduls, um das Modul oder ein Austauschmodul später wieder in den richtigen Steckplatz einsetzen zu können.
2. Ziehen Sie gleichzeitig an den Clips für das Herausziehen/Einschieben, die sich oben und unten an jedem Modul befinden, um das Modul zum Ausbau zu entriegeln.
3. Drehen Sie die Befestigungsschraube der Modulabdeckung heraus.
4. Nehmen Sie die obere Abdeckung ab, indem Sie sie nach hinten schieben und dann nach oben abheben.
5. Legen Sie die Zeitgeberauswahlschalter (Kanal 1, Kanal 2) auf die gewünschten Zeitgebermodi fest.
6. Setzen Sie die obere Abdeckung wieder auf und drehen Sie die Befestigungsschraube ein.
7. Setzen Sie das G.703-Modul wieder ein. Achten Sie darauf, dass der **richtige** Modultyp in die **richtige** Steckplatzposition eingesetzt wird. Die Clips für das Herausziehen/Einschieben, die sich oben und unten an jedem Modul befinden, müssen sich in entriegelter Position befinden, um das Modul problemlos in den Steckplatz einzusetzen. Nachdem die Clips die angehobene Kante des Gehäuses freigeben, rasten Sie die Clips gleichzeitig ein. Sobald die Clips in ihrer Endstellung eingerastet sind, ist das Modul vollständig eingeschoben.

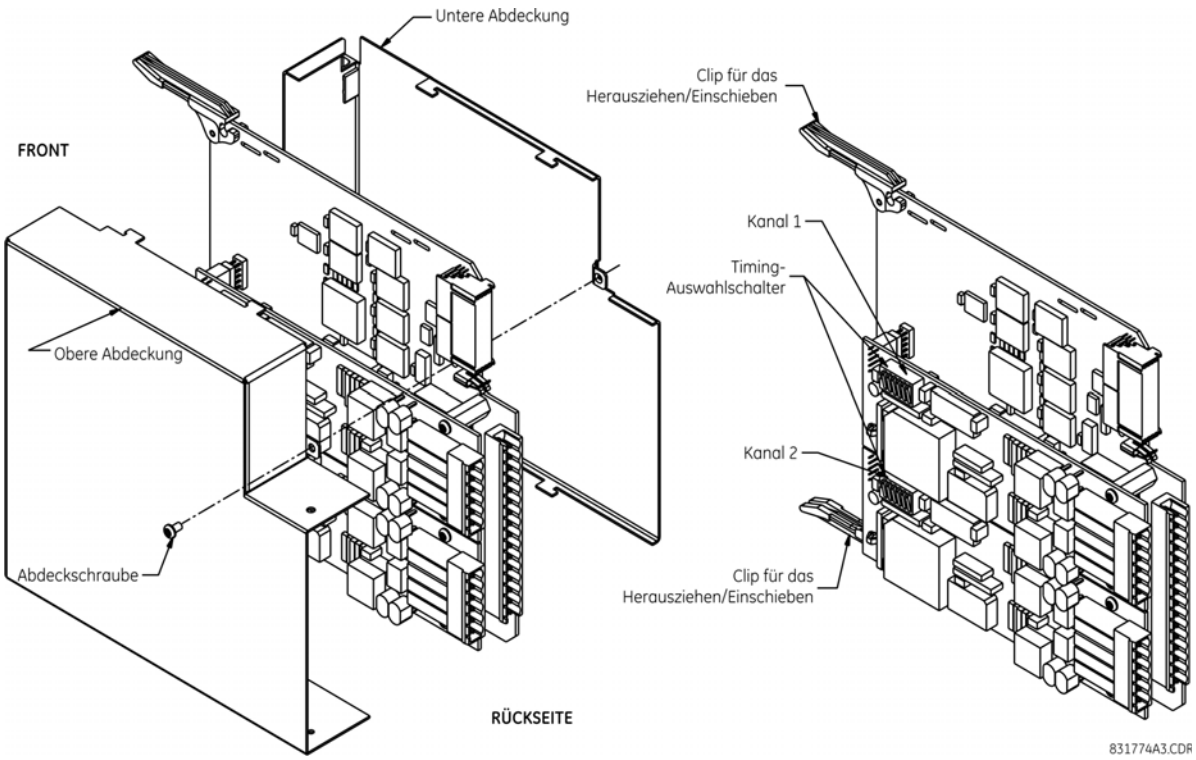


Abbildung 3–32: G.703 ZEITGEBER EINSTELLUNGEN AM WAHLSCHALTER

Tabelle 3–4: G.703-ZEITGEBER-EINSTELLUNGEN

SCHALTER	FUNKTION
S1	AUS → Oktett Zeitsynchronisierung deaktiviert AN → Oktett Zeitsynchronisierung 8 kHz
S5 und S6	S5 = AUS und S6 = AUS → Schleifen-Zeitsynchronisierungsmodus S5 = AN und S6 = AUS → interner Zeitsynchronisierungsmodus S5 = AUS und S6 = AN → Minimaler entfernter Loopback-Modus S5 = AN und S6 = AN → dualer Loopback-Modus

c) G.703-OKTETT ZEITSYNCHRONISIERUNG

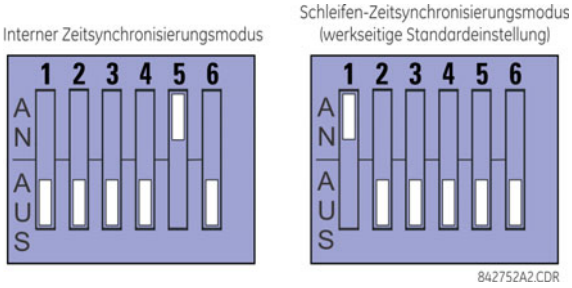
Wenn Oktett Zeitsynchronisierung aktiviert (AN) ist, dann wird das 8-kHz-Signal gesetzt, während das Bit 8 (LSB), das zur Verbindung mit Systemen höherer Ordnung erforderlich ist, verletzt wird. Wenn M60s in Back-to-Back-Schaltung verbunden sind, dann ist die Oktett Zeitsynchronisierung deaktiviert (AUS).

d) G.703-ZEITSYNCHRONISIERUNGSMODI

Es gibt zwei Zeitsynchronisierungsmodi für das G.703-Modul: interner Zeitsynchronisierungsmodus und Schleifen-Zeitsynchronisierungsmodus (Standardeinstellung).

- **Interner Zeitsynchronisierungsmodus:** Die Systemuhr wird intern erzeugt. Deshalb sollte für die G.703-Zeitsynchronisierung für Back-to-Back-Verbindungen (UR-zu-UR) die interne Zeitsynchronisierung ausgewählt werden. Für Back-to-Back-Verbindungen (UR-zu-UR) verwenden Sie die Einstellung für Oktett Zeitsynchronisierung (S1 = AUS) auf interne Zeitsynchronisierung (S5 = AN und S6 = AUS).
- **Schleifen-Zeitsynchronisierungsmodus:** Die Uhr wird aus dem empfangenen Leitungssignal abgeleitet. Deshalb sollte die Auswahl der G.703-Zeitsynchronisierung für Verbindungen mit Systemen höherer Ordnung auf Schleifen-Zeitsynchronisierung gesetzt werden. Für Verbindungen mit Systemen höherer Ordnung (UR-zu-Multiplexer, Werkseinstellungen) stellen Sie auf Oktett Zeitsynchronisierung (S1 = AN) und stellen Sie den Zeitsynchronisierungsmodus auf Schleifen-Zeitsynchronisierung ein (S5 = AUS und S6 = AUS).

Die Schalterstellungen für den internen und den Schleifen-Zeitsynchronisierungsmodus sind nachstehend dargestellt:



e) G.703-TESTMODI

Im *Minimaler entfernter Loopback* Modus ist der Multiplexer aktiviert, um die Daten von der externen Schnittstelle ohne jegliche Verarbeitung zurückzugeben, um somit die Diagnose von leitungsseitigen G.703-Problemen unabhängig von der Taktrate zu unterstützen. Daten kommen von den G.703-Eingängen, durchlaufen die Datenstabilisierungs-Verriegelung, die auch die richtige Signalpolarität wiederherstellt, laufen weiter zum Multiplexer und kehren anschließend zum Sender zurück. Die Differenz-Empfangsdaten werden verarbeitet, an das G.703-Sendermodul weitergeleitet und danach verworfen. Das G.703-Empfängermodul ist voll funktionsfähig und fährt mit der Verarbeitung der Daten fort, die es an das differenzielle Manchester-Sendermodul weiterreicht. Da die Zeitsynchronisierung so wie empfangen zurückgegeben wird, wird die Zeitsynchronisierungsquelle von der G.703-Leitungsseite der Schnittstelle erwartet.

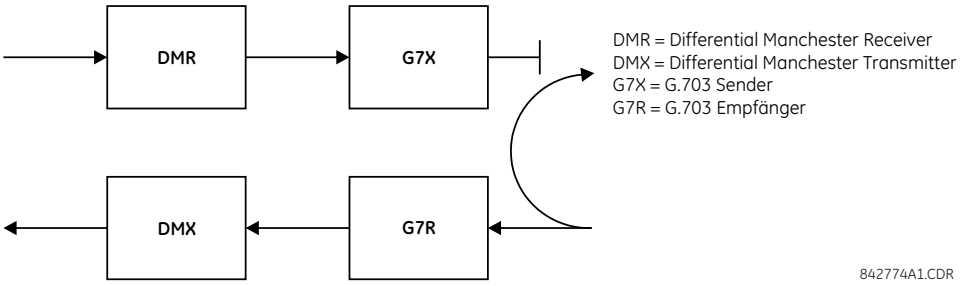


Abbildung 3–33: MINIMAL ENTFERNTER LOOPBACK-MODUS GEMÄß G.703

Im *dualen Loopback-Modus* sind die Multiplexer aktiv, und die Funktionen der Schaltung werden auf beide aufgeteilt, wobei jedes Sender-Empfänger-Paar verbunden ist, um ihre jeweiligen Signale zu analysieren und anschließend wieder zu rekonstruieren. Die differenziellen Manchester-Daten werden an das Differential-Manchester-Empfängermodul gesendet und werden dann an das differenzielle Manchester-Sensormodul weitergegeben. Ebenso werden die G.703-Daten in das G.703-Empfängermodul gesandt und werden an das G.703-Sendermodul durchgereicht, um als G.703-Daten zurückgegeben zu werden. Weil der Kommunikationsweg vollständig aufgeteilt wird und in jedem Fall die Uhren extrahiert und mit den ausgehenden Daten rekonstruiert werden, müssen in diesem Modus zwei unabhängige Zeitquellen vorhanden sein. Auf der Quellenseite befindet sich die G.703-Leitungsseite der Schnittstelle, während die andere sich auf der differenziellen Manchester-Seite der Schnittstelle befindet.

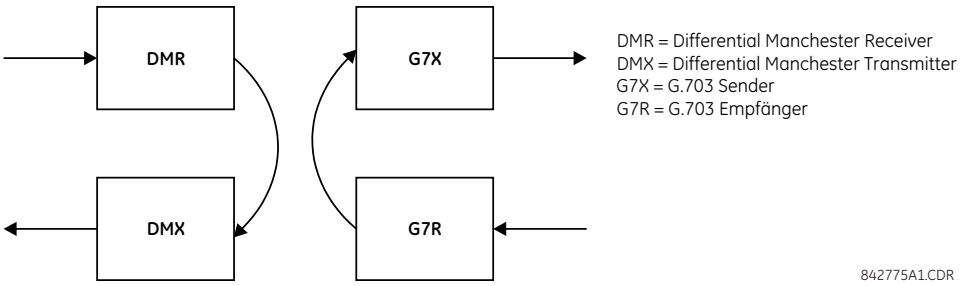


Abbildung 3–34: DUAL-LOOPBACK-MODUS GEMÄß G.703

3.3.5 RS422-SCHNITTSTELLE

a) BESCHREIBUNG

Es sind zwei RS422-DIREKTGERÄTE-Kommunikationsmodule verfügbar: ein einkanaliges RS422 (Modul 7T) und ein zweikanaliges RS422 (Modul 7W). Die Module können für Geschwindigkeiten von 64 kbit/s oder 128 kbit/s konfiguriert werden. Für externe Verbindungen wird ein abgeschirmtes Twisted-Pair-Kabel mit einem Leiterquerschnitt von 0,25mm² - 0,75mm² empfohlen. Diese Module sind durch optisch isolierte Überspannungseinrichtungen geschützt.

Die Abschirmungs-Pins (6a und 7b) sind intern mit dem Erdungs-Pin (8a) verbunden. Die sachgerechte Abschirmungsterminierung ist wie folgt:

- Standort 1: Abschirmung an Pin 6a oder 7b oder beiden terminieren.
- Standort 2: Abschirmung an Pin 2b der COM-Schnittstelle terminieren.

Die Terminierungsimpedanz der Uhr muss mit der Impedanz der Leitung übereinstimmen.

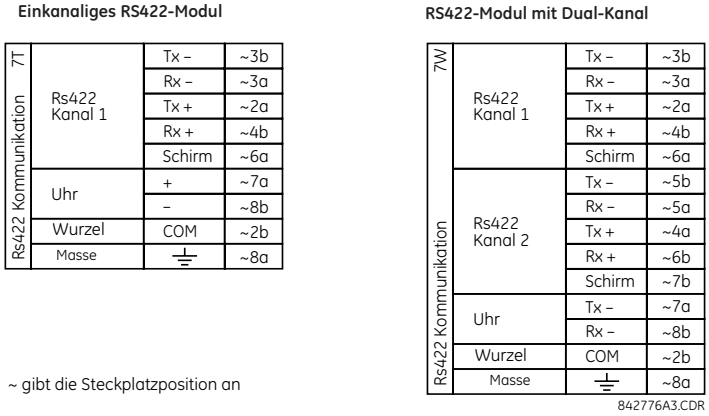


Abbildung 3–35: RS422-SCHNITTSTELLENVERBINDUNGEN

Die nachfolgende Abbildung zeigt die typische Pin-Verbindung zwischen zwei einkanaligen RS422-Schnittstellen, die in Steckplatz W installiert sind. Für die Verbindung mit einem Multiplexer müssen alle Pin-Verbindungen verdrahtet sein.

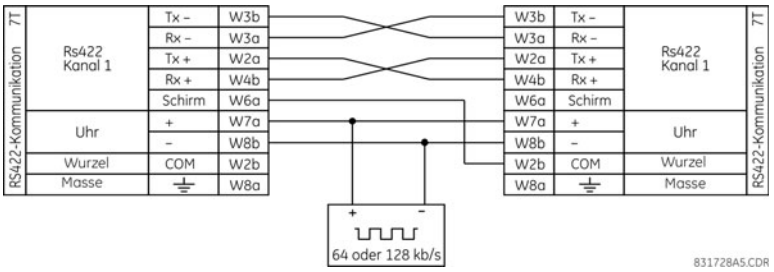


Abbildung 3–36: TYPISCHE PIN-VERBINDUNG ZWISCHEN ZWEI RS422-SCHNITTSTELLEN

3

b) ZWEIKANALANWENDUNG ÜBER MULTIPLEXER

Die RS422-Schnittstelle eignet sich für ein- oder zweikanalige Anwendungen über SONET/SDH oder Multiplexing-Systemen. Bei einkanaligen Anwendungen stellt die RS422-Schnittstelle die Verbindung zu Systemen höherer Ordnung auf typische Art her mit Verbindungen für Senden (Tx), Empfangen (Rx) und Send-Timing (ST). Dagegen müssen in zweikanaligen Anwendungen bestimmte Kriterien erfüllt sein, weil es nur einen Uhrzeiteingang für die beiden RS422-Kanäle gibt. Das System funktioniert nur korrekt, wenn die folgenden Verbindungen überwacht werden und Ihr Datenmodul eine Terminal-Zeitsynchronisierungsfunktion besitzt. Die Terminal-Zeitsynchronisierung ist eine gängige Funktion für die meisten synchronen Dateneinheiten und ermöglicht dem Modul die Annahme von Zeitdaten von einer externen Quelle. Mit der Terminal-Zeitsynchronisierungsfunktion lassen sich zweikanalige Anwendungen erzielen, wenn diese Verbindungen befolgt werden: Die Send-Timing-Ausgänge vom Multiplexer (Datenmodul 1) stellen die Verbindung zu den Uhreneingängen der UR–RS422-Schnittstelle auf die gewohnte Art und Weise her. Zusätzlich arbeiten die Send-Timing-Ausgänge von Datenmodul 1 auch parallel zu den Terminal-Timing-Eingängen von Datenmodul 2. Mithilfe dieser Konfiguration werden die Zeitsynchronisierung für beide Datenmodule und beide UR–RS422-Kanäle von einer einzigen Uhrzeitquelle abgeleitet. Dadurch wird die Datenabtastung für beide UR–RS422-Kanäle über die Send-Timing-Leitungen an Datenmodul 1 synchro-

nisiert, wie unten dargestellt. Falls die Terminal-Timing-Funktion nicht verfügbar ist oder diese Verbindungsart nicht gewünscht wird, ist die G.703-Schnittstelle eine gangbare Option, die keine Beschränkungen hinsichtlich der Zeitsynchronisierung mit sich bringt.

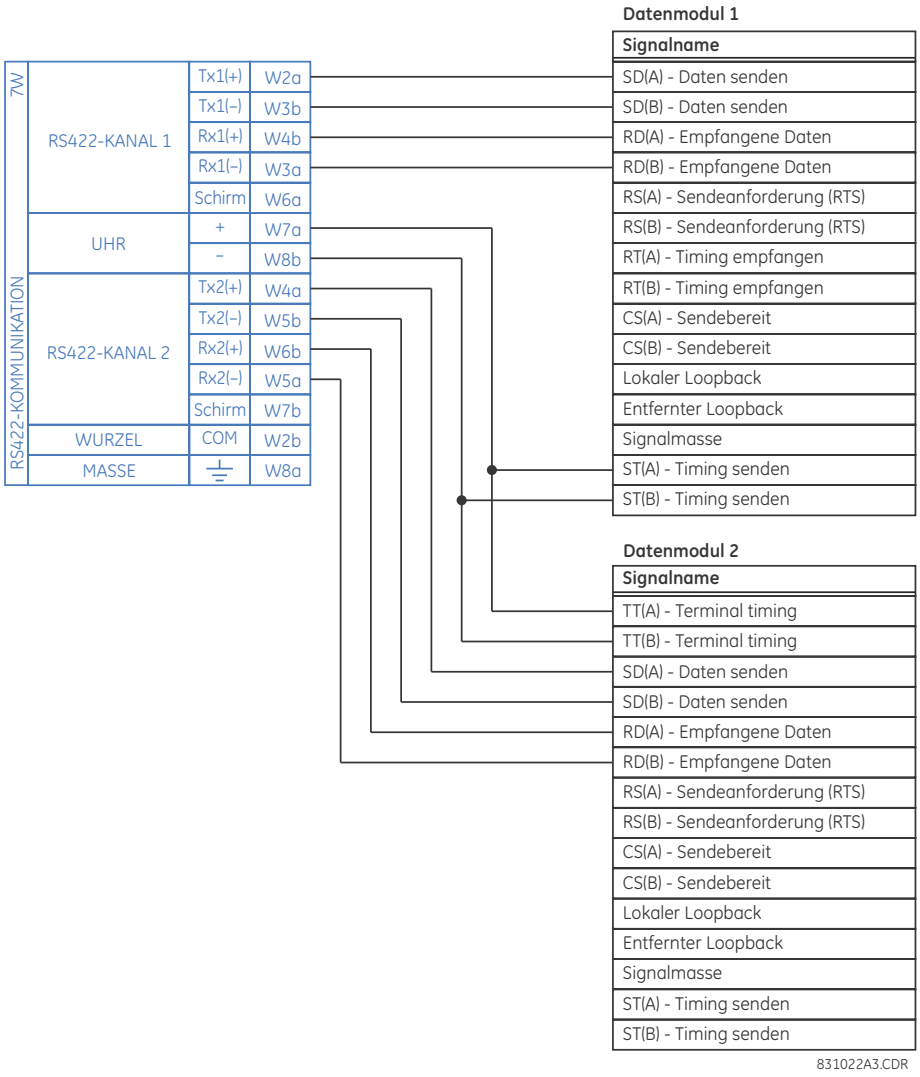


Abbildung 3–37: TIMING-KONFIGURATION FÜR ZWEIKANALIGE RS422-ANWENDUNG MIT DREI TERMINALS

Datenmodul 1 stellt die Zeitsynchronisierung an die M60 RS422-Schnittstelle über die Ausgänge ST(A) und ST(B) bereit. Datenmodul 1 stellt außerdem die Zeitsynchronisierung an die Eingänge TT(A) und TT(B) von Datenmodul 2 über die Ausgänge ST(A) und AT(B) bereit. Die Nummer der Datenmodul-Pins wurden in der oben stehenden Abbildung weggelassen, weil sie je nach Hersteller variieren.

c) ÜBERTRAGEN DER ZEITSYNCHRONISIERUNG

Die RS422-Schnittstelle akzeptiert einen Uhreingang zum Übertragen der Zeitsynchronisierung. Es ist wichtig, dass die steigende Flanke des gesendeten Zeitsynchronisierungssignals von 64 kHz der Multiplexer-Schnittstelle, die Daten in der Mitte des Sendedatenfensters abtastet. Deshalb müssen unbedingt die Uhr- und Datenübergänge bestätigt werden, um den ordnungsgemäßen Systembetrieb zu gewährleisten. So zeigt beispielsweise die nachfolgende Abbildung die positive Flanke der Tx-Uhr in der Mitte des Tx-Datenbits.

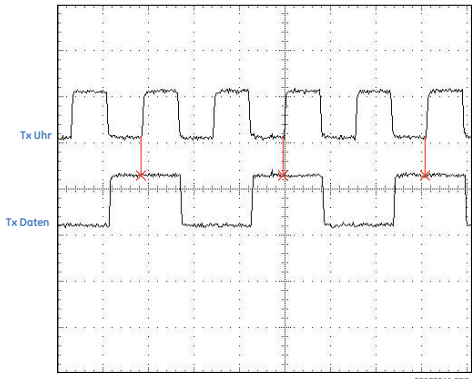


Abbildung 3–38: UHR- UND DATENÜBERGÄNGE

d) ZEITSTEUERUNG BEIM EMPFANGEN

Die RS422-Schnittstelle verwendet den NRZI-MARK-Modulationscode und ist deshalb nicht von einer Rx-Uhr zur Wiedererfassung von Daten angewiesen. NRZI-MARK ist ein flankenbezogener, invertierbarer und selbsttaktender Code.

Um die Rx-Uhr aus dem Datenstrom zurückzugewinnen, wird ein integrierter DPLL-Schaltkreis (Digital Phase Lock Loop) verwendet. Der DPLL wird von einer internen Uhr angesteuert, die mit 16-fachem Oversampling abgetastet wird. Er verwendet diese Uhr zusammen mit dem Datenstrom zum Erzeugen einer Datenuhr, die als empfangsseitige SCC-Uhr (Serial Communication Controller) verwendet werden kann.

3.3.6 RS422- UND LICHTLEITER-SCHNITTSTELLE

Die nachfolgende Abbildung zeigt die kombinierte Konfiguration aus RS422- und Lichtwellenleiterschnittstelle mit 64 KBaud Die Module 7L, 7M, 7N, 7P und 74 werden in Zwei-Terminal-Konfiguration mit redundantem Kanal oder Drei-Terminal-Konfiguration verwendet, bei der Kanal 1 über die RS422-Schnittstelle (möglicherweise mit einem Multiplexer) und Kanal 2 über direkte Lichtwellenleiter-Verbindung realisiert wird.

Für externe RS422-Verbindungen wird ein abgeschirmtes Twisted-Pair-Kabel mit einem Leiterquerschnitt von 0,25mm² - 0,75mm² und die Erdung der Abschirmung auf nur an einer Seite empfohlen. Für den direkten Lichtwellenleiterkanal ist auf fachgerechte Behandlung von Leistungsbudget-Problemen zu achten.

HINWEIS Bei Verwendung einer LASER-Schnittstelle sind möglicherweise Dämpfungsglieder erforderlich, um die maximale optische Eingangsleistung am Empfänger nicht zu überschreiten.

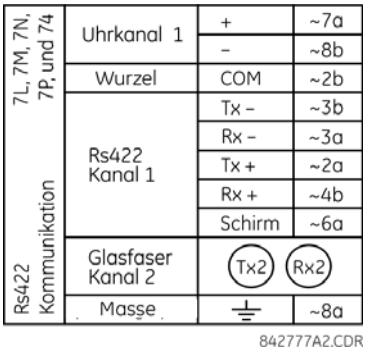


Abbildung 3–39: VERBINDUNG ÜBER RS422- UND LICHTWELLENLEITER-SCHNITTSTELLEN

Die oben gezeigten Verbindungen beziehen sich auf Multiplexer in der Konfiguration als DCE (Data Communications Equipment).

3.3.7 G.703- UND LICHTLEITER-SCHNITTSTELLE

Die unten stehende Abbildung zeigt die kombinierte Konfiguration aus G.703- und Lichtwellenleiterschnittelle mit 64 kbit/s Die Module 7E, 7F, 7G, 7Q und 75 werden in Konfigurationen verwendet, in denen Kanal 1 über G.703-Schnittstelle (möglicherweise mit einem Multiplexer) und Kanal 2 über direkte Lichtwellenleiterverbindung realisiert werden. Für externe G.703-Verbindungen wird ein abgeschirmtes Twisted-Pair-Kabel mit einem Leiterquerschnitt von 0,25mm² - 0,75mm² empfohlen, dessen Abschirmung nur an einem Ende mit Pin 1a verbunden wird. Für den direkten Lichtwellenleiterkanal ist auf fachgerechte Behandlung von Leistungsbudget-Problemen zu achten. Weitere Details zu den G.703- und Lichtwellenleiter-Schnittstelle siehe vorherige Abschnitte.

HINWEIS Bei Verwendung einer Laser-Schnittstelle sind möglicherweise Dämpfungsglieder erforderlich, um die maximale optische Eingangsleistung am Empfänger nicht zu überschreiten.

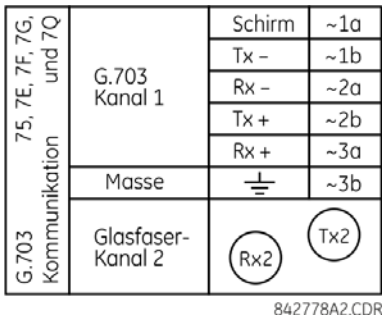


Abbildung 3–40: VERBINDUNG ÜBER G.703- UND LICHTWELLENLEITER-SCHNITTSTELLEN

3.3.8 IEEE C37.94-SCHNITTSTELLE

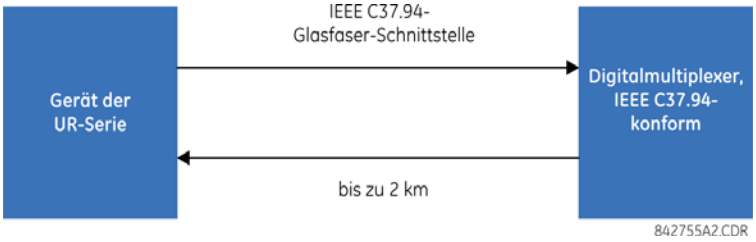
Die IEEE C37.94-Kommunikationsmodule der UR-Serie (Modultypen 2G, 2H, 2I, 2J, 76 und 77) sind zur Anbindung an IEEE C37.94-konforme digitale Multiplexer oder an einen IEEE C37.94-konformen Schnittstellenwandler zur Verwendung mit Direkteingangs- und Direktausgangs-Anwendungen vorgesehen. Der Standard IEEE C37.94 definiert eine optische Punkt-zu-Punkt-Verbindung zur synchronen Datenübertragung zwischen einem Multiplexer und einem Schutzsignalübertragungsgerät. Diese Daten haben normalerweise 64 kbit/s. Der Standard sieht aber Geschwindigkeiten bis zu 64*n* kbit/s vor, wobei *n* = 1, 2, …, 12 beträgt. Die C37.94-Kommunikationsmodule der UR-Serie arbeiten entweder mit 64 kbit/s (mit *n* auf 1 festgelegt) oder 128 kbit/s (mit *n* auf 2 festgelegt). Der Datenframe ist ein gültiges G.704-Muster gemäß Empfehlung der International Telecommunications Union (ITU-T) aus Sicht von Framing- und Datenrate. Der Frame beinhaltet 256 Bits und wird mit einer Framerate von 8000 Hz wiederholt, was eine Bitrate von 2048 kbit/s ergibt.

Die technischen Daten für das Modul sind:

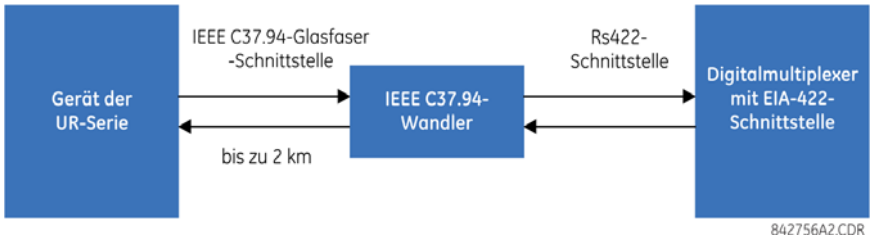
- IEEE-Standard: C37.94 für optische Lichtwellenleiter-Schnittstelle mit 1 × 128 kbit/s (für Module 2G und 2H) oder C37.94 für optische Lichtwellenleiter-Schnittstelle mit 2 × 64 kbit/s (für Module 76 und 77)

- Lichtwellenleiter-Kabeltyp: Lichtwellenleiter-Kabeltyp mit 50 nm oder 62.5 nm Kerndurchmesser
- Lichtwellenleiter-Modus: Multimode
- Lichtwellenleiter-Kabellänge: bis zu 2 km
- Lichtwellenleiter-Steckverbinder: Typ ST
- Wellenlänge: 830 ±40 nm
- Verbindung: wie bei allen Lichtleiterverbindungen ist eine Verbindung von Tx zu Rx erforderlich

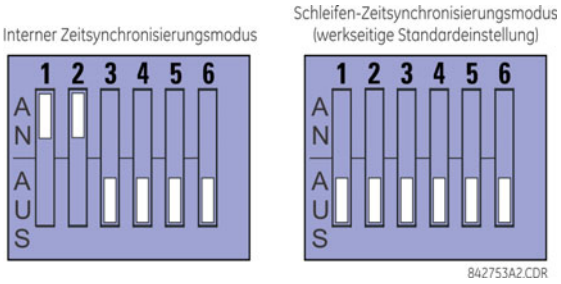
Das C37.94-Kommunikationsmodul der UR-Serie kann direkt mit einem beliebigen kompatiblen Digitalmultiplexer verbunden werden, der den Standard IEEE C37.94 unterstützt, wie im Folgenden dargestellt.



Das C37.94-Kommunikationsmodul der UR-Serie kann mit der elektrischen Schnittstelle (G.703, RS422 oder X.21) eines nicht-konformen Digitalmultiplexers verbunden werden, der den Standard IEEE C37.94 unterstützt, wie im Folgenden dargestellt.



Das C37.94-Kommunikationsmodul der UR-Serie besitzt sechs Schalter zum Einstellen der Uhrkonfiguration. In der folgenden Abbildung werden die Funktionen dieser sind die Positionen der Steuerungsschalter gezeigt.



Für den internen Zeitsteuerungsmodus wird die Systemuhr intern erzeugt. Deshalb sollte die Auswahl des Zeitsteuerungsschalters für Schutzgerät 1 auf interne Zeitsynchronisierung und für Schutzgerät 2 auf Schleifen-Zeitsynchronisierung eingestellt werden. Es darf nur eine Zeitsynchronisierungsquelle konfiguriert sein.

Für den Schleifen-Zeitsynchronisierungmodus wird die Uhr aus dem empfangenen Leitungssignal abgeleitet. Deshalb sollte die Zeitgeberauswahl für Verbindungen mit Systemen höherer Ordnung auf Schleifen-Zeitsynchronisierung gesetzt werden.

Die Abdeckung des IEEE C37.94-Kommunikationsmoduls wird wie folgt abgenommen:

1. Nehmen Sie bei stromlosem Schutzgerät das IEEE C37.94-Modul (Modultyp 2G, 2H, 2I, 2J, 76 oder 77) wie folgt heraus. Notieren Sie sich die ursprüngliche Position des Moduls, um das Modul oder ein Austauschmodul später wieder in den richtigen Steckplatz einsetzen zu können.
2. Ziehen Sie gleichzeitig an den Clips für das Herausziehen/Einschieben, die sich oben und unten an jedem Modul befinden, um das Modul zum Ausbau zu entriegeln.

3. Drehen Sie die Befestigungsschraube der Modulabdeckung heraus.
4. Nehmen Sie die obere Abdeckung ab, indem Sie sie nach hinten schieben und dann nach oben abheben.
5. Legen Sie die Zeitgeberauswahlschalter (Kanal 1, Kanal 2) auf die gewünschten Zeitgebermodi fest (siehe oben stehende Beschreibung).
6. Setzen Sie die obere Abdeckung wieder auf und drehen Sie die Befestigungsschraube ein.
7. Setzen Sie das IEEE C37.94-Modul wieder ein. Achten Sie darauf, dass der **richtige** Modultyp in die **richtige** Steckplatzposition eingesetzt wird. Die Clips für das Herausziehen/Einschieben, die sich oben und unten an jedem Modul befinden, müssen sich in entriegelter Position befinden, um das Modul problemlos in den Steckplatz einzusetzen. Nachdem die Clips die angehobene Kante des Gehäuses freigeben, rasten Sie die Clips gleichzeitig ein. Sobald die Clips in ihrer Endstellung eingerastet sind, ist das Modul vollständig eingeschoben.

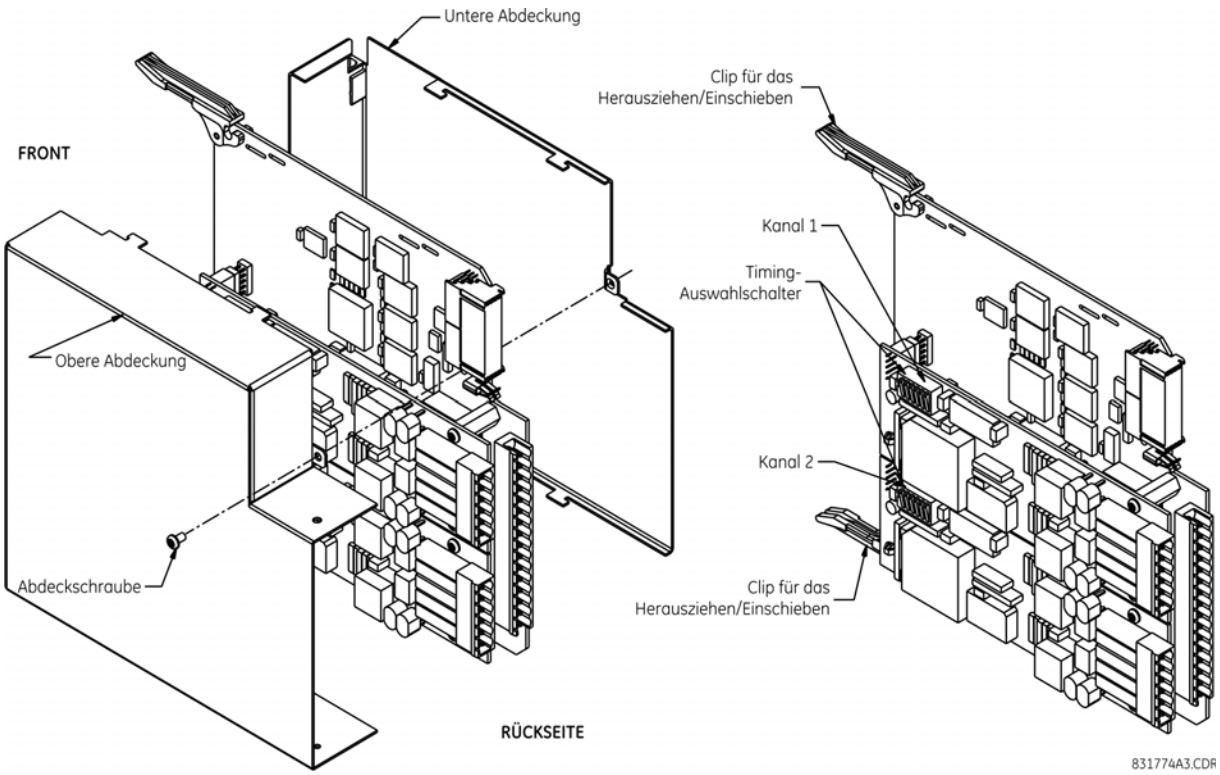


Abbildung 3–41: IEEE C37.94 ZEITGEBER EINSTELLUNGEN AM WAHLSCHALTER

Die seit Januar 2012 ausgelieferten Module besitzen Status-LEDs zur Anzeige des Zustands der DIP-Schalter, wie in der nachfolgenden Abbildung gezeigt.

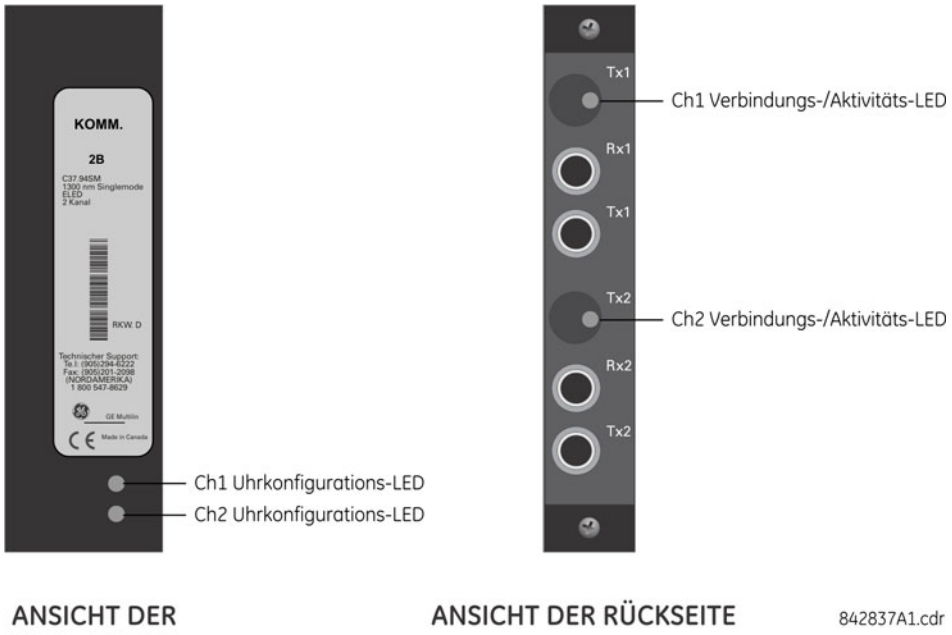


Abbildung 3–42: STATUS-LEDS

Die LED Statusanzeige der Uhrkonfiguration ist wie folgt:

- Grün (blinkend) — Schleifen-Zeitsynchronisierungsmodus, während ein gültiges Datenpaket empfangen wird
- Gelb (blinkend) — interner Modus, während ein gültiges Datenpaket empfangen wird
- Rot — (Umschalten auf) internen Zeitgebermodus, während kein gültiges Datenpaket empfangen wird

Der Verbindungs-/Aktivitätsstatus der LED ist wie folgt:

- Grün (blinkend) — FPGA empfängt ein gültiges Datenpaket
- Gelb — FPGA empfängt ein„gelbes Bit“ und bleibt gelb für jedes „gelbe Bit“
- Rot — FPGA empfängt kein gültiges Datenpaket, oder das empfangene Datenpaket ist ungültig

3.3.9 C37.94SM-SCHNITTSTELLE

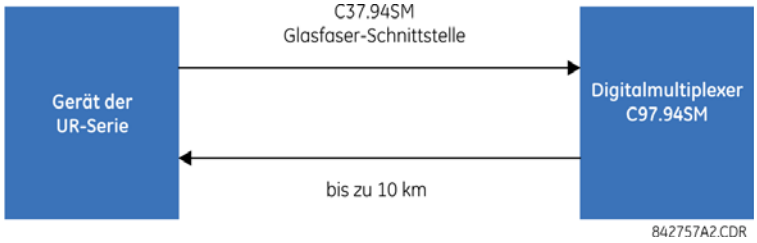
Die C37.94SM-Kommunikationsmodule der UR-Serie (2A und 2B) sind zur Anbindung an modifizierte IEEE C37.94-konforme digitale Schnittstellenwandler konzipiert, die von Multimode-Lichtwellenleitern mit 820 nm auf Single-Mode-ELED-Lichtwellenleiter mit 1300 nm konvertieren. Der Standard IEEE C37.94 definiert eine optische Punkt-zu-Punkt-Verbindung zur synchronen Datenübertragung zwischen einem Multiplexer und einem Schutzsignalübertragungsgerät. Diese Daten haben normalerweise 64 kbit/s. Der Standard sieht aber Geschwindigkeiten bis zu 64*n* kbits vor, wobei *n* = 1, 2, …, 12. Das C37.94SM-Kommunikationsmodul der UR-Serie arbeitet nur mit 64 kbit/s, wobei *n* auf 1 festgelegt ist. Der Datenframe ist ein gültiges G.704-Muster, gemäß Empfehlung der International Telecommunications Union (ITU-T) aus Sicht von Framing- und Datenrate. Der Frame beinhaltet 256 Bits und wird mit einer Framerate von 8000 Hz wiederholt, was eine Bitrate von 2048 kbit/s ergibt.

Die technischen Daten für das Modul sind:

- Emulierter IEEE-Standard: emuliert C37.94 für optische Lichtwellenleiter-Schnittstelle mit 1 × 64 kbit/s (Module auf *n* = 1 oder 64 kbit/s eingestellt)
- Lichtwellenleiter-Kabeltyp: Lichtwellenleiter mit 9/125 µm Kerndurchmesser
- Lichtwellenleiter-Modus: Single-Mode, ELED-kompatibel mit HP HFBR-1315T-Transmitter und HP HFBR-2316T-Empfänger
- Lichtwellenleiter-Kabellänge: bis zu 11,4 km

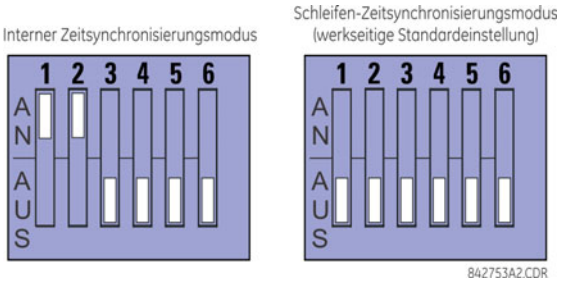
- Lichtwellenleiter-Steckverbinder: Typ ST
- Wellenlänge: 1300 ±40 nm
- Verbindung: wie bei allen Lichtwellenleiter-Verbindungen ist eine Verbindung von Tx zu Rx erforderlich

Das C37.94SM-Kommunikationsmodul der UR-Serie kann *direkt* mit einem beliebigen kompatiblen Digitalmultiplexer verbunden werden, der C37.94SM unterstützt, wie unten gezeigt.



Er kann außerdem **direkt** mit jedem beliebigen anderen Schutzgerät der UR-Serie mit einem C37.94SM-Modul verbunden werden, wie unten gezeigt.

Das C37.94SM-Kommunikationsmodul der UR-Serie besitzt sechs Schalter, die zum Einstellen der Uhrkonfiguration verwendet werden. Die Funktionen dieser Steuerungsschalter werden nachfolgend dargestellt.



Für den internen Zeitsteuerungsmodus wird die Systemuhr intern erzeugt. Deshalb sollte die Auswahl des Zeitsteuerungsschalters für Schutzgerät 1 auf interne Zeitsynchronisierung und für Schutzgerät 2 auf Schleifen-Zeitsynchronisierung eingestellt werden. Es darf nur eine Zeitsynchronisierungsquelle konfiguriert sein.

Für den Schleifen-Zeitsynchronisierungmodus wird die Uhr aus dem empfangenen Leitungssignal abgeleitet. Deshalb sollte die Zeitgeberauswahl für Verbindungen mit Systemen höherer Ordnung auf Schleifen-Zeitsynchronisierung gesetzt werden.

Die Abdeckung des C37.94SM-Kommunikationsmoduls wird wie folgt abgenommen:

1. Nehmen Sie bei stromlosem Schutzgerät das C37.94SM-Modul (Module 2A oder 2B) wie nachfolgend beschrieben heraus. Notieren Sie sich die ursprüngliche Position des Moduls, um das Modul oder ein Austauschmodul später wieder in den richtigen Steckplatz einsetzen zu können.
2. Ziehen Sie gleichzeitig an den Clips für das Herausziehen/Einschieben, die sich oben und unten an jedem Modul befinden, um das Modul zum Ausbau zu entriegeln.
3. Drehen Sie die Befestigungsschraube der Modulabdeckung heraus.
4. Nehmen Sie die obere Abdeckung ab, indem Sie sie nach hinten schieben und dann nach oben abheben.
5. Legen Sie die Zeitgeberauswahlschalter (Kanal 1, Kanal 2) auf die gewünschten Zeitgebermodi fest (siehe oben stehende Beschreibung).
6. Setzen Sie die obere Abdeckung wieder auf und drehen Sie die Befestigungsschraube ein.

7. Setzen Sie das C37.94SM-Modul wieder ein. Achten Sie darauf, dass der **richtige** Modultyp in die **richtige** Steckplatzposition eingesetzt wird. Die Clips für das Herausziehen/Einschieben, die sich oben und unten an jedem Modul befinden, müssen sich in entriegelter Position befinden, um das Modul problemlos in den Steckplatz einzusetzen. Nachdem die Clips die angehobene Kante des Gehäuses freigeben, rasten Sie die Clips gleichzeitig ein. Sobald die Clips in ihrer Endstellung eingerastet sind, ist das Modul vollständig eingeschoben.

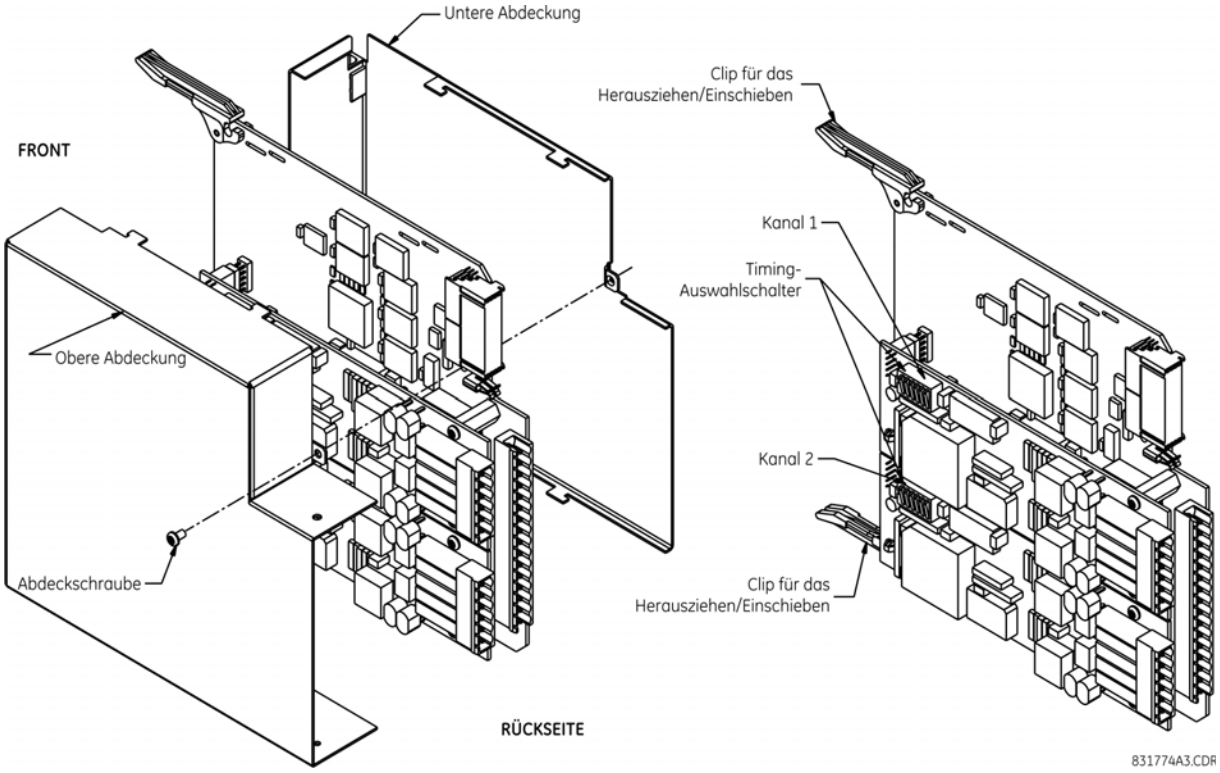


Abbildung 3–43: IEEE C37.94SM ZEITGEBER EINSTELLUNGEN AM WAHLSCHALTER

Die seit Januar 2012 ausgelieferten Module besitzen Status-LEDs zur Anzeige des Zustands der DIP-Schalter, wie in der nachfolgenden Abbildung gezeigt.

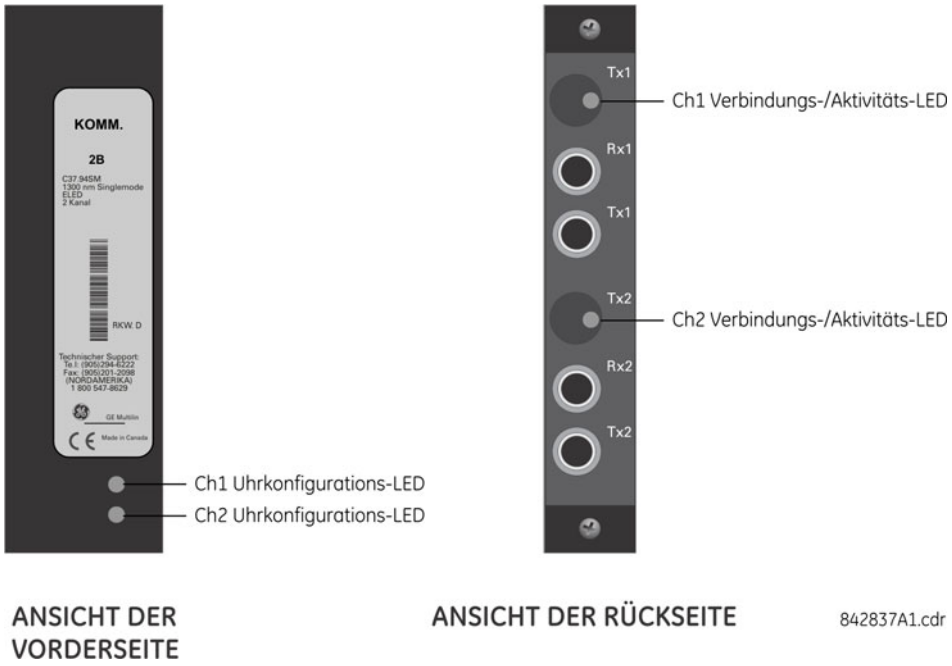


Abbildung 3–44: STATUS-LEDS

Die LED-Statusanzeige der Uhrkonfiguration ist wie folgt:

- Grün (blinkend) – Schleifen-Zeitsynchronisierungsmodus, während ein gültiges Datenpaket empfangen wird
- Gelb (blinkend) – interner Modus, während ein gültiges Datenpaket empfangen wird
- Rot – (Umschalten auf) internen Zeitgebermodus, während kein gültiges Datenpaket empfangen wird

Der Verbindungs-/Aktivitätsstatus der LED ist wie folgt:

- Grün (blinkend) – FPGA empfängt ein gültiges Datenpaket
- Gelb – FPGA empfängt ein „gelbes Bit“ und bleibt gelb für jedes „gelbe Bit“
- Rot – FPGA empfängt kein gültiges Datenpaket, oder das empfangene Datenpaket ist ungültig

4.1.1 EINFÜHRUNG

Die EnerVista UR Setup Software bietet eine grafische Benutzeroberfläche (GUI) als eine der beiden Benutzerschnittstellen zu einem UR-Gerät. Die andere Benutzerschnittstelle steht über das Tastenfeld und die Anzeige des Geräts zur Verfügung (siehe Abschnitt *Bedienfrontschnittstelle* im vorliegenden Kapitel).

Die EnerVista UR Setup Software vereint Funktionen für die Konfiguration, Überwachung, Wartung und Problembehebung der Funktionen von Schutzgeräten, die über LAN- oder WAN-Kommunikationsnetzwerke angeschlossen sind. Sie kann gleichermaßen verwendet werden, wenn die Verbindung zu einem UR-Gerät besteht (online) oder getrennt (offline). Im Offline-Modus lassen sich Einstellungsdateien für den späteren Download zum Gerät erstellen. Im Online-Modus können Sie in Echtzeit mit dem Gerät kommunizieren.

Die EnerVista UR Setup Software wird mit jedem M60-Gerät angeboten und von Microsoft Windows XP, Windows 7 und Server 2008 unterstützt. Dieses Kapitel bietet eine Zusammenfassung der grundlegenden Funktionen der EnerVista UR Setup-Softwareschnittstelle. Die EnerVista UR Setup-Hilfedatei bietet Informationen zu ersten Schritten und der Verwendung der EnerVista UR Setup-Softwareschnittstelle.

4.1.2 ERSTELLEN EINER STANDORTLISTE

Zum Arbeiten mit der EnerVista UR Setup Software müssen zuerst die Standort- und Gerätedefinitionen vorgenommen werden. Nähere Einzelheiten finden sie in der EnerVista UR Setup Hilfedatei oder im Abschnitt *EnerVista UR Setup* Software in Kapitel 1.

4.1.3 ENERVISTA UR SETUPÜBERSICHT

a) ANBINDUNG EINES GERÄTS

Die EnerVista UR Setup Software ermöglicht im Online-Modus (Schutzgerät verbunden) die direkte Kommunikation mit dem M60. Angeschlossene Schutzgeräte sind nach Kommunikationsschnittstellen und Standorten gruppiert. Standorte können eine beliebige Anzahl von Schutzgeräten der UR-Serie enthalten.

b) VERWENDUNG VON EINSTELLUNGSDATEIEN

Die Softwareschnittstelle von EnerVista UR Setup unterstützt drei Arten zur Handhabung von Änderungen an Geräteeinstellungen.

- Im Offline-Modus (Schutzgerät nicht verbunden) zum Erstellen oder Bearbeiten von Geräteeinstellungsdateien für den späteren Download an angeschlossene Schutzgeräte.
- Während der Verbindung zu einem angeschlossenen Schutzgerät zum direkten Anpassen von Geräteeinstellungen über das Datenansichtsfenster und anschließendem Speichern der Einstellungen im Schutzgerät.
- Sie können Einstellungsdateien erstellen/bearbeiten und diese dann in das Schutzgerät schreiben, während die Schnittstelle mit dem Schutzgerät verbunden ist.

Einstellungsdateien werden anhand ihrer vom Benutzer vergebenen Dateinamen organisiert. Eine Einstellungsdatei enthält Daten hinsichtlich der nachfolgenden Arten von Geräteeinstellungen:

- Gerätedefinition
- Produkteinrichtung
- Systemeinrichtung
- FlexLogic
- Parametersätze
- Steuerfunktionen
- Eingänge/Ausgänge
- Test

Änderungen lassen sich jederzeit durch Zurücksetzen auf die werksseitigen Standardwerte rückgängig machen.

Die nachfolgenden Kommunikationseinstellungen lassen sich mit Einstellungsdateien nicht an das M60 übertragen:

Modbus-Slave-Adresse
Modbus-IP-Port-Nummer
RS485-COM2-Baudrate
RS485-COM2-Parität
COM2 Minimale Reaktionszeit
COM2 Auswahl
RRTD Slave-Adresse
RRTD Baudrate
IP-Adresse
IP-Subnetzmaske
IEC61850 Konfig GOOSE KonfVer
IP-Routing

Das Laden einer Einstellungsdatei an ein im Betrieb befindliches M60 erfolgt in der nachstehenden Abfolge:

1. Das M60 nimmt sich selbst außer Betrieb.
2. Das M60 gibt den schwerwiegenden Selbsttestfehler **GERÄT NICHT PROG.** aus.
3. Das M60 schließt den Selbstüberwachungskontakt.

c) ERSTELLEN UND BEARBEITEN VON FLEXLOGIC

Durch Erstellen oder Bearbeiten einer FlexLogic-Gleichung können Sie das Schutzgerät benutzerspezifische anpassen. Im Anschluss daran können Sie sich das automatisch erzeugte Logikdiagramm anzeigen lassen.

d) ANZEIGEN VON ISTWERTEN

Sie können Echtzeitdaten des Schutzgerätes anzeigen, wie beispielsweise den Eingangs-/Ausgangsstatus oder die gemessenen Parameter.

e) ANZEIGEN VON AUSGELÖSTEN EREIGNISSEN

Sie haben sowohl im Online- als auch im Offline-Modus der Schnittstelle die Möglichkeit zur Anzeige und Analyse ausgelöst durch bestimmte Parameter.

- **Ereignisschreiber**

  Der „Ereignisschreiber“ ermöglicht das Erfassen von Kontextdaten der letzten 1.024 Ereignissen, die in chronologischer Reihenfolge vom jüngsten zum ältesten aufgelistet werden.

- **Störschreiber**

  Die vom Störschreiber erfassten Wellenformaufzeichnungen und digitalen Zustände dienen zur visuellen Anzeige der während spezifischer ausgelöster Ereignisse erfassten Daten zum Stromnetz und zum Schutzgerätebetrieb.

f) DATEIUNTERSTÜTZUNG

- **Ausführung:** Beim Öffnen einer EnerVista UR Setup Datei wird diese in der zugehörigen Anwendung angezeigt, die gegebenenfalls zuvor gestartet wird. Handelt es sich bei der Datei um eine Einstellungsdatei (Endung `URS`), die aus der Menüstruktur „Einstellungsliste“ entfernt wurde, wird sie wieder in die Menüstruktur „Einstellungsliste“ aufgenommen.
- **Drag-and-Drop:** Die in den Steuerleistenfenstern „Standortliste“ und „Einstellungsliste“ enthaltenen mit dem Gerätebestellcode kompatiblen Dateien und individuelle Menüpunkte lassen sich jeweils per Drag-and-Drop zwischen den beiden Fenstern verschieben. Ferner lassen sich auch die Dateien im Steuerleistenfenster „Einstellungsliste“ und einem beliebigen in Windows Explorer angezeigten Verzeichnisordner per Drag-and-Drop zwischen den Fenstern verschieben.

  Neue Dateien, die in das Fenster „Einstellungsliste“ gezogen werden, werden zur Struktur hinzugefügt, die automatisch alphabetisch nach den Einstellungsdatei-Namen sortiert wird. Dateien oder einzelne Menüpunkte, die in das ausgewählte Gerätemenü des Fensters „Standortliste“ gezogen werden, werden automatisch an das Gerät übertragen, wenn zu diesem eine Online-Kommunikationsverbindung besteht.

g) FIRMWARE-UPGRADES

Die Firmware eines M60 kann wahlweise lokal oder aus der Ferne mithilfe der EnerVista UR Setup Software aktualisiert werden. Die zugehörigen Anleitungen sind in der Hilfedatei von EnerVista UR Setup unter dem Thema „ Firmware-Aktualisierung“ enthalten.

HINWEIS

Die für Firmware-Module vergebenen Modbus-Adressen sowie die Funktionen, Einstellungen und zugehörigen Datenelemente (d. h. Standardwerte, Minimal-/Maximal-Werte, Datentyp und Funktionsgröße) können sich von Version zu Version der Firmware geringfügig ändern. Die Adressen werden neu angeordnet, wenn Funktionen hinzukommen, verbessert oder geändert werden. Die nach dem Upgrade/Downgrade der Firmware angezeigte Meldung **EEPROM-DATENFEHLER** ist eine zurücksetzbare Selbsttestmeldung, die Benutzer darüber informiert, dass sich die Modbus-Adressen mit der aktualisierten Firmware geändert haben. Diese Meldung signalisiert keine Probleme, wenn sie nach Firmware-Aktualisierungen angezeigt wird.

4.1.4 ENERVISTA UR SETUP-HAUPTFENSTER

Das Hauptfenster der EnerVista UR Setup Software enthält die folgenden wichtigen Anzeigekomponenten:

1. Titelleiste zur Anzeige des Pfadnamens der aktiven Datenansicht
2. Hauptfenster-Menüleiste
3. Hauptfenster-Symbolleiste
4. Standortlisten-Steuerleistenfenster
5. Einstellungslisten-Steuerleistenfenster
6. Gerätedaten-Ansichtsfenster mit gemeinsamer Symbolleiste
7. Einstellungsdateidaten-Ansichtsfenster mit gemeinsamer Symbolleiste
8. Arbeitsbereich mit Datenansichts-Registerkarten
9. Statusleiste
10. Schnell-Aktion-Hotlinks

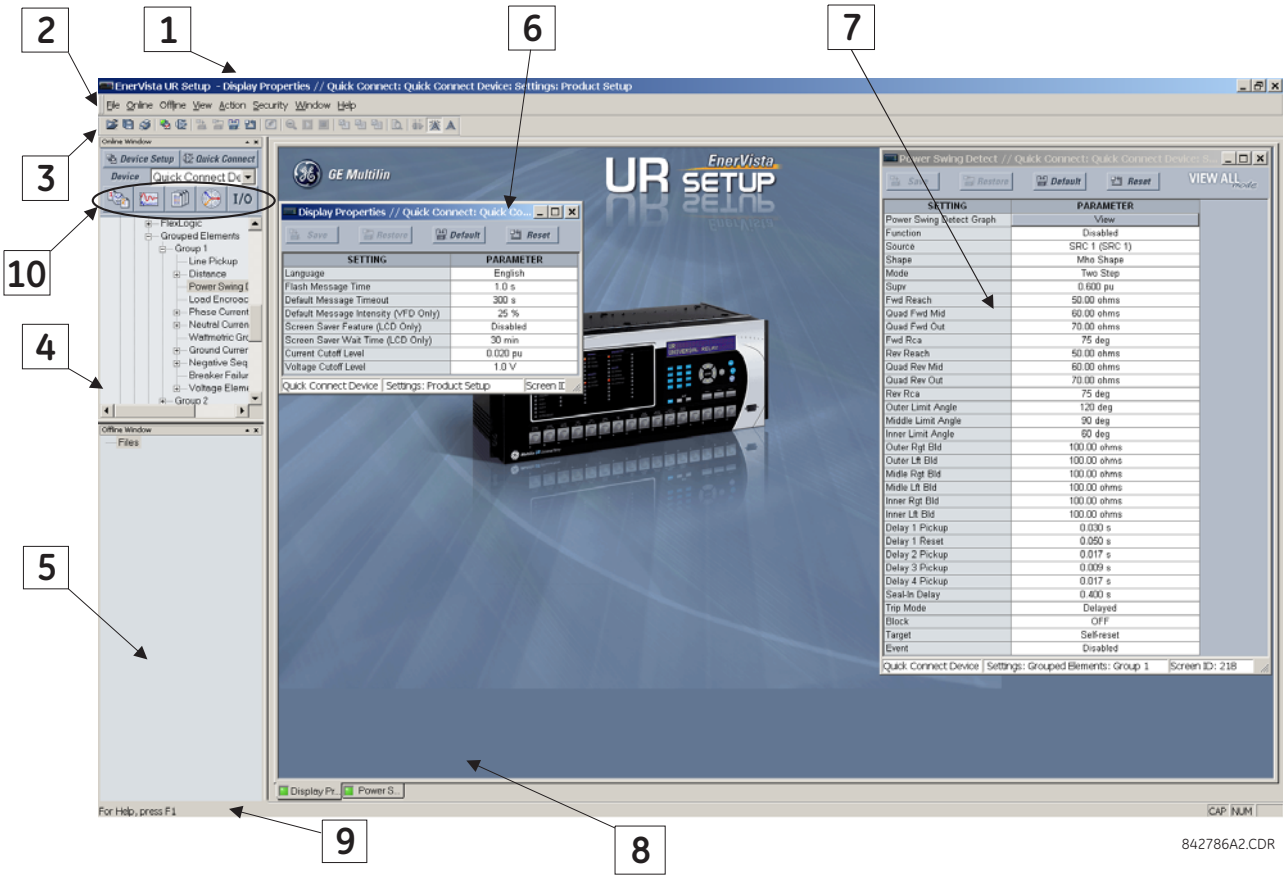


Abbildung 4–1: ENERVISTA UR SETUP SOFTWARE-HAUPTFENSTER

Einstellungsdatei-Vorlagen erleichtern die Konfiguration und die Inbetriebnahme mehrerer Schutzgeräte, die ähnliche Merkmale besitzen. Ein Beispiel dafür ist eine Schaltanlage mit zehn ähnlichen Abgängen, die durch zehn Schutzgeräte der UR-Serie F60 geschützt werden.

In solchen Situationen sind üblicherweise 90 % oder mehr der Einstellungen zwischen allen Geräten identisch. Die Vorlagenfunktion ermöglicht Ingenieuren, diese gemeinsamen Einstellungen zuerst zu konfigurieren und zu testen und danach für den Zugriff durch Benutzer zu sperren. Dieses gesperrten Einstellungen können beispielsweise vor Inbetriebnahmeingenieuren verborgen werden, damit sie schnell die spezifischen Einstellungen ermitteln und sich darauf konzentrieren können.

Die verbleibenden Einstellungen (normalerweise 10 % oder weniger) können für die Bearbeitung durch Inbetriebnahmeingenieure, die die Geräte installieren, freigegeben werden. Beispiele solcher Einstellungen sind Schutzfunktions-Anregewerte oder die Übertragungsverhältnisse von Stromwandler und Spannungswandlern.

Mit dem Einstellvorlagenmodus kann der Benutzer festlegen, welche Einstellungen in EnerVista UR Setup sichtbar sind. Einstellvorlagen eignen sich sowohl für Einstellungsdateien (Einstellungsdateivorlagen) als auch für Online-Geräte (Online-Einstellvorlagen). Die Funktionalität ist für beide Zwecke gleich.

Die Umwandlung von Einstellungsdateien aus vorherigen Firmware-Versionen wird unterstützt.

a) AKTIVIEREN DER EINSTELLVORLAGE

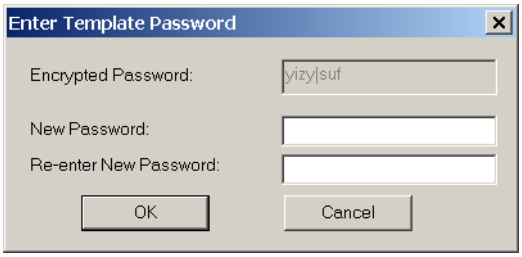
Die Funktion Vorlage für Einstellungsdatei ist standardmäßig deaktiviert. Die folgende Anleitung beschreibt, wie die Einstellvorlage für Einstellungsdateien von Geräten der UR-Serie aktiviert wird.

1. Wählen Sie im Offlinefenster des EnerVista UR Setup-Hauptfensters eine Einstellungsdatei aus.
2. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf das ausgewählte Gerät oder die ausgewählte Einstellungsdatei, und wählen Sie die Option **Vorlagenmodus > Vorlage erstellen** aus.

Die Vorlage für Einstellungsdatei ist jetzt aktiviert, und die Dateistruktur wird hellblau angezeigt. Die Einstellungsdatei ist jetzt im Vorlagenbearbeitungsmodus.

Die Einstellvorlage lässt sich auch auf Online-Einstellungen anwenden. Die Vorgehensweise wird nachfolgend beschrieben.

1. Wählen Sie im Onlinefenster des EnerVista UR Setup-Hauptfensters ein installiertes Gerät aus.
2. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf das ausgewählte Gerät, und wählen Sie die Option **Vorlagenmodus > Vorlage erstellen** aus.



   Die Software fordert zur Eingabe eines Vorlagenpassworts auf. Dieses Passwort ist zur Verwendung der Vorlagenfunktion erforderlich und muss mindestens vier Zeichen lang sein.

3. Geben Sie das neue Passwort ein und wiederholen Sie es zur Bestätigung; klicken Sie danach auf **OK**, um fortzufahren.

Die Online-Einstellvorlage ist jetzt aktiviert. Das Gerät befindet sich jetzt im Vorlagenbearbeitungsmodus.

b) BEARBEITEN DER EINSTELLVORLAGE

Mithilfe der Funktion zum Bearbeiten der Einstellvorlage kann der Benutzer festlegen, welche Einstellungen zum Anzeigen und Ändern in EnerVista UR Setup verfügbar sind. Standardmäßig sind alle Einstellungen außer dem FlexLogic-Gleichungseditor gesperrt.

1. Wählen Sie in der Menüstruktur auf der linken Seite des EnerVista UR Setup-Hauptfensters ein installiertes Gerät oder eine Einstellungsdatei aus.

2. Wählen Sie die Option **Vorlagenmodus > Vorlage bearbeiten** aus, um das Gerät in den Vorlagenbearbeitungsmodus zu versetzen.
3. Geben Sie das Vorlagenpasswort ein, und klicken Sie danach auf **OK**.
4. Öffnen Sie die relevanten Einstellungsfenster, welche die Einstellungen enthalten, die als sichtbar definiert werden sollen.

   Per Voreinstellung sind Einstellungen als gesperrt konfiguriert und werden vor grauem Hintergrund dargestellt. Das Symbol oben rechts im Einstellungsfenster zeigt außerdem an, dass sich EnerVista UR Setup im **BEARBEITUNGSMODUS befindet**. Das nachfolgende Beispiel zeigt das Einstellungsfenster für den abhängigen Maximalstrom-Zeitschutz im Leiter im Bearbeitungsmodus.

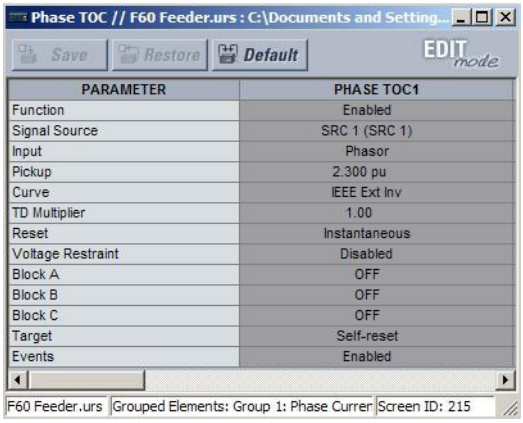


Abbildung 4–2: EINSTELLVORLAGENANSICHT, ALLE EINSTELLUNGEN ALS GESPERRT KONFIGURIERT

5. Wählen Sie die Einstellungen, die sichtbar sein sollen, durch Klicken aus.

   Die zum Anzeigen verfügbare Einstellung wird vor orangefarbenem Hintergrund angezeigt, wie unten dargestellt.

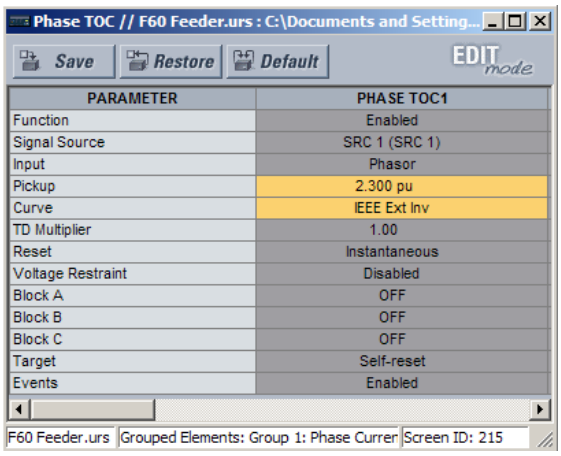


Abbildung 4–3: EINSTELLVORLAGENANSICHT, ZWEI EINSTELLUNGEN ALS BEARBEITBAR KONFIGURIERT

6. Klicken Sie auf **Speichern**, um Änderungen an der Einstellvorlage zu speichern.
7. Wählen Sie in der Einstellungsstruktur alle Einstellungen aus, die anzeigbar sein sollen.

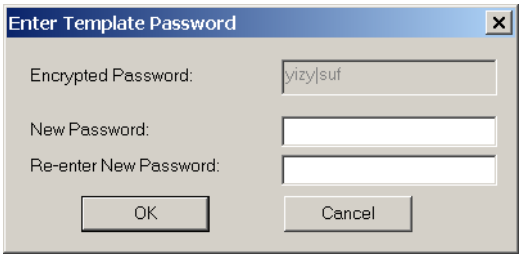
c) PASSWORTSCHUTZ FÜR VORLAGEN

Es wird dringend empfohlen, Vorlagen mit Passwortschutz zu speichern, um die Sicherheit zu maximieren.

Die folgende Anleitung beschreibt, wie eine Einstellungsdateivorlage mit Passwortschutz versehen wird.

1. Wählen Sie im Offlinefenster auf der linken Seite des Hauptbildschirms von EnerVista UR Setup eine Einstellungsdatei aus.
2. Wählen Sie die Option **Vorlagenmodus > Passwortschutzvorlage**.

   Die Software fordert zur Eingabe eines Vorlagenpassworts auf. Dieses Passwort muss mindestens vier Zeichen lang sein.



3. Geben Sie das neue Passwort ein und wiederholen Sie es zur Bestätigung; klicken Sie danach auf **OK**, um fortzufahren.

Die Einstellungsdateivorlage ist nun mit einem Passwortschutz gesichert.

HINWEIS

Wenn Vorlagen für Online-Einstellungen erstellt werden, wird das Passwort während des ersten Schritts der Vorlagenerstellung hinzugefügt. Es muss nicht nach Erstellung der Vorlage hinzugefügt werden.

d) ANZEIGEN DER EINSTELLVORLAGE

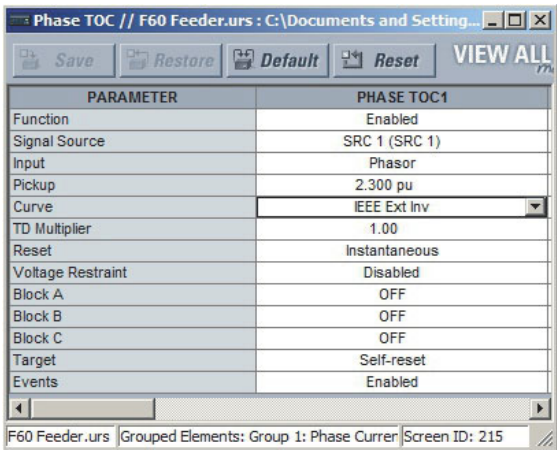
Sobald alle notwendigen Einstellungen für die Anzeige festgelegt wurden, können die Benutzer die Einstellvorlage am Online-Gerät oder in der Einstellungsdatei anzeigen lassen. Es gibt zwei Möglichkeiten, die Einstellungsansicht mit der Einstellvorlage festzulegen:

- Nur diejenigen Einstellungen anzeigen, die bearbeitet werden können
- Alle Einstellungen anzeigen, wobei die nicht bearbeitbaren Einstellungen ausgegraut dargestellt werden

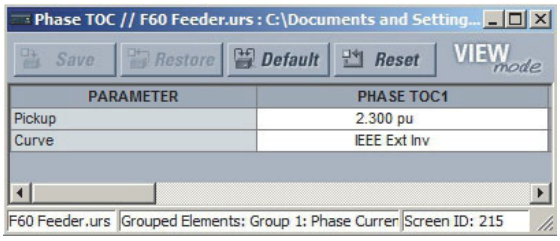
Gehen Sie in folgenden Schritten vor, um nur die bearbeitbaren Einstellungen anzuzeigen:

1. Wählen Sie in der Menüstruktur auf der linken Seite des Hauptbildschirms von EnerVista UR Setup ein installiertes Gerät oder eine Einstellungsdatei aus.
2. Weisen Sie die Vorlage zu. Wählen Sie dazu die Option **Vorlagenmodus > Im Vorlagenmodus anzeigen**.
3. Geben Sie das Vorlagenpasswort ein und klicken Sie auf **OK**, um die Vorlage zuzuweisen.

Sobald die Vorlage zugewiesen ist, können die Benutzer nur die Einstellungen anzeigen und bearbeiten, die von der Vorlage festgelegt sind. Die nachstehenden Abbildungen zeigen, welche Auswirkung die Zuweisung der Vorlage auf die Einstellungen für den abhängigen Maximalstrom-Zeitschutz im Leiter hat.



Fenster mit Einstellungen für abhängigen Maximalstrom-Zeitschutz im Leiter mit angewendeter Vorlage.

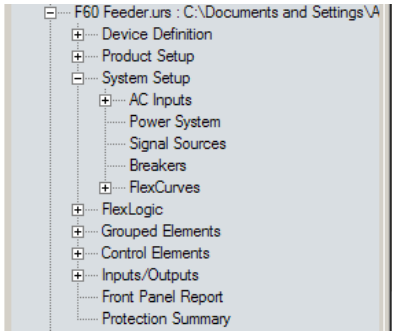


Fenster für abhängigen Maximalstrom-Zeitschutz im Leiter mit Vorlage, angewendet über den Befehl **Vorlagenmodus > Im Vorlagenmodus anzeigen**. Die Vorlage legt fest, dass nur die Anregungs- und Kurveneinstellungen verfügbar sind.

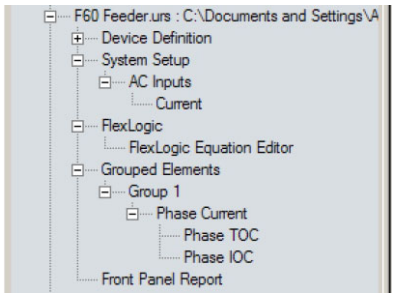
842858A1.CDR

Abbildung 4–4: ZUWEISEN VON VORLAGEN MIT DEM BEFEHL „IM VORLAGENMODUS ANZEIGEN“

Mit der Anzeige der Einstellungen im Vorlagenmodus ändert sich auch die Baumstruktur der Einstellungen. Es werden nur noch die Einstellungskategorien angezeigt, die bearbeitbare Einstellungen enthalten. Die nachstehenden Abbildungen zeigen den Effekt der Vorlagenzuweisung auf eine typische Baumstruktur mit Einstellungen.



Typische Baumstruktur der Einstellungen ohne angewendete Vorlage.



Typische Baumstruktur der Einstellungen mit Vorlage, angewendet über den Befehl **Vorlagenmodus > Im Vorlagenmodus anzeigen**.

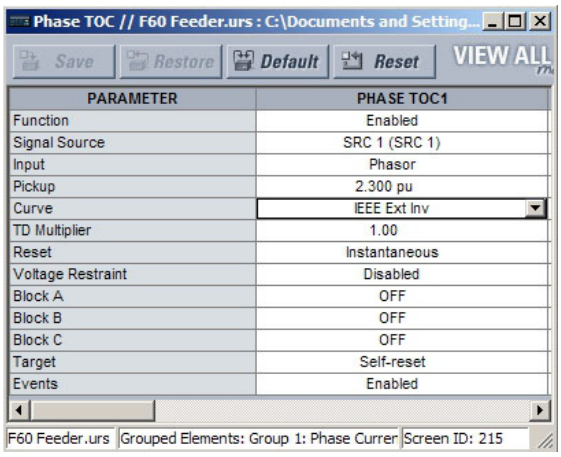
842860A1.CDR

Abbildung 4–5: ZUWEISEN VON VORLAGEN MIT DEM EINSTELLUNGSBEFEHL „IM VORLAGENMODUS ANZEIGEN“

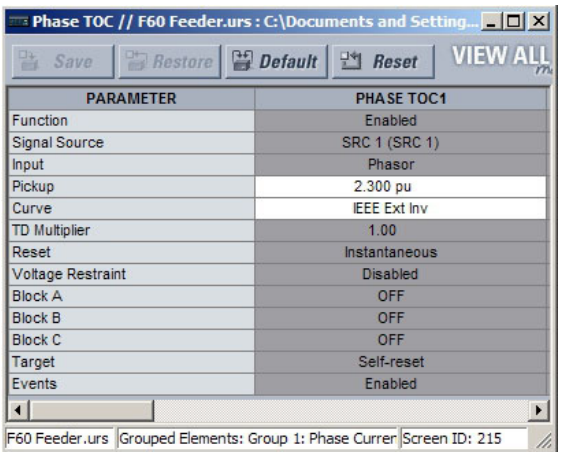
Gehen Sie in folgenden Schritten vor, um bearbeitbare Einstellungen und die von der Vorlage gesperrten Einstellungen anzuzeigen:

1. Wählen Sie in der Menüstruktur auf der linken Seite des Hauptbildschirms von EnerVista UR Setup ein installiertes Gerät oder eine Einstellungsdatei aus.
2. Weisen Sie die Vorlage zu. Wählen Sie dazu die Option **Vorlagenmodus > Alle Einstellungen anzeigen**.
3. Geben Sie das Vorlagenpasswort ein und klicken Sie auf **OK**, um die Vorlage zuzuweisen.

Sobald die Vorlage zugewiesen ist, können die Benutzer nur die Einstellungen bearbeiten, die von der Vorlage festgelegt sind. Es werden jedoch alle Einstellungen angezeigt. Die nachstehenden Abbildungen zeigen, welche Auswirkung die Zuweisung der Vorlage auf die Einstellungen für den abhängigen Maximalstrom-Zeitschutz im Leiter hat.



Fenster mit Einstellungen für abhängigen Maximalstrom-Zeitschutz im Leiter mit angewendeter Vorlage.



Fenster für abhängigen Maximalstrom-Zeitschutz im Leiter mit Vorlage, angewendet über den Befehl **Vorlagenmodus > Alle Einstellungen anzeigen**. Die Vorlage legt fest, dass nur die Anzugs- und Kurveneinstellungen verfügbar sind.

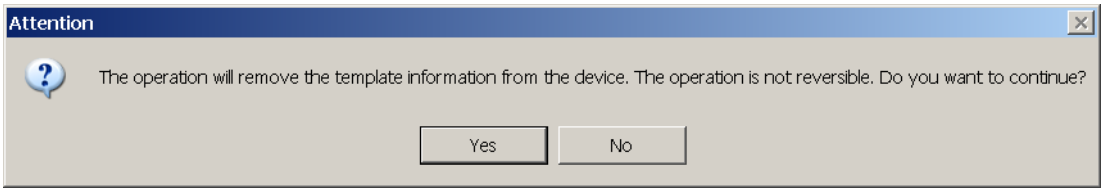
842859A1.CDR

Abbildung 4–6: ZUWEISEN VON VORLAGEN MIT DEM BEFEHL „ALLE EINSTELLUNGEN ANZEIGEN“

e) ENTFERNEN DER EINSTELLVORLAGE

Es kann erforderlich sein, eine Einstellvorlage zu entfernen. Nachdem eine Vorlage entfernt wurde, kann sie nicht erneut zugewiesen werden. Es muss eine neue Einstellvorlage definiert werden.

1. Wählen Sie in der Menüstruktur auf der linken Seite des Hauptbildschirms von EnerVista UR Setup ein installiertes Gerät oder eine Einstellungsdatei aus.
2. Wählen Sie die Option **Vorlagenmodus > Einstellvorlage entfernen**.
3. Geben Sie das Vorlagenpasswort ein und klicken Sie auf **OK**, um fortzufahren.
4. Bestätigen Sie ein weiteres Mal, dass Sie die Vorlage entfernen möchten. Klicken Sie dazu auf **Ja**.



Die EnerVista-Software entfernt alle Vorlagendaten, sodass alle Einstellungen verfügbar sind.

4.2.2 SICHERN UND SPERREN VON FLEXLOGIC-GLEICHUNGEN

Das UR ermöglicht es Benutzern, eine FlexLogic-Gleichung vollständig oder in Teilen zu speichern. Damit lässt sich verhindern, dass kritische FlexLogic-Anwendungen unbefugt angezeigt oder verändert werden. Dies wird dadurch erreicht, dass mit der Einstellvorlage einzelne Einträge innerhalb von FlexLogic-Gleichungen gesperrt werden.

Gesicherte FlexLogic-Gleichungen bleiben auch dann gesichert, wenn Dateien an Geräte der UR-Serie gesendet oder von dort abgerufen werden.

a) SPERREN VON FLEXLOGIC-GLEICHUNGSEINTRÄGEN

Die folgende Anleitung beschreibt, wie einzelne Einträge einer FlexLogic-Gleichung gesperrt werden.

1. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf die Einstellungsdatei oder das Online-Gerät und wählen Sie die Option **Vorlagenmodus > Vorlage erstellen**, um die Funktion der Einstellvorlage zu aktivieren.
2. Wählen Sie im Einstellungsmenü die Option **FlexLogic > FlexLogic-Gleichungs-Editor**.

   Per Voreinstellung sind alle FlexLogic-Einträge als anzeigbar konfiguriert und werden orange hinterlegt angezeigt. Das Symbol oben rechts im Fenster zeigt außerdem an, dass sich EnerVista UR Setup im **Bearbeitungsmodus** befindet.
3. Klicken Sie auf die Einträge, die gesperrt werden sollen.

   Die gesperrten Einträge werden grau hinterlegt angezeigt, wie im folgenden Beispiel zu sehen.

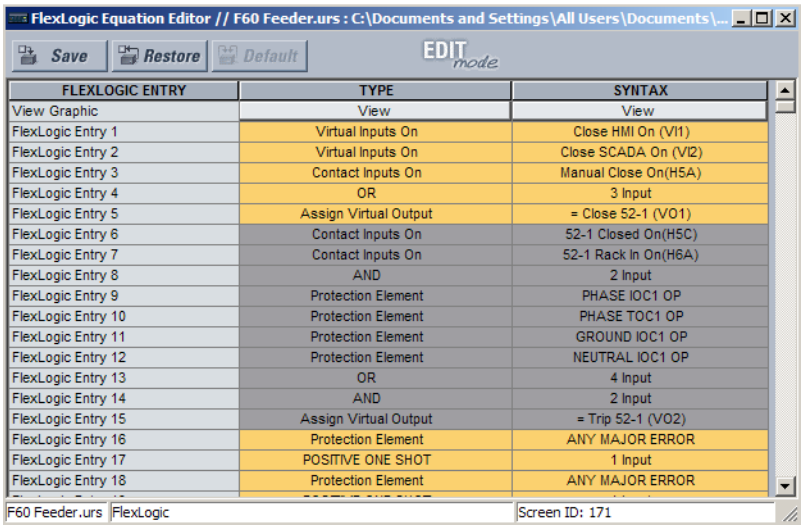
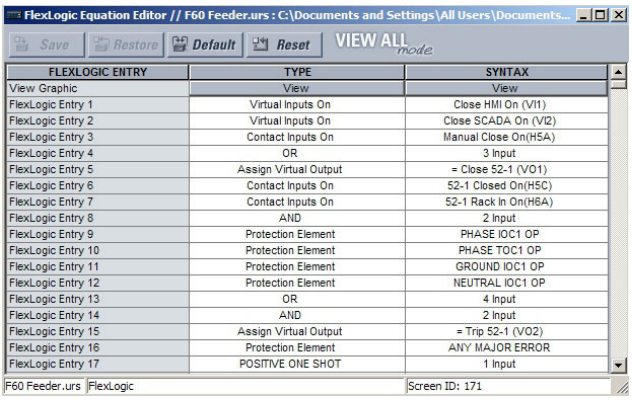


Abbildung 4–7: SPERREN VON FLEXLOGIC-EINTRÄGEN IM BEARBEITUNGSMODUS

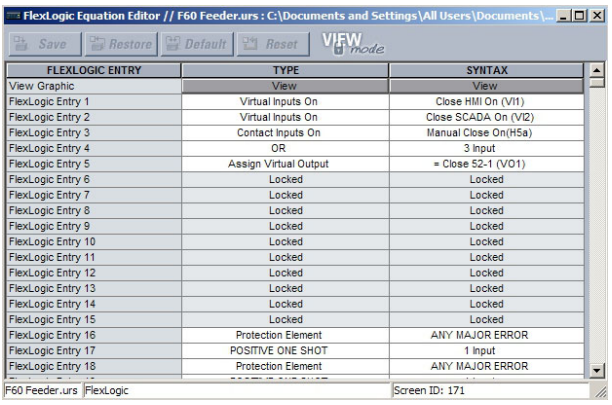
4. Klicken Sie auf **Speichern**, um Änderungen an der Einstellvorlage zu speichern und anzuwenden.
5. Wählen Sie die Option **Vorlagenmodus > Im Vorlagenmodus anzeigen**, um die Vorlage anzuzeigen.
6. Weisen Sie der Vorlage ein Passwort zu und klicken Sie auf **OK**, um die FlexLogic-Gleichung zu speichern.

Sobald die Vorlage zugewiesen ist, können die Benutzer nur die FlexLogic-Einträge anzeigen und bearbeiten, die nicht von der Vorlage gesperrt sind. Die nachstehenden Abbildungen zeigen, welche Wirkung die Zuweisung der Vorlage zu den FlexLogic-Einträgen gemäß der obigen Anleitung hat.



FLEXLOGIC ENTRY	TYPE	SYNTAX
View Graphic	View	View
FlexLogic Entry 1	Virtual Inputs On	Close HMI On (VI1)
FlexLogic Entry 2	Virtual Inputs On	Close SCADA On (VI2)
FlexLogic Entry 3	Contact Inputs On	Manual Close On(H5A)
FlexLogic Entry 4	OR	3 Input
FlexLogic Entry 5	Assign Virtual Output	= Close 52-1 (VO1)
FlexLogic Entry 6	Contact Inputs On	52-1 Closed On(H5C)
FlexLogic Entry 7	Contact Inputs On	52-1 Rack In On(H6A)
FlexLogic Entry 8	AND	2 Input
FlexLogic Entry 9	Protection Element	PHASE IOC1 OP
FlexLogic Entry 10	Protection Element	PHASE TOC1 OP
FlexLogic Entry 11	Protection Element	GROUND IOC1 OP
FlexLogic Entry 12	Protection Element	NEUTRAL IOC1 OP
FlexLogic Entry 13	OR	4 Input
FlexLogic Entry 14	AND	2 Input
FlexLogic Entry 15	Assign Virtual Output	= Trip 52-1 (VO2)
FlexLogic Entry 16	Protection Element	ANY MAJOR ERROR
FlexLogic Entry 17	POSITIVE ONE SHOT	1 Input

Typische FlexLogic™-Einträge ohne angewendete Vorlage.



FLEXLOGIC ENTRY	TYPE	SYNTAX
View Graphic	View	View
FlexLogic Entry 1	Virtual Inputs On	Close HMI On (VI1)
FlexLogic Entry 2	Virtual Inputs On	Close SCADA On (VI2)
FlexLogic Entry 3	Contact Inputs On	Manual Close On(H5a)
FlexLogic Entry 4	OR	3 Input
FlexLogic Entry 5	Assign Virtual Output	= Close 52-1 (VO1)
FlexLogic Entry 6	Locked	Locked
FlexLogic Entry 7	Locked	Locked
FlexLogic Entry 8	Locked	Locked
FlexLogic Entry 9	Locked	Locked
FlexLogic Entry 10	Locked	Locked
FlexLogic Entry 11	Locked	Locked
FlexLogic Entry 12	Locked	Locked
FlexLogic Entry 13	Locked	Locked
FlexLogic Entry 14	Locked	Locked
FlexLogic Entry 15	Locked	Locked
FlexLogic Entry 16	Protection Element	ANY MAJOR ERROR
FlexLogic Entry 17	POSITIVE ONE SHOT	1 Input
FlexLogic Entry 18	Protection Element	ANY MAJOR ERROR

Typische FlexLogic™-Einträge, gesperrt mit Vorlage über den Befehl **Vorlagenmodus > Im Vorlagenmodus anzeigen**.

842861A1.CDR

Abbildung 4–8: SPERREN VON FLEXLOGIC-EINTRÄGEN MIT EINSTELLVORLAGEN

Die FlexLogic-Einträge werden außerdem in der grafischen Ansicht (siehe unten) und auf der Anzeige an der Bedienfront als gesperrt dargestellt.

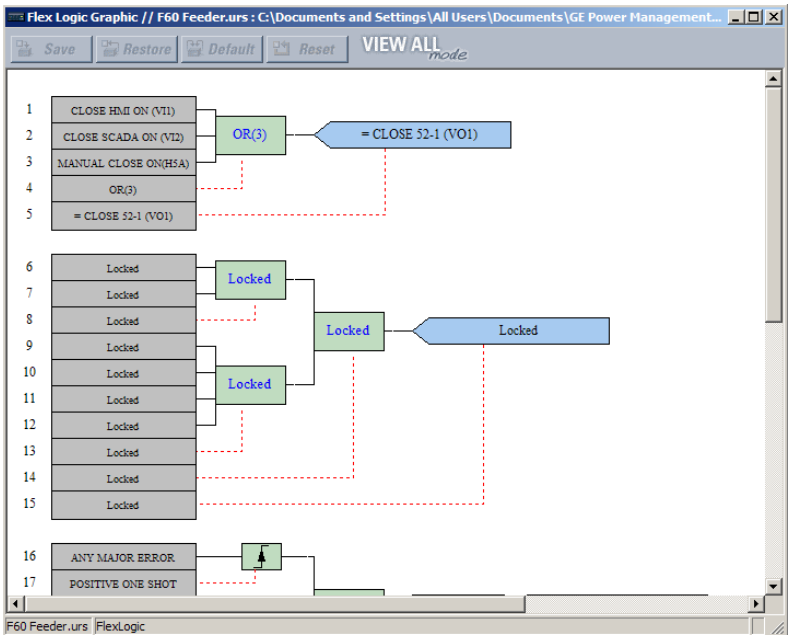


Abbildung 4–9: GESICHERTE FLEXLOGIC IN DER GRAFISCHEN ANSICHT

b) FESTE ZUORDNUNG VON FLEXLOGIC-GLEICHUNGEN ZU EINER SERIENNUMMER

Eine Einstellungsdatei und die zugehörigen FlexLogic-Gleichungen können außerdem fest einer bestimmten UR-Seriennummer zugeordnet werden. Sobald die gewünschten FlexLogic-Einträge in einer Einstellungsdatei gesichert sind, gehen Sie in folgenden Schritten vor, um die Einstellungsdatei fest mit einer bestimmten Seriennummer zu koppeln.

1. Wählen Sie im Offlinefenster die Einstellungsdatei aus.
2. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf die Datei und wählen Sie die Option **Eigenschaften der Einstellungsdatei bearbeiten**.

   Das folgende Fenster wird angezeigt.

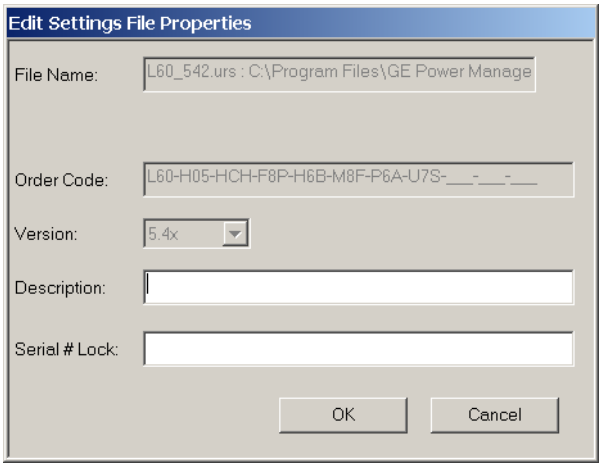


Abbildung 4–10: TYPISCHES FENSTER FÜR DIE EIGENSCHAFTEN EINER EINSTELLUNGSDATEI

3. Geben Sie in das Feld **Blockade Seriennummer** die Seriennummer des M60-Geräts ein, das der Einstellungsdatei fest zugeordnet sein soll.

Die Einstellungsdatei und die zugehörigen gesicherten FlexLogic-Gleichungen sind nun fest dem M60-Gerät mit der angegebenen Seriennummer zugeordnet.

4.2.3 RÜCKVERFOLGBARKEIT DER EINSTELLUNGSDATEI

Die Funktion der Rückverfolgbarkeit für Einstellungsdateien ermöglicht es dem Benutzer, schnell zu ermitteln, ob die Einstellungen in einem M60 seit der Installation der Einstellungsdatei verändert wurden. Wenn eine Einstellungsdatei auf ein M60 übertragen wird, werden das Datum, die Uhrzeit und die Seriennummer des M60 an EnerVista UR Setup zurückgesendet und zur Einstellungsdatei auf dem lokalen PC hinzugefügt. Diese Daten können zu einem späteren Zeitpunkt mit den Istwerten des M60 verglichen werden, um festzustellen, ob die Sicherheit beeinträchtigt war.

Die Rückverfolgungsinformationen werden nur dann in die Einstellungsdatei eingebunden, wenn eine vollständige Einstellungsdatei auf das M60 übertragen oder vom M60 abgerufen wurde. Bei der teilweisen Übertragung von Einstellungen per Drag-and-Drop werden die Rückverfolgungsinformationen nicht in die Einstellungsdatei übernommen.

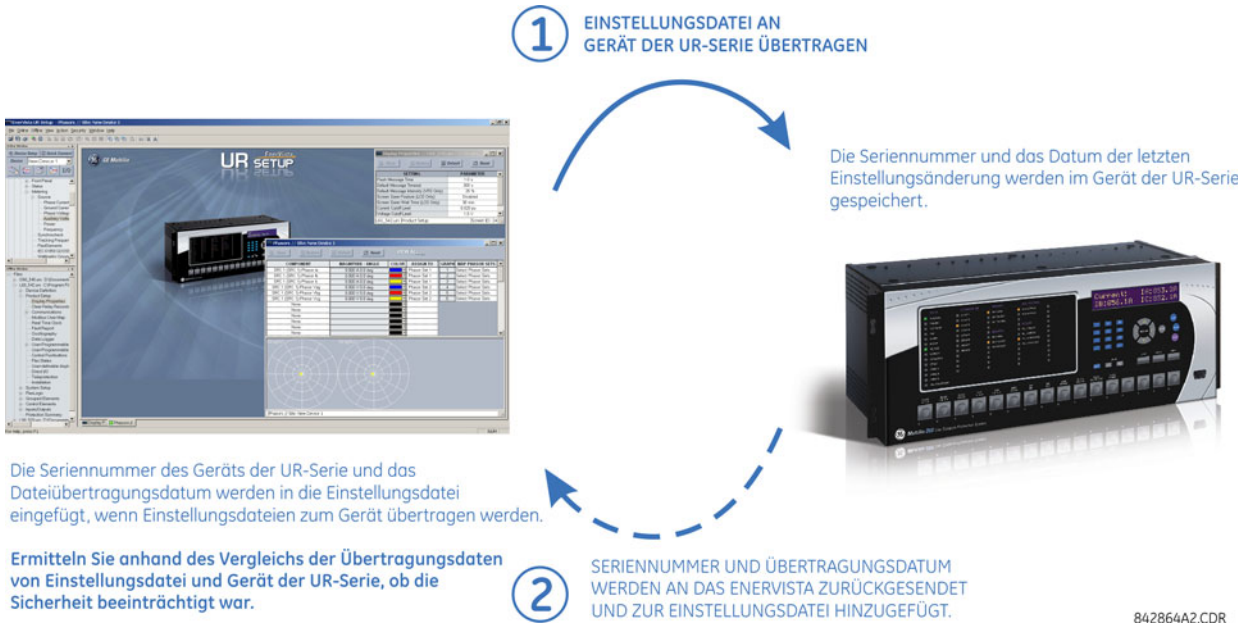


Abbildung 4–11: RÜCKVERFOLGUNG DER EINSTELLUNGSDATEI

Die obige Abbildung, zeigt wie die Rückverfolgungsfunktion verwendet wird.

1. Das Übertragungsdatum einer Einstellungsdatei, die auf ein M60 geschrieben wurde, wird im Schutzgerät gespeichert und kann mit EnerVista UR Setup oder auf der Anzeige an der Bedienfront angezeigt werden. Ebenso wird das Übertragungsdatum einer Einstellungsdatei, die auf einem lokalen PC gespeichert wurde, in EnerVista UR Setup protokolliert.
2. Werden die im Schutzgerät und in der Einstellungsdatei gespeicherten Daten zu einem späteren Zeitpunkt verglichen, lässt sich feststellen, ob die Schutzgerätekonfiguration seit dem Speichern der Einstellungsdatei verändert wurde.

a) INFORMATIONEN ZUR RÜCKFÜHRBARKEIT VON EINSTELLUNGSDATEIEN

Die Seriennummer und das Dateiübertragungsdatum werden in den Einstellungsdateien gespeichert, wenn diese an ein M60-Gerät gesendet werden.

Die M60-Seriennummer und das Dateiübertragungsdatum werden im EnerVista UR Setup-Offlinefenster in die aus der Einstellungsdatei stammende Gerätedefinition aufgenommen.

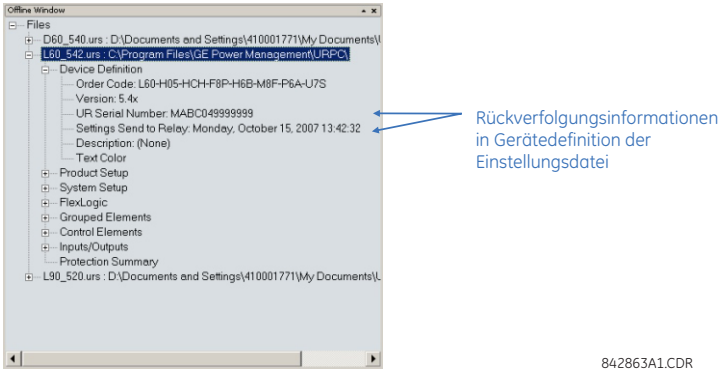
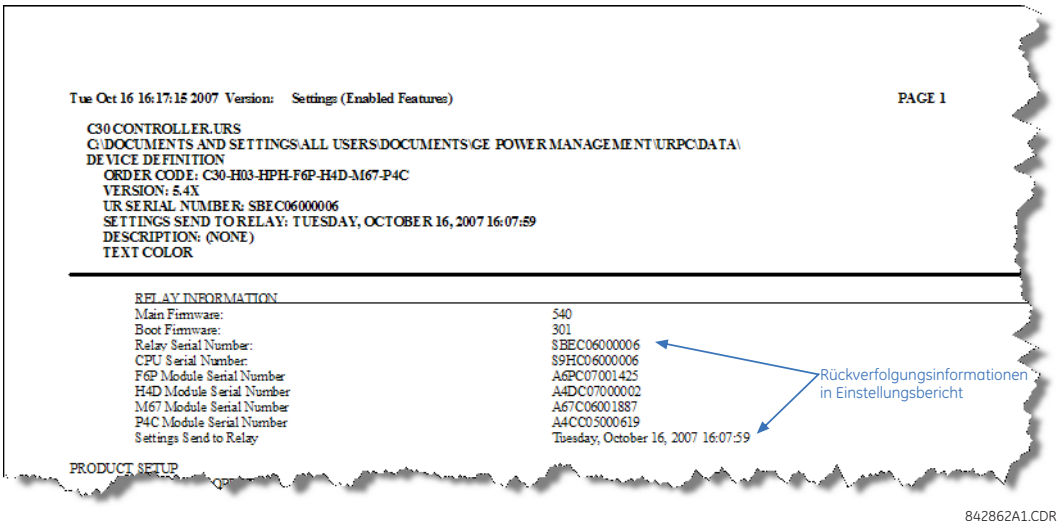


Abbildung 4–12: GERÄTEDEFINITION MIT RÜCKVERFOLGUNGSINFORMATIONEN

Diese Daten stehen auch in gedruckten Einstellungsdateiberichten zur Verfügung, wie das nachstehende Beispiel zeigt.

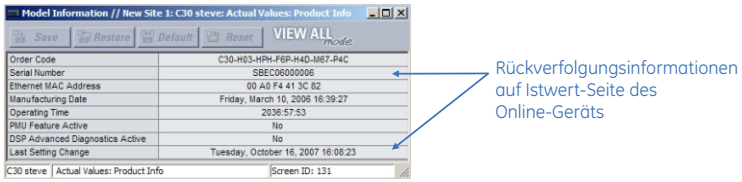


842862A1.CDR

Abbildung 4–13: EINSTELLUNGSDATEIBERICHT MIT RÜCKVERFOLGUNGSINFORMATIONEN

b) RÜCKVERFOLGUNGSINFORMATIONEN VON ONLINE-GERÄTEN

Die M60-Seriennummer und das Dateiübertragungsdatum stehen für ein Online-Gerät über die Istwerte zur Verfügung. Wählen Sie im EnerVista UR Setup-Onlinefenster den Menüpunkt **Istwerte > Produktinfo > Modellinfos**, wie im nachstehenden Beispiel gezeigt.



842865A1.CDR

Abbildung 4–14: RÜCKVERFOLGUNGSINFORMATIONEN IM ISTWERTEFENSTER

Diese Daten stehen über die folgenden Istwerte außerdem an der Anzeige an der Bedienfront zur Verfügung:

MOMENTANWERTE ⇨⇩ PRODUKTINFO ⇨ MODELLINFOS ⇨⇩ SERIENNUMMER
MOMENTANWERTE ⇨⇩ PRODUKTINFO ⇨ MODELLINFOS ⇨⇩ LETZTE EINST.-ÄND.

c) ZUSÄTZLICHE REGELN FÜR DIE RÜCKVERFOLGUNG

Die folgenden zusätzlichen Regeln gelten für die Rückverfolgungsinformationen:

- Wenn der Benutzer im Offlinefenster Einstellungen innerhalb der Einstellungsdatei ändert, werden die Rückverfolgungsinformationen aus der Einstellungsdatei entfernt.
- Wenn der Benutzer eine neue Einstellungsdatei erstellt, werden keine Rückverfolgungsinformationen in die Einstellungsdatei aufgenommen.
- Wenn der Benutzer eine vorhandene Einstellungsdatei in eine andere Version konvertiert, werden alle Rückverfolgungsinformationen aus der Einstellungsdatei entfernt.
- Wenn der Benutzer eine vorhandene Einstellungsdatei dupliziert, werden alle Rückverfolgungsinformationen in das Duplikat der Einstellungsdatei übertragen.

4.2.4 AUTOMATISCHER KONFIGURATOR

Die EnerVista UR Setup-Softwaresuite enthält einen automatischen Konfigurator für Motorstarteinstellungen. Der Konfigurator füllt automatisch die Einstellungen und Operanden für Eingangs-Gerät,Ausgangs-Gerät, Auslösematrix, Wechselstromeingänge und Signalquellen basierend auf den Benutzeranforderungen und den Gerät-Funktionen.

a) ERWEITERTE BEDIENFRONT

Die Bedienschnittstelle an der Bedienfront ist eine von zwei unterstützten Schnittstellen, die andere wird über die EnerVista UR Setup Software bereitgestellt. Die Bedienschnittstelle an der Bedienfront besteht aus LED-Anzeigen, einem RS232-Port, einem Tastenfeld, einer LCD-Anzeige, Benutzertasten und optional parametrierbaren Funktionstasten.

Die Bedienfront ist mit einem Scharnier versehen, um den einfachen Zugang zu den herausnehmbaren Modulen zu ermöglichen.

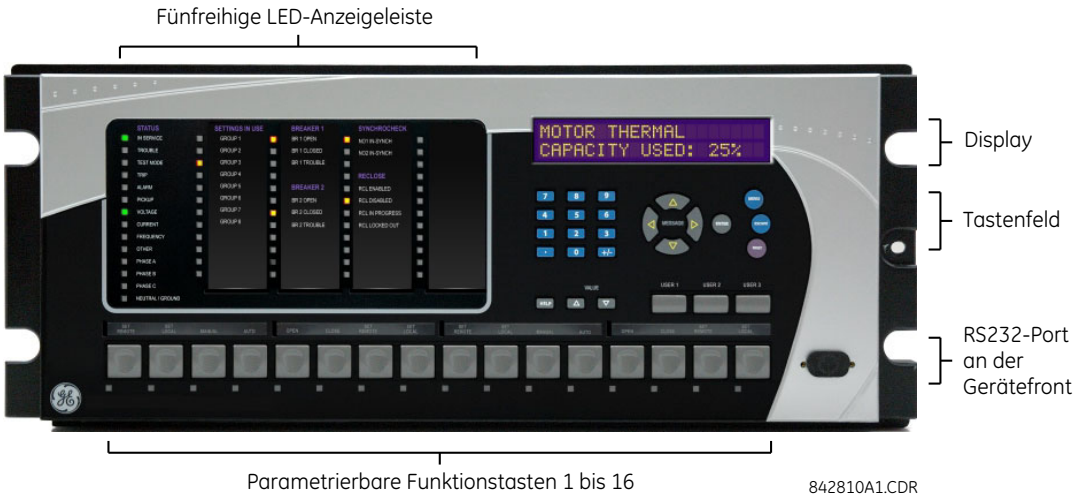


Abbildung 4–15: HORIZONTALE ERWEITERTE BEDIENFRONT DER UR-SERIE

b) STANDARDBEDIENFRONT

Es sind zwei Bedienschnittstellen vorhanden: über die Bedienfront und mithilfe von EnerVista UR Setup Software. Die Bedienschnittstelle an der Bedienfront besteht aus LED-Anzeigen, einem RS232-Port, einem Tastenfeld, einer LCD-Anzeige, Benutzertasten und optional parametrierbaren Funktionstasten.

Die Bedienfront ist mit einem Scharnier versehen, um den einfachen Zugang zu den herausnehmbaren Modulen zu ermöglichen. Die Bedienfront ist ferner mit einer abnehmbaren Staubschutzabdeckung geschützt, die zur Bedienung des Tastenfelds abgenommen werden muss. Die nachfolgende Abbildung zeigt die horizontale Anordnung der Bedienfelder auf der Bedienfront.

Abbildung 4–16: HORIZONTALE STANDARD BEDIENFRONT DER UR-SERIE

Die nachfolgende Abbildung zeigt die vertikale Anordnung der Bedienfelder auf der Bedienfront bei Geräten, die mit vertikaler Anordnung bestellt werden.

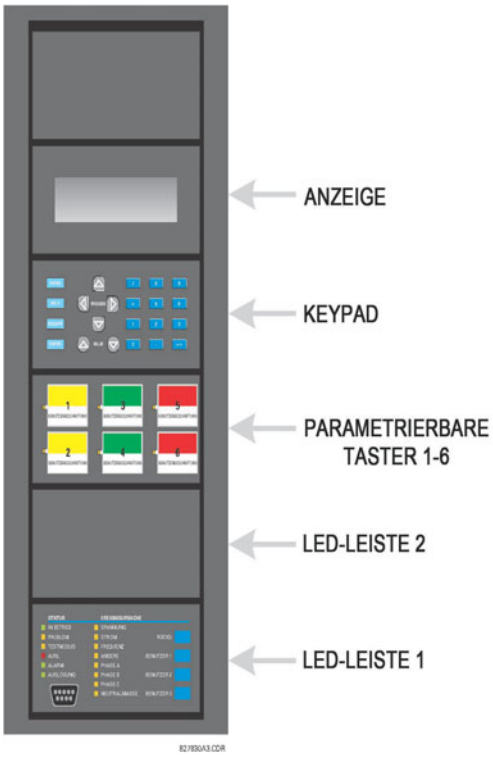


Abbildung 4–17: STANDARDMÄßIGE VERTIKALE BEDIENFRONT-BEDIENFELDER DER UR-SERIE

4.3.2 LED-ANZEIGEN

a) ERWEITERTE BEDIENFRONT

Die erweiterte Anzeige an der Bedienfront bietet eine fünfreihige LED-Anzeige. Die erste Reihe enthält 14 Status- und Ereignis-LEDs, die nächsten vier Reihen enthalten die 48 parametrierbare LEDs.

Die RESET-Taste dient zum Zurücksetzen von verriegelten LED-Anzeigen oder Ereignismeldungen nach dem Beseitigen der auslösenden Bedingung (diese verriegelten Bedingungen können auch über das Menü **EINSTELLUNGEN** ⇨⇩ **EINGÄNGE/AUSGÄNGE** ⇨⇩ **ZURÜCKSETZEN** zurückgesetzt werden). Der RS232-Port ist zur Verbindung mit einem Laptop vorgesehen.

Die USER-TASTEN werden in dieser Einheit nicht verwendet.

842811A1.CDR

Abbildung 4–18: TYPISCHES LED-ANZEIGEFELD DER ERWEITERTEN BEDIENFRONT

Die Statusanzeigen in der ersten Reihe werden unten beschrieben.

- **IN SERVICE:** Diese LED zeigt an, dass die Steuerspannung anliegt, alle überwachten Eingänge/Ausgänge und internen Systeme OK sind und das Gerät programmiert ist.
- **TROUBLE:** Diese LED zeigt an, dass das Schutzgerät ein internes Problem erkannt hat.
- **TEST MODE:** Diese LED zeigt an, dass sich das Schutzgerät im Testmodus befindet.
- **TRIP:** Diese LED zeigt an dass der ausgewählte FlexLogic-Operand, der als Auslöseschalter dient, betätigt wurde. Dieser Indikator wird immer verriegelt; somit muss zum Zurücksetzen der Blockade der Rücksetzbefehl ausgegeben werden.
- **ALARM:** Diese LED zeigt an dass der ausgewählte FlexLogic-Operand, der als Alarmschalter dient, betätigt wurde. Diese Anzeige wird in keinem Fall verriegelt.
- **PICKUP:** Diese LED zeigt an, dass eine Funktion angeregt ist. Diese Anzeige wird in keinem Fall verriegelt.

Die Ereignisursachen-Anzeigen in der ersten Reihe werden unten beschrieben.

Die LEDs zur Anzeige von Ereignissen werden durch Schutzfunktionen ein- oder ausgeschaltet, für deren betreffendes Ziel entweder „Aktiviert“ oder „Verriegelt“ ausgewählt ist. Ist die Einstellung einer Schutzfunktion „Aktiviert“, dann bleibt die zugehörige Ereignisursachen-LED so lange an, wie der mit der Funktion verknüpfte Operand aktiv ist. Ist die Einstellung einer Schutzfunktion „Verriegelt“, dann leuchtet die Ereignisursachen-LED auf, wenn der mit der Funktion verknüpfte Betätigungsoperand aktiv ist. Sie bleibt so lange an, bis die RESET-Taste an der Bedienfront gedrückt wird, nachdem der Operand zurückgesetzt wurde.

Alle Funktionen, die fehlerhafte Phasen unterscheiden können, lassen sich unabhängig an den LEDs für Phase L1, L2 oder L3 aus- oder einschalten. Dazu gehören Überstromzeitschutz, Phasen-Unterspannungsschutz usw. Das heißt, dass die Betätigungsoperanden von Phase L1, L2 und L3 für einzelne Schutzfunktionen mit ODER-Verknüpft sind, um LEDs für Phase L1, L2 oder L3 ein- oder auszuschalten.

- **VOLTAGE:** Diese LED zeigt an, dass Spannung beteiligt war
- **CURRENT:** Diese LED zeigt an, dass Strom beteiligt war
- **FREQUENCY:** Diese LED zeigt an, dass Frequenz beteiligt war
- **OTHER:** Diese LED zeigt an, dass eine zusammengesetzte Funktion beteiligt war
- **PHASE L1:** Diese LED zeigt an, dass Phase L1 beteiligt war
- **PHASE L2:** Diese LED zeigt an, dass Phase L2 beteiligt war
- **PHASE L3:** Diese LED zeigt an, dass Phase L3 beteiligt war
- **NEUTRAL/GROUND:** Diese LED zeigt an, dass Neutralleiter oder Erde beteiligt war

Die parametrierbaren LED-Anzeige umfasst 48 bernsteinfarbene LEDs in vier Reihen. Der Betrieb dieser LEDs ist parametrierbar. Das Feld ist zum Anbringen einer benutzerdefinierten Beschriftung neben jeder LED vorbereitet. Im Lieferumfang des M60 befinden sich Standardbeschriftungen sowie Vorlagen für benutzerdefinierte Beschriftungen. Die Standardbeschriftungen können durch benutzerseitig gedruckte Beschriftungen ersetzt werden.

Die benutzerseitige Anpassung des LED-Betriebs ist insbesondere in Installationen vorteilhaft, in denen andere Sprachen als Englisch zur Kommunikation mit den Bedienern verwendet wird. Die Einstellungen zum Programmieren der LEDs auf diesen Feldern werden im Abschnitt *Parametrierbare LEDs* von Kapitel 5 beschrieben.

b) STANDARDBEDIENFRONT

Die Standardbedienfront besteht aus drei Bedienfeldern mit LED Anzeigen, Funktionstasten und einer Kommunikationsschnittstelle. Die RESET-Taste dient zum Zurücksetzen von verriegelten LED Anzeigen oder Ereignismeldungen nach dem Beseitigen der auslösenden Bedingung (diese verriegelten Bedingungen können auch über das Menü **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EINGÄNGE/AUSGÄNGE ⇨⇩ ZURÜCKSETZEN** zurückgesetzt werden). Der RS232-Schnittstelle dient zur Verbindung mit einem Computer.

Die USER-Tasten werden in dieser Einheit nicht verwendet.

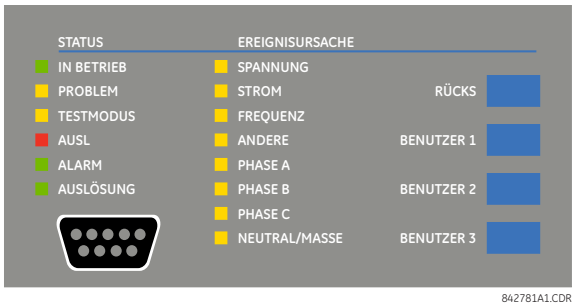


Abbildung 4–19: LED LEISTE 1

STATUSANZEIGEN:

- **IN SERVICE:** Zeigt an, dass die Steuerspannung anliegt, alle überwachten Eingänge/Ausgänge und internen Systeme OK sind und das Schutzgerät programmiert ist.
- **TROUBLE:** Zeigt an, dass das Schutzgerät ein internes Problem erkannt hat.
- **TEST MODE:** Zeigt an, dass sich das Schutzgerät im Testmodus befindet.
- **TRIP:** Zeigt an dass der ausgewählte FlexLogic-Operand, der als Auslöseschalter dient, betätigt wurde. Dieser Indikator wird immer verriegelt; zum Zurücksetzen der Blockade muss der Rücksetzbefehl ausgegeben werden.
- **ALARM:** Zeigt an dass der ausgewählte FlexLogic-Operand, der als Alarmschalter dient, betätigt wurde. Diese Anzeige wird in keinem Fall verriegelt.
- **PICKUP:** Zeigt an, dass eine Funktion angezogen ist. Diese Anzeige wird in keinem Fall verriegelt.

EREIGNISURSACHEN-ANZEIGEN:

Die LEDs zur Anzeige von Ereignissen werden durch Schutzfunktionen ein- oder ausgeschaltet, für deren betreffendes Ziel entweder „Aktiviert“ oder „Verriegelt“ ausgewählt ist. Ist die Einstellung einer Schutzfunktion „Aktiviert“, dann bleibt die zugehörige Ereignisursachen-LED so lange an, wie der mit dem Funktionen verknüpfte Operand aktiv ist. Ist die Einstellung einer Schutzfunktion „Verriegelt“, dann leuchtet die Ereignisursachen-LED auf, wenn der mit der Funktion verknüpfte Betätigungsoperand aktiv ist. Sie bleibt so lange an, bis die RESET-Taste an der Bedienfront gedrückt wird, nachdem der Operand zurückgesetzt wurde.

Alle Funktionen, die fehlerhafte Phasen unterscheiden können, lassen sich unabhängig an den LEDs für Phase L1, L2 oder L3 aus- oder einschalten. Dazu gehören Überstromschutz, Phasen-Unterspannungsschutz usw. Das heißt, dass die Betätigungsoperanden von Phase L1, L2 und L3 für einzelne Schutzfunktionen ODER-verknüpft sind, um LEDs für Phase L1, L2 oder L3 ein- oder auszuschalten.

- **VOLTAGE:** Zeigt an, dass Spannung beteiligt war
- **CURRENT:** Zeigt an, dass Strom beteiligt war
- **FREQUENCY:** Zeigt an, dass Frequenz beteiligt war
- **OTHER:** Zeigt an, dass eine zusammengesetzte Funktion beteiligt war
- **PHASE L1:** Zeigt an, dass Phase L1 beteiligt war
- **PHASE L2:** Zeigt an, dass Phase L2 beteiligt war
- **PHASE L3:** Zeigt an, dass Phase L3 beteiligt war
- **NEUTRAL/GROUND:** Zeigt an, dass Neutralleiter oder Erdung beteiligt war

PARAMETRIERBARE ANZEIGEN:

Das zweite und dritte Feld enthalten insgesamt 48 bernsteinfarbene LED-Anzeigen, deren Betrieb durch den Benutzer gesteuert wird. Das Feld ist zum Anbringen einer benutzerdefinierten Beschriftung neben jeder LED vorbereitet.

Die benutzerseitige Anpassung des LED Betriebs ist insbesondere in Installationen vorteilhaft, in denen andere Sprachen als Englisch zur Kommunikation mit den Bedienern verwendet wird. Die Einstellungen zum Programmieren der LEDs auf diesen Feldern werden im Abschnitt *Parametrierbare LEDs* von Kapitel 5 beschrieben.

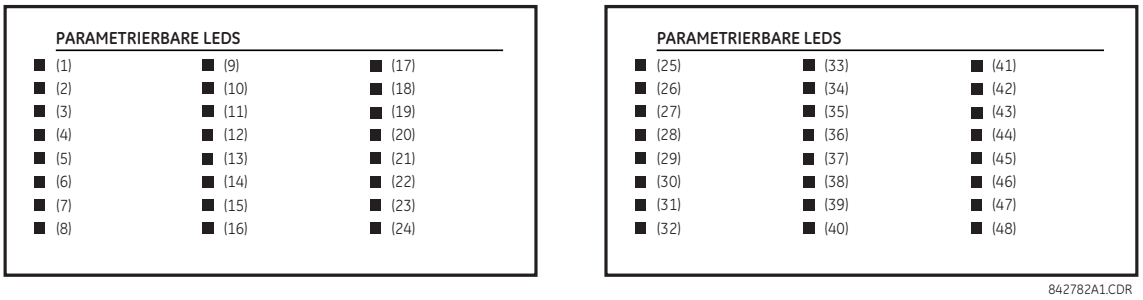


Abbildung 4–20: LED LEISTEN 2 UND 3 (INDEX-SCHABLONE)

STANDARDBESCHRIFTUNGEN FÜR LED LEISTE 2:

Die Standardbeschriftungen dienen dazu, folgende Funktionen darzustellen:

- **GRUPPE 1...6:** Die leuchtende GRUPPE ist die der aktive Parametersatz.

HINWEIS

Firmware-Versionen bis 2.9x unterstützen acht benutzerdefinierbare Parametersätze; Versionen ab 3.0x unterstützen sechs Parametersätze. Zur Erleichterung für Benutzer, die mit älteren Firmware-Versionen arbeiten, zeigt das Gerätbedienfeld acht Parametersätze an. Bitte beachten Sie, dass die LEDs trotz ihrer Standardbeschriftungen uneingeschränkt parametrierbar sind.

Das Schutzgerät wird mit einer Standardbeschriftung für die LED Leiste 2 ausgeliefert. Die LEDs sind allerdings nicht vorprogrammiert. Damit die LEDs den vorgedruckten Beschriftungen entsprechen, müssen ihre Einstellungen anhand der Beschreibung in Abschnitt *Parametrierbare LEDs* von Kapitel 5 gesetzt werden. Die LEDs sind frei parametrierbar. Die Standardbeschriftungen lassen sich bei beiden Feldern durch benutzerseitig gedruckte Beschriftungen ersetzen, wie im nachfolgenden Abschnitt beschrieben.

Abbildung 4–21: LED LEISTE 2 (STANDARDBESCHRIFTUNGEN)

4.3.3 BENUTZERDEFINIERTE KENNZEICHNUNG VON LEDS

a) ERWEITERTE BEDIENFRONT

Für das unten stehende Verfahren gelten diese Voraussetzungen:

- EnerVista UR Setup Software ist installiert und funktionsfähig
- Die M60 Einstellungen wurden in einer Einstellungsdatei gespeichert
- Die Beschriftungsvorlage für die M60 Bedienfront (GE Multilin Teilenummer 1006-0047) wurde von http://www.gedigitalenergy.com/products/support/ur/URLEDenhanced.doc heruntergeladen und gedruckt
- Messer mit kleiner Klinge

So erstellen Sie benutzerdefinierte LED-Beschriftungen für die erweiterte Bedienfront:

1. Rufen Sie die EnerVista UR Setup Software auf.

2. Wählen Sie den Punkt **Bedienfrontbericht** im unteren Bereich der Menüstruktur für die Einstellungsdatei aus. Das Fenster Bedienfrontbericht wird angezeigt.

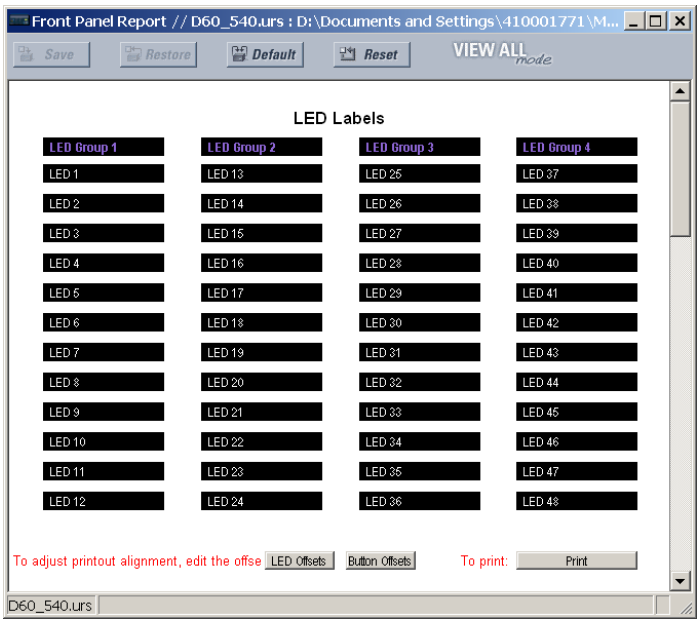


Abbildung 4–22: LED ÜBERSICHTSBILD

3. Geben Sie den Beschriftungstext, der neben jeder LED und über jedem parametrierbaren Funktionstasten angezeigt werden soll, in die vorgesehenen Felder ein.
4. Legen Sie den M60 Bedienfrontbeschriftungs-Vorlagenbogen in einen Drucker ein, und betätigen Sie die Schaltfläche **Drucken** im Fenster LED Übersicht.
5. Falten Sie nach dem Drucken den Bogen entlang der perforierten Linien, und lösen Sie die Beschriftungen heraus.
6. Nehmen Sie das M60 Tool zum Einsetzen der Beschriftungen aus der Verpackung, und biegen Sie die Laschen anhand der unten stehenden Beschreibung. Diese Laschen dienen zum Entfernen der standardmäßigen und benutzerdefinierten LED-Beschriftungen.

HINWEIS

Das Werkzeug ist unbedingt GENAU wie unten gezeigt zu verwenden, sodass die bedruckte Seite, welche die GE Teilenummer enthält, zum Benutzer zeigt.

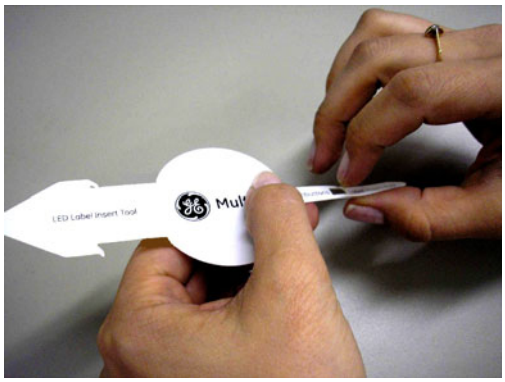
Das mit jedem M60 ausgelieferte Beschriftungspaket enthält die drei unten gezeigten Standardbeschriftungen, den Vorlagenbogen für benutzerdefinierte Beschriftungen und das Werkzeug zum Herausnehmen der Beschriftung.

Falls die Standardbeschriftungen für Ihre Anwendung geeignet sind, legen Sie diese in die zugehörigen Steckplätze ein und programmieren Sie die LEDs mit den entsprechenden Funktionen. Wenn Sie benutzerspezifische Beschriftungen benötigen, befolgen Sie die unten stehenden Verfahren zum Herausnehmen der Originalbeschriftungen und Einsetzen der neuen Beschriftungen.

Die folgende Anleitung beschreibt das Festlegen und Verwenden des Werkzeugs zum Entfernen der Beschriftung.

1. Biegen Sie die Laschen am linken Ende des Werkzeugs nach oben, wie nachfolgend gezeigt.

2. Biegen Sie die Lasche in der Mitte des Werkzeugendes wie nachfolgend gezeigt.



Die nachfolgende Anleitung beschreibt das Herausnehmen der LED-Beschriftungen aus der erweiterten Bedienfront des M60 und das Einsetzen benutzerdefinierter Beschriftungen.

1. Heben Sie die LED-Beschriftung mit dem Messer an und schieben Sie das Beschriftungswerkzeug darunter. Die gebogenen Laschen müssen vom Schutzgerät weg zeigen.

2. Schieben Sie das Beschriftungswerkzeug unter die LED-Beschriftung, bis die Laschen herausspringen, wie unten dargestellt. Damit wird das Beschriftungswerkzeug an der LED-Beschriftung befestigt.

3. Entnehmen Sie das Werkzeug mit der gegriffenen LED-Beschriftung wie unten gezeigt.

4. Schieben Sie die neue LED-Beschriftung in die Vertiefung, bis der Text richtig an den LEDs ausgerichtet ist, wie unten gezeigt.

Die nachfolgende Anleitung beschreibt das Herausnehmen der Beschriftungen für die parametrierbaren Funktionstasten aus der erweiterten Bedienfront des M60 und das Einsetzen der benutzerspezifischen Beschriftungen.

1. Heben Sie die Funktionstasten-Beschriftung mit dem Messer an und schieben Sie das Ende des Beschriftungswerkzeugs darunter. Die gebogene Lasche muss vom Gerät weg zeigen.

2. Schieben Sie das Beschriftungswerkzeug unter die Beschriftung der parametrierbaren Funktionstaste, bis die Laschen herausspringen, wie unten dargestellt. Damit wird das Beschriftungswerkzeug an der Beschriftung für die parametrierbaren Funktionstasten befestigt.

3. Ziehen Sie das Werkzeug und die daran befestigte Beschriftung der parametrierbaren Funktionstasten heraus wie unten dargestellt.

4. Schieben Sie die neue Beschriftung für die parametrierbaren Funktionstasten in die Vertiefung, bis der Text richtig an den Funktionstasten ausgerichtet ist, wie unten gezeigt.

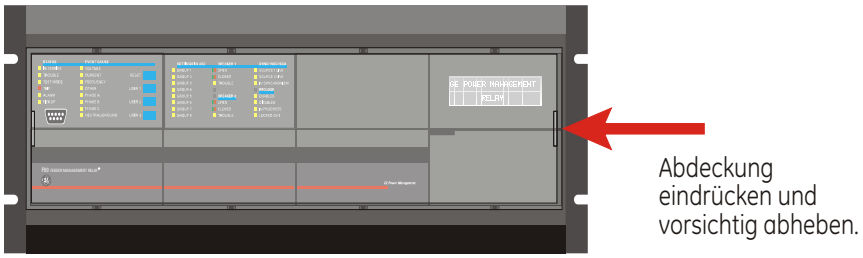
b) STANDARDBEDIENFRONT

Das benutzerspezifische Beschriften eines reinen LED-Feldes erfolgt über eine Microsoft Word-Datei, die unter der folgenden URL verfügbar ist:

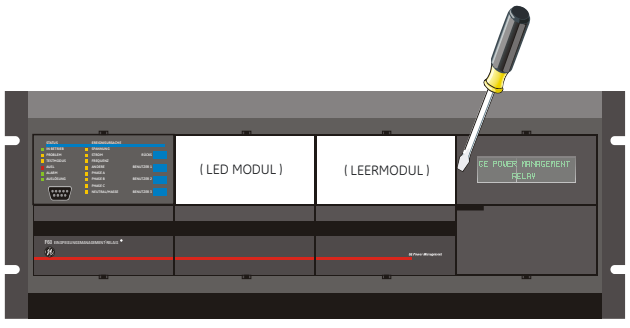
http://www.gedigitalenergy.com/products/support/ur/GET-8494A.doc

Diese Datei enthält Vorlagen und Anleitungen zum Erstellen der entsprechenden Beschriftungen für die LED-Leiste. Die nachfolgenden Verfahren sind in der herunterladbaren Datei enthalten. Die Feldvorlagen enthalten die relativen LED-Positionen und positionierte Beispielfelder (x) zum Bearbeiten von Text. Die nachfolgende Beschreibung zeigt, wie sich die benutzerdefinierte Feldbeschriftung installieren/deinstallieren lässt.

1. Nehmen Sie die aus durchsichtigem Lexan bestehende Frontabdeckung ab (GE Multilin Teilenummer: 1501-0014).



2. Drücken Sie das LED-Modul und/oder das Leermodul mit einem Schraubendreher wie unten gezeigt heraus. Achten Sie darauf, die Kunststoffabdeckungen nicht zu beschädigen.



3. Setzen Sie die linke Seite des benutzerspezifischen Moduls wieder in den Bedienfrontrahmen ein, und rasten Sie dann die rechte Seite ein.
4. Setzen Sie die Frontabdeckung aus Klarsicht-Lexan wieder auf.

Die nachfolgenden Gegenstände werden zum Anpassen des M60 Anzeigemoduls benötigt:

- Schwarzweiß- oder Farbdrucker (Farbe bevorzugt)
- Software Microsoft Word 97 oder höher zum Bearbeiten der Vorlage
- Jeweils 1: weißes Papier 8,5 x 11 Zoll, Cuttermesser, Lineal, benutzerspezifisches Anzeigemodul (GE Multilin Teilenummer: 1516-0069) und eine benutzerspezifische Modulabdeckung (GE Multilin Teilenummer: 1502-0015)

Die benutzerspezifische Anpassung des M60 Anzeigemoduls wird nachfolgend beschrieben:

1. Öffnen Sie die Vorlage zur Anpassung der LED-Leiste mit Microsoft Word. Geben Sie den gewünschten Test anstelle der Platzhalter **LED x** der Vorlage(n) ein. Löschen Sie nicht benutzte Platzhalter nach Bedarf.
2. Speichern Sie danach die Word-Datei auf Ihrem Computer für zukünftige Verwendung.
3. Drucken Sie die Vorlage(n) auf einem lokalen Drucker aus.
4. Schneiden Sie vom Ausdruck mithilfe der Schnittmarkierungen die Hintergrundvorlage aus den drei Fenstern aus.
5. Bringen Sie die Hintergrundschablone auf dem benutzerspezifischen Anzeigemodul (GE Multilin Teilenummer: 1513-0069) an, und rasten Sie die durchsichtige benutzerspezifische Modulabdeckung (GE Multilin Teilenummer: 1502-0015) darüber und über die Schablonen ein.

4.3.4 DISPLAY

Alle Meldungen werden auf einer hintergrundbeleuchteten Flüssigkristallanzeige (LCD) ausgegeben, die auch unter schlechten Lichtverhältnissen ablesbar ist. Wenn das Tastenfeld und die Anzeige nicht aktiv verwendet werden, enthält die Anzeige standardmäßig benutzerdefinierte Meldungen. Eine von einem Ereignis hoher Priorität ausgelöste Meldung überschreibt automatisch die Standardmeldung und wird auf der Anzeige sichtbar.

4.3.5 TASTENFELD

Anzeigemeldungen sind in Seiten unter den folgenden Überschriften organisiert: Istwerte, Einstellungen, Befehle und Ereignismeldung. Die MENU-Taste navigiert durch diese Seiten. Jede Überschriftenseite ist weiter in logische Untergruppen untergliedert.

Die MESSAGE-Tasten navigieren durch die Untergruppen. Die VALUE-Tasten dienen im Programmiermodus zum schrittweisen Erhöhen oder Erniedrigen von numerischen Einstellwerten. Im Textbearbeitungsmodus ermöglichen diese Tasten auch das Blättern durch alphanumerische Werte. Alternativ können Werte mit dem numerischen Tastenfeld eingegeben werden.

Die Dezimaltaste dient im Textbearbeitungsmodus zum Initiieren und Wechseln zum nächsten Buchstaben oder zum Eingeben eines Dezimalpunkts.

Mit der Funktionstaste HELP können jederzeit kontextbezogene Hilfemitteilungen abgerufen werden.

Die Funktionstaste ENTER speichert geänderte Einstellwerte.

Tippen Sie bei der Eingabe einer IP-Adresse an der Bedienfront zunächst die erste Zahlengruppe ein, und drücken Sie anschließend die •-Taste für die Dezimalstelle. Beispiel: Für 127.0.0.1 drücken Sie 127, danach • gefolgt von 0, anschließend wieder •, dann 0, darauf • und schließlich 1. Wenn Sie fertig sind, speichern Sie die Adresse durch Drücken der Funktionstaste ENTER.

a) EINFÜHRUNG

Das M60 kann mit assoziierten Leistungsschaltern verknüpft werden. In vielen Fällen überwacht die Anwendung den Zustand des Leistungsschalters, der gemeinsam mit einer Störungsanzeige für den Leistungsschalter an den LED-Kontrollleuchten der Bedienfront angezeigt werden kann. Leistungsschalter-Operationen können manuell über das Tastenfeld der Bedienfront oder automatisch über einen FlexLogic-Operanden eingeleitet werden. Es steht eine Einstellung zur Verfügung, die es ermöglicht, jedem einzelnen Leistungsschalter einen Namen zuzuweisen. Dieser vom Benutzer zugewiesene Name wird bei der Anzeige entsprechender Ereignismeldungen verwendet. Diese Funktionsmerkmale werden für zwei Leistungsschalter zur Verfügung gestellt; der Benutzer kann nur die für einen einzelnen Leistungsschalter relevanten Komponenten des Designs nutzen. Dabei muss es sich um Leistungsschalter 1 handeln.

Für die folgende Erläuterung wird davon ausgegangen, dass die Einstellung **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ LEISTUNGSSCHALTER ⇨ LEISTUNGSSCHALTER 1(2) ⇨ LEISTUNGSSCHALTERFUNKTION** für jeden einzelnen Leistungsschalter auf „Aktiviert“ gesetzt ist.

b) AUSWAHL DES STEUERUNGSMODUS UND ÜBERWACHUNG

Manche Installationen erfordern möglicherweise, dass ein Leistungsschalter entsprechend einer Einstellung im dreipoligen Modus oder im ein- und im dreipoligen Modus betrieben wird. Ist der dreipolige Modus ausgewählt, überwacht ein einzelner Eingang die Offen- oder Geschlossen-Stellung des Leistungsschalters. Ist der einpolige Modus ausgewählt, muss der Zustand aller drei Leistungsschalterpole in das Gerät eingespeist werden. Diese Eingänge müssen miteinander übereinstimmen, um die Stellung des Leistungsschalters anzugeben.

Für die folgende Erläuterung wird davon ausgegangen, dass die Einstellung **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ LEISTUNGSSCHALTER ⇨ LEISTUNGSSCHALTER 1(2) ⇨⇩ LEISTUNGSSCHALTER-DRUCKTASTENSTEUERUNG** für jeden einzelnen Leistungsschalter auf „Aktiviert“ gesetzt ist.

c) STEUERUNG ÜBER FRONTPLATTE (BENUTZERTASTE)

Nach Ablauf des 30-Minuten-Intervalls, innerhalb dessen nach Eingabe eines korrekten Befehlspassworts der Zugriff auf die Befehlsfunktionen zulässig ist, kann der Benutzer keine Leistungsschalter über das Tastenfeld öffnen oder schließen. Die nachfolgenden Erläuterungen beginnen ausgehend von dem Zustand „Nicht zulässig“.

d) STEUERUNG VON ZWEI LEISTUNGSSCHALTERN

Für die folgende exemplarische Einrichtung repräsentiert das Feld **(Name)** einen benutzerprogrammierten Variablennamen.

Für diese Anwendung (nachstehend abgebildete Einrichtung) ist das Gerät an die beiden Leistungsschalter 1 und 2 angeschlossen und entsprechend programmiert. Die Taste USER 1 übernimmt die Auswahl des mithilfe der Tasten USER 2 und USER 3 zu schaltenden Leistungsschalters. Die Taste USER 2 dient zum manuellen Schließen des Leistungsschalters, die Taste USER 3 zum manuellen Öffnen des Leistungsschalters.

BEFEHLSPASSWORT EINGEBEN	Diese Meldung erscheint, wenn eine der Funktionstasten USER 1, USER 2 oder USER 3 gedrückt wird und ein **BEFEHLSPASSWORT** erforderlich ist, d. h., wenn **BEFEHLSPASSWORT** aktiviert ist und innerhalb der letzten 30 Minuten keine Befehle gegeben wurden.
BEN. 1 um Leistungssch. auszuwählen	Diese Meldung erscheint, wenn das korrekte Passwort eingegeben wurde oder keine Passworteingabe erforderlich ist. Diese Meldung wird für 30 Sekunden angezeigt, höchstens jedoch so lange, bis die Taste USER 1 erneut gedrückt wurde.
BKR1-(Name) AUSGEWÄHLT BEN. 2=SCH/BEN. 3=ÖFF	Diese Meldung wird angezeigt, wenn die Taste USER 1 zum zweiten Mal gedrückt wurde. In diesem Zustand können innerhalb von 30 Sekunden drei verschiedene Aktionen (siehe nachstehende Punkte **1**, **2** und **3**) durchgeführt werden:
(1)	
BEN 2 AUS/AN um BKR1-(Name) zu schl.	Wird die Taste USER 2 gedrückt, erscheint für 20 Sekunden diese Meldung. Wird die Taste USER 2 innerhalb dieser Zeit erneut gedrückt, wird ein Signal generiert, das so programmiert werden kann, dass es ein Ausgangskontakts schaltet, das wiederum Leistungsschalter 1 schließt.
(2)	
BEN 3 AUS/AN um BKR1-(Name) zu öff.	Wird die Taste USER 3 gedrückt, erscheint für 20 Sekunden diese Meldung. Wird die Taste USER 3 innerhalb dieser Zeit erneut gedrückt, wird ein Signal generiert, das so programmiert werden kann, dass es ein Ausgangskontakts schaltet, das wiederum Leistungsschalter 1 öffnet.
(3)	
BKR2-(Name) AUSGEWÄHLT BEN. 2=SCH/BEN. 3=ÖFF	Wird in diesem Zustand die Taste USER 1 gedrückt, erscheint diese Meldung und weist darauf hin, dass ein anderer Leistungsschalter ausgewählt wurde. In diesem Zustand können drei verschiedene Aktionen (siehe Punkte **1**, **2** und **3**) durchgeführt werden. Durch wiederholtes Drücken der Taste USER 1 wird zwischen den beiden verfügbaren Leistungsschaltern hin und her gewechselt. Wird zu einem beliebigen Zeitpunkt eine andere Taste als USER 1, USER 2 oder USER 3 gedrückt, wird die Leistungschaltersteuerungsfunktion abgebrochen.

e) STEUERUNG EINES LEISTUNGSSCHALTERS

Für diese Anwendung ist das Gerät nur an Leistungsschalter 1 angeschlossen und entsprechend programmiert. Bei dieser Anwendung erfolgt die Bedienung auf die gleiche Weise wie zuvor für zwei Leistungsschalter beschrieben.

4.3.7 MENÜS

a) NAVIGATION

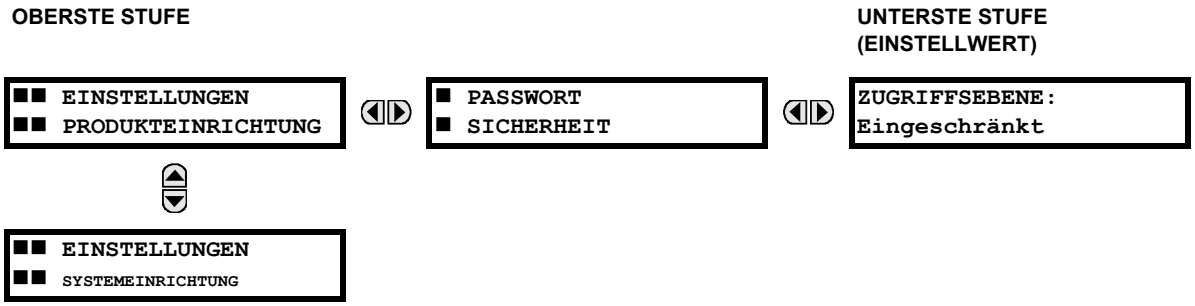
Drücken Sie die Taste MENU, um die gewünschte übergeordnete Anzeigeseite (Menü oberster Ebene) auszuwählen. Der Kopfzeilentitel wird kurzzeitig angezeigt, von einer Menü-Funktion der übergeordneten Anzeigeseite. Nach jedem Druck der MENU-Taste wird durch die folgenden übergeordneten Hauptseiten geblättert:

- Istwerte
- Einstellungen
- Befehle
- Ereignismeldungen
- Benutzeranzeigen (sofern aktiviert)

b) HIERARCHIE

Die Meldungen zu Einstellwerten und Istwerten sind hierarchisch angeordnet. Die übergeordneten Anzeigeseiten sind durch doppelte Scrollbarzeichen (■■) gekennzeichnet, die untergeordneten Anzeigeseiten hingegen durch ein einzelnes Scrollbarzeichen (■). Die übergeordneten Anzeigeseiten repräsentieren die höchste Stufe der Hierarchie, die untergeordneten Anzeigeseiten rangieren eine Stufe niedriger. Die Tasten „MESSAGE AUF“ und „MESSAGE AB“ ermöglichen die Navigation innerhalb einer Gruppe von übergeordneten Anzeigeseiten, untergeordneten Anzeigeseiten, Einstellwerten und

Istwerten. Wird die Taste „MESSAGE RECHTS“ in einer übergeordneten Anzeigeseite gedrückt gehalten, werden spezifische Informationen zur Kategorie der Anzeigeseite angezeigt. Wird im umgekehrten Fall bei der Anzeige eines Einstellwerts oder eines Istwerts die Taste „MESSAGE LINKS“ gedrückt gehalten, wechselt die Anzeige zur übergeordneten Anzeigeseite zurück.



c) BEISPIEL FÜR DIE MENÜFÜHRUNG

ISTWERTE STATUS	Drücken Sie die MENU-Taste, bis die Kopfzeile für die erste Istwerte-Seite erscheint. Diese Seite enthält Statusinformationen zum System und zum Schutzgerät. Drücken Sie wiederholt die Tasten MESSAGE, um die anderen Istwerte-Kopfzeilen anzuzeigen.
⇩	
EINSTELLUNGEN PRODUKTEINRICHTUNG	Drücken Sie die MENU-Taste, bis die Kopfzeile für die erste Seite mit Einstellungen erscheint. Diese Seite enthält die für die Konfiguration des Schutzgerätes verwendeten Einstellungen.
⇩	
EINSTELLUNGEN SYSTEMEINRICHTUNG	Drücken Sie die Taste „MESSAGE AB“, um zur nächsten Einstellungen-Seite zu gelangen. Diese Seite enthält Einstellungen für die Systemeinrichtung. Drücken Sie wiederholt die Tasten „MESSAGE AUF“ und „MESSAGE AB“, um die anderen Einstellungen-Kopfzeilen anzuzeigen und dann zur Kopfzeile der ersten Einstellungen-Seite zurückzukehren.
⇩	
PASSWORT SICHERHEIT	Drücken Sie ausgehend von der Kopfzeile der ersten Einstellungen-Seite (Produkteinrichtung) einmal die Taste „MESSAGE RECHTS“, um die erste untergeordnete Kopfzeile (Passwortsicherheit) anzuzeigen.
⇩	
ZUGRIFFSEBENE: Eingeschränkt	Drücken Sie erneut die Taste „MESSAGE RECHTS“, um zur ersten Einstellung für die Passwortsicherheit zu gelangen. Bei wiederholtem Drücken der Taste „MESSAGE AB“ werden die restlichen Einstellungsmeldungen für diese untergeordnete Kopfzeile angezeigt.
⇩	
PASSWORT SICHERHEIT	Drücken Sie einmal die Taste „MESSAGE LINKS“, um zur Meldung der ersten untergeordneten Kopfzeile zurückzugelangen.
⇩	
ANZEIGE- EIGENSCHAFTEN	Durch Drücken der Taste „MESSAGE AB“ wird die zweite mit der Kopfzeile „Produkteinrichtung“ assoziierte untergeordnete Einstellungen-Kopfzeile angezeigt.
⇩	
EREIGNISMELDUNG ZEIT: 1,0 s	Drücken Sie erneut die Taste „MESSAGE RECHTS“, um zur ersten Einstellung für die Anzeige-Eigenschaften zu gelangen.
⇩	
STANDARDMELDUNG INTENSITÄT: 25%	Um die restlichen mit der untergeordneten Kopfzeile „Anzeige-Eigenschaften“ assoziierten Einstellungen anzuzeigen, drücken Sie wiederholt die Taste „MESSAGE AB“. Die letzte Meldung erscheint wie abgebildet.

a) EINGABE NUMERISCHER DATEN

Zu jeder numerischen Einstellung gehören ein Minimum, ein Maximum und ein Inkrementwert. Diese Parameter bestimmen, welche Werte für eine Einstellung zulässig sind.

```
EREIGNISMELDUNG
ZEIT:  1,0 s
```

⇩

```
MINIMUM:   0,5
MAXIMUM:  10,0
```

Wählen Sie beispielsweise die Einstellung **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ANZEIGE-EIGENSCHAFTEN ⇨ EREIGNISMELDUNG ZEIT** aus.

Drücken Sie die Taste HELP, um die Werte für Minimum und Maximum anzuzeigen. Drücken Sie erneut die Taste HELP, um die nächste kontextbezogene Hilfemitteilung anzuzeigen.

Für das Bearbeiten und Speichern eines numerischen Einstellwerts stehen zwei Methoden zur Verfügung.

- **0 bis 9 und Dezimalpunkt:** Das numerische Tastenfeld des Schutzgerätes funktioniert auf dieselbe Weise wie das eines beliebigen elektronischen Taschenrechners. Eine Zahl wird Ziffer für Ziffer eingegeben. Die am weitesten links stehende Ziffer wird zuerst, die am weitesten rechts stehende Ziffer wird zuletzt eingegeben. Bei Betätigung der Taste „MESSAGE LINKS“ oder der Taste ESCAPE erscheint wieder der ursprüngliche Wert in der Anzeige.
- **Tasten VALUE:** Die Taste „VALUE AUF“ erhöht den angezeigten Wert um den Schrittwert, sofern es sich bei dem angezeigten Wert nicht um den maximal zulässigen Wert handelt. Handelt es sich bei dem angezeigten Wert um den maximal zulässigen Wert, wird der angezeigte Wert bei Betätigung der Taste „VALUE AUF“ auf den minimal zulässigen Wert gesetzt. Die Erhöhung des angezeigten Werts bei erneuter Betätigung der Taste wird bei diesem Wert fortgesetzt. Die Taste „VALUE AB“ vermindert den angezeigten Wert um den Schrittwert, sofern es sich bei dem angezeigten Wert nicht um den minimal zulässigen Wert handelt. Handelt es sich bei dem angezeigten Wert um den minimal zulässigen Wert, wird der angezeigte Wert bei Betätigung der Taste „VALUE AB“ auf den maximal zulässigen Wert gesetzt. Die Verminderung des angezeigten Werts bei erneuter Betätigung der Taste wird bei diesem Wert fortgesetzt.

```
EREIGNISMELDUNG
ZEIT:  2,5 s
```

⇩

```
NEUE EINSTELLUNGEN
GESPEICHERT
```

Setzen Sie als Übung die Ereignismeldungszeit auf 2,5 Sekunden. Drücken Sie die entsprechenden numerischen Tasten in der Reihenfolge „2 . 5“. Die Anzeigemeldung ändert sich bei der Eingabe der Ziffern.

Solange die Taste ENTER nicht gedrückt wird, werden an Einstellungen vorgenommene Änderungen vom Schutzgerät nicht registriert. Drücken Sie daher die Taste ENTER, um den neuen Wert zu speichern. Als Bestätigung für den Speichervorgang erscheint kurzzeitig diese Ereignismeldung. Numerische Werte mit Dezimalstellen werden abgerundet, wenn mehr Dezimalstellen als zulässig (siehe Schrittwert) eingegeben werden.

b) EINGABE VON AUFZÄHLUNGSDATEN

Aufzählungseinstellungen besitzen Datenwerte, die Bestandteil einer Menge sind, deren Funktionen explizit durch einen Namen definiert sind. Eine Menge besteht aus zwei oder mehr Funktionen.

```
ZUGRIFFSEBENE:
Eingeschränkt
```

Beispielsweise sind für die Einstellung **ZUGRIFFSEBENE** die Auswahlmöglichkeiten „Eingeschränkt“, „Befehl“, „Einstellung“ und „Werkswartung“ verfügbar.

Die Änderung eines Werts vom Typ Aufzählung erfolgt unter Verwendung der Tasten VALUE. Die Taste „VALUE AUF“ zeigt die jeweils nächste Auswahl, die Taste „VALUE AB“ die jeweils vorherige Auswahl an.

```
ZUGRIFFSEBENE:
Einstellung
```

⇩

```
NEUE EINSTELLUNGEN
GESPEICHERT
```

Ist die **ZUGRIFFSEBENE** „Einstellung“ erforderlich, so drücken Sie die Tasten VALUE, bis die richtige Auswahl angezeigt wird. Mit der Taste HELP können jederzeit kontextbezogene Hilfemitteilungen abgerufen werden.

Solange die Taste ENTER nicht gedrückt wird, werden Änderungen vom Gerät nicht registriert. Durch Drücken der Taste ENTER wird der neue Wert gespeichert. Als Bestätigung für den Speichervorgang erscheint kurzzeitig diese Ereignismeldung.

c) EINGABE VON ALPHANUMERISCHEM TEXT

Text-Einstellungen besitzen Datenwerte von konstanter Länge, wobei die einzelnen Zeichen durch den Benutzer beliebig eingestellt werden können. Hierfür stehen Großbuchstaben, Kleinbuchstaben, Ziffern und eine Auswahl von Sonderzeichen zur Verfügung.

Textmeldungen können an verschiedenen Stellen programmiert werden, um eine Anpassung des Gerätes an spezifische Anwendungsfälle zu ermöglichen. Ein Beispiel hierfür ist der Meldungen-Notizblock. Gehen Sie zur Eingabe alphanumerischer Textmeldungen wie im Folgenden beschrieben vor.

Ein Beispiel: Eingabe des Texts „Trenner #1“.

1. Drücken Sie den Dezimalpunkt, um in den Textbearbeitungsmodus zu wechseln.
2. Drücken Sie wiederholt die Tasten VALUE, bis der Buchstabe „T“ angezeigt wird. Drücken Sie erneut die Dezimaltaste, um den Cursor auf die nächste Position zu bringen.
3. Wiederholen Sie Schritt 2 für die restlichen Zeichen: R,E,N,N,E,R, ,#,1.
4. Drücken Sie die Taste ENTER, um den Text zu speichern.
5. Sollten Sie Probleme welcher Art auch immer haben, drücken Sie die Taste HELP, um die kontextbezogene Hilfe anzuzeigen. Ereignismeldungen werden der Reihe nach für jeweils ein paar Sekunden angezeigt. Durch Drücken der Taste HELP erfahren Sie, wie Sie bei der Eingabe von Textmeldungen neue Werte bearbeiten und speichern.

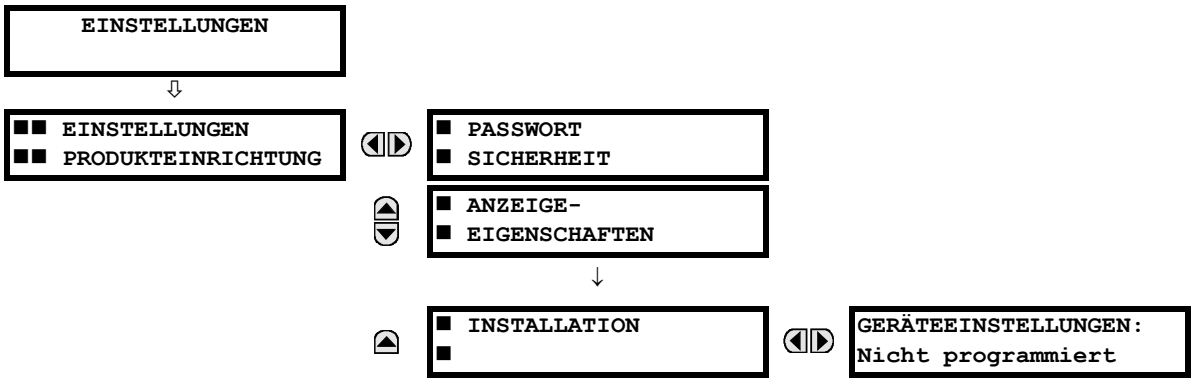
d) AKTIVIERUNG DES SCHUTZGERÄTES

GERÄTEEINSTELLUNGEN: Nicht programmiert

Wenn das Schutzgerät hochfährt, leuchtet die TROUBLE LED, die IN SERVICE LED ist aus, und diese Meldung wird angezeigt, um darauf hinzuweisen, dass sich das Schutzgerät im Zustand „Nicht programmiert“ befindet und dass die Ausgangsgerätkontakte zum Schutz vor der Installation eines Schutzgerätes, dessen Einstellungen noch nicht eingegeben wurden, gesperrt sind. Diese Meldung bleibt angezeigt, bis das Gerät explizit in den Zustand „Programmiert“ versetzt wird.

Zum Ändern der **GERÄTEEINSTELLUNG:** „Nicht programmiert“ in die Einstellung „Programmed“ wie folgt verfahren:

1. Drücken Sie die MENU-Funktionstaste, und halten Sie sie gedrückt, bis die Kopfzeile **EINSTELLUNGEN** kurz angezeigt wird und anschließend im Display die Meldung **PRODUKTEINRICHTUNG** erscheint.
2. Drücken Sie wiederholt die Funktionstaste „MESSAGE RECHTS“, bis im Display die Meldung **PASSWORTSICHERHEIT** erscheint.
3. Drücken Sie wiederholt die Funktionstaste „MESSAGE AB“, bis im Display die Meldung **INSTALLATION** erscheint.
4. Drücken Sie wiederholt die Funktionstaste „MESSAGE RECHTS“, bis die Meldung **GERÄTEEINSTELLUNGEN: Not Programmed** angezeigt wird.



5. Wenn die Meldung **GERÄTEEINSTELLUNG: Not Programmed** im Display angezeigt wird, ändern Sie die Auswahl über die VALUE-Tasten auf „Programmiert“.
6. Drücken Sie die Funktionstaste ENTER.

GERÄTEEINSTELLUNGEN: Nicht programmiert	GERÄTEEINSTELLUNG: Programmiert	NEUE EINST GESPEICHERT

7. Sobald die Meldung NEUE EINST. GESPEICHERT erscheint, befindet sich das Gerät im Zustand „Programmiert“ und die IN SERVICE LED leuchtet auf.

e) EINGABE DER ERSTEN PASSWÖRTER

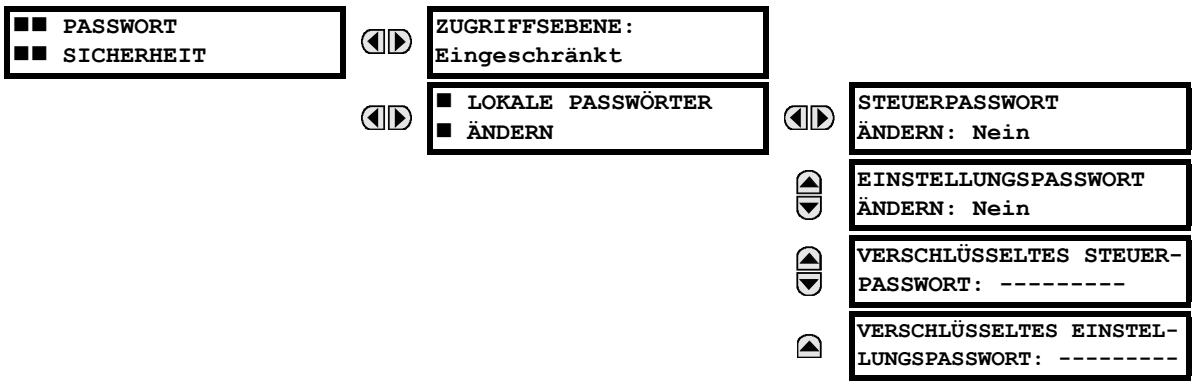
Die Informationen in diesem Abschnitt befassen sich mit der Passwortsicherheit. Informationen über das Setzen oder Ändern des CyberSentry-Passworts finden Sie im nächsten Kapitel im Abschnitt Einstellungen > Produkteinrichtung > Sicherheit > CyberSentry.

Das M60 unterstützt die Passworteingabe über eine lokale oder eine Fernverbindung.

Unter „Lokale Verbindung“ fällt jeglicher Zugriff auf die Einstellungen oder Befehle über die Bedienfront-Schnittstellen. Dazu gehören die Eingabe über das Tastenfeld oder die Übermittlung über den RS232-Anschluss an der Bedienfront gleichermaßen. Unter „Fernverbindung“ fällt jeglicher Zugriff auf die Einstellungen oder Befehle über die rückwärtigen Kommunikationsschnittstellen. Dazu gehören sowohl Ethernet- als auch RS485-Verbindungen. Veränderungen jeglicher Art an den lokalen oder an den Fern-Passwörtern aktivieren diese Funktionalität.

Zur Eingabe des Einstellungs- (oder des Befehls-)Passworts wie folgt vorgehen:

1. Drücken Sie die MENU-Funktionstaste, und halten Sie sie gedrückt, bis die Kopfzeile **EINSTELLUNGEN** kurz angezeigt wird und anschließend im Display die Meldung **PRODUKTEINRICHTUNG** erscheint.
2. Drücken Sie wiederholt die Funktionstaste „MESSAGE RECHTS“, bis im Display die Meldung **| ZUGRIFFSEBENE** erscheint.
3. Drücken Sie wiederholt die Funktionstaste „MESSAGE AB“, bis im Display die Meldung **ÄNDERN LOKALE PASSWÖRTER** erscheint.
4. Drücken Sie wiederholt die Funktionstaste „MESSAGE RECHTS“, bis im Display eine der Meldungen **ÄNDERN EINSTELLUNGSPASSWORT** oder **ÄNDERN STEUERPASSWORT** erscheint.



5. Nachdem im Display die Meldung **... PASSWORT ÄNDERN:** erschienen ist, drücken Sie die Funktionstaste „VALUE AUF“ oder „VALUE AB“, um die Auswahl in „Ja“ zu ändern.
6. Drücken Sie die Funktionstaste ENTER, und das Display fordert Sie auf: **NEUES PASSWORT EINGEBEN**.
7. Geben Sie ein numerisches Passwort (bis zu zehn Zeichen) ein, und drücken Sie die Funktionstaste ENTER.

8. Wenn die Meldung **NEUES PASSWORT PRÜFEN** angezeigt wird, geben Sie das neue Passwort erneut ein, und drücken Sie die Funktionstaste ENTER.

```
EINSTELLUNGSPASSWORT
ÄNDERN: Nein
```

```
EINSTELLUNGSPASSWORT
ÄNDERN: Ja
```

```
NEUES PASSWORT
EINGEBEN: ##########
```

```
NEUES PASSWORT
PRÜFEN: ##########
```

```
NEUES PASSWORT
GESPEICHERT
```

9. Sobald die Meldung **NEUES PASSWORT GESPEICHERT** erscheint, ist Ihr neues Einstellungs- (oder Befehls-) Passwort aktiv.

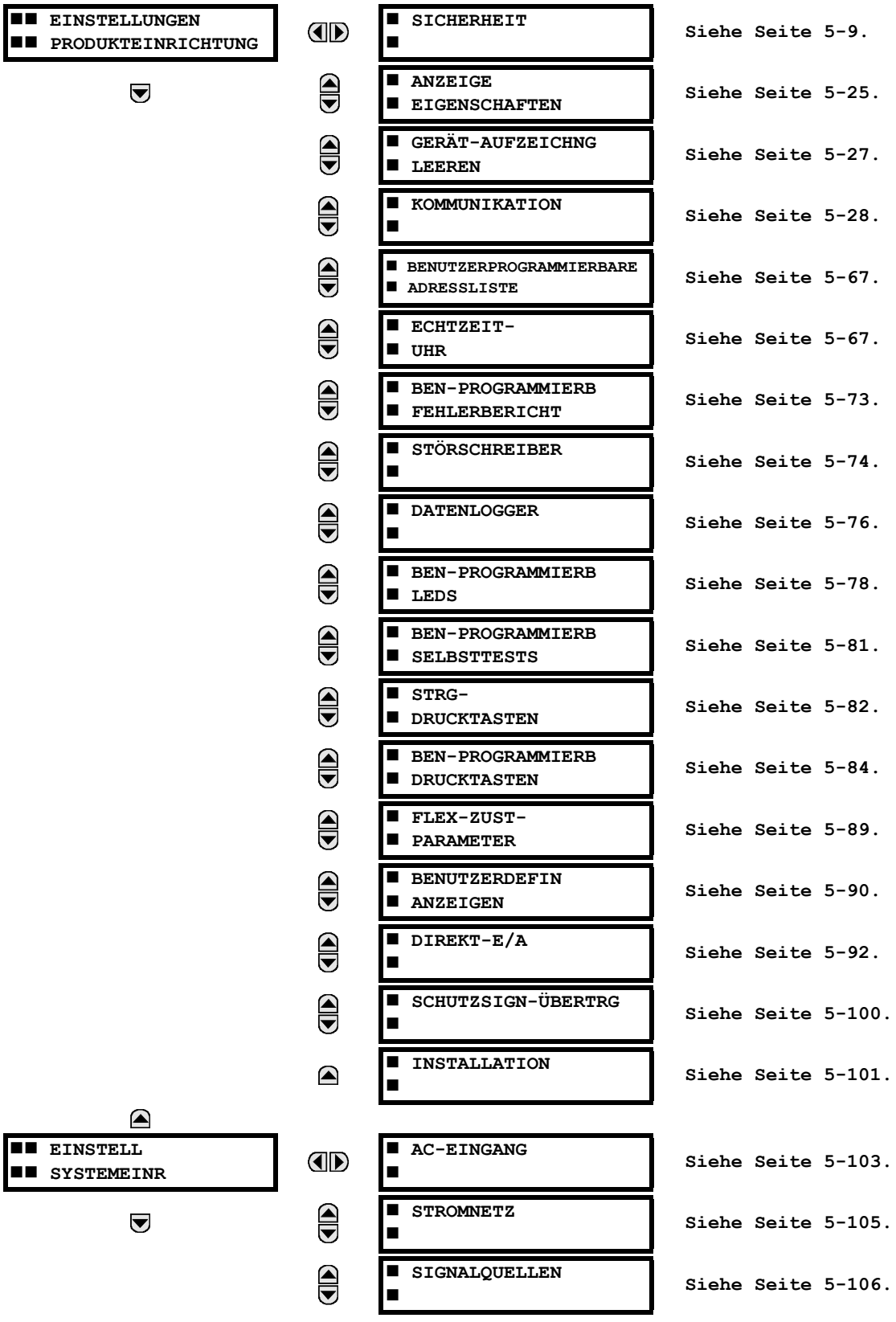
f) ÄNDERN DES VORHANDENEN PASSWORTS

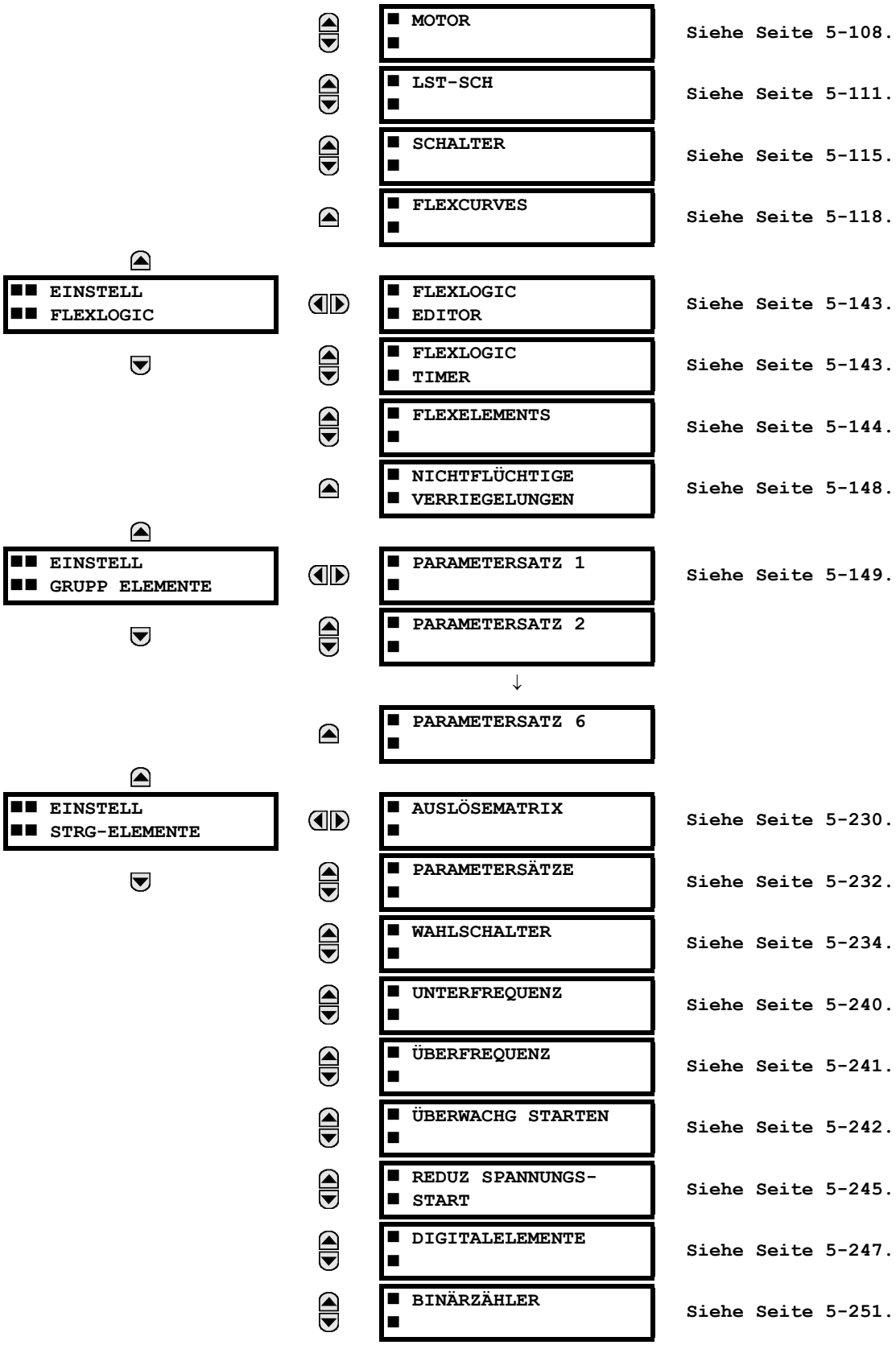
Zum Ändern eines bestehenden Passworts folgen Sie bitte den vorigen Anweisungen mit folgender Ausnahme. Eine Meldung fordert Sie auf, das bestehende Passwort (für jede Sicherheitsebene) einzugeben, bevor ein neues Passwort eingegeben werden kann.

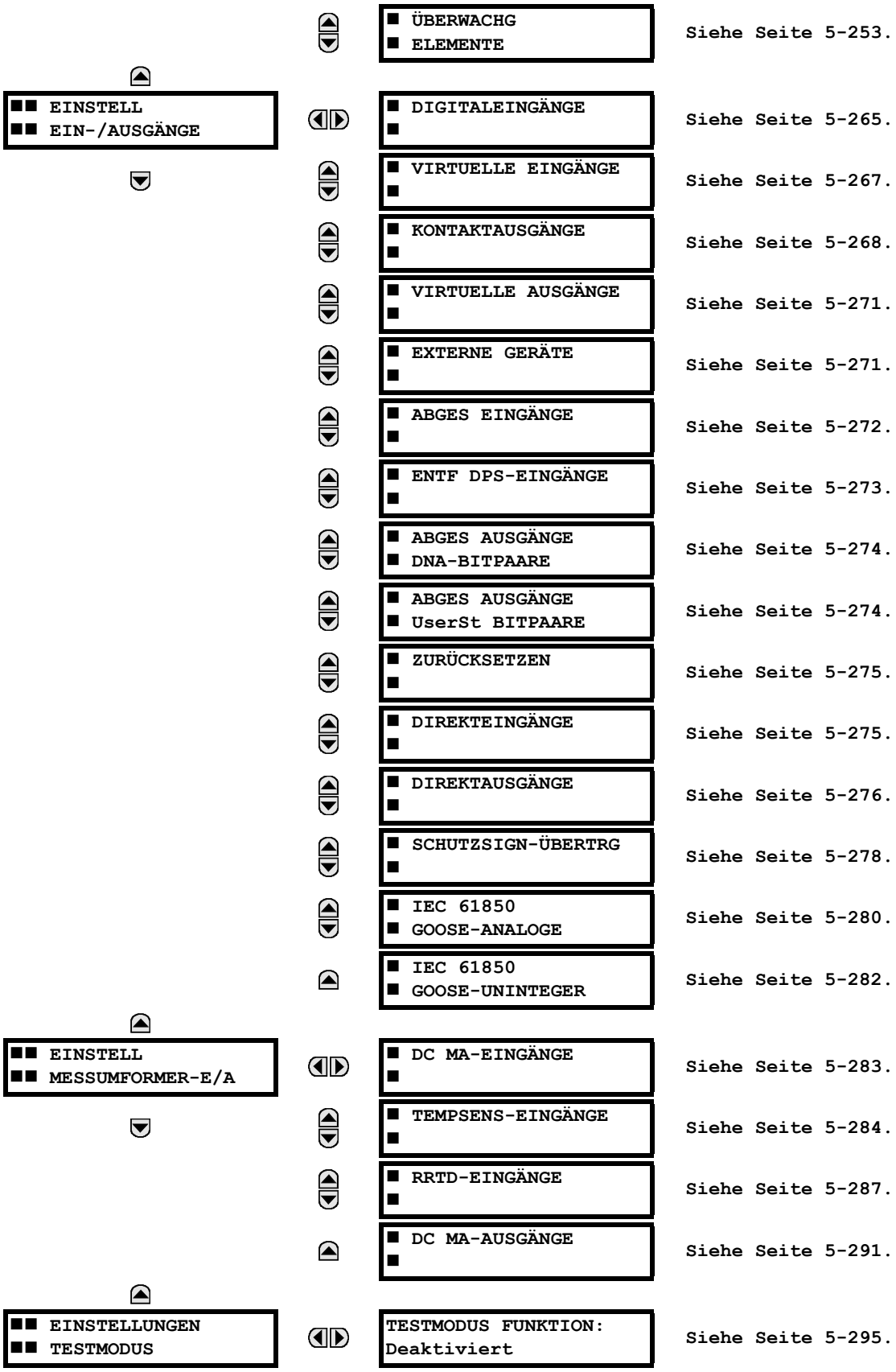
g) UNGÜLTIGE PASSWORTEINGABE

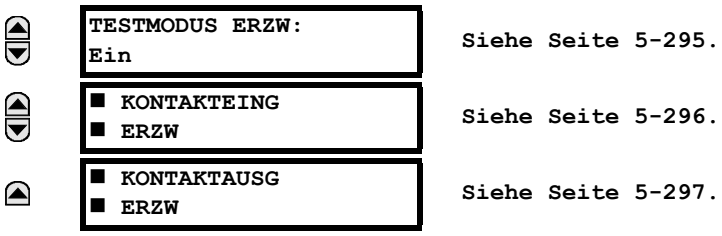
Wenn an der Bedienfrontschnittstelle innerhalb einer Zeitspanne von 3 Minuten dreimal ein falsches Befehls- oder Einstellungspasswort eingegeben wurde, wird der FlexLogic-Operand LOK. ZUGR. VERWEIG. auf „Ein“ gesetzt und das M60 lässt für die nächsten 5 Minuten keinen Zugriff auf Einstellungs- oder Befehlsebene über die Bedienfrontschnittstelle zu. Falls ein falsches Befehls- oder Einstellungspasswort innerhalb von 3 Minuten dreimal über eine externe Kommunikationsschnittstelle eingegeben wurde, wird der FlexLogic-Operand FERNZUGR. VERWEIG. auf „Ein“ gesetzt und das M60 lässt für die nächsten 5 Minuten keinen Einstellungs- oder Befehlszugriff über eine externe Kommunikationsschnittstelle zu.

Falls innerhalb einer Zeitspanne von 3 Minuten dreimal ein falsches Befehls- oder Einstellungspasswort über eine externe Kommunikationsschnittstelle eingegeben wurde, wird der FlexLogic-Operand FERNZUGR. VERWEIG. auf „Ein“ gesetzt und das M60 lässt für die nächsten 10 Minuten keinen Einstellungs- oder Befehlszugriff über eine externe Kommunikationsschnittstelle zu. Nach Ablauf der zehnminütigen Blockade wird der FlexLogic-Operand FERNZUGR. VERWEIG. auf „Aus“ gesetzt.


EINSTELLUNGEN
PRODUKTEINRICHTUNG
SICHERHEIT
Siehe Seite 5-9.
ANZEIGE
EIGENSCHAFTEN
Siehe Seite 5-25.
GERÄT-AUFZEICHNG
LEEREN
Siehe Seite 5-27.
KOMMUNIKATION
Siehe Seite 5-28.
BENUTZERPROGRAMMIERBARE
ADRESSLISTE
Siehe Seite 5-67.
ECHTZEIT-
UHR
Siehe Seite 5-67.
BEN-PROGRAMMIERB
FEHLERBERICHT
Siehe Seite 5-73.
STÖRSCHREIBER
Siehe Seite 5-74.
DATENLOGGER
Siehe Seite 5-76.
BEN-PROGRAMMIERB
LEDS
Siehe Seite 5-78.
BEN-PROGRAMMIERB
SELBSTTESTS
Siehe Seite 5-81.
STRG-
DRUCKTASTEN
Siehe Seite 5-82.
BEN-PROGRAMMIERB
DRUCKTASTEN
Siehe Seite 5-84.
FLEX-ZUST-
PARAMETER
Siehe Seite 5-89.
BENUTZERDEFIN
ANZEIGEN
Siehe Seite 5-90.
DIREKT-E/A
Siehe Seite 5-92.
SCHUTZSIGN-ÜBERTRG
Siehe Seite 5-100.
INSTALLATION
Siehe Seite 5-101.
EINSTELL
SYSTEMEINR
AC-EINGANG
Siehe Seite 5-103.
STROMNETZ
Siehe Seite 5-105.
SIGNALQUELLEN
Siehe Seite 5-106.


MOTOR
Siehe Seite 5-108.
LST-SCH
Siehe Seite 5-111.
SCHALTER
Siehe Seite 5-115.
FLEXCURVES
Siehe Seite 5-118.
EINSTELL
FLEXLOGIC
FLEXLOGIC
EDITOR
Siehe Seite 5-143.
FLEXLOGIC
TIMER
Siehe Seite 5-143.
FLEXELEMENTS
Siehe Seite 5-144.
NICHTFLÜCHTIGE
VERRIEGELUNGEN
Siehe Seite 5-148.
EINSTELL
GRUPP ELEMENTE
PARAMETERSATZ 1
Siehe Seite 5-149.
PARAMETERSATZ 2
PARAMETERSATZ 6
EINSTELL
STRG-ELEMENTE
AUSLÖSEMATRIX
Siehe Seite 5-230.
PARAMETERSÄTZE
Siehe Seite 5-232.
WAHLSCHALTER
Siehe Seite 5-234.
UNTERFREQUENZ
Siehe Seite 5-240.
ÜBERFREQUENZ
Siehe Seite 5-241.
ÜBERWACHG STARTEN
Siehe Seite 5-242.
REDUZ SPANNUNGS-
START
Siehe Seite 5-245.
DIGITALELEMENTE
Siehe Seite 5-247.
BINÄRZÄHLER
Siehe Seite 5-251.


ÜBERWACHG ELEMENTE
Siehe Seite 5-253.
EINSTELL EIN-/AUSGÄNGE
DIGITALEINGÄNGE
Siehe Seite 5-265.
VIRTUELLE EINGÄNGE
Siehe Seite 5-267.
KONTAKTAUSGÄNGE
Siehe Seite 5-268.
VIRTUELLE AUSGÄNGE
Siehe Seite 5-271.
EXTERNE GERÄTE
Siehe Seite 5-271.
ABGES EINGÄNGE
Siehe Seite 5-272.
ENTF DPS-EINGÄNGE
Siehe Seite 5-273.
ABGES AUSGÄNGE DNA-BITPAARE
Siehe Seite 5-274.
ABGES AUSGÄNGE UserSt BITPAARE
Siehe Seite 5-274.
ZURÜCKSETZEN
Siehe Seite 5-275.
DIREKTEINGÄNGE
Siehe Seite 5-275.
DIREKTAUSGÄNGE
Siehe Seite 5-276.
SCHUTZSIGN-ÜBERTRG
Siehe Seite 5-278.
IEC 61850 GOOSE-ANALOGE
Siehe Seite 5-280.
IEC 61850 GOOSE-UNINTEGER
Siehe Seite 5-282.
EINSTELL MESSUMFORMER-E/A
DC MA-EINGÄNGE
Siehe Seite 5-283.
TEMPSENS-EINGÄNGE
Siehe Seite 5-284.
RRTD-EINGÄNGE
Siehe Seite 5-287.
DC MA-AUSGÄNGE
Siehe Seite 5-291.
EINSTELLUNGEN TESTMODUS
TESTMODUS FUNKTION: Deaktiviert
Siehe Seite 5-295.



5.1.2 EINFÜHRUNG IN DIE ELEMENTE

Im Design des UR Schutzgeräts dient der Begriff *Funktion* zur Beschreibung eines auf einem Vergleicher basierenden Funktionsmerkmals. Der Vergleicher verfügt über einen Eingang (oder einen Satz von Eingängen), die (der) gegen eine vorprogrammierte Einstellung (oder eine Gruppe von Einstellungen) getestet wird, um festzustellen, ob sich der Eingang innerhalb des festgelegten Bereichs befindet, der den Ausgang auf logisch „1“ setzt. Dies wird auch als *Setzen des Flags* bezeichnet. Ein einzelner Vergleicher kann verschiedene Tests durchführen und diverse Ausgänge zur Verfügung stellen. So setzt beispielsweise der Überstromzeit-Vergleicher ein Anrege-Flag, wenn der Stromeingang oberhalb der Einstellung liegt, und setzt ein Schalt-Flag, wenn der Eingangsstrom für die durch die Strom-Zeit-Kurven-Einstellungen festgelegte Zeit über der Anregeschwelle lag. Alle Vergleicher nutzen die Istwerte analoger Parameter als Eingang.

HINWEIS

Die einzige Ausnahme von der obigen Regel bilden die Digitalfunktionen, die logische Zustände als Eingänge verwenden.

Die Funktionen sind in zwei Klassen untergliedert, *Parametersätze* und *Steuerfunktionen*. Jede als Parametersatz klassifizierte Funktion ist mit sechs alternativen Sätzen von Einstellungen ausgestattet, den von 1 bis 6 durchnummerierten Parametersätzen. Das Betriebsverhalten einer Funktion aus dem Parametersatz ist abhängig von dem zum jeweiligen Zeitpunkt aktiven Parametersatz. Das Betriebsverhalten einer Steuerfunktion ist unabhängig von dem gewählten Parametersatz.

Das Logikdiagramm einer Funktion zeigt dessen Hauptcharakteristiken. Hierzu gehören die Eingänge, die Einstellungen, die feste Logik und die generierten Ausgangsoperanden (Anhang F führt die Abkürzungen auf, die in den Logikdiagrammen des Schemas Anwendung finden).

Bestimmte Einstellungen für Strom- und Spannungsfunktionen werden in je Einheit (per unit, pu) berechneten Größen angegeben:

PU-Menge = (Tatsächliche Menge) / (Basismenge)

Bei Stromfunktionen bezeichnet *Basismenge* den nominellen Sekundär- oder Primärstrom des Stromwandlers.

Ergibt sich die Stromquelle als Summe zweier Stromwandler mit unterschiedlichen Stromwandlerverhältnissen, wird als Basismenge der gemeinsame Sekundär- oder Primärstrom verwendet, auf den die Summe skaliert (d. h. auf den größeren der beiden Nenn-Stromwandlereingänge normalisiert) wird. Gilt beispielsweise CT1 = 300 / 5 A und CT2 = 100 / 5 A, muss für die Aufsummierung dieser beiden CT2 auf das CT1-Stromwandlerverhältnis skaliert werden. In diesem Fall wird für die Basismenge 5 A sekundär oder 300 A primär verwendet.

Bei Spannungsfunktionen bezeichnet Basismenge die nominelle Primärspannung des geschützten Systems. Diese entspricht (unter Berücksichtigung von Spannungswandler-Verhältnis und Anschlussart) der am Gerät angelegten sekundären Spannungswandler-Spannung.

Beispielsweise ergibt sich die nominelle Sekundärspannung (1 pu) bei einem System mit einer nominellen Primärspannung von 13,8 kV und in Dreieckschaltung angeschlossenen 14400:120-V-Spannungswandlern wie folgt:

$$\frac{13800}{14400} \times 120 = 115 \text{ V} \qquad \textbf{(EQ 5.1)}$$

Bei in Sternschaltung angeschlossenen Spannungswandlern ergibt sich die nominelle Sekundärspannung (1 pu) wie folgt:

$$\frac{13800}{14400} \times \frac{120}{\sqrt{3}} = 66.4 \text{ V} \qquad \textbf{(EQ 5.2)}$$

Viele Einstellungen finden bei den meisten Funktionen Anwendung. Diese werden nachstehend beschrieben:

- **Einstellung FUNKTION:** Ist diese Einstellung auf „Aktiviert“ gesetzt, ist die entsprechende Funktion funktionstüchtig. Werkseitig ist diese Einstellung auf „Deaktiviert“ gesetzt. Wenn diese Einstellung auf „Aktiviert“ programmiert wird, werden sämtliche mit der Funktion verbundenen Funktionen aktiv und alle Optionen verfügbar.
- **Einstellung NAME:** Diese Einstellung dient zur eindeutigen Identifizierung der Funktion.
- **Einstellung QUELLE:** Diese Einstellung dient zur Auswahl des zu überwachenden Parameters oder Parametersatzes.
- **Einstellung ANREGUNG:** Bei einfachen Funktionen wird diese Einstellung verwendet, um die Schwelle für den gemessenen Parameter festzulegen, oberhalb oder unterhalb derer der Status „Anregung“ gesetzt wird. Bei komplexeren Funktionen wird möglicherweise ein Satz von Einstellungen bereitgestellt, um festzulegen, innerhalb welchen Bereichs der gemessenen Parameter die Funktion anzieht.
- **Einstellung AUSLÖSEVERZÖGERUNG:** Diese Einstellung legt eine Auslöse- oder Einschaltverzögerung für den Zeitraum zwischen dem Ansprechen und dem Schalten der Ausgangszustände fest.
- **Einstellung RÜCKSETZVERZÖGERUNG:** Diese Einstellung dient zur Festlegung einer Rückfall oder Ausschaltverzögerung für den Zeitraum zwischen dem Ausgangszustand „Geschaltet“ und der Rückkehr zu logisch „0“, nachdem der Eingang den festgelegten Anregebereich verlassen hat, fest.
- **Einstellung BLOCK:** Der Standard-Ausgangsoperanden-Zustand aller Vergleicher ist logisch „0“ oder „Flag nicht gesetzt“. Der Vergleicher verbleibt in diesem Standardzustand, bis am Eingang RUN logisch „1“ gesetzt und damit die Durchführung des Tests freigeschaltet wird. Wechselt das Signal am Eingang RUN zu irgendeinem Zeitpunkt wieder zu logisch „0“, fällt der Vergleicher in den Standardzustand zurück. Der Eingang RUN dient zur Überwachung des Vergleichers. Der Eingang BLOCK dient als einer der Eingänge für die RUN-Steuerung.
- **Einstellung MODUS:** Diese Einstellung dient dazu, das Verhalten einer Ereignismeldung der Funktion festzulegen. Besitzt diese Einstellung den Wert „Deaktiviert“, wird beim Schalten der Funktion weder eine Ereignismeldung ausgegeben noch leuchtet eine LED-Anzeige der Bedienfront auf. Besitzt diese Einstellung den Wert „Selbstrücksetzend“, folgen die Ereignismeldung und die LED-Anzeige dem Geschaltet-Zustand der Funktion und setzen sich selbst zurück, sobald die Funktion nicht mehr geschaltet ist. Besitzt diese Einstellung den Wert „Verriegelt“, bleiben Ereignismeldung und LED-Anzeige weiterhin sichtbar, auch nachdem der Ausgang der Funktion wieder zu logisch „0“ zurückgekehrt ist, bis das Gerät einen Rücksetzbefehl empfängt.
- **Einstellung EREIGNISSE:** Mithilfe dieser Einstellung wird festgelegt, ob die Zustände „Anregung“, „Rückfall“ und „Aktiv“ durch den Ereignisschreiber erfasst werden. Besitzt diese Einstellung den Wert „Deaktiviert“, werden die Zustände „Anregung“, „Rückfall“ und „Aktiv“ der Funktion nicht als Ereignisse aufgezeichnet. Besitzt diese Einstellung den Wert „Aktiviert“, werden für die folgenden Zustände Ereignisse generiert:

  (Funktion) PKP (Anregung)
  (Funktion) DPO (Rückfall)
  (Funktion) OP (Aktiv)

  Das DPO-Ereignis wird erstellt, wenn der Mess-und-Entscheidungs-Vergleicher-Ausgang vom Zustand „Anregung“ (logisch „1“) in den Zustand „Rückfall“ (logisch „0“) übergeht. Dies könnte geschehen, wenn sich die Funktion im Zustand „Geschaltet“ befindet, sofern die Rücksetzverzögerung nicht 0 beträgt.

5.1.3 EINFÜHRUNG IN DIE WECHSELSPANNUNGSQUELLEN

a) HINTERGRUND

Das M60 kann in Systemen mit Breaker-and-a-half- oder Ringbus-Konfigurationen eingesetzt werden. In diesen Anwendungen kann jeder der beiden dreiphasigen Sätze individueller Phasenströme (einer assoziiert mit jedem Leistungsschalter) als Eingang für eine Leistungsschalterversager-Funktion genutzt werden. Für die Gerät- und Messfunktionen der Schaltung wird möglicherweise die Summe der beiden Leistungsschalter-Phasenströme und der 3I_O-Restströme benötigt. Für eine Dreiwickler-Transformator-Anwendung müssen möglicherweise Leistung und Blindleistung für jede der drei Wicklungen unter Verwendung der Spannung von unterschiedlichen Sätzen von Spannungswandlern berechnet werden. Diese Anforderungen können durch Auswahl der zu messenden Parameter mit einem einzelnen, mit einer ausreichenden Anzahl von Stromwandler- und Spannungswandler-Eingangskanälen ausgestatteten UR erfüllt werden. Es steht ein Mechanismus zur Verfügung, um die als Eingang für die Schutz-/Steuerungsvergleicher und bestimmte Messfunktionen verwendeten Wechselstrom-Parameter (oder -Parametergruppe) festzulegen.

Die Auswahl des oder der zu messenden Parameter erfolgt zum Teil durch die Auslegung der Messfunktionen bzw. des Schutz-/Steuerungsvergleichers durch Identifizierung des zu messenden Parametertyps (Grundfrequenzphasor, Oberwellenphasor, symmetrische Komponente, Effektivwert der Gesamtwellenform, Phase-zu-Phase- oder Phase-zu-Erde-Spannung usw.). Der Benutzer schließt den Prozess ab, indem er die zu verwendenden Wandlereingangskanäle des Geräts und einige der auf Grundlage dieser Kanäle berechneten Parameter auswählt. Zu den verfügbaren Eingangsparametern zählt die Aufsummierung der Ströme von verschiedenen Eingangskanälen. Für die Aufsummierung der Phasen-, 3I_0- und Erdströme werden Ströme von Stromwandlern mit unterschiedlichen Umsetzungsverhältnissen vor dem Aufsummieren auf ein einzelnes Umsetzungsverhältnis angepasst.

Ein als *Quelle* bezeichneter Mechanismus konfiguriert das Routing der Strom- und Spannungswandler-Eingangskanäle zu den Messsubsystemen. Im Kontext von Geräten der UR-Serie bezeichnet „Quellen“ logisch Gruppierung von Strom- und Spannungssignalen, wobei eine Quelle sämtliche für die Messung der Last oder des Fehlers in einer bestimmten elektrischen Anlage benötigten Signale bündelt. Eine gegebene Quelle kann alle oder einige der folgenden Signale umfassen: Dreiphasenströme, Einzelphasen-Erdstrom, Dreiphasenspannungen sowie eine Hilfsspannung von einem einzelnen Spannungswandler zur Überprüfung auf Synchronität.

Das nachstehende Breaker-and-a-half-Schema soll das Konzept von Quellen (hier eingeschränkt auf Stromeingänge) illustrieren. In dieser Anwendung stellen die Pfeile den Stromfluss dar. Einige Ströme fließen durch die obere Sammelschiene an einen anderen Ort oder Stromverbraucher, und einige Ströme fließen in die Transformatorwicklung 1. Bei dem in Wicklung 1 fließenden Strom handelt es sich um die Phasorsumme (oder -differenz) der Ströme in CT1 und CT2 (ob die Summe oder die Differenz verwendet wird, hängt von der relativen Polarität der Stromwandleranschlüsse ab). Dieselben Erwägungen treffen auf Transformatorwicklung 2 zu. Um den Transformator schützen zu können, benötigen die Schutzfunktionen Zugriff auf den Nettostrom; einige Funktionen benötigen jedoch möglicherweise Zugriff auf die individuellen Ströme von CT1 und CT2.

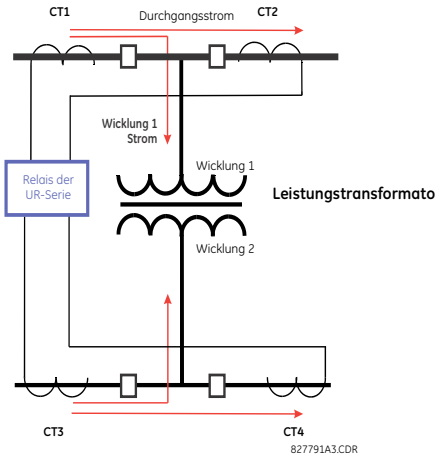


Abbildung 5–1: BREAKER-AND-A-HALF-SCHEMA

Konventionelle analoge oder elektronische Geräte erhalten die Summe der Ströme von einem geeigneten externen Anschluss aller Stromwandler, durch die ein Teil des Stroms für die zu schützende Funktion fließen könnte. Weisen nicht alle aufzusummierenden primären Stromwandler dasselbe Umsetzungsverhältnis auf, werden Hilfsstromwandler für die Angleichung der Umsetzungsverhältnisse benötigt. Bei Geräten der UR-Serie wurden für sämtliche dem Gerät der UR-Serie zugeführten Stromsignale Vorkehrungen getroffen, die Gruppierung, die Umsetzungsverhältniskorrektur und die Aufsummierung über entsprechende Konfigurationseinstellungen intern durchzuführen.

Ein wesentlicher Vorteil der internen Aufsummierung ist darin zu sehen, dass dem Schutzgerät die individuellen Ströme zur Verfügung stehen, beispielsweise als Zusatzinformation für die Berechnung eines Haltestroms oder um zusätzliche Schutzfunktionen (z. B. Leistungsschalterversager) bereitstellen zu können.

Die Flexibilität dieses Ansatzes bringt es mit sich, dass die Plattform über Konfigurationseinstellungen verfügen muss, damit der Benutzer auswählen kann, welche Sätze von Stromwandlereingängen für die Bestimmung des in das geschützte Gerät fließenden Nettostroms aufzuaddieren sind.

Die interne Gruppierung der Strom- und Spannungssignale bildet eine interne Quelle. Dieser Quelle kann in den Einstellungen ein spezifischer Name zugewiesen werden, und die Quelle ist für die Schutz- und Messfunktionen der UR-Plattform verfügbar. Jeder einzelnen Quelle kann ein individueller Name verliehen werden, um diese zu einem späteren Zeitpunkt leichter eindeutig identifizieren zu können. Beispielsweise kann der Benutzer in dem Schema des vorstehenden Diagramms die Summe der Ströme von CT1 und CT2 als Quelle konfigurieren und dieser die Bezeichnung „Wckl1 I“ zuweisen.

Sobald die Quellen konfiguriert wurden, stehen sie dem Benutzer bei der Auswahl von Eingangssignalen für die Schutzfunktionen und als gemessene Größen zur Verfügung.

b) KONFIGURATION VON STROM-/SPANNUNGSWANDLERMODULEN

Strom-/Spannungswandlermodule stellen die Strom- und Spannungswandler-Eingangskanäle bereit. Es gibt verschiedene Typen von Eingangskanälen: „Phase/Neutral/Sonstige-Spannung“, „Phase/Erde-Strom“ und „Empfindlicher Erdstrom“. Die Strom-/Spannungswandlermodule berechnen je nach Auslegung der Hardware in dem jeweiligen Kanal den Effektivwert der Gesamtwellenform, die Grundfrequenzphasoren, die symmetrischen Komponenten und die Oberwellen für Spannung oder Strom. Auf entsprechende Anweisung durch das CPU-Modul können diese Module weitere Parameter berechnen.

Ein Strom-/Spannungswandlermodul besitzt bis zu acht von 1 bis 8 durchnummerierte Eingangskanäle. Die Nummerierung der Kanäle entspricht der Nummerierung der Klemmen des Moduls von 1 bis 8. Für die Kanäle gilt: Die Kanäle 1, 2, 3 und 4 bilden stets eine Gruppe (im Folgenden als „Modul“ bezeichnet), und alle vier Kanäle sind entweder Strom- oder Spannungskanäle. Gleiches gilt für die Kanäle 5, 6, 7 und 8. Die Kanäle 1, 2 und 3 sowie 5, 6 und 7 sind jeweils den Phasen L1, L2 und L3 zugeordnet. Die Kanäle 4 und 8 bilden einen anderen Strom oder eine andere Spannung ab.

Module sind wie folgt sequenziell angeordnet, vom Block der Kanäle mit den niedrigeren Nummern zum Block der Kanäle mit den höheren Nummern und von dem Strom-/Spannungswandlermodul mit dem niedrigsten Steckplatzpositions-Buchstaben zum Strom-/Spannungswandlermodul mit dem höchsten Steckplatzpositions-Buchstaben:

BUCHSTABE BEI ZUNEHMENDER STECKPLATZPOSITION -->		
STROM-/SPANNUNGS-WANDLERMODUL 1	**STROM-/SPANNUNGS-WANDLERMODUL 2**	**STROM-/SPANNUNGS-WANDLERMODUL 3**
< Modul 1 >	< Modul 3 >	< Modul 5 >
< Modul 2 >	< Modul 4 >	< Modul 6 >

Die UR-Plattform lässt maximal sechs Sätze von Dreiphasenspannungen und sechs Sätze von Dreiphasenströmen zu. Bedingt durch diese Einschränkung kann das Gehäuse maximal drei Strom-/Spannungswandlermodule aufweisen. Die Zahl der Quellen ist auf sechs beschränkt. Nachstehend finden Sie eine Übersicht über Strom-/Spannungswandlermodul-Konfigurationen.

FUNKTION	MAXIMALE ANZAHL
Strom-/Spannungswandlermodul	2
Stromwandler-Modul (3 Phasenkanäle, 1 Erdkanal)	8
Spannungswandler-Modul (3 Phasenkanäle, 1 Hilfskanal)	4

c) EINGANGSKANALKONFIGURATION VON STROM-/SPANNUNGSWANDLERN

Beim Hochfahren des Gerätes werden auf Grundlage des Bestellcodes automatisch Konfigurationseinstellungen für jedes Modul von Strom- oder Spannungswandler-Eingangskanälen im Gerät generiert. Innerhalb jedes Moduls wird jedem Modul von Kanälen eines gegebenen Produkts automatisch eine Kanalkennung zugewiesen. Die Benennungskonvention für *Module* basiert auf der physikalischen Anordnung der Kanäle, die der Benutzer kennen muss, um zu wissen, wie das Gerät mit externen Kreisen verbunden wird. Die Modulkennung besteht aus dem Buchstaben des Steckplatzes, in dem das jeweilige Strom-/Spannungswandlermodul sitzt, gefolgt von einer den ersten Kanal des Moduls bezeichnenden Ziffer (1 oder 5).

Dreiphasen-Kanal-Sätze werden durch die Nummer des kleinsten beteiligten Kanals identifiziert. So steht F1 beispielsweise für den Dreiphasen-Kanal-Satz F1/F2/F3, wobei F der Steckplatzbuchstabe und 1 die Nummer des ersten Kanals des aus drei Kanälen bestehenden Satzes ist.

Im Anschluss an den Einschaltvorgang konfiguriert die CPU die für die Charakterisierung der Strom- und Spannungseingänge benötigten Einstellungen und zeigt diese im entsprechenden Abschnitt in der Folge der Module (wie zuvor beschrieben) an, für eine Maximalkonfiguration also: F1, F5, M1, M5, U1 und U5.

Der vorstehende Abschnitt erklärt, wie die Eingangskanäle identifiziert und entsprechend der Wandler-Konstellation des für die konkrete Anwendung eingesetzten Geräts konfiguriert und wie die Anschlüsse an diese Wandler vorgenommen werden. Durch Auswahl einer konkreten Quelle werden die für die einzelnen Messfunktionen und Vergleicher zu verwendenden spezifischen Parameter sowie einige Istwerte gesteuert. Bei der Quelle handelt es sich um eine Gruppe von Strom- und Spannungseingangskanälen, die zur Erleichterung der Auswahl durch den Benutzer ausgewählt wird. Dank dieses Mechanismus muss der Benutzer die Spannungen und Ströme für solche Funktionen, die beide Parameter benötigen (z. B. Distanzschutz oder Leistungsberechnungen), nicht mehrfach auswählen. Quellen umfassen auch zugehörige Parameter für Anzeigezwecke.

Die Grundidee der Zusammenstellung von Signalen zu einer Quelle ist die Festlegung eines Punkts im Stromnetz, an dem Informationen von Interesse anfallen. Ein Anwendungsbeispiel für die Gruppierung von Parametern zu einer Quelle ist eine Transformatorwicklung, an der eine Dreiphasen-Spannung gemessen wird und bei der für die Messung des Wicklungsstroms die Summe der Ströme der Stromwandler an jedem von zwei Leistungsschaltern benötigt wird.

a) SICHERHEITSÜBERSICHT

Die folgenden Sicherheitsfunktionen sind verfügbar:

- Passwortsicherheit – Grundlegende Sicherheitsfunktion, die im Standardumfang des Produkts enthalten ist.
- EnerVista-Sicherheit – Rollenbasierter Zugriff auf verschiedene EnerVista-Software-Bildschirme und -Konfigurationsfunktionen. Die Funktion ist im Standardumfang des Produkts und nur in der EnerVista-Software enthalten.
- CyberSentry Sicherheit – Erweiterte Sicherheitsoptionen, die als eine Softwareoption verfügbar sind. Wenn sie gekauft wurden, sind die Optionen automatisch aktiviert, und die standardmäßige Passwortsicherheit und EnerVista-Sicherheit sind deaktiviert.

b) VERLORENGEGANGENES PASSWORT

Wenn alle Passwörter verloren gegangen sind, können sie wiederhergestellt werden, indem das Gerät auf Standardwerte zurückgesetzt wird.

Um das Gerät nach dem Verlust eines Passworts zurückzusetzen:

1. Senden Sie eine E-Mail mit der Seriennummer an den GE-Kundendienst unter multilin.tech@ge.com, von einem E-Mail-Konto aus, das als Unternehmenskonto erkennbar ist. Der Kundendienst wird Ihnen einen Code schicken, mit dem Sie das Gerät auf die Werkseinstellungen zurücksetzen können.
2. Geben Sie den Code für die Zurücksetzung an der Bedienfront ein, unter **Befehle > Befehle Schutzgerätewartung > Servicebefehl**.
3. Ändern Sie das Standardpasswort von ChangeMe1# wie im Abschnitt *Einrichten von CyberSentry und Ändern des Standardpassworts* im ersten Kapitel skizziert.

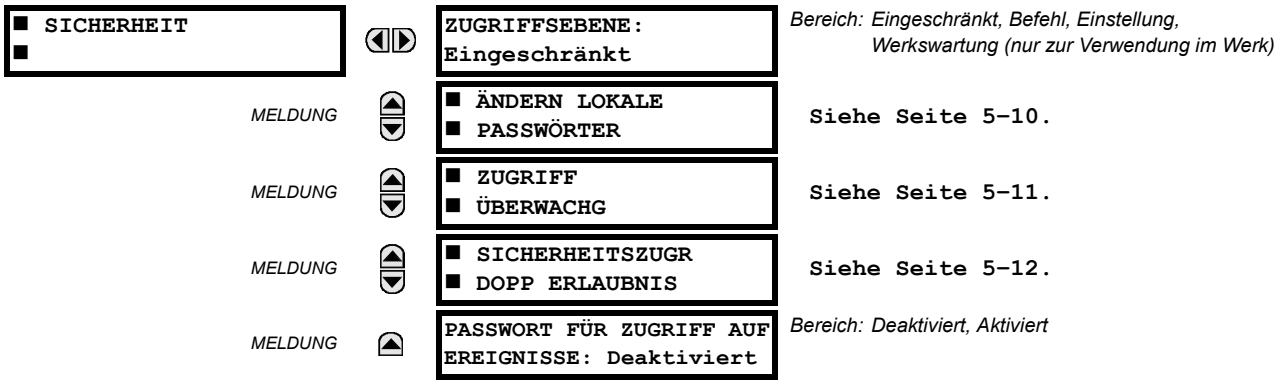
c) KENNWORTANFORDERUNGEN

Für ein Benutzerkonto ist ein alphanumerisches Passwort erforderlich, das den folgenden Anforderungen entspricht:

- Bei Passwörtern wird zwischen Groß- und Kleinschreibung unterschieden
- Passwort darf nicht den Benutzerkontonamen oder Teile des Benutzerkontos enthalten, die mehr als zwei aufeinanderfolgende Zeichen umfassen
- Passwort muss sechs bis 20 Zeichen lang sein
- Passwort muss Zeichen aus drei der folgenden vier Kategorien enthalten:
  - Großbuchstaben (A bis Z)
  - Kleinbuchstaben (a bis z)
  - Dezimalziffern (0 bis 9)
  - Nichtalphabetische Zeichen (z. B. ~, !, @, #, $,%, &)

d) PASSWORTSICHERHEIT

PFAD: EINSTELL ⇨ PRODUKTEINR ⇨ SICHERHERHEIT



Das M60 unterstützt die Passworteingabe über eine lokale oder eine Fernverbindung.

Unter „Lokale Verbindung“ fällt jeglicher Zugriff auf die Einstellungen oder Befehle über die frontseitige Schnittstelle. Dazu gehören die Eingabe über das Tastenfeld oder die Übermittlung über den RS232-Schnittstelle an der Bedienfront. Unter „Fernverbindung“ fällt jeglicher Zugriff auf die Einstellungen oder Befehle über die rückwärtigen Kommunikationsschnittstellen. Dazu gehören sowohl Ethernet- als auch RS485-Verbindungen. Veränderungen jeglicher Art an den lokalen oder an den Fernpasswörtern aktivieren diese Funktionalität.

Beim Eingeben eines Einstellungs- oder STEUERPASSWORTs über EnerVista oder eine beliebige serielle Schnittstelle muss der Benutzer das entsprechend Verbindungspasswort eingeben. Wenn die Verbindung auf der Rückseite von M60 besteht, muss das Fernpasswort verwendet werden. Wenn die Verbindung zum RS232-Schnittstelle der Bedienfront erfolgt, muss das lokale Passwort verwendet werden.

Die Einstellungen der Gruppe **PASSWORT ZUGRIFF EREIG** ermöglichen die Aufzeichnung von Passwortzugriffsereignissen im Ereignisschreiber.

Die lokalen Einstellungs- und Befehlssitzungen werden vom Benutzer über die Anzeige an der Bedienfront gestartet und entweder vom Benutzer aktiv oder durch Zeitüberschreitung beendet (hier gelten die Einstellungen für die zeitabhängige Deaktivierung des Zugriffs auf Einstellungs- und Steuerungsebene). Die Einstellungs- und Befehlssitzungen im Fernmodus werden vom Benutzer über die Software EnerVista UR Setup gestartet und entweder vom Benutzer aktiv oder durch Zeitüberschreitung beendet.

Der Status der Sitzung (lokal oder entfernt, Einstellung oder Befehl) bestimmt den Status der folgenden FlexLogic-Operanden.

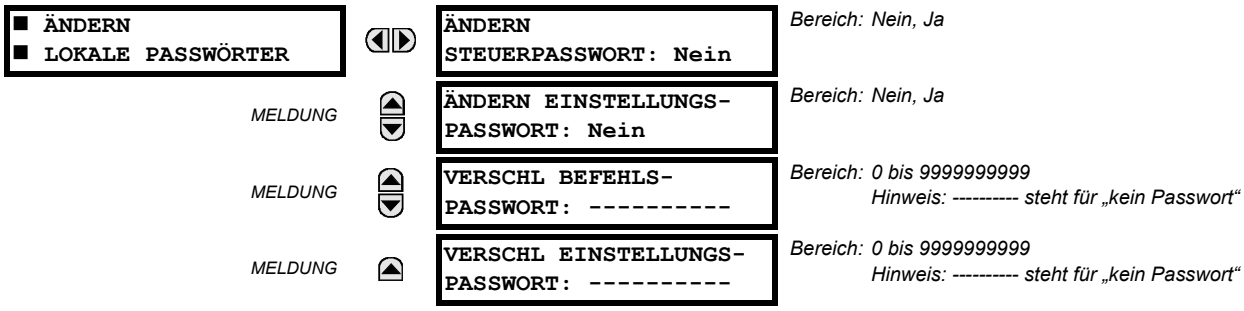
- ACCESS LOC SETG OFF: Gesetzt, wenn der Zugang zur lokalen Einstellung deaktiviert ist
- ACCESS LOC SETG ON: Gesetzt, wenn der Zugang zur lokalen Einstellung aktiviert ist
- ACCESS LOC CMND OFF: Gesetzt, wenn der lokale Befehlszugang deaktiviert ist
- ACCESS LOC CMND ON: Gesetzt, wenn der lokale Befehlszugang aktiviert ist
- ACCESS REM SETG OFF: Gesetzt, wenn der Zugang zur entfernten Einstellung deaktiviert ist
- ACCESS REM SETG ON: Gesetzt, wenn der Zugang zur entfernten Einstellung aktiviert ist
- ACCESS REM CMND OFF: Gesetzt, wenn der entfernte Befehlszugang deaktiviert ist
- ACCESS REM CMND ON: Gesetzt, wenn der entfernte Befehlszugang aktiviert ist

HINWEIS

Zur Aktualisierung des Status aller oben beschriebenen entfernten und lokalen Sicherheitsoperanden ist ein Befehls- oder Einstellungsschreibvorgang erforderlich.

LOKALE PASSWÖRTER

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ SICHERHEIT ⇨⇩ ÄNDERN LOKALE PASSWÖRTER



Zur Aktivierung der einzelnen Zugriffsebenen sind geeignete Passwortcodes erforderlich. Wenn eine der Einstellungen **ÄNDERN EINSTELLUNGSPASSWORT** oder **EINSTELLUNG-PASSWORT ÄNDERN** über die Bedienerschnittstelle an der Bedienfront auf „Ja“ programmiert wurde, wird die folgende Meldungssequenz aufgerufen:

1. NEUES PASSWORT EINGEBEN: _____.
2. NEUES PASSWORT PRÜF: _____.
3. NEUES PASSWORT GESPEICHERT.

Um Schreibzugriff auf eine Einstellung der Kategorie „Eingeschränkt“ zu erhalten, programmieren Sie die Einstellung **ZUGRIFFSEBENE** im Sicherheitsmenü auf „Einstellung“ und ändern die Einstellung dann. Alternativ dazu versuchen Sie, die Einstellung zu ändern, und folgen der Eingabeaufforderung zur Eingabe des programmierten Passworts. Wenn das Passwort richtig eingegeben wurde, wird der Zugriff gestattet. Der Zugriff wird automatisch wieder auf die Ebene „Eingeschränkt“ zurückgesetzt, wenn die für die Zugriffsebene eingestellte Zeitüberschreitung erreicht ist.

HINWEIS

Wenn das Einstellungs- und das Steuerpasswort identisch sind, gestattet dieses eine Passwort den Zugriff auf Befehle und Einstellungen.

HINWEIS

Wenn eine Fernverbindung eingerichtet wurde, sind lokale Passwörter nicht sichtbar.

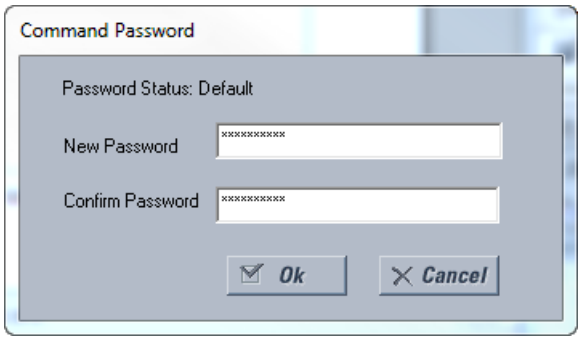
ENTFERNTE PASSWÖRTER

Die Einstellungen für das Fernpasswort sind nur mit einer Fernverbindung über die Software EnerVista UR Setup sichtbar.

Für den Zugriff auf die einzelnen Steuer- und Einstellungsebenen sind geeignete Passwörter erforderlich.

Um das Steuer- oder Einstellungspasswort einzustellen:

1. Navigieren Sie in der EnerVista-Software zu dem Menüpunkt **Einstellungen > Produkteinrichtung > Sicherheit**, um das Fenster zur Einstellung des Fernpassworts zu öffnen.
2. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Ändern** zur Änderung des Steuer- oder Einstellungspassworts.
3. Geben Sie das neue Passwort in das Feld **Neues Passwort** ein. Anforderungen sind im Abschnitt *Passwortanforderungen* zu Beginn des Kapitels skizziert. Wenn bereits ein Originalpasswort verwendet wurde, geben Sie es in das Feld **Passwort eingeben** ein und klicken Sie auf die Schaltfläche **Passwort an Gerät senden**.
4. Geben Sie das Passwort noch einmal in das Feld **Passwort bestätigen** ein.
5. Klicken Sie auf die Schaltfläche **OK**. Das Passwort wird geprüft, um sicherzustellen, dass es die Anforderungen erfüllt.



HINWEIS

Fernpasswörter können nicht über eine lokale (serielle) Verbindung zum Gerät angezeigt werden.

ZUGRIFF ÜBERWACHG

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ SICHERHEIT ⇨⇩ ZUGRIFF ÜBERWACHUNG

■ ZUGRIFF ■ ÜBERWACHUNG	◀▶	■ ZUGRIFFSEBENE ■ ZEITÜBERSCHREITUNGEN
MELDUNG	▲▼	UNB VERSUCHE: VOR BLOCKADE 3 — *Bereich: 2 bis 5 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲	DAUER PASSWORTSPERRE: 5 min — *Bereich: 5 bis 60 Minuten in Schritten von 1*

Die folgenden Einstellungen für die Zugriffsüberwachung stehen zur Verfügung.

- **UNB VERSUCHE VOR SPERRUNG:** Diese Einstellung bestimmt, wie oft innerhalb von drei Minuten ein falsches Passwort eingegeben werden kann, bevor die Sperrung erfolgt. Wenn eine solche Sperrung ausgelöst wird, werden die FlexLogic-Operanden **LOCAL ACCESS DENIED** bzw. **REMOTE ACCESS DENIED** auf „Ein“ gesetzt. Nach Ablauf der Blockade werden diese Operanden wieder auf „Aus“ gesetzt.
- **DAUER PASSWORTSPERRE:** Die Einstellung bestimmt, wie lange das M60 den Passwortzugriff sperrt, nachdem die mit **UNB VERSUCHE VOR SPERRUNG** festgelegte Anzahl von Fehlversuchen überschritten wurde.

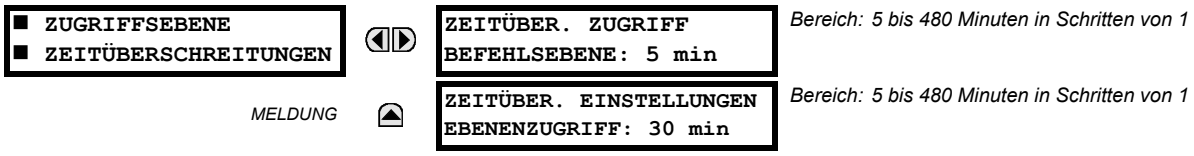
Das M60 bietet eine Möglichkeit, bei fehlerhafter Passworteingabe einen Alarm auszulösen. Wenn die Passwortüberprüfung während des Zugriffs auf eine passwortgeschützte Ebene des Geräts (Einstellungs- oder Steuerungsebene) fehlschlägt, wird der FlexLogic-Operand **UNB VERSUCHE VOR BLOCKADE** gesetzt. Der Operand kann so programmiert werden, dass ein Alarm über Ausgangskontakte oder per Datenkommunikation ausgelöst wird. Diese Funktion eignet sich zum Schutz vor unbefugten oder versehentlichen Zugriffsversuchen.

Der Operand **UNB VERSUCHE VOR SPERRUNG** wird mit dem Befehl **BEFEHLE ⇨⇩ AUFZ LÖSCHEN ⇨⇩ UNB ZUGRIFF ZURÜCK-SETZEN** zurückgesetzt. Deshalb muss die Befehlsebene passwortgeschützt sein, wenn diese Funktion in der Sicherheitsstruktur verwendet werden soll. Der Operand generiert keine Ereignisse oder Ereignismeldungen.

Falls Ereignisse oder Ereignismeldungen erforderlich sind, kann der Operand **UNB VERSUCHE VOR SPERRUNG** einer Digitalfunktion zugewiesen werden, das mit aktivierten Ereignisprotokollen oder Zielen programmiert ist.

Die Zeitüberschreitungseinstellungen für die einzelnen Zugriffsebenen sind unten beschrieben.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ SICHERHEIT ⇨⇩ ZUGRIFF ÜBERWACHG ⇨ ZUGRIFFSEBENE ZEITÜBER-SCHREITUNGEN



Bereich: 5 bis 480 Minuten in Schritten von 1

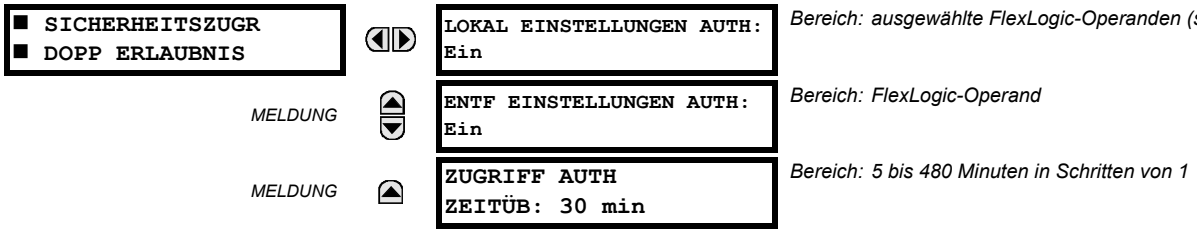
Bereich: 5 bis 480 Minuten in Schritten von 1

Mit diesen Einstellungen legt der Benutzer fest, nach welcher Zeit der Inaktivität wieder zur eingeschränkten Zugriffsebene gewechselt wird. Auch nach dem Aus- und Einschalten der Steuerspannung wird wieder zur eingeschränkten Zugriffsebene gewechselt.

- **ZEITÜBER. ZUGRIFF BEFEHLSEBENE:** Diese Einstellung bestimmt die Dauer der Inaktivität (kein lokaler oder entfernter Zugriff), nach der von der Befehlspasswortebene wieder zurück zum eingeschränkten Zugriff gewechselt wird.
- **ZEITÜBER. EINSTELLUNGEN EBENENZUGRIFF:** Diese Einstellung bestimmt die Dauer der Inaktivität (kein lokaler oder entfernter Zugriff), nach der von der Befehlspasswortebene wieder zurück zum eingeschränkten Zugriff gewechselt wird.

SICHERHEITSZUGR DOPP ERLAUBNIS

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ SICHERHEIT ⇨⇩ DOPP ERLAUBNIS SICHERHEITSZUGRIFF



Bereich: ausgewählte FlexLogic-Operanden (siehe unten)

Bereich: FlexLogic-Operand

Bereich: 5 bis 480 Minuten in Schritten von 1

Die Sicherheitszugriffsfunktion mit doppelter Erlaubnis bietet ein Verfahren zum Schutz vor unbefugtem oder unbeabsichtigtem Hochladen von Einstellungen auf ein Gerät über die lokale oder entfernte Schnittstelle.

Die folgenden Einstellungen stehen nur an der lokalen Schnittstelle (Bedienfront) zur Verfügung.

- **LOKAL EINSTELLUNGEN AUTH:** Diese Einstellung wird für die lokale Zugriffsüberwachung verwendet (Bedienfront oder RS232-Schnittstelle). Gültige Werte für die FlexLogic-Operanden sind „Ein“ (Standard) und physische „Digitaleingang ~~ Ein“-Werte.

Wenn die Einstellung auf „Ein“ gesetzt ist, funktioniert der Zugriff auf die lokalen Einstellungen wie üblich, das heißt, das lokale Einstellungspasswort wird abgefragt. Wenn diese Einstellung von einem Digitaleingang und einem FlexLogic-Operanden abhängt, muss der Operand gesetzt werden („Ein“), bevor das lokale Einstellungspasswort eingegeben wird, um Zugriff auf die Einstellungen zu erhalten.

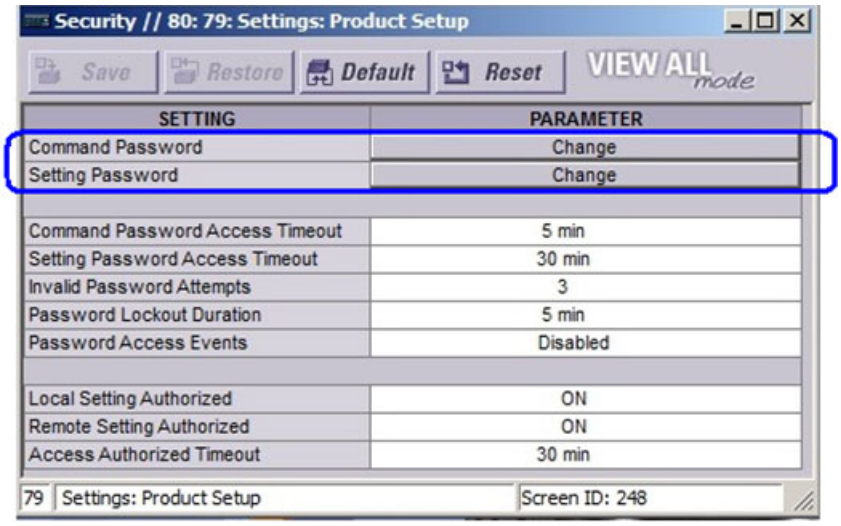
Wenn der Einstellungszugriff per lokaler Bedienung (Bedienfront oder RS232-Schnittstelle) *nicht* zugelassen ist und der Benutzer versucht, auf Einstellungen zuzugreifen, wird an der Bedienfront die Meldung **UNBERECHT. ZUGRIFF** angezeigt.

- **ENTF EINSTELLUNGEN AUTH:** Diese Einstellung wird für die Überwachung des Einstellungszugriffs im Fernmodus (Ethernet- oder RS485-Schnittstellen) verwendet.

  Wenn die Einstellung auf „Ein“ gesetzt ist (Standardeinstellung), funktioniert der Fernzugriff auf die Einstellungen wie üblich, das heißt, das Passwort für den Fernzugriff wird abgefragt. Wenn die Einstellung auf „Aus“ gesetzt ist, wird der Fernzugriff auf die Einstellungen gesperrt, und zwar auch dann, wenn das richtige Passwort für den Fernzugriff auf die Einstellungen eingegeben wurde. Wenn diese Einstellung auf einen anderen FlexLogic-Operanden verweist, muss der Operand gesetzt werden („Ein“), bevor das Passwort für den Fernzugriff auf Einstellungen eingegeben wird, um Zugriff auf die Einstellungen zu erhalten.

- **ZUGRIFF AUTH ZEITÜB:** Mit dieser Einstellung wird die Zeitüberschreitungsverzögerung für den lokalen Zugriff auf die Einstellungen festgelegt. Diese Einstellung gilt, wenn die Einstellung **LOKAL EINSTELLUNGEN AUTH** auf einen anderen Operanden als „Ein“ programmiert ist. Der Status des FlexLogic-Operanden wird ständig auf einen Übergang von „Aus“ zu „Ein“ überwacht. Wenn ein solcher Statuswechsel stattfindet, wird der lokale Zugriff gestattet, und der mit dem Einstellwert programmierte Timer **ZUGRIFF AUTH ZEITÜB** wird gestartet. Nach Ablauf des Timers wird der lokale Zugriff auf die Einstellungen sofort wieder gesperrt. Wenn der Zugriff erlaubt ist und ein Aus-Ein-Übergang des FlexLogic-Operanden erkannt wird, beginnt das Zeitüberschreitungsintervall von neuem. Der Status dieses Timers wird alle 5 Sekunden aktualisiert.

Die folgenden Einstellungen stehen nur bei parametrierung durch den PC (EnerVista UR Setup) zur Verfügung. Wählen Sie die Menüoption **Einstellungen > Produkteinrichtung > Sicherheit**, um das Fenster mit den Sicherheitseinstellungen zu öffnen.



Die Einstellung **Ferneinstellungen zulässig** wird für die Überwachung des Einstellungszugriffs im Fernmodus (Ethernet- oder RS485-Schnittstellen) verwendet. Wenn die Einstellung auf „Ein“ gesetzt ist (Standardeinstellung), funktioniert der Fernzugriff auf die Einstellungen wie üblich, das heißt, das Passwort für den Fernzugriff wird abgefragt. Wenn die Einstellung auf „Aus“ gesetzt ist, wird der Fernzugriff auf die Einstellungen gesperrt, und zwar auch dann, wenn das richtige Passwort für den Fernzugriff auf die Einstellungen eingegeben wurde. Wenn diese Einstellung auf einen anderen Flex-Logic-Operanden verweist, muss der Operand („Ein“) gesetzt werden, bevor das Passwort für den Fernzugriff auf Einstellungen eingegeben wird, um Zugriff auf die Einstellungen zu erhalten.

Die Einstellung **Zugriff Autorisierung Zeitüberschreitung** bestimmt die Zeitüberschreitungsverzögerung beim Fernzugriff auf Einstellungen. Diese Einstellung gilt, wenn die Einstellung **Ferneinstellungen zulässig** auf einen anderen Operanden als „Ein“ oder „Aus“ programmiert ist. Der Status des FlexLogic-Operanden wird ständig auf einen Übergang von „Aus“ zu „Ein“ überwacht. In diesem Fall wird der Fernzugriff auf Einstellungen zugelassen, und der mit dem Einstell-

wert **Zugriff Autorisierung Zeitüberschreitung** programmierte Timer wird gestartet. Nach Ablauf des Timers wird der Fernzugriff auf die Einstellungen sofort wieder gesperrt. Wenn der Zugriff erlaubt ist und ein Aus-Ein-Übergang des FlexLogic-Operanden erkannt wird, beginnt das Zeitüberschreitungsintervall von neuem. Der Status dieses Timers wird alle 5 Sekunden aktualisiert.

e) ENERVISTA-SICHERHEIT

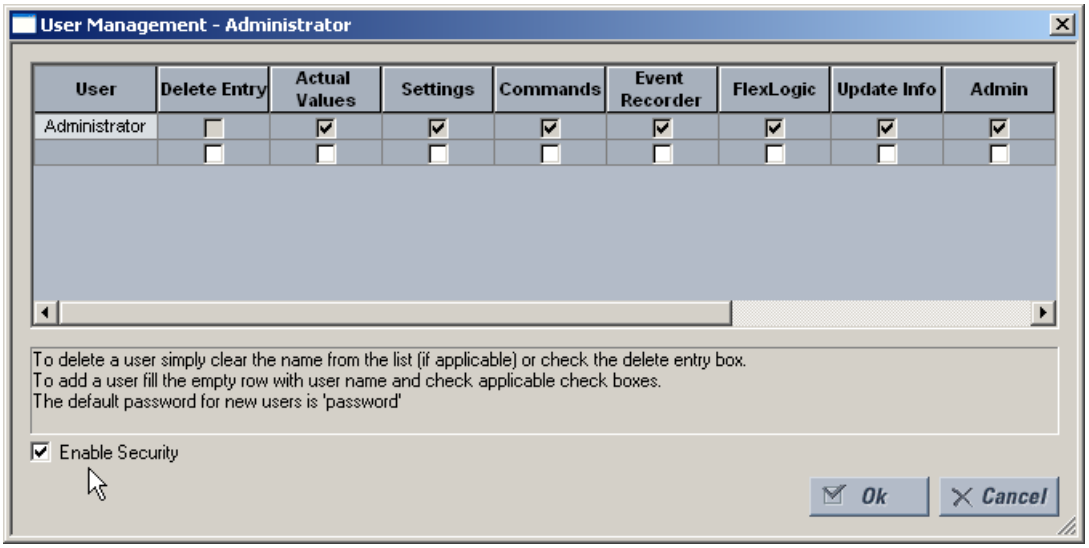
AKTIVIEREN DES SICHERHEITSMANAGEMENTSYSTEMS

Das EnerVista-Sicherheitsmanagementsystem ermöglicht einem Administrator, die Zugriffsberechtigungen mehrerer Benutzer auf die EnerVista-Anwendung zu verwalten.

Das EnerVista-Sicherheitsmanagementsystem ist per Voreinstellung deaktiviert, so dass der Administrator unmittelbar nach der Installation Zugriff auf die EnerVista-Software erhält. Wenn das Sicherheitsmanagement deaktiviert ist, haben alle Benutzer Administratorzugriff. GE empfiehlt, die EnerVista-Sicherheitsfunktionen vor Inbetriebnahme des Geräts zu aktivieren.

So aktivieren Sie das Sicherheitssystem und die Passwortabfrage:

1. Wählen Sie den Menüpunkt **Sicherheit > Benutzerverwaltung**, um das Fenster „Benutzerverwaltung“ zu öffnen.



2. Aktivieren Sie unten links das Kontrollkästchen **Sicherheit aktivieren**, um das Sicherheitsmanagementsystem zu aktivieren.

Damit sind die Sicherheitsfunktionen für die Software EnerVista UR Setup aktiviert. Beim Start der Software werden die Benutzer nun aufgefordert, ein Passwort einzugeben.

HINZUFÜGEN EINES NEUEN BENUTZERS

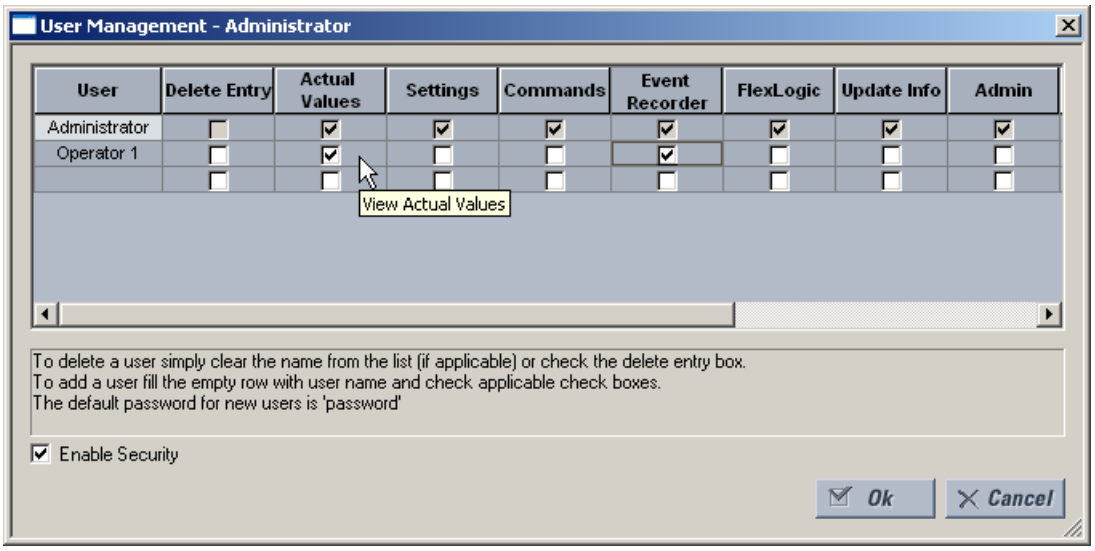
Die folgenden Voraussetzungen müssen erfüllt sein, damit Benutzerkonten zum EnerVista-Sicherheitsmanagementsystem hinzugefügt werden können:

- Der Benutzer, der das Konto anlegt, muss über Administratorrechte verfügen.
- Das EnerVista-Sicherheitsmanagementsystem muss aktiviert sein (siehe vorheriger Abschnitt).

So fügen Sie Benutzerkonten hinzu:

1. Wählen Sie die Menüoption **Sicherheit > Benutzerverwaltung**, um das Fenster „Benutzerverwaltung“ zu öffnen.
2. Geben Sie in das Feld **Benutzer** einen Benutzernamen ein. Der Benutzername muss 4 bis 20 Zeichen lang sein.

3. Wählen Sie die Benutzerzugriffsrechte aus. Aktivieren Sie dazu die Kontrollkästchen neben den betreffenden Feldern.



Die Tabelle enthält eine Beschreibung der Zugriffsrechte.

Tabelle 5–1: ÜBERSICHT DER ZUGRIFFSRECHTE

FELD	BESCHREIBUNG
Eintrag löschen	Das Benutzerkonto wird beim Verlassen des Fensters „Benutzerverwaltung“ gelöscht.
Istwerte	Der Benutzer ist berechtigt, Istwerte zu lesen.
Einstellungen	Der Benutzer ist berechtigt, Einstellwerte zu lesen.
Befehle	Der Benutzer darf Befehle ausführen.
Ereignisschreiber	Der Benutzer darf die digitale Fehlerprotokollierung verwenden.
FlexLogic	Der Benutzer darf FlexLogic-Werte lesen.
Informationen aktualisieren	Der Benutzer darf Funktionswerte für alle Funktionen schreiben, für die er Leseberechtigungen besitzt. Wenn eines der Kontrollkästchen „Einstellungen“, „Ereignisschreiber“ und „FlexLogic“ für sich allein aktiviert ist, erhält der Benutzer Lesezugriff. Sobald jedoch eines davon in Verbindung mit dem Kontrollkästchen „Informationen aktualisieren“ aktiviert ist, erhält der Benutzer Lese- und Schreibzugriff. Der Benutzer erhält keinen Schreibzugriff auf Funktionen, die nicht markiert sind, selbst wenn das Kontrollkästchen „Informationen aktualisieren“ aktiviert ist.
Admin	Der Benutzer ist ein EnerVista UR Setup-Administrator und erhält deshalb alle administrativen Rechte. Administratorrechte sollten mit besonderer Umsicht vergeben werden.

4. Klicken Sie auf **OK**, um das Benutzerkonto zum Sicherheitsmanagementsystem hinzuzufügen.

ANPASSUNGEN DER BENUTZERRECHTE

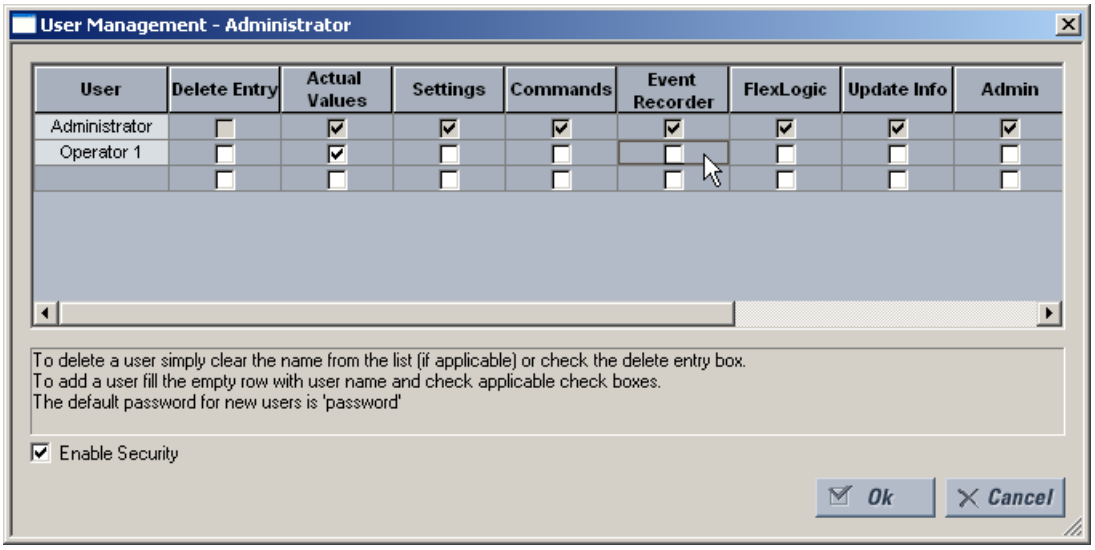
Die folgenden Voraussetzungen müssen erfüllt sein, damit Benutzerberechtigungen im EnerVista-Sicherheitsmanagementsystem geändert werden können:

- Der Benutzer, der die Berechtigungen ändert, muss über Administratorrechte verfügen.
- Das EnerVista-Sicherheitsmanagementsystem muss aktiviert sein.

So ändern Sie Benutzerberechtigungen:

1. Wählen Sie die Menüoption **Sicherheit > Benutzerverwaltung**, um das Fenster „Benutzerverwaltung“ zu öffnen.
2. Markieren Sie den Benutzernamen im Feld **Benutzer**.

3. Ändern Sie die Benutzerzugriffsrechte, indem Sie eines oder mehrere der Kontrollkästchen aktivieren oder deaktivieren.



Die Tabelle enthält eine Beschreibung der Zugriffsrechte.

Tabelle 5–2: ÜBERSICHT DER ZUGRIFFSRECHTE

FELD	BESCHREIBUNG
Eintrag löschen	Das Benutzerkonto wird beim Verlassen des Fensters „Benutzerverwaltung“ gelöscht.
Istwerte	Der Benutzer ist berechtigt, Istwerte zu lesen.
Einstellungen	Der Benutzer ist berechtigt, Einstellwerte zu lesen.
Befehle	Der Benutzer darf Befehle ausführen.
Ereignisschreiber	Der Benutzer darf die digitale Fehlerprotokollierung verwenden.
FlexLogic	Der Benutzer darf FlexLogic-Werte lesen.
Informationen aktualisieren	Der Benutzer darf Funktionswerte für alle Funktionen schreiben, für die er Leseberechtigungen besitzt. Wenn eines der Kontrollkästchen „Einstellungen“, „Ereignisschreiber“ und „FlexLogic“ für sich allein aktiviert ist, erhält der Benutzer Lesezugriff. Sobald jedoch eines davon in Verbindung mit dem Kontrollkästchen „Informationen aktualisieren“ aktiviert ist, erhält der Benutzer Lese- und Schreibzugriff. Der Benutzer erhält keinen Schreibzugriff auf Funktionen, die nicht markiert sind, selbst wenn das Kontrollkästchen „Informationen aktualisieren“ aktiviert ist.
Admin	Der Benutzer ist ein EnerVista UR Setup-Administrator und erhält deshalb alle administrativen Rechte. Administratorrechte sollten mit besonderer Umsicht vergeben werden.

4. Klicken Sie auf **OK**, um die Änderungen zu speichern.

f) CYBERSENTRY-SICHERHEIT

Mit EnerVista können Sie das UR mithilfe einer serverseitigen oder gerätebasierten Authentifizierung konfigurieren und authentifizieren. Der Zugriff auf die verschiedenen Funktionen ist von der Benutzerrolle abhängig.

Der EnerVista-Anmeldebildschirm bietet zwei Möglichkeiten für den UR-Zugriff, Server- und Geräteauthentifizierung.

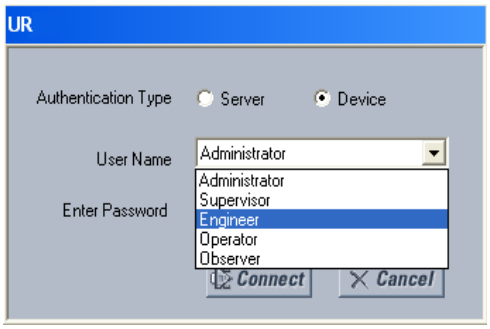


Abbildung 5–2: ANMELDEBILDSCHIRM FÜR CYBERSENTRY

Bei Auswahl des Authentifizierungstyps „Server“ verwendet das UR den RADIUS-Server statt seiner lokale Authentifizierungsdatenbank, um den Benutzer zu authentifizieren.

Bei Auswahl der Schaltfläche „Gerät“ verwendet das UR seine lokale Authentifizierungsdatenbank und nicht den RADIUS-Server, um den Benutzer zu authentifizieren. In diesem Fall verwendet es seine integrierten Rollen (Administrator, Ingenieur, Supervisor, Operator, Observer) als Anmeldekonten, und die zugehörigen Passwörter werden im UR-Gerät gespeichert. In diesem Fall kann der Zugriff keinen Benutzern zugeordnet werden. In Fällen, in denen der Zugriff Benutzern zugeordnet werden muss, insbesondere bei Prüfverfahren zu Compliance-Zwecken, sollte nur die Serverauthentifizierung (RADIUS) verwendet werden.

Passwort- oder Sicherheitsinformationen werden weder als Klartext von der EnerVista-Software oder vom UR-Gerät angezeigt, noch werden sie jemals ohne kryptografischen Schutz übertragen.

CYBERSENTRY-EINSTELLUNGEN ÜBER ENERVISTA

Die Konfiguration der CyberSentry-Sicherheitseinstellungen erfolgt unter **Gerät > Einstellungen > Produkteinrichtung > Sicherheit**.

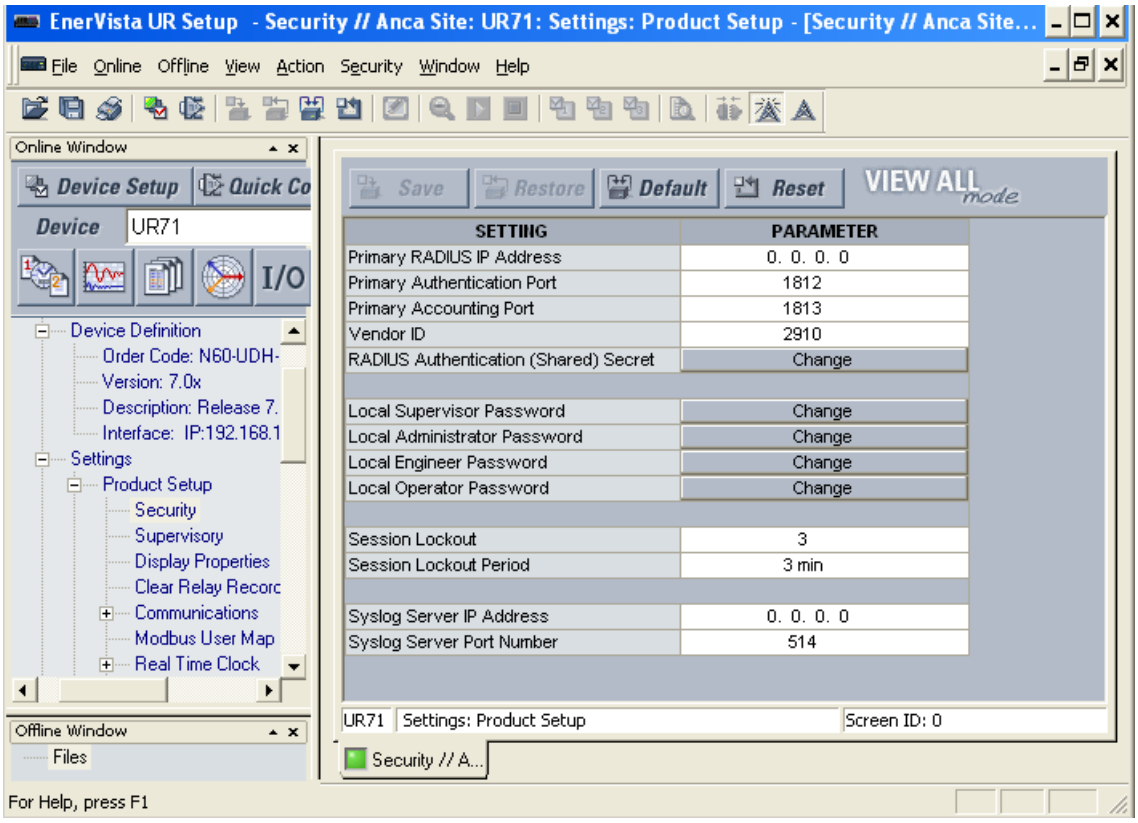


Abbildung 5–3: DIALOGFELD FÜR CYBERSENTRY-SICHERHEIT

Bei der Option **Gerät > Einstellungen > Produkteinrichtung > Überwachung** hat das Dialogfeld folgendes Erscheinungsbild.

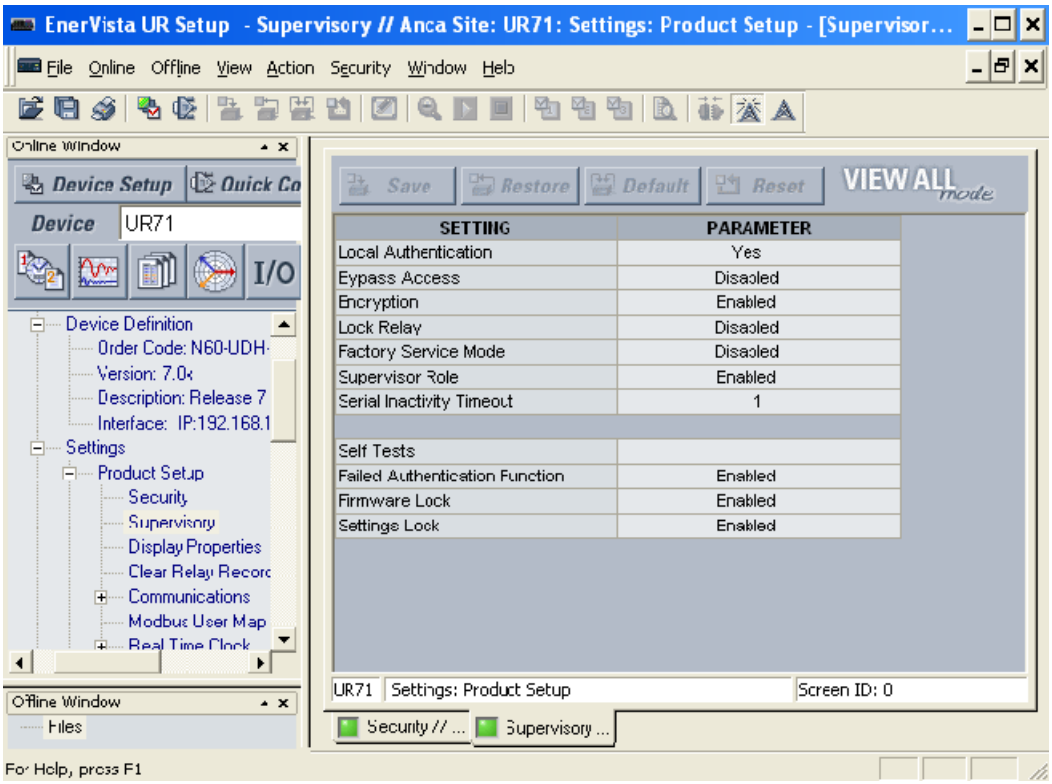


Abbildung 5–4: DIALOGFELD ÜBERWACHUNG

Die folgenden Einstellungen stehen für die Sicherheits-Dialogfeld zur Verfügung.

Einstellungen für den RADIUS-Server

EINSTELLUNGS-NAME	BESCHREIBUNG	MIN	MAX	STANDARD	EIN-HEITEN	MINIMALE BERECH-TIGUNG
Primäre RADIUS-IP-Adresse	IP-Adresse des Haupt-RADIUS-Servers. Der Standardwert gibt an, dass kein primärer RADIUS-Server konfiguriert ist. Daher ist Radius deaktiviert.	0.0.0.0	223.255.255.254	0.0.0.0	-	Administrator
Primärer Authentifizierungs-Port	RADIUS-Authentifizierungs-Schnittstelle	1	65535	1812	-	Administrator
Primärer Abrechnungs-Port	RADIUS-Abrechnungs-Schnittstelle	1	65535	1813	-	Administrator
Hersteller-ID	Ein Bezeichner, der die mit dem Protokoll verwendeten herstellerspezifischen RADIUS-Attribute angibt.			Wert, der für General Electric steht		Administrator
(Freigegebenes) Geheimnis zur RADIUS-Authentifizierung	Zur Authentifizierung verwendetes gemeinsames Geheimnis Wird als Sternchen angezeigt. Diese Einstellung muss den Anforderungen für das CyberSentry-Passwort entsprechen.	Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt *Passwortan-forderungen*.	Die Anforderungen finden Sie im folgenden Abschnitt zu Passwörtern.	N/A	-	Administrator
RADIUS-Authentifizierungs methode	Vom RADIUS-Server verwendete Authentifizierungsmethode. Derzeit auf EAP-TTLS festgelegt.	EAP-TTLS	EAP-TTLS	EAP-TTLS	-	Administrator
Zeitüberschreitung	Zeitüberschreitung in Sekunden zwischen Anforderungen zur erneuten Übertragung	0	9999	10	Sek.	Administrator

Erneute Versuche	Anzahl der Neuversuche vor dem Aufgeben.	0	9999	3	-	Administrator
(Freigegebenes) Geheimnis zur RADIUS-Authentifizierung bestätigen	Bestätigung des gemeinsamen Geheimnisses Die Eingabe wird als Sternchen angezeigt.	Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt *Passwortan-forderungen*.	245 Zeichen	N/A	-	Administrator

Allgemeine Sicherheitseinstellungen

EINSTELLUNGS-NAME	BESCHREIBUNG	MIN	MAX	STANDARD	EIN-HEITEN	MINIMALE BERECHTIGUNG
Sitzungsblockade	Anzahl der fehlgeschlagenen Authentifizierungen, bevor das Gerät weitere Authentifizierungsversuche für den Sperrzeitraum blockiert.	0 (Blockade deaktiviert)	99	3	-	Administrator
Sitzungs-sperrzeitraum	Der Zeitraum (in Minuten), für den sich ein Benutzer nach einer Blockade nicht wieder anmelden kann.	0 (kein Zeitraum)	9999	3	Min	Administrator
Systemprotokoll-Server-IP-Adresse	Die IP-Adresse des Systemprotokoll-Zielservers, an den sämtliche Sicherheitsereignisse übertragen werden.	0.0.0.0	223.255. 255.254	0.0.0.0	-	Administrator
Systemprotokoll-Server-Port-Nummer	Die UDP-Schnittstelle-Nummer des Systemprotokoll-Zielservers, an den sämtliche Sicherheitsereignisse übertragen werden.	1	65535	514	-	Administrator
Geräte-authentifizierung	Wenn die Einstellung aktiviert ist, ist lokale Geräteauthentifizierung mit Rollen zulässig. Wenn diese Einstellung deaktiviert ist, authentifiziert das UR nur zum AAA-Server (Radius). **HINWEIS:** Administrator und Supervisor (wenn noch aktiviert) bleiben auch dann aktiv, wenn die Geräteauthentifizierung deaktiviert wurde. Die einzige Berechtigung des lokalen Administrators besteht darin, die Geräteauthentifizierung erneut zu aktivieren, wenn sie deaktiviert ist. Um die Geräteauthentifizierung wieder zu aktivieren, entsperrt der Supervisor das Gerät, um Änderungen einzustellen, und anschließend kann der Administrator die Geräteauthentifizierung erneut aktivieren.	Deaktiviert	Aktiviert.	Aktiviert.	-	Administrator
Firmware gesperrt	Gibt an, ob das Gerät Firmware-Aktualisierungen erhält. Wenn „Ja“ und der Versuch zum Aktualisieren der Firmware unternommen wurde, verweigert das Gerät die Aktualisierung und zeigt eine Fehlermeldung, die angibt, dass die Blockade gesetzt wurde. Diese Einstellung wird bei jeder Firmware-Aktualisierung auf den Standardwert zurückgesetzt.	Nein	Ja	Ja	-	Administrator
Werkswartungs-modus	Wenn aktiv (Kontrollkästchen aktiviert), kann das Gerät in den Werkswartungs-modus wechseln. Für die Aktivierung dieser Einstellung ist eine Supervisor-Authentifizierung erforderlich.	Deaktiviert	Aktiviert.	Deaktiviert	-	Supervisor (Administrator, wenn Supervisor deaktiviert)
Standardein-stellungen wiederherstellen	Setzt das Gerät auf Werkseinstellungen zurück.	Nein	Ja	Nein	-	Administrator
Supervisor-Rolle	Wenn aktiv (Kontrollkästchen aktiviert), ist die Supervisor-Rolle aktiv. Für die Aktivierung dieser Einstellung ist eine Administrator-Authentifizierung erforderlich. Wenn deaktiviert, ist die Supervisor-Rolle inaktiv. Für die Deaktivierung dieser Einstellung ist eine Supervisor-Authentifizierung erforderlich.	Deaktiviert	Aktiviert.	Aktiviert.	-	Administrator für Aktivierung und Supervisor für Deaktivierung
RADIUS-Benutzernamen	Stellen Sie sicher, dass sich die RADIUS-Benutzernamen von lokalen bzw. gerätebezogenen Rollennamen unterscheiden.	Siehe RADIUS-Server-dokumente	Siehe RADIUS-Server-dokumente		-	Administrator

EINSTELLUNGS-NAME	BESCHREIBUNG	MIN	MAX	STANDARD	EIN-HEITEN	MINIMALE BERECHTIGUNG
Passwort	Lokale bzw. gerätebezogene Rollen (außer für Observer) sind passwortgeschützt. Alle RADIUS-Benutzer sind passwortgeschützt.	Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt *Passwortan-forderungen*.	Die Anfor-derungen finden Sie im folgenden Abschnitt zu Pass-wörtern.	Change Me1#	Text	Die festgelegte Rolle und der festgelegte Administrator, mit Ausnahme eines Supervisors, bei dem es nur es selbst ist.

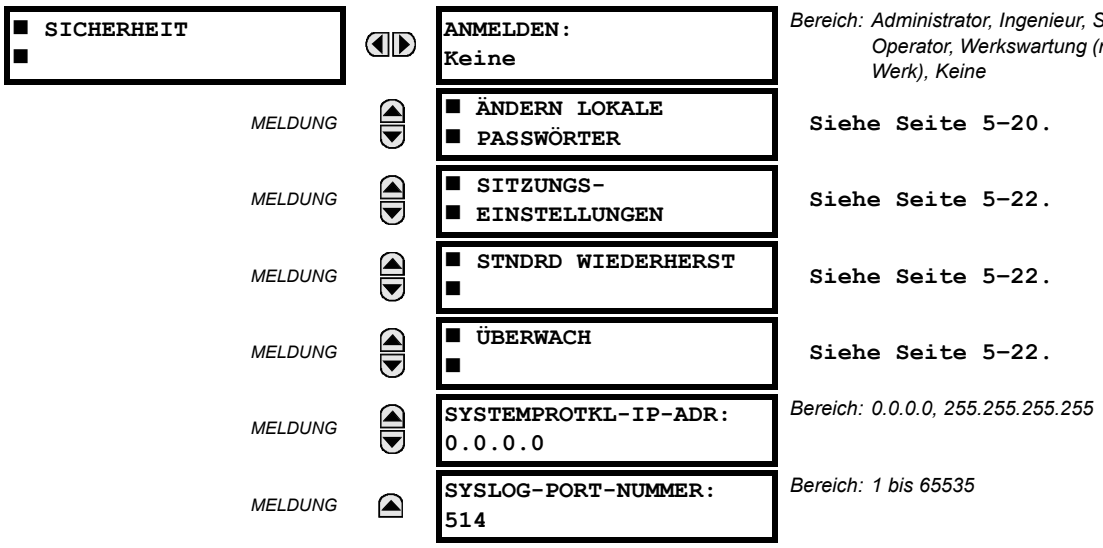
Einstellungen für Sicherheitsalarm

EINSTELLUNGS-NAME	BESCHREIBUNG/DETAILS	MIN	MAX	STANDARD	EIN-HEITEN	MINIMALE BERECH-TIGUNGEN
Fehlgeschlagene Authentifizierungen	Ein Grenzwert, der angibt, wann ein Alarm ausgelöst wird, der auf zu viele fehlgeschlagene Authentifizierungsversuche hinweist.	0 (deaktiviert)	99	3	-	Administrator
Firmware-Sperrung	Ein Boolescher Wert, der angibt, ob das Gerät eine Firmware-Aktualisierung empfangen kann. Wenn „Ja“ und ein Versuch zur Firmware-Aktualisierung erfolgt, wird der Gerätealarm aktiviert. Wenn „Nein“, wird der Gerätealarm nicht aktiviert. Diese Einstellung wird bei jeder Firmware-Aktualisierung auf den Standardwert zurückgesetzt.	Nein	Ja	Ja	-	Administrator
Einstellungs-blockade	Ein Boolescher Wert, der angibt, ob das Gerät Änderungen an Einstellungen akzeptiert. Wenn „Ja“ und ein Versuch zur Änderung von Einstellungen erfolgt, wird der Gerätealarm aktiviert. Wenn „Nein“, wird der Gerätealarm nicht aktiviert.	Nein	Ja	Ja	-	Supervisor (Administrator, wenn Supervisor deaktiviert wurde)

5

CYBERSENTRY-EINSTELLUNGEN ÜBER DIE GERÄTEFRONT

PFAD: EINSTELL ⇨ PRODUKTEINR ⇨ SICHERHERHEIT



ANMELDEN: Diese Einstellung ist nur für die *Geräteauthentifizierung* anwendbar. Diese Einstellung ermöglicht es einem Benutzer, sich mit einer bestimmten Rolle anzumelden. Beschreibungen sind unten aufgeführt. Für die Supervisor-Rolle sollte die Einstellung „Supervisorrolle“ aktiviert werden.

Bei jeder Anmeldung einer neuen Rolle wird der Benutzer mit einer Anzeige aufgefordert, ein Passwort einzugeben. Die Passwörter müssen den Anforderungen entsprechen, die am Anfang des Kapitels im Abschnitt zu den Passwortanforderungen angegeben sind. Das UR-Gerät unterstützt fünf Rollen. Alle Rollen verfügen über zugehörige Passwörter. Die Observer-Rolle ist die einzige Rolle, für die kein Passwort erforderlich ist.

Die Rollen sind wie folgt definiert:

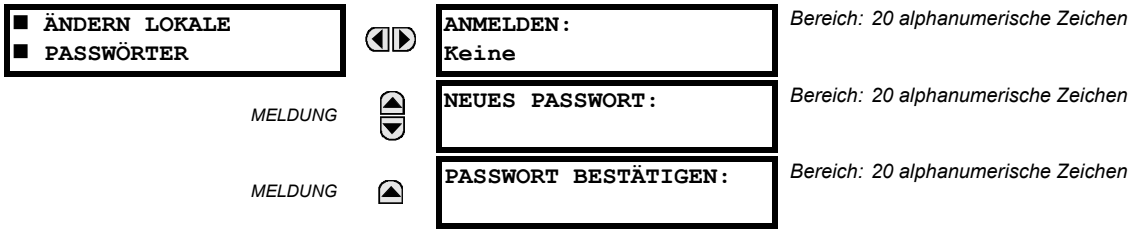
- Administrator: Vollständiger Lese- und Schreibzugriff auf alle Einstellungen und Befehle. Diese Rolle ermöglicht keinen gleichzeitigen Zugriff. Diese Rolle verfügt über einen Operanden, um anzugeben, dass sie angemeldet ist.
- Ingenieur: Vollständiger Lese- und Schreibzugriff auf alle Einstellungen und Befehle mit Ausnahme der Konfiguration von Sicherheitseinstellungen und Firmware-Aktualisierungen. Diese Rolle ermöglicht keinen gleichzeitigen Zugriff.
- Operator: Der Operator hat Lese- und Schreibzugriff auf alle Einstellungen im Befehlsmenü/-abschnitt. Diese Rolle ist offline nicht vorhanden.
- Supervisor: Dies ist nur eine genehmigende Rolle. Die Authentifizierung dieser Rolle führt Einstellungsänderungen durch, die vom Administrator oder Ingenieur übermittelt wurden. Die Supervisor-Rolle wird authentifiziert, um das UR Schutzgerät für Einstellungsänderungen zu entsperren, und nicht, um Änderungen nachträglich zu genehmigen. Nur der Supervisor kann die Einstellungen und Firmware-Sperre in den Sicherheitseinstellungen festlegen. Diese Rolle kann außerdem die Abmeldung aller anderen Rollen erzwingen und das Sicherheitsereignisprotokoll zu löschen. Diese Rolle kann auch deaktiviert werden, aber nur durch eine Supervisor-Authentifizierung. Wenn diese Rolle deaktiviert ist, werden deren Berechtigungen der Administrator-Rolle zugewiesen.
- Observer: Diese Rolle verfügt über Lesezugriff auf alle UR-Einstellungen. Diese Rolle ermöglicht unbegrenzten gleichzeitigen Zugriff, aber sie hat keinen Download-Zugriff auf Dateien im Gerät. Observer ist die standardmäßige Rolle, wenn keine Authentifizierung für das Gerät durchgeführt wurde. Für diese Rolle wird „Keine“ an der Bedienfront angezeigt.

HINWEIS

Die Werkswartungsrolle ist nicht verfügbar und nur zur Verwendung im Werk vorgesehen.

ÄNDERN LOKALE PASSWÖRTER

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ SICHERHEIT ⇨⇩ ÄNDERN LOKALE PASSWÖRTER



Das Menü „ÄNDERN LOKALE PASSWÖRTER“ wird auf der Bedienfront und Enervista bei einer erfolgreichen Anmeldung der Administrator-Rolle angezeigt.

Die Anmeldeeinstellung in diesem Menü ähnelt der Anmeldeeinstellung unter **PFAD: EINSTELLUNGEN > PRODUKTEINRICHTUNG > SICHERHEIT**, mit Ausnahme der Werksrolle.

Passwörter werden im Textformat gespeichert. Es wird keine Verschlüsselung angewendet.

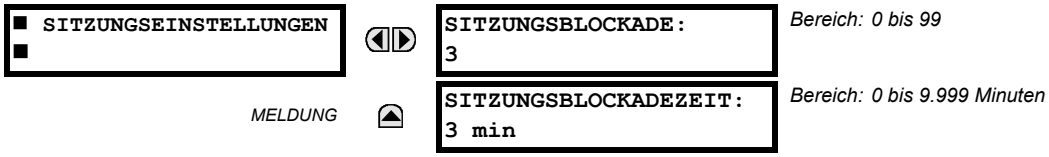
HINWEIS

Hinweise:

- Im Modus „Geräteauthentifizierung“ ist mit der Observer-Rolle kein Passwort verbunden. Im Modus für die Serverauthentifizierung ist für die Observer-Rolle ein Passwort erforderlich.
- Das voreingestellte Passwort lautet „ChangeMe1#“.
- Nachdem die Passwörter festgelegt wurden, kann der Administrator mit Genehmigung durch den Supervisor das mit der Rolle verbundene Passwort ändern.
- In CyberSentry wird die Passwortverschlüsselung nicht unterstützt.

Sitzungseinstellungen

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ SICHERHEIT ⇨⇩ SITZUNGSEINSTELLUNGEN



Es stehen die folgenden Sitzungseinstellungen zur Verfügung:

- **SITZUNGSBLOCKADE:** Diese Einstellung gibt die Anzahl der fehlgeschlagenen Authentifizierungen an (der Standardwert ist 3 und der Maximalwert ist 99), bevor das Gerät weitere Authentifizierungsversuche für den Sperrzeitraum blockiert. Der Wert „null“ bedeutet, dass die Blockade deaktiviert ist.
- **SITZUNGSBLOCKADEZEIT:** Diese Einstellung gibt die Dauer eines Blockadezeitraums in Minuten an (der Standardwert ist 3 und der Maximalwert ist 9.999). Der Wert „null“ bedeutet, dass es keinen Sperrzeitraum gibt.

Wiederherstellen der werkseinstellungen

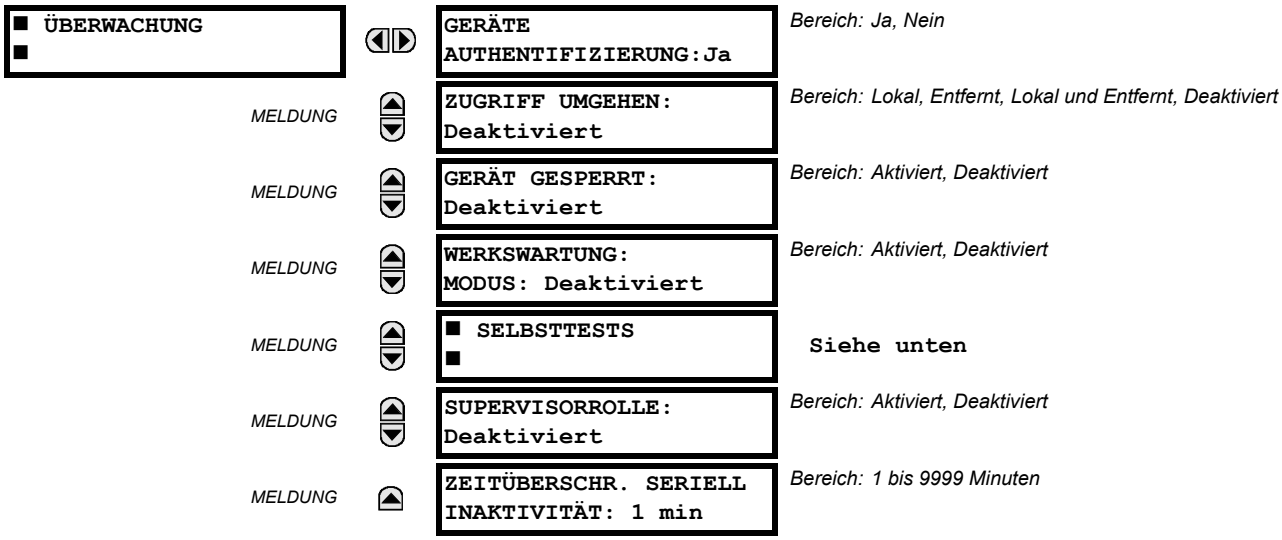
PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ SICHERHEIT ⇨⇩ WERKSEINSTELLUNGEN

- **WERKSEINSTELLUNGEN LADEN:** Diese Einstellung wird zum Zurücksetzen aller Einstellungen, Kommunikations- und Sicherheitspasswörter verwendet. Diese Einstellung kann in der Administrator-Rolle geändert werden. Eine Supervisor-Rolle (sofern nicht deaktiviert) genehmigt die Änderung.

5

Überwachung

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ SICHERHEIT ⇨⇩ÜBERWACHUNG



Die Einstellungen für das Menü „Überwachung“ sind nur für die Supervisor-Rolle oder, wenn die Supervisor-Rolle deaktiviert ist, nur für die Administrator-Rolle verfügbar.

Geräteauthentifzierung: Diese Einstellung ist standardmäßig aktiviert, d. h., „Ja“ ist ausgewählt. Wenn die Einstellung aktiviert ist, ist die „Geräteauthentifzierungg“ mit Rollen aktiviert. Wenn diese Einstellung deaktiviert ist, authentifiziert sich das UR nur am AAA-Server (Radius). Der Administrator und Supervisor (wenn aktiviert) bleiben jedoch auch dann aktiv, wenn die Geräteauthentifizierung deaktiviert wurde, und ihre einzige Berechtigung besteht darin, die Geräteauthentifizierung erneut zu aktivieren. Um die Geräteauthentifizierung wieder zu aktivieren, entsperrt der Supervisor das Gerät, um Änderungen einzustellen, und anschließend aktiviert der Administrator die Geräteauthentifizierung erneut.

ZUGRIFF UMGEHEN: Die „Zugriff umgehen“-Sicherheitsfunktion ermöglicht einen einfacheren Zugriff ohne Authentifizierung und Verschlüsselung für spezielle Situationen, bei denen diese Art von Zugriff als sicher angesehen wird. Nur der Supervisor bzw. der Administrator bei deaktivierter Supervisor-Rolle kann diese Funktion aktivieren.

MODUS	BEDIENFRONT ODER SERIELL (RS232, RS485)	ETHERNET
Normaler Modus	Authentifizierung – Role Based Access Control (RBAC) und Passwörter in Klartext	Authentifizierung – RBAC und Passwörter verschlüsselt SSH-Tunneling
Modus „ZUGRIFF UMGEHEN“	Keine Passwörter für RBAC-Ebenen zugelassen	Keine Passwörter für RBAC-Ebenen zugelassen Kein SSH-Tunneling

Es gibt folgende Umgehungsoptionen:

- Lokal – Umgehung der Authentifizierung für Benutzertasten, Tastenfeld, RS232 und RS485
- Entfernt – Umgehung der Authentifizierung für Ethernet
- Lokal und Entfernt – Umgehung der Authentifizierung für Benutzertasten, Tastenfeld, RS232, RS485 und Ethernet

Gerät gesperrt: Für diese Einstellung wird ein Boolescher Wert (Aktiviert/Deaktiviert) verwendet, um anzugeben, ob das Gerät Einstellungsänderungen akzeptiert und ob das Gerät eine Firmware-Aktualisierung erhalten kann. Die Einstellung kann nur von der Supervisor-Rolle oder, falls aktiviert, von der Administrator-Rolle geändert werden, wenn die Supervisor-Rolle deaktiviert ist. Die Supervisor-Rolle aktiviert diese Einstellung für das Schutzgerät, um Einstellungsänderungen, Befehlsänderungen oder Firmware-Aktualisierungen zu akzeptieren. Nachdem alle Einstellungsänderungen angewendet oder die Befehle ausgeführt wurden, deaktiviert der Supervisor diese Einstellung, um Einstellungsänderungen zu sperren.

Beispiel: Wenn für diese Einstellung „Aktiviert“ festgelegt ist und der Versuch unternommen wird, Einstellungen zu ändern oder die Firmware zu aktualisieren, verweigert das UR-Gerät die Einstellungsänderungen bzw. die Firmware-Aktualisierung. Wenn für diese Einstellung „Deaktiviert“ festgelegt ist, akzeptiert das UR-Gerät die Einstellungsänderungen bzw. die Firmware-Aktualisierung.

Diese Rolle ist standardmäßig deaktiviert.

Werkswartungsmodus: Bei Aktivierung (d. h., wenn „Aktiviert“ ausgewählt ist) kann das Gerät in den Werkswartungsmodus wechseln. Für die Aktivierung dieser Einstellung ist eine Supervisor-Authentifizierung erforderlich. Der Standardwert lautet „Deaktiviert“.

Supervisor-Rolle: Bei Aktivierung (d. h., wenn „Aktiviert“ ausgewählt ist) ist die Supervisor-Rolle aktiv. Bei Auswahl von „Deaktiviert“ ist diese Rolle deaktiviert. Für die Deaktivierung dieser Einstellung ist eine Supervisor-Authentifizierung erforderlich. Bei Deaktivierung ist die Supervisor-Rolle nicht berechtigt, sich anzumelden. In diesem Fall kann der Administrator die Einstellungen im Menü **ÜBERWACHUNG** ändern.

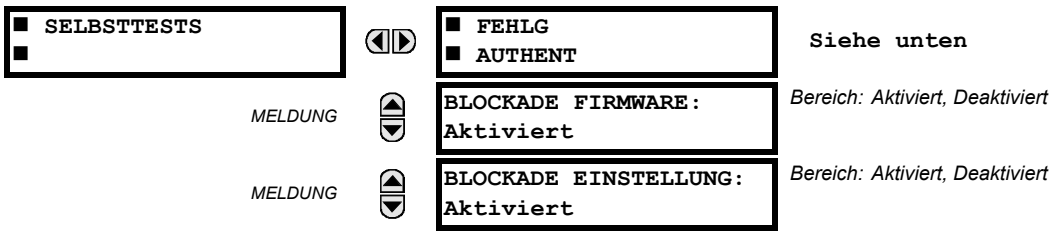
Bei Aktivierung ist eine Supervisor-Authentifizierung erforderlich, um die Einstellungen im Menü „ÜBERWACHUNG“ zu ändern. Wenn der Supervisor seine Rolle nach der Authentifizierung deaktiviert, bleibt die Supervisor-Sitzung gültig, bis er über das MMI zu einer anderen Rolle wechselt oder bis er die aktuelle Supervisor-Sitzung beendet, falls Kommunikation verwendet wird.

Diese Rolle ist standardmäßig deaktiviert.

Zeitüberschr. seriell Inaktivität: Die über einen seriellen Schnittstelle angemeldete Rolle wird automatisch abgemeldet, wenn der Timer für die serielle Inaktivität ausläuft. Ein separater Timer wird für RS232- und RS485-Verbindungen aufrecht erhalten. Der Standardwert ist 1 Minute.

a) SELBSTTESTS

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ SICHERHEIT ⇨⇩ÜBERWACHUNG ⇨SELBSTTESTS



FEHLG AUTHENT: Wenn diese Einstellung aktiviert ist, wird die Anzahl der fehlgeschlagenen Authentifizierungen mit dem Sitzungsblockade-Grenzwert verglichen. Beim Überschreiten des Sitzungsblockade-Grenzwerts wird dieser untergeordnete Alarm ausgelöst.

BLOCKADE FIRMWARE: Wenn diese Einstellung aktiviert ist, wird bei jedem Versuch, eine Firmware-Aktualisierung durchzuführen, wenn für die Einstellung BLOCKADE FIRMWARE „Ja“ festgelegt ist, dieser Selbsttestalarm ausgelöst.

BLOCKADE EINSTELLUNG: Wenn diese Einstellung aktiviert ist, wird durch einen unbefugten Schreibzugriffsversuch auf eine Einstellung für eine bestimmte Rolle dieser Selbsttest aktiviert.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ SICHERHEIT ⇨⇩ÜBERWACHUNG ⇨SELBSTTESTS ⇨FEHLG AUTHENT

■ FEHLG ■ AUTHENT	◀▶	FEHLG AUTHENT: Aktiviert

Bereich: Aktiviert, Deaktiviert

CYBERSENTRY-EINRICHTUNG

Richten Sie CyberSentry-Sicherheit vor der erstmaligen Verwendung wie folgt ein:

1. Melden Sie sich beim Schutzgerät als Administrator an, indem Sie mithilfe der VALUE-Tasten an der Bedienfront das voreingestellte Passwort „ChangeMe1#“ eingeben. Beachten Sie, dass die Einstellung „Sperrgerät“ im Menü **Einstellungen > Sicherheit > Überwachung** deaktiviert werden muss. Wenn diese Einstellung deaktiviert ist, ist die Aktualisierung von Konfiguration und Firmware möglich. Diese Einstellung ist standardmäßig deaktiviert.
2. Aktivieren Sie gegebenenfalls die Supervisor-Rolle.
3. Nehmen Sie alle erforderlichen Änderungen an der Konfiguration vor, wie die Einstellung einer gültigen IP-Adresse für die Kommunikation über Ethernet.
4. Melden Sie sich vom Administrator-Konto ab, indem Sie „Keine“ auswählen.

Als Nächstes kann die Authentifizierung für Gerät oder Server auf dem Anmelde-Bildschirm ausgewählt werden, die Auswahl ist nur in EnerVista verfügbar. Verwenden Sie die Geräteauthentifizierung, um sich mit einer der fünf vorkonfigurierten Rollen (Administrator, Supervisor, Ingenieur, Operator, Observer) anzumelden. Bei Verwendung einer seriellen Verbindung wird nur die Geräteauthentifizierung unterstützt. Wenn die Server-Authentifizierung erforderlich ist, müssen die Charakteristika für Kommunikation mit einem RADIUS-Server konfiguriert werden. Das ist nur über die EnerVista-Software möglich. Der RADIUS-Server selbst muss auch konfiguriert werden. Der Anhang RADIUS-Server enthält ein Beispiel dafür, wie ein einfacher RADIUS-Server eingerichtet wird. Sobald der RADIUS-Server und die Parameter für die Verbindung vom UR-Schutzgerät mit dem Server konfiguriert wurden, können Sie die Server-Authentifizierung auf dem Anmelde-Bildschirm von EnerVista auswählen.

HINWEIS Bei Geräten, die über ein Ethernet-to-RS485-Gateway kommunizieren, wird CyberSentry nicht unterstützt. Da diese Gateways die sicheren Protokolle, die für die Kommunikation mit solchen Geräten erforderlich sind, nicht unterstützen, kann die Verbindung nicht hergestellt werden. Verwenden Sie das Gerät als ein Nicht-CyberSentry-Gerät.

HINWEIS Für Benutzer, die sich über die Bedienfront angemeldet haben, gibt es weder eine Zeitüberschreitung, noch kann ein Supervisor die Abmeldung erzwingen. Über die Bedienfront angemeldete Rollen, die keine mehrfachen Instanzen zulassen (Administrator, Supervisor, Ingenieur, Operator), müssen zu „Keine“ wechseln (entspricht einer Abmeldung), wenn sie bereit sind, um sich abzumelden.

HINWEIS Für alle Benutzerrollen außer Observer kann nur eine Instanz zur selben Zeit angemeldet sein, sowohl bei Anmeldung über die Bedienfront als auch über die Software.

So konfigurieren Sie die Serverauthentifizierung:

1. Wählen Sie in der EnerVista-Software die Geräteauthentifizierung, und melden Sie sich als Administrator an.
2. Konfigurieren Sie die folgenden RADIUS-Serverparameter: IP-Adresse, Authentifizierungs-Schnittstelle, gemeinsames Geheimnis und Vendor-ID.
3. Konfigurieren Sie im RADIUS-Server die Benutzerkonten. Verwenden Sie die fünf vorkonfigurierten Rollen (Administrator, Supervisor, Ingenieur, Operator, Observer) nicht als Benutzernamen im RADIUS-Server. Andernfalls stellt das UR Schutzgerät die Authentifizierung automatisch über das Gerät bereit.
4. Wählen Sie in der EnerVista-Software die Serverauthentifizierung, und melden Sie sich mit dem Benutzernamen und Passwort an, die im RADIUS-Server für die Serverauthentifizierungsanmeldung konfiguriert wurden.
5. Melden Sie sich ab, nachdem Sie alle erforderlichen Änderungen durchgeführt haben.

HINWEIS Wenn Einstellungen offline geändert werden, stellen Sie sicher, dass nur Einstellungen geändert werden, die durch die Rolle zulässig sind, die das Herunterladen von Einstellungen durchführt, da nur diese Änderungen wirksam werden.

Funktionstasten (sowohl Steuerungstasten als auch parametrierbare Funktionstasten) an der Bedienfront können von einer Administrator- oder Ingenieur-Rolle gedrückt werden. Das gilt auch für die RESET-Taste, mit der Ziele zurückgesetzt werden, wobei Ziele Fehler sind, die auf der Bedienfront oder im Bereich mit Zielen in der EnerVista-Software angezeigt werden. Die RESET-Taste weist insoweit ein besonderes Verhalten auf, als sie zulässt, dass diese zwei Rollen sie drücken dürfen, selbst wenn sie über den RS232-Schnittstelle und nicht über die Bedienfront angemeldet sind.

So setzen Sie das Sicherheitsereignisprotokoll und Selbsttestoperanden zurück:

1. Melden Sie sich als Supervisor (falls die Rolle aktiviert ist) oder als Administrator (falls die Supervisor-Rolle deaktiviert ist) an, und führen Sie einen „Sicherheitsdaten leeren"-Befehl unter **Befehle > Sicherheit > Sicherheitsdaten leeren** aus.

5.2.2 ANZEIGEEIGENSCHAFTEN

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ANZEIGEEIGENSCHAFTEN

■ ANZEIGE ■ EIGENSCHAFTEN	◀▶	SPRACHE: Englisch	*Bereich: Englisch; Französisch; Englisch, Russisch; Englisch, Chinesisch, Englisch, Deutsch; (Bereich hängt vom Bestellcode ab)*
MELDUNG	▲▼	EREIGNISMELDUNG ZEIT: 1,0 s	*Bereich: 0,5 bis 10,0 s in Schritten von 0.1*
MELDUNG	▲▼	STANDARDMLDG ZEITÜBER: 300 s	*Bereich: 10 bis 900 s in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	STANDARDMLDG INTENSITÄT: 25 %	*Bereich: 25 %, 50 %, 75 %, 100 % Nur sichtbar, wenn ein VFD installiert ist*
MELDUNG	▲▼	BILDSCHIRMSCHONER FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert Nur sichtbar, wenn ein LCD installiert ist*
MELDUNG	▲▼	BILDSCHIRMSCH WARTEZ: 30 min	*Bereich: 1 bis 65535 min in Schritten von 1 Nur sichtbar, wenn ein LCD installiert ist*
MELDUNG	▲▼	STROM- GRENZWERT: 0,020 pu	*Bereich: 0,002 bis 0,020 pu in Schritten von 0,001*
MELDUNG	▲	SPANNUNGS- GRENZWERT: 1,0 V	*Bereich: 0,1 bis 1,0 V sekundär in Schritten von je 0,1*

Mit den Einstellungen für die Anzeigeeigenschaften können einige Merkmale der Schutzgerät-Meldungsausgabe an verschiedene Situationen angepasst werden.

- **SPRACHE:** Mit dieser Einstellung wird die Sprache ausgewählt, in der Einstellungen, Istwerte und Ereignismeldung angezeigt werden. Der Bereich hängt vom Bestellcode des Schutzgerätes ab.
- **EREIGNISMELDUNG ZEIT:** Flash-Meldungen (Ereignismeldungen) sind Status-, Warnungs-, Fehler- oder Informationsmeldungen, die als Reaktion auf bestimmte Tastenbetätigungen während der Einstellungsprogrammierung mehrere Sekunden lang angezeigt werden. Diese Meldungen übersteuern alle normalen Meldungen. Die Dauer einer Ereignismeldung auf dem Display kann an verschiedene Lesegeschwindigkeiten angepasst werden.
- **STANDARDMLDG ZEITÜBER:** Wenn das Tastenfeld längere Zeit inaktiv ist, zeigt das Gerät automatisch wieder eine Standardmeldung an. Mit dieser Einstellung wird die Dauer der Inaktivität verändert, damit die Meldungen während der Programmierung oder dem Lesen von Istwerten lang genug auf dem Bildschirm bleiben.
- **STANDARDMLDG INTENSITÄT:** Zur Verlängerung der Lebensdauer der Vakuum-Fluoreszenzanzeige kann die Helligkeit während der Anzeige von Standardmeldungen verringert werden. Bei der Abfrage des Tastenfelds arbeitet die Anzeige immer mit voller Helligkeit.
- **BILDSCHIRMSCHONER** und **BILDSCHIRMSCH WARTEZ:** Diese Einstellungen sind nur sichtbar, wenn das M60 mit einem Flüssigkristalldisplay (LCD) und einstellbarer Hintergrundbeleuchtung ausgestattet ist. Wenn **BILDSCHIRMSCHONER** „Aktiviert" ist, wird die LCD-Hintergrundbeleuchtung nach Ablauf der Zeitspanne **STANDARDMLDG ZEITÜBER**. Dann folgt die **BILDSCHIRMSCH WARTEZ**, sofern keine Tasten gedrückt werden und keine Ereignismeldungen aktiv sind. Wenn ein Tastendruck erfolgt oder eine Ereignismeldung aktiv wird, wird die LCD-Hintergrundbeleuchtung eingeschaltet.

- **STROMGRENZWERT:** Mit dieser Einstellung wird der Stromgrenzwert geändert. Sehr niedrige Ströme (1 bis 2 % des Nennwerts) sind sehr rauschanfällig. Einige Kunden ziehen es daher vor, dass sehr niedrige Ströme als null angezeigt werden, während andere die Anzeige des Stroms auch dann wünschen, wenn der Wert statt dem tatsächlichen Signal eher ein Rauschen darstellt. Das M60 wendet einen Grenzwert auf die Amplitude und den Winkel der gemessenen Ströme an. Wenn die Amplitude unter den Grenzwert sinkt, wird sie durch den Wert null ersetzt. Dies gilt für die Phasen- und Erdstromphasoren sowie für Effektivwerte und symmetrische Komponenten. Die Begrenzungsfunktion wirkt auf Größen, die für Mess-, Schutz- und Steuerungsaufgaben sowie für Kommunikationsprotokolle verwendet werden. Der Grenzwert für den empfindlichen Erdungseingang beträgt ein Zehntel des Einstellwerts von **STROMGRENZWERT**. Für unbearbeitete Strommesswerte per Störschreiber gilt der Grenzwert nicht.
- **SPANNUNGSGRENZWERT:** Mit dieser Einstellung wird der Spannungsgrenzwert geändert. Die Messung von sehr niedrigen Sekundärspannungen (in der Größenordnung von Bruchteilen von Volt) kann durch Rauschen verfälscht werden. Einige Kunden ziehen es daher vor, dass sehr niedrige Spannungen als null angezeigt werden, während andere die Anzeige der Spannung auch dann wünschen, wenn der Wert statt dem tatsächlichen Signal eher ein Rauschen darstellt. Das M60 wendet einen Grenzwert auf die Amplitude und den Winkel der gemessenen Spannungen an. Wenn die Amplitude unter den Grenzwert sinkt, wird sie durch den Wert null ersetzt. Diese Funktion gilt für Phasen- und Hilfsspannungen sowie für symmetrische Komponenten. Die Begrenzungsfunktion wirkt auf Größen, die für Mess-, Schutz- und Steuerungsaufgaben sowie für Kommunikationsprotokolle verwendet werden. Für unbearbeitete Spannungsmesswerte per Störschreiber gilt der Grenzwert nicht.

Aus den Einstellungen **STROMGRENZWERT** und **SPANNUNGSGRENZWERT** werden die Grenzwerte für die gemessene Leistung abgeleitet. Der Leistungsgrenzwert wird berechnet wie nachstehend gezeigt. Dreiecksschaltungen:

$$\text{3-Dreiphasen-Stromgrenzwert} = \frac{\sqrt{3} \times \textbf{STROMGRENZWERT} \times \textbf{SPANNUNGSGRENZWERT} \times \text{SPANNUNGSWANDLER primär} \times \text{STROMWANDLER primär}}{\text{SPANNUNGSWANDLER sekundär}} \quad \textbf{(EQ 5.3)}$$

Sternschaltungen:

$$\text{3-Dreiphasen-Stromgrenzwert} = \frac{3 \times \textbf{STROMGRENZWERT} \times \textbf{SPANNUNGSGRENZWERT} \times \text{SPANNUNGSWANDLER primär} \times \text{STROMWANDLER primär}}{\text{SPANNUNGSWANDLER sekundär}} \quad \textbf{(EQ 5.4)}$$

$$\text{Stromgrenzwert pro Phase} = \frac{\textbf{STROMGRENZWERT} \times \textbf{SPANNUNGSGRENZWERT} \times \text{SPANNUNGSWANDLER primär} \times \text{STROMWANDLER primär}}{\text{SPANNUNGSWANDLER sekundär}} \quad \textbf{(EQ 5.5)}$$

Dabei gilt: Spannungswandler primär = Spannungswandler sekundär × Spannungswandlerverhältnis und Stromwandler primär = Stromwandler sekundär × Stromwandlerverhältnis

Ein Beispiel mit folgenden Einstellungen:

STROMGRENZWERT: „0,02 pu“
SPANNUNGSGRENZWERT: „1,0 V“
PHASEN-SW PRIMÄR: „100 A“
PHSPWAND SEKUNDÄR: „66,4 V“
PHSPWAND VERH: „208,00 : 1“
PHSPWAND ANSCHLUSS: „Delta“.

Es gelten folgende Bedingungen:

Stromwandler primär = „100 A“ und
Spannungswandler primär = **PHSPWAND SEKUNDÄR** x **PHSPWAND VERH** = 66,4 V x 208 = 13811,2 V

Daraus ergibt sich folgender Leistungsgrenzwert:

Leistungsgrenzwert= (**STROMGRENZWERT** × **SPANNUNGSGRENZWERT** × Stromwandler primär × Spannungswandler primär)/Spannungswandler sekundär
= ($\sqrt{3}$ × 0,02 pu × 1,0 V × 100 A × 13811,2 V) / 66,4 V
= 720,5 Watt

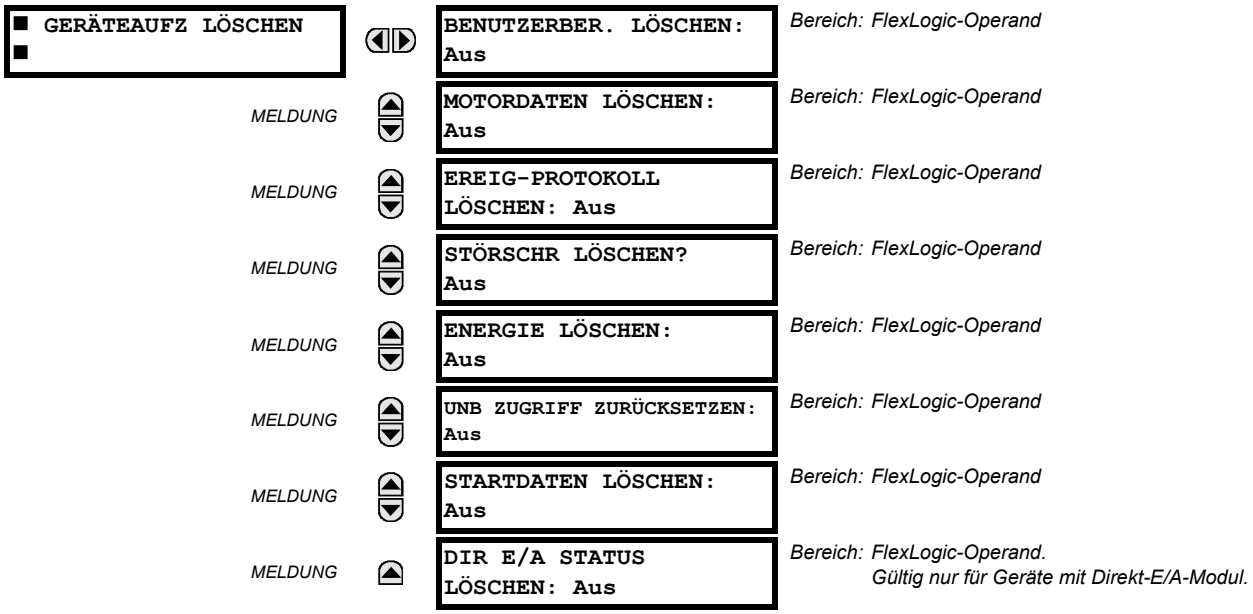
Berechnete Leistungswerte unterhalb dieses Grenzwerts werden nicht angezeigt. Ebenso werden die Dreiphasen-Energiedaten nicht akkumuliert, wenn die Gesamtleistung aller drei Phasen unter dem Leistungsgrenzwert bleibt.

HINWEIS

Verringern Sie den SPANNUNGSGRENZWERT und den STROMGRENZWERT mit Bedacht, da das Gerät dann niedrigere Signalpegel als gültige Messwerte akzeptiert. Sofern nicht anwendungsbedingt andere Werte benötigt werden, sind die Standardeinstellungen „0,02 pu“ für den STROMGRENZWERT und „1,0 V“ für den SPANNUNGSGRENZWERT zu empfehlen.

5.2.3 LEEREN DER GERÄT-AUFZEICHNUNGEN

PFAD: EINGÄNGE/AUSGÄNGE ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ GERÄTEAUFZ LÖSCHEN



Mit FlexLogic-Operanden können ausgewählte Aufzeichnungen in den konfigurierbaren Bedingungen gelöscht werden. Typische Anwendungen für diese Befehle sind Zuweisungen von parametrierbaren Funktionstasten, mit denen bestimmte Aufzeichnungen geleert werden sollen. Da das M60 auf die steigenden Flanken der konfigurierten FlexLogic-Operanden reagiert, müssen diese mindestens 50 ms aktiv sein, um wirksam zu werden.

Das Löschen von Aufzeichnungen mithilfe von parametrierten Operanden ist nicht durch das Befehlspasswort geschützt. Parametrierbare Funktionstasten dagegen schon durch das Befehlspasswort geschützt. Daher bieten parametrierbare Funktionstasten bei Bedarf zusätzliche Sicherheit, wenn diese zum Löschen von Aufzeichnungen verwendet werden.

Wenn beispielsweise die parametrierbare Funktionstaste 1 zum Löschen von Verbrauchsmessung verwendet werden soll, müssen die folgenden Einstellungen zugewiesen werden.

1. Weisen Sie die Funktion zum Löschen der Verbrauchsmessung dem Funktionstaster 1 zu, indem Sie im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ GERÄTEAUFZ LÖSCHEN** die folgende Änderung vornehmen:

   VERBRAUCH LÖSCHEN: „PUSHBUTTON 1 ON“

2. Anschließend ist der parametrierbare Funktionstaste 1 durch die folgenden Änderungen im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIERBARE FKT-TASTEN ⇨ FKT-TASTE 1** zuzuweisen und zu konfigurieren.

   FKT-TAST1 FKT: „Selbstrück“
   FKT-TAST1 RÜCKS: „0.20 s“

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELL ⇨ PRODUKTEINR ⇨⇩ KOMMUNIKATION

■ KOMMUNIKATION ■	◀▶	■ SERIELLE SCHNITTSTELLEN	Siehe Seite 5–29.
MELDUNG	▲▼	■ NETZWERK ■	Siehe Seite 5–32.
MELDUNG	▲▼	■ ROUTING ■	Siehe Seite 5–34.
MELDUNG	▲▼	■ MODBUS-PROTOKOLL ■	Siehe Seite 5–37.
MELDUNG	▲▼	PROTOK: DNP 3.0	*Bereich:* DNP 3.0, IEC 60870-5-104, IEC 60870-5-103
MELDUNG	▲▼	■ DNP-PROTOKOLL ■	Siehe Seite 5–39.
MELDUNG	▲▼	■ DNP/IEC104 PUNKTLISTE	Siehe Seite 5–42.
MELDUNG	▲▼	■ IEC 61850 PROTOKOLL ■	Siehe Seite 5–43.
MELDUNG	▲▼	■ WEB-SERVER HTTP-PROTOKOLL	Siehe Seite 5–58.
MELDUNG	▲▼	■ TFTP-PROTOKOLL ■	Siehe Seite 5–58.
MELDUNG	▲▼	■ IEC 60870-5-104 PROTOKOLL	Siehe Seite 5–59.
MELDUNG	▲▼	■ EGD-PROTOKOLL ■	Siehe Seite 5–60.
MELDUNG	▲	■ IEC103 -PROTOKOLL	Siehe Seite 5–62.

b) SERIELLE SCHNITTSTELLEN

Das M60 ist mit bis zu zwei unabhängigen seriellen Kommunikationsschnittstellen ausgestattet. Der in die Bedienfront integrierte RS232-Port ist für die lokale Verwendung vorgesehen und ist fest auf 19200 Baud ohne Paritätsprüfung eingestellt. Der rückseitige Port COM2 kann für die RS485-Kommunikation oder die Kommunikation mit entfernten Temperatursensoren (RRTDs) verwendet werden.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨ SERIELLE PORTS

■ SERIELLE PORTS ■		COM2 NUTZG: RS485	*Bereich: RS485, RRTD*
	MELDUNG	ABG TEMPSENS SL-ADR: 254	*Bereich: 1 bis 254 in Schritten von 1. Wird nur angezeigt, wenn COM2 NUTZG auf „RRTD“ gesetzt ist.*
	MELDUNG	RS485-COM2-BAUD-RATE: 19200	*Bereich: 1200, 2400, 4800, 9600, 19200, 28800, 33600, 38400, 57600, 115200. Wird nur angezeigt, wenn COM2 NUTZG auf „RS485“ gesetzt ist.*
	MELDUNG	RRTD-BAUDRATE: 19200	*Bereich: 1200, 2400, 4800, 9600, 19200. Wird nur angezeigt, wenn COM2 NUTZG auf „RRTD“ gesetzt ist.*
	MELDUNG	RS485-COM2-PARITÄT: Keine	*Bereich: Keine, Ungerade, Gerade.*
	MELDUNG	MIN RS485-COM2-REAKTIONSZEIT: 0 ms	*Bereich: 0 bis 1000 ms in Schritten von 10.*

Die Einstellungen für Baudrate und Parität müssen mit denen übereinstimmen, die am Computer oder anderen Geräten verwendet werden, die an diese Ports angeschlossen sind.

Der RS485-Port kann an einen Computer angeschlossen werden, auf dem EnerVista UR Setup läuft. Mit dieser Software können Einstellungsdateien hoch- und heruntergeladen, gemessene Parameter angezeigt und die Gerät-Firmware aktualisiert werden. Maximal 32 Geräte können in einer Daisy-Chain-Konfiguration gekoppelt und über den RS485-Port an ein DCS, eine SPS oder einen PC angeschlossen werden.

Die Baudrate für die RS485-Standardkommunikation kann auf einen der folgenden Werte eingestellt werden: 300, 1200, 2400, 4800, 9600, 14400, 19200, 28800, 33600, 38400, 57600 und 115200 bit/s.

HINWEIS

Für den RS485-Port kann die Mindestzeit festgelegt werden, die verstreicht, bevor der Port sendet, nachdem er Daten von einem Host empfangen hat. Diese Funktion ermöglicht den Betrieb mit Hosts, die den RS485-Sender nach jeder Übertragung einige Zeit aktiv halten.

Wenn **COM2 NUTZG** auf „RRTD“ eingestellt ist, wird der COM2-Port zur Überwachung der Temperatursensoren an einer abgesetzten Temperatursensor-Einheit verwendet. Die abgesetzte Temperatursensor-Einheit verwendet das Modbus-RTU-Protokoll über RS485. Dem abgesetzten Temperatursensor muss eine eindeutige Adresse von 1 bis 254 zugewiesen sein. Die Baudrate für die Kommunikation mit dem abgesetzten Temperatursensor kann auf einen der folgenden Werte eingestellt werden: 300, 1200, 2400, 4800, 9600, 14400 und 19200 bit/s.

Wenn der RS485-COM2-Port für einen abgesetzten Temperatursensor eingesetzt wird, dann dürfen in der Daisy-Chain-Konfiguration keine Geräte für andere Zwecke verbunden sein. Wenn für **COM2 NUTZG** die Einstellung „RRTD“ ausgewählt ist, ist die Nutzung des Ports auf abgesetzte Temperatursensoren beschränkt.

HINWEIS

Änderungen an der Einstellung von **COM2 NUTZG** werden erst dann wirksam, wenn das M60 aus- und wieder eingeschaltet wird.

c) ETHERNET-NETZWERKTOPOLOGIE

Wenn mehrere Netzwerk Schnittstellen verwendet werden, muss jede über ihre IP-Adresse und die Subnetzmaske einem anderen Netzwerk bzw. Subnetz zugeordnet werden. Andernfalls ist die Kommunikation nicht vorhersehbar, wenn mehrere Schnittstellen für dasselbe Subnetz konfiguriert sind.

Beispiel 1

IP 1/Maske 1: 10.1.1.2/255.255.255.0 (LAN 1 ist 10.1.1.x/255.255.255.0)

IP 2/Maske 2: 10.2.1.2/255.255.255.0 (LAN2 ist 10.2.1.x/255.255.255.0)

IP 3/Maske 3: 10.3.1.2/255.255.255.0 (LAN3 ist 10.3.1.x/255.255.255.0)

Beispiel 2

IP 1/Maske 1: 10.1.1.2/255.0.0.0 (LAN1 ist 10.x.x.x/255.0.0.0)

IP 2/Maske 2: 11.1.1.2/255.0.0.0 (LAN2 ist 11.x.x.x/255.0.0.0)

IP 3/Maske 3: 12.1.1.2/255.0.0.0 (LAN3 ist 12.x.x.x/255.0.0.0)

Beispiel 3 – Falsch

IP 1/Maske 1: 10.1.1.2/255.0.0.0

IP 2/Maske 2: 10.2.1.2/255.0.0.0

IP 3/Maske 3: 10.3.1.2/255.0.0.0

Dieses Beispiel zeigt einen Fehler, da die Maske 255.0.0.0 die drei IP-Adressen demselben Netzwerk 10.x.x.x zuordnet.

Einzelnes LAN, keine Redundanz

Die in der folgenden Abbildung gezeigte Topologie ermöglicht die Kommunikation mit dem SCADA, die lokale Konfiguration/Überwachung über EnerVista und den Zugriff auf das öffentliche Netzwerk, das über dasselbe Netzwerk zugänglich ist. Es ist keine Redundanz vorgesehen.

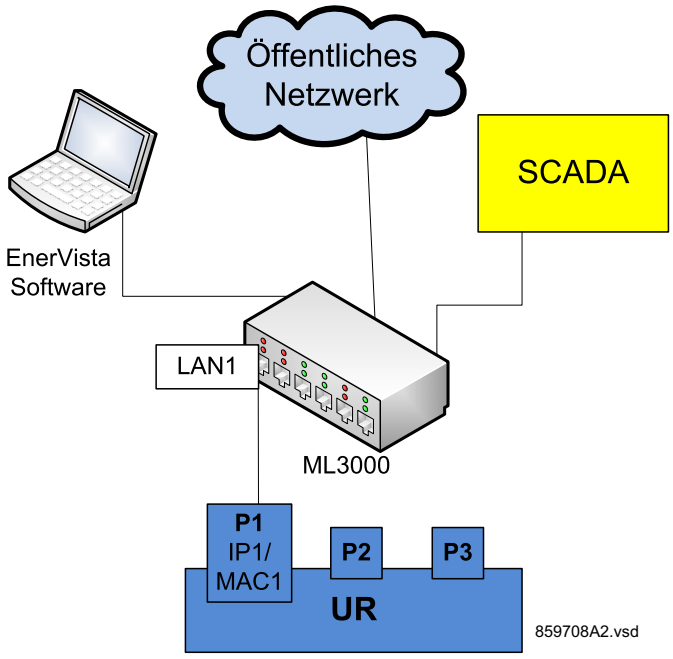


Abbildung 5–5: NETZWERKKONFIGURATION FÜR EINZELNES LAN

Mehrere LANs mit Redundanz

Die Topologie in der folgenden Abbildung ermöglicht die lokale Konfiguration/Überwachung über die Software EnerVista und den Zugriff auf das öffentliche Netzwerk, das über LAN1 zugänglich ist und mit der Schnittstelle 1 (P1) verbunden ist. Für LAN1 ist keine Redundanz vorhanden. Die Kommunikation mit dem SCADA erfolgt über LAN2 und LAN3, an die P2 bzw. P3 angeschlossen sind. Die Konfiguration sorgt für Redundanz. P3 nutzt die IP- und die MAC-Adresse von P2.

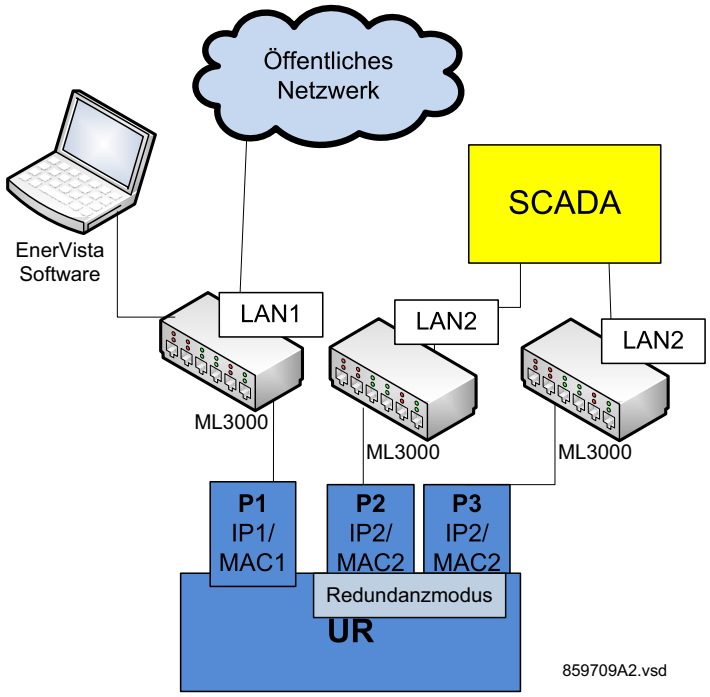


Abbildung 5–6: MEHRERE LANS MIT REDUNDANZ

Mehrere LANs ohne Redundanz

Die folgende Topologie ermöglicht die lokale Konfiguration/Überwachung über die EnerVista-Software auf LAN1, mit dem Schnittstelle 1 (P1) verbunden ist, den Zugriff auf das öffentliche Netzwerk auf LAN2, mit der Schnittstelle 2 (P2) verbunden ist, und die Kommunikation mit SCADA auf LAN3, mit der Schnittstelle 3 (P3) verbunden ist. Es besteht keine Redundanz.

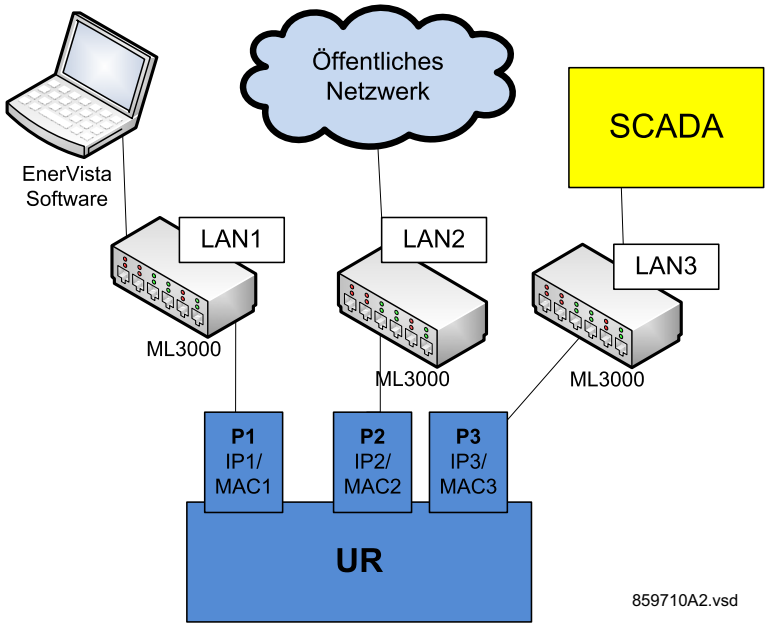
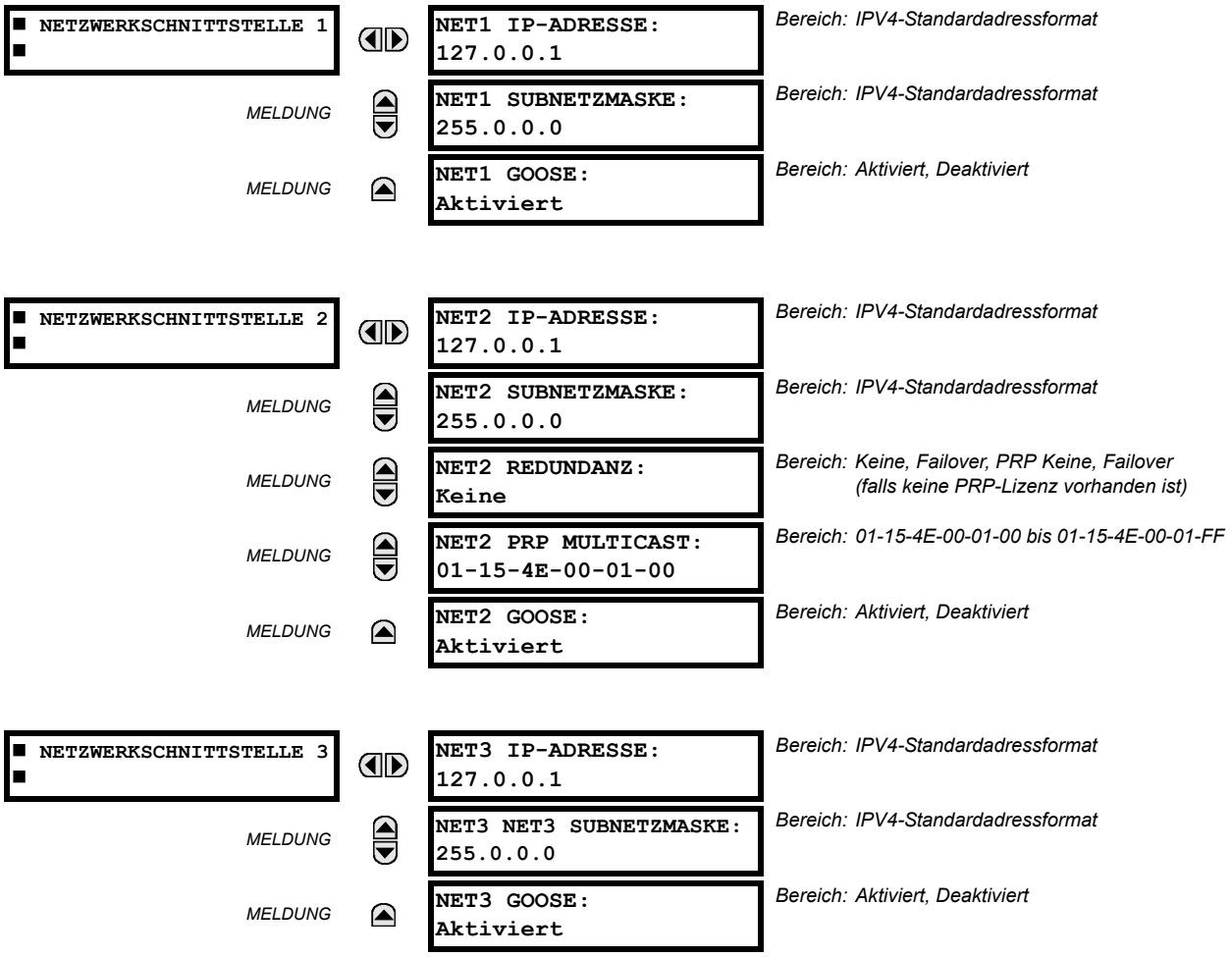


Abbildung 5–7: MEHRERE LANS OHNE REDUNDANZ

d) NETZWERK

Wie im vorangegangenen Abschnitt beschrieben, muss bei Verwendung mehrerer Netzwerkschnittstellen jede Schnittstelle über die IP-Adressen und die Subnetzmaske für ein anderes Netzwerk oder Subnetz konfiguriert werden. Konfigurieren Sie die Netzwerk-IP- und Subnetzeinstellungen, bevor Sie die Routing-Einstellungen konfigurieren.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ NETZWERK 1(3)



Die IP-Adressen werden mit den Protokollen DNP, Modbus/TCP, IEC 61580, IEC 60870-5-104, TFTP, HTTP und PRP verwendet. Im nächsten Abschnitt wird PRP erläutert.

HINWEIS

Legen Sie für eine bestimmte TCP/UDP-Schnittstelle-Nummer immer nur ein Protokoll fest. Andernfalls arbeiten diese Protokolle nicht zuverlässig.

NET2 (2 ODER 3) IP-ADRESSE: Mit dieser Einstellung wird die IPv4-Adresse im IPV4-Standardformat festgelegt. Diese Einstellung ist an Schnittstelle 3 nur dann gültig, wenn **REDUNDANZ** für Schnittstelle 2 auf „Keine“ gesetzt ist.

NET1 (2 ODER 3) SUBNETZMASKE: Mit dieser Einstellung wird die IPv4-Subnetzmaske im IPV4-Standardformat festgelegt. Diese Einstellung ist an Schnittstelle 3 nur dann gültig, wenn **REDUNDANZ** für Schnittstelle 2 auf „Keine“ gesetzt ist.

NET2 REDUNDANZ ist verfügbar, wenn die Hardware mit mehreren Schnittstellen ausgestattet ist (Module T, U und V). Damit wird festgelegt, ob die Schnittstellen 2 und 3 redundant oder unabhängig arbeiten. Falls eine Lizenz für PRP erworben wurde, stehen die Optionen „Keine“, „Failover“ und „PRP“ zur Verfügung. Falls keine Lizenz für PRP erworben wurde, stehen nur die Optionen „Keine“ und „Failover“ zur Verfügung. Im nicht redundanten Modus (**REDUNDANZ** auf „Keine“ gesetzt), arbeiten die Schnittstellen 2 und 3 mit eigenen MAC Adressen, die IP-Adressen und die Subnetzmasken unabhängig voneinander. Wenn **REDUNDANZ** auf „Failover“ gesetzt ist, arbeiten die Schnittstellen 2 und 3 folgendermaßen:

- Schnittstellen 2 und 3 nutzen die MAC-Adresse, die IP-Adresse und die Maske von Schnittstelle 2.
- Die Konfigurationsfelder für die IP Adresse und die Subnetzmaske für Schnittstelle 3 werden ausgeblendet.

- Schnittstelle 3 verbleibt im Standby-Modus und kommuniziert nicht aktiv auf dem Ethernet-Netzwerk, überwacht jedoch seine Verbindung zum Multilink-Switch. Falls Schnittstelle 2 ein Problem mit der Verbindung feststellt, wird die Kommunikation auf Schnittstelle 3 verlagert. Schnittstelle 3 fungiert damit für Schnittstelle 2 als redundante oder Backup-Verbindung zum Netzwerk. Sobald Schnittstelle 2 erkennt, dass die Verbindung zwischen Schnittstelle 2 und dem Netzwerk-Switch intakt ist, wird die Kommunikation automatisch wieder auf Schnittstelle 2 verlagert und Schnittstelle 3 wechselt wieder in den Standby-Modus.

Wenn **REDUNDANZ** auf „PRP“ gesetzt ist, arbeiten die Schnittstellen 2 und 3 folgendermaßen:

- Schnittstellen 2 und 3 nutzen die MAC-Adresse, die IP-Adresse und die Maske von Schnittstelle 2.
- Der Inhalt der Konfigurationsfelder für die IP-Adresse und die Subnetzmaske von Schnittstelle 3 wird mit dem von Schnittstelle 2 überschrieben. Dies ist an der Bedienfront sichtbar, wird jedoch nicht in der EnerVista-Software angezeigt.
- Schnittstelle **PRP MULTICAST** ist sichtbar
- Die PTP-Funktion von Schnittstelle 2 verwendet weiterhin nur Schnittstelle 2 und die PTP-Funktion von Schnittstelle 3 verwendet weiterhin nur Schnittstelle 3. Das Gerät synchronisiert sich mit der Schnittstelle, die den besten Master hat. Wenn die Schnittstellen 2 und 3 denselben Master sehen, wie dies in PRP-Netzwerken typischerweise der Fall ist, wird der Schnittstelle mit der besseren Verbindung verwendet.

HINWEIS

Die beiden Schnittstellen müssen an vollständig unabhängige Netzwerke angeschlossen werden. Dabei darf es keinen „Single Point of Failure“ geben, wie etwa eine gemeinsame Stromversorgung, die die Netzwerk-Switches in beiden Netzwerken bedient.

Das Gerät muss neu gestartet werden, damit diese Einstellung wirksam wird.

NET2 PRP MULTICAST: Mit dieser Einstellung kann der Benutzer die Multicast Adresse ändern, die von den PRP-Überwachungsframes verwendet wird. Die Einstellung gilt für UR-CPUs, die mehrere Netzwerkschnittstellen unterstützen (T, U und V). Die Einstellung ist verfügbar, wenn die Hardware mit mehreren Schnittstellen ausgestattet ist und **REDUNDANZ** auf „PRP“ eingestellt ist.

5

e) PARALLEL REDUNDANCY PROTOKOLL (PRP)

Das Parallel Redundancy Protokoll (PRP) definiert ein Redundanzprotokoll für hohe Verfügbarkeit in Netzwerken zur Automatisierung von Unterstationen. Es gilt für Netzwerke auf Ethernet-Basis (ISO/IEC 8802-3) und basiert seinerseits auf der zweiten Fassung (Juli 2012) von IEC 62439-3, Abschnitt 4.

PRP dient zur nahtlosen Wiederherstellung nach einem einzelnen Ausfall im Netzwerk. Dazu kommt eine Kombination von Netzwerkduplizierung und Datenpaket-Duplizierung zum Einsatz. Über zwei vollständig unabhängige Netzwerke, die Quelle und Ziel verbinden, werden identische Datenpaket gesendet. Unter normalen Umständen erreichen beide Datenpaket das Ziel, und einer davon wird im OSI-Stapel nach oben zur Zielanwendung gesendet, während der zweite verworfen wird. Wenn in einem der beiden Netzwerke ein Fehler auftritt und der Datenverkehr diesen Pfad nicht passieren kann, bleibt die Verbindung über das andere Netzwerk erhalten, sodass die kontinuierliche Kommunikation gewährleistet ist. Achten Sie bei der Planung der beiden Netzwerke darauf, dass kein „Single Point of Failure“ entsteht, wie etwa eine gemeinsame Stromversorgung. Solche Konstellationen können zum gleichzeitigen Ausfall beider Netzwerke führen.

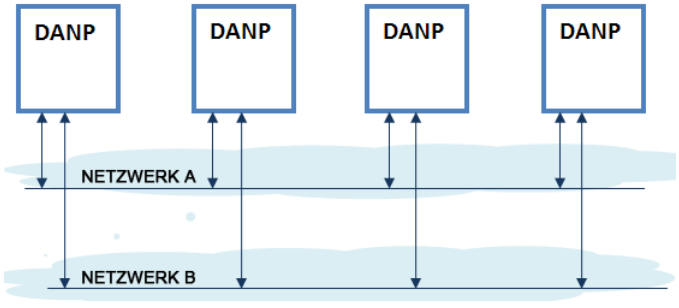


Abbildung 5–8: BEISPIEL FÜR EIN PARALLELREDUNDANTES NETZWERK

PRP nutzt für die Handhabung der duplizierten Datenpakete spezielle Knoten, sogenannte „Doubly Attached Nodes“ (DANPs). DANPs-Geräte sind mit einem zusätzlichen Modul ausgestattet, der sogenannten Link Redundancy Entity (LRE). Die LRE ist verantwortlich für die Duplizierung der Datenpakete und für das Hinzufügen des spezifischen PRP-Trailers, wenn Datenpakete auf das Netzwerk gesendet werden, sowie für die Entscheidung, welcher der empfangenen Datenpakete im OSI-Stapel aufwärts zur Anwendungsschicht gesendet wird und welcher verworfen wird. Die LRE muss dafür sorgen, dass PRP für die höheren Schichten des Stapels transparent ist. Es gibt eine zweite Art von speziellem Gerät, das in PRP-Netzwerken verwendet wird, die sogenannte RedBox. Diese verbindet Single Attached Nodes (SANs) mit einem redundanten Netzwerk.

In UR-Geräten ist nur die DANP-Funktionalität implementiert. Die RedBox-Funktionalität ist nicht implementiert.

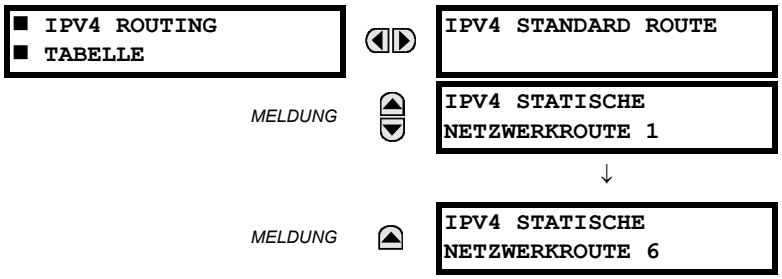
Die ursprüngliche Norm IEC 62439-3 (2010) wurde ergänzt, um PRP am High-availability Seamless Redundancy-(HSR-) Protokoll auszurichten. Hierzu wurde das ursprüngliche PRP modifiziert, wodurch allerdings die Kompatibilität mit der Version PRP 2010 verloren ging. Die überarbeitete Norm IEC 62439-3 (2012) wird allgemein als PRP-1-Norm bezeichnet, die ursprüngliche Fassung als PRP-0. Die UR-Geräte unterstützen nur PRP-1.

Das Gerät implementiert PRP an zwei seiner Netzwerkschnittstellen, und zwar an Netzwerkschnittstelle 2 und 3 des CPU-Moduls. Die Konfiguration von PRP wird im vorherigen Abschnitt (Konfiguration von Netzwerkschnittstellen) beschrieben.

PRP wird als Option separat erworben. Wenn diese Option gekauft wurde (gültiger Bestellcode), kann PRP in der Konfiguration mit einer Einstellung aktiviert werden, die im Netzwerkmenü zur Verfügung steht: REDUNDANZ. Diese bietet bereits die Möglichkeit zur Aktivierung von Failover-Redundanz. Die Optionen dieser Einstellung erlauben zwei Arten von Redundanz: Failover und PRP. Wenn REDUNDANZ auf Failover oder PRP gesetzt ist, arbeiten die Netzwerkschnittstellen für PRP (Netzwerkschnittstellen 2 und 3) im redundanten Modus. In diesem Modus verwendet Netzwerkschnittstelle 3 die MAC Adresse, die IP-Adresse und die Subnetzmaske von Netzwerkschnittstelle 2.

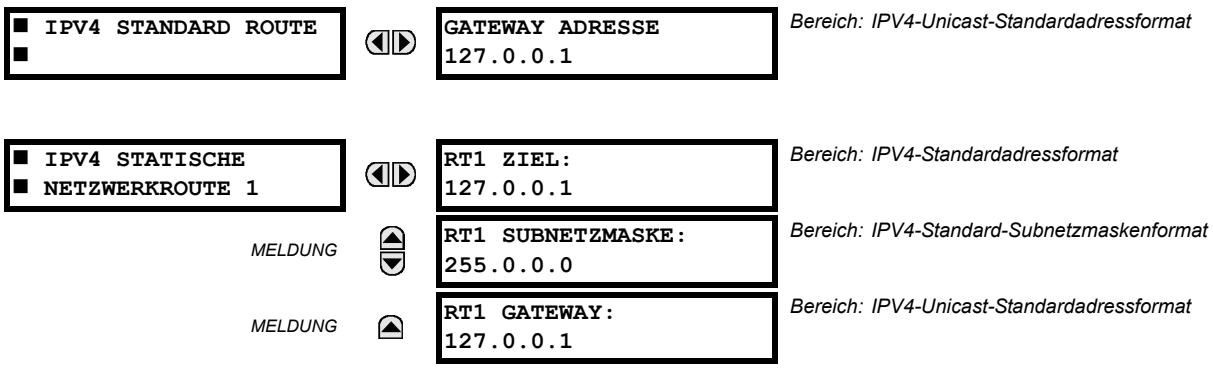
f) ROUTING

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ ROUTING 1(6)



Es können eine Standardroute und maximal sechs statische Routen konfiguriert werden.

Die Standardroute dient als letzte Option, wenn keine andere Route zu einem bestimmten Ziel gefunden wird.



Konfigurieren Sie die Netzwerk-IP- und Subnetzeinstellungen, bevor Sie die Routing-Einstellungen konfigurieren.

HINZUFÜGEN UND LÖSCHEN VON STATISCHEN ROUTEN

Host-Routen werden gegenwärtig nicht unterstützt.

Die Routingtabellenkonfiguration ist über die seriellen Schnittstellen und über die Bedienfront möglich. Hintergrund ist, dass bei der Fernkonfiguration des UR-Gerätes die Unterbrechung der Kommunikation verhindert werden soll.

Per Voreinstellung erhält das Zielfeld für alle statischen Routen (1 bis 6) den Wert 127.0.0.1. Dies entspricht der Situation, dass die statischen Routen nicht konfiguriert sind. Wenn die Zieladresse 127.0.0.1 lautet, müssen Subnetzmaske und Gateway ebenfalls auf Standardwerten bleiben.

Per Voreinstellung lautet die Routen Gateway Adresse 127.0.0.1. Dies bedeutet, dass die Standardroute nicht konfiguriert ist.

So wird eine Route hinzugefügt:

1. Verwenden Sie einen der statischen Netzwerk-Routeneinträge von 1 bis 6, um eine statische Netzwerkroute zu konfigurieren. Sobald für einen der Einträge 1 bis 6 ein Routenziel konfiguriert ist, wird dieser Eintrag eine statische Route und muss allen Regeln entsprechen, die im nächsten Abschnitt, „Allgemeine Bedingungen für statische Routen“, beschrieben sind.
2. Zur Konfiguration der Standardroute geben Sie eine Standard Gateway Adresse ein. Sobald eine Standard Gateway Adresse konfiguriert ist, muss diese auf Bedingung 2 der allgemeinen Bedingungen für statische Routen geprüft werden.

So wird eine Route gelöscht:

1. Ersetzen Sie das Routenziel durch die Standard Loopback Adresse (127.0.0.1). Beim Löschen einer Route müssen Subnetzmaske und Gateway ebenfalls auf diesen Standardwert zurückgesetzt werden.
2. Löschen Sie die Standardroute durch Ersetzen des Standard Gateway mit dem Standardwert 127.0.0.1.

ALLGEMEINE BEDINGUNGEN FÜR STATISCHE ROUTEN

Die folgenden Regeln müssen für das Routing eingehalten werden.

- Das Routenziel darf kein angeschlossenes Netzwerk sein.
- Der Routen Gateway muss an einem verbundenen Netzwerk liegen. Diese Regel gilt auch für die Gateway Adresse der Standardroute.
- Die Routenmaske hat IP-Maskenformat. Im Binärsystem handelt es sich um eine Reihe von aufeinanderfolgenden Bits mit dem Wert 1 von links nach rechts, gefolgt von einem oder mehreren zusammenhängenden Bits mit dem Wert 0.
- Das Routenziel und die Subnetzmaske müssen übereinstimmen. Dies bedeutet, dass das Ergebnis einer bitweisen UND-Verknüpfung von RT ZIEL und RT SUBNETZMASKE dem Wert von Rt Ziel entsprechen muss.
  Beispiel für eine gute Konfiguration: RT ZIEL = 10.1.1.0; RT SUBNETZMASKE = 255.255.255.0
  Beispiel einer schlechten Konfiguration: RT ZIEL = 10.1.1.1; RT SUBNETZMASKE = 255.255.255.0

ROUTINGVERHALTEN IM VERGLEICH ZU FRÜHEREN VERSIONEN

Vor Version 7.10 bot das UR-Gerät kein Verfahren zur Konfiguration von Routen. Die einzige verfügbare Route war die Standardroute, die als Teil der Netzwerkeinstellungen (Netzwerk Gateway-IP-Adresse) konfiguriert war. Dies schränkte die Möglichkeit, Routen zu bestimmten Zielen zu definieren ein, vor allem, wenn diese Ziele über eine andere Schnittstelle als die erreichbar waren, an der sich der Standard-Gateway befand.

Ab UR-Gerät 7.10 können zusätzlich zu einer Standardroute sechs statische Netzwerkrouten konfiguriert werden. Die Konfiguration der Standardroute wurde außerdem von den Netzwerkeinstellungen in den Routingbereich verlagert.

Die Abbildung zeigt ein Beispiel für Topologie, die von statischen Routen profitiert.

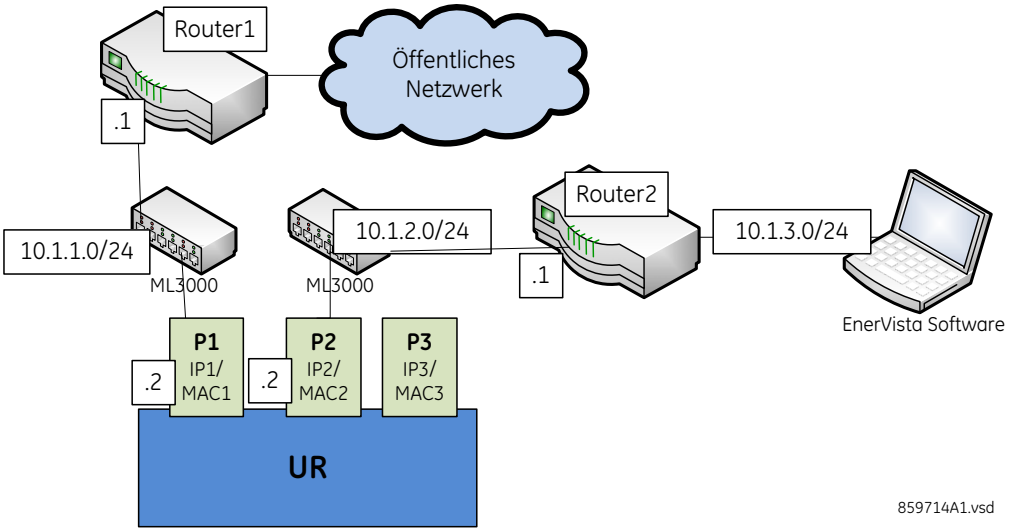


Abbildung 5–9: VERWENDUNG STATISCHER ROUTEN

In der Abbildung verbindet das UR-Gerät über die folgenden zwei Netzwerkschnittstellen:

- Netzwerkschnittstelle 1 (IP-Adresse 10.1.1.2) verbindet das UR-Gerät mit dem Netzwerk 10.1.1.0/24 und mit dem Internet über Router1. Router 1 verfügt über eine Schnittstelle auf 10.1.1.0/24 und die IP-Adresse dieser Schnittstelle lautet 10.1.1.1.
- Netzwerkschnittstelle 2 (IP-Adresse 10.1.2.2) verbindet das UR-Gerät mit dem Netzwerk 10.1.2.0/24 und mit der EnerVista- Software über Router 2. Router 2 verfügt über eine Schnittstelle auf 10.1.2.0/24 und die IP-Adresse dieser Schnittstelle lautet 10.1.2.1.

Die Konfiguration vor Version 7.10 sah folgendermaßen aus:

- NET1 IP-ADRESSE = 10.1.1.2
  NET1 SUBNETZMASKE = 255.255.255.0
  NET1 GTW IP-ADRESSE = 10.1.1.1
  NET2 IP-ADRESSE = 10.1.2.2
  NET2 SUBNETZMASKE = 255.255.255.0

Das Verhalten vor Version 7.10 war das Folgende: Beim Senden von Paketen an EnerVista erkannte das UR-Gerät, dass das Ziel nicht in einem verbundenen Netzwerk lag, und versuchte, eine Route zum Ziel zu finden. Da die Standardroute die einzig bekannte Route war, wurde diese verwendet. Doch EnerVista befand sich in einem privaten Netzwerk, das über Router 1 nicht erreichbar war. Daher wurde vom Router die Meldung empfangen, dass das Ziel nicht erreichbar war.

Die Konfiguration ab Version 7.10 sieht folgendermaßen aus:

- NET1 IP-ADRESSE = 10.1.1.2
  NET1 SUBNETZMASKE = 255.255.255.0
  NET2 IP-ADRESSE = 10.1.2.2
  NET2 SUBNETZMASKE = 255.255.255.0
  IPV4 STANDARD ROUTE: GATEWAY ADRESSE = 10.1.1.1
  IPV4 STATISCHE NETZWERKROUTE 1: RT1 ZIEL = 10.1.3.0/24;
  RT1 SUBNETZMASKE = 255.255.255.0 und RT1 GATEWAY = 10.1.2.1

Das Verhalten seit Version 7.10 ist das Folgende: Es gibt eine zusätzliche statische Netzwerkroute zum Ziel 10.1.3.0/24, wo sich ein Laptop mit EnerVista befindet. Diese statische Route verwendet einen anderen Gateway (10.1.2.1) als die Standardroute. Dieser Gateway ist die Adresse von Router 2, der 10.1.3.0 kennt und Pakete vom UR-Gerät, die für EnerVista bestimmt sind, weiterleiten kann.

ANZEIGEN VON ROUTEN UND ARP-TABELLEN

Diese Funktion ist in der Web-Benutzeroberfläche verfügbar, wobei das Hauptmenü ein zusätzliches Menü „Kommunikation“ und zwei Untermenüs enthält:

- Routingtabelle
- ARP-Tabelle

Diese Tabellen beschreiben die Informationen, die bei Auswahl der beiden Untermenüs angezeigt werden.

Tabelle 5–3: INFORMATIONEN DER ROUTINGTABELLE

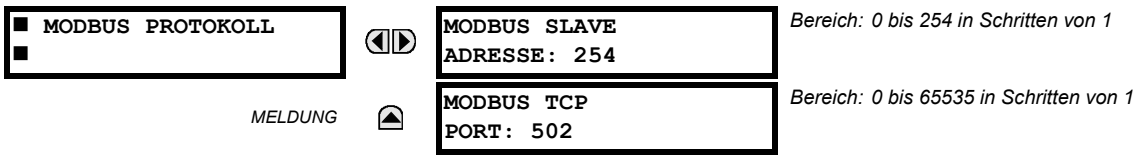
FELD	BESCHREIBUNG
Ziel	Die IP-Adresse des entfernten Netzwerks, zu dem diese Route führt
Subnetzmaske	Die Subnetzmaske für das Ziel
Gateway	Die IP-Adresse des nächsten Routers zum entfernten Netzwerk
Schnittstelle	Schnittstelle, über die das angegebene Netzwerk erreicht werden kann

Tabelle 5–4: IP-ARP-INFORMATIONEN

FELD	BESCHREIBUNG
IP-Adresse	Das Netzwerkadresse, die der Hardwareadresse entspricht
Alter (Min)	Das Alter des Cache-Eintrags in Minuten. Ein Bindestrich (-) bedeutet, dass die Adresse lokal ist.
Hardwareadresse	Netzwerk Hardware Adresse, eine MAC Adresse, die der Netzwerkadresse entspricht
Typ	Dynamisch oder Statisch
Schnittstelle	Schnittstelle, der dieses Adress-Mapping zugeordnet wurde

g) MODBUS PROTOKOLL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ MODBUS PROTOKOLL



Die seriellen Kommunikationsschnittstellen nutzen das Modbus Protokoll, sofern sie nicht für die DNP Kommunikation konfiguriert sind (siehe die Beschreibungen unten). Dies ermöglicht die Nutzung der Software EnerVista UR Setup. Das UR-Gerät arbeitet nur als Modblus Slave Gerät. Wenn das Modbus Protokoll an der RS232 Schnittstelle genutzt wird, antwortet das M60 unabhängig von der programmierten **MODBUS SLAVE ADRESSE**. Bei Verwendung der RS485 Schnittstelle muss jedes M60 eine eindeutige Adresse im Bereich von 1 bis 254 besitzen. Adresse 0 ist die Rundsendeadresse, unter der alle Modbus Slave Geräte angesprochen werden. Die Adressen müssen nicht sequenziell vergeben werden. Es dürfen jedoch keine zwei Geräte dieselbe Adresse haben. Aus diesem Konflikt würden sich Fehler ergeben. Grundsätzlich sollte jedes Gerät, das hinzugefügt wird, die nächsthöhere Adresse erhalten, und zwar beginnend bei 1. In Anhang B finden Sie weitere Informationen zum Modbus Protokoll.

Mit dem Wert 0 wird die Schnittstelle geschlossen. Wenn der Modbus Port auf 0 gesetzt wird, kann über die Bedienfront oder der frontseitigen seriellen Schnittstelle mit dem Gerät kommuniziert werden.

HINWEIS

Wenn der Wert 0 Teil einer Änderung ist, werden die Änderungen an der Einstellung MODBUS TCP PORT erst wirksam, wenn das M60 neu gestartet wird.

h) PROTOKOLL

Wählen Sie zwischen DNP 3.0, IEC60870-5-104 und IEC60870-5-103, wobei DNP standardmäßig ausgewählt ist. Das Gerät muss neu gestartet werden, damit Änderungen wirksam werden.

Die Tabelle enthält alle möglichen Protokollkombinationen.

Tabelle 5–5: SCHNITTSTELLEN- UND PROTOKOLLKOMBINATIONEN

PROTOKOLL	SCHNITTSTELLE: KANAL	RS232	RS485	ETHERNET
DNP	Kanal 1: Eth TCP Kanal 2: Eth TCP	Modbus	Modbus	DNP, Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: Eth TCP Kanal 2: Keine	Modbus	Modbus	DNP, Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: Keine Kanal 2: Eth TCP	Modbus	Modbus	DNP, Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: Eth UDP Kanal 2: Keine	Modbus	Modbus	DNP, Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: Eth TCP Kanal 2: RS485	Modbus	DNP	DNP, Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: Eth TCP Kanal 2: RS232	DNP	Modbus	DNP, Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: Eth UDP Kanal 2: RS485	Modbus	DNP	DNP, Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: Eth UDP Kanal 2: RS232	DNP	Modbus	DNP, Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: RS485 Kanal 2: Eth TCP	Modbus	DNP	DNP, Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: RS232 Kanal 2: Eth TCP	DNP	Modbus	DNP, Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: RS485 Kanal 2: RS232	DNP	DNP	Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: RS232 Kanal 2: RS485	DNP	DNP	Modbus, IEC 61850
	Kanal 1: RS485 Kanal 2: Keine	Modbus	DNP	Modbus, IEC 61850
IEC 104		Modbus	Modbus	IEC 104, Modbus, IEC 61850
IEC 103		Modbus	IEC 103	Modbus, IEC 61850

i) DNP PROTOKOLL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ DNP PROTOKOLL

■ DNP PROTOKOLL ■		■ DNP KANÄLE ■	*Bereich: siehe Untermenü unten*
	MELDUNG	DNP ADRESSE: 1	*Bereich: 0 bis 65519 in Schritten von 1*
	MELDUNG	■ DNP NETZWERK ■ CLIENT ADRESSEN	*Bereich: siehe Untermenü unten*
	MELDUNG	DNP TCP/UDP PORT NUMMER: 20000	*Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1*
	MELDUNG	DNP SPONTAN ANTWORT-FKT: Deaktiviert	*Bereich: Aktiviert, Deaktiviert*
	MELDUNG	DNP SPONTAN ANTWORT ZEITÜB: 5 s	*Bereich: 0 bis 60 s in Schritten von 1*
	MELDUNG	DNP SPONTAN ANTWORT MAX WIED.: 10	*Bereich: 1 bis 255 in Schritten von 1*
	MELDUNG	DNP SPONTAN ANTWORT-ZIELADRESSE: 1	*Bereich: 0 bis 65519 in Schritten von 1*
	MELDUNG	DNP STR SKAL-FAKT: 1	*Bereich: 0,001; 0,01. 0,1, 1, 10, 100, 1000, 10000, 100000*
	MELDUNG	DNP SPG SKAL-FAKT: 1	*Bereich: 0,001; 0,01. 0,1, 1, 10, 100, 1000, 10000, 100000*
	MELDUNG	DNP LEISTUNG SKAL-FAKT: 1	*Bereich: 0,001; 0,01. 0,1, 1, 10, 100, 1000, 10000, 100000*
	MELDUNG	DNP ARBEIT SKAL-FAKT: 1	*Bereich: 0,001; 0,01. 0,1, 1, 10, 100, 1000, 10000, 100000*
	MELDUNG	DNP COS PHI SKAL-FAKT: 1	*Bereich: 0,001; 0,01. 0,1, 1, 10, 100, 1000, 10000, 100000*
	MELDUNG	DNP SONSTIGE SKAL-FAKT: 1	*Bereich: 0,001; 0,01. 0,1, 1, 10, 100, 1000, 10000, 100000*
	MELDUNG	DNP STR STD-TOTBAND: 30000	*Bereich: 0 bis 100000000 in Schritten von 1*
	MELDUNG	DNP SPG STD-TOTBAND: 30000	*Bereich: 0 bis 100000000 in Schritten von 1*
	MELDUNG	DNP LSTG STD-TOTBAND: 30000	*Bereich: 0 bis 100000000 in Schritten von 1*
	MELDUNG	DNP ARBEIT STD-TOTBAND: 30000	*Bereich: 0 bis 100000000 in Schritten von 1*
	MELDUNG	DNP STR STD-TOTBAND: 30000	*Bereich: 0 bis 100000000 in Schritten von 1*
	MELDUNG	DNP SONSTIGE STD-TOTBAND: 30000	*Bereich: 0 bis 100000000 in Schritten von 1*
	MELDUNG	DNP ZEITSYNC IN ZEITRAUM: 1440 min	*Bereich: 1 bis 10080 min in Schritten von je 1*

MELDUNG

DNP MELDUNG FRAGMENT-GRÖSSE: 240 — *Bereich: 30 bis 2048 in Schritten von 1*

MELDUNG

DNP OBJEKT 1 STD-ABW.: 2 — *Bereich: 1, 2*

MELDUNG

DNP OBJEKT 2 STD-ABW.: 2 — *Bereich: 1, 2, 3*

MELDUNG

DNP OBJEKT 20 STD-ABW.: 1 — *Bereich: 1, 2, 5, 6*

MELDUNG

DNP OBJEKT 21 STD-ABW.: 1 — *Bereich: 1, 2, 9, 10*

MELDUNG

DNP OBJEKT 22 STD-ABW.: 1 — *Bereich: 1, 2, 5, 6*

MELDUNG

DNP OBJEKT 23 STD-ABW.: 2 — *Bereich: 1, 2, 5, 6*

MELDUNG

DNP OBJEKT 30 STD-ABW.: 1 — *Bereich: 1, 2, 3, 4, 5*

MELDUNG

DNP OBJEKT 32 STD-ABW.: 1 — *Bereich: 1, 2, 3, 4, 5, 7*

MELDUNG

DNP ANZAHL DOPPEL BEFEHLE: 0 — *Bereich: 0 bis 32 in Schritten von 1*

MELDUNG

DNP TCP VERB ZEITÜB: 120 s — *Bereich: 10 bis 7200 s in Schritten von 1*

Das M60 unterstützt das DNP Protokoll (Distributed Network Protocol) in der Version 3.0. Das M60 kann als DNP Slave Gerät an mehrere DNP Master angebunden werden (normalerweise eine RTU oder eine SCADA Zentrale). Das M60 verwaltet zwei Sätze von DNP Datenänderungspuffern und Verbindungsdaten. Deshalb können zwei DNP Master gleichzeitig aktiv mit dem M60 kommunizieren.

HINWEIS

Die Protokolle IEC 60870-5-104 und DNP können nicht gleichzeitig verwendet werden. Wenn die Einstellung IEC 60870-5-104 FKT auf „Aktiviert“ gesetzt ist, funktioniert das DNP Protokoll nicht. Eine Änderung dieser Einstellung wird erst dann wirksam, wenn das Gerät aus- und wieder eingeschaltet wurde.

Das Unternenü „ DNP“ ist unten dargestellt.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ DNP PROTOKOLL ⇨ DNP KANÄLE

■ DNP KANÄLE
■

DNP KANAL 1 SST: NETZWERK — *Bereich: KEIN, COM2 - RS485, BEDIENFRONT - RS232, NETZWERK - TCP, NETZWERK - UDP*

MELDUNG

DNP KANAL 2 SST: COM2 - RS485 — *Bereich: KEIN, COM2 - RS485, BEDIENFRONT - RS232, NETZWERK - TCP, NETZWERK - UDP*

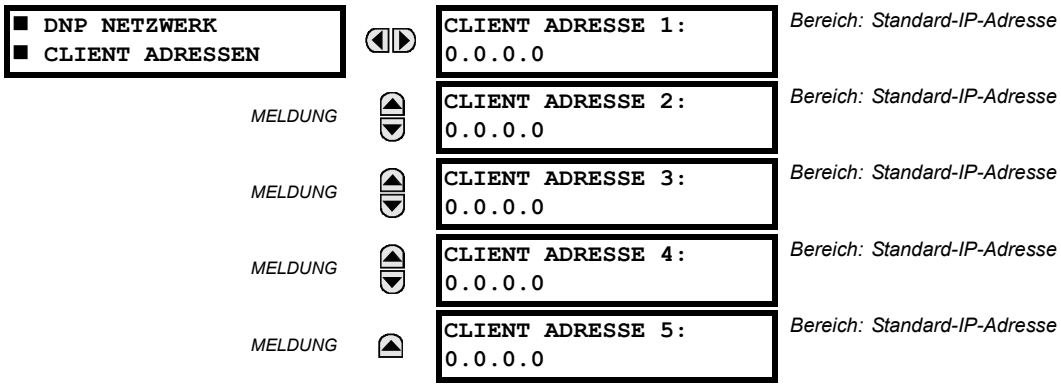
Mit den Einstellungen **DNP KANAL 1 SST** und **DNP KANAL 2 SST** wird für jeden Kanal die Kommunikationsschnittstelle ausgewählt, die dem DNP Protokoll zugewiesen ist. Sobald DNP einer seriellen Schnittstelle zugewiesen wird, ist DNP das einzige Protokoll, das an dieser Schnittstelle läuft; Modbus oder IEC 60870-5-103 sind deaktiviert. Wenn DNP RS485 zugewiesen wird, muss das Protokoll auch bei der Konfiguration der seriellen Schnittstelle auf DNP eingestellt werden, damit die Änderung wirksam wird. Wenn diese Einstellung auf NETZWERK - TCP gesetzt ist, kann das DNP Protokoll auf den Kanälen 1 oder 2 über TCP/IP verwendet werden. Wenn dieser Wert auf NETZWERK - UDP gesetzt ist, kann das DNP Protokoll nur auf Kanal 1 über UDP/IP verwendet werden. In Anhang DNP finden Sie weitere Informationen zum DNP Protokoll.

HINWEIS

Änderungen an diesen Einstellungen werden erst dann wirksam, wenn das Gerät aus- und wieder eingeschaltet wird.

Die Einstellungen unter **DNP NETZWERK CLIENT ADRESSEN** können das M60 dazu veranlassen, maximal fünf spezifischen DNP Mastern zu antworten. Die Einstellungen in diesem Untermenü sind unten dargestellt.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ DNP PROTOKOLL ⇨ DNP NETZWERK CLIENT ADRESSEN



Die Einstellung **DNP SPONTAN ANTWORT FKT** sollte für RS485-Anwendungen auf „Deaktiv." gesetzt werden, da es keinen Mechanismus zur Kollisionsvermeidung gibt. Mit **DNP SPONTAN ANTWORT ZEITÜB** wird die Zeitdauer festgelegt, die das M60 wartet, bis ein DNP Master eine spontane Antwort bestätigt. Die Einstellung **DNP SPONTAN ANTWORT MAX WIED** bestimmt die Häufigkeit, die das M60 eine spontane Antwort erneut sendet, wenn keine Bestätigung vom Master empfangen wird. Der Wert „255" steht für unendlich viele Wiederholungsversuche. Der Wert **DNP SPONTAN ANTWORTZIELADRESSE** ist die DNP Adresse, an die alle spontanen Antworten gesendet werden. Die IP-Adresse, an die alle spontanen Antworten gesendet werden, wird vom M60 anhand der aktuellen TCP Verbindung oder der letzten UDP Meldung bestimmt.

Die Einstellungen der DNP Skalierungsfaktoren werden dazu verwendet um die Analogwerte zu skalieren. Mit diesen Einstellungen werden die M60-Analogwerte in die folgenden Typen gruppiert: Strom, Spannung, Leistung, Arbeit, cos phi und Sonstige Jede Einstellung steht für den Skalierungsfaktor aller Analogwerte des betreffenden Typs. Wenn beispielsweise die Einstellung **DNP SPG SKAL-FAKT** auf „1000" gesetzt ist, werden alle DNP Analogwerte, die Spannungen darstellen, als Werte zurückgegeben, die durch 1000 dividiert wurden. So wird beispielsweise ein Wert von 72000 V am M60 als 72 zurückgegeben). Diese Einstellungen sind hilfreich, wenn Analogwerte so angepasst werden müssen, dass Sie in einem DNP Master in bestimmte Bereiche passen. Der Skalierungsfaktor 0,1 entspricht einer Multiplikation mit 10, das heißt, der zurückgegebene Wert ist 10-mal so groß.

Die Einstellungen **DNP STD-TOTBAND** bestimmen, wann spontane Antworten mit Analogwerten ausgelöst werden. Mit diesen Einstellungen werden die M60-Analogwerte in die folgenden Typen gruppiert: Strom, Spannung, Leistung, Arbeit, cos phi und Sonstige. Jede Einstellung steht für den Standard Totbandwert aller Analogwerte des betreffenden Typs. Wenn beispielsweise spontane Antworten des M60 ausgelöst werden sollen, wenn sich ein Stromwert um 15 A ändert, wird die Einstellung **DNP STROM-STANDARDTOTBAND** auf „15" gesetzt. Diese Einstellungen sind die Standard Totbandwerte. Punkte des DNP Objekts 34 können dazu verwendet werden, Totbandwerte für jeden einzelnen DNP Analogwert ausgehend vom Standardwert zu ändern. Sobald das M60 aus- und wieder eingeschaltet wird, sind wieder die Standard-Totbänder wirksam.

Die Einstellung **DNP ZEITSYNC IN ZEITRAUM** bestimmt, wie oft das Bit „Need Time Internal Indication" (IIN) vom M60 gesetzt wird. Eine Änderung dieser Zeit ermöglicht es dem DNP Master, Zeitsynchronisierungsbefehle je nach Bedarf mehr oder weniger häufig zu senden.

Die Einstellung **DNP MELDUNG FRAGMENTGRÖSSE** bestimmt, nach wie vielen Bytes eine Meldungsfragmentierung erfolgt. Große Fragmente erhöhen den Durchsatz. Kleinere Fragmente erfordern mehr Bestätigungen auf der Anwendungsschicht, sodass die Datenübertragung über verrauschte Kommunikationskanäle störfester wird.

HINWEIS

Wenn DNP Datenpunkte (Analog- und/oder Binärwerte) für netzwerkfähige Geräte konfiguriert werden, rufen Sie die M60 Webseite „DNP Datenpunktlisten" auf. Dort finden Sie die Punktlisten. Diese Seite kann in einem Webbrowser angezeigt werden. Geben Sie die IP-Adresse des M60 ein, um auf das Hauptmenü des M60 zuzugreifen. Wählen Sie dann den Menüpunkt „Geräteinformationen" > „DNP-Punktlisten".

Die Einstellungen **DNP OBJEKT 1 STD-ABW.** bis **DNP OBJEKT 32 STD-ABW.** ermöglichen es dem Benutzer, die DNP Standardabweichungen für die Objekttypen 1, 2, 20, 21, 22, 23, 30 und 32 auszuwählen. Die Standardabweichung bezieht sich auf die Abweichungsantwort, wenn Abweichung 0 angefordert wird, und/oder in Scans der Klassen 0, 1, 2 oder 3. Siehe den Abschnitt *DNP Implementierung* im Anhang DNP.

Die DNP Binärausgänge sind typischerweise eins zu eins den IED-Datenpunkten zugeordnet. Dies bedeutet, dass jeder DNP Binärausgang einen einzigen physischen oder virtuellen Befehlspunkt in einem IED steuert. Im M60-Gerät sind die DNP Binärausgänge den virtuellen Eingängen zugeordnet. Allerdings gilt in einigen älteren DNP Implementierungen noch eine Zuordnung eines DNP Binärausgangs zu zwei physischen oder virtuellen Befehlspunkten, um das Prinzip des Auslösens/Schließens (bei Leistungsschaltern) oder des Anhebens/Absenkens (bei Stufenschaltern) mit einem einzigen Befehlspunkt zu unterstützen. Dies bedeutet, dass der DNP Master für die Vorgänge „Auslösen" und „Schließen" sowie für „Anheben" und „Absenken" einen einzigen Punkt ansteuern kann. Das M60 kann für die Unterstützung von Doppelbefehlen konfiguriert werden, wobei jeder Doppelbefehl zwei virtuelle Eingänge bedient. Die Einstellung **DNP ANZAHL DOPPELBEFEHLE** ermöglicht die Konfiguration von 0 bis 32 Doppelbefehlen an Binärausgängen. Punkte, die nicht als Doppelbefehl konfiguriert sind, arbeiten in direkter Eins-zu-eins-Zuordnung.

Die Einstellung **DNP ADRESSE** ist die DNP SLAVE Adresse. Diese Adresse identifiziert das M60 in einer DNP Kommunikationsverbindung. Jedem DNP Slave sollte eine eindeutige Adresse zugewiesen werden.

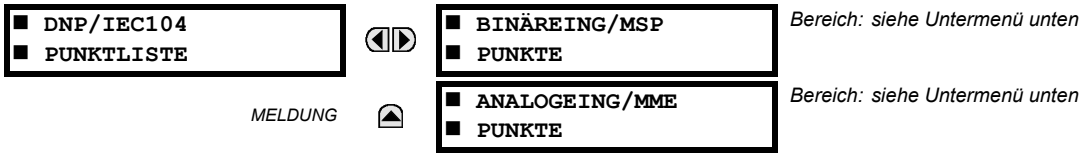
Die Einstellung **DNP TCP VERB ZEITÜB** bestimmt eine Zeitverzögerung für die Erkennung von funktionslosen TCP Netzwerkverbindungen. Falls auf einer DNP TCP Verbindung über eine längere als die hier eingestellte Zeit hinweg kein Datenverkehr stattfindet, wird die Verbindung vom M60 getrennt Damit wird die Verbindung frei für einen anderen Client.

HINWEIS

Änderungen an der Einstellung **DNP TCP VERB ZEITÜB** werden erst dann wirksam, wenn das Gerät aus- und wieder eingeschaltet wird.

j) DNP / IEC 60870-5-104-PUNKTLISTEN

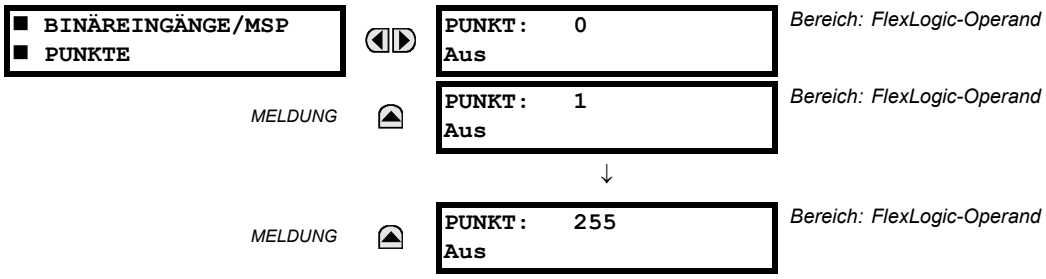
PFAD: EINSTELLUNG ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ DNP/IEC104 PUNKTLISTE



Maximal 256 Punkte können für die Binär- und Analogwerte für das DNP Protokoll bzw. die MSP- und MME-Punkte für das IEC 60870-5-104-Protokoll konfiguriert werden. Der Wert für jeden Punkt ist parametrierbar. Die Konfiguration erfolgt durch Zuweisung von FlexLogic-Operanden für Binäreingänge/MSP-Punkte oder FlexAnalog-Parametern für Analogeingänge/MME-Punkte.

Das Menü für die Binäreingangspunkte (DNP) oder MSP-Punkte (IEC 60870-5-104) ist unten dargestellt.

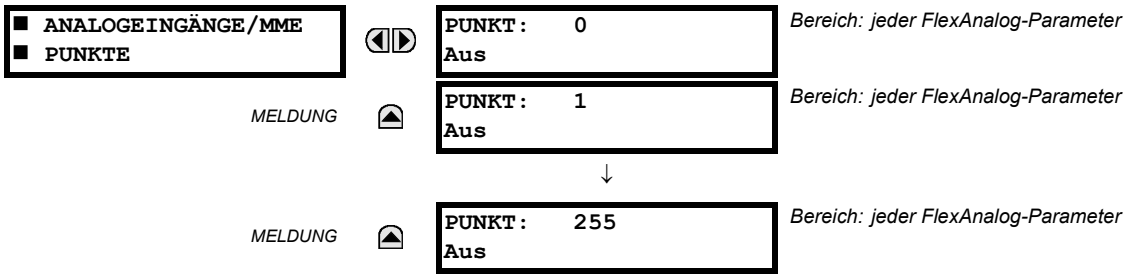
PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ DNP/IEC104 PUNKTLISTE ⇨ BINÄREINGÄNGE/MSP PUNKTE



Für die Protokolle DNP und IEC 60870-5-104 können bis zu 256 Binäreingangspunkte konfiguriert werden. Die Punkte werden durch Zuweisung eines geeigneten FlexLogic-Operanden konfiguriert. Der Abschnitt *Einführung in FlexLogic* in diesem Kapitel enthält die vollständige Liste der zuweisbaren Operanden.

Das Menü für die Analogwerte (DNP) oder MME-Punkte (IEC 60870-5-104) ist unten dargestellt.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ DNP/IEC104 PUNKTLISTE ⇨⇩ ANALOGEINGÄNGE/MME PUNKTE



Für die Protokolle DNP und IEC 60870-5-104 können bis zu 256 Analogwerte konfiguriert werden. Die Liste der Analogpunkte wird durch Zuweisung eines geeigneten FlexAnalog-Parameters zu den einzelnen Punkten konfiguriert. Siehe hierzu Anhang A: *FlexAnalog-Parameter*. Dort finden Sie eine vollständige Liste der zuweisbaren Parameter.

HINWEIS

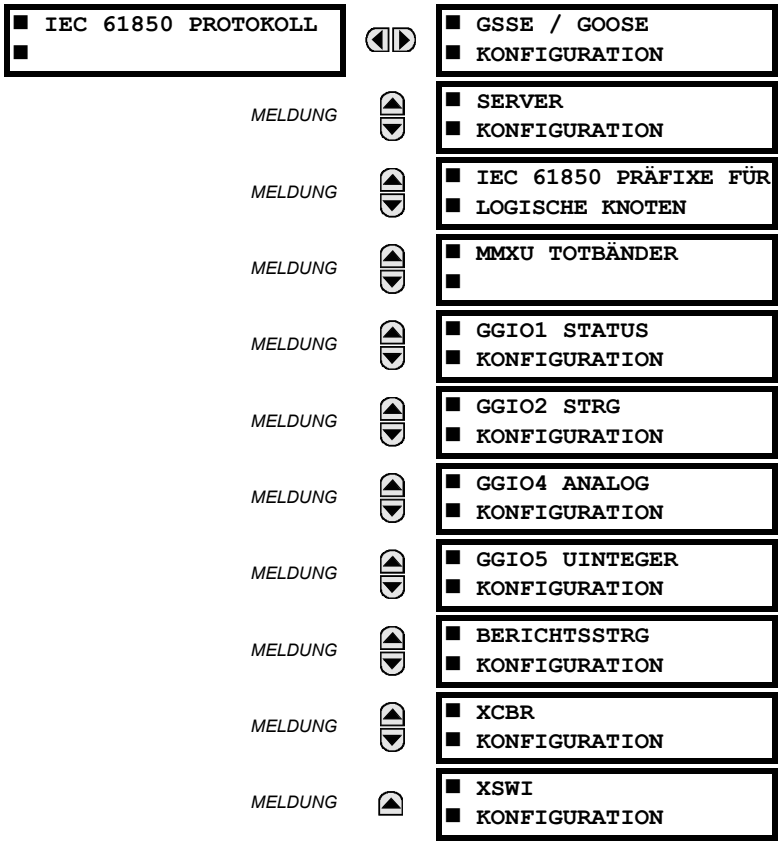
Die DNP-/IEC 60870-5-104-Datenpunktlisten beginnen immer mit dem Punkt 0 und enden mit dem ersten „Aus“-Wert. Da DNP-/IEC 60870-5-104-Datenpunktlisten als fortlaufender Block aufgebaut sein müssen, werden alle Punktzuweisungen nach dem ersten „Aus“-Punkt ignoriert.

HINWEIS

Änderungen an den DNP-/IEC 60870-5-104-Datenpunktlisten werden erst nach einem Neustart des M60 wirksam.

k) IEC 61850 PROTOKOLL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL



SOFTWARE-OPTION

Das M60 Motorschutz ist optional mit IEC61850 Kommunikationsfunktionen ausge-stattet. Diese Funktion wird bei der Bestellung als Softwareoption angegeben. Einzelheiten dazu finden Sie in Kapitel 2, Abschnitt *Bestellcodes*.

HINWEIS Verwenden Sie für die IEC 61850-Kommunikation unabhängige Schnittstellen, und gehen Sie bei der Konfiguration der Einstellungen sorgfältig vor. Andernfalls kann es zum Verlust von Schutzfunktionen oder zu Funktionsstörungen kommen.

Das M60 unterstützt das Manufacturing Message Specification (MMS) Protokoll gemäß IEC 61850. MMS wird über zwei Protokollstapel unterstützt: TCP/IP über Ethernet. Das M60 fungiert als IEC 61850-Server. Im Abschnitt *Entfernte Eingänge und Ausgänge* dieses Kapitels wird der GSSE/GOOSE-Datenaustausch in Peer-to-Peer-Konfiguration beschrieben.

Das Hauptmenü zur GSSE/GOOSE Konfiguration ist in zwei Bereiche gegliedert: Übertragung und Empfang.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION

```
■ GSSE / GOOSE
■ KONFIGURATION
```

⇦⇨

```
■ ÜBERTRAGUNG
■
```

MELDUNG ⇧

```
■ EMPFANG
■
```

Das Hauptmenü für die Übertragung ist unten dargestellt:

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG

```
■ ÜBERTRAGUNG
■
```

⇦⇨

```
■ ALLGEMEIN
■
```

MELDUNG ⇩

```
■ GSSE
■
```

MELDUNG ⇩

```
■ FESTE GOOSE
■
```

MELDUNG ⇧

```
■ KONFIGURIERBARE
■ GOOSE
```

Die allgemeinen Übertragungseinstellungen sind unten dargestellt:

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG ⇨ ALLGEMEIN

```
■ ALLGEMEIN
■
```

⇦⇨

```
GSSE/GOOSE STD
AKT-ZEIT: 60 s
```

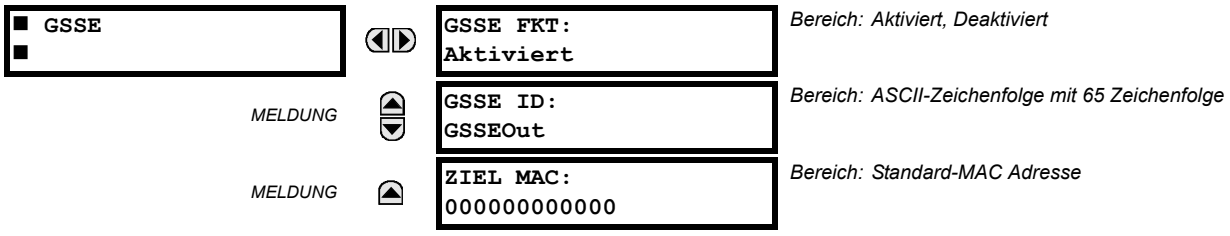
Bereich: 1 bis 60 s in Schritten von 1

Mit der Einstellung **GSSE/GOOSE STD AKT-ZEIT** wird die Zeit zwischen GSSE- oder GOOSE Meldungen festgelegt, wenn keine Statusänderungen eines entfernten Ausgangs zu senden sind. Wenn sich die Daten eines entfernten Ausgangs ändern, werden GSSE- oder GOOSE Meldungen sofort gesendet. Diese Einstellung steuert das *Herzschlag (Heartbeat)*-Zeitintervall im stationären Zustand.

Die Einstellung **GSSE/GOOSE STD AKT-ZEIT** gilt für GSSE, feste M60 GOOSE und konfigurierbare GOOSE.

Die GSSE-Einstellungen sind unten angegeben:

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨⇨⇩ GSSE

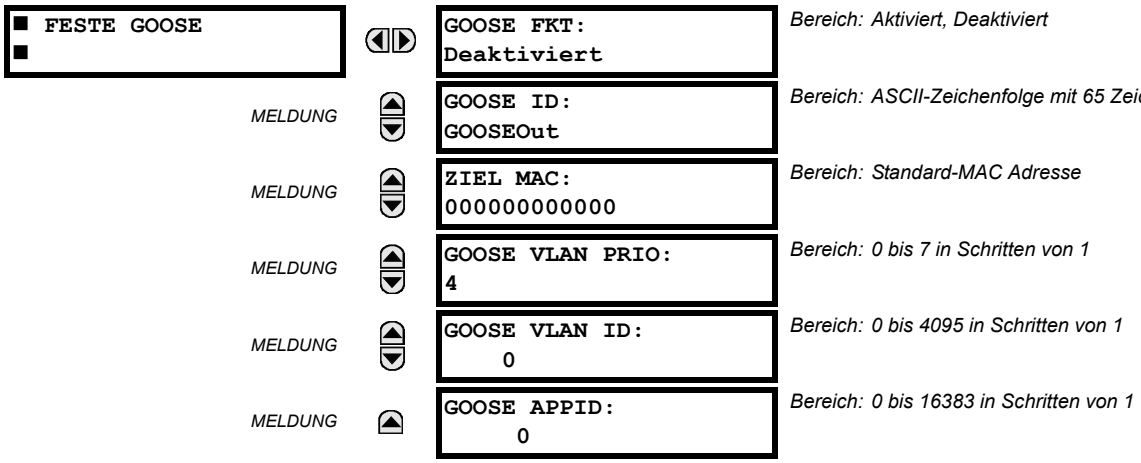


Diese Einstellungen gelten nur für GSSE. Wenn die Funktion für feste GOOSE aktiviert ist, werden keine GSSE Meldungen übertragen.

Die Einstellung **GSSE ID** steht für die Namenszeichenfolge der IEC 61850 GSSE Anwendungs ID, die als Teil jeder GSSE Meldung versendet wird. Diese Zeichenfolge identifiziert die GSSE Meldung gegenüber dem empfangenden Gerät. In M60-Versionen vor 5.0x entsprach diese Namenszeichenfolge der Einstellung **GERÄTENAME**.

Die Einstellungen für feste GOOSE sind unten angegeben:

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG ⇨⇩ FESTE GOOSE



Diese Einstellungen gelten nur für feste GOOSE (DNA/UserSt).

Die Einstellung **GOOSE ID** steht für die Namenszeichenfolge der IEC 61850 GOOSE Anwendungs ID (GoID), die als Teil jeder GOOSE Meldung versendet wird. Diese Zeichenfolge identifiziert die GOOSE Meldung gegenüber dem empfangenden Gerät. In Versionen vor 5.0x entsprach diese Namenszeichenfolge der Einstellung **GERÄTENAME**.

Die Einstellung **ZIEL MAC** ermöglicht die Festlegung der Ethernet Ziel MAC Adresse. Diese Adresse muss eine Multicast Adresse sein. Das niedrigstwertige Bit des ersten Bytes muss gesetzt werden. In M60-Versionen vor 5.0x wurde die Ethernet MAC Adresse automatisch aus der sendenden MAC Adresse (der eindeutigen, lokalen MAC Adresse des M60) und durch Setzen des Multicast-Bits gebildet.

Die Einstellung **GOOSE VLAN PRIO** signalisiert die Netzwerkpriorität der GOOSE Meldungen. Damit können GOOSE Meldungen eine höhere Priorität erhalten als andere Netzwerkdaten. Die Einstellung **GOOSE APPID** ermöglicht die Auswahl einer bestimmten Anwendungs-ID für jedes sendende GOOSE-Gerät. Wenn diese Funktion nicht benötigt wird, kann der Wert in der Standardeinstellung belassen werden. Die Einstellungen **GOOSE VLAN PRIO** und **GOOSE APPID** sind beide für IEC 61850 erforderlich.

Die Einstellungen für konfigurierbares GOOSE sind unten angegeben:

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG ⇨⇩ KONFIGURIERBARE GOOSE ⇨ KONFIGURIERBARE GOOSE 1(8)

■ KONFIGURIERBARES ■ GOOSE 1		KONFIG GO1 FKT: Aktiviert	*Bereich: Aktiviert, Deaktiviert*
	MELDUNG	KONFIG GO1 ID: GOOSE AUS_1	*Bereich: ASCII-Zeichenfolge mit 65 Zeichenfolge*
	MELDUNG	KONFIG GO 1 ZIEL MAC: 000000000000	*Bereich: Standard-MAC Adresse*
	MELDUNG	KONFIG GO1 VLAN PRIO: 4	*Bereich: 0 bis 7 in Schritten von 1*
	MELDUNG	KONFIG GO1 VLAN ID: 0	*Bereich: 0 bis 4095 in Schritten von 1*
	MELDUNG	KONFIG GO1 APPID: 0	*Bereich: 0 bis 16383 in Schritten von 1*
	MELDUNG	KONFIG GO1 CONFREV: 1	*Bereich: 0 bis 4294967295 in Schritten von 1*
	MELDUNG	KONFIG GO1 SEND- WIED: Entspannt	*Bereich: Aggressiv, Mittel, Entspannt, Heartbeat*
	MELDUNG	■ KONFIG GO1 ■ DATENPUNKTE	*Bereich: 64 Datenfunktionen; jedes kann auf alle gültigen MMS-Datenelementreferenzen für übertragene Daten gesetzt werden*

Die Einstellungen für konfigurierbares GOOSE ermöglichen die Konfiguration des M60 für die Übertragung einer Anzahl ver-schiedener Datenpunkte in IEC 61850 GOOSE Meldungen. Bis zu acht verschiedene konfigurierbare Datenpunkte können konfiguriert und übertragen werden. Dies ist hilfreich für den Datenaustausch zwischen M60-IEDs und Geräten anderer Hersteller, die IEC 61850 unterstützen.

Die Funktion für konfigurierbares GOOSE ermöglicht die Konfiguration der Datensätze, die vom M60 gesendet bzw. empfangen werden sollen. Das M60 unterstützt die Konfiguration von acht (8) Sende- und Empfangsdatensätzen zur Optimierung der Datenübertragung zwischen Geräten.

Bei Funktionen, die für Datensatz 1 und 2 konfiguriert sind, werden Änderungen an ihrem Status direkt bei deren Erkennung übertragen. Die Datensätze 1 und 2 sollten für die Hochgeschwindigkeitsübertragung von Daten verwendet werden, die für Anwendungen wie unmittelbare Freigabe, Sperrung und Leistungsschalterausfall erforderlich sind. Im erforderlichen Datensatz muss mindestens ein digitaler Statuswert konfiguriert werden, um die Übertragung konfigurierter Daten zu aktivieren. Die Konfiguration rein analoger Daten für Datensatz 1 oder 2 aktiviert die Übertragung nicht.

Bei Funktionen, die für die Datensätze 3 bis 8 konfiguriert sind, werden Änderungen ihrem Status mit einer maximalen Rate von 100 ms Zeitabstand übertragen. Die Datensätze 3 bis 8 analysieren regelmäßig jedes darin konfigurierte Datenelement alle 100 ms, um festzustellen, ob Änderungen vorgenommen wurden. Wenn Änderungen in den Datenfunktionen erkannt werden, dann werden diese Änderungen durch eine GOOSE Meldung übertragen. Falls innerhalb der Zeitspanne von 100 ms keine Änderungen erkannt werden, dann wird keine GOOSE Meldung gesendet.

Für alle Datensätze 1 bis 8 wird die GOOSE Meldung zur Integrität auch dann mit der vorkonfigurierten Rate gesendet, wenn keine Änderungen in den Datenfunktionen erkannt wurden.

Die GOOSE Funktion wurde verbessert, um zu verhindern, dass das Schutzgerät das Kommunikationsnetzwerk mit GOOSE Meldungen aufgrund von Schwingungen, die eine Meldung auslösen, überschwemmen kann.

Das M60 kann erkennen, ob ein Datenelement in einem der GOOSE Datensätze fehlerhaft schwingt. Dies kann durch verschiedene Ereignisse verursacht werden, etwa Fehler in der Logikprogrammierung, nicht ordnungsgemäß gesetzt und zurückgesetzte Eingänge oder defekte Stationskomponenten. Wenn eine fehlerhafte Schwingung erkannt wird, beendet das M60 das Senden von GOOSE Meldungen des Datensatzes für einen Zeitraum von mindestens einer Sekunde. Sollte die Schwingung auch nach der Zeitüberschreitungsfrist von einer Sekunde anhalten, setzt das M60 die Sperrung der Übertragung des Datensatzes fort. Das M60 setzt die Selbsttest-Fehlermeldung **WARTUNGSALARM: GGIO Ind xxx oszill** Selbsttestfehler-Meldung auf der Anzeige an der Bedienfront, wobei **XXX** das als oszillierend erkannte Datenelement bezeichnet.

Ab Version 5.70 unterstützt das M60 vier Sendewiederholungsschemas (GO SENDE-WIED): aggressiv, mittel, entspannt, Heartbeat. Das aggressive Schema wird nur in den schnellen GOOSE Meldungen des Typs 1A (GOOSE AUS 1 und GOOSE AUS 2) unterstützt. Bei langsamen GOOSE Meldungen (GOOSE AUS 3 bis GOOSE AUS 8) unterscheidet sich das aggressive Schema nicht vom mittleren Schema.

In der folgenden Tabelle sind Details zu jedem Schema zusammengestellt.

Tabelle 5–6: GOOSE SENDEWIEDERHOLUNGSSCHEMAS (GO SENDE-WIED)

SCHEMA	LAUFENDE NUMMER	ZEIT SEIT DEM EREIGNIS	ZEIT ZWISCHEN MELDUNGEN	KOMMENTAR	ZULÄSSIGE LEBENSDAUER DER „EIN“-MELDUNG
Aggressiv	0	0 ms	0 ms	Ereignis	2000 ms
	1	4 ms	4 ms	T1	2000 ms
	2	8 ms	4 ms	T1	2000 ms
	3	16 ms	8 ms	T2	Heartbeat * 4,5
	4	Heartbeat	Heartbeat	T0	Heartbeat * 4,5
	5	Heartbeat	Heartbeat	T0	Heartbeat * 4,5
Mittel	0	0 ms	0 ms	Ereignis	2000 ms
	1	16 ms	16 ms	T1	2000 ms
	2	32 ms	16 ms	T1	2000 ms
	3	64 ms	32 ms	T2	Heartbeat * 4,5
	4	Heartbeat	Heartbeat	T0	Heartbeat * 4,5
	5	Heartbeat	Heartbeat	T0	Heartbeat * 4,5
Entspannt	0	0 ms	0 ms	Ereignis	2000 ms
	1	100 ms	100 ms	T1	2000 ms
	2	200 ms	100 ms	T1	2000 ms
	3	700 ms	500 ms	T2	Heartbeat * 4,5
	4	Heartbeat	Heartbeat	T0	Heartbeat * 4,5
	5	Heartbeat	Heartbeat	T0	Heartbeat * 4,5
Heartbeat	0	0 ms	0 ms	Ereignis	2000 ms
	1	Heartbeat	Heartbeat	T1	2000 ms
	2	Heartbeat	Heartbeat	T1	2000 ms
	3	Heartbeat	Heartbeat	T2	Heartbeat * 4,5
	4	Heartbeat	Heartbeat	T0	Heartbeat * 4,5
	5	Heartbeat	Heartbeat	T0	Heartbeat * 4,5

Die Funktion für konfigurierbares GOOSE wird für Anwendungen empfohlen, die GOOSE Datenübertragung zwischen IEDs der UR-Serie und Geräten anderer Hersteller erfordern. Feste GOOSE werden für Anwendungen empfohlen, die GOOSE Datenübertragung zwischen IEDs der UR-Serie erfordern.

GOOSE Meldungen gemäß IEC 61850 enthalten eine Reihe konfigurierbarer Parameter, die alle korrekt sein müssen, um die erfolgreiche Datenübertragung sicherzustellen. Die konfigurierten Datensätze von Übertragungs- und Empfangsgeräten müssen unbedingt dieselbe Datenstruktur besitzen. Ebenso wichtig ist es, dass die GOOSE Adressen und Zeichenfolgen genau übereinstimmen. Die manuelle Konfiguration ist möglich; es gibt jedoch auch Fremdsoftware zur Konfiguration von Schaltanlagen, mit der sich der Prozess automatisieren lässt. Die Software EnerVista UR Setup kann IEC 61850 ICD-Dateien erzeugen und IEC 61850 SCD-Dateien importieren, die von einem Konfigurationsprogramm für Schaltanlagenleitsysteme erzeugt wurden (wie im Anhang IEC 61850 skizziert).

Das nachfolgende Beispiel illustriert die Konfiguration, die zum Übertragen von IEC 61850 Datenpunkten zwischen zwei Geräten erforderlich ist. Für die Konfiguration der Übertragung sind die folgenden allgemeinen Schritte erforderlich:

1. Konfigurieren Sie den Übertragungsdatensatz.
2. Konfigurieren Sie die GOOSE Diensteinstellungen.
3. Konfigurieren Sie die Daten.

Für die Konfiguration des Empfangs sind die folgenden allgemeinen Schritte erforderlich:

1. Konfigurieren Sie den Empfangsdatensatz.
2. Konfigurieren Sie die GOOSE Diensteinstellungen.
3. Konfigurieren Sie die Daten.

Dieses Beispiel veranschaulicht, wie drei IEC 61850 Datenpunkte für die Übertragung und den Empfang konfiguriert werden: eine Einzelmeldung, sein zugeordnetes Qualitäts-Flag und ein analoger Fließkommawert.

Das folgende Vorgehen veranschaulicht die Übertragungskonfiguration.

1. Konfigurieren Sie den zu übertragenden Datensatz, indem Sie im Einstellungsmenü unter **EINSTELLUNGEN > PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG ⇨⇩ KONFIGURIERBARES GOOSE ⇨ KONFIGURIERBARES GOOSE 1 ⇨⇩ KONFIG GO1 DATENPUNKTE** die folgenden Änderungen vornehmen:
   - Setzen Sie **PUNKT 1** auf „GGIO1.ST.Ind1.q“, um das Qualitäts-Flag für GGIO 1 Datenpunkt anzugeben.
   - Setzen Sie **PUNKT 2** auf „GGIO1.ST.Ind1.stVal“, um den Statuswert für GGIO 1 Datenpunkt anzugeben.
   - Setzen Sie **PUNKT 3** auf „MMXU1.MX.Hz.mag.f”, um die analoge Frequenzgröße für MMXU1 festzulegen (die gemessene Quellenfrequenz).

   Der Sendedatensatz enthält jetzt ein Qualitäts-Flag, einen Booleschen Wert für die Einzelmeldung und einen analogen Fließkommawert. Der Empfangsdatensatz des empfangenden Geräts muss genau mit dieser Struktur übereinstimmen.
2. Konfigurieren Sie GOOSE Diensteinstellungen, indem Sie im Einstellungsmenü unter **PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG ⇨⇩ KONFIGURIERBARES GOOSE ⇨ KONFIGURIERBARES GOOSE 1** die folgenden Änderungen vornehmen:
   - Setzen Sie **KONFIG GO1 FKT** auf „Aktiviert“.
   - Setzen Sie **KONFIG. GO 1 ID** auf eine entsprechende Beschreibungszeichenfolge, (der Standardwert ist „GOOSE AUS 1“).
   - Setzen Sie **KONFIG GO 1 ZIEL MAC** auf eine Multicast Adresse (zum Beispiel 01 00 00 12 34 56).
   - Legen Sie die **KONFIG GO1 VLAN PRIO** fest; in diesem Beispiel der Standardwert „4“ verwendet.
   - Legen Sie den Wert von **KONFIG GO1 VLAN ID** fest; der Standardwert ist „0“, wobei dieser für einige Netzwerkswitche auf „1“ geändert werden muss.
   - Legen Sie den Wert **KONFIG GO1 APPID** fest. Diese Einstellung repräsentiert die Anwendungs ID und muss mit der Konfiguration des Empfängers übereinstimmen (der Standardwert ist „0“).
   - Legen Sie den Wert **KONFIG GO1 CONFREV** fest. Dieser Wert ändert sich automatisch, wie in IEC 61850 Teil 7-2 beschrieben. Für das Beispiel kann der Standardwert beibehalten werden.
3. Konfigurieren Sie die Daten, indem Sie die folgenden Einstellungen im Einstellungsmenü **PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GGIO1 STATUS KONFIGURATION** vornehmen:
   - Setzen Sie **GGIO1 STATUS 1** auf einen FlexLogic-Operanden, der zur Bereitstellung des Status von GGIO1.ST.Ind1.stVal verwendet wird (zum Beispiel den Status von Digitaleingang, virtueller Eingang, Schutzfunktionen usw.).
4. Konfigurieren Sie das MMXU1 Hz-Totband, indem Sie die folgenden Einstellungen unter **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ MMXU TOTBÄNDER⇨⇩ MMXU1 TOTBÄNDER** vornehmen:
   - Setzen Sie **MMXU1 HZ TOTBAND** auf „0,050 %“. Dies führt dazu, dass der analoge Wert „MMXU1.MX.mag.f“ in der Quellenfrequenz mit einer Änderung größer als 45 mHz gegenüber dem vorherigen „MMXU1.MX.mag.f“-Wert aktualisiert wird.

Das M60 muss neu gestartet werden (durch Unterbrechen und erneutes Anlegen der Steuerspannung), damit diese Änderungen wirksam werden.

Das folgende Verfahren veranschaulicht die Empfangskonfiguration.

1. Konfigurieren Sie den Empfangsdatensatz indem Sie unter **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨⇩ EMPFANG ⇨⇩ KONFIGURIERBARES GOOSE ⇨ KONFIGURIERBARES GOOSE 1 ⇨⇩ KONFIG GO1 DATENPUNKTE** die folgenden Änderungen vornehmen:
   - Setzen Sie **PUNKT 1** auf „GGIO3.ST.Ind1.q“, um das Qualitäts-Flag für GGIO3 Datenpunkt 1 anzugeben.
   - Setzen Sie **PUNKT 2** auf „GGIO3.ST.Ind1.stVal“, um den Statuswert für GGIO3 Datenpunkt 1 anzuzeigen.
   - Setzen Sie **PUNKT 3** auf „GGIO3.MX.AnIn1.mag.f”, um den Analogwert für den GGIO3 Analogeingang 1 festzulegen.

   Der Empfangsdatensatz enthält jetzt ein Qualitäts-Flag, einen Booleschen Wert für die Einzelmeldung und einen analogen Fließkommawert. Dies stimmt mit der Konfiguration des Übertragungsdatensatzes weiter oben überein.
2. Konfigurieren Sie die GOOSE Diensteinstellungen, indem Sie unter **EINSTELLUNGEN ⇨ EINGÄNGE/AUSGÄNGE ⇨⇩ ENTFERNTE GERÄTE ⇨⇩ ENTFERNTES GERÄT 1** die folgenden Änderungen vornehmen:
   - Setzen Sie **ENTF GERÄT 1 ID** auf dieselbe GOOSE ID Zeichenfolge wie beim Sender. Geben Sie „GOOSE AUS 1“ ein.
   - Setzen Sie **ENTF GERÄT 1 APPID** auf dieselbe Anwendungs ID wie der Sender. Dies ist „0“ im obigen Beispiel.
   - Legen den Wert für **ENTF GERÄT 1 DATENPUNKTE** fest. Dieser Wert repräsentiert die verwendete Datensatznummer. Da wir in diesem Beispiel konfigurierbares GOOSE 1 verwenden, programmieren Sie diesen Wert als „GOOSE Ein 1“.
3. Konfigurieren Sie die Booleschen Daten, indem Sie unter **EINSTELLUNGEN ⇨ EINGÄNGE/AUSGÄNGE ⇨⇩ ENTFERNTE EINGÄNGE ⇨⇩ ENTFERNTER EINGANG 1** die folgenden Änderungen vornehmen:
   - Legen Sie **ENTF EING 1 GERÄT** auf „GOOSE_AUS_1“ fest.
   - Legen Sie **ENTF EING 1 PUNKT** auf „Dataset Objekt“ fest. Dadurch wird der Wert des Einzelmeldungsdatenpunkts GGIO3.ST.Ind1.stVal dem entfernten Eingang 1 zugeordnet.
4. Konfigurieren Sie die analogen Datenpunkte, indem Sie unter **EINSTELLUNGEN ⇨ EINGÄNGE/AUSGÄNGE ⇨⇩ IEC 61850 GOOSE ANALOGEINGÄNGE** die folgenden Änderungen vornehmen:
   - Setzen Sie **IEC61850 GOOSE ANALOGEING 1 STD-WERT** auf „60.000“.
   - Geben Sie für die Einstellung **IEC 61850 GOOSE ANALOGEINGANG 1 EINH** die Einheit „Hz“ ein.

Der GOOSE Analogeingang 1 kann nun als FlexAnalog-Wert in einem FlexElement oder in anderen Einstellungen verwendet werden. Das M60 muss neu gestartet werden (durch Unterbrechen und erneutes Anlegen der Steuerspannung), damit diese Änderungen wirksam werden.

Der Wert des GOOSE Analogeingangs 1 im Empfangsgerät wird durch den Wert MMXU1.MX.Hz.mag.f im sendenden Gerät bestimmt. Dieser MMXU-Wert wird vom Frequenzwert von Quelle 1 und der MMXU Hz-Totbandeinstellung des sendenden Geräts bestimmt.

Entfernter Eingang 1 kann jetzt in FlexLogic-Gleichungen oder anderen Einstellungen verwendet werden. Das M60 muss neu gestartet werden (durch Unterbrechen und erneutes Anlegen der Steuerspannung), damit diese Änderungen wirksam werden.

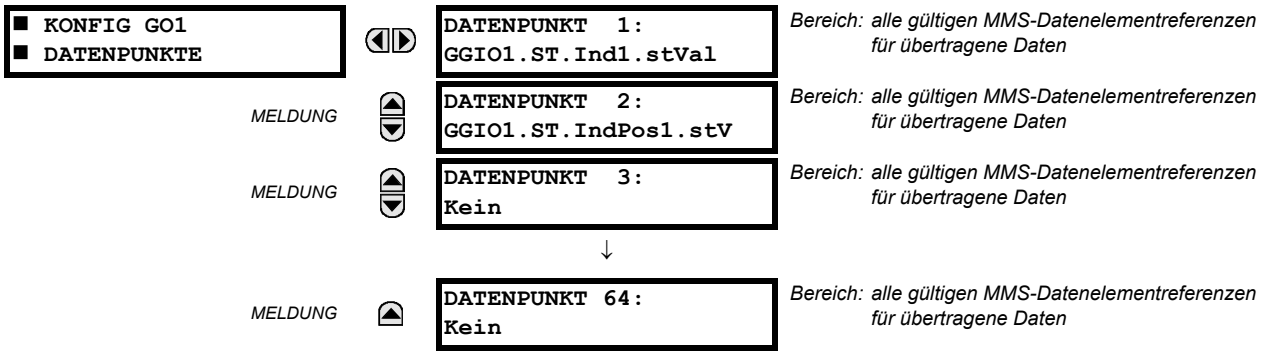
Der Wert von entferntem Eingang 1 (Boolesches Ein oder Aus) im Empfangsgerät wird durch den Wert GGIO1.ST.Ind1.stVal im sendenden Gerät bestimmt. Die oben beschriebenen Einstellungen werden automatisch durch die EnerVista UR Setup Software durchgeführt, wenn eine vollständige SCD-Datei von einer Fremdsoftware zur Schaltanlagenkonfiguration erzeugt wird.

Für den Datenaustausch zwischen M60-IEDs können die festen GOOSE (DNA/UserSt) verwendet werden. Der DNA/UserSt-Datensatz enthält dieselben DNA- und UserSt-Bitpaare, die auch in den GSSE Meldungen enthalten sind. Alle vom M60 übertragenen GOOSE Meldungen (DNA/UserSt-Datensatz und konfigurierbare Datensätze) verwenden die IEC 61850 GOOSE Übertragungsdienste (z. B. VLAN Unterstützung).

HINWEIS

Setzen Sie die Funktion **KONFIG GO1 FKT** auf „Deaktiviert“, wenn Konfigurationsänderungen erforderlich sind. Nach Eingabe der Änderungen setzen Sie **KONFIG GO1 FKT** wieder auf „Aktiviert“ und starten das Gerät neu, damit die Änderungen wirksam werden.

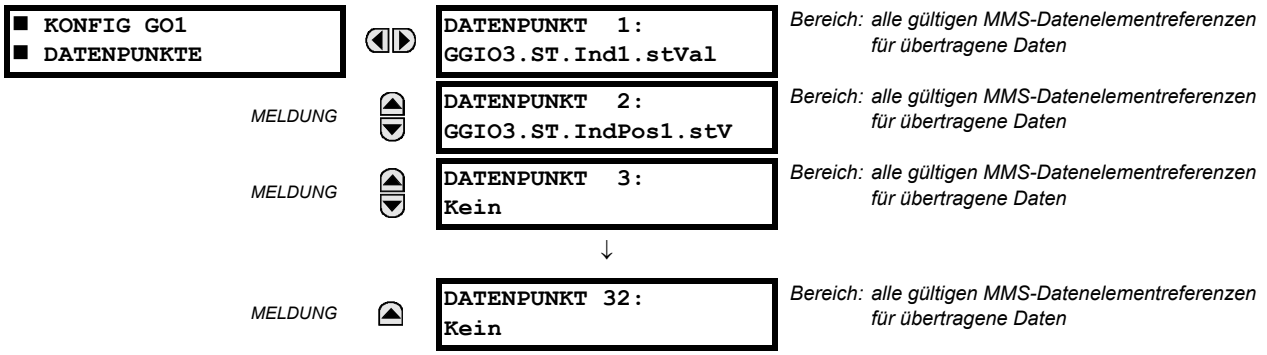
PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG ⇨⇩ KONFIGURIERBARES GOOSE ⇨ KONFIGURIERBARES GOOSE 1(8) ⇨⇩ KONFIG GO1(64) DATENPUNKTE



Zur Erstellung von konfigurierbaren GOOSE Datenpunkten, die eine IEC 61850 Einzelmeldung und die zugehörigen Qualitats-Flags enthält, können die folgenden Datenpunkte ausgewählt werden: „GGIO1.ST.Ind1.stVal“ und „GGIO1.ST.Ind1.q“. Das M60 erstellt dann einen Datensatz mit diesen beiden Datenpunkten. Der Statuswert für „GGIO1.ST.Ind1.stVal“ wird von dem FlexLogic-Operanden bestimmt, der der GGIO1 Angabe 1 zugewiesen ist. Änderungen an diesem Operanden führen zur Übertragung von GOOSE Meldungen mit dem definierten Datensatz.

Das Hauptmenü für den Empfang gilt nur für konfigurierbares GOOSE und enthält die konfigurierbaren GOOSE Datenpunkte für den Empfang:

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨ EMPFANG ⇨⇩ KONFIGURIERBARES GOOSE ⇨ KONFIGURIERBARES GOOSE 1(16) ⇨⇩ KONFIG GO1(32) DATENPUNKTE



Die Einstellungen für konfigurierbares GOOSE ermöglichen die Konfiguration des M60 für den Empfang einer Anzahl verschiedener Datenpunkte in IEC 61850 GOOSE Meldungen. Bis zu 16 verschiedene konfigurierbare Datenpunkte können für den Empfang konfiguriert werden. Dies ist hilfreich für den Datenaustausch zwischen M60-IEDs und Geräten anderer Hersteller, die IEC 61850 unterstützen.

Für den Datenaustausch zwischen M60-IEDs kann der feste Datensatz (DNA/UserSt) verwendet werden. Der DNA/UserSt-Datensatz enthält dieselben DNA- und UserSt-Bitpaare, die auch in den GSSE Meldungen enthalten sind.

Um ein M60 für den Empfang eines konfigurierbaren GOOSE Datensatz einzurichten, der IEC 61850-Einzelmeldungen enthält, können die folgenden Datenpunkte ausgewählt werden (z. B. für den konfigurierbaren GOOSE Datensatz 1): „GGIO3.ST.Ind1.stVal“ und „GGIO3.ST.Ind2.stVal“. Das M60 erstellt dann einen Datensatz mit diesen beiden Datenpunkten. Die Booleschen Statuswerte aus diesen Datenpunkten können als FlexLogic-Operanden eines entfernten Eingangs verwendet werden. Zunächst muss die Einstellung **ENTF GERÄT 1 DATENPUNKTE** so konfiguriert werden, dass der Datensatz „GOOSE Ein 1“ enthalten ist (der erste konfigurierbare Datensatz). Anschließend müssen die Einstellungen **ENTF EINGANG 1(16)** auf „DATENPUNKT 1“ und „DATENPUNKT 2“ gesetzt werden. Diese FlexLogic-Operanden eines entfernten Eingangs ändern dann ihren Status entsprechend den Statuswerten der Datenpunkte im konfigurierten Datensatz.

In den GOOSE Datensatz können Doppelmeldungen aufgenommen werden. Empfangene Werte werden in GGIO3.ST.IndPos1.stVal und höheren Funktionen abgelegt.

In den GOOSE Datensatz können Fließkomma-Analogwerte aufgenommen werden, die von logischen MMXU-Knoten stammen. Totbandwerte (nicht kurzzeitige) können übertragen werden. Empfangene Werte werden in GGIO3.MX.AnIn1 und höheren Funktionen abgelegt. Empfangene Werte sind außerdem als FlexAnalog-Parameter verfügbar (GOOSE Analogeing. 1 und höher).

HINWEIS

GGIO3.MX.AnIn1 bis GGIO3.MX.AnIn32 können für alle 16 Empfangsdatensätze nur einmal verwendet werden.

Das Hauptmenü für die IEC 61850-Serverkonfiguration ist unten dargestellt.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ SERVER KONFIGURATION

■ SERVER ■ KONFIGURATION	◀▶	IED NAME: IECDevice	*Bereich: bis zu 32 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	▲▼	LD INST: LDInst	*Bereich: bis zu 32 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	▲▼	IEC/MMS TCP PORT- NUMMER: 102	*Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	EINSCHL NICHT IEC DATEN: Aktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲	SERVER SCANNEN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	STANDORT: LPHD DC PHVNam Location	*Bereich: bis zu 80 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	▲▼	BREITENGRAD:	*Bereich: –90,000 bis +90,000 Grad in Schritten von je 0,001 Grad*
MELDUNG	▲▼	LÄNGENGRAD:	*Bereich: –180,000 bis +180,000 Grad in Schritten von je 0,001 Grad*
MELDUNG	▲	HÖHENANGABE:	*Bereich: 0 bis 10.0000 min in Schritten von je 1 m*

Die Einstellungen **IED NAME** und **LD- INST** stehen für den Namen der MMS Domain (logisches Gerät nach IEC 61850), auf der sich alle logischen IEC/MMS-Knoten befinden. Gültige Zeichen für diese Werte sind Groß- und Kleinbuchstaben, Ziffern und der Unterstrich (_). Das erste Zeichen muss ein Buchstabe sein. Dies entspricht der Norm IEC 61850. Der **STANDORT** ist eine variable Zeichenfolge aus ASCII Zeichen. Diese Zeichenfolge ist im PhyName des LPHD-Knotens enthalten.

Die Einstellung **IEC/MMS TCP PORT** ermöglicht die Änderung der TCP Schnittstelle für MMS Verbindungen. Die Einstellung **EINSCHL NICHT IEC DATEN** bestimmt, ob die MMS Domain „UR“ verfügbar ist. Diese Domain enthält eine große Zahl von Datenpunkten, die für die UR-Serie spezifisch sind und in den logischen Knoten gemäß IEC 61850 nicht verfügbar sind. Diese Daten folgen nicht den IEC 61850-Namenskonventionen. Für Kommunikationsnetzwerke, die strikt der Norm IEC 61850 folgen, sollte diese Einstellung auf „Deaktiviert“ gesetzt werden.

HINWEIS

Wenn der Wert 0 Teil einer Änderung ist, werden die Änderungen an der Einstellung **IEC/MMS TCP PORT** erst wirksam, wenn das M60 neu gestartet wird.

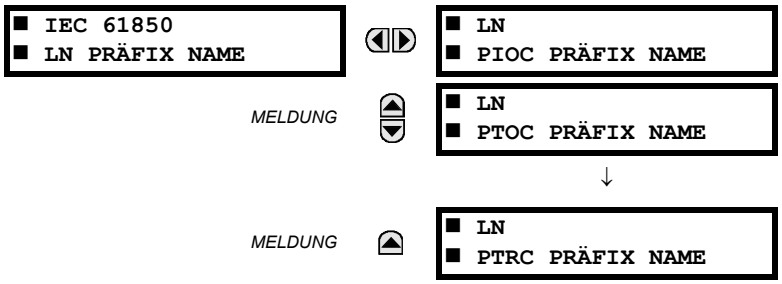
Die Funktion **SERVER SCANNEN** sollte auf „Deaktiviert“ gesetzt werden, wenn die Client/Server Funktionalität gemäß IEC 61850 nicht benötigt wird. IEC 61850 sieht zwei Funktionsmodi vor: GOOSE/GSSE Kommunikation zwischen den Geräten und Client/Server Kommunikation. Wenn die GOOSE/GSSE Funktionalität ohne die Client/Server Funktionalität gemäß IEC 61850 benötigt wird, kann das Server Scannen deaktiviert werden, um CPU Ressourcen zu sparen. Wenn das Server-Scannen deaktiviert ist, erfolgt im M60 kein Update auf die Statuswerte der logischen IEC 61850-Knoten. Clients können immer noch eine Verbindung zum Server herstellen (M60 Schutzgerät), doch werden die meisten Datenwerte nicht aktualisiert. Diese Einstellung betrifft nicht den GOOSE/GSSE-Betrieb.

HINWEIS

Änderungen an der Einstellung **IED NAME**, der Einstellung **LD INST** und dem GOOSE Datensatz werden nach einem Neustart des M60 wirksam.

Das Hauptmenü für die Namenspräfixe von logischen Knoten gemäß IEC 61850 ist unten dargestellt.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ IEC 61850 LN PRÄFIX NAME

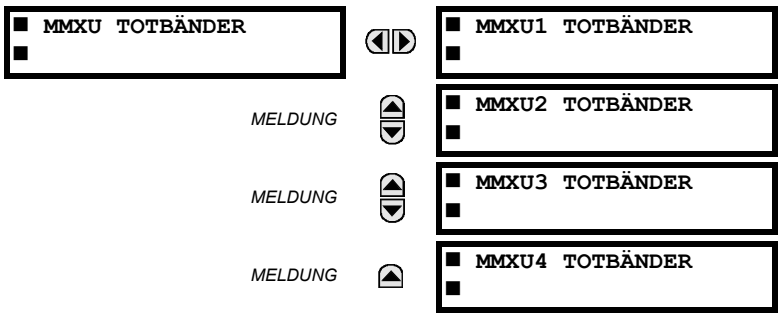


Die Einstellungen für die Namenspräfixe für logische Knoten gemäß IEC 61850 dienen zur Erstellung von Namenspräfixen zur eindeutigen Identifizierung jedes logischen Knotens. Beispielsweise kann der logische Knoten „PTOC1“ das Namenspräfix „abc“ haben. Der vollständige Name des logischen Knotens lautet dann „abcPTOC1“. Gültige Zeichen für die Namenspräfixe von logischen Knoten sind Groß- und Kleinbuchstaben, Ziffern und der Unterstrich (_). Das erste Zeichen im Präfix muss ein Buchstabe sein. Dies entspricht der Norm IEC 61850.

Änderungen an den Präfixen von logischen Knoten werden erst nach einem Neustart des M60 wirksam.

Das Hauptmenü für die IEC 61850 MMXU Totbänder ist unten dargestellt.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ MMXU TOTBÄNDER



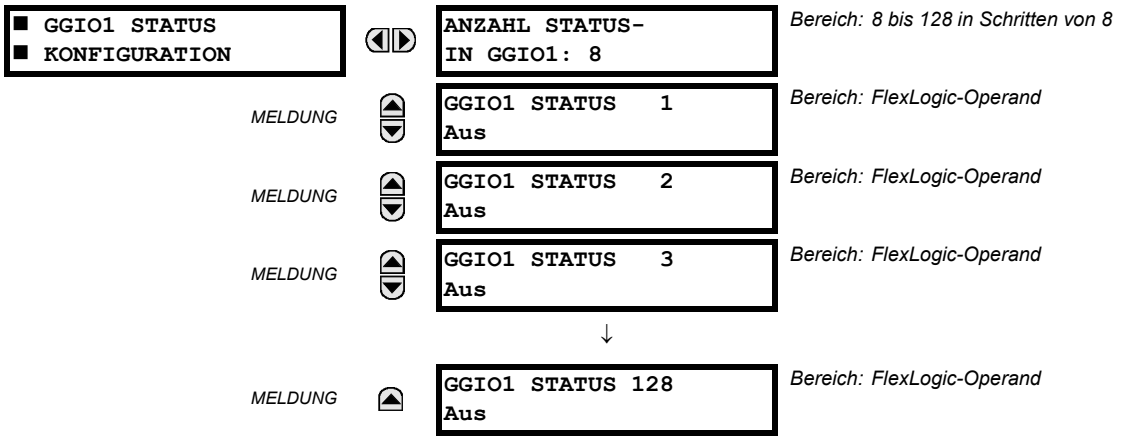
Die MMXU Totbandeinstellungen entsprechen den Totbandwerten, mit denen bestimmt wird, wann die MMXU-Werte „mag“ und „cVal“ über die zugehörigen Werte „instmag“ und „instcVal“ zu aktualisieren sind. Die Werte „mag“ und „cVal“ werden für gepufferte und ungepufferte Berichte gemäß IEC 61850 verwendet. Diese Einstellungen entsprechen den zugehörigen „db“ Detailinformationen in der funktionalen Konfigurationsbeschränkung des logischen MMXU-Knotens gemäß der Norm IEC 61850. Nach IEC 61850-7-3 soll die Stufenhöhe („db“ Wert) den Prozentsatz des Unterschieds zwischen Maximum und Minimum in Einheiten von 0,001 % darstellen. Daher muss der Maximalwert für jede von der MMXU gemessene Größe bekannt sein, denn dieser entspricht 100,00 % des Totbandes.

Der Mindestwert für alle Größen ist 0. Die Maximalwerte sind:

- Phasenstrom: 46 × Einstellung für Phasenstromwandler primär
- Neutralleiterstrom: 46 × Einstellung für Erdstromwandler primär
- Spannung: 275 × Einstellung für das Spannungswandlerverhältnis
- Leistung (Wirkleistung, Blindleistung, Scheinleistung): 46 × Einstellung für Phasenstromwandler primär × 275 × Einstellung für das Spannungswandlerverhältnis
- Frequenz: 90 Hz
- Cos phi: 2

Die GGIO1-Statuskonfigurationspunkte sind unten angegeben:

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ GGIO1 STATUS KONFIGURATION



Die Einstellung **ANZAHL STATUS IN GGIO1** bestimmt die Anzahl der „Ind“ (Einzelmeldungen), die im logischen Knoten GGIO1 initialisiert werden. Änderungen an der Einstellung **ANZAHL STATUS IN GGIO1** werden erst nach einem Neustart des M60 wirksam.

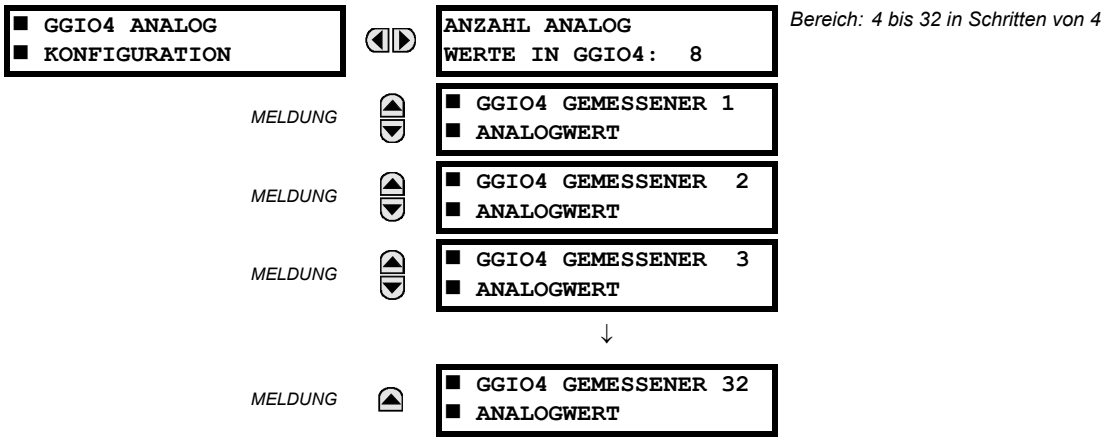
Die GGIO2 Einzelbefehle sind unten angegeben:

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ GGIO2 BEFEHLS KONFIGURATION ⇨ GGIO2 CF SPSCO 1(64)

Die Einstellungen für die GGIO2 Einzelbefehle werden verwendet, um den Befehlstypen für jeden Eingang festzulegen. Zur Auswahl stehen „0” (nur Status), „1” (direkte Steuerung) und „2” (SBO - Select before Operate). Die GGIO2 Einzelbefehle dienen zur Steuerung der virtuellen Eingänge des M60.

Die GGIO4 Analogwerte sind unten angegeben:

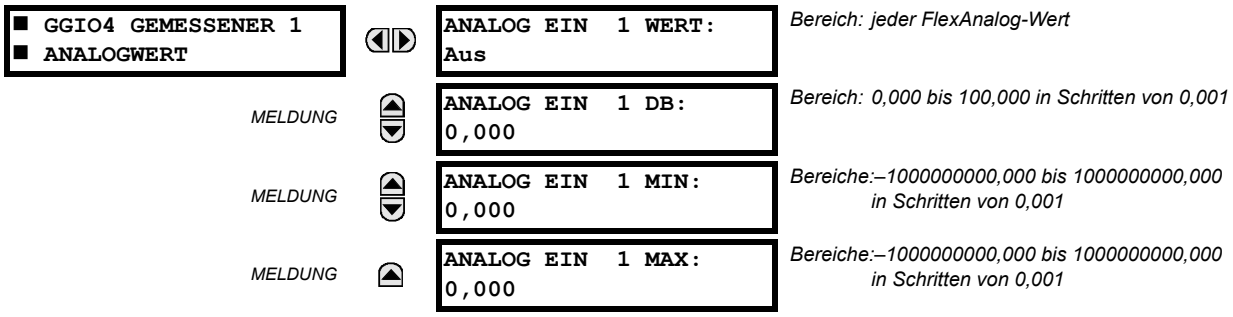
PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ GGIO4 ANALOG KONFIGURATION



Die Einstellung **ANZAHL ANALOGWERTE IN GGIO4** bestimmt, wie viele Analogwerte in GGIO4 vorhanden sind. Wenn dieser Wert verändert wird, muss das M60 neu gestartet werden, damit der logische Knoten neu initialisiert wird und die neu konfigurierte Anzahl von Analogwerten enthält.

Nachstehend sind die Einstellungen für alle 32 gemessenen Analogwerte zu sehen.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ GGIO4 ANALOG KONFIGURATION ⇨ GGIO4 (32) GEMESSENER ANALOGWERT



Diese Einstellungen werden wie folgt konfiguriert:

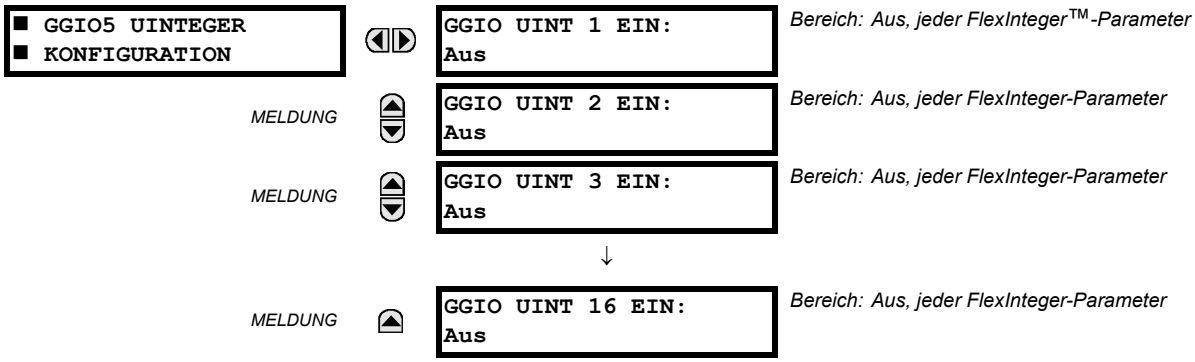
- **ANALOG EIN 1 WERT:** Mit dieser Einstellung wird der FlexAnalog-Wert ausgewählt, der den Momentanwert der einzelnen GGIO4 Analogwerte bestimmt (GGIO4.MX.AnIn1.instMag.f).
- **ANALOG EIN 1 DB:** Diese Einstellung bestimmt das Totband für die einzelnen Analogwerte. Details sind in IEC 61850-7-1 und 61850-7-3 zu finden. Das Totband legt fest, wann der Analogwert mithilfe der Momentanwerten aktualisiert werden muss. Das Totband ist ein Prozentsatz des Unterschieds zwischen Maximum und Minimum.
- **ANALOG EIN 1 MIN:** Diese Einstellung bestimmt den Mindestwert für die einzelnen Analogwerte. Details sind in IEC 61850-7-1 und 61850-7-3 zu finden. Mit dem Mindestwert wird das Totband bestimmt. Mithilfe des Totbands wird die Totbandgröße aus den Momentanwerten bestimmt.
- **ANALOG EIN 1 MAX:** Diese Einstellung definiert den Maximalwert für die einzelnen Analogwerte. Details sind in IEC 61850-7-1 und 61850-7-3 zu finden. Mit diesem Maximalwert wird das Totband bestimmt. Mithilfe des Totbands wird die Totbandgröße aus den Momentanwerten bestimmt.

HINWEIS

Die Einstellungen **ANALOG EIN 1 MIN** und **ANALOG EIN 1 MAX** werden als Fließkommazahlen gemäß IEEE 754/IEC 60559 gespeichert. Da diese Einstellungen einen großen Bereich umfassen, können nicht alle Werte gespeichert werden. Einige Werte werden auf die nächste Fließkommazahl gerundet.

Die GGIO5 Integerwerte sind unten angegeben:

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ GGIO5 ANALOG KONFIGURATION



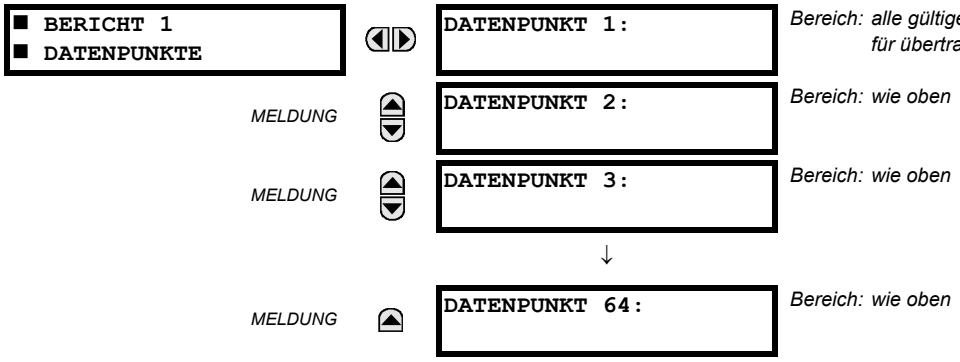
Der logische Knoten GGIO5 ermöglicht dem IEC 61850-Client den Zugriff auf die Integerwerte. Dies ermöglicht den Zugriff auf 16 vorzeichenlose Integerwerte, zugehörige Zeitstempel und Qualitats-Flags. Die Konfigurationsmethode entspricht weitgehend der für GGIO1 (Einzelmeldungen). Die Einstellungen ermöglichen die Auswahl von FlexInteger-Werten für jeden GGIO5 Integer Datenpunkt.

Clients sollen GGIO5 nutzen, um auf allgemeine Integerwerte aus dem M60 zuzugreifen. Mit weiteren Einstellungen kann die Anzahl der Integerwerte im GGIO5 festgelegt werden (1 bis 16) und den GGIO5 Datenpunkten FlexInteger-Werten zugewiesen werden. Die folgende Einstellung ist für alle GGIO5-Konfigurationspunkte verfügbar.

- **GGIO5 UINT 1 EIN:** Mit dieser Einstellung wird der FlexInteger-Wert ausgewählt, der die einzelnen GGIO5 Integerwerte bestimmt (GGIO5.ST.UIntIn1). Diese Einstellung wird als eine vorzeichenlose 32-Bit-Integer gespeichert.

Die Konfigurationseinstellungen für die Berichtssteuerung sind unten angegeben:

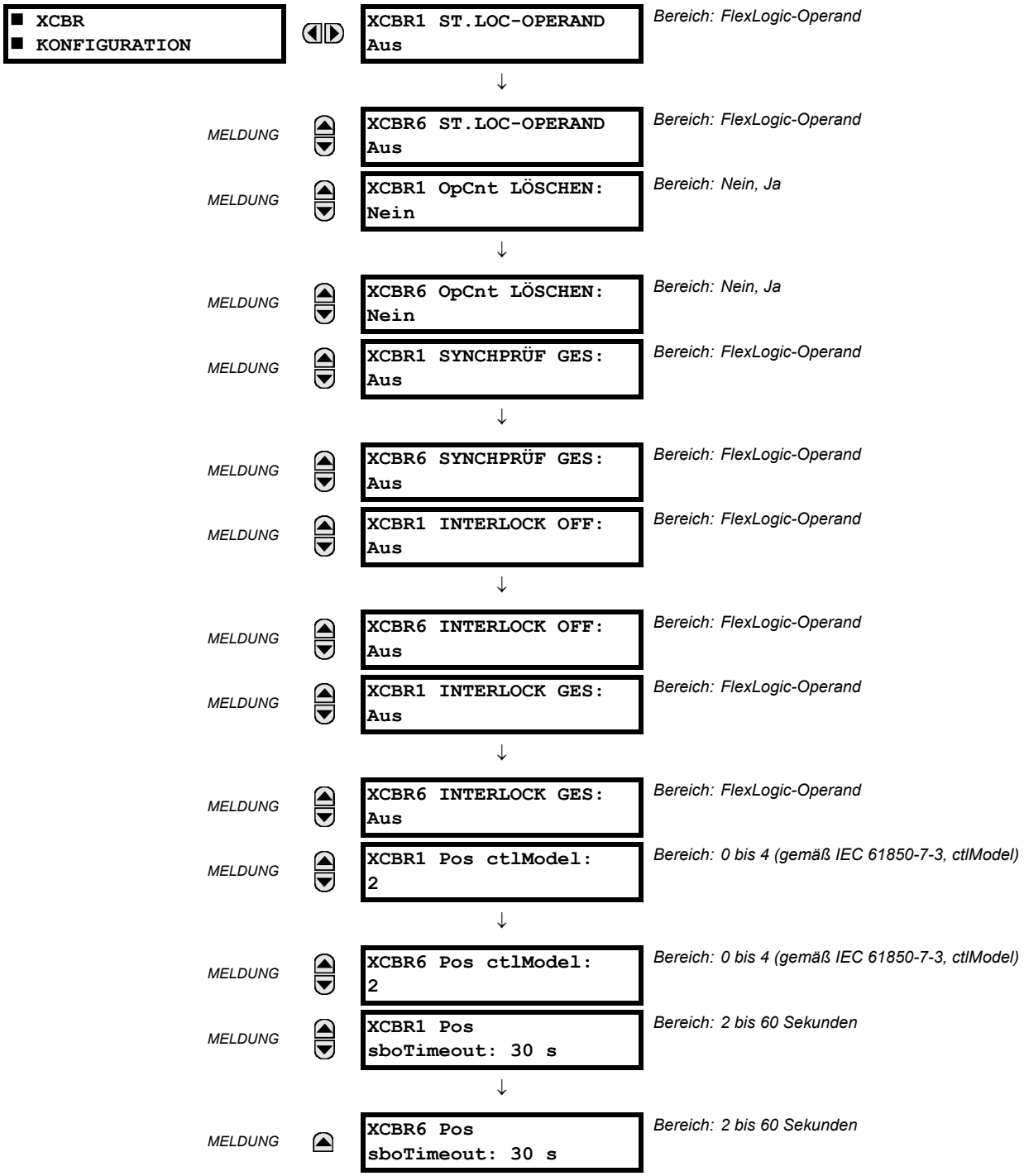
PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ BERICHTSSTRG KONFIGURATION ⇨ KONFIGURIERBARER BERICHT 1 ⇨ BERICHT 1 DATENPUNKTE



Zur Erstellung eines Datensatzes für den logischen Knoten LN programmieren Sie die Einstellungen **DATENPUNKT 1** bis **DATENPUNKT 64** auf einen Wert aus der Liste der IEC 61850-Datenattribute, die vom M60 unterstützt werden. Änderungen am Datensatz werden erst nach einem Neustart des M60 wirksam. Es empfiehlt sich, den Berichtsdienst vom logischen Knoten LLN0 aus zu nutzen, wenn ein Benutzer einige, jedoch nicht alle Daten von bereits vorhandenen GGIO1, GGIO4 und MMXU4 Datenpunkten benötigt und deren Menge nicht mehr als 64 minus die Anzahl der Datenpunkte in diesem Datensatz beträgt.

Die Leistungsschalter-Konfigurationseinstellungen sind unten angegeben. Änderungen an diesen Werten werden erst nach einem Neustart des UR wirksam:

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ XCBR KONFIGURATION



Die Einstellung XCBR1 ST.LOC-OPERAND dient dazu, die 61850-Steuerungsbefehle zu unterdrücken, um den Leistungsschalter über eine UR-Steuerungsfunktion für Leistungsschalter zu schließen oder zu öffnen. Das Logikdiagramm zu Steuerungsfunktionen für Leistungsschalter enthält weitere Informationen.

Die Einstellung XCBR1 OpCnt LÖSCHEN ermöglicht es, den Auslösungszähler des Leistungsschalters zurückzusetzen. Da Leistungsschalter sowohl beim Öffnen als auch beim Schließen ausgelöst werden, wird das XCBR-Auslösungszähler-Statusattribut (OpCnt) bei jedem Betätigungsvorgang inkrementiert. Häufige Leistungsschalterauslösung kann im Lauf der Zeit zu sehr großen OpCnt-Werten führen. Diese Einstellung ermöglicht es, OpCnt für XCBR1 auf „0“ zurückzusetzen.

Mit der Einstellung XCBR1 SYNCHPRÜF GES kann ein Schließen-Befehl innerhalb eines logischen XCBR-Knotens mit einer Synchrocheck-Bedingung überwacht werden. Wenn ein Schließen mit SynchroCheck angefordert wird (über einen SelectWithValue-Dienst) und die SynchroCheck-Bedingung nicht erfüllt ist, wird eine negative Antwort (-Rsp) mit dem URSACHENCODE „Gesperrt von Synchrocheck“ ausgegeben.

Mit den Einstellungen XCBR1 INTERLOCK OFF/GES wird ein Operand zugewiesen, der mit den INTERLOCKED-Eingängen EnaOpn oder EnaCls des XCBR verknüpft ist. Wenn dieser Operand gesetzt wird, unterdrückt der logische Knoten XCBR die Ausführung des Öffnen- bzw. Schließen-Befehls. Wenn die „Auswahl vor Betätigung“ (Select Before Operate, SBO) mit erweiterter Sicherheit angefordert wird und eine Interlock-Bedingung besteht, antwortet das UR mit einer negativen Antwort (-Rsp) mit dem Ursachencode „Gesperrt von Interlocking“.

Mit der Einstellung XCBR1 Pos ctlModel wird das Steuerungsmodell gemäß IEC 61850-7-3 ausgewählt. URs unterstützen die folgenden Steuerungsmodelle:

0 – Nur Status

1 – Direkte Steuerung mit normaler Sicherheit (direkte Betätigung)

2 – SBO Steuerung mit normaler Sicherheit (einmalige Betätigung)

3 – Direkte Steuerung mit erweiterter Sicherheit (direkte Betätigung)

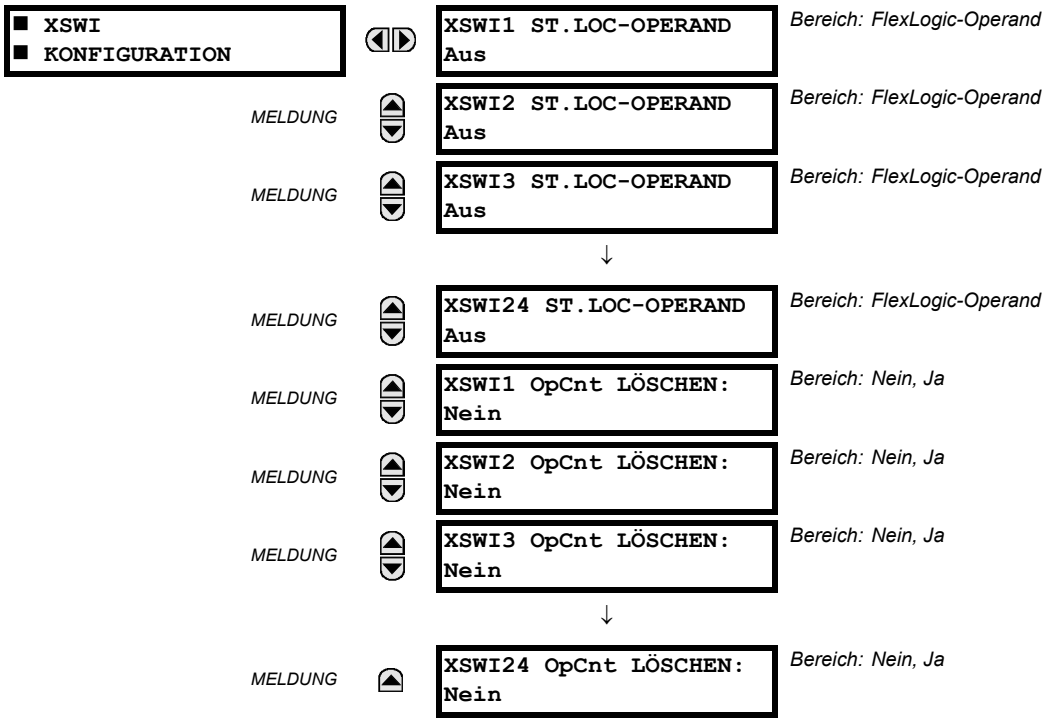
4 – SBO Steuerung mit erweiterter Sicherheit (einmalige Betätigung)

Vollständige Details zu diesen Steuerungsmodellen finden Sie in der IEC 61850-7-2.

Mit der Einstellung XCBR1 Pos sboTimeout wird der SBO-Zeitüberschreitungswert ausgewählt. Dazu muss der IEC 61850-Befehl zur Betätigung nach dem Auswahlbefehl und innerhalb der Grenzen des Einstellwerts „XCBR1 Pos sboTimeout“ ausgeführt werden.

Die Konfigurationseinstellungen für Trennschalter sind unten angegeben. Änderungen an diesen Werten werden erst nach einem Neustart des UR wirksam.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ XSWI KONFIGURATION



Die Einstellung XSWI1 OpCnt LÖSCHEN entspricht dem Auslösungszähler des Trennschalters. Da Trennschalter sowohl beim Öffnen als auch beim Schließen ausgelöst werden, wird das XSWI-Auslösungszähler-Statusattribut (OpCnt) bei jedem Betätigungsvorgang inkrementiert. Häufige Schalterauslösung kann im Lauf der Zeit zu sehr großen OpCnt-Werten führen. Diese Einstellung ermöglicht es, OpCnt für XSWI1 auf „0“ zurückzusetzen.

HINWEIS

Da GSSE/GOOSE-Meldungen per Spezifikation Multicast Ethernet Meldungen sind, werden diese normalerweise nicht von Netzwerkroutern weitergeleitet. GOOSE Meldungen können allerdings von Routern weitergeleitet werden, wenn der Router für VLAN-Funktionalität konfiguriert wurde.

l) WEB-SERVER HTTP PROTOKOLL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ WEB-SERVER HTTP PROTOKOLL

```
■ WEB SERVER
■ HTTP PROTOKOLL
```

```
HTTP TCP PORT:
80
```

Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1

Das M60 verfügt über einen integrierten Webserver und kann Webseiten zu einem Webbrowser wie Internet Explorer oder Firefox übertragen. Die Webseiten sind als Folgen von Menüs strukturiert, auf die ausgehend vom Hauptmenü des M60 zugegriffen werden kann. Die Webseiten enthalten unter anderem DNP- und IEC 60870-5-104-Datenpunktlisten, Modbus-Register, Ereignisprotokolle, Fehlerberichte usw. Verbinden Sie zunächst das UR und einen Computer mit einem Ethernet-Netzwerk. Geben Sie dann die IP-Adresse des M60 in die Adressleiste des Browsers ein.

HINWEIS

Wenn der Port auf 0 gesetzt wird, wird die Änderung erst nach einem Neustart des M60 wirksam.

m) TFTP PROTOKOLL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ TFTP PROTOKOLL

```
■ TFTP PROTOKOLL
■
```

```
TFTP HAUPT UDP
PORT: 69
```

Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1

MELDUNG

```
TFTP DATEN UDP
PORT 1: 0
```

Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1

MELDUNG

```
TFTP DATEN UDP
PORT 2: 0
```

Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1

Das Trivial File Transfer Protocol (TFTP) kann dazu verwendet werden, Dateien vom M60 über ein Netzwerk zu übertragen. Das M60 übernimmt dabei die Funktion eines TFTP-Servers. TFTP-Client-Software ist aus verschiedenen Quellen erhältlich, unter anderem von Microsoft Windows NT. Die Datei `dir.txt`, die vom M60 abgerufen wird, enthält eine Liste und Beschreibungen aller verfügbaren Dateien (Ereignissprotokoll, Störfallaufzeichnungen usw.).

HINWEIS

Wenn die Einstellung **TFTP HAUPT UDP PORT** auf 0 gesetzt wird, wird die Änderung erst nach einem Neustart des M60 wirksam.

n) IEC 60870-5-104 PROTOKOLL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 60870-5-104 PROTOKOLL

■ IEC 60870-5-104 ■ PROTOKOLL	◀▶	IEC TCP PORT- NUMMER: 2404	*Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	■ IEC NETZWERK ■ CLIENT ADRESSEN	*Bereich: siehe Untermenü unten*
MELDUNG	▲▼	IEC GEM ADRESSE DER ASDU: 0	*Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	IEC PERIODE ZYKL DATEN: 60 s	*Bereich: 1 bis 65535 s in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	IEC STD-GRENZW STR: 30000	*Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	IEC STD-GRENZW SPG: 30000	*Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	IEC STD-GRENZW LEISTUNG: 30000	*Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	IEC STD-GRENZW ARBEIT: 30000	*Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	IEC STD-GRENZW COS PHI: 1,00	*Bereich: 0,00 bis 1,00*
MELDUNG	▲▼	IEC STD-GRENZW SONSTIGE: 30000	*Bereich: 0 bis 65535 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲	IEC REDUNDANZ AKTIV: Nein	*Bereich: Nein, Ja*

Das M60 unterstützt das IEC 60870-5-104 Protokoll. Das M60 kann als IEC 60870-5-104 Slave Gerät an maximal zwei Master angebunden werden (an eine RTU oder eine SCADA Zentrale). Das M60 verwaltet zwei Sätze von IEC 60870-5-104 Datenänderungspuffern. Deshalb dürfen nicht mehr als zwei Master mit dem M60 gleichzeitig aktiv kommunizieren.

Einstellungen der Gruppe **IEC ------- STD-GRENZW** dienen dazu, festzulegen, wann spontane Antworten mit M_ME_NC_1-Analogwerte ausgelöst werden sollen. Mit diesen Einstellungen werden die M60-Analogwerte in Typen gruppiert: Strom, Spannung, Leistung, Arbeit, cos-phi und Sonstige. Jede Einstellung steht für den Standardgrenzwert aller M_ME_NC_1-Analogwerte des betreffenden Typs. Wenn beispielsweise spontane Antworten des M60 ausgelöst werden sollen, wenn sich ein Stromwert um 15 A ändert, wird die Einstellung **IEC STD-GRENZW STR** auf „15“ gesetzt. Bei diesen Einstellungen handelt es sich um die Standardwerte für die Totbänder. P_ME_NC_1-Punkte (Parameter des Messwertes, kurze Fließkommawerte) können dazu verwendet werden, Grenzwerte für jeden einzelnen M_ME_NC_1-Analogwert ausgehend vom Standardwert zu ändern. Sobald das M60 aus- und wieder eingeschaltet wird, sind wieder die Standardschwellenwerte wirksam.

Die Einstellung **IEC REDUNDANZ AKTIV** bestimmt, ob mehrere Clientverbindungen akzeptiert werden oder nicht. Wenn die Redundanz auf „Ja“ eingestellt ist, können zu einem bestimmten Zeitpunkt zwei Verbindungen gleichzeitig aktiv sein.

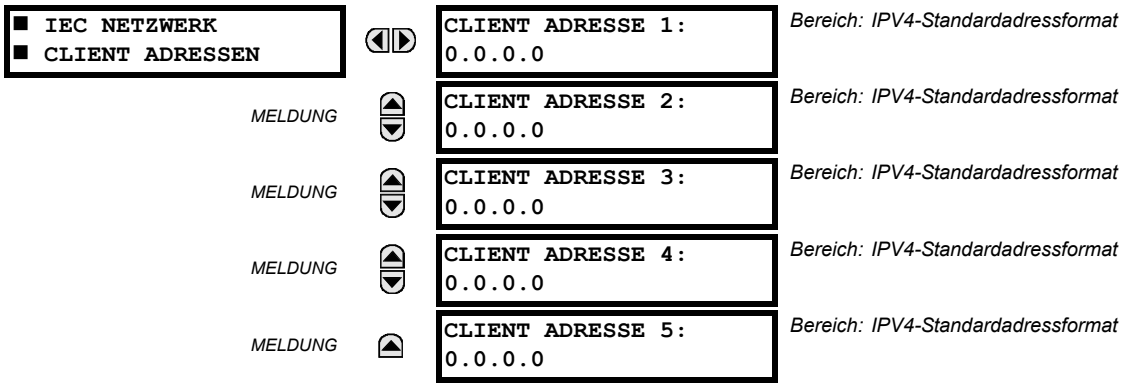
HINWEIS

Wenn der IEC Port auf 0 gesetzt wird, wird die Änderung erst nach einem Neustart des M60 wirksam.

HINWEIS

Die Protokolle IEC 60870-5-104 und DNP können nicht gleichzeitig verwendet werden. Wenn die Einstellung IEC 60870-5-104 FKT auf „Aktiviert“ gesetzt ist, funktioniert das DNP Protokoll nicht. Eine Änderung dieser Einstellung wird erst dann wirksam, wenn das Gerät aus- und wieder eingeschaltet wurde.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 60870-5-104 PROTOKOLL ⇨⇩ IEC NETZWERK CLIENT ADRESSEN

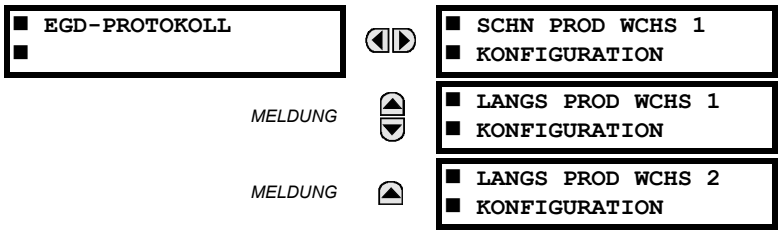


Das UR kann für seine IEC 104 Verbindungen maximal fünf Clients festlegen. Dies sind die IP-Adressen der Controller, mit denen das UR eine Verbindung herstellen kann.

Maximal zwei gleichzeitige Verbindungen werden unterstützt.

o) EGD PROTOKOLL

PFAD: EINSTELLUNG ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ EGD-PROTOKOLL



Das M60 Motorschutz ist optional mit Ethernet Global Data-(EGD-)Kommunikationsfunktionen ausgestattet. Dieses Merkmal wird bei der Bestellung als Softwareoption angegeben. Einzelheiten dazu finden Sie in Kapitel 2, Abschnitt *Bestellcodes*.

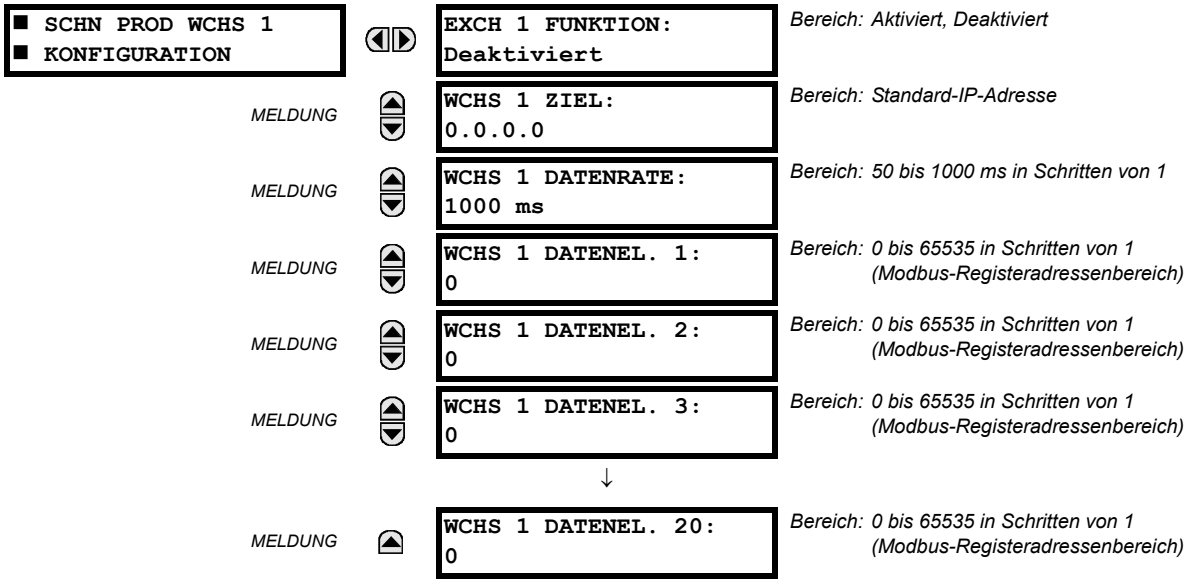
Das Gerät unterstützt einen schnellen Ethernet Global Data-(EGD-)Austausch und zwei langsame EGD-Austauschmodi. Ein schneller EGD-Austausch umfasst 20 Datenelemente, ein langsamer umfasst 50 Datenelemente.

Ethernet Global Data (EGD) ist eine Gruppe von Protokollen für die Echtzeitübertragung von Daten für Anzeige- und Steuerungszwecke. Das Gerät kann so konfiguriert werden, dass es einen EGD-Datenaustausch „produziert“. Andere Geräte lassen sich so konfigurieren, dass sie einen EGD-Datenaustausch „konsumieren“. Die Anzahl der produzierten Austauschvorgänge (bis zu drei), die Anzahl der Datenelemente pro Austausch (bis zu 50) und die Austauschproduktionsrate können konfiguriert werden.

EGD kann nicht zur Übertragung von Daten zwischen Geräten der UR-Serie verwendet werden. Das Gerät unterstützt nur die EGD-Produktion. Ein EGD-Austausch wird nur dann übertragen, wenn die Zieladresse ungleich null ist und wenn zumindest die erste Datenelementadresse auf eine gültige Modbus-Registeradresse gesetzt ist. Der Standard-Einstellwert „0“ gilt als ungültig.

Das Einstellungsmenü für den schnellen EGD-Austausch ist unten dargestellt:

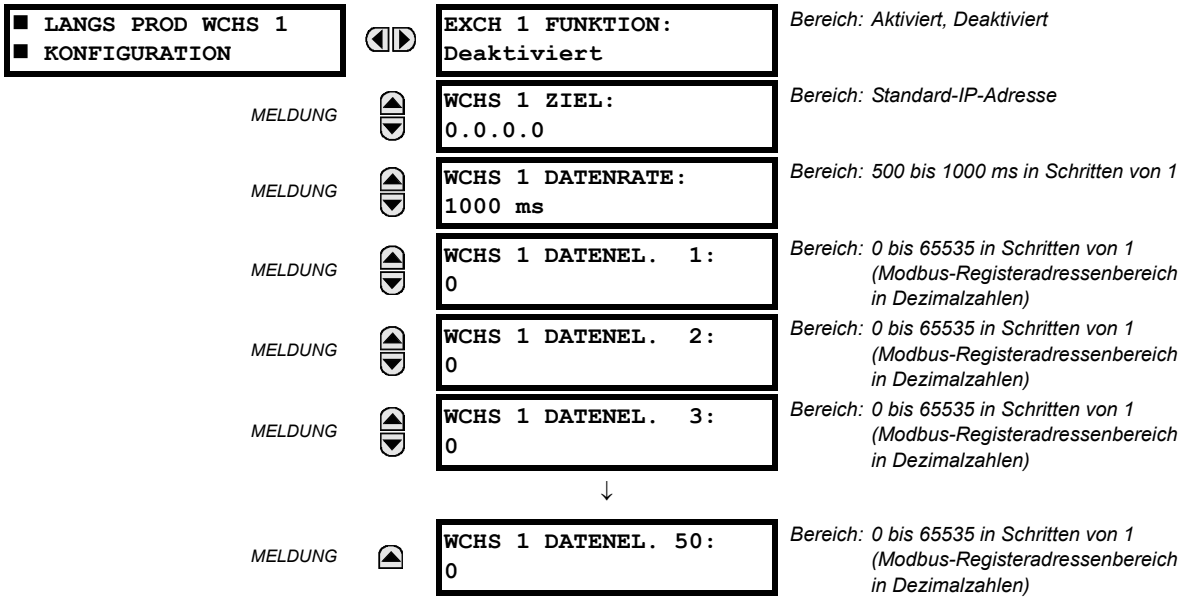
PFAD: EINSTELLUNG ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ EGD-PROTOKOLL ⇨ SCHN PROD WCHS 1 KONFIGURATION



Schnelle Austauschvorgänge (50 bis 1000 ms) werden grundsätzlich in Steuerungsschemas verwendet. Das M60 unterstützt einen schnellen Austausch (Austausch 1) und zwei langsame Austauschmodi (Austausch 2 und 3).

Das Einstellungsmenü für den langsamen EGD-Austausch ist unten dargestellt:

PFAD: EINSTELLUNG ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ EGD-PROTOKOLL ⇨ LANGS PROD WCHS 1(2) KONFIGURATION



Langsame EGD-Austauschvorgänge (500 bis 1000 ms) werden grundsätzlich für die Übertragung und Anzeige von Datenpunkten verwendet. Die Einstellungen für den schnellen und langsamen Austausch sind unten beschrieben:

- **WCHS 1 ZIEL:** Diese Einstellung bestimmt die Ziel-IP-Adresse des produzierten EGD-Austauschs. Normalerweise handelt es sich um eine Unicast- oder Broadcast-Adresse.
- **WCHS 1 DATENRATE:** Diese Einstellung bestimmt Übertragungsrate des EGD-Austauschs. Die Einstellung 50 ms bewirkt, dass die Austauschdaten alle 50 ms aktualisiert und gesendet werden. In der Einstellung 1000 ms werden die Austauschdaten einmal pro Sekunde aktualisiert und gesendet. Für den EGD-Austausch 1 können Werte im Bereich von 50 bis 1000 ms eingestellt werden. Für Austausch 2 und 3 sind Werte von 500 bis 1000 ms möglich.

- **WCHS 1 DATENEL. 1 bis 20/50:** Mit diesen Einstellungen werden die Datenelemente festgelegt, die Teil des EGD-Austauschs sind. Fast alle Daten aus der M60-Speicherstruktur können in einen EGD-Austausch aufgenommen werden. Die Einstellung ist die Adresse des ersten Modbus-Registers für das Datenelement im Dezimalformat. Die vollständige Modbus-Speicherstruktur ist in *Anhang B* beschrieben. In der Modbus-Speicherstruktur sind die Adressen im Hexadezimalformat angegeben. Deshalb müssen diese Werte zunächst in das Dezimalformat umgewandelt werden, bevor sie als Sollwerte eingegeben werden.

  Zur Auswahl eines Datenelements für einen Austausch genügt es, die Modbus-Anfangsadresse der Funktion auszuwählen. Dies bedeutet, dass für Funktionen, die mehrere Modbus-Register belegen (z. B. 32-Bit-Integer- und Fließkommawerte), nur die erste Modbus-Adresse erforderlich ist. Der mit diesen Einstellungen konfigurierte EGD-Austausch enthält die Datenelemente bis zur ersten Einstellung, die eine Modbus-Adresse ohne Daten (d. h. mit dem Wert 0) enthält. Wenn beispielsweise die ersten drei Einstellungen gültige Modbus-Adressen enthalten und die vierte 0 ist, enthält der produzierte EGD-Austausch drei Datenelemente.

p) IEC 60870-5-103-PROTOKOLL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 60870-5-103

■ IEC 103 ■ PROTOKOLL	◀▶	IEC 103 GEMEINSAME ADRESSE DER ASDU: 0	*Bereich: 0 bis 254 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	IEC 103 SYNC ZEITÜB: 1	*Bereich: 1 bis 1440 min in Schritten von je 1*
MELDUNG	▲▼	■ IEC 103-EING. BINÄR	*Bereich: siehe Untermenü unten*
MELDUNG	▲▼	■ IEC 103-EING. MESSWERTE	*Bereich: siehe Untermenü unten*
MELDUNG	▲	■ IEC 103-BEFEHLE ■	*Bereich: siehe Untermenü unten*

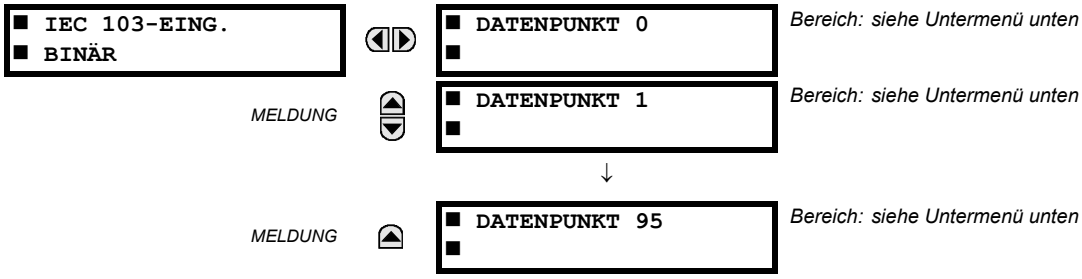
Das M60 Motorschutz ist mit optionalen IEC 60870-5-103-Kommunikationsfunktionen ausgestattet. Dieses Merkmal wird bei der Bestellung als Softwareoption angegeben. Einzelheiten dazu finden Sie in Kapitel 2, Abschnitt *Bestellcodes*.

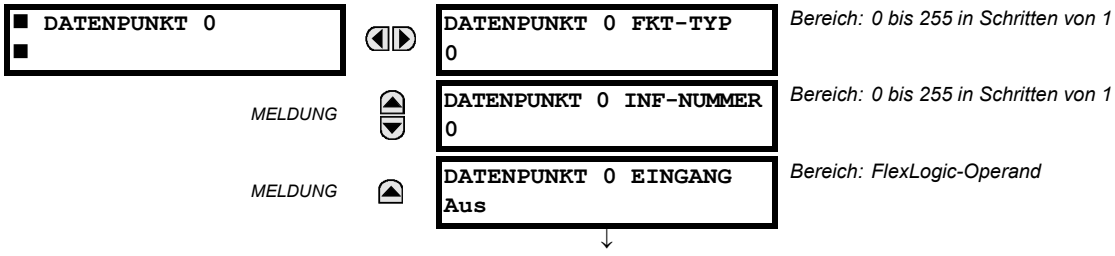
IEC 103 GEMEINSAME ADRESSE DER ASDU: Diese Einstellung definiert dieses M60 eindeutig auf der seriellen Verbindung. Wählen Sie eine ID zwischen 0 und 254 aus. Um alle mit einem Controller kommunizierenden Stationen zu unterstützen, muss diese ID zwar nicht sequenziell angeordnet sein, doch wird dies empfohlen. RS485 unterstützt auf einer Kommunikationsleitung nur maximal 32 Slave-Stationen, sodass der gesamte Bereich von 254 Adressen nie benötigt wird.

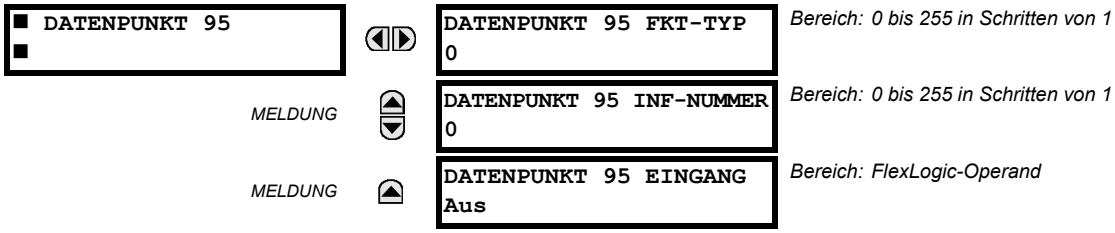
IEC 103 SYNC. ZEITÜB: Diese Einstellung definiert die Zeit, die das M60 auf die Ausgabe einer Synchronisierungsmeldung wartet. Das M60 synchronisiert seine Uhr mithilfe aller verfügbaren Quellen. Die Quelle, die häufiger eine Synchronisierung vornimmt, überschreibt dabei die Zeit der anderen Quellen. Da die vom IEC 60870-5-103-Master erhaltene Synchronisierungsmeldung weniger häufig als IRIG-B, PTP oder SNTP ist, wird seine Zeit von diesen drei Quellen überschrieben, falls eine davon aktiv ist. Wenn es bei der Synchronisierung zu einer Zeitüberschreitung kommt und weder IRIG-B, PTP oder SNTP aktiv sind, dann wird bei einer mit einem Zeitstempel versehenen Meldung das ungültige Bit im Zeitstempel vom M60 festgelegt.

Die Einstellungen für die restlichen Menüs werden nachfolgend aufgeführt.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 60870-5-103 ⇨ IEC 103 EINGÄNGE BINÄR







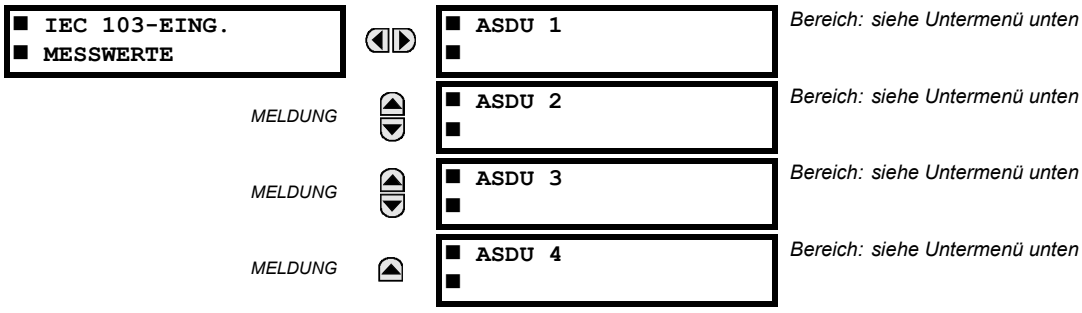
Die Binäreingänge werden mithilfe von Funktionen aus einer Liste möglicher FlexLogic-Operanden zugeordnet. Auf diese Weise können bis zu 96 Binäreingänge (Punkte) zugeordnet werden.

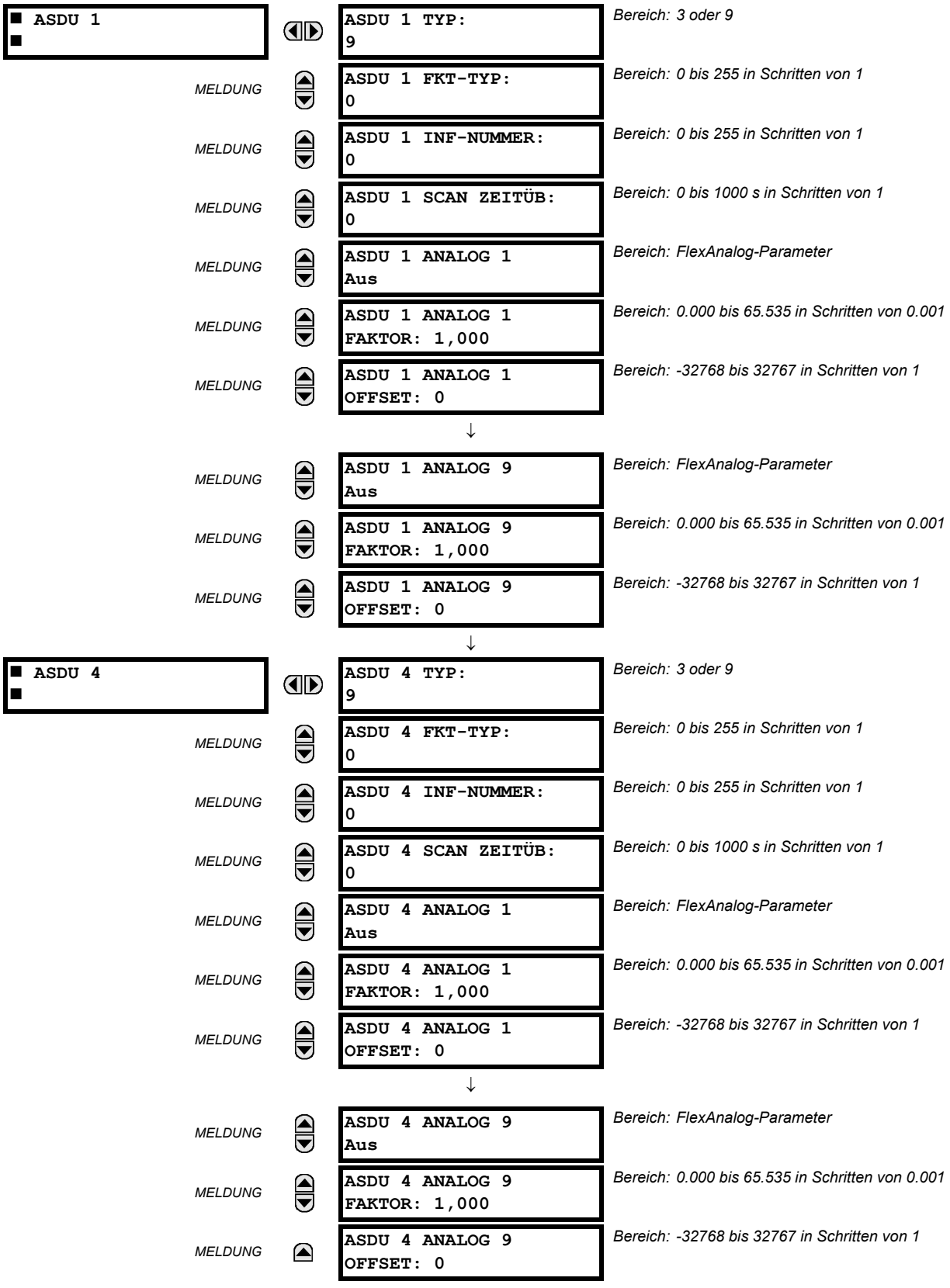
Die IEC 60870-5-103-Datenpunktliste beginnt immer mit dem Datenpunkt 0 und endet bei dem ersten „Aus“-Wert. Da die IEC 60870-5-103-Datenpunktliste als fortlaufender Block aufgebaut sein muss, werden alle Datenpunktzuweisungen nach dem ersten „Aus“-Punkt ignoriert.

Legen Sie für jeden definierten Datenpunkt entsprechende Werte für den Funktionstyp (FKT) und die Informationsnummer (INF-NUMMER) fest, welche gemäß der Definition in IEC 60870-5-103 das Feld des Informationsobjektbezeichners der ASDU bilden.

Die Binäreingänge werden als Daten der Klasse 1 gesendet. Sie werden entweder als eine Antwort auf eine Generalabfrage an das Gerät gesendet oder spontan gemeldet. Die spontane Übertragung erfolgt als eine Antwort auf zyklische Anfragen der Klasse 2. Falls das M60 in dieser Zeit Daten der Klasse 1 übertragen möchte, wird ein Zugriff zur Übertragung von Daten der Klasse 1 (ACD=1 im Steuerfeld der Antwort) angefordert.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 60870-5-103 ⇨ IEC 103 EINGÄNGE MESSWERTE




ASDU 1
ASDU 1 TYP: 9
Bereich: 3 oder 9
MELDUNG
ASDU 1 FKT-TYP: 0
Bereich: 0 bis 255 in Schritten von 1
ASDU 1 INF-NUMMER: 0
Bereich: 0 bis 255 in Schritten von 1
ASDU 1 SCAN ZEITÜB: 0
Bereich: 0 bis 1000 s in Schritten von 1
ASDU 1 ANALOG 1 Aus
Bereich: FlexAnalog-Parameter
ASDU 1 ANALOG 1 FAKTOR: 1,000
Bereich: 0.000 bis 65.535 in Schritten von 0.001
ASDU 1 ANALOG 1 OFFSET: 0
Bereich: -32768 bis 32767 in Schritten von 1
ASDU 1 ANALOG 9 Aus
Bereich: FlexAnalog-Parameter
ASDU 1 ANALOG 9 FAKTOR: 1,000
Bereich: 0.000 bis 65.535 in Schritten von 0.001
ASDU 1 ANALOG 9 OFFSET: 0
Bereich: -32768 bis 32767 in Schritten von 1
ASDU 4
ASDU 4 TYP: 9
Bereich: 3 oder 9
ASDU 4 FKT-TYP: 0
Bereich: 0 bis 255 in Schritten von 1
ASDU 4 INF-NUMMER: 0
Bereich: 0 bis 255 in Schritten von 1
ASDU 4 SCAN ZEITÜB: 0
Bereich: 0 bis 1000 s in Schritten von 1
ASDU 4 ANALOG 1 Aus
Bereich: FlexAnalog-Parameter
ASDU 4 ANALOG 1 FAKTOR: 1,000
Bereich: 0.000 bis 65.535 in Schritten von 0.001
ASDU 4 ANALOG 1 OFFSET: 0
Bereich: -32768 bis 32767 in Schritten von 1
ASDU 4 ANALOG 9 Aus
Bereich: FlexAnalog-Parameter
ASDU 4 ANALOG 9 FAKTOR: 1,000
Bereich: 0.000 bis 65.535 in Schritten von 0.001
ASDU 4 ANALOG 9 OFFSET: 0
Bereich: -32768 bis 32767 in Schritten von 1

Das Konfigurationsmenü lässt maximal vier ASDUs mit Messwerten zu.

Messwerte werden als Antwort auf Anfragen der Klasse 2 gesendet. Es handelt sich dabei um zyklische Anfragen vom Master.

TYPBEZEICHNUNG (TYP): Das Konfigurationsfeld TYP gibt an, wie viele Messwerte in der entsprechenden ASDU vorhanden sind. Jede ASDU kann entweder maximal 4 oder 9 Messwerte aufnehmen, abhängig von der Typbezeichnung (3 oder 9).

FUNKTIONSTYP (FKT-TYP) UND INFORMATIONSNUMMER (INF-NUMMER): Diese beiden Felder bilden gemäß der Definition in IEC 60870-5-103 den Informationsobjektbezeichner der ASDU.

SCAN-ZEITÜBERSCHREITUNG (SCAN ZEITÜB): Dies ist die zyklische Periode, mit der das M60 bestimmt, wann ein ASDU-Messwert in der Antwort enthalten sein soll. Der Messwert wird als Antwort auf eine Anfrage der Klasse 2 gesendet, wenn die entsprechende Zeitüberschreitung abläuft. Der Standardwert 0 bedeutet 500 ms.

ANALOG #: Dieses Feld enthält den in der Antwort an den Master gesendeten Ist-Messwert. Die Messwerte können mithilfe von Funktionen aus einer Liste von FlexAnalog-Operanden zugeordnet werden. Die gesendeten Messwerte sind Spannung, Strom, Leistung, Leistungsfaktor und Frequenz. Falls ein anderer FlexAnalog Messwert ausgewählt wird, wird vom M60 der Wert 0 statt des ausgewählten Messwertes gesendet. Die Leistung wird nicht in W, sondern in kW übertragen. Die Messwerte werden als ASDU 3 oder ASDU 9 übertragen (der Typbezeichnungswert ist auf Messwerte I bzw. Messwerte II festgelegt).

Jede IEC 60870-5-103-Messwertliste endet bei dem ersten nicht konfigurierten („Aus“-)Wert. Jeder nach dem ersten „Aus“-Wert zugewiesene Messwert wird ignoriert.

Zur Konfiguration der folgenden ASDU muss mindestens ein Messwert pro ASDU konfiguriert sein. Beispielsweise kann der Benutzer für jede ASDU nur einen Messwert konfigurieren, aber er darf nicht ASDU2 überspringen und Messwerte in ASDU3 konfigurieren.

ANALOG # FAKTOR UND OFFSET: Für jeden in der ASDU enthaltenen Messwert können auch ein Faktor und ein Offset konfiguriert werden. Faktor und Offset ermöglichen ein Skalieren der Messwerte. Die letzte an den IEC 60870-5-103 Master gesendete Messung ist dann „a*x + b“, wobei x der Messwert selber, a der Multiplikationsfaktor und b der Offset ist. Der Master muss bei einer solchen Skalierung den Istwert mithilfe einer Umkehroperation abrufen. a = 1 und b = 0 sind Standard, sodass keine Skalierung durchgeführt wird, wenn für diese Werte die Standardeinstellungen beibehalten werden. Die folgenden Beispiele zeigen, wann ein Skalieren angemessen ist:

- Wenn der Messwert Dezimalstellen enthält und ein Beibehalten der Auflösung wichtig ist. Da das Format zum Übertragen des Messwerts keine Dezimalstellen zulässt, kann ein Faktor von a>1 vor der Übertragung angewendet werden. Eine Frequenz von F=49,9 Hz kann als Ft = 10 * F = 10 * 49,9 = 499 übertragen werden. In diesem Fall gilt: a = 10 und b = 0. Der Master empfängt 499 und muss durch 10 teilen, um den tatsächlichen Wert 49,9 abzurufen.
- Falls der Messwert größer als der Wert ist, der in das in IEC 103 definierte Format passt. Das im Standard definierte Format lässt bis 4095 Integer mit Vorzeichen zu. Bei Offset-Anwendung werden Integer mit Vorzeichen bis zu 4096 + 4095 = 8191 unterstützt. In solchen Fällen ist u. U. ein Skalieren mit einem Faktor von a<1 erforderlich. Diese Berechnung wird im IEC60870-5-103 Anhang beschrieben. Es folgen zwei Beispiele, in denen die Faktoren a und b festgelegt werden.

  Beispiel 1: Nennleistung Pn = 100 MW = 100000 kW (die Leistung wird in kW übertragen)

  Da P sowohl positiv als auch negativ sein kann, gilt:

  Übertragene Leistung Pt = (4095/(Pn*2,4)) * P = (4095/(100000 * 2,4)) * P

  = 0,017 * P

  a = 0,017

  b = 0

  Pt = 0,017 * P

  Für eine maximale Leistung von 100000 kW * 2,4 = 240000 kW wird Folgendes übertragen:

  Pt = 0,017 * 240000 = 4080

  Ein Wert über 240 MW ist durch einen Überlauf gekennzeichnet.

Beispiel 2: Nennspannung Vn = 500000 V

Da die RMS-Spannung V nur positiv sein kann:

Übertragene Spannung Vt = (8191/(Vn*2,4)) * V - 4096 =

= (8191/(500000 * 2,4)) * V - 4096 = 0,0068 * V - 4096

a = 0,0068

Da die Schritte in Schrittwerten von 0,001 angegeben sind, runden wir den Wert bei:

a = 0,006

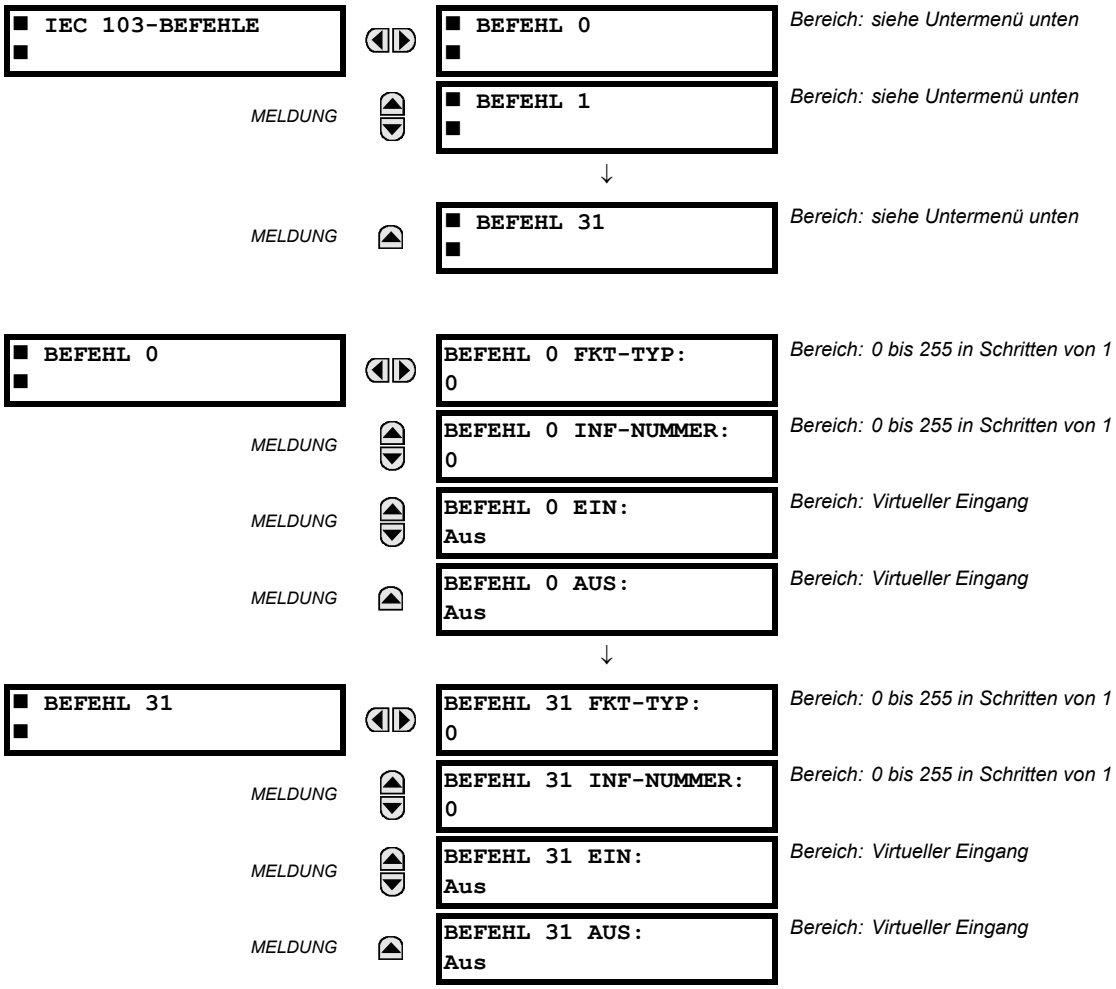
b = -4096

Vt = 0,006 * V - 4096

Für die maximale Spannung 500000 V * 2,4 = 1200000 V wird Folgendes übertragen:

Vt = 0,006 * 1200000 - 4096 = 7200 - 4096 = 3104

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 60870-5-103 ⇨ IEC 103-BEFEHLE



Befehle werden als allgemeine Befehle empfangen (Typbezeichnung 20). Der Benutzer kann konfigurieren, welche Aktion bei Erhalt eines ASDU-Befehls ausgeführt wird.

Eine Liste verfügbarer Zuordnungen wird im M60 zur Verfügung gestellt. Dazu gehören auch 64 virtuelle Eingänge (siehe folgende Tabelle). Die Funktionen EIN und AUS für den gleichen ASDU-Befehl können verschiedenen virtuellen Eingängen zugeordnet werden.

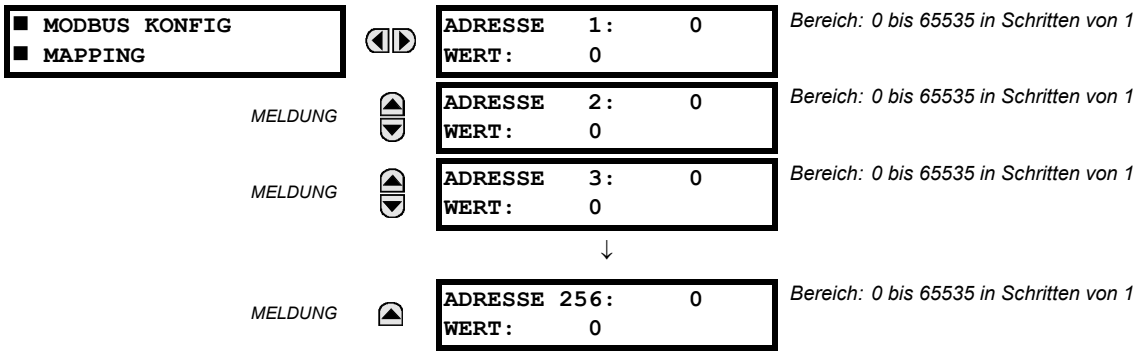
Jeder Befehl ist durch die eindeutige Kombination aus Funktionstyp (FKT-TYP) und Informationsnummer (INF-NUMMER) gekennzeichnet. Falls der Master einen ASDU-Befehl sendet, der nicht den FKT-TYP oder die INF-NUMMER von irgendeinem konfigurierten Befehl enthält, wird dieser ASDU-Befehl vom Gerät abgelehnt.

Tabelle 5–7: TABELLE DER BEFEHLSZUORDNUNGEN

BESCHREIBUNG	WERT
Aus	0
Virtueller Eingang 1	1
Virtueller Eingang 2	2
...	
Virtueller Eingang 64	64

5.2.5 MODBUS-BENUTZERZUORDNUNG

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ MODBUS KONFIG MAPPING

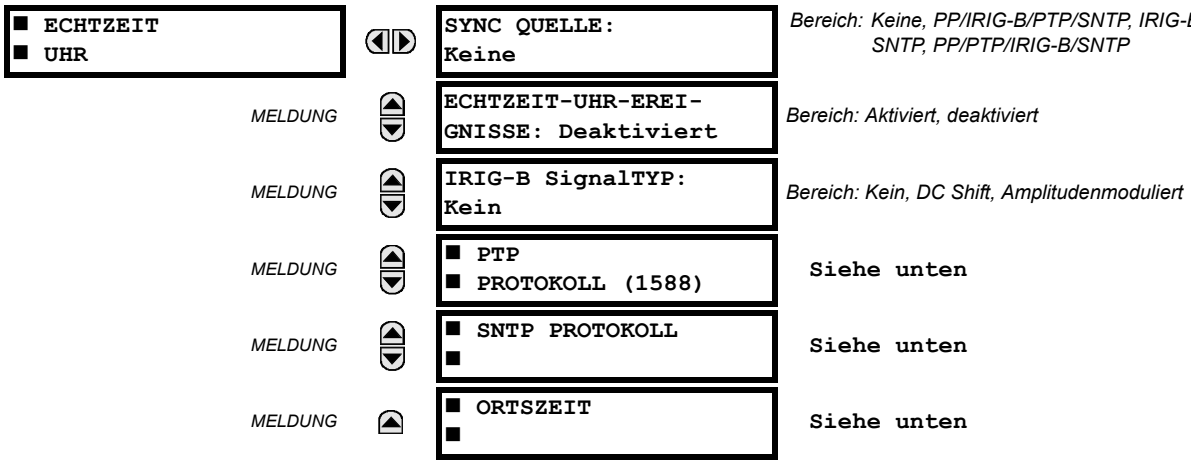


Die konfigurierbare Modbus Mappingliste bietet schreibgeschützten Zugriff auf bis zu 256 Register. Zum Abrufen eines Wertes aus der Speicherstruktur geben Sie die gewünschte Adresse in die Zeile **ADRESSE** ein (umgewandelt vom Hexadezimal- in das Dezimalformat). Der entsprechende Wert wird in der Zeile **WERT** angezeigt. Der Wert „0“ in nachfolgenden Registeradresszeilen (**ADRESSE**) bewirkt, dass automatisch die Werte für die vorherigen **ADRESSE**-Zeilen, inkrementiert um „1“, zurückgegeben werden. Der Adresswert „0“ im Ausgangsregister bedeutet „keine Anzeige“, der Wert „0“ bewirkt die Anzeige aller Register. In die Registerpositionen können je nach Bedarf verschiedene Werte für **ADRESSE** eingegeben werden.

5.2.6 ECHTZEITUHR

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELLUNG ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ECHTZEITUHR



Das Gerät ist mit einer Echtzeituhr (Real Time Clock, RTC) ausgestattet, die Zeitstempel für Kommunikationsprotokolle sowie für Verlaufsdaten wie etwa Ereignisprotokolle und den Störschreiber erstellen kann. Bei einem Neustart des Gerätes wird die Echtzeituhr von einer auf der Platine befindlichen batteriegepufferten Uhr eingestellt, die dieselbe Ganggenauigkeit wie eine übliche elektronische Uhr erreicht (ca. ±1 Minute pro Monat, was etwa 23 ppm entspricht). Sobald die Echtzeituhr mit einem der Protokolle Precision Time Protocol (PTP), IRIG-B oder SNTP synchronisiert ist, nähert sich deren Genauigkeit der Genauigkeit der Synchronisierungszeit an, die an das Gerät übermittelt wird.

Mit der Einstellung **SYNC QUELLE** wird die Rangfolge der Prioritäten der Zeitquelle für die Synchronisierung konfiguriert, um festzulegen, welche der verfügbaren externen Zeitquellen für die Synchronisierung der Echtzeituhr zu verwenden sind. Die Einstellung „Keine“ bedeutet, dass die Echtzeituhr und die Synchrophasor-Uhr frei (unsynchronisiert) laufen. Die Einstellung PP/IRIG-B/PTP/SNTP, IRIG-B/PP/PTP/SNTP oder PP/PTP/IRIG-B/SNTP bewirkt, dass das Gerät der ersten benannten Quelle folgt, die aktiviert und in Funktion ist. Falls keine dieser Quellen verfügbar ist, wird in den Freilaufmodus gewechselt. Das Kürzel PP bezeichnet hier eine Zeitquelle, die dem PP-Standard strikt folgt. PTP steht für eine Zeitquelle, die dem PP-Standard nicht strikt folgt. Falls eine Zeitquelle ausfällt oder nach einem Ausfall wieder verfügbar wird, wechselt das Gerät die Synchronisation automatisch entsprechend dieser Einstellung.

SCADA-Protokolle, wie etwa IEC 60870-5-103, IEC 60870-5-104, Modbus und DNP, sind Zeitsynchronisierungsmethoden mit geringer Genauigkeit. Wenn keine der Methoden mit höherer Genauigkeit (IRIG-B, PTP, SNTP) aktiv ist, aktualisiert M60 seine Uhr, wenn eine der SCADA-Zeitsynchronisierungen durchgeführt wird.

Die UR-Uhr wird über alle im Gerät aktiven Quellen aktualisiert, einschließlich IEC 60870-5-103. Das heißt, dass immer dann, wenn eine Zeitsynchronisierungsmeldung über eine der aktiven Protokolle empfangen wird, die UR-Uhr aktualisiert wird. Da allerdings IEC 60870-5-103, IEC 60870-5-104, Modbus und DNP Zeitsynchronisierungsmethoden mit geringer Genauigkeit sind, haben sie nur unbedeutende Auswirkungen, wenn genauere Zeitprotokolle im System aktiv sind, wie etwa IRIG-B, PTP und SNTP.

Die manuelle Einstellung der Echtzeituhr ist bei der Beschreibung des Menüs **STEUERUNG ⇨DATUM UND UHRZEIT** in diesem Handbuch zu finden.

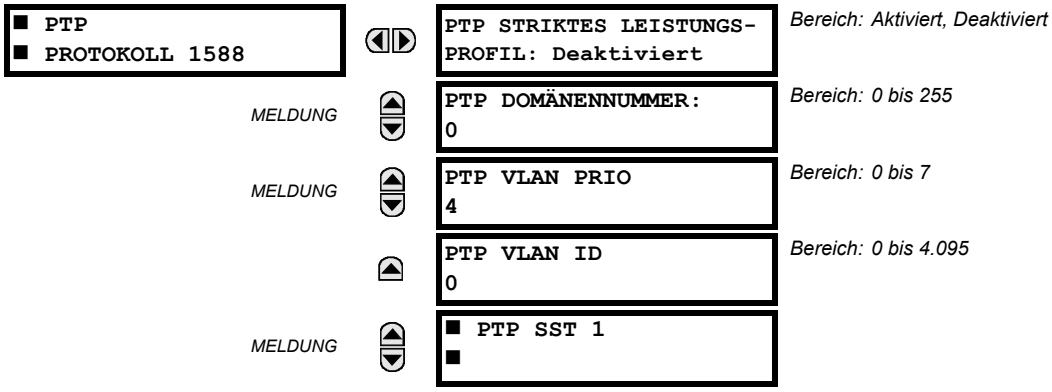
Die Einstellung **ECHTZEIT-UHR-EREIGNISSE** erlaubt, dass Änderungen an Datum und/oder Uhrzeit im Ereignisprotokoll erfasst werden. Die Echtzeit wird vor der Änderung in das Ereignissprotokoll geschrieben.

Um die IRIG-B-Synchronisierung zu aktivieren, muss der Eingang **IRIG-B-SIGNALTYP** auf „DC-Shift“ oder „Amplituden moduliert“ eingestellt werden. Mit der Einstellung „Keine“ kann die IRIG-B Synchronisierung deaktiviert werden.

In den folgenden Abschnitten wird beschrieben, wie PTP und/oder SNTP konfiguriert und aktiviert werden. Außerdem finden Sie Informationen zur Einstellung der Ortszeitparameter (z. B. Zeitzone, Sommerzeit).

b) PTP PROTOKOLL-1588

PFAD: EINSTELLUNG ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ECHTZEITUHR ⇨⇩ PTP PROTOKOLL-1588



PFAD: EINSTELLUNG ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ECHTZEITUHR ⇨⇩ PTP PROTOKOLL-1588 ⇨⇩ PTP SST 1(3)

MELDUNG
```
SST 1 PTP FKT:
Deaktiviert
```
Bereich: Aktiviert, Deaktiviert

MELDUNG
```
SST 1 PFADVERZ
ADDIER:      00000 ns
```
Bereich: 0 bis 60.000 ns in Schritten von 1

MELDUNG
```
SST 1 PFADVERZ
UNSYMMETRIE:  0000 ns
```
Bereich: –1.000 bis +1.000 ns in Schritten von 1

Das UR unterstützt das in IEEE Std 1588 2008 festgelegte Präzisionszeitprotokoll (Precision Time Protocol – PTP) unter Verwendung des in IEEE Std C37.238 2011 festgelegten Leistungsprofils (PP – Power Profile). Dadurch kann das Gerät über ein Ethernet-Netzwerk, das PP implementiert, mit dem internationalen Zeitstandard synchronisiert werden.

Das Gerät kann so konfiguriert werden, dass es auf einigen PTP Netzwerken funktioniert, die das PP nicht strikt verwenden. Die Zeitgenauigkeit kann etwas geringer sein, als für ein PP Netzwerk festgelegt. Zu den tolerierten Abweichungen von einem striktem PP gehören: 1. fehlende Angabe zur PP-Einhaltung in den Meldungen, 2. Verbindung mit einem Netzwerkgerät, das den PTP Funktion zur Peer-Verzögerung nicht unterstützt, 3. die Schwankungsbreite in empfangenen Ereignismeldungen ist beträchtlich höher als 1 µs und 4. bestimmte nicht-konforme Aktualisierungsraten bei Ankündigungs- und Synchronisierungsmeldungen.

HINWEIS

Das Gerät implementiert PTP gemäß IEEE Std 1588 2008 und dem äquivalenten IEC-Wert 61588:2009(E), der manchmal als Version 2 von PTP bezeichnet wird. Die vorherige Version des Standards wird nicht unterstützt (Version 1).

PTP ist ein Protokoll, mit dem mehrere Uhren in einem Netzwerk miteinander synchronisiert werden können. Es ermöglicht eine Synchronisierungsgenauigkeit, die höher als 1 ns ist. Dafür muss jedoch jede Komponente im Netzwerk höhere Übertragungsraten und Genauigkeiten haben als sonst in der Stationsleittechnik üblich. Beim Betrieb über ein generisches Ethernet-Netzwerk kann der Zeitfehler 1 ms oder mehr sein. PP ist ein Profil von PTP, in dem ein begrenzter Anteil von PTP festgelegt wird, der für den Schutz des Stromnetzes, für die Steuerung, die Automatisierung und für Datenkommunikationsanwendungen geeignet ist, und so die Interoperabilität zwischen den Uhren und Netzwerkswitchen verschiedener Hersteller erleichtert. Die maximale Abweichung der Zeit ist bei PP festgelegt mit 1 µs in Netzwerken mit 16 Switchen.

In einem PTP- oder PP-System organisieren sich die Echtzeituhren automatisch in einer Master-Slave-Synchronisierungshierarchie, wobei die „beste“ verfügbare Echtzeituhr zum „Grandmaster“ an die Spitze der Hierarchie gesetzt wird; alle anderen Echtzeituhren ordnen sich unter („Slave“) und folgen der „Grandmaster“ Echtzeituhr. Die Grandmaster-Echtzeituhr empfängt die Uhrzeit von GPS Satelliten oder einer anderen Zeitquelle nach internationalem Zeitstandard. Wenn die Grandmaster-Echtzeituhr ausfällt, übernimmt die nächste „beste“ Uhr, die in der Domäne verfügbar ist, die Rolle der Grandmaster-Echtzeituhr. Sollte beim Starten einer Echtzeituhr festgestellt werden, dass eine andere Echtzeituhr geeigneter als die aktuelle Grandmaster-Echtzeituhr ist, so übernimmt diese die Rolle der Grandmaster-Echtzeituhr und die bisherige Grandmaster-Echtzeituhr wird untergeordnet („Slave“).

Die von der Grandmaster-Echtzeituhr ausgegebenen Zeitmeldungen verzögern sich bei Durchlaufen des Netzwerks, verursacht durch die begrenzte Geschwindigkeit des Signals in den Verbindungsfasern oder -kabeln. Alle Uhren und Netzwerkswitche mit implementiertem PP messen die Ausbreitungsverzögerung zu ihren PP-Nachbarn und gleichen diese Verzögerungen in der empfangenen Zeit aus. Jedes Netzwerkgerät mit implementiertem PP misst die Verarbeitungsverzögerung, die es in alle Zeitmeldungen einbringt, und gleicht diese Verzögerung dann in der übertragenen Zeit aus. Folglich ist die an Endgeräte, wie das UR, übermittelte Uhrzeit praktisch mit der Grandmaster-Uhrzeit identisch. Sollte PP in eines der Netzwerkgeräte in der Hierarchie nicht vollständig implementiert sein, wird die zugehörige Ausbreitungsverzögerung und/oder Latenz möglicherweise nicht ausgeglichen und die beim Endgerät empfangene Uhrzeit könnte mehr als 100 µs abweichen.

Eine Beschreibung, wann die über PTP empfangenen Uhrzeitwerte zur Aktualisierung der Echtzeituhr des Gerätes verwendet werden, finden Sie im Abschnitt **Einstellungen > Produkteinrichtung > Echtzeituhr** in dieser Bedienungsanleitung.

Die folgenden Einstellungen stehen für die Konfiguration des Gerätes für PTP zur Verfügung:

PTP STRIKTES LEISTUNGSPROFIL

- Das Leistungsprofil (IEEE Std C37.238 2011) erfordert, dass das Gerät nur Uhren auswählt, die dem Grandmaster-Leistungsprofil entsprechen, sodass die bereitgestellte Uhrzeit nur den maximalen Fehler von ±1 µs aufweisen kann, und dass die Funktion zur Peer-Verzögerung implementiert wird. Wenn das strikte Leistungsprofil aktiviert ist, wählt das Gerät nur Master-Uhren mit den IEEE_C37_238-Identifikationscodes aus. Schnittstellen werden nur verwendet, wenn die Funktion zur Peer-Verzögerung ausgeführt wird. Wenn das strikte Leistungsprofil deaktiviert ist, wählt das Gerät Uhren ohne Leistungsprofilkennung aus, wenn keine Uhren im Leistungsprofil vorhanden sind. Schnittstellen werden verwendet, auch wenn die Funktion zur Peer-Verzögerung nicht ausgeführt wird.
- Diese Einstellung wird auf alle Schnittstellen des Gerätes angewendet, die PTP-fähig sind.

PTP DOMÄNENNUMMER

- Diese Einstellung sollte auf die Domänennummer der Uhren gestellt werden, die Grandmaster für die Synchronisierung werden können. Ein Netzwerk kann mehrere Zeitverteilungsdomänen unterstützen, die sich durch eine eindeutige Domänennummer unterscheiden. Häufig ist es jedoch eine einzige Domäne mit der Standarddomänenummer null.
- Diese Einstellung wird auf alle Schnittstellen des Gerätes angewendet, die PTP-fähig sind.

PTP VLAN PRIO

- Mit dieser Einstellung wird der Wert des Prioritätsfelds im 802.1Q VLAN-Tag in Anforderungsmeldungen ausgewählt, die von der Funktion zur Peer-Verzögerung ausgegeben werden. Die VLAN Priorität beträgt bei Einhaltung des Leistungsprofils 4. Es ist jedoch empfehlenswert, diese in Übereinstimmung mit dem Präzisionszeitprotokoll auf 7 festzulegen.
- Abhängig von den Eigenschaften des Geräts, mit dem das Gerät verbunden ist, hat die VLAN Priorität möglicherweise keinen Einfluss.
- Diese Einstellung wird auf alle Schnittstellen des Gerätes angewendet, die PTP-fähig sind.

PTP VLAN ID

- Mit dieser Einstellung wird der Wert des ID-Felds im 802.1Q VLAN-Tag in Anforderungsmeldungen ausgewählt, die von der Funktion zur Peer-Verzögerung ausgegeben werden. Dieser wird unter Einhaltung des Leistungsprofils bereitgestellt. Da diese Meldungen über eine Zieladresse verfügen, die angibt, dass sie nicht überbrückt werden dürfen, hat ihre VLAN ID keine Funktion und kann daher in ihrem Standardwert belassen werden.
- Abhängig von den Eigenschaften des Geräts, mit dem das Gerät verbunden ist, hat die VLAN ID möglicherweise keinen Einfluss.
- Diese Einstellung wird auf alle Schnittstellen des Gerätes angewendet, die PTP-fähig sind.

SST 1 (3) PTP FKT

- Wird diese Schnittstelleneinstellung auf „Deaktiviert“ gesetzt, ist PTP auf dieser Schnittstelle deaktiviert. Das Gerät generiert keine PTP Meldungen an dieser Schnittstelle und reagiert auch nicht darauf.

SST 1 (3) PFADVERZ ADDIER

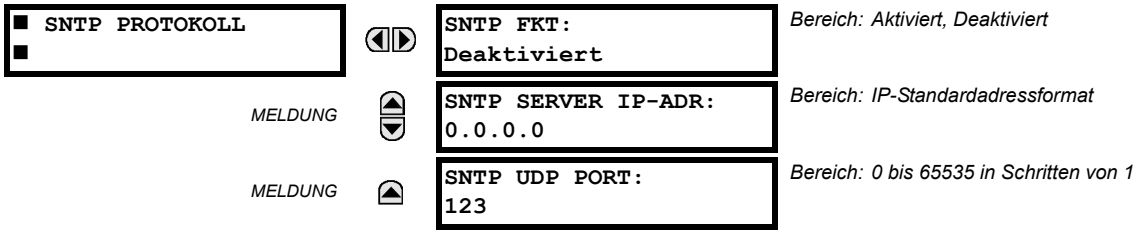
- Die von PTP gelieferte Zeit wird durch den Zeitwert in dieser Einstellung vorgestellt, bevor sie zur Synchronisation der Geräte-Echtzeituhr verwendet wird. Dadurch werden Verzögerungen in der Bereitstellung der Uhrzeit, die nicht im Netzwerk ausgeglichen werden, auf praktische Art und Weise ausgeglichen. In einem vollständig konformen PP Netzwerk gleichen die Mechanismen zur Peer- und Verarbeitungsverzögerung alle Verzögerungen zwischen Grandmaster und dem Gerät aus. In solchen Netzwerken sollte diese Einstellung „null“ lauten.
- In Netzwerken, die einen oder mehrere Netzwerkswitche und/oder Uhren enthalten, in die jedoch nicht beide Mechanismen implementiert wurden, werden nicht alle Zeitverzögerungen ausgeglichen. Die Ankunftszeit der Meldungen im Gerät liegt daher nach der in der Meldung angegebenen Zeit. Diese Einstellung kann auch zu einem ungefähren Ausgleich dieser Verzögerung verwendet werden. Da das Gerät zeitbeeinflussende Netzwerkumkonfigurationen nicht wahrnimmt, gibt es keine Einstellung, mit der sich alle Zeitverzögerungen vollständig korrigiert lassen. Mit einer Einstellung kann der größtmögliche Fehler auf die Hälfte des Bereichs zwischen minimaler und maximaler nicht ausgeglichener Verzögerung verringert werden, sofern diese Werte bekannt sind.

SST 1 (3) PFADVERZ UNSYMMETRIE

- Diese Einstellung entspricht der „delayAsymmetry“ in PTP, die von der Funktion zur Peer-Verzögerung verwendet wird, um Unterschiede in der Ausbreitungsverzögerung zwischen den zwei Richtungen einer Verbindung auszugleichen. Sofern nicht eine Ausnahme besteht, sind die zwei Verbindungen weitgehend von identischer Länge und Zusammensetzung. Daher sollte diese Einstellung „null“ lauten.
- In Ausnahmefällen, in denen die Länge der Verbindung in unterschiedliche Richtungen unterschiedlich ist, sollte diese Einstellung auf die Anzahl der Nanosekunden gesetzt werden, um die sich die Netzwerkausbreitungsverzögerung zum Gerät vom Mittelwert der Ausbreitungsverzögerung zum und vom Gerät unterscheidet. Wenn beispielsweise bekannt ist, dass die Verzögerung vom Gerät zum verbundenen Netzwerkswitch durch die physische Länge der Fasern und die Ausbreitungsgeschwindigkeit in den Fasern 9 000 ns und die Verzögerung vom Switch zum Gerät 11 000 ns beträgt, ist die mittlere Verzögerung 10 000 ns und die Pfadverzögerungsunsymmetrie wird mit 11.000 - 10.000 = +1.000 ns berechnet.

c) SNTP PROTOKOLL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ECHTZEITUHR ⇨⇩ SNTP PROTOKOLL



Das M60 unterstützt das SNTP Protokoll (Simple Network Time Protocol) gemäß RFC-2030. Mit SNTP kann das M60 über ein Ethernet-Netzwerk die Uhrzeit abrufen. Das M60 fungiert als SNTP Client und empfängt Uhrzeitwerte von einem SNTP/NTP Server. Dabei handelt es sich normalerweise um ein eigenständiges Gerät mit einem GPS-Empfänger, der eine exakte Uhrzeit liefert. Unicast SNTP wird nicht unterstützt. Die Geräte der UR-Serie unterstützen die Broadcast, Multicast oder Anycast Funktionen von SNTP nicht.

Mit der Einstellung **SNTP FKT** wird die SNTP Funktion des M60 aktiviert und deaktiviert.

Damit SNTP verwendet werden kann, muss **SNTP SERVER IP-ADR** auf die IP-Adresse des SNTP/NTP Servers gesetzt werden. Sobald diese Adresse festgelegt ist und **SNTP FKT** auf „Aktiviert“ gesetzt wurde, versucht das M60, Uhrzeitwerte vom SNTP/NTP Server abzurufen. Da zunächst viele Uhrzeitwerte abgerufen und gemittelt werden, vergehen normalerweise drei oder vier Minuten, bis die Uhr des M60 eng mit dem SNTP/NTP Server synchronisiert ist. Es dauert bis zu zwei Minuten, bis das M60 einen SNTP Selbsttestfehler ausgibt, wenn der Server offline ist.

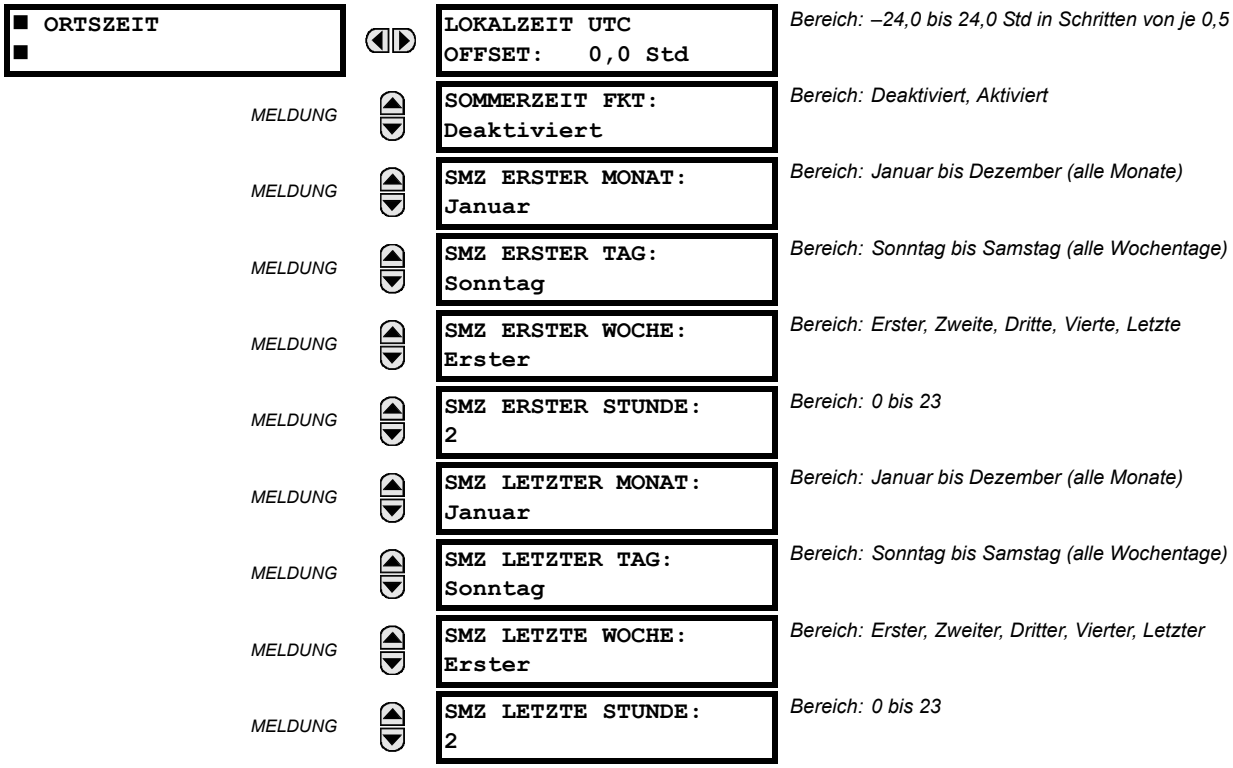
Die **SNTP UDP PORT** für den normalen SNTP-Betrieb lautet 123. Falls SNTP nicht benötigt wird, schließen Sie den Port, indem Sie ihn auf 0 setzen.

HINWEIS

Wenn die **SNTP UDP PORT** auf 0 gesetzt wird, wird die Änderung erst nach einem Neustart des M60 wirksam.

d) ORTSZEIT

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ECHTZEITUHR ⇨⇩ ORTSZEIT



Das UR-Gerät verwaltet zwei Zeiten: die Ortszeit und die koordinierte Weltzeit (Universal Coordinated Time – UTC). Die Ortszeit kann über IRIG-B-Signale empfangen werden. Die UTC-Zeit wird von SNTP-Servern bereitgestellt.

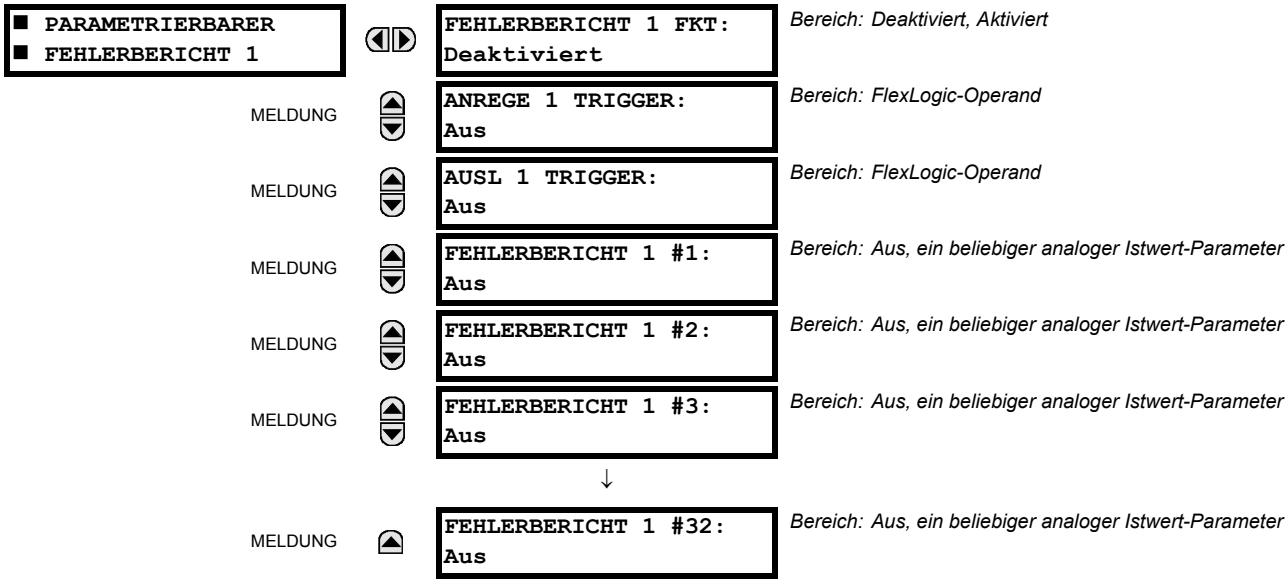
Die Echtzeituhr (RTC) und die Zeiten des Kommunikationsprotokolls sind nicht korrekt, wenn die Ortszeit für den aktuellen Standort nicht konfiguriert wurde. Wenn die Echtzeituhr mit IRIG-B synchronisiert wurde, muss die Ortszeit für den aktuellen Standort konfiguriert werden, oder die Zeitstempel sind möglicherweise ungenau. Außerdem können die in den Verlaufs- und Kommunikationsprotokollen gemeldeten Zeiten fehlerhaft sein, wenn die Ortszeit nicht ordnungsgemäß konfiguriert wurde.

Mit der Einstellung **LOKALZEIT UTC OFFSET** wird die Abweichung der Ortszeitzone von der UTC (Greenwich Mean Time) in Stunden angegeben. Zeitzonen in der östlichen Hemisphäre haben positive Werte; Zeitzonen in der westlichen Hemisphäre haben negative Werte. Beim Wert „null“ verwendet das Gerät UTC als Ortszeit. Diese Einstellung erfüllt zwei Funktionen: Wenn die System-Echtzeituhr mit einem Kommunikationsprotokoll synchronisiert wird, das nur Ortszeit bereitstellt oder frei läuft, wird die Zeitverschiebungseinstellung zur Berechnung der UTC aus der bereitgestellten Ortszeit verwendet. Wenn die Echtzeituhr mit einem Kommunikationsprotokoll synchronisiert wird, das nur UTC bereitstellt (wie PTP oder SNTP), wird die Zeitverschiebungseinstellung zur Bestimmung der Ortszeit aus der bereitgestellten UTC verwendet. PTP ALTERNATE_TIME_OFFSET_INDICATOR TLVs werden nicht zur Berechnung der Ortszeit herangezogen. Wenn ein anderes Kommunikationsprotokoll als PTP die UTC für die Ortszeitverschiebung bereitstellt (d. h. IRIG-B), wird diese Verschiebung statt der Ortszeit- und Sommerzeiteinstellungen verwendet.

Mit den Einstellungen für die **SOMMERZEIT FKT** kann festgelegt werden, dass das Gerät den Sommerzeitumstellungsregeln der Ortszeitzone folgt. Beachten Sie, dass die Ortszeit im IRIG-B Signal bei aktiver IRIB-B Zeitsynchronisierung die Sommerzeitverschiebung enthält und die Einstellungen für die Sommerzeitumstellung daher ignoriert werden.

5.2.7 BENUTZERPROGRAMMIERBARER FEHLERBERICHT

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIERBARER FEHLERBERICHT ⇨ PARAMETRIERBARER FEHLERBERICHT1(2)



Wenn diese Funktion aktiviert ist, überwacht sie die Fehleranregung. Die Anregewerte werden im Speicher abgelegt und dienen zur prospektiven Erstellung des Fehlerberichts bei steigender Flanke der Fehleranregung. Die Funktion wartet auf die Fehleranregung, solange der Anrege Trigger aktiv ist, jedoch nicht kürzer als 1 Sekunde. Wenn die Fehleranregung auftritt, werden die Fehlerdaten gespeichert und der vollständige Bericht erstellt. Wenn die Fehlerauslösung nicht innerhalb von 1 Sekunde nach dem Abfallen der Fehleranregung auftritt, wird die Funktion zurückgesetzt und kein Datensatz erstellt.

Der parametrierbare Fehlerbericht enthält die folgenden Informationen: der konfigurierte Gerätename, detaillierte Firmware-Version (z. B. 7.2x) und Gerätemodell (M60), Datum und Uhrzeit des Triggers, Name der Fehleranregung (ein spezieller FlexLogic-Operand), Name der Fehlerauslösung (ein spezieller FlexLogic-Operand), aktiver Parametersatz bei Fehleranregung, aktiver Parametersatz bei Fehlerauslösung, Fehleranregewerte aller programmierten Analogkanäle (ein Zyklus vor der Fehleranregung) und Fehlerwerte aller programmierten Analogkanäle (bei Auftreten der Fehleranregung).

Jeder Fehlerbericht wird als Datei gespeichert (max. 10 Dateien). Sobald ein elfter Bericht ausgelöst wird, wird die älteste Datei überschrieben. Zur Anzeige aller erfassten Daten ist die Software EnerVista UR Setup erforderlich. Beim Auslösen des Berichts wird automatisch ein AUSF. RPT-TRIG-Ereignis erstellt.

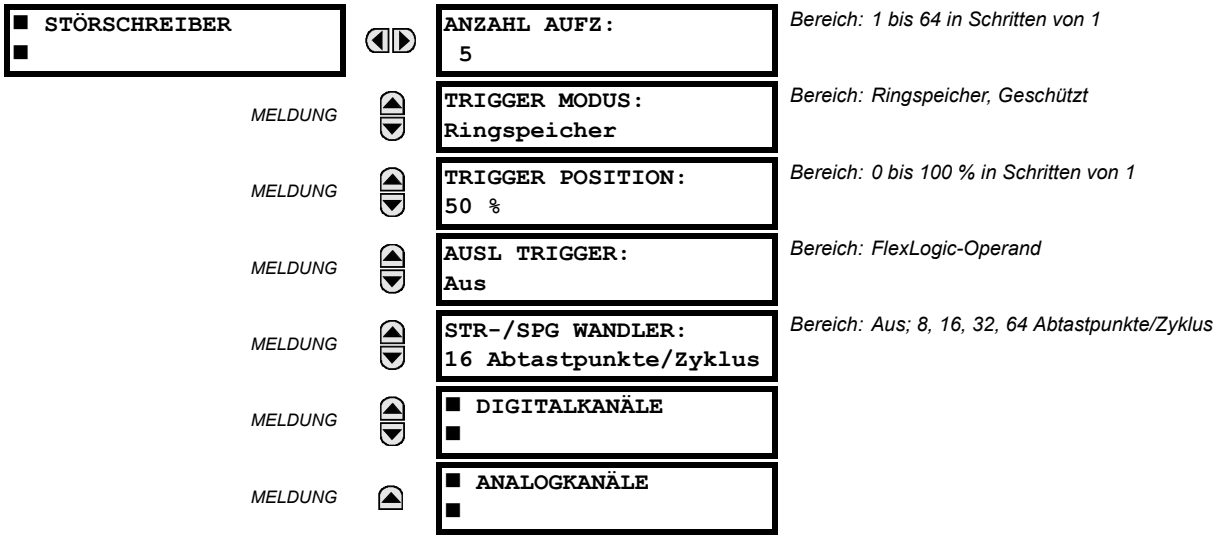
Das Gerät enthält zwei parametrierbare Fehlerberichte, damit zwei Arten von Auslösungen erfasst werden können (z. B. Auslösung durch den thermischen Schutz, wenn der Bericht für die Protokollierung von Temperaturen konfiguriert ist, und Auslösung durch Kurzschluss, wenn der Bericht für die Protokollierung von Spannungen und Strömen konfiguriert ist). Beide Berichte gelangen in dieselbe Berichtsdateiwarteschlange.

Der letzte Datensatz steht über Kommunikationsprotokolle als einzelnes Datenelement zur Verfügung.

- **ANREGE 1 TRIGGER:** Der FlexLogic-Operand zur Erfassung der Fehleranregedaten. Bei steigender Flanke dieses Operanden werden für die nachfolgende Berichtserstellung die Daten des jeweils letzten Zyklus gespeichert. Solange der als **VORAUSF 1 TRIGGER** ausgewählte Operand auf „Ein“ gesetzt ist, wartet die Funktion, dass die Fehlerauslösung tatsächlich einen Datensatz erstellt. Sobald der Operand 1 Sekunde lang in den Status „Aus“ wechselt, wird das Element zurückgesetzt, und es wird kein Datensatz erstellt.
- **AUSL 1 TRIGGER:** Der FlexLogic-Operand zur Erfassung der Fehlerdaten. Bei steigender Flanke dieses Operanden werden die Daten als Fehlerdaten gespeichert und es wird ein neuer Bericht erstellt. Der Trigger (nicht die Vorfehlerauslösung) bestimmt das Datum und die Uhrzeit des Berichts.
- **FEHLERBERICHT 1 #1(32):** Diese Einstellungen bestimmen einen Istwert, wie Spannung oder Stromstärke, Effektivwert, Phasenwinkel, Frequenz, Temperatur usw., der gespeichert wird, falls ein Bericht erstellt wird. Bis zu 32 Kanäle können konfiguriert werden. Zwei Berichte sind konfigurierbar, um der Vielzahl von Auslösebedingungen und relevanten Parametern gerecht zu werden.

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ STÖRSCHREIBER



5

Störschreiber Aufzeichnungen enthalten Kurvenverläufe, die mit der festgelegten Abtastrate erfasst wurden, sowie weitere Gerätedaten zum Zeitpunkt der Triggerung. Störschreiber Aufzeichnungen werden von einem programmierbaren FlexLogic-Operanden ausgelöst. Mehrere Störschreiber Aufzeichnungen können gleichzeitig erfasst werden.

Die **ANZAHL AUFZ** ist auswählbar. Dagegen basiert die Anzahl der Zyklen, die in einer einzigen Aufzeichnung erfasst werden, vorwiegend auf anderen Faktoren, wie etwa auf der Abtastrate und der Anzahl der in Betrieb befindlichen Module. Für den Störschreiber ist ein festes Datenspeicherkontingent vorgesehen. Je mehr Daten erfasst werden, desto weniger Zyklen pro Aufzeichnung werden erfasst. Im Menü **ISTWERTE ⇨⇩ AUFZEICHNUNGEN ⇨⇩ STÖRSCHREIBER** kann die Anzahl der erfassten Zyklen pro Aufzeichnung angezeigt werden. Die folgende Tabelle zeigt Beispielkonfigurationen mit der entsprechenden Anzahl von Zyklen/Aufzeichnung. Die Mindestanzahl von Störschreiber-Datensätzen beträgt drei.

Tabelle 5–8: BEISPIEL FÜR DIE ANZAHL DER STÖRSCHREIBERZYKLEN PRO AUFZEICHNUNG

AUFZEICHNUNG	STROM-/ SPANNUNGSWANDLER	ABTAST-RATE	DIGITAL	ANALOG	ZYKLEN/ AUFZEICHNUNG
3	1	8	0	0	14663
3	1	16	16	0	6945
8	1	16	16	0	3472
8	1	16	16	4	2868
8	2	16	16	4	1691
8	2	16	63	16	1221
8	2	32	63	16	749
8	2	64	63	16	422
32	2	64	63	16	124

Wenn der **TRIGGER-MODUS** auf „Ringspeicher” gesetzt ist, kann eine ältere Aufzeichnung automatisch von einer neueren überschrieben werden.

Setzen Sie die Einstellung **TRIGGER POSITION** auf einen Prozentsatz der Gesamtspeichergröße (z. B. 10 %, 50 %, 75 % usw.). Eine Trigger-Position von 25 % bedeutet beispielsweise, dass 25% der gesamten Aufzeichnungsdauer aus der Zeit vor Erfassung des Triggers sind und 75 % von danach. Die **AUSL TRIGGER** wird vom Störschreiber immer erfasst. Es kann sich dabei um einen beliebigen FlexLogic-Parameter handeln (Funktionsstatus, Digitaleingang, virtueller Ausgang usw.). Die Abtastrate beträgt 64 Abtastpunkte pro Zyklus.

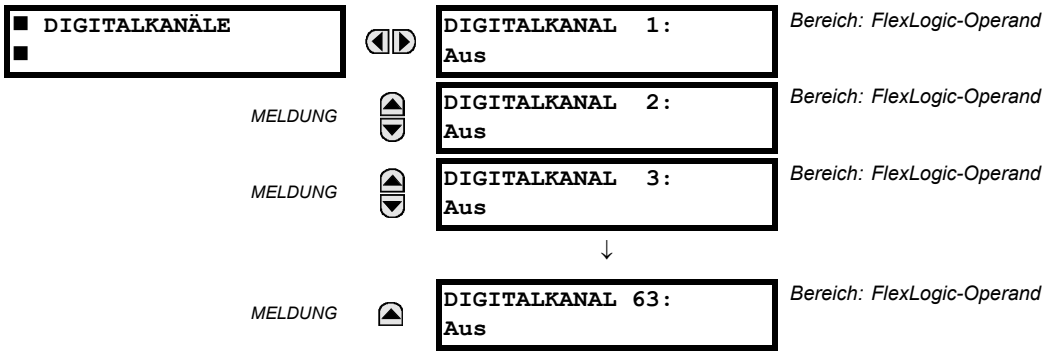
Die Einstellung **STR-/SPG WANDLER** bestimmt die Abtastrate, mit der Strom- und Spannungswandlereingänge gespeichert werden. Je geringer die Abtastrate, desto längere Datensätze können gespeichert werden. Diese Einstellung hat keine Auswirkung auf die interne Abtastrate des Gerätes, die immer 64 Abtastpunkte pro Zyklus beträgt. Anders ausgedrückt: Die Einstellung hat keinen Einfluss auf die grundlegenden Berechnungen des Geräts.

HINWEIS

Bei jeder Änderung an den Störschreibereinstellungen werden alle vorhandenen Aufzeichnungen des Störschreibers gelöscht.

b) DIGITALKANÄLE

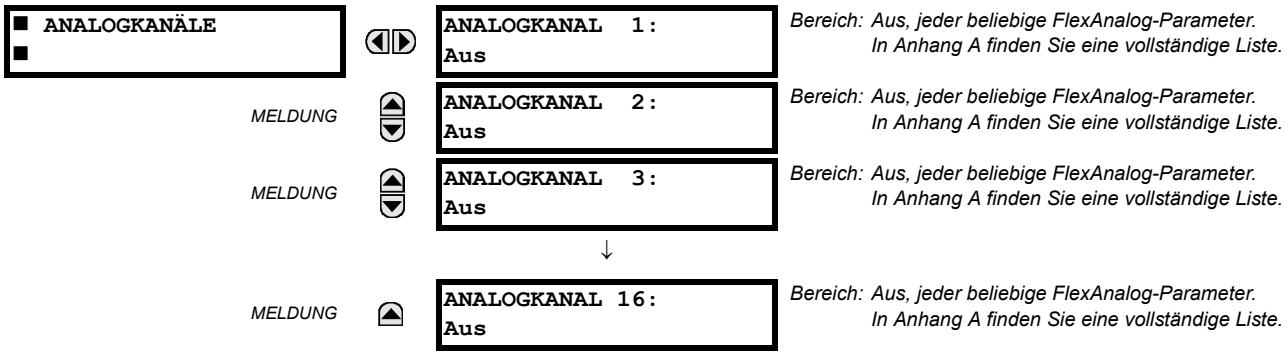
PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ STÖRSCHREIBER ⇨⇩ DIGITALKANÄLE



Mit den Einstellungen **DIGITALKANAL 1(63)** wird der FlexLogic-Operand ausgewählt, dessen Status vom Störschreiber aufgezeichnet werden soll. Die Länge der Aufzeichnung des Störschreibers hängt zum Teil von der Anzahl der hier ausgewählten Digitalkanälen ab. Digitalkanäle, die auf „Aus“ gesetzt sind, werden ignoriert. Beim Start bereitet das Gerät die Kanalliste automatisch vor.

c) ANALOGKANÄLE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ STÖRSCHREIBER ⇨⇩ ANALOGKANÄLE



Mit diesen Einstellungen wird der gemessene Istwert ausgewählt, der mit dem Störschreiber aufgezeichnet werden soll. Die Länge der Aufzeichnung des Störschreibers hängt zum Teil von der Anzahl der hier ausgewählten Analogkanälen ab. Analogkanäle die auf „Aus“ gesetzt sind, werden ignoriert. Für die Verfügbarkeit der Parameter in einem bestimmten Gerät sind die folgenden Faktoren verantwortlich:

- Typ des Gerätes
- Typ und Anzahl der installierten Strom-/Spannungswandlermodule
- Typ und Anzahl der installierten Analogeingangsmodule

Beim Start bereitet das Gerät die Kanalliste automatisch vor. Anhang A enthält eine Liste aller messbaren analogen Istwerten: *FlexAnalog-Parameter*: Die in den Tabellen vermerkte Parameter-Indexnummer dient dazu, die Parameterauswahl auf der Anzeige des Gerätes zu beschleunigen. Es kann ziemlich zeitaufwändig sein, die Parameterliste mithilfe der Displayanzeige und des Tastenfelds des Gerätes zu durchsuchen. Durch Eingabe der Nummer auf dem Tastenfeld lässt sich der entsprechende Parameter direkt erreichen.

Alle acht Strom-/Spannungswandlermodul-Kanäle werden in der Störschreiber-Datei gespeichert. Die Strom-/Spannungswandlermodul-Kanäle werden folgendermaßen bezeichnet:

<Steckplatznummer><Klemmennummer>–<I oder *V><Phase L1*, *B* oder *C* oder *4. Eingang>*

Der vierte Stromeingang eines Moduls wird mit IG bezeichnet, der vierte Spannungseingang eines Moduls mit VX. Beispielsweise steht F2-IB für das Signal IB an Klemme 2 des Strom-/Spannungswandlermoduls in Steckplatz F.

Wenn keine Strom-/Spannungswandlermodule und Analogeingangsmodule vorhanden sind, enthält die Datei keine Aufzeichnungen von Analogdaten. Nur die Digitaleingangsdaten werden festgehalten.

5.2.9 DATENLOGGER

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ DATENLOGGER

■ DATENLOGGER ■		DATENLOGGER-MODUS: Kontinuierlich	*Bereich: Kontinuierlich, Trigger*
MELDUNG		DATENLOGGER-TRIGGER: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG		DATENLOGGER-RATE: 60000 ms	*Bereich: 15 bis 3600000 ms in Schritten von 1*
MELDUNG		DATENLOGGER-KANAL 1: Aus	*Bereich: Aus, jeder FlexAnalog-Parameter. Siehe hierzu Anhang A, „FlexAnalog-Parameter“.*
MELDUNG		DATENLOGGER-KANAL 2: Aus	*Bereich: Aus, jeder FlexAnalog-Parameter. Siehe hierzu Anhang A, „FlexAnalog-Parameter“.*
MELDUNG		DATENLOGGER-KANAL 3: Aus	*Bereich: Aus, jeder FlexAnalog-Parameter. Siehe hierzu Anhang A, „FlexAnalog-Parameter“.*
		↓	
MELDUNG		DATENLOGGER-KANAL 16: Aus	*Bereich: Aus, jeder FlexAnalog-Parameter. Siehe hierzu Anhang A, „FlexAnalog-Parameter“.*
MELDUNG		DATENLOGGER-KONFIG: 0 KAN. x 0,0 TAGE	*Bereich: Keiner. Es werden nur berechnete Daten angezeigt.*

Der Datenlogger misst und protokolliert mit einer benutzerdefinierten Abtastrate bis zu 16 analoge Parameter. Die aufgezeichneten Daten können in EnerVista UR Setup geladen und mit *Parametern* auf der vertikalen Achse und der *Zeit* auf der horizontalen Achse angezeigt werden. Alle Daten werden im nicht flüchtigen Speicher abgelegt und bleiben somit auch dann erhalten, wenn die Stromversorgung des Gerätes abgeschaltet wird.

Bei fester Abtastrate kann der Datenlogger mit wenigen Kanälen über einen langen Zeitraum hinweg oder mit mehr Kanälen über einen kürzeren Zeitraum erfolgen. Das Gerät teilt den verfügbaren Speicher automatisch zwischen den verwendeten Kanälen auf. Die folgende Tabelle enthält Beispiele für die Speicherkapazität bei einer Netzfrequenz von 60 Hz.

Tabelle 5–9: BEISPIEL FÜR DIE SPEICHERKAPAZITÄT DES DATENLOGGERS

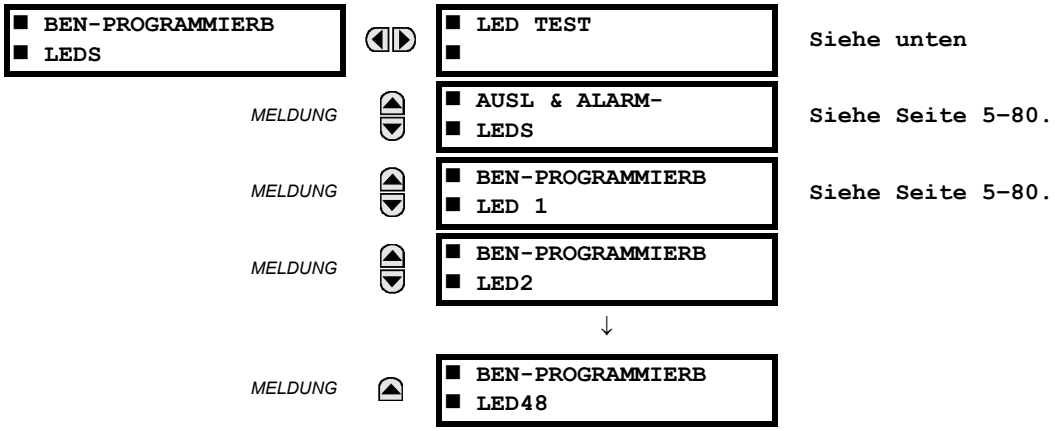
ABTASTRATE	KANÄLE	TAGE	SPEICHERKAPAZITÄT
15 ms	1	0,1	954 s
	8	0,1	120 s
	9	0,1	107 s
	16	0,1	60 s
1000 ms	1	0,7	65457 s
	8	0,1	8182 s
	9	0,1	7273 s
	16	0,1	4091 s
60000 ms	1	45,4	3927420 s
	8	5,6	490920 s
	9	5	436380 s
	16	2,8	254460 s
3600000 ms	1	2727,5	235645200 s
	8	340,9	29455200 s
	9	303	26182800 s

Sobald eine Einstellung für den Datenlogger geändert wird, werden alle Daten aus dem Protokoll gelöscht.

- **DATENLOGGER-MODUS:** Mit dieser Einstellung wird der Modus konfiguriert, in dem der Datenlogger arbeitet. In der Einstellung „Kont." zeichnet der Datenlogger aktiv alle konfigurierten Kanäle mit der Rate auf, die mit **DATENLOGGER-RATE** festgelegt wurde. Wenn keine Kanäle konfiguriert sind, arbeitet der Datenlogger in diesem Modus im Leerlauf. In der Einstellung „Trigger" beginnt der Datenlogger mit der Aufzeichnung aller konfigurierten Kanäle, wenn eine steigende Flanke des mit **DATENLOGGER-TRIGGER** als Quelle konfigurierten FlexLogic-Operanden erkannt wird. *Der Datenlogger ignoriert alle nachfolgenden Trigger* und setzt die Aufzeichnung der Daten fort, bis der aktive Aufzeichnung voll ist. Sobald der Datenlogger voll ist, ist ein **DATENLOGGER LEEREN**-Befehl erforderlich, um die Datenlogger-Aufzeichnung zu löschen, bevor eine neue gestartet werden kann. Mit dem Befehl **DATENLOGGER LEEREN** wird außerdem die aktuelle Aufzeichnung angehalten und der Datenlogger zur Vorbereitung auf den nächsten Trigger zurückgesetzt.
- **DATENLOGGER-TRIGGER:** Mit dieser Einstellung wird das Signal zum Auslösen des Starts einer neuen Datenlogger-Aufzeichnung ausgewählt. Als Trigger-Quelle kann jeder FlexLogic-Operand verwendet werden. Die Einstellung **DATENLOGGER-TRIGGER** gilt nur im Modus „Trigger".
- **DATENLOGGER-RATE:** Mit dieser Einstellung wird das Zeitintervall ausgewählt, in dem die Istwertdaten aufgezeichnet werden.
- **DATENLOGGR-KANAL 1(16):** Mit dieser Einstellung wird der gemessene Istwert ausgewählt, der in Kanal 1(16) des Datenprotokolls aufgezeichnet werden soll. Für die Verfügbarkeit der Parameter in einem bestimmten Gerät sind die folgenden Faktoren verantwortlich: dem Typ des Gerät, dem Typ und der Anzahl der installierten Strom-/Spannungswandler-Hardwaremodule sowie von Typ und Anzahl der installierten Analogeingangsmodule. Beim Start bereitet das Gerät die Kanalliste automatisch vor. Anhang A enthält eine Liste aller analog messbaren Parameter-Istwerte: *FlexAnalog-Parameter*. Die in den Tabellen vermerkte Parameter-Indexnummer dient dazu, die Parameterauswahl auf der Anzeige des Gerätes zu beschleunigen. Es kann ziemlich zeitaufwändig sein, die Parameterliste mithilfe der Benut-zeranzeige und des Tastenfelds des Gerätes zu durchsuchen. Durch Eingabe der Nummer auf dem Tastenfeld lässt sich der entsprechende Parameter direkt erreichen.
- **DATENLOGGER-KONFIG:** In der Anzeige erscheint die Gesamtzeit, die der Datenlogger die Kanäle aufzeichnen kann, die nicht auf „Aus" gestellt sind, ohne alte Daten zu überschreiben.

a) HAUPTMENÜ

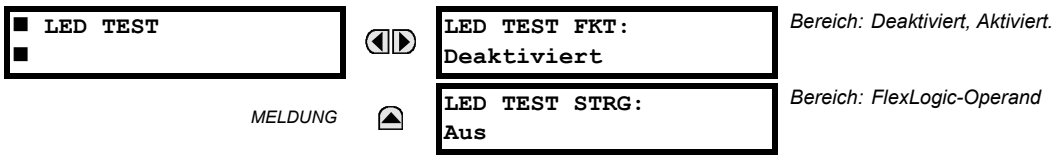
PFAD: EINSTELL ⇨ PRODUKTEINR ⇨⇩ PARAMETRIERBARE LEDS



Die 48 orangefarbenen LEDs in den Reihen 2 bis 5 können über den Status „Logisch 1“ eines ausgewählten FlexLogic-Operanden angesteuert werden. Die Auslöse und Alarm LEDs in Reihe 1 können auf ähnliche Weise parametriert werden. Eine LED Test Funktion dient dazu, die einwandfreie Funktion aller LEDs zu testen.

b) LED TEST

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIEBARE LEDS ⇨ LED TEST



Wenn diese Funktion aktiviert ist, kann der LED Test über jeden Digitaleingang und mit jeder parametrierbaren Bedingung, z. B. mit einer parametrierbaren Funktionstasten ausgelöst werden. Der zur Steuerung verwendete Operand wird mit der Einstellung **LED TEST STRG** festgelegt. Der Test prüft alle LEDs, auch die LEDs der optionalen parametrierbaren Funktionstasten.

Der Test läuft in drei Phasen ab.

1. Alle 62 LEDs am Gerät werden eingeschaltet. Dieser schnelle Test eignet sich dazu, defekte LEDs zu erkennen. Diese Phase dauert so lange, wie der Steuerungseingang eingeschaltet ist, jedoch maximal 1 Minute. Nach 1 Minute wird der Test beendet.
2. Alle LEDs werden ausgeschaltet. Dann wird eine LED nach der anderen 1 Sekunde lang eingeschaltet. Die Testroutine beginnt mit der oberen linken LED und durchläuft die einzelnen LED Reihen von oben nach unten. Dieser Test prüft auf Hardwarefehler, die dazu führen, dass ein einzelner Logikpunkt mehrere LEDs gleichzeitig zum Leuchten bringt. Diese Phase kann jederzeit unterbrochen werden.
3. Alle LEDs werden eingeschaltet. Eine LED nach der anderen wird 1 Sekunde lang ausgeschaltet. Die Testroutine beginnt mit der oberen linken LED und durchläuft die einzelnen LED Reihen von oben nach unten. Dieser Test prüft auf Hardwarefehler, die dazu führen, dass ein einzelner Logikpunkt mehrere LEDs gleichzeitig ausschaltet. Diese Phase kann jederzeit unterbrochen werden.

Wenn dieser Test läuft, werden die LEDs von der Testsequenz gesteuert, nicht von den Schutz-, Steuerungs- oder Überwachungsfunktionen. Allerdings akzeptiert die LED-Steuerungslogik alle Änderungen am LED Status, die vom Gerät ausgelöst werden, und legt die tatsächlichen LED-Zustände (ein oder aus) im Speicher ab. Nach Abschluss des Tests signalisieren die LEDs den tatsächlichen Status, der sich aus der Geräteantwort während des Tests ergibt. Die Rücksetzdrucktaste löscht keine Ereignismeldungen, während der LED-Test läuft.

Für die Dauer des Tests wird der dedizierte FlexLogic-Operand LED TEST IN PROGRESS gesetzt. Beim Auslösen der Testsequenz wird in der Ereignisprotokollierung das Ereignis LED-TEST INITIALISIERT gespeichert.

Der gesamte Testablauf kann vom Benutzer gesteuert werden. Insbesondere Phase 1 kann so lange dauern, wie nötig, und die Phasen 2 und 3 lassen sich unterbrechen. Der Test reagiert auf die Position und die steigenden Flanken des Steuerungseingangs, der mit der Einstellung **LED TEST STRG** festgelegt wurde. Die Steuerungsimpulse müssen mindestens 250 ms dauern, um wirksam zu sein. Das folgende Diagramm erläutert den Ablauf des Tests.

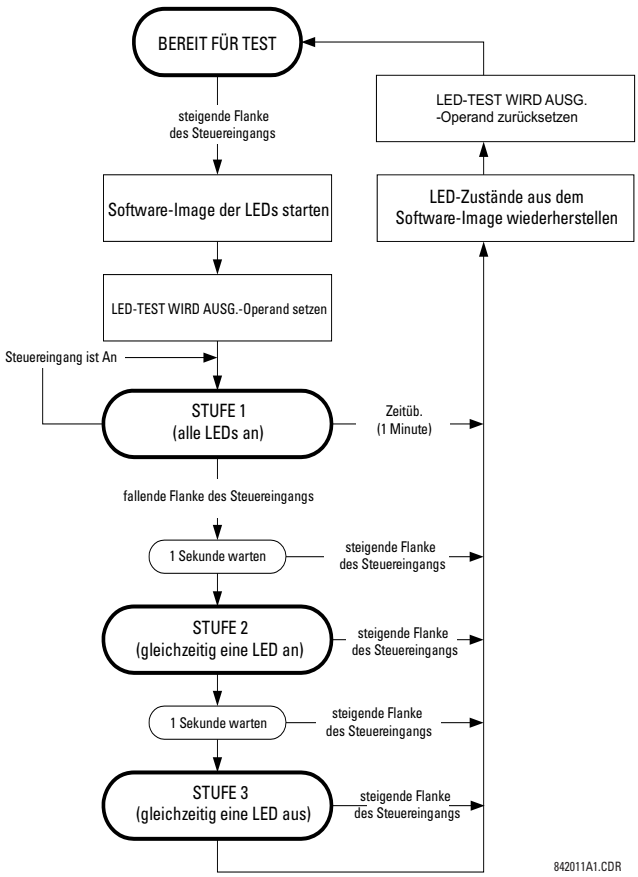


Abbildung 5–10: ABLAUF DES LED TESTS

ANWENDUNGSBEISPIEL 1:

Mit der parametrierbaren Funktionstaste 1 soll geprüft werden können, ob eine der LEDs defekt ist. Dazu sind die folgenden Einstellungen nötig. Konfigurieren Sie die parametrierbare Funktionstaste 1 durch die folgenden Eingaben im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIEBARE FKT-TASTEN ⇨ FKT-TASTE 1**:

FKT-TAST1 FKT: „Selbstrück“
FKT-TAST1 RÜCKS: „0,10 s“

Konfigurieren Sie den LED-Test so, dass der mit der parametrierbare Funktionstaste 1 gestartet wird. Geben Sie dazu im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIEBARE LEDS ⇨ LED-TEST** Folgendes ein:

LED TEST FKT: „Aktiviert“
LED TEST STRG: „PUSHBUTTON 1 ON“

Der Test wird durch Drücken der parametrierbaren Funktionstaste 1 ausgelöst. Die Taste muss so lange gedrückt bleiben, bis die Sichtprüfung aller LEDs abgeschlossen ist. Danach wird die Taste losgelassen. Das Gerät startet dann automatisch Phase 2. Ab diesem Zeitpunkt kann der Test durch Drücken der Funktionstaste abgebrochen werden.

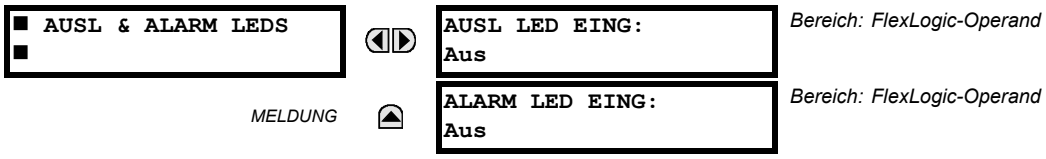
ANWENDUNGSBEISPIEL 2:

Es soll geprüft werden, ob eine der LEDs defekt ist. Außerdem sollen die LEDs eine nach der anderen angesteuert werden, um zu prüfen, ob sonstige Fehler vorliegen. Dies soll mit der parametrierbaren Funktionstaste 1 geschehen.

Nehmen Sie dieselben Einstellungen vor wie in Anwendungsbeispiel 1. Halten Sie die Funktionstaste so lange gedrückt, bis alle LEDs kontrolliert sind. Lassen Sie die Funktionstaste dann los. Phase 2 wird automatisch gestartet. Daraufhin kann die Funktionstaste losgelassen werden. Nach Abschluss von Phase 2 wird automatisch Phase 3 gestartet. Dieser Test kann jederzeit mit der Funktionstaste abgebrochen werden.

c) AUSLÖSE UND ALARM LEDS

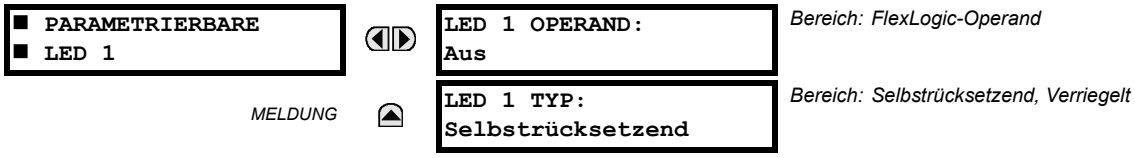
PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIERBARE LEDS ⇨⇩ AUSL & ALARM LEDS



Die Auslöse und Alarm LEDs befinden sich in der ersten LED-Reihe (erweiterte Bedienfront) und in der LED-Leiste 1 (Standardbedienfront). Jedes dieser Anzeigefunktionen kann so parametriert werden, dass es leuchtet, wenn der ausgewählte FlexLogic-Operand den Status „Logisch 1“ annimmt.

d) BEN-PROGRAMMIERB LED 1(48)

PFAD: EINSTELLUNG ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIERBARE LEDS ⇨⇩ PARAMETRIERBARE LED 1(48)



Es sind 48 gelbe LEDs über die LED Leisten der Bedienfront verteilt. Jede dieser Anzeigefunktionen kann so parametriert werden, dass sie leuchtet, wenn der ausgewählte FlexLogic-Operand den Status „Logisch 1“ annimmt.

Auf der Standardbedienfront sind die LEDs folgendermaßen angeordnet.

- LED Leiste 2: parametrierbare LEDs 1 bis 24
- LED Leiste 3: parametrierbare LEDs 25 bis 48

Auf der erweiterten Bedienfront sind die LEDs folgendermaßen angeordnet.

- LED Reihe 2: parametrierbare LEDs 1 bis 12
- LED Reihe 3: parametrierbare LEDs 13 bis 24
- LED Reihe 4: parametrierbare LEDs 25 bis 36
- LED Reihe 5: parametrierbare LEDs 37 bis 48

Im Abschnitt *LED-Anzeigen* in Kapitel 4 finden Sie Informationen zu den Positionen dieser indexierten LEDs.

Für die parametrierbaren LED Einstellungen werden FlexLogic-Operanden ausgewählt, mit denen die LEDs angesteuert werden. Wenn die Einstellung **LED 1 TYP** auf „Selbstrücksetzend“ gesetzt ist (Standardeinstellung), folgt der Status der LED dem Status des ausgewählten LED Operanden. Wenn die Einstellung **LED 1 TYP** auf „Verriegelt“ gesetzt ist, leuchtet eine einmal angesteuerte LED weiter, bis sie mit der RESET-Taste an der Bedienfront, über einen Kommunikationskanal von einem externen Gerät oder von einem entsprechend programmierten Operanden zurückgesetzt wird, selbst wenn der Status des auslösenden LED Operanden zurückgesetzt wurde.

Tabelle 5–10: EMPFOHLENE EINSTELLUNGEN FÜR PARAMETRIERBARE LEDS

EINSTELLUNG	PARAMETER	EINSTELLUNG	PARAMETER
LED 1 Operand	PARAMETERSATZ AKT 1	LED 13 Operand	Aus
LED 2 Operand	PARAMETERSATZ AKT 2	LED 14 Operand	Aus
LED 3 Operand	PARAMETERSATZ AKT 3	LED 15 Operand	Aus
LED 4 Operand	PARAMETERSATZ AKT 4	LED 16 Operand	Aus
LED 5 Operand	PARAMETERSATZ AKT 5	LED 17 Operand	Aus
LED 6 Operand	PARAMETERSATZ AKT 6	LED 18 Operand	Aus
LED 7 Operand	Aus	LED 19 Operand	Aus
LED 8 Operand	Aus	LED 20 Operand	Aus
LED 9 Operand	Aus	LED 21 Operand	Aus
LED 10 Operand	Aus	LED 22 Operand	Aus
LED 11 Operand	Aus	LED 23 Operand	Aus
LED 12 Operand	Aus	LED 24 Operand	Aus

Die Aktivierung von Gruppen wird im Abschnitt *Steuerungsfunktionen* dieses Kapitels im Beispiel *Steuerung von Parametersätzen* beschrieben.

5.2.11 BENUTZERPROGRAMMIERBARE SELBSTTESTS

Für den parametrierbaren CyberSentry Selbsttest, nutzen Sie den Menüpunkt **EINSTELLUNGEN -> SICHERHEIT -> ÜBERWACHUNG**.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIERBARE SELBSTTESTS

■ PARAMETRIERBARE ■ SELBSTTESTS	◀▶	DIR-GERÄT RINGFEHLER FKT: Aktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert. Gültig für Geräte, die mit Direkteingangs-/ausgangsmodulen ausgestattet sind.*
MELDUNG	▲▼	DIR-GERÄT AUS FKT: Aktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert. Gültig für Geräte, die mit Direkteingangs-/ausgangsmodulen ausgestattet sind.*
MELDUNG	▲▼	ENTF-GERÄT AUS FKT: Aktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	NETZWERK 1 FEHLER FKT: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	NETZWERK 2 FEHLER FKT: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	NETZWERK 3 FEHLER FKT: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	BATTERIE FEHLER FKT: Aktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	SNTP FEHLER FKT: Aktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	IRIG-B FEHLER FKT: Aktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	PTP FEHLER FKT: Aktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	SFP MODUL FEHLER FKT: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Alle wichtigen Selbsttestalarme werden automatisch mit ihren entsprechenden FlexLogic-Operanden, Ereignissen und Ereignismeldungen berichtet. Die meisten der untergeordneten Alarme können auf Wunsch deaktiviert werden.

Im Modus „Deaktiviert“ setzen untergeordnete Alarme keinen FlexLogic-Operanden, werden nicht vom Ereignisschreiber erfasst und zeigen auch keine Ereignismeldungen an. Darüber hinaus lösen sie die Meldungen **ANY MINOR ALARM** oder **ANY SELF-TEST** nicht aus. Im Modus „Aktiviert“ bleiben untergeordnete Alarme zusammen mit anderen wichtigen und untergeordneten Alarmen wirksam. Im Abschnitt *Geräteselbsttests* in Kapitel 7 finden Sie Informationen zu wichtigen und untergeordneten Selbsttestalarmen.

5.2.12 STEUERUNGS-DRUCKTASTEN

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ STEUERTASTEN ⇨ STEUERTASTE 1(7)

An der Bedienfront in Standard und erweiterter Variante befinden sich standardmäßig drei Steuertasten mit den Beschriftungen USER 1, USER 2 und USER 3. Diese sind parametrierbar und können für verschiedene Anwendungen eingesetzt werden, etwa für LED TESTs, Parametersatzumschaltungen sowie das Aufrufen und Scrollen durch die parametrierbaren Displayanzeigen.

In den folgenden Abbildungen sind die Positionen der Steuertasten zu sehen.

Abbildung 5–11: STEUERTASTEN (ERWEITERTE BEDIENFRONT)

Wenn das M60 mit 12 optionalen parametrierbaren Funktionstasten bestellt wird, befinden sich auf der Bedienfront weitere vier Steuertasten (nur Standardbedienfront).

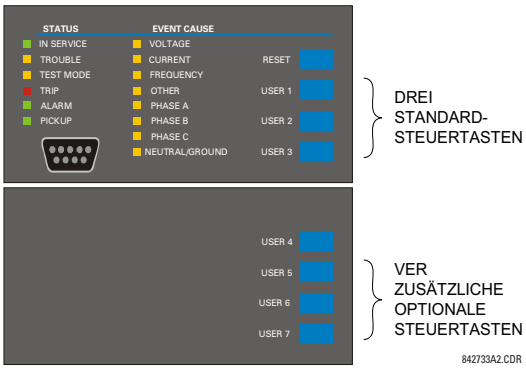


Abbildung 5–12: STEUERTASTEN (STANDARDBEDIENFRONT)

Steuertasten werden typischerweise nicht für kritische Bedienvorgänge eingesetzt und werden nicht durch das Befehlspasswort geschützt. Allerdings kann der Benutzer die Ausgangsoperanden überwachen und die Steuertasten damit für Sicherheitszwecke dynamisch aktivieren und deaktivieren.

Jede Steuertaste wirkt auf ihren eigenen FlexLogic-Operanden. Diese Operanden müssen für die gewünschte Funktion richtig konfiguriert werden. Der Operand bleibt so lange aktiv, wie die Steuertaste betätigt wird. Beim Loslassen der Steuertaste wird der Operand zurückgesetzt. Damit die verschiedenen Funktionen, die Steuertasten als Eingänge verwenden, auch kurzzeitige Betätigungen der Steuertasten erkennen, ist eine Rückfallverzögerung von 100 ms vorgesehen.

Beim Drücken einer Steuertaste wird (entsprechend der Benutzereinstellung) ein Ereignis im Ereignisprotokoll protokolliert. Beim Loslassen der Steuertaste wird kein Ereignis protokolliert. Die Tasten auf der Bedienfront (einschließlich der Steuertasten) können nicht gleichzeitig betätigt werden. Die im Moment gedrückte Steuertaste muss losgelassen werden, bevor die nächste gedrückt werden kann.

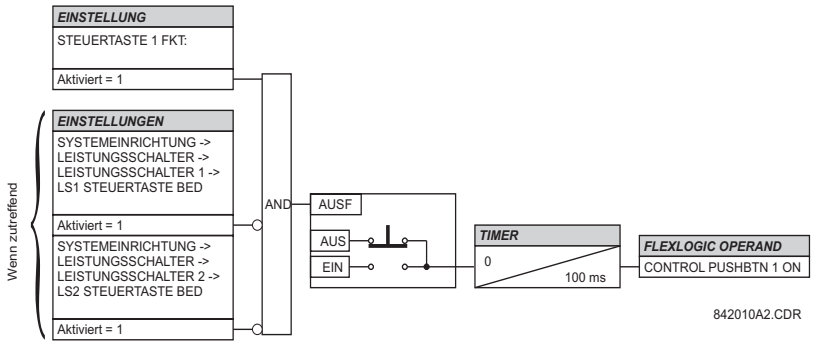


Abbildung 5–13: LOGIKSCHEMA DER STEUERTASTEN

PFAD: EINSTELLUNG ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE ⇨ FKT-TASTE 1(16)

■ FKT-TASTE 1 ■	◀▶	FKT-TASTE 1 FKT: Deaktiviert	*Bereich: Selbstrücksetzend, Verriegelt, Deaktiviert*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 ID TEXT:	*Bereich: Bis zu 20 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 EIN TEXT:	*Bereich: Bis zu 20 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 AUS TEXT:	*Bereich: Bis zu 20 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 HALTEN: 0,0 s	*Bereich: 0,0 bis 10,0 s in Schritten von 0,1*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 BETRIEB: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 RÜCKS: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 AUTO-WIED: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 : AUTO-WIED: 1,0 s	*Bereich: 0,2 bis 600,0 s in Schritten von 0,1*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 FERN: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 LOKAL: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	FKT-TASTE 1 RÜCKS VERZ: 0,00 s	*Bereich: 0 bis 60,00 s in Schritten von 0,05*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 LED STRG: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	FKT-TAST1 MELD: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Normal, Hohe Priorität*
MELDUNG	▲	FKT-TAST1 EREIG: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die optionalen parametrierbaren Funktionstasten (im Bestellcode angegeben) bieten eine einfache und fehlerfreie Methode zur Eingabe digitaler Statusinformationen (Ein, Aus). Die Anzahl der verfügbaren Funktionstasten hängt davon ab, welche Bedienfront mit dem Gerät bestellt wurde.

- Bedienfront Typ P: horizontale Standardbedienfront mit 12 parametrierbaren Funktionstasten.
- Bedienfront Typ Q: erweiterte horizontale Bedienfront mit 16 parametrierbaren Funktionstasten

Der digitale Status kann lokal eingegeben werden (durch direktes Drücken der Funktionstaste auf der Bedienfront) oder im Fernmodus (über FlexLogic Operanden) in FlexLogic-Gleichungen, Schutzfunktionen und Steuerfunktionen. Zu den typischen Anwendungen gehören die Steuerung von Leistungsschaltern, das Blockieren der automatischen Wiedereinschaltung und Parametersatzumschaltungen. Parametrierbare Funktionstasten sind durch das Befehlspasswort geschützt.

Die parametrierbaren Funktionstasten auf der erweiterten Bedienfront sind unten abgebildet.

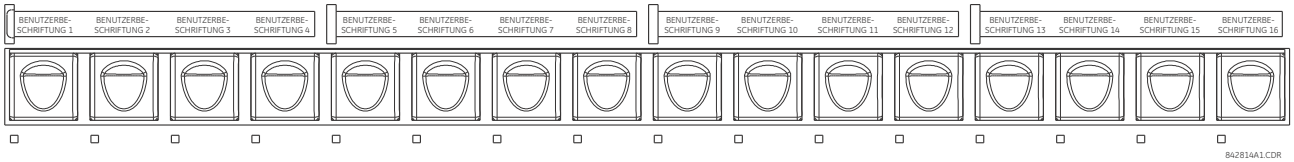


Abbildung 5–14: PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTEN (ERWEITERTE BEDIENFRONT)

Die parametrierbaren Funktionstasten auf der Standardbedienfront sind unten abgebildet.

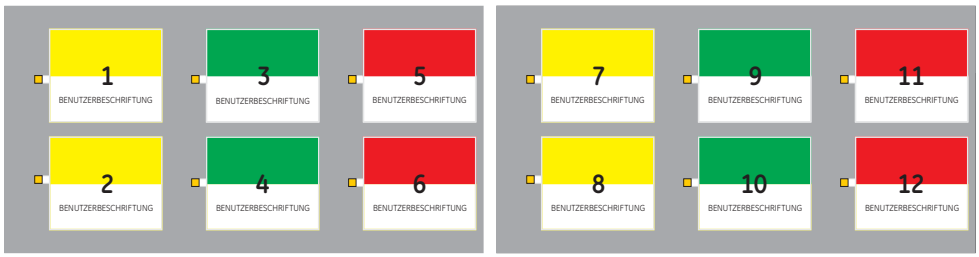


Abbildung 5–15: PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTEN (STANDARDBEDIENFRONT)

Sowohl die Funktionstasten auf der Standardbedienfront als auch die Funktionstasten auf der erweiterten Bedienfront können mithilfe einer vom Hersteller bereitgestellten Vorlage individuell beschriftet werden. Die Vorlage ist online verfügbar auf http://www.gedigitalenergy.com/multilin. Auch mit der Software EnerVista UR Setup können Etiketten für die erweiterte Bedienfront erstellt werden.

Jede Funktionstaste setzt seine eigenen „Ein"- und „Aus"-FlexLogic-Operanden (z. B. PUSHBUTTON 1 ON und PUSHBUTTON 1 OFF). Diese Operanden stehen für jede Funktionstaste zur Verfügung und dienen zur Programmierung bestimmter Aktionen. Wenn eine Funktionstaste aktiv ist, wird der Operand ANY PB ON gesetzt.

Jeder Funktionstaste ist eine LED Anzeige zugeordnet. Per Voreinstellung meldet diese Anzeige den Status der entsprechenden Funktionstaste („Ein" oder „Aus"). Allerdings lässt sich jede LED Anzeige mit der Einstellung **FKT-TAST1 LED STRG** einem beliebigen FlexLogic-Operanden zuordnen.

Die Funktionstasten können automatisch gesteuert werden, indem die Operanden aktiviert werden, die den Einstellungen **FKT-TAST1 BETRIEB** (für die Modi „Verriegelt" oder „Selbstrücksetzend") und **FKT-TAST1 RÜCKS** (nur für den Modus „Verriegelt") zugewiesen sind. Die Funktionstaste gilt als zurückgesetzt, wenn der Operand PUSHBUTTON 1 OFF gesetzt wird. Die Aktivierung und Deaktivierung von parametrierbaren Funktionstasten hängt davon ab, ob der Modus „Verriegelt" oder „Selbstrücksetzend" programmiert wird.

- *„Verriegelt"*: Im Modus „Verriegelt" kann eine Funktionstaste gesetzt (aktiviert) werden, indem der Operand gesetzt wird, der der Einstellung **FKT-TAST1 BETRIEB** zugewiesen ist, oder indem direkt die entsprechende Funktionstaste an der Bedienfront gedrückt wird. Die Funktionstaste behält diesen Status, bis sie vom Rücksetzbefehl oder nach einer vom Benutzer festgelegten Zeitverzögerung zurückgesetzt wird. Der Status der einzelnen Funktionstasten wird im nicht flüchtigen Speicher abgelegt und bleibt auch bei Verlust der Steuerspannung erhalten.

  Im Modus „Verriegelt" wird die Funktionstaste zurückgesetzt (deaktiviert), indem der Operand gesetzt wird, der die Einstellung **FKT-TAST1 RÜCKS** zugewiesen ist, oder indem direkt die entsprechende aktive Funktionstaste an der Bedienfront gedrückt wird.

  Mit den Einstellungen **FKT-TAST1 AUTO-WIED** und **FKT-TAST1 AUTO-WIED VERZ** kann die Funktionstaste auch so programmiert werden, dass sie automatisch zurückgesetzt wird. Diese Einstellungen aktivieren den Timer für die automatische Rücksetzung und legen die zugehörige Zeitverzögerung fest. Der Timer für die automatische Rücksetzung kann in Anwendungen mit SBO-Leistungsschaltersteuerung (Select-Before-Operate, Auswahl vor Betätigung) verwendet werden, in denen der Befehlstyp (Schließen/Öffnen) oder die Leistungsschalterposition (Abgangsnummer) vor Ausführung des Befehls ausgewählt werden muss. Die Auswahl muss automatisch zurückgesetzt werden, wenn der Steuerungsvorgang nicht innerhalb eines festgelegten Zeitraums ausgeführt wird.

- *„Selbstrücksetzend“*: Im Modus „Selbstrücksetzend“ bleibt eine Funktionstaste aktiv, solange sie gedrückt wird (*Impulsdauer*) plus die RÜCKSETZZEIT, die mit **FKT-TAST1 RÜCKS VERZ** festgelegt wurde. Wenn die Funktionstaste über FlexLogic aktiviert wird, hängt die Impulsdauer nur von **FKT-TAST1 RÜCKS VERZ** ab. Die Zeit, die der Operand der Einstellung **FKT-TAST1 BETRIEB** zugewiesen bleibt, hat keinen Einfluss auf die Impulsdauer.

  Im Modus „Selbstrücksetzend“ wird die Funktionstaste zurückgesetzt (deaktiviert), wenn die mit der Einstellung **FKT-TAST1 RÜCKS VERZ** festgelegte Rücksetzverzögerung abgelaufen ist.

HINWEIS

Eine Betätigung der Funktionstaste erfolgt nur bei einer Impulsdauer von mindestens 50 ms. Dies gilt für das Setzen und Rücksetzen im Fernmodus ebenso wie für die lokale Betätigung. Dies ermöglicht den parametrierbaren Funktionstasten die richtige Funktion auch über einen Ein- und Ausschaltzyklus hinweg sowie bei verschiedenen Störungen, die das kurzzeitige Setzen von Betriebssignalen verursachen können.

Die Betätigung jeder parametrierbaren Funktionstaste im Fernmodus oder lokal kann mit der Eigenschaft **FKT-TAST1 LOKAL** und **FKT-TAST1 FERN** verhindert werden. Wenn die lokale Sperrung eingesetzt wird, ignoriert die Funktionstaste Setz- und Rücksetzbefehle, die über die Funktionstasten an der Bedienfront eingegeben werden. Wenn die Sperrung für den Fernmodus gilt, ignoriert die Funktionstaste Setz- und Rücksetzbefehle von FlexLogic-Operanden.

Die Sperrfunktionen sind nicht auf die automatische Wiedereinschaltung anwendbar. In diesem Fall kann die Sperrfunktion im SBO-Steuerungsmodus verwendet werden, um zu verhindern, dass die Funktionstastenfunktion aktiviert wird, und gleichzeitig sicherzustellen, dass bei der Bedienung immer nur eine Option ausgewählt wird.

Die Sperrfunktionen können außerdem dazu verwendet werden, das versehentliche Drücken von Funktionstasten an der Bedienfront zu verhindern. Die getrennte Verhinderung der lokalen Betätigung und der Betätigung im Fernmodus vereinfacht die Implementierung der Überwachung von lokaler und entfernter Steuerung.

Die Status der Funktionstasten können vom Ereignisschreiber protokolliert und als Ereignismeldungen angezeigt werden. Im Modus „Verriegelt“ können jeder Funktionstaste benutzerdefinierte Meldungen zugeordnet werden, die angezeigt werden, sobald die Funktionstaste „Ein“ ist oder in den Status „Aus“ wechselt.

5

- **FKT-TAST1 FUNKTION:** Mit dieser Einstellung wird das Verhalten der Funktionstaste ausgewählt. In der Einstellung „Deaktiviert“ ist die Funktionstaste nicht aktiv und die entsprechenden FlexLogic-Operanden („Ein“ und „Aus“) werden zurückgesetzt. Im Modus „Selbstrücksetzend“ wird die Steuerungslogik von dem Impuls aktiviert (länger als 100 ms), der abgegeben wird, wenn die Funktionstaste physisch gedrückt wird oder über einen FlexLogic-Operanden, der der Einstellung **FKT-TAST1 BETRIEB** zugewiesen ist, virtuell gedrückt wird.

  Wenn im Modus „Selbstrücksetzend“ eine lokale Aktivierung erfolgt, setzt die Tastensteuerungslogik den FlexLogic-Operanden, der dem Status „Ein“ zugeordnet ist, und zwar so lange, wie die Funktionstaste physisch gedrückt wird. Nach dem Loslassen wird die Deaktivierung des Operanden vom Rücksetzzeit Timer verzögert. Der „Aus“-Operand wird gesetzt, sobald das Funktionstastenelement deaktiviert wird. Wenn die Funktionstaste aus der Ferne aktiviert wird, setzt die Funktionstastensteuerungslogik den entsprechenden „Ein“-FlexLogic-Operanden nur für die Zeitspanne, die mit der Einstellung **FKT-TAST1 RÜCKS VERZ** festgelegt wurde.

  Im Modus „Verriegelt“ wechselt die Steuerungslogik den Status des entsprechenden FlexLogic-Operanden bei jedem Funktionstastendruck oder bei virtueller Aktivierung der Funktionstaste mit Setz- und Rücksetzoperanden zwischen „Ein“ und „Aus. Im Modus „Verriegelt“ werden die Status der FlexLogic-Operanden in einem nicht flüchtigen Speicher abgelegt. Sollte die Stromversorgung ausfallen, bleibt der richtige Status der Funktionstaste beim nachfolgenden Einschalten des Gerätes erhalten.
- **FKT-TAST1 ID TEXT:** Diese Einstellung bestimmt die obere 20-Zeichen-Zeile der parametrierbaren Meldung. Sie ist für ID-Daten der Funktionstaste vorgesehen. Im Abschnitt *Parametrierbare Displayanzeigen* finden Sie eine Anleitung, wie alphanumerische Zeichen über das Tastenfeld eingegeben werden.
- **FKT-TAST1 EIN TEXT:** Diese Einstellung bestimmt die untere 20-Zeichen-Zeile der parametrierbaren Meldung, die angezeigt wird, wenn sich die Funktionstaste in Stellung „Ein“ befindet. Im Abschnitt *Parametrierbare Displayanzeigen* finden Sie eine Anleitung, wie alphanumerische Zeichen über das Tastenfeld eingegeben werden.
- **FKT-TAST1 AUS TEXT:** Diese Einstellung bestimmt die untere 20-Zeichen-Zeile der parametrierbaren Meldung, die angezeigt wird, wenn die Funktionstaste von der Stellung „Ein“ in die Stellung „Aus“ wechselt und **FKT-TASTE 1 FUNKTION** auf „Verriegelt“ eingestellt ist. Diese Meldung wird nicht angezeigt, wenn **FKT-TASTE 1 FKT** auf „Selbstrücksetzend” eingestellt ist, da vorausgesetzt wird, dass der Status des Funktionstastenoperanden beim Loslassen „Aus“ ist. Die Anzeigedauer der „Aus“-Meldung wird mit der Einstellung **EINSTELLUNGEN > PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ANZEIGEEIGENSCHAFTEN ⇨ EREIG MELD VERZ** festgelegt.

- **FKT-TAST1 HALTEN:** Mit dieser Einstellung wird festgelegt, wie lange eine Funktionstaste gedrückt sein muss, bevor sie als aktiv eingestuft wird. Dieser Timer wird beim Loslassen der Funktionstaste zurückgesetzt. Grundsätzlich erfordert jede Funktionstastenbetätigung, dass die Funktionstaste mindestens 50 ms lang gedrückt bleibt. Diese Mindestzeit ist erforderlich, bevor der Timer für die Haltezeit der Funktionstaste gestartet wird.
- **FKT-TAST1 BETRIEB:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand zugewiesen, der dazu dient, die Tastfunktion zu betätigen und den Operanden PUSHBUTTON 1 ON zu setzen. Das ankommende Setzsignal muss mindestens 100 ms dauern.
- **FKT-TAST1 RÜCKS:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand zugewiesen, der dazu dient, die Tastfunktion zurückzusetzen und den Operanden PUSHBUTTON 1 OFF zu setzen. Diese Einstellung ist nur wirksam, wenn sich die Funktionstaste im Modus „Verriegelt“ befindet. Das ankommende Rücksetzsignal muss mindestens 50 ms dauern.
- **FKT-TAST1 AUTO-R:** Mit dieser Einstellung wird die automatische Rücksetzfunktion der parametrierbaren Funktionstaste aktiviert. Diese Einstellung ist nur wirksam, wenn sich die Funktionstaste im Modus „Verriegelt“ befindet.
- **FKT-TAST1 AUTO-RV:** Diese Einstellung bestimmt die Zeitverzögerung für die automatische Rücksetzung der Funktionstaste im Modus „Verriegelt“.
- **FKT-TAST1 FERN:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand zugewiesen, der dazu dient, die Betätigung der Funktionstaste durch den Operanden zu unterdrücken, der mit der Einstellung **FKT-TAST1 BETRIEB** oder **FKT-TAST1 RÜCKS** zugewiesen wurde.
- **FKT-TAST1 LOKAL:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand zugewiesen, der die Funktionstastenbetätigung über die physischen Funktionstasten an der Bedienfront verhindert. Diese Sperrfunktion ist nicht auf die automatische Rücksetzfunktion der Funktionstaste anwendbar.
- **FKT-TAST1 RÜCKS VERZ:** Diese Einstellung gilt nur im Modus „Selbstrücksetzend“ und bestimmt die Dauer der Funktionstastenaktivität nach dem Loslassen der Funktionstaste. Bei der Fernaktivierung wird mit dieser Einstellung die gesamte Aktivierungsdauer des Funktionstastenstatus festgelegt. Die Zeitdauer, die der Operand im Status „Ein“ bleibt, hat keinen Einfluss auf die Impulsdauer. Diese Einstellung wird benötigt, um die Dauer des Tastenbetätigungsimpulses festzulegen.
- **FKT-TAST1 LED STRG:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand zugewiesen, der die Funktionstasten-LED ansteuert. In der Einstellung „Aus“ ist die LED Funktion direkt mit dem Operanden PUSHBUTTON 1 ON verknüpft.
- **FKT-TAST1 MELD:** Wenn die Funktionstastenmeldung auf „Hohe Priorität“, gesetzt ist, wird die in den Einstellungen **FKT-TAST1 ID TEXT** und **FKT-TAST1 EIN TEXT** so lange ununterbrochen angezeigt, wie der Operand PUSHBUTTON 1 ON gesetzt ist. Die Option für hohe Priorität gilt nicht für die Einstellung **FKT-TAST1 AUS TEXT**.

  Diese Meldung kann vorübergehend ausgeblendet werden, wenn eine der Tasten auf dem Tastenfeld der Bedienfront gedrückt wird. Allerdings wird nach 10 Sekunden ohne weitere Betätigung des Tastenfelds die Meldung wieder eingeblendet, falls der Operand PUSHBUTTON 1 ON noch aktiv ist.

  Wenn **FKT-TAST1 MELD** auf „Normal“ gesetzt ist, wird die mit den Einstellungen **FKT-TAST1 ID TEXT** und **FKT-TAST1 EIN TEXT** festgelegte Meldung angezeigt, solange der Operand PUSHBUTTON 1 ON gesetzt ist, allerdings nicht länger als die mit der Einstellung **EREIG MELD VERZ** festgelegte Zeit. Nachdem die Zeit für die Ereignismeldung abgelaufen ist, wird die Standardmeldung oder eine andere aktive Ereignismeldung angezeigt. Die sofortige Rücksetzung der Ereignismeldung erfolgt beim Drücken einer beliebigen Bedienfront Taste des Gerätes bzw. bei Aktivierung beliebiger neuer Ziele oder Meldungen.

  Die Einstellung **FKT-TAST1 AUS TEXT** ist mit dem Operanden PUSHBUTTON 1 OFF verknüpft und wird nur dann in Verbindung mit **FKT-TAST1 ID TEXT** angezeigt, wenn sich das Funktionstastenelement im Modus „Verriegelt” befindet. Die Meldung **FKT-TAST1 AUS TEXT** wird im Modus „Normal” angezeigt, wenn die Einstellung **FKT-TAST1 MELD** auf „Hohe Priorität“ oder „Normal“ gesetzt ist.
- **FKT-TAST1 EREIG:** Wenn diese Einstellung aktiviert ist, wird jede Änderung eines Funktionstastenstatus vom Ereignisschreiber protokolliert.

Unten ist die Logik für die parametrierbaren Funktionstasten dargestellt.

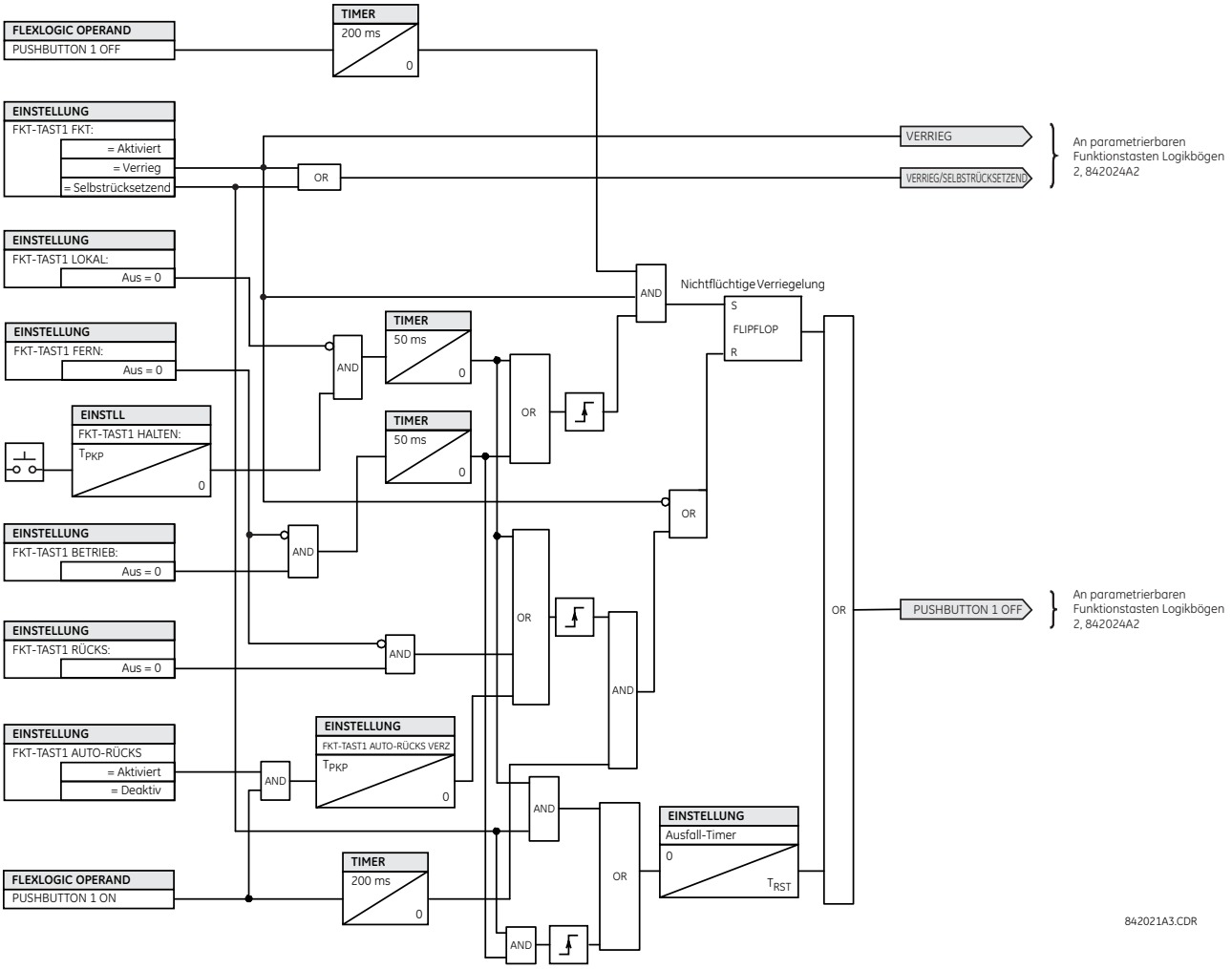


Abbildung 5–16: LOGIK FÜR DIE PARAMETRIERBAREN FUNKTIONSTASTEN (Blatt 1 von 2)

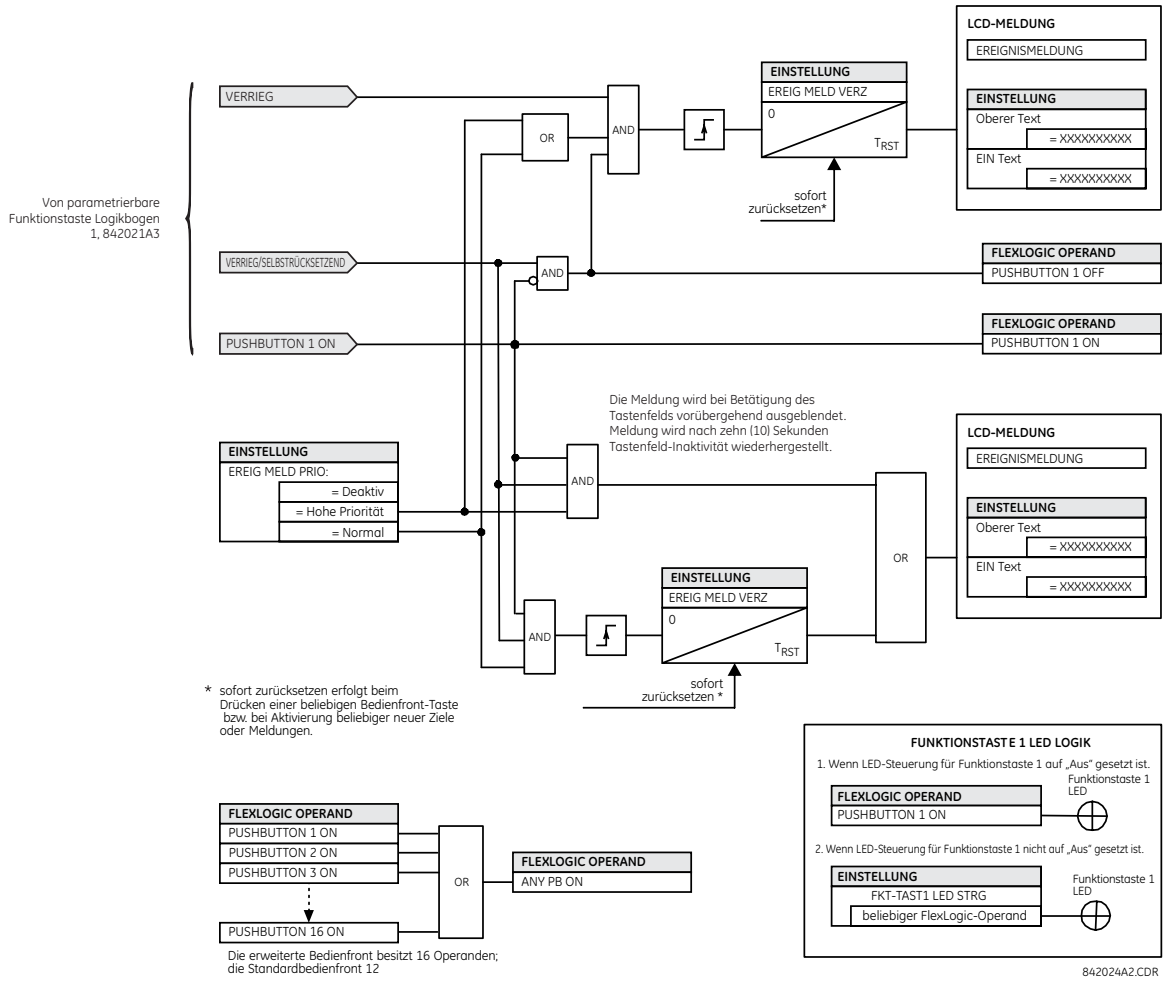


Abbildung 5–17: LOGIK FÜR DIE PARAMETRIERBAREN FUNKTIONSTASTEN (Blatt 2 von 2)

HINWEIS

Parametrierbare Funktionstasten erfordern eine Bedienfront des Typs HP oder HQ. Wenn eine Bedienfront des Typs HP oder HQ separat bestellt wurde, muss der Geräte-Bestellcode so geändert werden, dass er der richtigen Bedienfrontoption entspricht. Dies kann in EnerVista UR Setup mit dem Befehl **WARTUNG > FKT-TASTEN AKTIVIEREN** geschehen.

5.2.14 FLEX-STATUSPARAMETER

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ FLEX STATUS

■ FLEX STATUS ■	◀▶	PARAMETER 1: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	PARAMETER 2: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	PARAMETER 3: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
		↓	
MELDUNG	▲	PARAMETER 256: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*

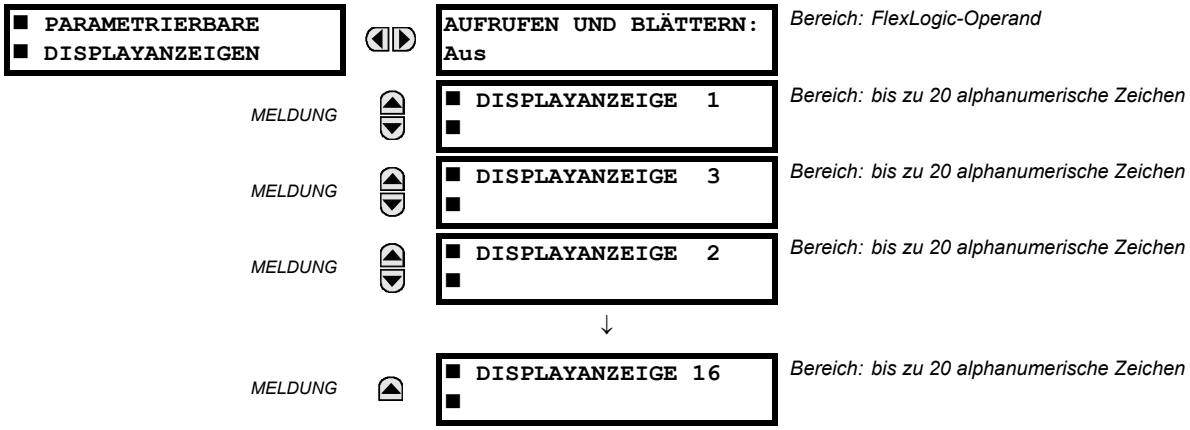
Diese Funktion bietet eine Funktion, mit der die Status von 256 ausgewählten FlexLogic-Operanden für die effiziente Überwachung verwendet werden. Die Funktion ermöglicht benutzerkonfigurierten Zugriff auf die Status der FlexLogic-Operanden im Gerät. Die Statusbits sind gepackt, sodass 16 Status in einem einzigen Modbus-Register ausgelesen werden können. Die Statusbits können so konfiguriert werden, dass alle Status, die für den Benutzer relevant sind, in einer minimalen Anzahl von Modbus-Registern verfügbar sind.

Die Statusbits können im „Flex States"-Register-Array ausgelesen werden, das an der Modbus-Adresse 0900h beginnt. In jedes Register sind 16 Status gepackt, wobei der Status mit der niedrigsten Nummer im niederwertigsten Bit abgelegt ist. Für die insgesamt 256 Statusbits sind insgesamt 16 Register vorhanden.

5.2.15 PARAMETRIERBARE DISPLAYANZEIGEN

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIERBARE DISPLAYANZEIGEN



Dieses Menü bietet ein Verfahren für die manuelle Erstellung von bis zu 16 parametierbaren Displayanzeigen in einer komfortablen Anzeigesequenz im Menü **DISPLAYANZEIGEN**. Dieses befindet sich zwischen den Menü oberster Ebene **EREIGNISMELDUNG** und **MOMENTANWERTE**. Die Untermenüs ermöglichen die Texteingabe und bieten Optionen für Datenzeiger auf Modbus-Register zur Festlegung des Inhalts von Benutzeranzeigen.

Nach der Programmierung können parametierbare Displayanzeigen auf zwei Arten aufgerufen werden.

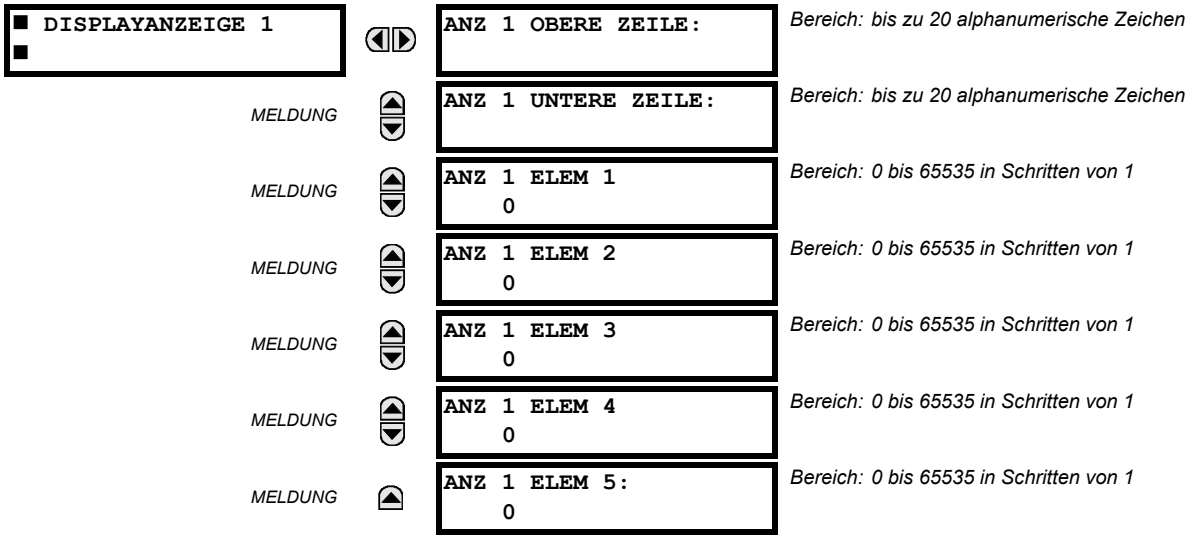
- **BEDIENTASTEN:** Wählen Sie mit der Taste MENU die Menüoption **DISPLAYANZEIGEN** aus, um auf die erste parametrierbare Displayanzeige zuzugreifen (nur die parametrierten Displayanzeigen werden angezeigt). Zum Blättern der Displayanzeigen dienen die Tasten MESSAGE auf und MESSAGE ab. Die Displayanzeige wird wieder ausgeblendet, nachdem die Standard-Zeitüberschreitungsperiode abgelaufen ist, die mit der Einstellung **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ANZEIGEEIGENSCHAFTEN ⇨⇩ STANDARDMLDG ZEITÜBER** eingestellt wurde.
- **PARAMETIERBARE STEUERSIGNAL:** Die parametierbaren Displayanzeigen reagieren außerdem auf die Einstellung **AUFRUFEN UND BLÄTTERN**. Jeder FlexLogic-Operand (insbesondere die parametierbaren Funktionstasten-Operanden) kann zur Navigation durch die parametierten Anzeigen verwendet werden.

  Bei der steigenden Flanke des konfigurierten Operanden (wenn z. B. die Taster gedrückt wird), werden die Anzeigen aufgerufen. Dabei ist zunächst die parametierbare Displayanzeige zu sehen, die während der vorherigen Aktivität als letzte angezeigt wurde. Von diesem Moment an funktioniert der Operand exakt wie die Taste MESSAGE ab und ermöglicht das Scrollen durch die konfigurierten Anzeigen. Nach der letzten Anzeige wird wieder zur ersten gewechselt. Der Eingang **AUFRUFEN UND BLÄTTERN** und die Taste MESSAGE ab funktionieren gleich.

  Wenn der Standardtimer abgelaufen ist (festgelegt mit der Einstellung **STANDARDMLDG ZEITÜBER**), zeigt das Schutzgerät eine parametierte Displayanzeige nach der anderen an. Die nächste Aktivität des Eingangs **AUFRUFEN UND BLÄTTERN** stoppt den Zyklus bei der aktuell angezeigten Displayanzeige, nicht bei der ersten. Die **AUFRUFEN UND BLÄTTERN**-Impulse sind erst ab einer Länge von 250 ms wirksam.

b) DISPLAYANZEIGE 1(16)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETIERBARE ANZEIGEN ⇨ DISPLAYANZEIGE 1 (16)



Jede vorhandene Systemanzeige kann automatisch in eine verfügbare Displayanzeige kopiert werden. Wählen Sie hierzu die vorhandene Anzeige aus und drücken Sie die Taste ENTER. In der Anzeige wird die Eingabeaufforderung **ZU DISPLAYANZEIGE HINZUF?** ausgegeben. Nach Auswahl von „Ja“ bestätigt eine Meldung, dass die ausgewählte Anzeige zur Liste der Displayanzeige hinzugefügt wurde. Bei dieser Art von Eingabe werden die Untermenüs automatisch mit dem richtigen Inhalt konfiguriert. Dieser Inhalt kann anschließend bearbeitet werden.

Dieses Menü dient zur Eingabe von benutzerdefiniertem Text und von ausgewählten Modbus-registrierten Datenfeldern in die Displayanzeige. Jede Displayanzeige besteht aus zwei Zeilen mit je 20 Zeichen (Obere und untere Zeile). Das Tildezeichen (~) markiert den Anfang eines Datenfeldes, wobei die Länge des Datenfeldes berücksichtigt werden muss. In einer Displayanzeige können bis zu fünf getrennte Datenfelder eingegeben werden. Die *n.* Tilde (~) bezeichnet die *n.* Funktion.

Eine Displayanzeige kann über das Tastenfeld an der Bedienfront oder bequemer über die EnerVista UR Setup-Benutzeroberfläche eingegeben werden. Die folgende Anleitung zeigt, wie die Textzeichen mit dem Tastenfeld an der Bedienfront in die obere und untere Zeile eingegeben werden:

1. Wählen Sie die Zeile aus, die bearbeitet werden soll.
2. Drücken Sie die Dezimaltaste, um in den Textbearbeitungsmodus zu wechseln.
3. Drücken Sie eine VALUE-Taste, um durch die Zeichen zu scrollen. Ein Leerzeichen wird wie ein Buchstabe ausgewählt.
4. Drücken Sie die Dezimaltaste, um den Cursor zur nächsten Position zu bewegen.
5. Wiederholen Sie Schritt 3 und geben Sie weitere Zeichen ein, bis der gewünschte Text angezeigt wird.
6. Mit der Taste HELP können jederzeit kontextbezogene Hilfeinformationen abgerufen werden.
7. Drücken Sie die Taste ENTER, um die neuen Einstellungen zu speichern.

Zur Eingabe eines numerischen Wertes für eines der fünf Funktionen (die *Dezimalform* der ausgewählten Modbus-Adresse) über das Tastenfeld an der Bedienfront verwenden Sie Ziffernblock. Weisen Sie allen Funktionen, die nicht verwendet werden, den Wert „0“ zu. Drücken Sie in einer ausgewählten Systemanzeige die Taste HELP (Einstellung, Istwert oder Befehl), die eine Modbus-Adresse hat, um die *Hexadezimalform* der Modbus-Adresse anzuzeigen. Konvertieren Sie diese dann vor der Eingabe manuell in die Dezimalform (EnerVista UR Setup erleichtert diese Konvertierung erheblich).

Mit der Taste MENU erreichen Sie das Menü der Displayanzeigen und können den benutzerdefinierten Inhalt anzeigen. Die aktuellen Displayanzeigen werden nacheinander angezeigt. Alle vier Sekunden wird gewechselt. Wenn eine Anzeige aus der Liste der Displayanzeigen entfernt werden soll, drücken Sie während der Anzeige die Taste ENTER und wählen die Option „Ja“. Drücken Sie erneut die Taste MENU, um das Menü der Displayanzeigen zu verlassen.

Unten ist ein Beispiel für die Einrichtung einer Displayanzeigen mit dem entsprechenden Ergebnis zu sehen:

■ PARAMETRIERBARE ■ DISPLAYANZEIGE 1	◀▶	ANZ 1 OBERE ZEILE: Strom X ~ A	Benutzerdefinierter Text mit dem ersten Tildezeichen
MELDUNG	▲▼	ANZ 1 UNTERE ZEILE: Strom Y ~ A	Benutzerdefinierter Text mit dem zweiten Tildezeichen
MELDUNG	▲▼	ANZ 1 ELEM 1: 6016	Dezimalform der vom Benutzer ausgewählten Modbus-Registeradresse, entsprechend dem ersten Tildezeichen
MELDUNG	▲▼	ANZ 1 ELEM 2: 6357	Dezimalform der vom Benutzer ausgewählten Modbus-Registeradresse, entsprechend dem zweiten Tildezeichen
MELDUNG	▲▼	ANZ 1 ELEM 3: 0	Diese Funktion wird nicht verwendet. Es gibt kein entsprechendes Tildezeichen in der oberen oder unteren Zeile.
MELDUNG	▲▼	ANZ 1 ELEM 4: 0	Diese Funktion wird nicht verwendet. Es gibt kein entsprechendes Tildezeichen in der oberen oder unteren Zeile.
MELDUNG	▲	ANZ 1 ELEM 5: 0	Diese Funktion wird nicht verwendet. Es gibt kein entsprechendes Tildezeichen in der oberen oder unteren Zeile.
DISPLAYANZEIGEN	→	Strom X 0.850 Strom Y 0.327 A	Der resultierende Anzeigeinhalt

HINWEIS

Wenn die Parameter für die Funktionen in der oberen und unteren Zeile dieselben Einheiten haben, wird die Einheit nur in der unteren Zeile angezeigt. Die Einheiten werden nur in beiden Zeilen angezeigt, wenn für die Funktionen in der oberen und der unteren Zeile unterschiedliche Einheiten gelten.

5.2.16 DIREKTEINGÄNGE/-AUSGÄNGE

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELL ⇨ PRODUKTEINR ⇨⇩ DIREKT-E/A

■ DIREKT-E/A ■	◀▶	DIREKTAUSGANG GERÄTE-ID: 1	*Bereich: 1 bis 16*
MELDUNG	▲▼	DIREKT E/A CH1 RING- KONFIGURATION: Ja	*Bereich: Ja, Nein*
MELDUNG	▲▼	DIREKT E/A CH2 RING- KONFIGURATION: Ja	*Bereich: Ja, Nein*
MELDUNG	▲▼	DIREKT-E/A DATENRATE: 64 kbit/s	*Bereich: 64 kb/s, 128 kb/s*
MELDUNG	▲▼	DIREKT-E/A KANAL- ÜBERSCHNEID: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	■ CRC-ALARM CH1 ■	Siehe Seite 5-98.
MELDUNG	▲▼	■ CRC-ALARM CH2 ■	Siehe Seite 5-98.
MELDUNG	▲▼	■ NICHT RÜCKG ■ MELDG ALARM CH1	Siehe Seite 5-99.
MELDUNG	▲	■ NICHT RÜCKG ■ MELDG ALARM CH2	Siehe Seite 5-99.

Direkteingänge und -ausgänge dienen dem Austausch von Statusdaten (Eingänge und Ausgänge) zwischen Geräten der UR-Serie, die direkt über Digitalkommunikationskarten des Typs 7 verbunden sind. Das Verfahren entspricht weitgehend IEC 61850 GSSE, allerdings läuft die Kommunikation über ein isoliertes Netzwerk ohne Switching-Funktionen und ist auf Geschwindigkeit optimiert. Auf Typ-7-Karten, die zwei Kanäle unterstützen, werden Direktausgangsmeldungen von beiden Kanälen gleichzeitig gesendet. Damit lassen sich Direktausgangsmeldungen in einer Ringkonfiguration effektiv in beide Richtungen senden. Auf Typ-7-Karten, die einen Kanal unterstützen, werden Direktausgangsmeldungen nur in eine Richtung gesendet. Falls festgestellt wird, dass eine Meldung nicht beim Empfänger angekommen ist, wird die betreffende Meldung erneut gesendet (weitergeleitet).

Das Zeitsteuerungsschema (Timing) für Direktausgangsmeldungen entspricht weitgehend dem von GSSE Meldungen. Mindestens alle 1000 ms werden Integritätsmeldungen (ohne Statusänderungen) gesendet. Meldungen mit Statusänderungen werden innerhalb des Hauptdurchgangs gesendet, bei dem die Eingänge abgefragt und die Ausgänge gesetzt werden, sofern die Bandbreite des Kommunikationskanals nicht überschritten wurde. Von den folgenden FlexLogic-Operanden werden zwei Selbsttests durchgeführt und signalisiert:

1. DIREKTGERÄT RING OFFEN (Unterbrechung der Direktgeräte-Ringkommunikation). Dieser FlexLogic-Operand signalisiert, dass Direktausgangsmeldungen, die von Geräten der UR-Serie gesendet wurden, nicht wieder vom Gerät empfangen wurden.
2. GERÄT 1 DIREKT AUS bis GERÄT 16 DIREKT AUS (Direktgerät offline). Diese FlexLogic-Operanden signalisieren, dass Direktausgangsmeldungen von mindestens einem Direktgerät nicht empfangen wurden.

Direkteingangs- und ausgangseinstellungen entsprechen weitgehend den Einstellungen für entfernte Eingänge und Ausgänge. Das Äquivalent der Namenszeichenfolgen für Direkteingänge und -ausgänge an externen Geräten ist die **DIREKTAUSGANG-GERÄTE-ID**. Die Einstellung **DIREKTAUSGANG GERÄT-ID** bezeichnet das Gerät in allen Direktausgangsmeldungen. Allen IEDs der UR-Serie in einem Ring müssen eindeutige Nummern zugewiesen werden. Die IED-ID dient zur Identifizierung des Absenders der Direkteingangs- und -ausgangsmeldung.

Wenn das Direkteingangs- und -ausgangsschema als Ring konfiguriert ist (**DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION** oder **DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION** auf „Ja“), sollten alle Direktausgangsmeldungen wieder empfangen werden. Falls nicht, wird der Selbsttest ausgelöst, der prüft, ob der Direkteingangs-/ausgangsring unterbrochen ist. Der Selbsttestfehler wird vom FlexLogic-Operanden DIREKTGERÄTE RING OFFEN gemeldet.

Wählen Sie den Wert von **DIREKT-E/A DATENRATE** entsprechend der Datenkapazität des Kommunikationskanals aus. Für alle IEDs, die über Direkteingänge und -ausgänge kommunizieren, muss dieselbe Datenrate eingestellt sein. IEDs der UR-Serie, die mit Zweikanal-Kommunikationskarten ausgestattet sind, ordnen beiden Kanälen dieselbe Datenrate zu. Die Übertragungszeit für Direkteingangs- und -ausgangsmeldungen beträgt etwa 20 % der Zykluszeit bei 128 kbit/s und 40 % der Zykluszeit bei 64 kbit/s, jeweils pro Bridge.

Tabelle 5–11: DATENRATEN FÜR DIREKTEINGÄNGE UND -AUSGÄNGE

MODUL	KANAL	UNTERSTÜTZTE DATENRATEN
74	Kanal 1	64 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s
7L	Kanal 1	64 kbit/s, 128 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s, 128 kbit/s
7M	Kanal 1	64 kbit/s, 128 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s, 128 kbit/s
7P	Kanal 1	64 kbit/s, 128 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s, 128 kbit/s
7T	Kanal 1	64 kbit/s, 128 kbit/s
7W	Kanal 1	64 kbit/s, 128 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s, 128 kbit/s
7V	Kanal 1	64 kbit/s, 128 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s, 128 kbit/s
2A	Kanal 1	64 kbit/s
2B	Kanal 1	64 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s
2G	Kanal 1	128 kbit/s
2H	Kanal 1	128 kbit/s
2I	Kanal 1	64 kbit/s, 128 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s, 128 kbit/s
2J	Kanal 1	64 kbit/s, 128 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s, 128 kbit/s
76	Kanal 1	64 kbit/s
77	Kanal 1	64 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s
75	Kanal 1	64 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s
7E	Kanal 1	64 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s
7F	Kanal 1	64 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s
7G	Kanal 1	64 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s
7Q	Kanal 1	64 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s
7R	Kanal 1	64 kbit/s
7S	Kanal 1	64 kbit/s
	Kanal 2	64 kbit/s

HINWEIS

Die G.703-Module sind fest auf 64 kbit/s eingestellt. Die Einstellung **DIREKT-E/A DATENRATE** gilt nicht für diese Module.

Die Einstellung **DIREKT-E/A KANALKREUZUNG** gilt für M60-Geräte mit Zweikanal-Kommunikationskarten und ermöglicht die Querübertragung von Meldungen von Kanal 1 auf Kanal 2. Damit befinden sich alle IEDs der UR-Serie in einem einzigen Direkteingangs- und -ausgangsnetzwerk – unabhängig vom physischen Medium der beiden Kommunikationskanäle.

Die folgenden Anwendungsbeispiele illustrieren die Grundprinzipien der Konfiguration von Direkteingängen und -ausgängen. Der Abschnitt *Eingänge und Ausgänge* in diesem Kapitel enthält Informationen zur Konfiguration von FlexLogic-Operanden (Flags, Bits), die ausgetauscht werden müssen.

BEISPIEL 1: ERWEITERUNG DER ANZAHL DER EIN- UND AUSGÄNGE EINES GERÄTES DER UR-SERIE

Eine bestimmte Anwendung verlangt zusätzliche Programmierzeilen für die Logik bzw. Digitaleingänge oder Ausgangskontakte, die die Kapazität eines einzelnen Gehäuses der UR-Series übersteigen. Das Problem kann durch Hinzufügen einer weiteren IED der UR-Serie, gelöst werden, zum Beispiel mit dem C30. Dadurch werden die zusätzlichen Anforderungen an Ein- und Ausgänge sowie an die programmierbare Logik erfüllt. Die zwei IEDs werden, wie in der Abbildung unten dargestellt, über Einzelkanal-Digitalkommunikationskarten verbunden.

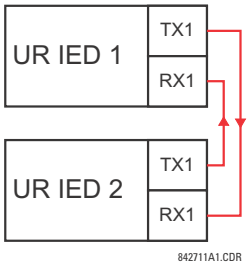


Abbildung 5–18: EINGANGS- UND AUSGANGSERWEITERUNG ÜBER DIREKTEINGÄNGE UND -AUSGÄNGE

In der obigen Anwendung sollten die folgenden Einstellungen verwendet werden. UR-Serie IED 1:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „1“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT-E/A DATENRATE: „128 kbit/s“

UR-Serie IED 2:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „2“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT-E/A DATENRATE: „128 kbit/s“

Die Meldungsübermittlungszeit beträgt ca. 20 % eines Netzzyklus in beide Richtungen (bei 128 kbit/s), d. h. von Gerät 1 zu Gerät 2 und von Gerät 2 zu Gerät 1. Für diese Back-to-Back-Verbindung können verschiedene Kommunikationskarten ausgewählt werden (Beispiel: Glasfaser, G.703 oder RS422).

BEISPIEL 2: SAMMELSCHIENENSCHUTZ DURCH RÜCKWÄRTIGE VERRIEGELUNG

Ein einfacher Sammelschienenschutz ist die rückwärtige Verriegelung und kann durch Senden eines Blockiersignals von nachgeschalteten Geräten, zum Beispiel 2, 3 und 4, an das vorgeschaltete Gerät eingerichtet werden, das eine einzige Zuleitung der Sammelschiene überwacht, wie in der Abbildung unten dargestellt.

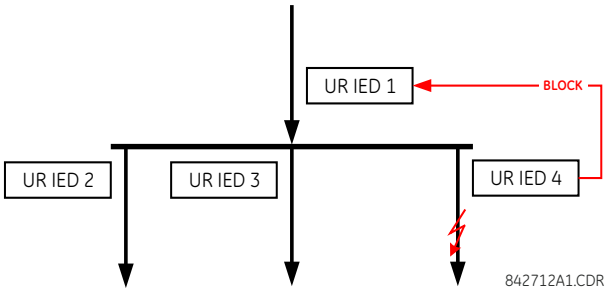


Abbildung 5–19: BEISPIELSCHEMA FÜR EINEN SAMMELSCHIENENSCHUTZ DURCH RÜCKWÄRTIGE VERRIEGELUNG

Zur Erhöhung der Zuverlässigkeit wird für diese Anwendung eine Doppelringkonfiguration (siehe unten) empfohlen.

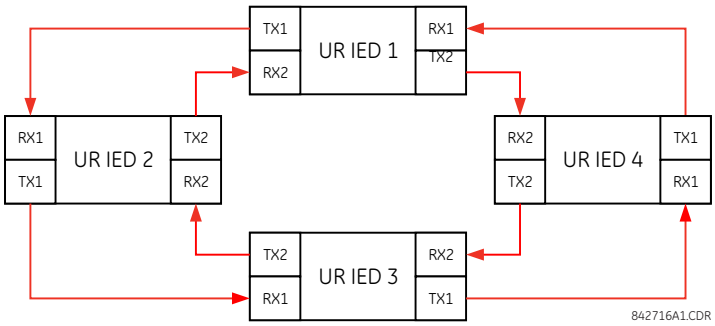


Abbildung 5–20: SCHEMA FÜR EINEN SAMMELSCHIENENSCHUTZ DURCH RÜCKWÄRTIGE VERRIEGELUNG ÜBER DIREKTEINGÄNGE/-AUSGÄNGE

In der obigen Anwendung sollten die folgenden Einstellungen verwendet werden. UR-Serie IED 1:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „1“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION: „Ja“

UR-Serie IED 2:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „2“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION: „Ja“

UR-Serie IED 3:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „3“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION: „Ja“

UR-Serie IED 4:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „4“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION: „Ja“

Die Übertragungszeit für Meldungen beträgt etwa 20 % der Zykluszeit (bei 128 kbit/s), multipliziert mit der Anzahl der „Brücken“ zwischen Herkunft und Ziel. Die Doppelringkonfiguration reduziert den maximalen Kommunikationsabstand um den Faktor Zwei.

In dieser Konfiguration werden die folgenden Übertragungszeiten erwartet (bei 128 kbit/s), wenn beide Ringe intakt sind:

IED 1 bis IED 2: 20 % der Zykluszeit;
IED 1 bis IED 3: 40 % der Zykluszeit;
IED 1 bis IED 4: 20 % der Zykluszeit;
IED 2 bis IED 3: 20 % der Zykluszeit;
IED 2 bis IED 4: 40 % der Zykluszeit;
IED 3 bis IED 4: 20 % der Zykluszeit.

Wenn ein Ring unterbrochen ist (z. B. TX2-RX2), ergeben sich folgende Übertragungszeiten:

IED 1 bis IED 2: 20 % der Zykluszeit;
IED 1 bis IED 3: 40 % der Zykluszeit;
IED 1 bis IED 4: 60 % der Zykluszeit;
IED 2 bis IED 3: 20 % der Zykluszeit;
IED 2 bis IED 4: 40 % der Zykluszeit;
IED 3 bis IED 4: 20 % der Zykluszeit.

Zum Abfangen des Worst-Case-Szenarios (40 % der Zykluszeit) kann ein Koordinations-Timer für dieses Schema zum Sammelschienenschutz ausgewählt werden. Sobald ein unterbrochener Ring erkannt wird, sollte die Koordinierungszeit auf 60 % der Zykluszeit erhöht werden. Die Applikation muss verschiedene Probleme berücksichtigen, etwa den Ausfall beider Kommunikationsringe, Störungen oder Ausfälle an einem der Geräte usw. Hierzu würden die Selbstüberwachungs-Flags der Direkteingänge und -ausgänge verwendet.

BEISPIEL 3: SIGNALVERGLEICH

Betrachten Sie den unten dargestellten drei Enden Leitungsschutz:

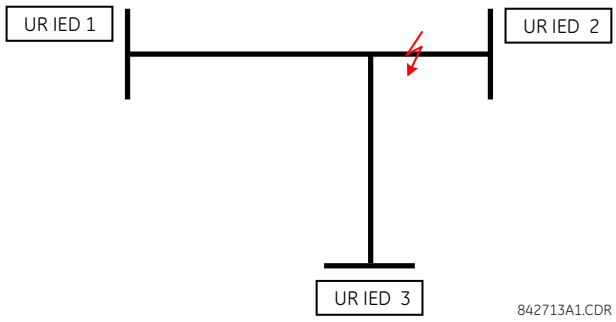


Abbildung 5–21: ANWENDUNG FÜR ABZWEIGLEITUNGEN

Ein freigabebasierter Signalvergleich kann wie unten dargestellt in einer Doppelringkonfiguration implementiert werden (IED 1 und 2 bilden einen ersten Ring, IED 2 und 3 bilden einen zweiten Ring):

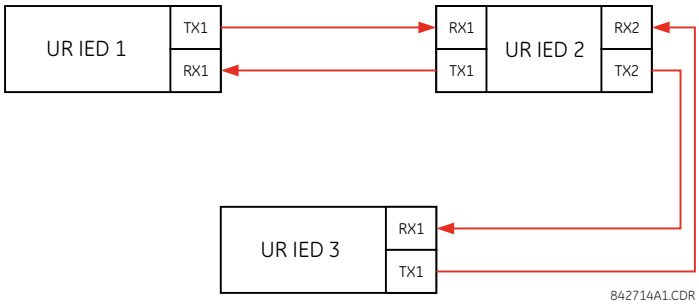


Abbildung 5–22: EINZELKANALKONFIGURATION MIT OFFENER SCHLEIFE

In der obigen Anwendung sollten die folgenden Einstellungen zugewiesen werden. UR-Serie IED 1:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „1“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION: „Ja“

UR-Serie IED 2:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „2“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION: „Ja“

UR-Serie IED 3:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „3“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION: „Ja“

In dieser Konfiguration werden die folgenden Übertragungszeiten erwartet (bei 128 kbit/s):

IED 1 bis IED 2: 20 % der Zykluszeit;
IED 1 bis IED 3: 50 % der Zykluszeit;
IED 2 bis IED 3: 20 % der Zykluszeit.

In der oben dargestellten Anordnung kommunizieren IED 1 und 3 nicht direkt. IED 2 muss für die Weiterleitung der Meldungen konfiguriert werden, wie im Abschnitt *Eingänge und Ausgänge* erläutert. Ein blockierender Signalvergleich sollte mit erhöhter Zuverlässigkeit und idealerweise mit kürzeren Meldungsübertragungszeiten implementiert werden. Dies lässt sich mit einer Doppelringkonfiguration erreichen, wie hier dargestellt.

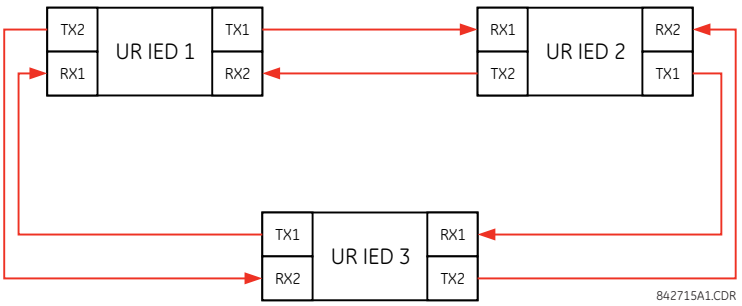


Abbildung 5–23: DOPPELKANALKONFIGURATION MIT GESCHLOSSENER SCHLEIFE (DOPPELRING)

In der obigen Anwendung sollten die folgenden Einstellungen zugewiesen werden. UR-Serie IED 1:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „1“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION: „Ja“

UR-Serie IED 2:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „2“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION: „Ja“

UR-Serie IED 3:

DIREKTAUSGÄNGE GERÄT-ID: „3“
DIREKT E/A CH1 RINGKONFIGURATION: „Ja“
DIREKT E/A CH2 RINGKONFIGURATION: „Ja“

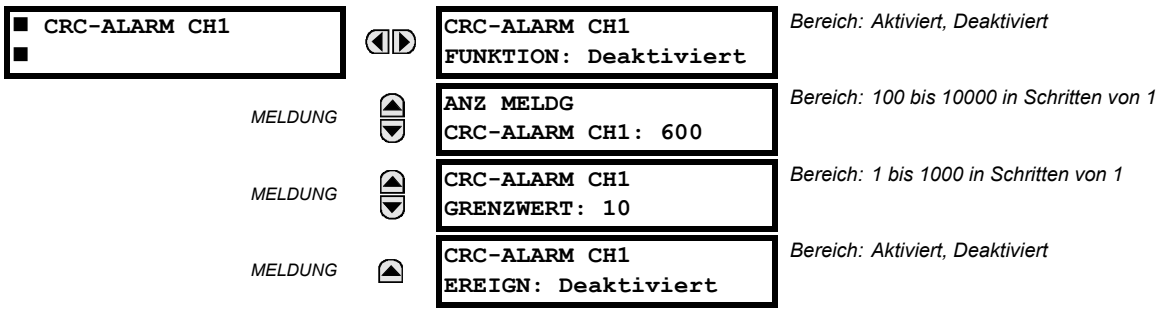
In dieser Konfiguration werden die folgenden Übertragungszeiten erwartet (bei 128 kbit/s), wenn beide Ringe intakt sind:

IED 1 bis IED 2: 20 % der Zykluszeit;
IED 1 bis IED 3: 20 % der Zykluszeit;
IED 2 bis IED 3: 20 % der Zykluszeit.

Die beiden Kommunikationskonfigurationen können auf freigebende und blockierende Schemas angewendet werden. Bei der Auswahl der erforderlichen Architektur sind Geschwindigkeit, Zuverlässigkeit und Kosten zu berücksichtigen.

b) CRC-ALARM CH1(2)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ DIREKT-E/A ⇨⇩ CRC-ALARM CH1(2)



Das M60 prüft die Integrität der ankommenden Direkteingangs- und Direktausgangsmeldungen mit einer 32-bit-CRC. Die CRC-Alarmfunktion eignet sich für die Überwachung des Rauschsignalpegels auf dem Übertragungsmedium. Hierzu wird die Anzahl der Meldungen ermittelt, bei denen die CRC einen Fehler ergab. Die Überwachungsfunktion zählt alle ankommenden Meldungen, einschließlich der Meldungen, bei denen die CRC-Prüfung fehlgeschlagen ist. Ein separater Zähler addiert alle Meldungen, bei denen die CRC-Prüfung fehlgeschlagen ist. Wenn dieser Zähler für fehlgeschlagene CRC-Prüfungen den Stand erreicht, der vom Benutzer mit der Einstellung **CRC-ALARM CH1 GRENZWERT** festgelegt wurde und dieser Grenzwert bei Überprüfung der mit **ANZ MELDG CRC-ALARM CH1** festgelegten Meldungsanzahl erreicht wurde, wird der FlexLogic-Operand DIR IO CH1 CRC-ALARM gesetzt.

Wenn die Gesamtzahl der Meldungen das mit der Einstellung **ANZ MELDG CRC-ALARM CH1** festgelegte benutzerdefinierte Maximum erreicht, werden beide Zähler zurückgesetzt und der Überwachungsvorgang neu gestartet.

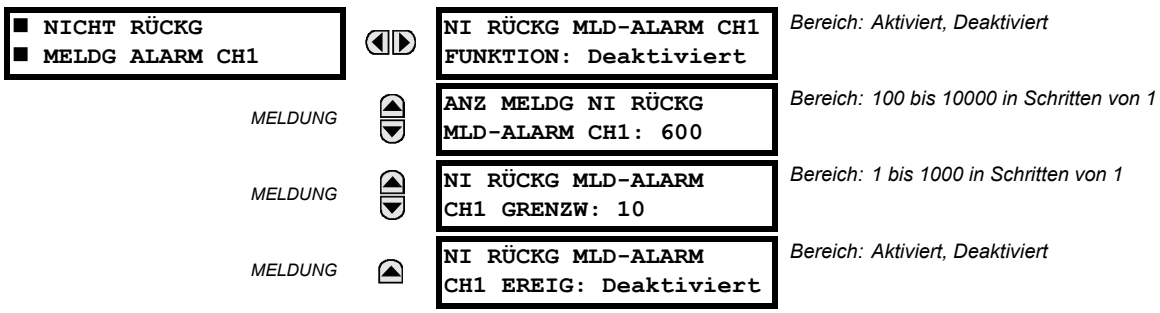
Der Operand muss so konfiguriert werden, dass ein Ausgangskontakt, eine parametrierbare LED oder ein ausgewählter kommunikationsabhängiger Ausgang angesteuert wird. Verriegelungsbedingungen (Latching) und Quitierungsbedingungen müssen ggf. entsprechend programmiert werden.

Die CRC-Alarmfunktion ist kanalbezogen verfügbar. Die Gesamtzahl der Direkteingangs- und Direktausgangsmeldungen, bei denen die CRC-Prüfung fehlgeschlagen ist, steht als Istwert unter **ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ DIREKTEINGÄNGE ⇨⇩ CRC FEHLERANZ CH1** zur Verfügung.

- *Meldungsanzahl und Länge des Überwachungsfensters:* Das Schutzgerät sendet zur Überwachung der Kommunikationsintegrität 1 Meldung pro Sekunde (mit 64 kbit/s) oder 2 Meldungen pro Sekunde (128 kbit/s), selbst wenn an den Direktausgängen keine Änderung stattfindet. Beispielsweise entspricht die Einstellung von **ANZ MELDG CRC-ALARM CH1** auf „10000“ einem Zeitfenster von ca. 160 Minuten bei 64 kbit/s und 80 Minuten bei 128 kbit/s. Wenn die Meldungen infolge der Aktivität an den Direktausgängen schneller gesendet werden, verkürzt sich das Zeitintervall der Überwachung. Dies muss berücksichtigt werden, wenn der Wert von **ANZ MELDG CRC-ALARM CH1** festgelegt wird. Wenn beispielsweise ein maximales Überwachungszeitintervall von 10 Minuten bei 64 kbit/s gefordert wird, muss **CRC ANZ MELDG CRC-ALARM CH1** auf $10 \times 60 \times 1 = 600$ gesetzt werden.
- *Zusammenhang zwischen CRC-Fehlern und Bitfehlerrate (Bit Error Rate, BER):* Die CRC-Prüfung kann fehlschlagen, wenn ein oder mehrere Bits in einem Paket falsch gesetzt sind. Allerdings besteht kein exakter Zusammenhang zwischen der CRC-Fehlerrate und der Bitfehlerrate. Unter bestimmten Annahmen ist eine näherungsweise Abschätzung möglich. Ein Direkteingangs- und -ausgangspaket mit 20 Byte generiert ein Volumen von 160 Bit an gesendeten und empfangenen Daten. Deshalb entsprechen 64 Pakete 10.000 Bit. Eine BER von 10^{-4} entspricht 1 Bitfehler pro 10.000 gesendeten oder empfangenen Bits. Unter der Annahme des bestmöglichen Falls von nur 1 Bitfehler in einen fehlerhaften Paket entspricht 1 fehlerhaftes Paket pro 63 empfangenen Paketen einer BER von 10^{-4}.

c) NICHT ZURÜCKGESENDETE MELDUNGEN CH1(2)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ DIREKT-E/A ⇨⇩ NICHT RÜCKG MELDG ALARM CH1 (2)



Das M60 prüft die Integrität des Direkteingangs- und Direktausgangskommunikationsrings durch Zählung der nicht zurückgesendeten Meldungen. In der Ringkonfiguration sollten alle Meldungen, die von einem bestimmten Gerät gesendet werden, innerhalb eines vordefinierten Zeitraums wieder zurückgesendet werden. Die Alarmfunktion für nicht zurückgesendete Meldungen ist zur Überwachung der Unversehrtheit des Kommunikationsrings vorgesehen. Hierzu wird der Anteil der nicht zurückgesendeten Meldungen ermittelt. Diese Funktion zählt zunächst alle abgehenden Meldungen. Ein separater Zähler addiert die Meldungen, die nicht zurückgesendet wurden. Wenn dieser Zähler für nicht zurückgesendete Meldungen den Stand erreicht, der vom Benutzer mit der Einstellung **NI RÜCKG MLD-ALARM CH1 GRENZW** festgelegt wurde und dieser Grenzwert bei Überprüfung der mit **ANZ MELDG NI RÜCKG MLD-ALARM CH1** festgelegten Meldungsanzahl erreicht wurde, wird der FlexLogic-Operand DIR IO CH1 N RÜCKS A gesetzt.

Wenn die Gesamtzahl der Meldungen das mit der Einstellung **ANZ MELDG NI RÜCKG MLD-ALARM CH1** festgelegte benutzerdefinierte Maximum erreicht, werden beide Zähler zurückgesetzt und der Überwachungsvorgang neu gestartet.

Der Operand muss so konfiguriert werden, dass ein Ausgangskontakt, eine parametrierbare LED oder ein ausgewählter kommunikationsabhängiger Ausgang angesteuert wird. Verriegelungsbedingungen (Latching) und Quittierungsbedingungen müssen ggf. entsprechend programmiert werden.

Die Alarmfunktion für nicht zurückgesendete Meldungen ist kanalbezogen verfügbar und nur in Ringkonfiguration aktiv. Die Gesamtzahl der nicht zurückgesendeten Eingangs- und Ausgangsmeldungen steht als Istwert unter **ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ DIREKTEINGÄNGE ⇨⇩ ANZ NICHT RÜCKGES MLDG CH1** zur Verfügung.

5.2.17 SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNG

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ SCHUTZSIGN-ÜBER

■ SCHUTZSIGN-ÜBER ■		SCHUTZS-ÜBERTR-FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	ANZAHL DER TERMINALS: 2	*Bereich: 2, 3*
	MELDUNG	ANZAHL DER KOMM-KANÄLE: 1	*Bereich: 1, 2*
	MELDUNG	LOKALE GERÄT-ID-NUMMER: 0	*Bereich: 0 bis 255 in Schritten von 1*
	MELDUNG	TERMINAL 1 GERÄT-ID-NUMMER: 0	*Bereich: 0 bis 255 in Schritten von 1*
	MELDUNG	TERMINAL 2 GERÄT-ID-NUMMER: 0	*Bereich: 0 bis 255 in Schritten von 1*

Die digitale Schutzsignalübertragung dient zum sicheren, schnellen, zuverlässigen und deterministischen Austausch von Schutzbefehlen zwischen zwei oder drei Geräte. Mögliche Anwendungen sind permissive oder blockierende Schutzschemata und die unmittelbare Freigabe von Signalen (Direct Transfer Trip, DTT). Die Schutzsignalübertragung kann über beliebige Analog- und Digitalkanäle und verschiedenste Kommunikationsmedien erfolgen, z. B. über direkte Glasfaserverbindungen, Kupferleitungen, optische Netzwerke und Mikrowellenfunkverbindungen. Eine Kombination von Kommunikationsmedien ist ebenfalls möglich.

Sobald die Schutzsignalübertragung aktiviert ist und die zugehörigen Ein- und Ausgänge konfiguriert sind, werden die Datenpakete kontinuierlich im Takt von 1/4 Zyklus (3/8 Zyklus bei C37.94-Modulen) im Peer-to-Peer-Modus übertragen. Die Sicherheit der Kommunikationskanal-Daten wird mit zyklischer Redundanzprüfung (CRC-32) des Datenpakets erreicht.

HINWEIS

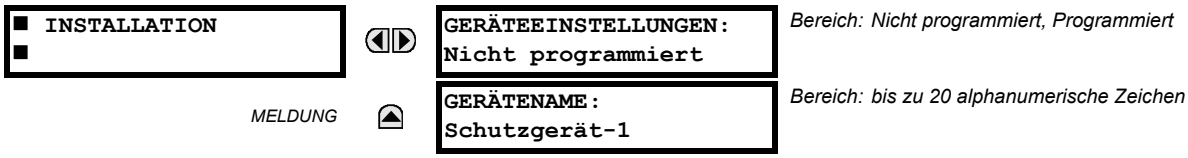
Eingänge/Ausgänge der Schutzsignalübertragung und Direkteingänge/-Ausgangskontakte schließen sich gegenseitig aus und können somit nicht gleichzeitig verwendet werden. Sobald Eingänge und Ausgänge der Schutzsignalübertragung aktiviert sind, werden Direkteingänge und -Ausgangskontakte gesperrt und *umgekehrt*.

- **ANZAHL DER TERMINALS:** Mit dieser Einstellung wird festgelegt, ob das Schutzsignalübertragungssystem zwischen zwei oder drei Peers arbeitet.
- **ANZAHL DER KANÄLE:** Die Anzahl der verwendeten Kanäle. Wenn **ANZAHL TERMINALS** auf „3“ gesetzt ist (dreipoliges System), setzen Sie **ANZAHL DER KANÄLE** auf „2“. Bei einem zweipoligen System kann die **ANZAHL DER KANÄLE** auf „1“ oder „2“ gesetzt werden (redundante Kanäle).
- **LOKALE GERÄT-ID-NUMMER**, **TERMINAL 1 GERÄT-ID-NUMMER** und **TERMINAL 2 GERÄT-ID-NUMMER:** In Installationen, in denen Multiplexer oder Modems verwendet werden, sollte möglichst sichergestellt sein, dass die Daten, die von den Schutzgeräten einer bestimmten Leitung verwendet werden, von den richtigen Geräten stammen. Die Schutzsignalübertragungsfunktion führt eine entsprechende Überprüfung durch. Hierzu wird die vom sendenden Gerät erhaltene Meldungs-ID mit der programmierten ID im empfangenden Gerät verglichen. Diese Prüfung dient außerdem zum Sperren von Eingängen, wenn diese versehentlich in den Loopback-Modus geschaltet wurden, oder wenn die Prüfung der ID auf einem Empfangskanal ergibt, dass die Daten vom falschen Gerät stammen. Wenn während des normalen Betriebs eine falsche ID auf einem Kanal gefunden wird, wird der FlexLogic-Operand SCH-SÜB CH1 ID-FHL oder SCH-SÜB CH2 ID-FHL gesetzt und damit das gleichnamige Ereignis ausgelöst. Die Schutzsignalüber-

tragungseingänge werden gesperrt. Für Inbetriebnahmezwecke wird das Ergebnis der Kanalidentifikation außerdem als Istwert **STATUS ⇨⇩ KANALTESTS ⇨⇩ GÜLTIGK. DER KANALKONFIGURATION** angezeigt. Der Standardwert „0“ für **LOKALE GERÄT-ID-NUMMER** bedeutet, dass die Geräte-ID nicht geprüft werden soll. In zweipoligen Zweikanalsystemen wird auf beiden Kanälen dieselbe **LOKALE GERÄT-ID-NUMMER** übertragen. Auf der empfangenden Seite muss daher nur **TERMINAL 1 GERÄT-ID-NUMMER** programmiert werden.

5.2.18 INSTALLATION

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ INSTALLATION



Zur Verhinderung der Inbetriebnahme eines Schutzgerätes ohne eingegebene Einstellparameter sperrt das Gerät die Ansteuerung aller Ausgangskontakts, bis **GERÄTEEINSTELLG** auf „Programmiert“ gesetzt ist. Werkseitig ist diese Einstellung auf „Nicht Programmiert“ gesetzt. Bis das Schutzgerät in den Status „Programmiert“ versetzt ist, wird die Selbsttestfehlermeldung **EINHEIT NICHT PROG.** angezeigt.

Mit der Einstellung **GERÄTENAME** kann ein Schutzgerät eindeutig bezeichnet werden. Dieser Name wird in generierten Berichten angezeigt.

5.3.1 KONFIGURATION VON ENTFERNTEN RESSOURCEN

Wenn das M60 mit einem Prozesskartenmodul als Teil des HardFiber-Systems bestellt wird, steht in der Software EnerVista UR Setup eine neue Menüstruktur **Fernressourcen** zur Verfügung, mit der das HardFiber-System konfiguriert werden kann.

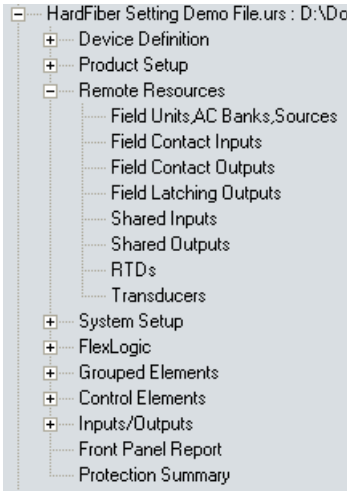


Abbildung 5–24: KONFIGURATIONSMENÜ „FERNRESSOURCEN“

Die Einstellungen für Fernressourcen dienen dazu, ein M60, das mit einem Prozessbusmodul ausgestattet ist, für HardFiber-*Bricks* zu konfigurieren. Die Konfiguration von Fernressourcen ist nur über die Software EnerVista UR Setup verfügbar, nicht über die Bedienfront des M60. Ein Brick bietet acht AC-Messungen sowie Digitaleingänge, DC-Analogeingänge und Ausgangskontakte als entfernte Schnittstelle zu Feldkomponenten wie Leistungsschaltern und Transformatoren. Das M60 mit einem Prozessbusmodul hat Zugriff auf den gesamten Funktionsumfang von bis zu acht Bricks. Einstellungen für Fernressourcen konfigurieren die Punkt-zu-Punkt-Verbindung zwischen bestimmten faseroptischen Schnittstellen auf der M60-Prozesskarte und einem bestimmten Brick. Das Gerät ist dann für die Messung bestimmter Ströme, Spannungen und Digitaleingänge von diesen Bricks sowie zur Steuerung bestimmter Ausgänge konfiguriert.

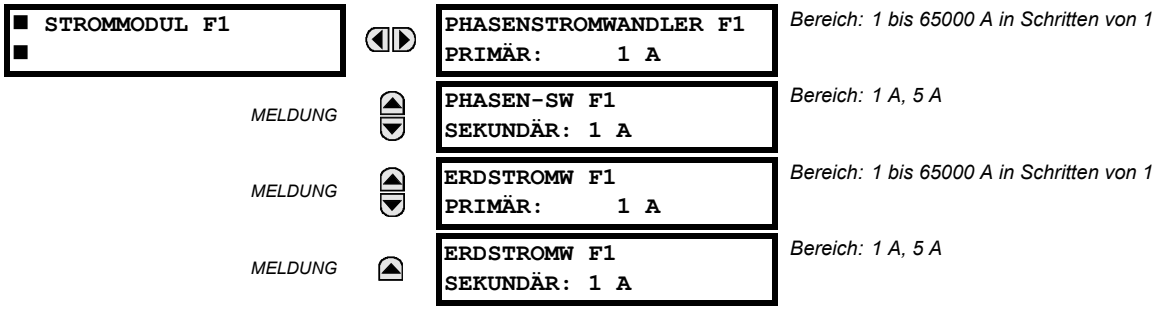
Die Konfiguration von Fernressourcen ist ein einfacher Vorgang und verläuft in den folgenden Schritten.

- *Konfiguration der Feldeinheiten*. Dabei wird die Punkt-zu-Punkt-Verbindung zwischen einer bestimmten Schnittstelle auf dem Gerät-Prozessbusmodul und einem bestimmten digitalen Kern an einem bestimmten digitalen Kern hergestellt. Dies ist ein notwendiger erster Schritt bei der Konfiguration eines Prozessbus-Gerätes.
- *Konfiguration der AC-Module*. Hier werden die primären und sekundären Größen sowie die Verbindungen für Ströme und Spannungen festgelegt. Bei der Konfiguration der AC-Module besteht außerdem die Möglichkeit, redundante Messungen für Ströme und Spannungen vorzusehen. In Verbindung mit dem Prozessbus ergibt sich daraus eine deutlich verbesserte Zuverlässigkeit.
- *Konfiguration der Signalquellen*. Diese Funktionalität des M60 hat sich nur dahingehend geändert, dass die Ströme und Spannungen verwendet werden müssen, die bei der AC-Modulkonfiguration im Menü für Fernressourcen festgelegt wurden.
- *Konfiguration von Felddigitaleingänge, Feldausgangskontakten, Temperatursensoren und Messumformern entsprechend der Funktionalität der Anwendung*. Diese Eingänge und Ausgänge bilden die physische Schnittstelle zu den Leistungsschaltern, Transformatoren und anderen Komponenten. Diese ersetzen die konventionellen Digitaleingänge und -Ausgangskontakte am Gerät, sodass die Kupferverdrahtung nahezu eliminiert wird.
- *Konfiguration von gemeinsamen Eingängen und Ausgängen entsprechend der Funktionalität der Anwendung*. Gemeinsam genutzte Eingänge und Ausgänge sind getrennte binäre Kanäle, die die Signalübertragung zur Schutzqualität zwischen den Geräten über einen Brick mit hoher Geschwindigkeit ermöglichen.

Weitere Informationen zur Konfiguration eines Gerätes mit einem Prozessbusmodul finden Sie in der GE Publikationsnummer GEK-113658: HardFiber Process Bus System Instruction Manual (Handbuch zum HardFiber-Prozessbussystem).

a) STROMMODULE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨ AC-EINGANG ⇨ STROMMODUL F1(M5)(U5)



HINWEIS

Da die Energieparameter akkumuliert sind, sollten diese Werte aufgezeichnet und dann sofort zurückgesetzt werden, bevor die Charakteristiken des Stromwandlers geändert werden.

Vier Module von Phasen- und Erdstromwandlern können konfiguriert werden, wobei die Strommodule nach folgendem Schema bezeichnet werden (*X* ist der Kennbuchstabe der Modulsteckplatzposition):

Xa, wobei ***X*** = {**F**, **M**} und ***a*** = {**1**, **5**}.

Der Abschnitt *Funktionsprinzip der Messwandelquelle* am Anfang dieses Kapitels enthält weitere Details.

Diese Einstellungen sind sehr wichtig für alle Funktionen, deren Einstellungen von Stommessungen abhängen. Bei Bestellung des Gerätes muss angegeben werden, ob das Stromwandlermodul mit einem Standard- oder einem empfindlichen Erdungseingang ausgestattet sein soll. Da die Phasenstromwandler in Sternschaltung angeschlossen sind, wird die berechnete Phasorensumme der drei Phasenströme (IA + IB + IC = Neutralstrom = 3Io) als Eingangssignal für die Neutral-Überstromfunktionen verwendet. Zusätzlich misst ein Nullsystem-Stromwandler (Summenstrom) den Strom in allen Primärleitern des Kreises. Alternativ dazu kann ein Stromwandler in einem Nullpunkterdungsleiter verwendet werden. In dieser Konfiguration muss der Wert für „Erdstromwandler Primär“ eingegeben werden. Zur Erkennung von geringen Erdstromfehlern kann der empfindliche Erdungseingang verwendet werden. In dieser Konfiguration muss der Wert für „Empfindlicher Erdstromwandler Primär“ eingegeben werden. Weitere Informationen zu den Stromwandleranschlüssen finden Sie in Kapitel 3.

Geben Sie die Nennwerte für die Primärströme des Stromwandlers ein. Für Stromwandler mit einem Verhältnis von 1000:5 oder 1000:1 wird in beiden Fällen 1000 eingegeben. Für den störungsfreien Betrieb muss der Nennwert des sekundärseitigen Stroms des Stromwandlers mit der Einstellung übereinstimmen. Diese wiederum muss den verwendeten Stromwandleranschlüssen entsprechen.

Das folgende Beispiel zeigt, wie mehrere Stromwandlereingänge (Strommodule) zu einem Quellenstrom summiert werden. Die folgenden Strommodule sind vorhanden:

- F1: Stromwandlermodul mit einem Verhältnis von 500:1
- F5: Stromwandlermodul mit einem Verhältnis von 1000:1
- M1: Stromwandlermodul mit einem Verhältnis von 800:1

Es gilt folgende Regel:

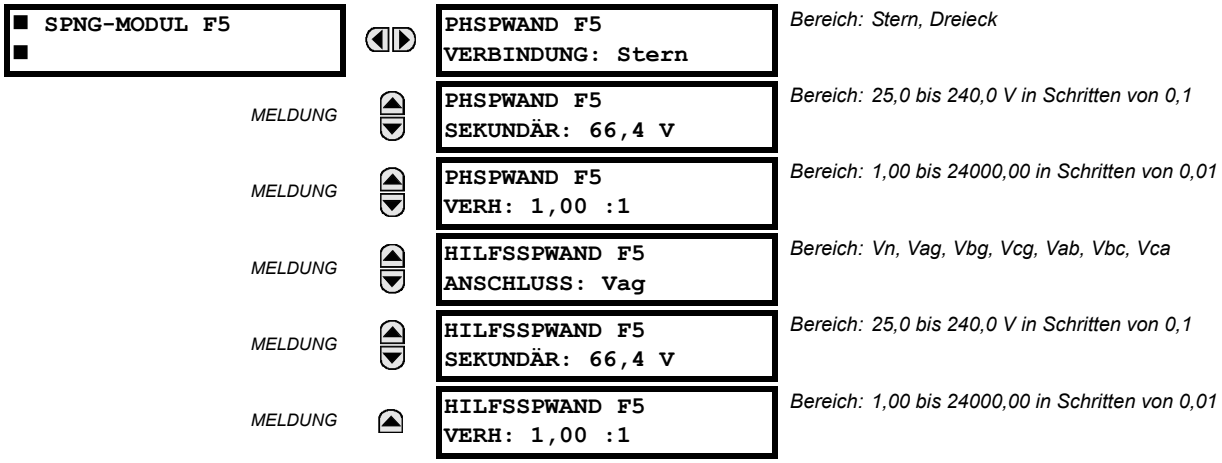
$$\text{SRC 1} = \text{F1} + \text{F5} + \text{M1} \qquad \textbf{(EQ 5.6)}$$

1 pu entspricht dem höchsten primärseitigen Strom. In diesem Fall wird 1000 eingegeben. Der Sekundärstrom des Stromwandlers mit dem Verhältnis 500:1 wird an den Strom angepasst, den ein Stromwandler mit dem Verhältnis 1000:1 vor der Summierung liefern würde. Wenn eine Schutzfunktion so konfiguriert ist, dass es auf SRC 1-Ströme anspricht, ist die Anregeschwelle von 1 pu bei einem Primärstrom von 1000 A erreicht.

Dieselbe Regel gilt für die Summenströme von Stromwandlern mit verschiedenen sekundärseitigen Anzapfungen (5 A und 1 A).

b) SPANNUNGSMODULE

PFAD: EINSTELLUNG ⇨⇩ SYSTEMEINR ⇨ STR- UND SPG-WANDLER ⇨⇩ SPNG-MODUL F5(M5)



HINWEIS Da die Energieparameter akkumuliert sind, sollten diese Werte aufgezeichnet und dann sofort zurückgesetzt werden, bevor die Kennlinien des Spannungswandlers geändert werden.

Zwei Gruppen von Phasen- und Hilfsspannungswandlern können konfiguriert werden, wobei die Spannungsgruppen nach folgendem Schema bezeichnet werden (*X* ist der Kennbuchstabe der Modulsteckplatzposition):

Xa, wobei ***X*** = {**F**, **M**} und ***a*** = {**5**}.

Der Abschnitt *Funktionsprinzip der Messwandelquelle* am Anfang dieses Kapitels enthält weitere Details.

Wenn Spannungswandler installiert sind, kann das Gerät Spannungsmessungen und Leistungsberechnungen durchführen. Geben Sie für die Anschlusskonfiguration **PHSPWAND F5 ANSCHLUSS** die Option „Y“ oder „Delta“ ein. Eine offene Delta-Spannungswandlerverbindung wird als „Delta“ eingegeben.

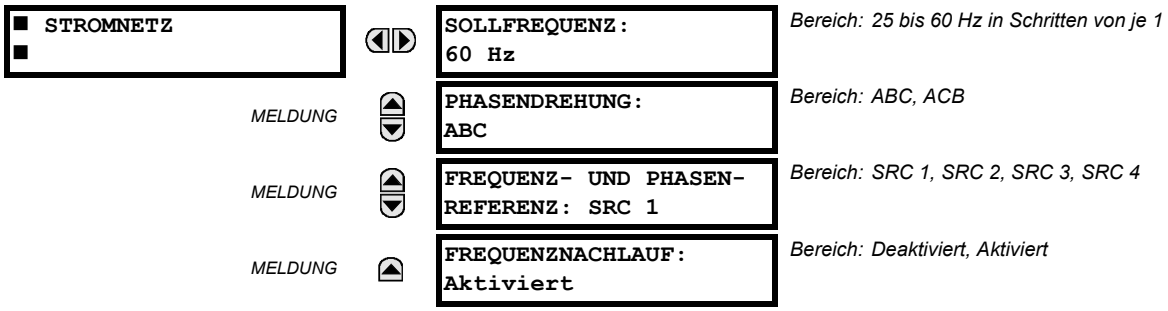
HINWEIS

Die nominale Spannungseinstellung für **PHSPWAND F5 SEKUNDÄR** ist die Spannung über den Spg-W, wenn die Nennspannung an den primärseitigen Spannungswandler angelegt wird.

Beispiel: An einem System mit einer Primärnennspannung von 13,8 kV und einem Spannungswandler 14.400:120 Volt in Dreiecksschaltung beträgt die Sekundärspannung 115 V oder (13800 / 14400) × 120 V. Bei Sternschaltung muss der eingegebene Spannungswert die Phasenspannung gegenüber der Neutralspannung sein, in diesem Fall 115 / $\sqrt{3}$ = 66,4 V.

Bei einem 14,4-kV-System mit Deltaschaltung und einem Windungsverhältnis (primär-sekundär) des Spannungswandlers von 14400:120 beträgt der eingegebene Spannungswert 120 (14400 / 120).

PFAD: EINSTELLUNG ⇨⇩ SYSTEMEINR ⇨⇩ STROMNETZ



Die **SOLLFREQUENZ** des Stromnetzes dient als Standard zur Einstellung der digitalen Abtastrate, wenn die Netzfrequenz nicht mit verfügbaren Signalen gemessen werden kann. Dies kann geschehen, wenn die Signale nicht vorhanden oder stark verzerrt sind. Bevor wieder zur Sollfrequenz gewechselt wird, speichert der Frequenzverfolgungsalgorithmus den letzten gültigen Frequenzmesswert über einen sicheren Zeitraum, bis die Signale wieder verfügbar werden oder die Verzerrungen abklingen.

Zur geeigneten Berechnung von Leistungsparametern und Sequenzkomponenten ist die Phasensequenz des Stromnetzes erforderlich. Die Einstellung **PHASENDREHUNG** stimmt mit der Phasenfolge des Stromnetzes überein. Diese Einstellung informiert das Gerät über die tatsächliche Systemphasensequenz: ABC oder ACB. Die einwandfreie Funktion erfordert, dass die Strom- und Spannungswandlereingänge des Gerätes, beschriftet mit A, B und C, an die Systemphasen A, B und C angeschlossen sein müssen.

Die Einstellung **FREQUENZ- UND PHASENREFERENZ** legt fest, welche Signalquelle – und somit, welches AC Signal – für die Phasenwinkelreferenz verwendet wird. Das AC Signal wird auf Grundlage der Strom- und Spannungswandlereingänge priorisiert, die für die Signalquelle konfiguriert sind: Die Phasenspannungen haben Vorrang. Dann folgen die Hilfsspannung, die Phasenströme und schließlich der Erdstrom.

Bei der Dreiphasenauswahl wird Phase L1 zur Winkelreferenzierung verwendet ($V_{\text{ANGLE REF}} = V_A$), während die Clarke-Transformation der Phasensignale zur Frequenzmessung und -nachführung verwendet wird ($V_{\text{FREQUENCY}} = (2V_A - V_B - V_C)/3$). Damit ergibt sich eine bessere Leistung bei Fehlern, offenem Pol sowie Strom- und Spannungswandlerausfällen.

Die AC-Signale für die Phasenreferenz und den Frequenznachlauf werden basierend auf der Quellenkonfiguration ausgewählt, ungeachtet dessen, ob ein bestimmtes Signal für das Gerät tatsächlich eingesetzt wird.

Der Phasenwinkel des Referenzsignals beträgt immer null Grad. Alle anderen Phasenwinkel gelten bezogen auf dieses Signal. Wenn ein ausgewähltes Referenzsignal zu einem bestimmten Zeitpunkt nicht messbar ist, werden die Phasenwinkel nicht referenziert.

Die Referenzierung des Phasenwinkels erfolgt über eine PLL-Schaltung (phase Locked Loop), die autonome Geräte der UR-Serie synchronisieren kann, wenn diese an derselben AC-Signalreferenz liegen. Dies führt zu einer sehr exakten Übereinstimmung der Phasenwinkelanzeigen verschiedener Geräte der UR-Serie.

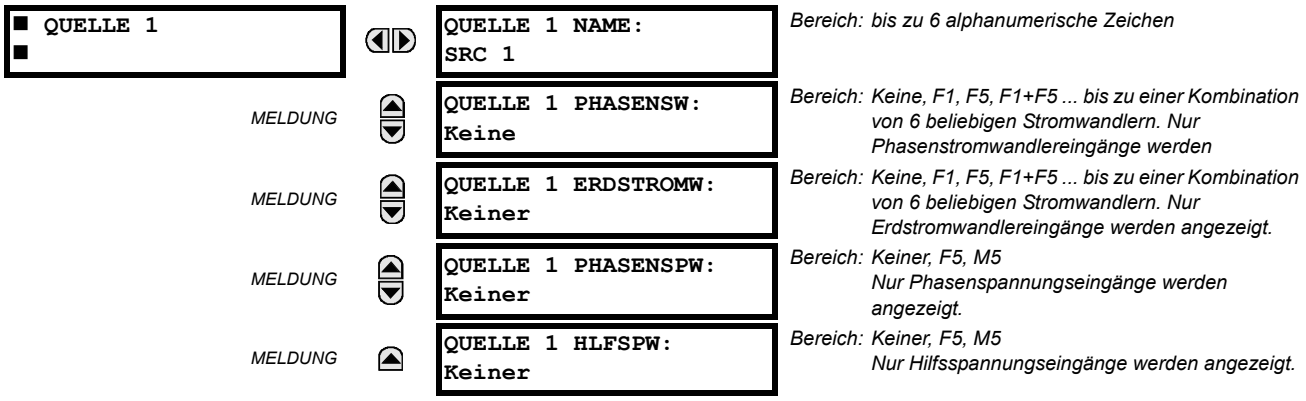
HINWEIS

FREQUENZNACHLAUF wird nur unter besonderen Umständen auf Deaktiviert gesetzt. Erkundigen Sie sich beim Hersteller nach speziellen Anwendungen für variable Frequenzen.

HINWEIS

Der Frequenznachlauf funktioniert nur dann, wenn sich das M60 im Modus „Programmiert“ befindet. Wenn sich das M60 im Modus „Nicht programmiert“ befindet, können die verfügbaren Messwerte stark fehlerbehaftet sein.

PFAD: EINSTELLUNG ⇨⇩ SYSTEMEINR ⇨⇩ SIGNALQUELLEN ⇨ QUELLE 1(4)



Für jede Quelle steht ein identisch aufgebautes Menü zur Verfügung. Der Text „SRC 1“ kann durch jeden benutzerdefinierten Namen ersetzt werden, der für die betreffende Quelle geeignet scheint.

Der erste Buchstabe im Quellenbezeichner steht für die Modulsteckplatzposition. Die Ziffer direkt hinter diesem Buchstaben steht entweder für das erste Modul mit vier Kanälen (1, 2, 3, 4) mit der Nummer 1 oder das zweite Modul mit vier Kanälen (5, 6, 7, 8) mit der Nummer 5 in einem bestimmten Strom-/Spannungswandlermodul. Der Abschnitt *Funktionsprinzip der Messwandelquelle* am Anfang dieses Kapitels enthält weitere Details zu diesem Prinzip.

Es ist möglich, die Summe aller Stromwandlerkombinationen auszuwählen. Der erste angezeigte Kanal ist der Stromwandler, auf den alle anderen bezogen werden. Beispielsweise bedeutet die Auswahl „F1+F5“ die Summe aller Phasen der Kanäle F1 und F5, skaliert auf den Stromwandler mit dem jeweils größten Verhältnis. Die Auswahl „Keine“ blendet die zugehörigen Istwerte aus.

Das Verfahren zur Konfiguration der AC-Quellen besteht aus mehreren Schritten. Der erste Schritt besteht darin, die Informationen zu jedem Stromwandler- und Spannungswandlereingang festzulegen. Bei Stromwandlereingängen handelt es sich um den nominellen Sekundär- und Primärstrom. Bei Spannungswandlern sind dies der Verbindungstyp, das Verhältnis und die nominelle Sekundärspannung. Sobald die Eingänge festgelegt sind, wird die Konfiguration für die einzelnen Quellen eingegeben. Dazu gehört auch die Festlegung, welche Stromwandler summiert werden sollen.

Benutzerauswahl von AC-Parametern für Vergleicherfunktionen:

Strom-/Spannungswandlermodule berechnen aus den verfügbaren Eingängen automatisch alle Strom- und Spannungsparameter. Der Benutzer muss im jeweiligen Einstellungsmenü die spezifischen Eingangsparameter auswählen, die von den einzelnen Funktionen gemessen werden sollen. Der interne Aufbau der Funktion bestimmt, welche Art von Parameter verwendet werden kann, und bietet eine Einstellung für die Quellenauswahl. Für Funktionen, bei denen die Parameter entweder der Zeiger oder die RMS-Größe sind, wie etwa beim abhängigen Überstromzeitschutz im Leiter, stehen zwei Einstellungen zur Auswahl. Eine Einstellung bestimmt die Quelle, mit der zweiten Einstellung wird zwischen dem Zeiger und RMS gewechselt.

Istwerte der Strom- und Spannungswandlereingänge:

Die berechneten Parameter, die den konfigurierten Spannungs- und Stromeingängen zugeordnet sind, werden in den Strom- und Spannungsabschnitten der Istwerte angezeigt. Hier werden nur die Phasorgrößen angezeigt, die den physischen AC-Istwert-Eingangskanälen zugeordnet sind. Alle Parameter innerhalb eines konfigurierten Quelle werden im Quellenabschnitt der Istwerte angezeigt.

BEISPIEL FÜR DIE VERWENDUNG VON QUELLEN:

Das nachstehende Diagramm zeigt ein Beispiel für die Verwendung von Quellen. Ein Gerät könnte die folgende Hardware-konfiguration haben:

BUCHSTABE BEI ZUNEHMENDER STECKPLATZPOSITION -->		
STROM-/SPANNUNGS-WANDLERMODUL 1	**STROM-/SPANNUNGS-WANDLERMODUL 2**	**STROM-/SPANNUNGS-WANDLERMODUL 3**
Stromwandler	Spannungswandler	nicht zutreffend

Diese Konfiguration könnte an einem Transformator mit zwei Wicklungen verwendet werden, dessen eine Wicklung mit einem Breaker-and-a-half-System verbunden ist. Die folgende Abbildung zeigt die Anordnung der Quellen für die in dieser Anwendung benötigten Funktionen sowie die Strom-/Spannungswandlereingänge, die für die Daten verwendet werden.

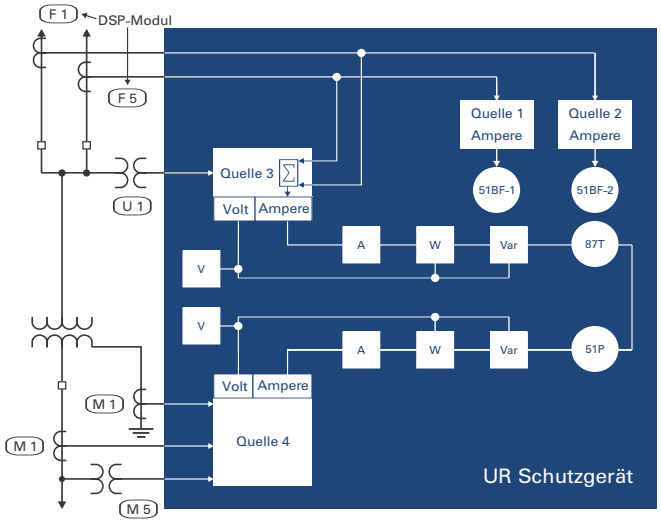


Abbildung 5–25: BEISPIEL FÜR DIE VERWENDUNG VON QUELLEN

	Y LV	**D HV**	**HLF**
	SRC 1	**SRC 2**	**SRC 3**
Phasenstromwandler	M1	F1+F5	Kein Modul
Erdstromwandler	M1	Kein Modul	Kein Modul
Phasenspannungs-wandler	M5	Kein Modul	Kein Modul
Hilfsspannungs-wandler	Kein Modul	Kein Modul	U1

5.4.4 MOTOR

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR

■ MOTOR ■	◀▶	MOTOR VOLLLASTSTROM (VLS): 1,000 pu	*Bereich: 0,050 bis 1,000 pu in Schritten von 0,001*
MELDUNG	▲▼	MOTOR ÜBERLAST FAKTOR: 1.00	*Bereich: 1,00 bis 1,50 in Schritten von 0,01*
MELDUNG	▲▼	MOTOR LEISTUNGSSCH SPNNG: 600 V	*Bereich: 100 bis 50000 V in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	MOTOR OFFLINE: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	NOTFALLNEUSTART: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	MOTOR LEIT-QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	▲▼	ANZAHL ZU ERFAHREN STARTS: 5	*Bereich: 1 bis 5 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	MOTORLAST DURCHSCHN BER-ZEITR: 15 min	*Bereich: 1 bis 90 Minuten in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	2-GSCHW MOTORSCHUTZ: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	SPEED2 MOTORSCHALT: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	SPEED2 SCHALT 2-1 VERZ.: 5,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	▲▼	MOTOR LEIT-QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	▲	SPEED2 MOTOR VLS: 1,000 pu	*Bereich: 0,050 bis 1,000 pu in Schritten von 0,001*

Diese Einstellungen ergeben sich aus der Bauart und der Konfiguration des Motors, der mit dem Gerät geschützt wird. Das richtige Auslösen einiger Schutzfunktionen hängt von diesen Einstellungen ab.

HINWEIS

Vor Version 5.40 wurden in diesem Abschnitt die Temperatursensoren definiert, die für das thermische Modell Motor-Stator verwendet wurden. Ab Version 5.40 werden Temperatursensoren im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ MESSUMFORMER-E/A ⇨ TEMPSENS-EING** definiert.

- **MOTOR VOLLLASTSTROM:** Diese Einstellung steht für den Volllaststrom (VLS) des Motors als Bruchteil des primärseitigen Stromwandlernennwerts. Der VLS ist ein Standard-Motorparameter, der auf dem Typenschild des Motors angegeben ist.
- **MOTOR ÜBERLAST FAKTOR:** Diese Einstellung definiert den Strompegel, bei dem der Motor als überlastet gilt. Wenn der Motorstrom den Grenzwert **MOTOR ÜBERLAST FAKTOR** überschreitet, reagiert das thermische Modell des M60 durch Kumulation von Wärmekapazität. Normalerweise liegt dieser Faktor leicht über dem Motor-Wartungsfaktor, um inhärente Lastmessfehler zu berücksichtigen (Stromwandler und begrenzte Genauigkeit des Gerätes). Der typische Ungenauigkeitsfaktor beträgt 8 bis 10 %. Deshalb sollte der Wert **MOTOR ÜBERLAST FAKTOR** für Motoren mit einer thermischen Kapazität bei Nenn-Wartungsfaktor von 1 oder 1,15 auf 1,1 bzw. 1,25 gesetzt werden.

  Wenn der durchschnittliche Laststrom zwischen Volllast und Überlastfaktor liegt, bleibt die thermische Kapazität konstant. Wenn der durchschnittliche Strom kleiner als der Volllaststrom ist, nimmt die thermische Kapazität exponenziell ab.

- **MOTOR LEISTUNGSSCH SPNNG:** Diese Einstellung entspricht der Nennspannung des Motors von Phase zu Phase. Die Einstellung **MOTOR LEISTUNGSSCH SPNNG** dient als Referenz für die spannungsabhängige thermische Überlastkurve und signalisiert eine Anlaufbedingung mit 100 % Spannung.
- **MOTOR OFFLINE:** Dieser Eingang **muss** mit dem entsprechenden externen Kontakt verbunden werden. Für diese Einstellung wird ein Digitaleingang ausgewählt, der mit einem Hilfskontakt des Leistungsschalters oder Schützes verbunden ist, mit dem der Motor geschaltet wird. Der Motor gilt als abgeschaltet, wenn der Phasenstrom auf unter 2 % des Motor-Vollaststroms (VLS) fällt **und** der externe Kontakt signalisiert, dass das Schaltgerät geöffnet ist.

  Beispielsweise ist der Hilfskontakt 52b eines Leistungsschalters geschlossen, wenn der Leistungsschalter geöffnet ist, und geöffnet, wenn der Leistungsschalter geschlossen ist. Deshalb muss die Einstellung auf „Kont Ip 1 An“ gesetzt werden. Bei einem 52a-Kontakt muss die Einstellung auf „Kont Ip 1 Aus“ gesetzt werden.

  Ein Zustandsautomat im Gerät generiert vier FlexLogic-Operanden, die sich gegenseitig ausschließen und den Motorstatus darstellen. Dies sind: MOTOR OFFLINE, MOTOR STARTET, MOTOR LÄUFT und MOTOR ÜBERLAST.

  Der Zustandsautomat setzt zunächst den Operanden MOTOR OFFLINE, wenn der Hilfskontakt meldet, dass das Schaltgerät geöffnet ist und dass der Motorstrom weniger als 2 % des VLS beträgt. Wenn der Motor zuvor offline war und ein Phasenstrom über 2 % des VLS gemessen wird und der Operand MOTOR OFFLINE zurückgesetzt ist, sind die Bedingungen für den Operanden MOTOR STARTET erfüllt. Wenn der Motorstrom kleiner als VLS mal **MOTOR ÜBERLAST FAKTOR** ist, wird nach 1 Sekunde der Operand MOTOR LÄUFT gesetzt. (Damit wird der Einsatz einer Sanftanlaufsteuerung berücksichtigt, die den Strom nur so langsam erhöht, dass während der Anlaufphase der Wert VLS × Überlastfaktor nicht überschritten wird). Beim normalen Starten bleibt der Operand MOTOR STARTET gesetzt, bis der Strom unter VLS × Überlastfaktor fällt. Zu diesem Zeitpunkt wird der Operand MOTOR LÄUFT gesetzt. Wenn der Strom zu diesem Zeitpunkt über VLS × Wartungsfaktor steigt, wird der Operand MOTOR ÜBERLAST gesetzt. Wenn der Strom dann wieder unter VLS × Überlastfaktor fällt, wird der Operand MOTOR ÜBERLAST zurückgesetzt und der Operand MOTOR LÄUFT gesetzt. Der Status MOTOR OFFLINE wird nach der oben beschriebenen Logik festgestellt.

  Wenn die Funktion für zweistufige Motoren verwendet wird, dient diese Einstellung dazu, die Leistungsschalter- oder Schützstellung bei Geschwindigkeit 1 zu signalisieren. Somit wird bei Anwendungen mit zweistufigen Motoren der Hilfskontakt für Geschwindigkeit 1 mit dem Eingang verbunden, der mit dieser Einstellung festgelegt wurde.
- **NOTFALLNEUSTART:** Wie der Name bereits ausdrückt, sollte diese Funktion nur im Notfall verwendet werden, da sie dem Zweck des Gerätes widerspricht, nämlich den Motor zu schützen. Der mit dieser Einstellung gewählte Eingang dient dazu, die thermische Kapazität des Motors vom aktuellen Wert auf 0 % zurückzusetzen, sodass ein heißer Motor neu gestartet werden kann. Allerdings verursachen immer noch vorliegende Auslösebedingungen (z. B. ein heißer Temperatursensor) dennoch ein Auslösen. In einem echten Notfall sollte der Operand NOTFALLNEUSTART auf logisch 1 bleiben, bis die Notfallsituation vorüber ist. Jeder Statuswechsel des Operanden NOTFALLNEUSTART wird als Ereignis protokolliert.
- **MOTOR LEIT-QUELLE:** Mit dieser Einstellung wird die Quelle ausgewählt, die an die Phasenstromwandler auf der Stromnetzseite der Statorwicklung angeschlossen ist.
- **ANZAHL ZU ERFAHREN STARTS:** Mit dieser Einstellung wird die Anzahl der Datensätze für Motorstart und -stopp ausgewählt, aus denen Mittelwerte für die Daten im Menü **ISTWERTE ⇨⇩ DATENS ⇨⇩ ERFHRG-DATEN MOTOR** gebildet werden.
- **MOTORLAST DURCHSCHN BER-ZEITR:** Mit dieser Einstellung wird die Zeitdauer festgelegt, über die Parametermittelwerte berechnet werden. Die Berechnung erfolgt in einem gleitenden Zeitfenster.
- **2-GSCHW MOTORSCHUTZ:** Diese Einstellung dient dazu, die Funktion für zweistufige Motoren zu aktivieren. Diese Funktion bietet ausreichenden Schutz für einen zweistufigen Motor, wenn zwei verschiedene Vollastwerte gelten. Die Funktion für zwei Geschwindigkeiten wird für Motoren benötigt, bei denen zwei Wicklungen in einen Stator gewickelt sind. Wenn eine Wicklung erregt wird, ergibt sich eine der Geschwindigkeiten. Wenn die zweite Wicklung erregt wird, beschleunigt der Motor auf die Geschwindigkeit, die von der zweiten Wicklung bestimmt wird. Der M60-Algorithmus integriert die Erwärmung bei jeder Geschwindigkeit in ein einziges thermisches Modell, wobei für beide Geschwindigkeiten die gleiche thermische Kapazität zugrunde gelegt wird. Der Einsatz des M60 für solche Anwendungen bietet mehrere Optionen, die konventionelle Verkabelung und Verriegelung überflüssig machen:
  - Mit den Drucktastern an der Bedienfront des M60 kann die notwendige Bedienungs- und Verriegelungslogik über FlexLogic bereitgestellt werden.
  - Nachstehend wird gezeigt, wie Sie mit externen Drucktasten und FlexLogic die notwendige Bedienungs- und Verriegelungslogik bereitstellen.
  - Verwenden Sie eine konventionelle Schaltung zur externen Steuerung mit einigen Verbindungen zum M60 für Steuerung und Schutz.

- **SPEED2 MOTORSCHALT:** Wenn die Funktion für zweistufige Motoren verwendet wird, bestimmt diese Einstellung einen FlexLogic-Operanden zur Signalisierung der aktuellen Motordrehzahl. Dies ist typischerweise ein Anzeichen dafür, dass der Schütz für Geschwindigkeit 2 angezogen hat. Wenn der zugewiesene FlexLogic-Operand (typischerweise ein Digitaleingang) gesetzt wird, wechselt der Algorithmus zu Geschwindigkeit 2 (hohe Geschwindigkeit). Wenn der zugewiesene FlexLogic-Operand zurückgesetzt wird ist, wechselt der Algorithmus zu Geschwindigkeit 1 (niedrige Geschwindigkeit). Damit kann das M60 bestimmen, welche Einstellungen zu einem bestimmten Zeitpunkt aktiv sein müssen. Damit die richtige Meldung des Motorstatus gewährleistet ist, erwartet das M60 innerhalb von zwei Sekunden einen Übergang von Geschwindigkeit 1 auf Geschwindigkeit 2. Andernfalls kann der Motorstatuswert zurückgesetzt werden.
- **SPEED2 SCHALT 2-1 VERZ:** Diese Einstellung legt die Zeitverzögerung für den Wechsel von hoher zu niedriger Geschwindigkeit fest. Dies ermöglicht dem Motor, Drehzahl abzubauen, bevor die Wicklung für niedrige Geschwindigkeit erregt wird.
- **SPEED2 MOTORQUELLE:** Mit dieser Einstellung wird die Quelle für einen Motorschutz ausgewählt, wenn die Funktion für zweistufige Motoren verwendet wird. Dabei kann es sich um getrennte Spannungs- und Strommodule oder um ein Spannungs- und Strommodul handeln, von denen eines bei der zweiten Geschwindigkeit einen anderen Volllaststromwert hat (Einstellung **SPEED2 MOTOR VLS**). Wenn für Geschwindigkeit 2 getrennte Stromwandler mit unterschiedlichen Verhältnissen oder Sekundärströmen erforderlich sind, muss das Gerät mit zwei Stromwandlermodulen bestellt werden.
- **SPEED2 MOTOR VLS:** Diese Einstellung bestimmt den Motorvolllaststrom für Geschwindigkeit 2.

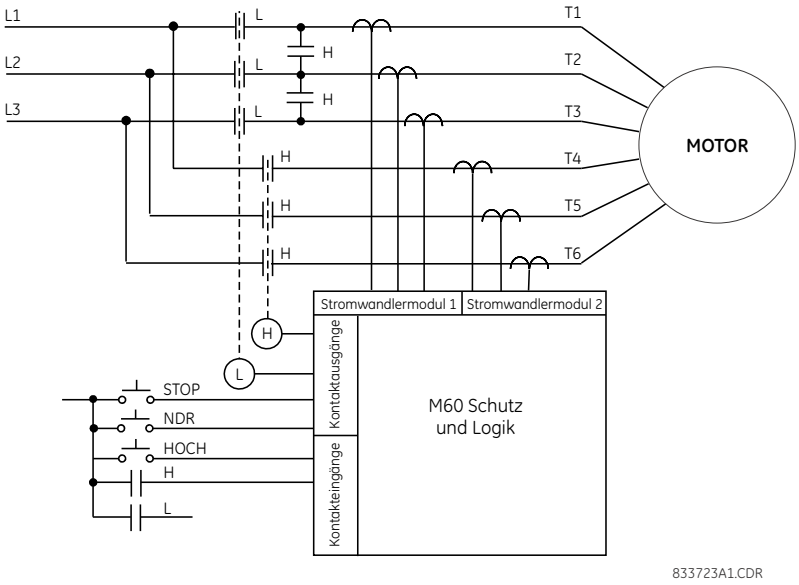


Abbildung 5–26: ANSCHLÜSSE FÜR ZWEISTUFIGE MOTOREN

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SPANNUNGSMODULE ⇨⇩ LST-SCH ⇨ LST-SCH 1

■ LST-SCH 1 ■		LST-SCH 1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	LST-SCH 1 DRUCKTAS-TENSTRG.: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	LEISTUNGSSCHALTER 1 NAME:Bkr 1	*Bereich: bis zu 6 alphanumerische Zeichen*
	MELDUNG	LEISTUNGSSCHALTER 1 MODUS: 3polig	*Bereich: 3polig, 1polig*
	MELDUNG	LST-SCH 1 OFF.: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 SPR OFFN: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 GESCHL: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 SPR GESCH: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 ΦA/3P GESCHL:Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 ΦA/3P OFFN: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 ΦB GESCHL: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 ΦB GEÖFF: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 ΦC GESCHL: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 ΦC GEÖFF: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 EINSCHZ: 0,070 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	LST-SCH 1 EXT ALARM: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1ALARMVERZ.: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	NEUBER.-ZEIT1 MAN. SCHL: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	LST-SCH 1 AUSSER BETR.:Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LST-SCH 1 EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

In Kapitel 4 sind die Funktionen zur Leistungsschaltersteuerung und zur Statusüberwachung beschrieben. Hier werden nur Informationen zur Programmierung der zugehörigen Einstellungen gegeben. Diese Funktionsmerkmale werden für zwei oder mehr Leistungsschalter zur Verfügung gestellt. Der Benutzer kann nur die für einen einzelnen Leistungsschalter relevanten Komponenten des Konzepts nutzen. Dabei muss es sich um Leistungsschalter 1 handeln.

Die Anzahl der verfügbaren Steuerfunktionen für Leistungsschalter hängt von der Anzahl der Strom- und Spannungswandlermodule ab, die mit dem M60 bestellt wurden. Die folgenden Einstellungen stehen für jede Leistungsschaltersteuerungsfunktion zur Verfügung.

- **LST-SCH 1 FUNKTION:** Diese Einstellung aktiviert und deaktiviert den Betrieb der Leistungsschaltersteuerung.
- **LST-SCH 1 DRUCKTASTENSTRG.:** Setzen Sie die Einstellung auf „Enable“ aktivieren, damit Bedienvorgänge über die Funktionstasten an der Bedienfront möglich werden.
- **LEISTUNGSSCHALTER 1 NAME:** Weisen Sie dem Leistungsschalter einen benutzerdefinierten Namen (bis zu sechs Zeichen) zu. Dieser Name wird in Ereignismeldungen verwendet, die sich auf Leistungsschalter 1 beziehen.
- **LEISTUNGSSCHALTER 1 MODUS:** Mit dieser Einstellung wird der Modus „3polig“ ausgewählt, in dem alle Leistungsschalterpole gleichzeitig betätigt werden, oder der Modus „1polig“, in dem alle Leistungsschalterpole entweder unabhängig oder gleichzeitig betätigt werden.
- **LEISTUNGSSCHALTER 1 OPEN:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, der ein programmierbares Signal zur Ansteuerung eines Ausgangskontakts zum Öffnen von Leistungsschalter 1 generiert.
- **LST-SCH 1 SPR OFFN:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, der das Öffnen des Leistungsschalters verhindert. Diese Einstellung kann für die Funktionalität „Auswahl vor Betätigung“ oder zum Blockieren der Betätigung über einen Bedienfeldschalter oder SCADA verwendet werden.
- **LST-SCH 1 GESCHL:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, der ein programmierbares Signal zur Ansteuerung eines Ausgangskontakts zum Schließen von Leistungsschalter 1 generiert.
- **LST-SCH 1 SPR GESCH:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, der das Schließen des Leistungsschalters verhindert. Diese Einstellung kann für die Funktionalität „Auswahl vor Betätigung“ oder zum Blockieren der Betätigung über einen Bedienfeldschalter oder SCADA verwendet werden.
- **LST-SCH 1 ΦA/3P GESCHL:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, normalerweise ein Digitaleingang, der an einen Hilfsmechanismus zur Erkennung der Leistungsschalterstellung angeschlossen ist. Bei diesem Eingang sollte es sich um einen 52/a-Arbeitskontakt (Schließer) handeln, der logisch 1 generiert, wenn der Leistungsschalter geschlossen wird. Wenn die Einstellung **LST-SCH 1 MODUS** auf “3polig” gesetzt ist, wird ein einzelner Eingang als Operand gewählt, mit dem überwacht wird, ob der Leistungsschalter geöffnet oder geschlossen ist. Wenn der Modus “1polig” ausgewählt wird, dient der oben erwähnte Eingang zur Überwachung von Phase L1, und die Einstellungen **LST-SCH 1 ΦB** und **LST-SCH 1 ΦC** dienen zur Auswahl der Operanden für die Überwachung von Phase L2 bzw. C.
- **LST-SCH 1 1 ΦA/3P OFF:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, normalerweise ein Digitaleingang, und zwar ein 52/b-Ruhekontakt (Öffner) als Statuseingang, der logisch 1 generiert, wenn der Leistungsschalter geöffnet wird. Falls kein separater 52/b-Digitaleingang verfügbar ist, kann ein invertiertes 89/a-LST-SCH 1 GESCHL-Statussignal verwendet werden.
- **LST-SCH 1 ΦB GESCHL:** Wenn der Modus „3polig“ ausgewählt ist, hat diese Einstellung keine Funktion. Wenn als Modus „1polig“ ausgewählt ist, wird mit diesem Eingang die geschlossene Stellung des Leistungsschalters für Phase L2 wie oben für Phase L1 überwacht.
- **LST-SCH 1 ΦB OFFEN:** Wenn der Modus „3polig“ ausgewählt ist, hat diese Einstellung keine Funktion. Wenn als Modus „1polig“ ausgewählt ist, wird mit diesem Eingang die geöffnete Stellung des Leistungsschalters für Phase L2 wie oben für Phase L1 überwacht.
- **LST-SCH 1 ΦC GESCHL:** Wenn der Modus „3polig“ ausgewählt ist, hat diese Einstellung keine Funktion. Wenn als Modus „1polig“ ausgewählt ist, wird mit diesem Eingang die geschlossene Stellung des Leistungsschalters für Phase L3 wie oben für Phase L1 überwacht.
- **LST-SCH 1 ΦC OFFEN:** Wenn der Modus „3polig“ ausgewählt ist, hat diese Einstellung keine Funktion. Wenn als Modus „1polig“ ausgewählt ist, wird mit diesem Eingang die geöffnete Stellung des Leistungsschalters für Phase L3 wie oben für Phase L1 überwacht.
- **LST-SCH 1 EINSCH-ZEIT**: Diese Einstellung bestimmt das erforderliche Intervall zur Maskierung von transienten Übereinstimmungsfehlern zwischen den Hilfskontakten 52/a und 52/b während eines Schaltzyklus des Leistungsschalters. Wenn auch nach Ablauf dieses Intervalls ein Übereinstimmungsfehler besteht, wird der FlexLogic-Operand LST-SCH 1 FEHL. STAT zu Alarmierungs- und Sperrzwecken gesetzt.

- **LST-SCH 1 EXT ALARM:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, normalerweise ein externer Digitaleingang, der an einen Meldekontakt für einen Leistungsschalteralarm angeschlossen ist.
- **LST-SCH 1 ALARMVERZ.:** Diese Einstellung bestimmt die Zeitverzögerung, während der die Statusabweichung der drei Operanden zur Überwachung der Polstellung keinen Pol-Übereinstimmungsfehler generiert. Dies ermöglicht die zeitversetzte Betätigung der Pole.
- **NEUBER.-ZEIT~ MAN. SCHL.:** Diese Einstellung bestimmt das Intervall, das erforderlich ist, um Einstellungsänderungen wirksam zu halten, nachdem ein Bediener einen manuellen Schließen-Befehl zur Betätigung eines Leistungsschalters ausgelöst hat.
- **LST-SCH 1 AUSSER BETR.:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, der signalisiert, dass Leistungsschalters 1 außer Betrieb ist.

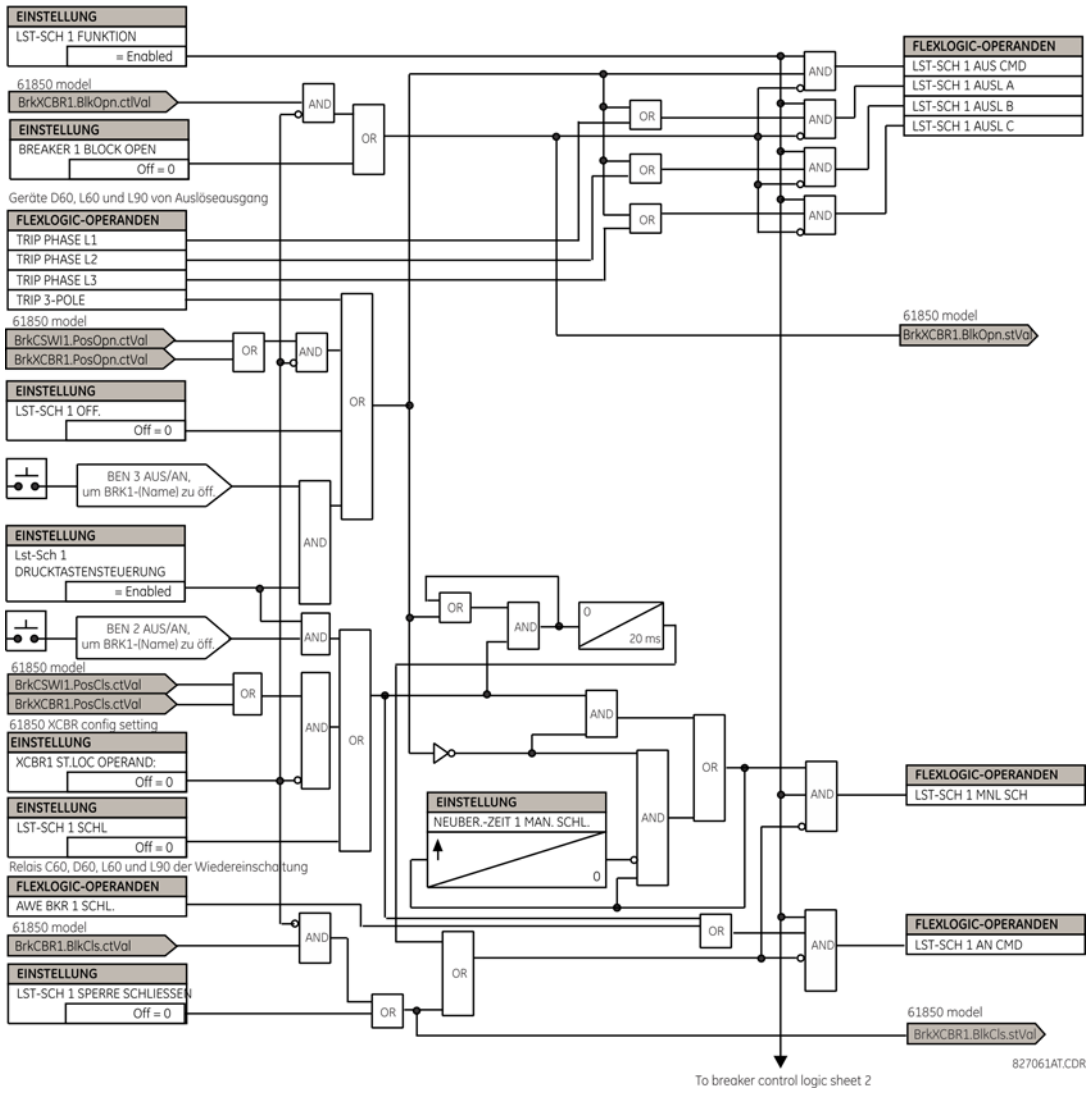


Abbildung 5–27: DUAL-LEISTUNGSSCHALTER-SCHALTLOGIK (Blatt 1 von 2)

HINWEIS

Die IEC 61850-Funktionalität ist zulässig, wenn sich das M60 im Modus „Programmiert“ und nicht im Modus zur lokalen Steuerung befindet.

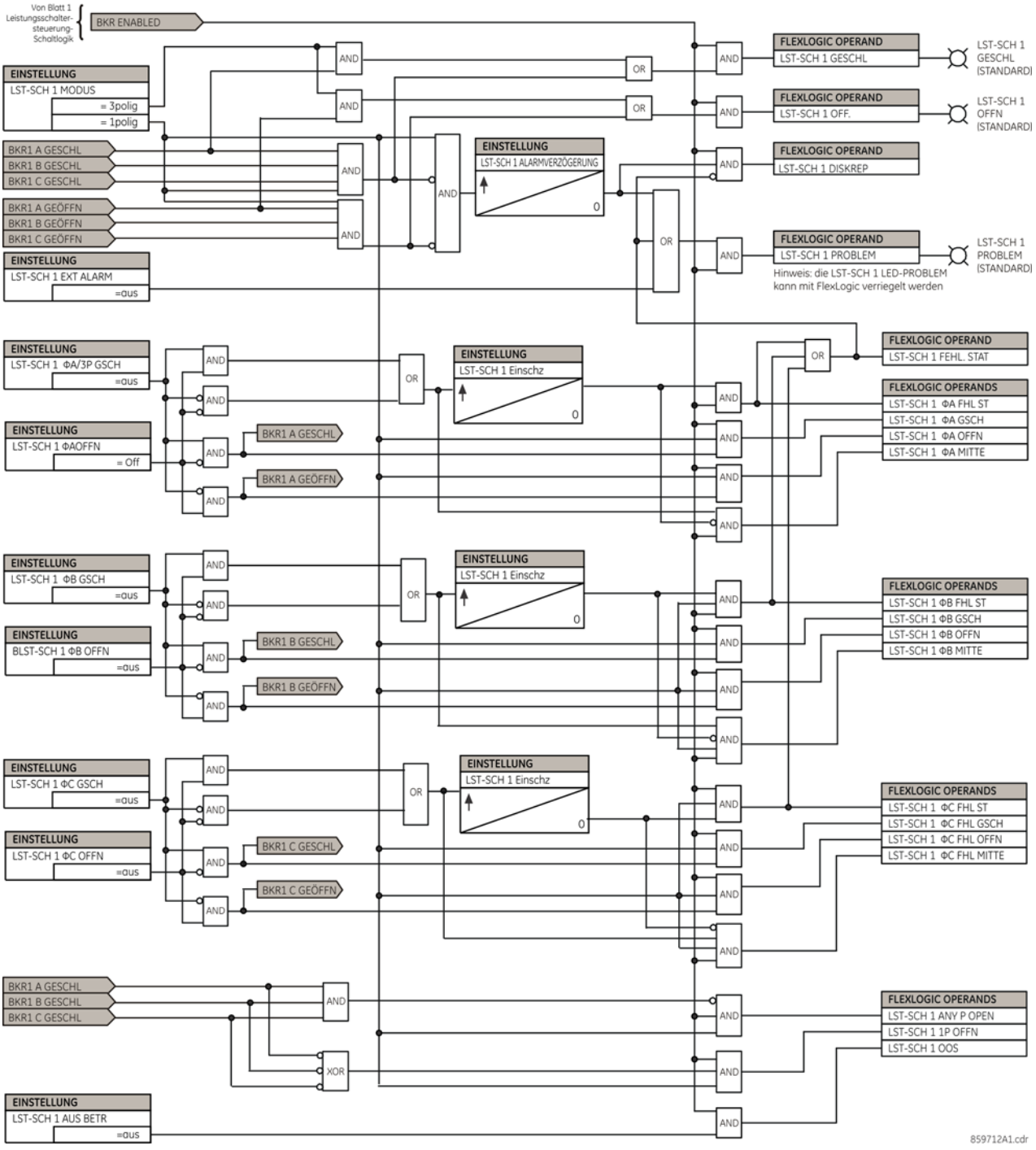
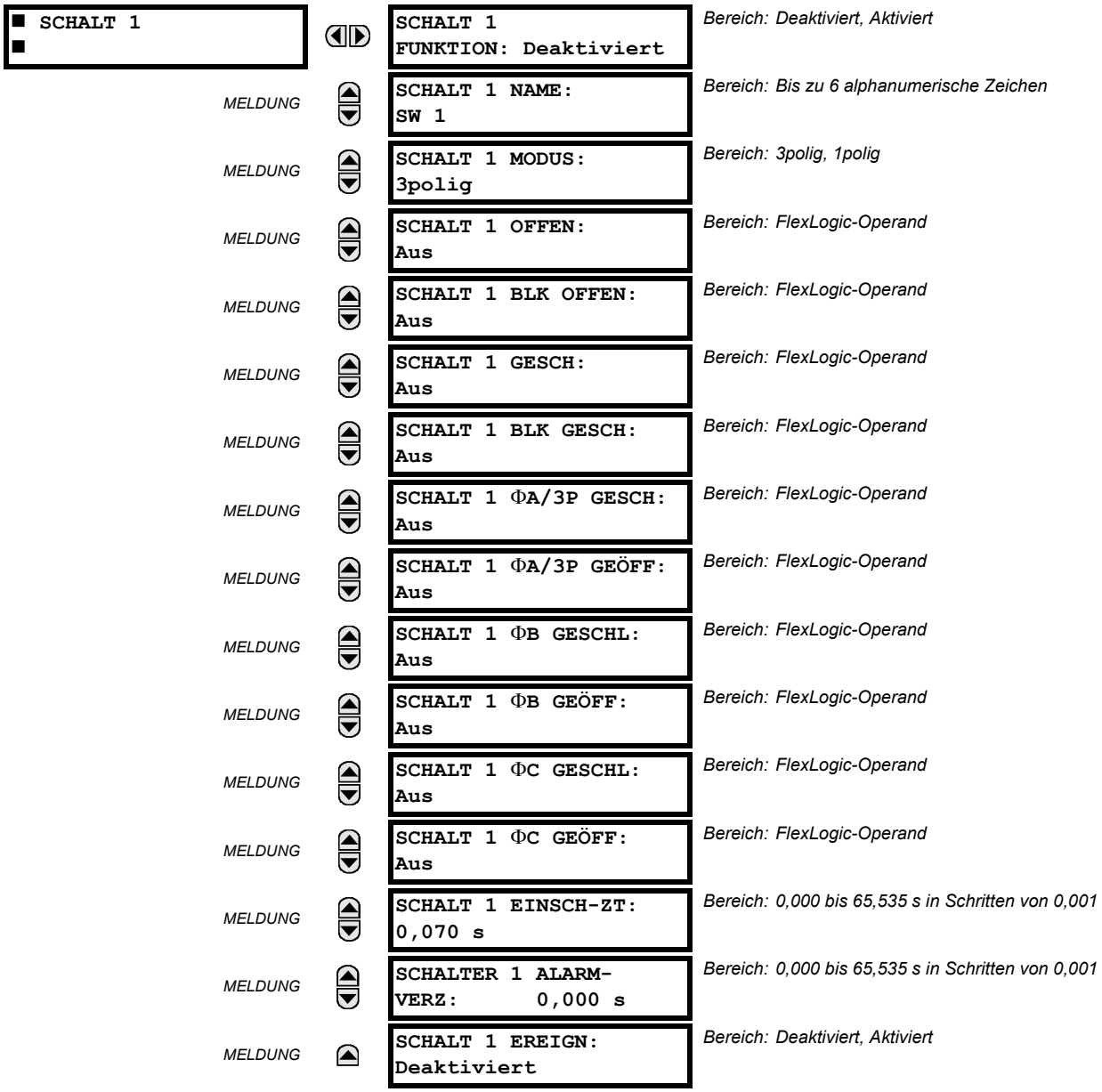


Abbildung 5–28: DUAL-LEISTUNGSSCHALTER-SCHALTLOGIK (Blatt 2 von 2)

Wie im Logikdiagramm gezeigt, besitzt die Leistungsschalterfunktion direkte, fest codierte Verbindungen zum IEC 61850-Modell. Dies ermöglicht das ferngesteuerte Öffnen/Schließen jedes Leistungsschalters über logische CSWI- oder XCBR IEC 61850-Knoten. Die IEC 61850-Funktionalität „Auswahl vor Betätigung“, lokale/entfernte Schaltfunktionen sowie Befehle zum Blockieren des Öffnens/Schließens stehen zur Verfügung. Die IEC 61850-Befehle sind ereignisgesteuert und die Verweilzeit dafür beträgt nur eine Schutzzkluszeit. Wenn der Befehl zum Öffnen oder Schließen für eine bestimmte Zeit aufrechterhalten werden soll, nutzen Sie hierzu die Ausgangskontakte mit der Einstellung „Einschluss“, oder definieren Sie in FlexLogic einen modalen Befehl.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SPANNUNGSMODULE ⇨⇩ SCHALTER ⇨ SCHALT 1



Die Trennschalterfunktion enthält die Hilfslogik für den Status und fungiert als Schnittstelle zum Öffnen und Schließen von Trennschaltern über SCADA oder das Bedienfeld an der Bedienfront. Die Trennschalterfunktion kann zur Erstellung einer Verriegelungsfunktion verwendet werden. Damit die Schalterpolstellung mit größerer Sicherheit bestimmt werden kann, werden die beiden Hilfskontakte 89/a und 89/b verwendet, wobei Diskrepanzen gemeldet sind. Die Anzahl der verfügbaren Trennschalter hängt von der Anzahl der Strom-/Spannungswandlermodule ab, die mit dem M60 bestellt wurden.

- **SCHALT 1 FUNKTION:** Diese Einstellung aktiviert und deaktiviert den Betrieb der Trennschalterfunktion.
- **SCHALT 1 NAME:** Weisen Sie dem Trennschalter einen benutzerdefinierten Namen (bis zu sechs Zeichen) zu. Dieser Name wird in Ereignismeldungen verwendet, die sich auf Trennschalter 1 beziehen.
- **SCHALT 1 MODUS:** Mit dieser Einstellung wird der Modus „3polig“ gewählt, wenn die Trennschalterpole einen einzigen gemeinsamen Hilfsschalter haben, oder der Modus „1polig“, wenn jeder Trennschalterpol mit seinem eigenen Hilfsschalter ausgestattet ist.

- **SCHALT 1 OFFEN:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, der ein programmierbares Signal zur Ansteuerung eines Ausgangskonakts zum Öffnen von Trennschalter 1 erstellt.
- **SCHALT 1 BLK OFFEN:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, der das Öffnen des Trennschalters verhindert. Diese Einstellung kann für die Funktionalität „Auswahl vor Betätigung“ oder zum Blockieren der Betätigung über einen Bedienfeldschalter oder SCADA verwendet werden.
- **SCHALT 1 GESCH:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, der ein programmierbares Signal zur Ansteuerung eines Ausgangskonakts zum Schließen von Trennschalter 1 erstellt.
- **SCHALT 1 BLK GESCH:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, der das Schließen des Trennschalters verhindert. Diese Einstellung kann für die Funktionalität „Auswahl vor Betätigung“ oder zum Blockieren der Betätigung über einen Bedienfeldschalter oder SCADA verwendet werden.
- **SCHALT 1 ΦA/3P GESCH:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, normalerweise ein Digitaleingang, der an einen Hilfsmechanismus zur Erkennung der Trennschalterstellung angeschlossen ist. Bei diesem Eingang sollte es sich um einen 89/a-Arbeitskontakt (Schließer) handeln, der logisch 1 generiert, wenn der Trennschalter geschlossen wird. Wenn die Einstellung **SCHALT 1 MODUS** auf “3polig” gesetzt ist, wird ein einzelner Eingang als Operand gewählt, mit dem überwacht wird, ob der Trennschalter geöffnet oder geschlossen ist. Wenn der Modus “1polig” ausgewählt wird, dient der oben erwähnte Eingang zur Überwachung von Phase L1, und die Einstellungen **SCHALTER 1 ΦB** und **SCHALTER 1 ΦC** dienen zur Auswahl der Operanden für die Überwachung von Phase L2 bzw. C.
- **SCHALT 1 ΦA/3P GEÖFF:** Mit dieser Einstellung wird ein Operand ausgewählt, normalerweise ein Digitaleingang, und zwar ein 89/b-Ruhekontakt (Öffner) als Statuseingang, der logisch 1 generiert, wenn der Trennschalter geöffnet wird. Falls kein separater 89/b-Digitaleingang verfügbar ist, kann ein invertiertes 89/a-Statussignal verwendet werden.
- **SCHALT 1 ΦB GESCHL:** Wenn der Modus „3polig“ ausgewählt ist, hat diese Einstellung keine Funktion. Wenn als Modus „1polig“ ausgewählt ist, wird mit diesem Eingang die geschlossene Stellung des Trennschalters für Phase L2 wie oben für Phase L1 überwacht.
- **SCHALT 1 ΦB GEÖFF:** Wenn der Modus „3polig“ ausgewählt ist, hat diese Einstellung keine Funktion. Wenn als Modus „1polig“ ausgewählt ist, wird mit diesem Eingang die geöffnete Stellung des Trennschalters für Phase L2 wie oben für Phase L1 überwacht.
- **SCHALT 1 ΦC GESCHL:** Wenn der Modus „3polig“ ausgewählt ist, hat diese Einstellung keine Funktion. Wenn als Modus „1polig“ ausgewählt ist, wird mit diesem Eingang die geschlossene Stellung des Trennschalters für Phase L3 wie oben für Phase L1 überwacht.
- **SCHALT 1 ΦC GEÖFF:** Wenn der Modus „3polig“ ausgewählt ist, hat diese Einstellung keine Funktion. Wenn als Modus „1polig“ ausgewählt ist, wird mit diesem Eingang die geöffnete Stellung des Trennschalters für Phase L3 wie oben für Phase L1 überwacht.
- **SCHALT 1 EINSCH-ZT:** Diese Einstellung bestimmt das erforderliche Intervall zur Maskierung von transienten Übereinstimmungsfehlern zwischen den Hilfskontakten 89/a und 89/b während eines Schaltzyklus des Trennschalters. Wenn auch nach Ablauf dieses Intervalls ein Übereinstimmungsfehler besteht, wird der FlexLogic-Operand SCHALT 1 FEHL. STAT zu Alarmierungs- und Sperrzwecken gesetzt.
- **SCHALTER 1 ALARMVERZ:** Diese Einstellung bestimmt die Zeitverzögerung, während der die Statusabweichung der drei Operanden zur Überwachung der Polstellung keinen Pol-Übereinstimmungsfehler generiert. Dies ermöglicht die zeitversetzte Betätigung der Pole.

HINWEIS

Die IEC 61850-Funktionalität ist zulässig, wenn sich das M60 im Modus „Programmiert“ und nicht im Modus zur lokalen Steuerung befindet.

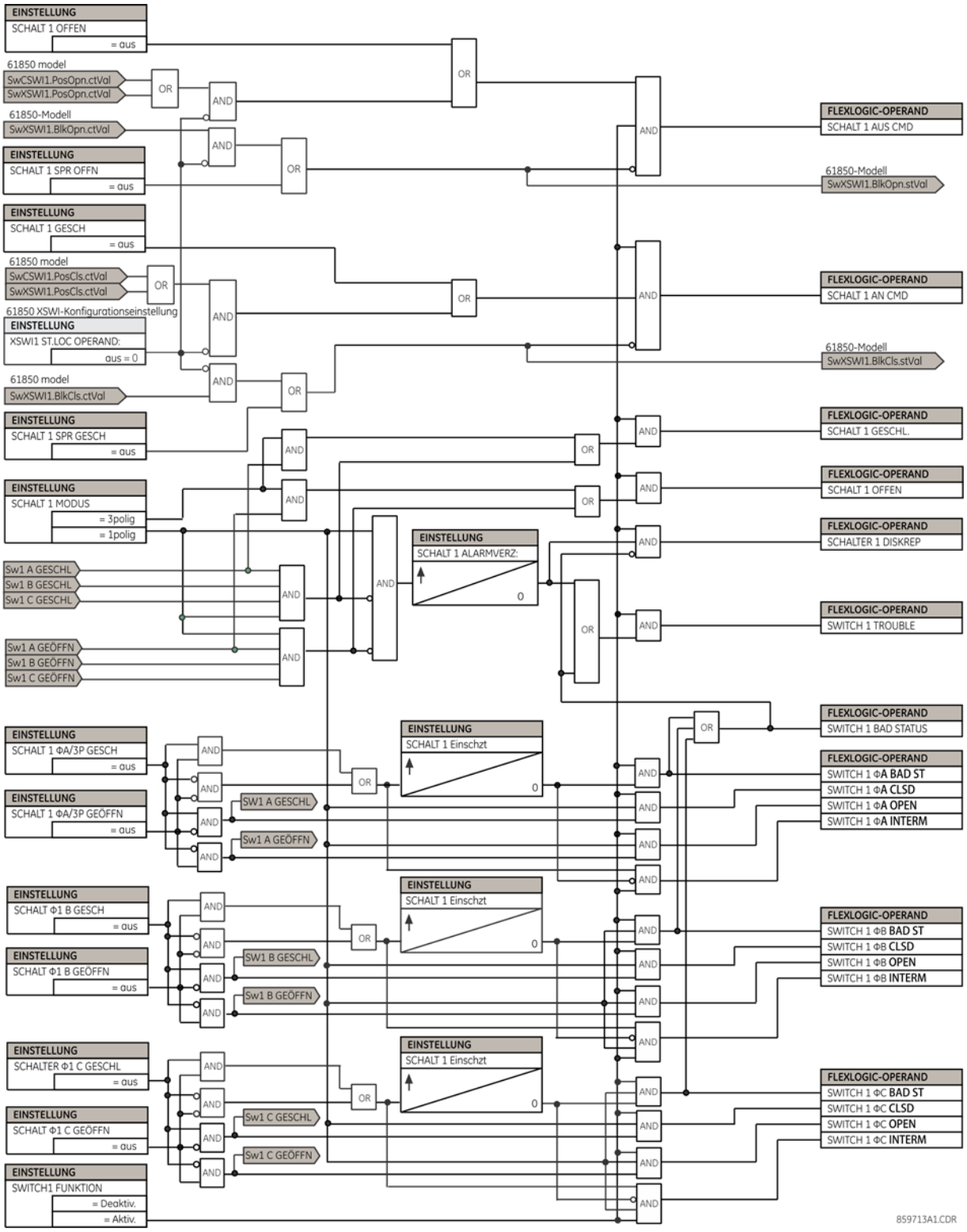


Abbildung 5–29: TRENNSCHALTER-SCHALTLOGIK

Wie im Logikdiagramm gezeigt, besitzt die Schalterfunktion direkte, fest codierte Verbindungen zum IEC 61850-Modell. Dies ermöglicht das ferngesteuerte Öffnen/Schließen jedes Schalters über logische CSWI- oder XSWI IEC 61850-Knoten. Die IEC 61850-Funktionalität „Auswahl vor Betätigung“, lokale/entfernte Schaltfunktionen sowie Befehle zum Blockieren des Öffnens/Schließens stehen zur Verfügung. Die IEC 61850-Befehle sind ereignisgesteuert und die Verweilzeit dafür beträgt nur eine Schutzzkluszeit. Wenn der Befehl zum Öffnen oder Schließen für eine bestimmte Zeit aufrechterhalten werden soll, nutzen Sie hierzu die Ausgangskontakte mit der Einstellung „Einschluss“, oder definieren Sie in FlexLogic einen modalen Befehl.

5.4.7 FLEXCURVES

a) EINSTELLUNGEN

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ FLEXCURVES ⇨ FLEXCURVE A(D)

```
■ FLEXCURVE A
■
```

```
FLEXCURVE A ZEIT BEI
0.00 xPKP:      0 ms
```

Bereich: 0 bis 65535 ms in Schritten von 1

FlexCurves A bis D bieten Einstellungen für die Eingabe der Rückfall- und Auslösezeiten bei den folgenden Anregeschwellen: 0,00 bis 0,98 und 1,03 bis 20,00. Diese Daten werden durch lineare Interpolation zwischen Datenpunkten in zwei stetige Kurven konvertiert. Zur Eingabe einer benutzerdefinierten FlexCurve geben Sie die Rückfall- und Auslösezeit mit den VALUE-Tasten für jeden ausgewählten Anregepunkt (mit den Tasten MESSAGE AUF/AB) für die gewünschte Schutzkurve ein (A, B, C oder D).

Tabelle 5–12: FLEXCURVE-TABELLE

RÜCK-FALL-ZEIT	MS	RÜCK-FALL-ZEIT	MS	AUSLÖSE-ZEIT	MS	AUSLÖSE-ZEIT	MS	AUSLÖSE-ZEIT	MS	AUSLÖSE-ZEIT	MS
0,00		0,68		1,03		2,9		4,9		10,5	
0,05		0,70		1,05		3,0		5,0		11,0	
0,10		0,72		1,1		3,1		5,1		11,5	
0,15		0,74		1,2		3,2		5,2		12,0	
0,20		0,76		1,3		3,3		5,3		12,5	
0,25		0,78		1,4		3,4		5,4		13,0	
0,30		0,80		1,5		3,5		5,5		13,5	
0,35		0,82		1,6		3,6		5,6		14,0	
0,40		0,84		1,7		3,7		5,7		14,5	
0,45		0,86		1,8		3,8		5,8		15,0	
0,48		0,88		1,9		3,9		5,9		15,5	
0,50		0,90		2,0		4,0		6,0		16,0	
0,52		0,91		2,1		4,1		6,5		16,5	
0,54		0,92		2,2		4,2		7,0		17,0	
0,56		0,93		2,3		4,3		7,5		17,5	
0,58		0,94		2,4		4,4		8,0		18,0	
0,60		0,95		2,5		4,5		8,5		18,5	
0,62		0,96		2,6		4,6		9,0		19,0	
0,64		0,97		2,7		4,7		9,5		19,5	
0,66		0,98		2,8		4,8		10,0		20,0	

HINWEIS

Das Schutzgerät, das nach einer bestimmten FlexCurve arbeitet, wendet für Zeiten zwischen den vom Benutzer eingegebenen Punkten eine lineare Näherung an. Besondere Vorsicht ist geboten, wenn die beiden Punkte eingestellt werden, die nahe am Vielfachen der Anregung liegen, d. h. 0,98 pu und 1,03 pu. Es empfiehlt sich, die beiden Zeiten auf einen ähnlichen Wert zu setzen. Andernfalls kann die lineare Näherung zu unerwünschtem Verhalten der Betriebsgröße führen, die nahe bei 1,00 pu liegt.

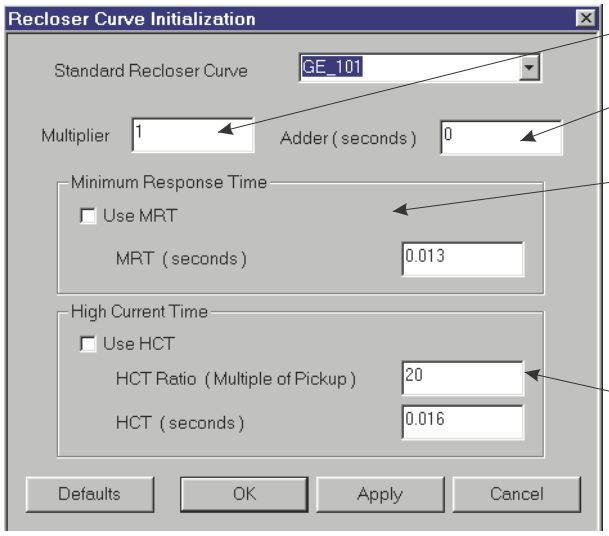
b) FLEXCURVE-KONFIGURATION MIT ENERVISTA UR SETUP

Die Software EnerVista UR Setup dient zur einfachen Konfiguration und Verwaltung von FlexCurves und den zugehörigen Datenpunkten. Zunächst können aus einer Auswahl von Standardkurven prospektive FlexCurves für die näherungsweise beste Anpassung konfiguriert werden. Die konkreten Datenpunkte können später bearbeitet werden. Alternativ dazu können Kurvendaten aus einer angegebenen Datei (.csv-Format) importiert werden. Wählen Sie hierzu die Einstellung **Daten importieren von** EnerVista UR Setup.

Mit den vorgesehenen Schaltflächen können Kurven exportiert, angezeigt und gelöscht werden. FlexCurves werden angepasst, indem der Wert für die Auslösezeit (ms) auf vordefinierte Vielfache des Per-Unit-Stroms gesetzt wird. Die Vielfachen der Anregeschwelle beginnen bei null (einschließlich „Rückfallzeit“), Auslösezeit unter Anregeschwelle und Auslösezeit über Anregeschwelle.

c) BEARBEITUNG DER WIEDEREINSCHALT-KURVE

Die Auswahl der Automatischen Wiederzuschaltungs-Kurve ist insofern speziell, weil Wiedereinschalt-Kurven zu einer zusammengesetzten Kurve mit einer minimalen Reaktionszeit und einer festen Zeit über einem festgelegten Vielfachen der Anregeschwelle umgeformt werden können. Es werden 41 Typen von Wiedereinschalt-Kurven unterstützt. Diese bestimmten Auslösezeiten sind hilfreich zur Koordination von Auslösezeiten, typischerweise bei höheren Strömen und dort, wo vorgelagerte und nachgelagerte Schutzgeräte verschiedene Betriebseigenschaften aufweisen. Das unten abgebildete Fenster zur Wiedereinschalt-Kurvenkonfiguration wird angezeigt, wenn die Einstellung „Initialisieren aus“ von EnerVista UR Setup auf „Wiedereinschalt-Kurve” gesetzt und auf die Schaltfläche **FlexCurve initialisieren** geklickt wird.



Multiplikator: Skaliert (multipliziert) die Kurven-Auslösezeiten

Addierer: Fügt die in diesem Feld angegebene Zeit (in ms) zu jedem Kurven-Auslösezeitwert hinzu.

Minimale Reaktionszeit (MRZ): Bei aktivierter MRZ-Einstellung legt diese die kürzeste Auslösezeit fest, auch wenn die Auslösekurve eine kürzere Auslösezeit bei höherem Strom hat. Eine zusammengesetzte Betriebseigenschaft wird effektiv definiert. Für Strom-Vielfache unterhalb des Schnittpunkts wird die Auslösezeit von der Kurve vorgegeben; andernfalls vom MRZ. Beim Versuch der Übernahme einer kürzeren MRZ als die minimale Kurvenzeit wird eine Meldung ausgegeben.

Hochstromzeit: Ermöglicht dem Benutzer, einen Ausregepunkt festzulegen, ab dem die Auslösezeit festgesetzt wird. Dies ist normalerweise nur bei höheren Stromstärken erforderlich. Das **HST-Verhältnis** definiert den Hochstrom-Ausregepunkt; **HST definiert** die Auslösezeit.

842721A1.CDR

Abbildung 5–30: INITIALISIERUNG WIEDEREINSCHALT-KURVE

HINWEIS

Die Multiplikator- und Addierer-Einstellungen betreffen nur den Kurvenanteil der Kennlinie, jedoch nicht die MRZ- und HST-Einstellungen. Die HST-Einstellungen überschreiben die MRZ-Einstellungen für das vielfache des Anregefaktor, der größer ist als das HST-Verhältnis.

d) BEISPIEL

Eine zusammengesetzte Kurve kann aus dem GE_111-Standard konfiguriert werden, und zwar mit MRZ = 200 ms und HST zunächst deaktiviert und dann bei achtfachem Anregewert mit einer Auslösezeit von 30 ms aktiviert. Bei ungefähr vierfachem Anregewert entspricht die Kurvenauslösezeit dem MRZ-Wert, und von diesem Zeitpunkt an bleibt die Auslösezeit bei 200 ms (siehe unten).

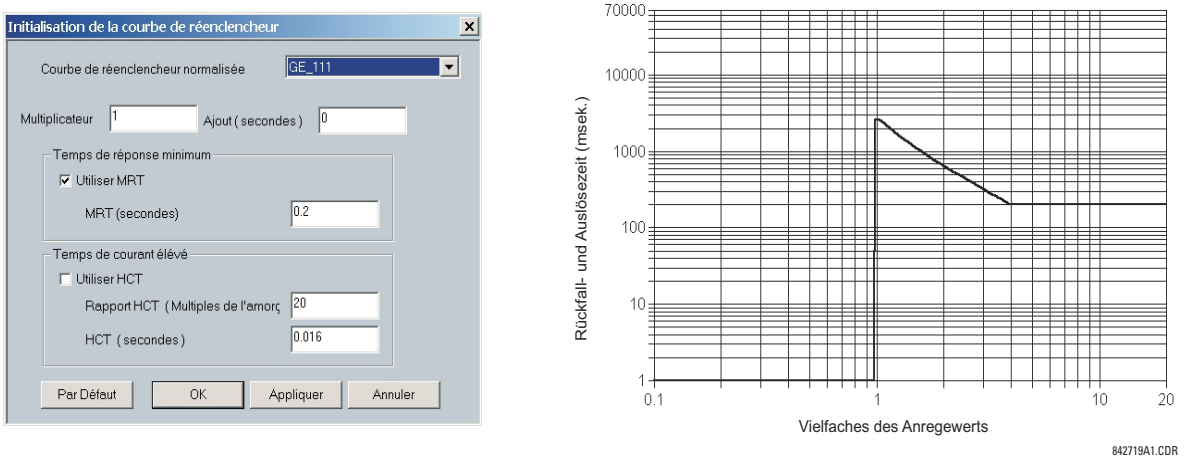


Abbildung 5–31: ZUSAMMENGESETZTE WIEDEREINSCHALT-KURVE MIT HST DEAKTIVIERT

Mit aktivierter HST-Funktion reduziert sich die Auslösezeit für Anregefaktoren über dem achtfachen Anregewert auf 30 ms.

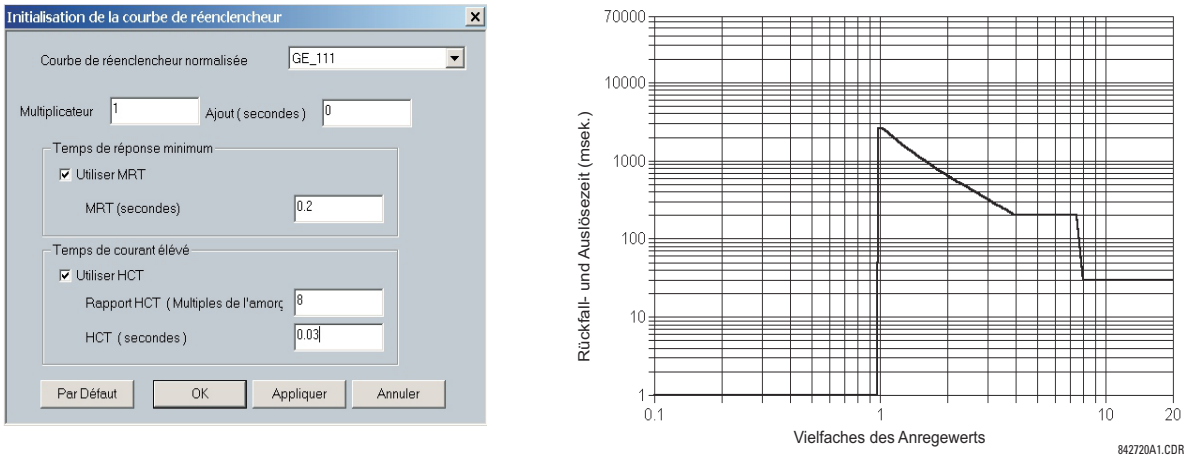


Abbildung 5–32: ZUSAMMENGESETZTE WIEDEREINSCHALT-KURVE MIT HST AKTIVIERT

HINWEIS

Die Konfiguration einer zusammengesetzten Kurve mit einer Steigerung der Auslösezeit bei erhöhten Anregungsvielfachen ist nicht zulässig. Wenn dies versucht wird, generiert die Software EnerVista UR Setup eine Fehlermeldung und verwirft die vorgeschlagenen Änderungen.

e) STANDARD-WIEDEREINSCHALT-KURVEN

Die folgenden Abbildungen zeigen die Standard-Wiedereinschalt-Kurven, die für das M60 verfügbar sind.

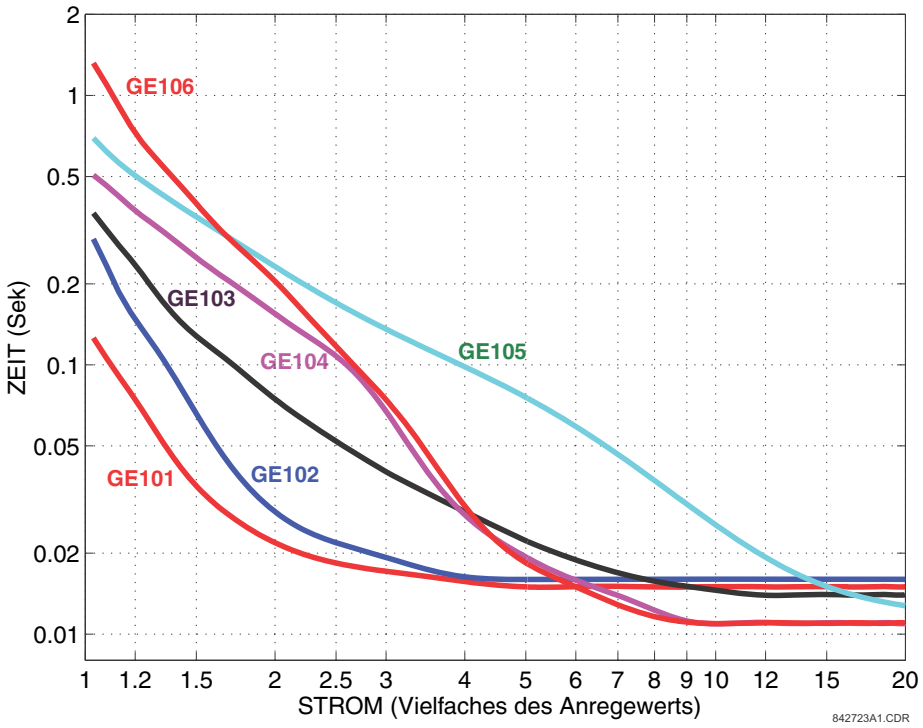


Abbildung 5–33: WIEDEREINSCHALT-KURVEN GE101 BIS GE106

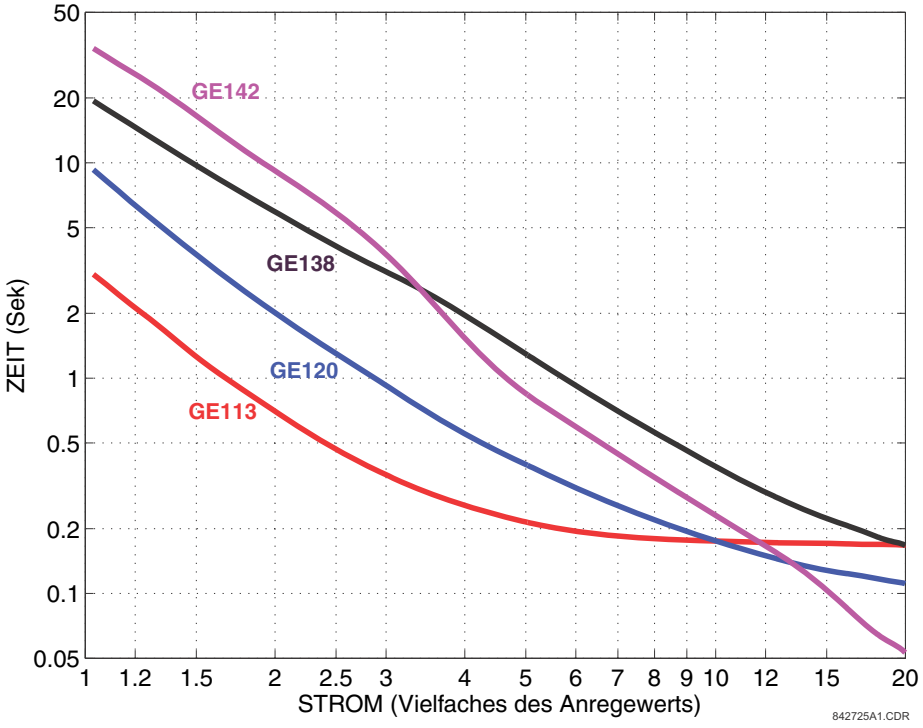


Abbildung 5–34: WIEDEREINSCHALT-KURVEN GE113, GE120, GE138 UND GE142

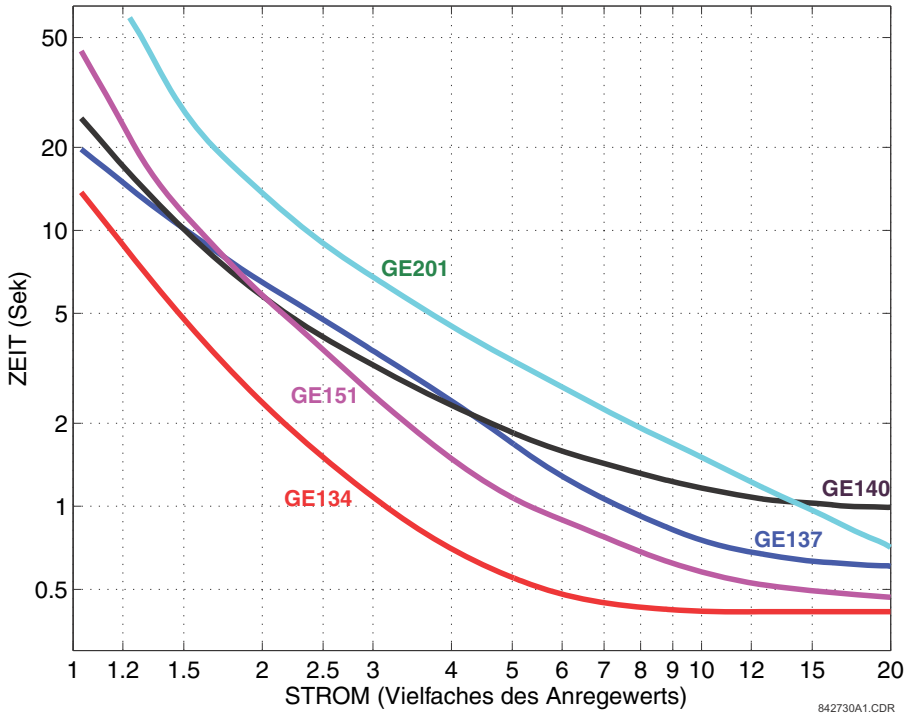


Abbildung 5–35: WIEDEREINSCHALT-KURVEN GE134, GE137, GE140, GE151 UND GE201

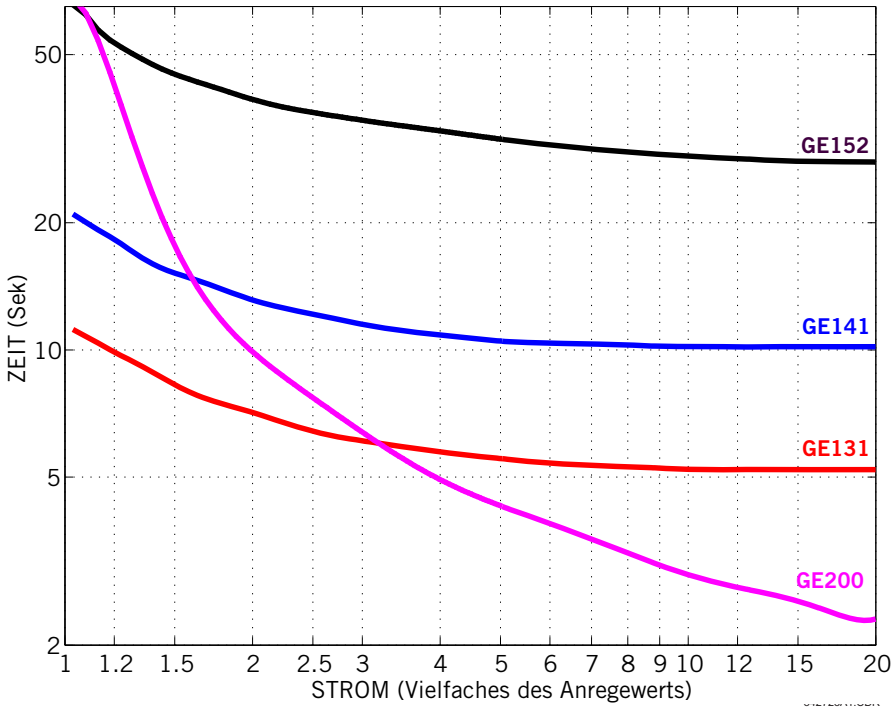


Abbildung 5–36: WIEDEREINSCHALT-KURVEN GE131, GE141, GE152 UND GE200

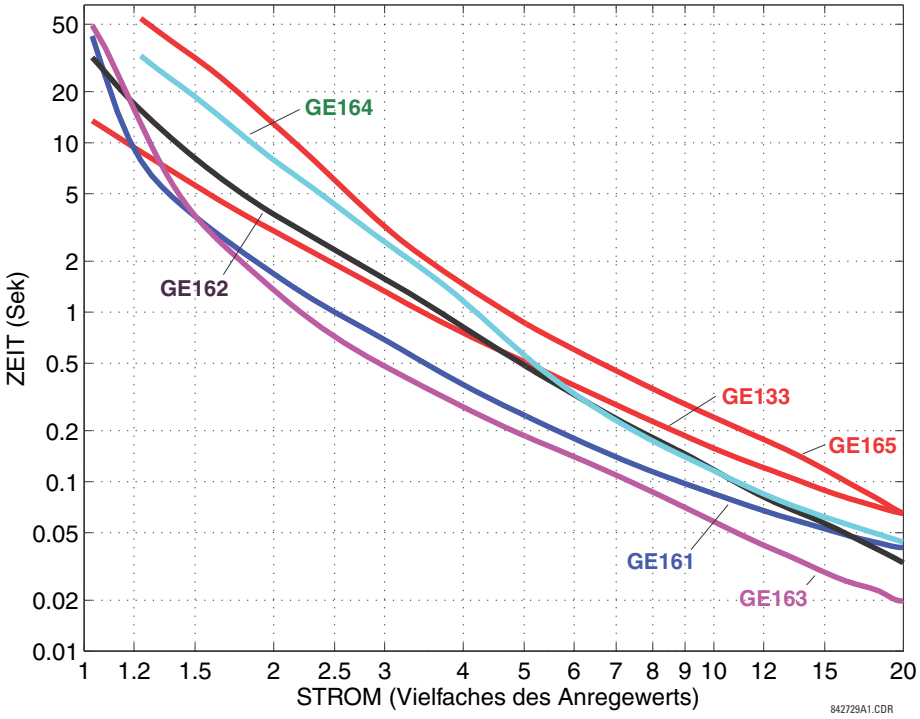


Abbildung 5–37: WIEDEREINSCHALT-KURVEN GE133, GE161, GE162, GE163, GE164 UND GE165

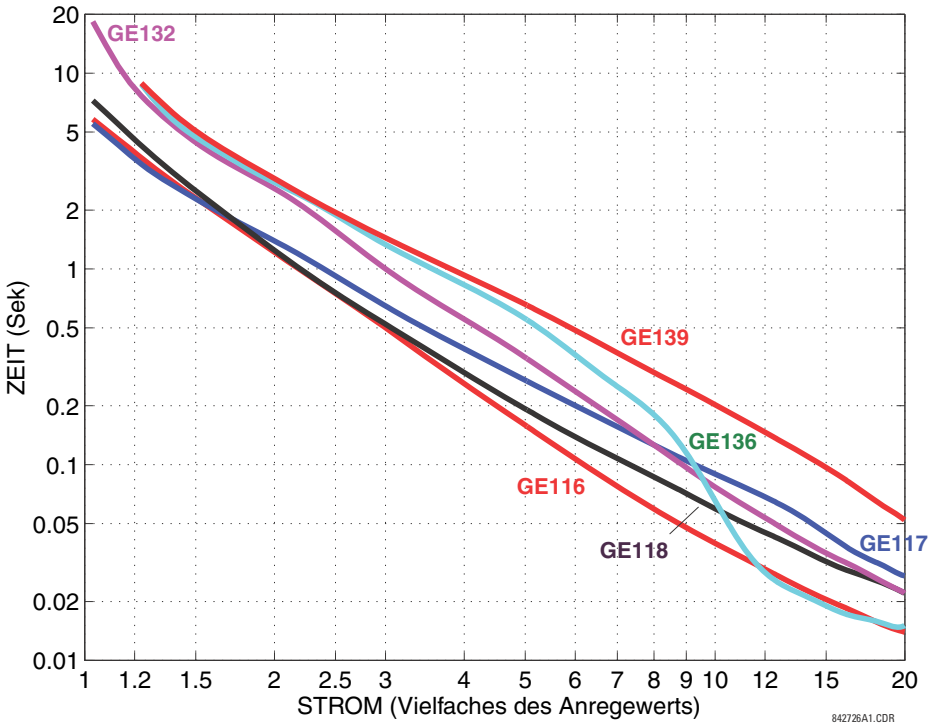


Abbildung 5–38: WIEDEREINSCHALT-KURVEN GE116, GE117, GE118, GE132, GE136 UND GE139

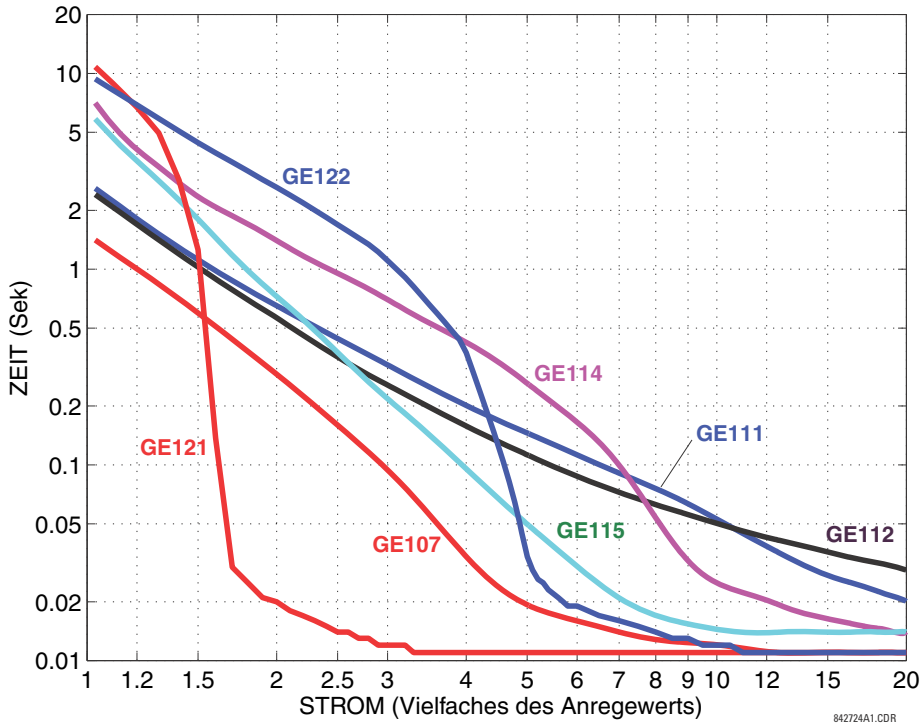


Abbildung 5–39: WIEDEREINSCHALT-KURVEN GE107, GE111, GE112, GE114, GE115, GE121 UND GE122

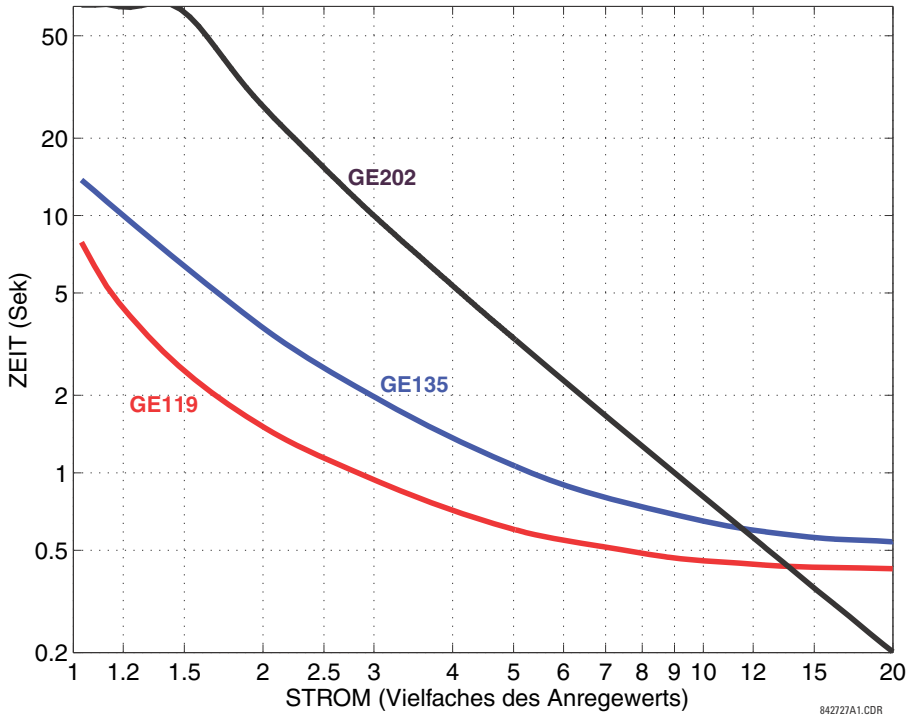


Abbildung 5–40: WIEDEREINSCHALT-KURVEN GE119, GE135 UND GE202

5.5.1 EINFÜHRUNG IN FLEXLOGIC

Um dem Anwender maximale Flexibilität zu bieten, kombiniert die Auslegung der internen digitalen Logik feste und anwenderprogrammierte Parameter. Die Logik hinsichtlich der konzipierten individuellen Funktionsmerkmale ist unveränderlich. Sämtliche weitere Logik – von Digitaleingangssignalen über Funktionen oder Kombinationen von Funktionen zu Digitalausgängen – ist variabel. Mit FlexLogic hat der Anwender vollständige Kontrolle über die gesamte variable Logik. Vom Prinzip her empfängt das System analoge und digitale Eingangssignale, aus denen es analoge und digitale Ausgangssignale generiert. Die nachstehende Darstellung zeigt die wesentlichen an diesem Prozess beteiligten Teilsysteme eines typischen Geräts der UR-Serie.

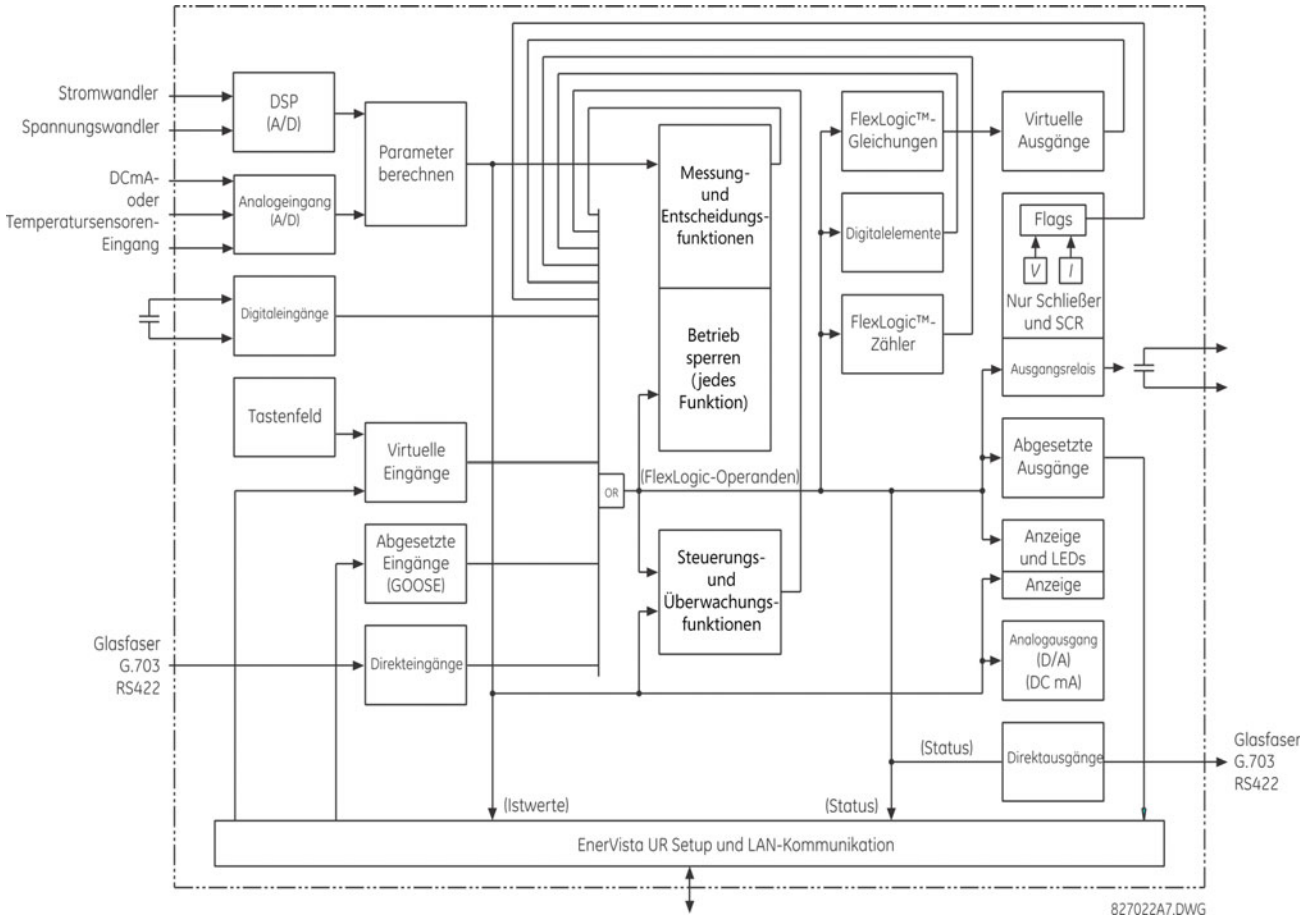


Abbildung 5–41: ÜBERSICHT ÜBER DIE UR-ARCHITEKTUR

Die Zustände aller im M60 verwendeten digitalen Signale werden durch Flags (oder FlexLogic-Operanden, die später in diesem Abschnitt beschrieben werden) repräsentiert. Eine digitale „1“ wird durch ein „gesetztes“ Flag repräsentiert. Jede Zu-standsänderung eines externen Kontakts kann genutzt werden, um den Betrieb einer Funktion zu blockieren, aber auch als Eingang für eine Steuerungsfunktion in einer FlexLogic-Gleichung oder zur Ansteuerung eines Ausgangskontakts. Der Zustand des Digitaleingangs kann lokal oder – unter Verwendung der bereitgestellten Kommunikationsfunktionen – an einem entfernten Gerät angezeigt werden. Wird eine einfache Funktion gewünscht, bei dem ein Digitaleingang dazu dient, eine Funktion zu blockieren, erfolgt diese Auswahl bei der Programmierung der Funktion. Diese Möglichkeit besteht auch bei den anderen Funktionen, die Flags setzen: Funktionen, virtuelle Eingänge, entfernte Eingänge und Bediener.

Wird eine komplexere als die zuvor aufgezeigte Logik benötigt, wird dies mittels FlexLogic umgesetzt. Soll beispielsweise der geschlossene Zustand des Digitaleingangs H7a und der angeregte Zustand des Unterspannungsschutzes den Betrieb des Phasenüberstromschutzes blockieren, werden die beiden Steuereingänge in einer FlexLogic-Gleichung programmiert. Diese Gleichung führt eine UND-Verknüpfung der beiden Steuereingänge zu einem virtuellen Ausgang durch, der dann bei der Programmierung des Phasenüberstromschutzes als Blockierungseingang gewählt wird. Virtuelle Ausgänge können nur unter Verwendung von FlexLogic-Gleichungen erstellt werden.

Schutzgeräte früherer Bauart besaßen nur eingeschränkte Logiken. Vom Standard abweichende Anwendungsfälle mit Einbindung von Verriegelungen, Blockaden und Überwachungsfunktionen mussten mit Digitaleingängen und Ausgangskontakten fest verdrahtet werden. FlexLogic minimiert den Bedarf an Hilfskomponenten und Verdrahtung und ermöglicht zugleich komplexere Funktionen.

Die Logik, die die Beeinflussung von Eingängen, Funktionen und Ausgängen bestimmt, ist mit sequenziell abgearbeiteten logischen Gleichungen vor Ort programmierbar. Die Nutzung von virtuellen Eingängen und Ausgängen als Ergänzung zur realen Hardware ist sowohl intern als auch – über die Kommunikationsschnittstellen – für andere Geräte möglich (verteilte FlexLogic).

FlexLogic ermöglicht dem Anwender eine Anpassung des Geräts mittels einer Abfolge von Gleichungen, die aus *Operatoren* und *Operanden* bestehen. Die Operanden sind die Zustände von Eingängen, Funktionen und Ausgängen. Die Operatoren sind logische Gatter, Timer und Verriegelungen (mit Setz- und Rücksetzeingängen). Die Anordnung sequenzieller Operationen ermöglicht die Kombination verschiedener Operanden mittels Operatoren zur Schaffung eines Ausgangsignals. Der Ausgang einer Gleichung ist ein als *virtueller Ausgang* bezeichnetes nummeriertes Register. Virtuelle Ausgänge können als Eingangsoperanden für jede beliebige Gleichungen zur Verriegelung oder für andere Rückmeldungen verwendet werden, einschließlich in der Gleichung, die den Ausgang erzeugt hat.

Eine FlexLogic-Gleichung besteht aus Parametern, bei denen es sich entweder um Operanden oder um Operatoren handelt. Operanden besitzen einen logischen Zustand von „1“ oder „0“. Operatoren führen eine festgelegte Funktion aus, beispielsweise als UND-Verknüpfung oder Timer. Jede Gleichung definiert die für das Setzen des Flags eines virtuellen Ausgangs zu verwendende Kombination von Parametern. Die Auswertung einer Gleichung resultiert entweder in logisch „1“ (= EIN, d. h. gesetztes Flag) oder logisch „0“ (= AUS, d. h. nicht gesetztes Flag). Jede Gleichung wird in jeder Zykluszeit mindestens viermal ausgewertet.

Manche Arten von Operanden liegen im Gerät in mehreren Instanzen vor, zum Beispiel Digitaleingänge und entfernte Eingänge. Diese Operandenarten werden in der Bedienfrontanzeige zu Gruppen zusammengestellt (nur für Darstellungszwecke). Die nachstehende Tabelle führt die Kennlinien der verschiedenen Operandenarten auf.

Tabelle 5–13: M60 FLEXLOGIC-OPERANDENARTEN (Tabelle 1 von 2)

OPERANDENART	STATUS	FORMAT (BEISPIEL)	CHARAKTERISTIKA [EINGANG IST 1 (= EIN), WENN ...]
Digitaleingang	Ein	CONT IP On	Derzeit liegt Spannung an dem Digitaleingang an bzw. der externe Kontakt ist geschlossen.
	Aus	CONT IP OFF	Derzeit liegt keine Spannung an dem Digitaleingang an bzw. der externe Kontakt ist geöffnet.
Ausgangskontakt (nur Schließerkontakt)	Strom EIN	CONT OP 1 EIN	Durch den Kontakt fließt Strom.
	Spannung Ein	CONT OP 1 EIN	An dem Kontakt liegt Spannung an.
	Spannung Aus	CONT OP 1 VAUS	An dem Kontakt liegt keine Spannung an.
Direkteingang	EIN	DIRECT INPUT 1 On	Der Direkteingang befindet sich derzeit im Status EIN.

Tabelle 5–13: M60 FLEXLOGIC-OPERANDENARTEN (Tabelle 2 von 2)

OPERANDENART	STATUS	FORMAT (BEISPIEL)	CHARAKTERISTIKA [EINGANG IST 1 (= EIN), WENN ...]
Funktion (Analog)	Anregung	PHASE TOC1 PKP	Der getestete Parameter befindet sich derzeit oberhalb der Anregeschwelle einer Funktion, die auf ansteigende Werte anspricht, bzw. unterhalb der Anregeschwelle einer Funktion, die auf abfallende Werte anspricht.
	Rückfall	PHASE TOC1 DPO	Dieser Operand ist das logisch Inverse zum zuvor vorgestellten Anrege-Operanden.
	Aktiv	PHASE TOC1 OP	Der getestete Parameter lag für die programmierte Verzögerungszeit oberhalb bzw. unterhalb der Anregeschwelle der Funktion, oder er besaß den Status logisch „1“ und besitzt nun den Status logisch „0“, wobei jedoch der Rückfalltimer noch nicht abgelaufen ist.
	Blockade	PHASE TOC1 BLK	Der Ausgang des Vergleichers ist auf die Funktion „Blockade“ eingestellt.
Funktion (Digital)	Anregung	DIG ELEMENT 1 PKP	Der Eingangsoperand besitzt den Status logisch „1“.
	Rückfall	DIG ELEMENT 1 DPO	Dieser Operand ist das logisch Inverse zum zuvor vorgestellten Anrege-Operanden.
	Aktiv	DIG ELEMENT 1 OP	Der Eingangsoperand besaß für die programmierte Auslöseverzögerungszeit den Status logisch „1“, oder er besaß für diesen Zeitraum den Status logisch „1“ und besitzt nun den Status logisch „0“, wobei jedoch der Rückfalltimer noch nicht abgelaufen ist.
Funktion (Digitalzähler)	Größer als	ZÄHLER 1 HI	Die Anzahl der gezählten Impulse liegt über dem voreingestellten Wert.
	Gleich	ZÄHLER 1 EQL	Die Anzahl der gezählten Impulse entspricht dem voreingestellten Wert.
	Kleiner als	ZÄHLER 1 LO	Die Anzahl der gezählten Impulse liegt unter dem voreingestellten Wert.
Vorgabewert	EIN	EIN	Logisch „1“
	Aus	Aus	Logisch „0“
Entfernter Eingang	EIN	ENTFERNTER EINGANG 1 EIN	Der entfernte Eingang befindet sich derzeit im Status EIN.
Virtueller Eingang	EIN	VIRT IP 1 EIN	Der virtuelle Eingang befindet sich derzeit im Status EIN.
Virtueller Ausgang	EIN	VIRT OP 1 EIN	Der virtuelle Ausgang befindet sich derzeit im gesetzten Zustand (d. h. die Auswertung der diesen virtuellen Ausgang erstellenden Gleichung ergab logisch „1“).

Die nachfolgende Tabelle führt die für dieses Gerät verfügbaren Operanden nach Operandenart geordnet in alphabetischer Reihenfolge auf.

Tabelle 5–14: M60 FLEXLOGIC-OPERANDEN (Tabelle 1 von 9)

OPERANDENART	OPERANDENSYNTAX	OPERANDENBESCHREIBUNG
Funktionstasten	FUNKTIONSTASTE 1 EIN FUNKTIONSTASTE 2 EIN FUNKTIONSTASTE 3 EIN FUNKTIONSTASTE 4 EIN FUNKTIONSTASTE 5 EIN FUNKTIONSTASTE 6 EIN FUNKTIONSTASTE 7 EIN	Funktionstaste 1 ist gedrückt Funktionstaste 2 ist gedrückt Funktionstaste 3 ist gedrückt Funktionstaste 4 ist gedrückt Funktionstaste 5 ist gedrückt Funktionstaste 6 ist gedrückt Funktionstaste 7 ist gedrückt
DIREKTGERÄTE	DIREKTGERÄT 1 EIN ↓ DIREKTGERÄT 16 EIN DIREKTGERÄT 1 AUS ↓ DIREKTGERÄT 16 AUS	Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) ↓ Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) ↓ Das Flag ist gesetzt (logisch „1“)
DIREKTEINGANGS-/DIREKT-AUSGANGS-KANALÜBER-WACHUNG	DIR IO CH1 CRC-ALARM DIR IO CH2 CRC-ALARM DIR IO CH1 N RÜCKS A DIR IO CH2 N RÜCKS A	Die Anzahl der Direkteingangs-Meldungen, die auf Kanal 1 empfangen wurden und einen Prüfsummenfehler aufwiesen, überschritt die vom Benutzer festgelegte Obergrenze. Die Anzahl der Direkteingangs-Meldungen, die auf Kanal 2 empfangen wurden und einen Prüfsummenfehler aufwiesen, überschritt die vom Benutzer festgelegte Obergrenze. Die Anzahl der zurückgesendeten Direkteingangs-/Direktausgangs-Meldungen, die auf Kanal 1 empfangen wurden, überschritt die vom Benutzer festgelegte Obergrenze (nur Ringkonfigurationen). Die Anzahl der zurückgesendeten Direkteingangs-/Direktausgangs-Meldungen, die auf Kanal 2 empfangen wurden, überschritt die vom Benutzer festgelegte Obergrenze (nur Ringkonfigurationen).
FUNKTION: Amp.-Asymm.	AMP ASYMM. 1 PKP AMP ASYMM. 1 OP AMP ASYMM. 1 DPO	AMP ASYMM. 1-Element ist angeregt. AMP ASYMM. 1-Element ist aktiv. AMP ASYMM. 1-Element ist zurückgefallen.
	AMP ASYMM. 2 ...	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für AMP ASYMM. 1 dargestellt.
FUNKTION: Hilfsüberspannung	HLF-OV1 PKP HLF-OV1 DPO HLF-OV1 OP	Hilfsüberspannungsüberwachung ist angeregt. Hilfsüberspannungsüberwachung ist zurückgefallen. Hilfsüberspannungsüberwachung ist aktiv.
	HLF-OV2 bis HLF-OV3	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für HLF-OV1 dargestellt.
FUNKTION: Hilfsunter-spannungsschutz	HLF-UV1 PKP HLF-UV1 DPO HLF-UV1 OP	Hilfsunterspannungsüberwachung ist angeregt. Hilfsunterspannungsüberwachung ist zurückgefallen. Hilfsunterspannungsüberwachung ist aktiv.
	HLF-UV2 bis HLF-UV3	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für HLF-UV1 dargestellt.
FUNKTION Leistungsschalter-überschlag	BKR 1 ÜBERSCH PKP A BKR 1 ÜBERSCH PKP B BKR 1 ÜBERSCH PKP C BKR 1 ÜBERSCH PKP BKR 1 ÜBERSCH OP A BKR 1 ÜBERSCH OP B BKR 1 ÜBERSCH OP C BKR 1 ÜBERSCH OP BKR 1 ÜBERSCH DPO A BKR 1 ÜBERSCH DPO B BKR 1 ÜBERSCH DPO C BKR 1 ÜBERSCH DPO	Leistungsschalterüberschlagelement 1 phase L1 ist angeregt. Leistungsschalterüberschlagelement 1 phase L2 ist angeregt. Leistungsschalterüberschlagelement 1 phase L3 ist angeregt. Leistungsschalterüberschlagelement 1 ist angeregt. Leistungsschalterüberschlagelement 1 phase L1 ist aktiv. Leistungsschalterüberschlagelement 1 phase L2 ist aktiv. Leistungsschalterüberschlagelement 1 phase L3 ist aktiv. Leistungsschalterüberschlagelement 1 ist aktiv. Leistungsschalterüberschlagelement 1 phase L1 ist zurückgefallen. Leistungsschalterüberschlagelement 1 phase L2 ist zurückgefallen. Leistungsschalterüberschlagelement 1 phase L3 ist zurückgefallen. Leistungsschalterüberschlagelement 1 ist zurückgefallen.
	BKR 2 ÜBERSCH ...	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für BKR 1 ÜBERSCH dargestellt.
FUNKTION Leistungsschalter-versager	LSV 1 NEUAUSA LSV 1 NEUAUSB LSV 1 NEUAUSC LSV 1 NEUAUS LSV 1 T1 OP LSV 1 T2 OP LSV 1 T3 OP LSV 1 AUSL OP	Leistungsschalterversager 1 Neuauslösung phase L1 (nur für 1-polige Schemen). Leistungsschalterversager 1 Neuauslösung phase L2 (nur für 1-polige Schemen). Leistungsschalterversager 1 Neuauslösung phase L3 (nur für 1-polige Schemen). Leistungsschalterversager 1 Neuauslösung 3-phasig. Leistungsschalterversager 1 Timer 1 ist aktiv. Leistungsschalterversager 1 Timer 2 ist aktiv. Leistungsschalterversager 1 Timer 3 ist aktiv. Leistungsschalterversager 1 Auslöser ist aktiv.
	BKR FEHL 2 ...	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für LSV 1 dargestellt.

Tabelle 5–14: M60 FLEXLOGIC-OPERANDEN (Tabelle 2 von 9)

OPERANDENART	OPERANDENSYNTAX	OPERANDENBESCHREIBUNG
FUNKTION: Leistungsschalter-steuerung	LST-SCH 1 AUS CMD	Leistungsschalter 1 Öffnen-Befehl initiiert.
	LST-SCH 1 AN CMD	Leistungsschalter 1 Schließen-Befehl initiiert.
	LST-SCH 1 ΦA FHL ST	Leistungsschalter 1 phase L1 Fehlerstatus festgestellt (Diskrepanz zwischen den Kontakten 52/a und 52/b).
	LST-SCH 1 ΦA MITTE	Leistungsschalter 1 phase L1 Status „Mitte“ festgestellt (Übergang von einer Position in eine andere).
	LST-SCH 1 ΦA GSCH	Leistungsschalter 1 phase L1 geschlossen.
	LST-SCH 1 ΦA OFF.	Leistungsschalter 1 phase L1 geöffnet.
	LST-SCH 1 ΦB FHL ST	Leistungsschalter 1 phase L2 Fehlerstatus festgestellt (Diskrepanz zwischen den Kontakten 52/a und 52/b).
	LST-SCH 1 ΦB MITTE	Leistungsschalter 1 phase L2 Status „Mitte“ festgestellt (Übergang von einer Position in eine andere).
	LST-SCH 1 ΦB GSCH	Leistungsschalter 1 phase L2 geschlossen.
	LST-SCH 1 ΦB OFF.	Leistungsschalter 1 phase L2 geöffnet.
	LST-SCH 1 ΦC FHL ST	Leistungsschalter 1 phase L3 Fehlerstatus festgestellt (Diskrepanz zwischen den Kontakten 52/a und 52/b).
	LST-SCH 1 ΦC MITTE	Leistungsschalter 1 phase L3 Status „Mitte“ festgestellt (Übergang von einer Position in eine andere).
	LST-SCH 1 ΦC GSCH	Leistungsschalter 1 phase L3 geschlossen.
	LST-SCH 1 ΦC OFF.	Leistungsschalter 1 phase L3 geöffnet.
	LST-SCH 1 FEHL. STAT	Leistungsschalter 1 Fehlerstatus an beliebiger Phase festgestellt.
	LST-SCH 1 GESCHL	Leistungsschalter 1 geschlossen.
	LST-SCH 1 OFF.	Leistungsschalter 1 geöffnet.
	LST-SCH 1 DISKREP	Diskrepanz bei Leistungsschalter 1.
	LST-SCH 1 PROBLEM	Problemalarm bei Leistungsschalter 1
	LST-SCH 1 MNL SCH	Leistungsschalter 1 manuelles Schließen.
	LST-SCH 1 AUSL A	Leistungsschalter 1 Auslösebefehl phase L1
	LST-SCH 1 AUSL B	Leistungsschalter 1 Auslösebefehl phase L2
	LST-SCH 1 AUSL C	Leistungsschalter 1 Auslösebefehl phase L3
	LST-SCH 1 ANY P OPEN	Mindestens ein Pol von Leistungsschalter 1 ist geöffnet.
	LST-SCH 1 EIN P OFF.	Nur ein Pol von Leistungsschalter 1 ist geöffnet.
	LST-SCH 1 OOS	Leistungsschalter 1 ist außer Funktion.
	LST-SCH 2 ...	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für LST-SCH 1 dargestellt.
FUNKTION: Binärzähler	ZÄHLER 1 HI	Ausgang von Binärzähler 1 liegt über dem Vergleichswert.
	ZÄHLER 1 EQL	Ausgang von Binärzähler 1 entspricht dem Vergleichswert.
	ZÄHLER 1 LO	Ausgang von Digitalzähler 1 liegt unter dem Vergleichswert.
	Zahler 2 bis Zähler 8	Identischer Satz von Operanden oberhalb beschrieben für Zähler 1.
FUNKTION: Digitalfunktionen	DIG ELEMENT 1 PKP	Digitalelement 1 ist angeregt.
	DIG ELEMENT 1 OP	Digitalelement 1 ist aktiv.
	DIG ELEMENT 1 DPO	Digitalelement 1 ist zurückgefallen.
	Dig Element 2 bis Dig Element 48	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für Dig Element 1 dargestellt.
FUNKTION: Empfindlicher Leistungsrichtungs-schutz	DIR LEIST 1 STG1 PKP	Stufe 1 des Richtungsleistungselements 1 ist angeregt.
	DIR LEIST 1 STG2 PKP	Stufe 2 des Richtungsleistungselements 1 ist angeregt.
	DIR LEIST 1 STG1 DPO	Stufe 1 des Richtungsleistungselements 1 ist zurückgefallen.
	DIR LEIST 1 STG2 DPO	Stufe 2 des Richtungsleistungselements 1 ist zurückgefallen.
	DIR LEIST 1 STG1 OP	Stufe 1 des Richtungsleistungselements 1 ist aktiv.
	DIR LEIST 1 STG2 OP	Stufe 2 des Richtungsleistungselements 1 ist aktiv.
	DIR LEIST 1 PKP	Das Richtungsleistungselement ist angeregt.
	DIR LEIST 1 DPO	Das Richtungsleistungselement ist zurückgefallen.
	DIR LEIST 1 OP	Das Richtungsleistungselement ist aktiv.
	DIR LEIST 2	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für DIR LEIST 1 dargestellt.
FUNKTION: FlexElements	FxE 1 PKP	FlexElement 1 ist angeregt.
	FxE 1 OP	FlexElement 1 ist aktiv.
	FxE 1 DPO	FlexElement 1 ist zurückgefallen.
	FxE 2 bis FxE 16	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für FxE 1 dargestellt.
FUNKTION: Unabhängiger Erdung-Überstrom-zeitschutz	MASSE IOC1 PKP	Unabhängiger Erdung-Überstromzeitschutz 1 ist angeregt.
	MASSE IOC1 OP	Unabhängiger Erdung-Überstromzeitschutz 1 ist aktiv.
	MASSE IOC1 DPO	Unabhängiger Erdung-Überstromzeitschutz 1 ist zurückgefallen.
	MASSE IOC2	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für MASSE IOC 1 dargestellt.
FUNKTION: Gemessener Erdüberstrom-zeitschutz	MASSE TOC1 PKP	Gemessener Erdüberstromzeitschutz 1 ist angeregt.
	MASSE TOC1 OP	Gemessener Erdüberstromzeitschutz 1 ist aktiv.
	MASSE TOC1 DPO	Gemessener Erdüberstromzeitschutz 1 ist zurückgefallen.
	MASSE TOC2	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für GROUND TOC1 dargestellt.

Tabelle 5–14: M60 FLEXLOGIC-OPERANDEN (Tabelle 3 von 9)

OPERANDENART	OPERANDENSYNTAX	OPERANDENBESCHREIBUNG
FUNKTION Nichtflüchtige Verriegelungen	VERRIEGELUNG 1 EIN VERRIEGELUNG 1 AUS	Nichtflüchtige Verriegelung 1 ist EIN (logisch „1“) Nichtflüchtige Verriegelung 1 ist AUS (logisch „0“)
	VERRIEGELUNG 2 bis VERRIEGELUNG 16	Identischer Satz von Operanden wie oberhalb beschrieben für VERRIEGELUNG 1.
FUNKTION: Mechanische Motorblockierung	MECH. BLOCK PKP MECH. BLOCK DPO MECH. BLOCK OP	Das Mechanische-Blockierung-Element ist angeregt. Das Mechanische-Blockierung-Element ist zurückgefallen. Das Mechanische-Blockierung-Element ist aktiv.
FUNKTION: Motorbesch-leunigungszeit	MOTOR BESCHL.-Z. OP MOTOR BESCHL.-Z. DPO	Das Motorbeschleunigungszeit-Element ist aktiv. Das Motorbeschleunigungszeit-Element ist zurückgefallen.
FUNKTION: Zweistufiger Motor	MOTOR SPD2 TR 2-1 OP MOTOR SPD2 ACL t OP MOTOR SPD2 ACL t DPO	Gesetzt, wenn der Motor von Geschwindigkeit 2 auf Geschwindigkeit 1 umaktiv ist. Gesetzt, wenn die Beschleunigungszeitfunktion bei Geschwindigkeit 2 arbeitet. Gesetzt, wenn die Beschleunigungszeitfunktion bei Geschwindigkeit 2 abfällt.
FUNKTION: Thermisches Motormodell	MOTOR THERMAL-PKP MOTOR THERMAL-OP MOTOR THERMAL-DPO MOTOR NEUSTART MOTORSTART UNTERDR MOTOR OFFLINE: MOTOR STARTET MOTOR LÄUFT MOTORLAST ÜBERLAST	Das Thermisches-Modell-Element ist angeregt. Das Thermisches-Modell-Element ist aktiv. Das Thermisches-Modell-Element ist abgefallen Der Motor hat neu gestartet. Eine den Motorstart unterdrückende Bedingung ist aufgetreten. Der Motor ist offline. Der Motor startet. Der Motor läuft. Eine Motor-Überlastbedingung ist aufgetreten.
FUNKTION: Gegensystem-Überspannung	GEGENSP OV1 PKP GEGENSP OV1 DPO GEGENSP OV1 OP	Gegensystem-Überspannung-Element ist angeregt. Gegensystem-Überspannung-Element ist zurückgefallen. Gegensystem-Überspannung-Element ist aktiv.
	GEGENSP OV2 ...	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für GEGENSP OV1 dargestellt.
FUNKTION: Unabhängiger Neutral-Überstrom-zeitschutz	NEUTRAL IOC1 PKP NEUTRAL IOC1 OP NEUTRAL IOC1 DPO	Unabhängiger-Neutral-Überstromzeitschutz 1 ist angeregt. Unabhängiger-Neutral-Überstromzeitschutz 1 ist aktiv. Unabhängiger-Neutral-Überstromzeitschutz 1 ist zurückgefallen.
	NEUTRAL IOC2	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für NEUTRAL IOC1 dargestellt.
FUNKTION: Neutralüber-spannung	NEUTRAL OV1 PKP NEUTRAL OV1 DPO NEUTRAL OV1 OP	Neutralüberspannung-Element 1 ist angeregt. Neutralüberspannung-Element 1 ist zurückgefallen. Neutralüberspannung-Element 1 ist aktiv.
FUNKTION: Gerichteter Neutral-Überstrom	NTRL DIR OC1 VOR NTRL DIR OC1 ZUR	Gerichteter Neutral-Überstrom 1 Vorwärts ist aktiv. Gerichteter Neutral-Überstrom 1 Rückwärts ist aktiv.
	NTRL DIR OC2	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für NTRL DIR OC1 dargestellt.
FUNKTION: Überfrequenz	ÜBERFREQ 1 PKP ÜBERFREQ 1 OP ÜBERFREQ 1 DPO	Überfrequenz 1 ist angeregt. Überfrequenz 1 ist aktiv. Überfrequenz 1 ist zurückgefallen.
	ÜBERFREQ 2 bis 4	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für ÜBERFREQ 1 dargestellt.
FUNKTION: Gerichteter Phasenüberstrom	PH DIR1 BLK A PH DIR1 BLK B PH DIR1 BLK C PH DIR1 BLK	Phase L1 Richtung 1 Blockade Phase L2 Richtung 1 Blockade Phase L3 Richtung 1 Blockade Phase Richtung 1 Blockade
	PH DIR2	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für PH DIR1 dargestellt.

Tabelle 5–14: M60 FLEXLOGIC-OPERANDEN (Tabelle 4 von 9)

OPERANDENART	OPERANDENSYNTAX	OPERANDENBESCHREIBUNG
FUNKTION: Unabhängiger Phasen-Überstrom-zeitschutz	PHASE IOC1 PKP	Mindestens eine Phase des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist angeregt.
	PHASE IOC1 OP	Mindestens eine Phase des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist aktiv.
	PHASE IOC1 DPO	Alle Phasen des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 sind abgefallen.
	PHASE IOC1 PKP A	Phase L1 des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist angeregt.
	PHASE IOC1 PKP B	Phase L2 des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist angeregt.
	PHASE IOC1 PKP C	Phase L3 des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist angeregt.
	PHASE IOC1 OP A	Phase L1 des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist aktiv.
	PHASE IOC1 OP B	Phase L2 des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist aktiv.
	PHASE IOC1 OP C	Phase L3 des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist aktiv.
	PHASE IOC1 DPO A	Phase L1 des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist zurückgefallen.
	PHASE IOC1 DPO B	Phase L2 des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist zurückgefallen.
	PHASE IOC1 DPO C	Phase L3 des unabhängigen Phasen-Überstromzeitschutzes 1 ist zurückgefallen.
	PHASE IOC2 und höher	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für PHASE IOC1 dargestellt.
FUNKTION: Phasen-Überspannung	PHASE OV1 PKP	Mindestens eine Phase von Überspannung 1 ist angeregt.
	PHASE OV1 OP	Mindestens eine Phase von Überspannung 1 ist aktiv.
	PHASE OV1 DPO	Alle Phasen von Überspannung 1 sind abgefallen.
	PHASE OV1 PKP A	Phase L1 von Überspannung 1 ist angeregt.
	PHASE OV1 PKP B	Phase L2 von Überspannung 1 ist angeregt.
	PHASE OV1 PKP C	Phase L3 von Überspannung 1 ist angeregt.
	PHASE OV1 OP A	Phase L1 von Überspannung 1 ist aktiv.
	PHASE OV1 OP B	Phase L2 von Überspannung 1 ist aktiv.
	PHASE OV1 OP C	Phase L3 von Überspannung 1 ist aktiv.
	PHASE OV1 DPO A	Phase L1 von Überspannung 1 ist zurückgefallen.
	PHASE OV1 DPO B	Phase L2 von Überspannung 1 ist zurückgefallen.
	PHASE OV1 DPO C	Phase L3 von Überspannung 1 ist zurückgefallen.
	PHASE OV2 bis OV3	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für PHASE OV1 dargestellt.
FUNKTION: Phasen-Unter-spannungsschutz	PHASE UV1 PKP	Mindestens eine Phase von Phasenunterspannnungsschutz 1 ist angeregt.
	PHASE UV1 OP	Mindestens eine Phase von Phasenunterspannnungsschutz 1 ist aktiv.
	PHASE UV1 DPO	Alle Phasen von Phasen-Unterspannungsschutz 1 sind abgefallen.
	PHASE UV1 PKP A	Phase L1 von Phasen-Unterspannungsschutz 1 ist angeregt.
	PHASE UV1 PKP B	Phase L2 von Phasen-Unterspannungsschutz 1 ist angeregt.
	PHASE UV1 PKP C	Phase L3 von Phasen-Unterspannungsschutz 1 ist angeregt.
	PHASE UV1 OP A	Phase L1 von Phasen-Unterspannungsschutz 1 ist aktiv.
	PHASE UV1 OP B	Phase L2 von Phasen-Unterspannungsschutz 1 ist aktiv.
	PHASE UV1 OP C	Phase L3 von Phasen-Unterspannungsschutz 1 ist aktiv.
	PHASE UV1 DPO A	Phase L1 von Phasen-Unterspannungsschutz 1 ist zurückgefallen.
	PHASE UV1 DPO B	Phase L2 von Phasen-Unterspannungsschutz 1 ist zurückgefallen.
	PHASE UV1 DPO C	Phase L3 von Phasen-Unterspannungsschutz 1 ist zurückgefallen.
	PHASE UV2	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für PHASE UV1 dargestellt.
FUNKTION: Reduzierter Spannungsstart	RED. SPANNG.-STRG	Wird bei einem gültigen Übergang in einem beliebigen Modus für eine Sekunde gesetzt.
	RED. SPANNG.-OP	Wird beim Auftreten eines ungültigen Übergangs gesetzt.
FUNKTION: Neustart-verzögerung	NEUSTARTZEIT OP	Seit dem letzten Motorstopp ist weniger als die minimale Neustartzeit vergangen. Solange dieser Operand gesetzt ist, ist kein Neustart zulässig (wird verwendet, um den Motorstartbefehl zu sperren).
FUNKTION: Defekter Rotorstab-Erkennung	ROTORALARM PKP	Gesetzt, wenn das Defekter-Rotorstab-Erkennung-Element anregt.
	ROTORALARM OP	Gesetzt, wenn das Defekter-Rotorstab-Erkennung-Element aktiv ist.
FUNKTION: Entfernter-Temperatursensor-Schutz	ABG TS KOMFEHL	Gesetzt, wenn ein Kommunikationsausfall mit den entfernten Temperatursensoren festgestellt wird.
	RRTD RTD 1 ALARM DPO	Gesetzt, wenn die RRTD-RTD-1-Alarmstufe abfällt.
	RRTD RTD 1 ALARM OP	Gesetzt, wenn die RRTD-RTD-1-Alarmstufe aktiv ist.
	RRTD RTD 1 ALARM PKP	Gesetzt, wenn die RRTD-RTD-1-Alarmstufe anregt.
	RRTD RTD 1 OFF.	Gesetzt, wenn RRTD RTD 1 eine Unterbrechung feststellt.
	RRTD RTD 1 KURZSCH	Gesetzt, wenn RRTD RTD 1 einen Kurzschluss oder niederohmigen Übergang feststellt.
	RRTD RTD 1 AUSL DPO	Gesetzt, wenn die RRTD-RTD-1-Auslösestufe abfällt.
	RRTD RTD 1 AUSL OP	Gesetzt, wenn die RRTD-RTD-1-Auslösestufe aktiv ist.
	RRTD RTD 1 AUSL PKP	Gesetzt, wenn die RRTD-RTD-1-Auslösestufe anregt.
	RRTD RTD 2 ...	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für RRTD RTD 1 dargestellt.

Tabelle 5–14: M60 FLEXLOGIC-OPERANDEN (Tabelle 5 von 9)

OPERANDENART	OPERANDENSYNTAX	OPERANDENBESCHREIBUNG
FUNKTION: Temperatursensor-Schutz	RTD Ip 1 ALARM DPO	Gesetzt, wenn die Alarmstufe des Temperatursensoren-Eingang-1-Schutzes anregt.
	RTD Ip 1 ALARM OP	Gesetzt, wenn die Alarmstufe des Temperatursensoren-Eingang-1-Schutzes aktiv ist.
	RTD Ip 1 ALARM PKP	Gesetzt, wenn die Alarmstufe des Temperatursensoren-Eingang-1-Schutzes abfällt.
	RTD Ip 1 OFF.	Gesetzt, wenn Temperatursensoren-Eingang 1 eine Unterbrechung feststellt.
	RTD Ip 1 KURZSCH	Gesetzt, wenn Temperatursensoren-Eingang 1 einen Kurzschluss oder niederohmigen Übergang feststellt.
	RTD Ip 1 AUSL DPO	Gesetzt, wenn die Auslösestufe des Temperatursensoren-Eingang-1-Schutzes anregt.
	RTD Ip 1 AUSL OP	Gesetzt, wenn die Auslösestufe des Temperatursensoren-Eingang-1-Schutzes aktiv ist.
	RTD Ip 1 AUSL PKP	Gesetzt, wenn die Auslösestufe des Temperatursensoren-Eingang-1-Schutzes abfällt.
	RTD Ip 2 ...	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für RTD Ip 1 dargestellt.
FUNKTION: Wahlschalter	WAHLSCH. 1 POS Y	Wahlschalter 1 befindet sich in Stellung Y (gegenseitig ausschließende Operanden).
	WAHLSCH. 1 BIT 0	Erstes Bit der 3-Bit-Wordkodierungsstellung von Wahlschalter 1.
	WAHLSCH. 1 BIT 1	Zweites Bit der 3-Bit-Wordkodierungsstellung von Wahlschalter 1.
	WAHLSCH. 1 BIT 2	Drittes Bit der 3-Bit-Wordkodierungsstellung von Wahlschalter 1.
	WAHLSCH. 1 STP-ALARM	Die Stellung von Wahlschalter 1 wurde unter Verwendung des Aufwärtssteuereingangs vorausgewählt, jedoch nicht bestätigt.
	WAHLSCH. 1 BIT-ALARM	Die Stellung von Wahlschalter 1 wurde unter Verwendung des 3-Bit-Steuereingangs vorausgewählt, jedoch nicht bestätigt.
	WAHLSCH. 1 ALARM	Die Stellung von Wahlschalter 1 wurde vorausgewählt, jedoch nicht bestätigt.
	WAHLSCH. 1 PWR-ALARM	Wenn das Gerät hochfährt und mit dem Drei-Bit-Eingang synchronisiert, ist die Stellung von Wahlschalter 1 unbestimmt oder wird aus dem Speicher wiederhergestellt.
	WAHLSCH. 2	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für WAHLSCH. 1 dargestellt.
FUNKTION: Parametersatz	PARAMETERSATZ AKT 1	Parametersatz 1 aktiv.
	PARAMETERSATZ AKT 2	Parametersatz 2 aktiv.
	PARAMETERSATZ AKT 3	Parametersatz 3 aktiv.
	PARAMETERSATZ AKT 4	Parametersatz 4 aktiv.
	PARAMETERSATZ AKT 5	Parametersatz 5 aktiv.
	PARAMETERSATZ AKT 6	Parametersatz 6 aktiv.
FUNKTION: Subharmonische Stator-Erdschluss-erkennung	SH-STAT-GND STG1 PKP	Stufe 1 des subharmonischen Stator-Erdschlussschutzes ist angeregt.
	SH-STAT-GND STG1 DPO	Stufe 1 des subharmonischen Stator-Erdschlussschutzes ist zurückgefallen.
	SH-STAT-GND STG1 OP	Stufe 1 des subharmonischen Stator-Erdschlussschutzes ist aktiv.
	SH-STAT-GND STG2 PKP	Stufe 2 des subharmonischen Stator-Erdschlussschutzes ist angeregt.
	SH-STAT-GND STG2 DPO	Stufe 2 des subharmonischen Stator-Erdschlussschutzes ist zurückgefallen.
	SH-STAT-GND STG2 OP	Stufe 2 des subharmonischen Stator-Erdschlussschutzes ist aktiv.
	SH-STAT-GND OC PKP	Erdüberstrom des subharmonischen Stator-Erdschlussschutzes ist angeregt.
	SH-STAT-GND OC DPO	Erdüberstrom des subharmonischen Stator-Erdschlussschutzes ist zurückgefallen.
	SH-STAT-GND OC OP	Erdüberstrom des subharmonischen Stator-Erdschlussschutzes ist aktiv.
	SH-STAT-GND TRB PKP	Problem mit dem subharmonischen Stator-Erdschlussschutz-Modul ist angeregt.
	SH-STAT-GND TRB DPO	Problem mit dem subharmonischen Stator-Erdschlussschutz-Modul ist zurückgefallen.
	SH-STAT-GND TRB OP	Problem mit dem subharmonischen Stator-Erdschlussschutz-Modul ist aktiv.
FUNKTION: Starts-pro-Stunde	STARTS-PRO-STD. PKP	Die maximale Startrate wurde überschritten. Wenn der Motor anhalten sollte, solange dieser Operand gesetzt ist, wäre kein umgehender Neustart zulässig.
	STARTS-PRO-STD. OP	Der Motor hat nach dem letzten zulässigen Start angehalten. Solange dieser Operand gesetzt ist, ist kein Neustart zulässig (wird verwendet, um den Motorstartbefehl zu sperren).
	STARTS-PRO-STD. DPO	Die maximale Startrate wurde nicht überschritten. Wird der Motor angehalten, kann er umgehend neu gestartet werden.

Tabelle 5–14: M60 FLEXLOGIC-OPERANDEN (Tabelle 6 von 9)

OPERANDENART	OPERANDENSYNTAX	OPERANDENBESCHREIBUNG
FUNKTION: Statordifferential-schutz	STATORDIFF OP	Mindestens eine Phase des Statordifferentialschutzes ist aktiv.
	STATORDIFF PKP A	Phase L1 des Statordifferentialschutzes ist angeregt.
	STATORDIFF PKP B	Phase L2 des Statordifferentialschutzes ist angeregt.
	STATORDIFF PKP C	Phase L3 des Statordifferentialschutzes ist angeregt.
	STATORDIFF OP A	Phase L1 des Statordifferentialschutzes ist aktiv.
	STATORDIFF OP B	Phase L2 des Statordifferentialschutzes ist aktiv.
	STATORDIFF OP C	Phase L3 des Statordifferentialschutzes ist aktiv.
	STATORDIFF DPO A	Phase L1 des Statordifferentialschutzes ist zurückgefallen.
	STATORDIFF DPO B	Phase L2 des Statordifferentialschutzes ist zurückgefallen.
	STATORDIFF DPO C	Phase L3 des Statordifferentialschutzes ist zurückgefallen.
	STATORDIFF SAT A	Phase L1 des Statordifferentialschutzes ist gesättigt.
	STATORDIFF SAT B	Phase L2 des Statordifferentialschutzes ist gesättigt.
	STATORDIFF SAT C	Phase L3 des Statordifferentialschutzes ist gesättigt.
	STATORDIFF DIR A	Vergleich von Phase L1 des Statordifferentialschutzes wurde erfüllt.
	STATORDIFF DIR B	Vergleich von Phase L2 des Statordifferentialschutzes wurde erfüllt.
	STATORDIFF DIR C	Vergleich von Phase L3 des Statordifferentialschutzes wurde erfüllt.
FUNKTION: Trenner	SCHALT 1 AUS CMD	Trenner 1 Öffnen-Befehl initiiert.
	SCHALT 1 AN CMD	Trenner 1 Schließen-Befehl initiiert.
	SCHALT 1 GESCHL.	Trenner 1 ist geschlossen.
	SCHALT 1 OFFEN	Trenner 1 ist geöffnet.
	SCHALT 1 DISKREP	Trenner 1 weist eine Diskrepanz auf.
	SCHALT 1 PROBLEM	Trenner 1 Problemalarm.
	SCHALT 1 ΦA GSCH	Trenner 1 phase L1 ist geschlossen.
	SCHALT 1 ΦA OFFEN	Trenner 1 phase L1 ist geöffnet.
	SCHALT 1 ΦA FHL ST	Trenner 1 phase L1 Fehlerstatus festgestellt (Diskrepanz zwischen den Kontakten 52/a und 52/b).
	SCHALT 1 ΦA MITTE	Trenner 1 phase L1 Status „Mitte“ festgestellt (Übergang von einer Stellung in eine andere).
	SCHALT 1 ΦB GSCH	Trenner 1 phase L2 ist geschlossen.
	SCHALT 1 ΦB OFFEN	Trenner 1 phase L2 ist geöffnet.
	SCHALT 1 ΦB FHL ST	Trenner 1 phase L2 Fehlerstatus festgestellt (Diskrepanz zwischen den Kontakten 52/a und 52/b).
	SCHALT 1 ΦB MITTE	Trenner 1 phase L2 Status „Mitte“ festgestellt (Übergang von einer Stellung in eine andere).
	SCHALT 1 ΦC GSCH	Trenner 1 phase L3 ist geschlossen.
	SCHALT 1 ΦC OFFEN	Trenner 1 phase L3 ist geöffnet.
	SCHALT 1 ΦC FHL ST	Trenner 1 phase L3 Fehlerstatus festgestellt (Diskrepanz zwischen den Kontakten 52/a und 52/b).
	SCHALT 1 ΦC MITTE	Trenner 1 phase L3 Status „Mitte“ festgestellt (Übergang von einer Stellung in eine andere).
	SCHALT 1 FEHL. STAT	Trenner 1 Fehlerstatus an beliebiger Phase festgestellt.
	SCHALT 2 ...	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für SCHALT 1 dargestellt.
FUNKTION: Kanaltests für Schutzsignal-übertragung	SCH-SÜB CH1 FEHL	Fehler in Kanal 1.
	SCH-SÜB CH2 FEHL	Fehler in Kanal 2.
	SCH-SÜB CH1 ID-FEHL	Die ID-Überprüfung für ein Peer-Gerät an Kanal 1 ist fehlgeschlagen.
	SCH-SÜB CH2 ID-FEHL	Die ID-Überprüfung für ein Peer-Gerät an Kanal 2 ist fehlgeschlagen.
	SCH-SÜB CH1 CRC-FEHL	CRC entdeckte Paketbeschädigung auf Kanal 1.
	SCH-SÜB CH2 CRC-FEHL	CRC entdeckte Paketbeschädigung auf Kanal 2.
	SCH-SÜB CH1 PKT-VERL	CRC entdeckte Paketverlust auf Kanal 1.
	SCH-SÜB CH2 PKT-VERL	CRC entdeckte Paketverlust auf Kanal 2.
FUNKTION: Schutzsignal-übertragungs-eingänge und -ausgänge	SCHUTZS-ÜB EING 1-1 AN ↓ SCHUTZS-ÜB EING 1-16 AN	Das Flag ist gesetzt (logisch „1“). ↓ Das Flag ist gesetzt (logisch „1“).
	SCHUTZS-ÜB EING 2-1 AN ↓ SCHUTZS-ÜB EING 2-16 AN	Das Flag ist gesetzt (logisch „1“). ↓ Das Flag ist gesetzt (logisch „1“).
FUNKTION: Zeit zwischen Starts	ZEIT-ZW.-STARTS PKP	Die seit dem letzten Start vergangene Zeit ist zu kurz. Wenn der Motor anhält, solange dieser Operand gesetzt ist, ist kein umgehender Neustart zulässig.
	ZEIT-ZW.-STARTS OP	Der Motor wurde angehalten, da die Zeitspanne seit dem letzten Start zu kurz war. Solange dieser Operand gesetzt ist, ist kein Neustart zulässig (wird verwendet, um den Motorstartbefehl zu sperren).
	ZEIT-ZW.-STARTS DPO	Die Zeitspanne seit dem letzten Start ist lang genug, um im Falle eines Anhalten des Motors den nächsten Start zuzulassen.
FUNKTION Auslösematrix	AUSLÖSEMATRIX 1 PKP	Gesetzt, wenn die Auslösematrix 1 anregt.
	AUSLÖSEMATRIX 1 OP	Gesetzt, wenn die Auslösematrix 1 aktiv ist.
	AUSLÖSEMATRIX 2 ...	Identischer Satz von Operanden wie oberhalb beschrieben für AUSLÖSEMATRIX 1.
FUNKTION: Unterstrom	U/STRM ALARM PKP	Gesetzt, wenn die Unterstrom-Element-Alarmstufe anregt.
	U/STR AUSL PKP	Gesetzt, wenn die Unterstrom-Element-Auslösestufe anregt.
	U/STRM ALARM OP	Gesetzt, wenn die Unterstrom-Element-Alarmstufe aktiv ist.
	U/STRM AUSL OP	Gesetzt, wenn die Unterstrom-Element-Auslösestufe aktiv ist.

Tabelle 5–14: M60 FLEXLOGIC-OPERANDEN (Tabelle 7 von 9)

OPERANDENART	OPERANDENSYNTAX	OPERANDENBESCHREIBUNG
FUNKTION: Unterstrom auf Stufe 2	U/STRM SP2 ALARM PKP U/STRM SP2 ALARM OP U/STRM SP2 AUSL PKP U/STRM SP2 AUSL OP	Gesetzt, wenn der Stufe-2-Unterstrom-Alarm anregt. Gesetzt, wenn der Stufe-2-Unterstrom-Alarm aktiv ist. Gesetzt, wenn der Stufe-2-Unterstrom-Auslöser anregt. Gesetzt, wenn der Stufe-2-Unterstrom-Auslöser aktiv ist.
FUNKTION: Unterfrequenz	UNTERFREQ 1 PKP UNTERFREQ 1 OP UNTERFREQ 1 DPO	Unterfrequenz 1 ist angeregt. Unterfrequenz 1 ist aktiv. Unterfrequenz 1 ist zurückgefallen.
	UNTERFREQ 2 bis 6	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für UNTERFREQ 1 dargestellt.
FUNKTION: Unterlastschutz	UNTERLST 1 ALARM PKP UNTERLST 1 AUSL PKP UNTERLST 1 ALARM DPO UNTERLST 1 AUSL DPO UNTERLST 1 ALARM OP UNTERLST 1 AUSL OP	Gesetzt, wenn die Unterlastschutz-1-Alarmstufe anregt. Gesetzt, wenn die Unterlastschutz-1-Auslösestufe anregt. Gesetzt, wenn die Unterlastschutz-1-Alarmstufe abfällt. Gesetzt, wenn die Unterlastschutz-1-Auslösestufe abfällt. Gesetzt, wenn die Unterlastschutz-1-Alarmstufe aktiv ist. Gesetzt, wenn die Unterlastschutz-1-Auslösestufe aktiv ist.
	UNTERLST 2	Identischer Satz von Operanden wie vorstehend für UNTERLST 1 dargestellt.
FESTE OPERANDEN	Aus	Logisch „0“. Hat keine Funktion und kann als Begrenzer in Gleichungslisten eingesetzt werden. Wird von anderen Funktionsmerkmalen mit der Bedeutung „Deaktivieren“ genutzt.
	An	Logisch „1“. Kann als Testeinstellung genutzt werden.
EINGÄNGE/ AUSGÄNGE: Digitaleingänge	Cont Ip 1 On Cont Ip 2 On ↓ Cont Ip 1 Off Cont Ip 2 Off ↓	(wird nicht aufgeführt, sofern nicht bestellt) (wird nicht aufgeführt, sofern nicht bestellt) ↓ (wird nicht aufgeführt, sofern nicht bestellt) (wird nicht aufgeführt, sofern nicht bestellt) ↓
EINGÄNGE/ AUSGÄNGE: Ausgangskontakte, Strom (vom Stromanzeiger an Schließer-kontakten)	Ausgangskontakt 1 IEIN Ausgangskontakt 2 IEIN ↓	(wird nicht aufgeführt, sofern nicht bestellt) (wird nicht aufgeführt, sofern nicht bestellt) ↓
EINGÄNGE/ AUSGÄNGE: Ausgangskontakte, Spannung (vom Spannungs-anzeiger an Schließerkontakten)	Ausgangskontakt 1 VEin Ausgangskontakt 2 VEin ↓	(wird nicht aufgeführt, sofern nicht bestellt) (wird nicht aufgeführt, sofern nicht bestellt) ↓
	Cont Op 1 VOff Ausgangskontakt 2 VAus ↓	(wird nicht aufgeführt, sofern nicht bestellt) (wird nicht aufgeführt, sofern nicht bestellt) ↓
EINGÄNGE/ AUSGÄNGE Direkteingänge	DIREKTEINGANG 1 AN ↓ DIREKTEINGANG 32 An	Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) ↓ Das Flag ist gesetzt (logisch „1“)
EINGÄNGE/ AUSGÄNGE: Entfernte Doppelmeldungs-eingänge	RemDPS Ip 1 FHL RemDPS Ip 1 MITTE RemDPS Ip 1 AUS RemDPS Ip 1 EIN	Gesetzt, wenn der entfernte Doppelmeldungseingang sich im Status „Fehlstellung“ befindet. Gesetzt, wenn der entfernte Doppelmeldungseingang sich im Status „Zwischenstellung“ befindet. Gesetzt, wenn der entfernte Doppelmeldungseingang sich im Status „Aus“ befindet. Gesetzt, wenn der entfernte Doppelmeldungseingang sich im Status „EIN“ befindet.
	REMDPS Ip 2 ...	Identischer Satz von Operanden wie oberhalb beschrieben für REMDPS 1.
EINGÄNGE/ AUSGÄNGE: Entfernte Eingänge	ENTF. EINGANG 1 EIN ENTF. EINGANG 2 Ein ENTF. EINGANG 2 Ein ↓ ENTF. EINGANG 32 An	Das Flag ist gesetzt (logisch „1“). Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) ↓ Das Flag ist gesetzt (logisch „1“).
EINGÄNGE/ AUSGÄNGE: Virtuelle Eingänge	Virt Eing 1 Ein Virt Eing 2 Ein Virt Eing 3 Ein ↓ Virt Eing 64 Ein	Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) ↓ Das Flag ist gesetzt (logisch „1“)

Tabelle 5–14: M60 FLEXLOGIC-OPERANDEN (Tabelle 8 von 9)

OPERANDENART	OPERANDENSYNTAX	OPERANDENBESCHREIBUNG
EINGÄNGE/ AUSGÄNGE: Virtuelle Ausgänge	Virt. Ausgang 1 EIN Virt. Ausgang 2 EIN Virt. Ausgang 3 EIN ↓ Virt. Ausgang 96 An	Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) ↓ Das Flag ist gesetzt (logisch „1“)
LED ANZEIGEN: Feste Bedienfront-LEDs	IN SERVICE LED TROUBLE LED TESTMODUS-LED LED AUSL LED ALARM LED ANREGUNG LED SPANN. LED STROM LED FREQUENZ AND. LED LED Phase L1 LED Phase L2 LED Phase L3 LED NEUTRAL/MASSE	Gesetzt, wenn die BEREIT LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die Warnung LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die TESTMODUS LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die Auslösung LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die ALARM LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die LED ANREGUNG an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die Spannung LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die Strom LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die Frequenz LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die SONSTIGE LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die Phase L1 LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die Phase L2 LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die Phase L3 LED an der Bedienfront leuchtet. Gesetzt, wenn die Neutral/Erde LED an der Bedienfront leuchtet.
LED ANZEIGEN: LED TEST	LED TEST WIRD AUSG.	Ein LED TEST wurde eingeleitet und ist noch nicht beendet.
LED ANZEIGEN: Parametrierbare LEDs	LED BEN. 1	Gesetzt, wenn die parametrierbare LED 1 leuchtet.
	LED BEN. 2 bis 48	Identischer Satz von Operanden wie oberhalb beschrieben für LED BEN. 1.
PASSWORT-SICHERHEIT	ACCESS LOC SETG OFF ACCESS LOC SETG ON ACCESS LOC CMND OFF ACCESS LOC CMND ON ACCESS REM SETG OFF ACCESS REM SETG ON ACCESS REM CMND OFF ACCESS REM CMND ON UNB VERSUCHE VOR BLOCKADE	Gesetzt, wenn der Zugang zur lokalen Parametrierung deaktiviert ist. Gesetzt, wenn der Zugang zur lokalen Parametrierung aktiviert ist. Gesetzt, wenn die Vor-Ort-Steuerung deaktiviert ist. Gesetzt, wenn die Vor-Ort-Steuerung aktiviert ist. Gesetzt, wenn der Zugang zur Fernparametrierung deaktiviert ist. Gesetzt, wenn der Zugang zur Fernparametrierung aktiviert ist. Gesetzt, wenn die Fernsteuerung deaktiviert ist. Gesetzt, wenn die Fernsteuerung aktiviert ist. Gesetzt, wenn eine Passworteingabe beim Zugriff auf eine passwortgeschützte Ebene des M60 scheitert.
ENTFERNTE GERÄTE	ENTFERNTES GERÄT 1 EIN ENTFERNTES GERÄT 2 EIN ENTFERNTES GERÄT 2 EIN ↓ ENTFERNTES GERÄT 16 EIN	Das Flag ist gesetzt (logisch „1“). Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) ↓ Das Flag ist gesetzt (logisch „1“).
	ENTFERNTES GERÄT 1 Aus ENTFERNTES GERÄT 2 Aus ENTFERNTES GERÄT 3 Aus ↓ ENTFERNTES GERÄT 16 Aus	Das Flag ist gesetzt (logisch „1“). Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) Das Flag ist gesetzt (logisch „1“) ↓ Das Flag ist gesetzt (logisch „1“).
ZURÜCKSETZEN	RÜCKS.-OP RÜCKS.-OP (KOMM.) RÜCKS.-OP (OPERAND) RÜCKS.-OP (Funktionstasten)	Rücksetzbefehl ist aktiv (gesetzt durch alle drei nachstehenden Operanden). Quelle des Rücksetzbefehls: Kommunikation. Quelle des Rücksetzbefehls: Operand (zugewiesen im Menü **EINGÄNGE/ AUSGÄNGE ⇨⇩ ZURÜCKSETZEN**). Quelle des Rücksetzbefehls: RESET-Taste (Funktionstaste).

Tabelle 5–14: M60 FLEXLOGIC-OPERANDEN (Tabelle 9 von 9)

OPERANDENART	OPERANDENSYNTAX	OPERANDENBESCHREIBUNG
SELBSTDIAGNOSE (Siehe Beschreibung *Geräteselbsttests* in *Kapitel 7: Befehle und Ziele)*	Jeder schwere Fehler	Es ist ein beliebiger schwerwiegender Selbsttestfehler aufgetreten (großer Fehler).
	Jeder kleine Fehler	Es ist ein beliebiger geringfügiger Selbsttestfehler aufgetreten (kleiner Fehler).
	BELIEBIGE SELBSTTESTFEHLER	Es ist ein beliebiger Selbsttestfehler aufgetreten (allgemeiner, beliebiger Fehler).
	BATT.-FEHLER	Die Batterie funktioniert nicht. Senden Sie das Netzteilmodul an den Hersteller zurück.
	UHR NICHT SYNCHRON.	Das Schutzgerät ist nicht mit dem internationalen Zeitstandard synchronisiert.
	DIREKTGERÄT AUS	Ein Direktgerät ist konfiguriert, aber nicht verbunden.
	DIREKTER RING-LASTSCHALTER	Die Direkt-E/A-Einstellungen sind für eine Verbindung, welche nicht im Kommunikationsring eingebunden sind.
	HARDWARE BESTÜCKUNGSFEHLER	Die Konfiguration der Module stimmt nicht mit dem gespeicherten Bestellcode überein.
	FHL. FLEXLOGIC	Eine FlexLogic-Gleichung ist fehlerhaft.
	LATCHING OUT ERROR	Es wurde ein Unterschied zwischen dem vorgesehenen und dem tatsächlichen Kontaktstatus einer Verriegelung festgestellt.
	WARTUNGSALARM	Eine Teilmenge der generierten geringfügigen Selbsttestfehler, siehe Kapitel 7.
	1. ETHERNET-FEHLER	Es wurde ein Verbindungsausfall festgestellt. Siehe Beschreibung in *Kapitel 7: Befehle und Ziele*.
	PROZESSBUSAUSFALL	Siehe Beschreibung in *Kapitel 7: Befehle und Ziele*.
	PTP-AUSFALL	Selbsttest „Fehl. PTP-Sig.“ wie in Kapitel 7 beschrieben.
	ENTF. GERÄT AUS	Ein oder mehrere GOOSE Geräte reagieren nicht.
	ABG TS KOMFEHL	Siehe Beschreibung in *Kapitel 7: Befehle und Ziele*
	ZW. ETHERNET-FEHLER	Siehe Beschreibung in *Kapitel 7: Befehle und Ziele*
	3. ETHERNET-FEHLER	Siehe Beschreibung in *Kapitel 7: Befehle und Ziele*
	SNTP AUSFALL	SNTP Server reagiert nicht.
	SYSTEMAUSNAHME	Siehe Beschreibung in *Kapitel 7: Befehle und Ziele*
	TEMPERATUR-ÜBERWACHUNG	Überwacht die Umgebungstemperatur und die maximale Betriebstemperatur.
	GERÄT NICHT PROG.	Die Einstellung Produkteinrichtung > Installation > Geräteinstellungen ist nicht programmiert.
Temperatur-überwachung	TEMPERATUR-ÜBERWACHUNG	Gesetzt, wenn die Umgebungstemperatur über der maximalen Betriebstemperatur (80 °C) liegt.
PARAMETRIER-BARE Funktion-stasten	Funktionstasten 1 AN	Funktionstasten Nummer 1 befindet sich in der Stellung „Ein“.
	Funktionstasten 1 AUS	Funktionstasten Nummer 1 befindet sich in der Stellung „Aus“.
	ANY PB ON	Eine beliebige der zwölf Funktionstasten befindet sich in der Stellung „Ein“.
	Funktionstasten 2 bis 12	Identischer Satz von Operanden wie oberhalb beschrieben für Funktionstaste 1.

Bestimmte Operanden können durch den Benutzer umbenannt werden. Hierbei handelt es sich um die Bezeichnungen der Leistungsschalter in der Leistungsschaltersteuerung, die IDs (Identifizierung) der Digitaleingänge, die IDs der virtuellen Eingänge und die IDs der virtuellen Ausgänge. Ändert der Benutzer den Standardnamen oder die ID eines dieser Operanden, erscheint der zugewiesene Name in der Operandenliste des Gerätes. Die Standardnamen sind in der vorstehenden FlexLogic-Operandentabelle aufgeführt.

Nachstehend finden Sie eine Darstellung der Eigenschaften der logischen Gatter. Die für FlexLogic verwendbaren Operatoren sind in der FlexLogic-Operatorentabelle aufgeführt.

Tabelle 5–15: FLEXLOGIC-GATTEREIGENSCHAFTEN

GATTER	ANZAHL DER EINGÄNGE	AUSGANG IST „1“ (= EIN), WENN ...
NOT	1	Eingang ist „0“
OR	2 bis 16	Ein beliebiger Eingang ist „1“
AND	2 bis 16	Alle Eingänge sind „1“
NOR	2 bis 16	Alle Eingänge sind „0“
NAND	2 bis 16	Ein beliebiger Eingang ist „0“
XOR	2	Nur ein Eingang ist „1“

Tabelle 5–16: FLEXLOGIC-OPERATOREN

TYP	SYNTAX	BESCHREIBUNG	HINWEISE
Editor	INSERT	Einfügen eines Parameters in eine Gleichungsliste.	
	DELETE	Löschen eines Parameters aus einer Gleichungsliste.	
Ende	END	Das erste angetroffene ENDE kennzeichnet den letzten Eintrag in der Liste der verarbeiteten FlexLogic-Parameter.	
Einmalwerte	POSITIVE ONE SHOT	Einmalwert, der auf eine ansteigende Steigung anspricht.	Einmalwerte sind einzelne Eingangsgatter, die als Reaktion auf eine ansteigende Steigung einen Impuls generieren. Der Ausgang eines Einmalwerts ist nur für einen Durchgang der FlexLogic-Gleichung „wahr“ (positiv). Es kann maximal 64 Einmalwerte geben.
	NEGATIVE ONE SHOT	Einmalwert, der auf eine abfallende Steigung anspricht.	
	DUAL ONE SHOT	Einmalwert, der sowohl auf eine ansteigende wie auch auf eine abfallende Steigung anspricht.	
Logikgatter	NOT	Logisches NICHT	Operiert auf dem vorherigen Parameter.
	OR(2) ↓ OR(16)	ODER-Gatter mit 2 Eingängen ↓ ODER-Gatter mit 16 Eingängen	Operiert auf den 2 vorherigen Parametern. ↓ Operiert auf den 16 vorherigen Parametern.
	AND(2) ↓ AND(16)	UND-Gatter mit 2 Eingängen ↓ UND-Gatter mit 16 Eingängen	Operiert auf den 2 vorherigen Parametern. ↓ Operiert auf den 16 vorherigen Parametern.
	NOR(2) ↓ NOR(16)	NICHT-ODER-Gatter mit 2 Eingängen ↓ NICHT-ODER-Gatter mit 16 Eingängen	Operiert auf den 2 vorherigen Parametern. ↓ Operiert auf den 16 vorherigen Parametern.
	NAND(2) ↓ NAND(16)	NICHT-UND-Gatter mit 2 Eingängen ↓ NICHT-UND-Gatter mit 16 Eingängen	Operiert auf den 2 vorherigen Parametern. ↓ Operiert auf den 16 vorherigen Parametern.
	XOR(2)	XOR-Gatter (exklusives OR) mit 2 Eingängen	Operiert auf den 2 vorherigen Parametern.
	FLIPFLOP (S,R)	FLIPFLOP (setzen, zurücksetzen): Zurücksetzen hat Vorrang	Der dem Befehl FLIPFLOP (S,R) vorangehende Parameter definiert den Rücksetzeingang. Der dem Rücksetzeingang vorangehende Parameter definiert den Setzeingang.
Timer	TIMER 1 ↓ TIMER 32	Mit den FlexLogic-Timer-1-Einstellungen eingestellter Timer. ↓ Mit den FlexLogic-Timer-32-Einstellungen eingestellter Timer.	Der Timer wird durch den vorangehenden Parameter gestartet. Der Ausgang des Timers ist TIMER #.
Virtuellen Ausgang zuweisen	= Virt. Ausgang 1 ↓ = Virt. Ausgang 96	Weist den vorangehenden FlexLogic-Operanden dem virtuellen Ausgang 1 zu. ↓ Weist den vorangehenden FlexLogic-Operanden dem virtuellen Ausgang 96 zu.	Der virtuelle Ausgang wird durch den vorangehenden Parameter festgelegt.

5.5.2 FLEXLOGIC-REGELN

Beim Erstellen einer FlexLogic-Gleichung muss die Abfolge im linearen Parameterfeld den folgenden allgemeinen Regeln entsprechen:

1. Operanden müssen dem Operator vorangehen, der diese Operanden als Eingänge verwendet.
2. Operatoren haben nur einen Ausgang. Der Ausgang eines Operators muss genutzt werden, um einen virtuellen Ausgang zu schaffen, wenn der Ausgang des Operators als Eingang für zwei oder mehr Operatoren genutzt werden muss.
3. Die Zuweisung des Ausgangs eines Operators zu einem virtuellen Ausgang beendet die Gleichung.
4. Timer-Operatoren (z. B. „TIMER 1“) oder Zuweisungen zu virtuellen Ausgängen (z. B. „= Virt Op 1“) können nur einmal verwendet werden. Wird diese Regel verletzt, wird ein Syntaxfehler ausgegeben.

5.5.3 FLEXLOGIC-AUSWERTUNG

Jede Gleichung wird in der Reihenfolge ausgewertet, in der die Parameter eingegeben wurden.

HINWEIS

FlexLogic verfügt über Flipflops, die definitionsgemäß eine Speicherfunktion besitzen. Nachdem der Setzeingang einmal gesetzt wurde, verbleiben diese Flipflops im gesetzten Zustand. Es handelt sich hierbei jedoch um flüchtige Operatoren, d. h. sie werden beim Wiederanlegen der Steuerspannung zurückgesetzt.

Wenn Änderungen an den Einstellungen vorgenommen werden, werden alle FlexLogic-Gleichungen neu kompiliert, sobald ein neuer Einstellwert eingegeben wird, sodass alle Flipflops automatisch zurückgesetzt werden. Muss beispielsweise FlexLogic während des Testens neu initialisiert werden, empfiehlt es sich, das Gerät herunterzufahren und anschließend wieder neu zu starten.

5.5.4 FLEXLOGIC-BEISPIEL

Dieser Abschnitt bietet ein Beispiel für die Umsetzung der Logik für eine typische Anwendung. Die Abfolge der Schritte ist von gewisser Bedeutung, da sie die für die Entwicklung der Geräteeinstellungen erforderliche Arbeit minimieren sollte. Beachten Sie bitte, dass das in der nachstehenden Abbildung vorgestellte Beispiel nur dafür vorgesehen ist, das Verfahren zu demonstrieren, und nicht als Lösung für eine bestimmte Anwendungssituation dienen soll.

Das nachstehende Beispiel geht davon aus, dass bereits eine entsprechende Logik für das Setzen der virtuellen Ausgänge 1 und 2 programmiert wurde, und stellt nur einen Teil der vollen Menge verwendeter Gleichungen dar. Bei Verwendung von FlexLogic muss jede Verwendung eines virtuellen Ausgangs unbedingt dokumentiert werden – Bezeichnungen virtueller Eingänge (1 bis 96) können jeweils nur einmal korrekt zugewiesen werden.

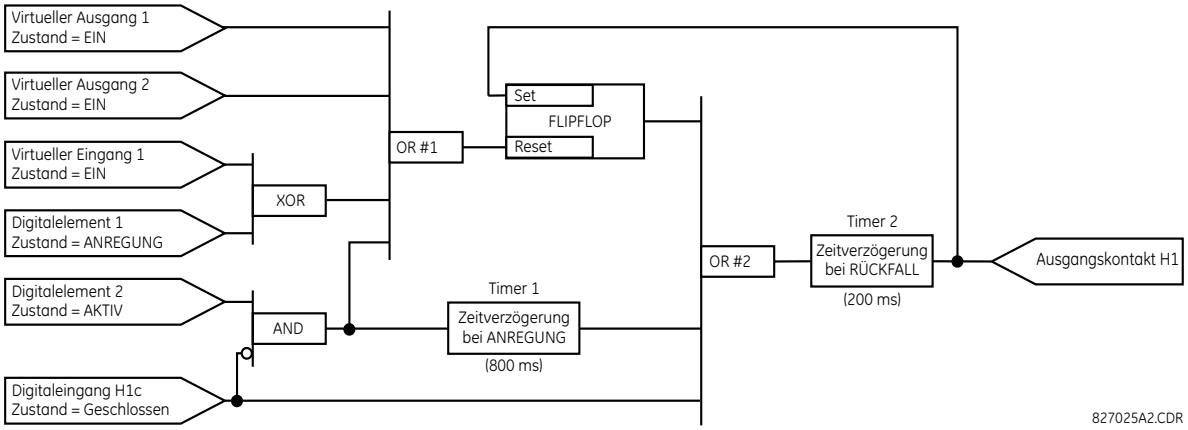


Abbildung 5–42: LOGIKSCHEMA (BEISPIEL)

1. Prüfen Sie das Beispiel-Logikdiagramm, um festzustellen, ob die erforderliche Logik unter Verwendung der FlexLogic-Operatoren implementiert werden kann. Ist dies nicht möglich, muss die Logik solange verändert werden, bis diese Bedingung erfüllt ist. Haben Sie dies erledigt, zählen Sie die Eingänge jedes einzelnen Gatters, um zu verifizieren, dass die Zahl der Eingänge die FlexLogic-Beschränkungen nicht überschreitet. Ein solcher Fall ist zwar unwahrscheinlich, jedoch nicht unmöglich. Ist die Anzahl der Eingänge zu hoch, müssen die Eingänge auf mehrere Gatter verteilt werden, um ein Funktionsäquivalent zu schaffen. Werden beispielsweise 25 Eingänge für ein UND-Gatter benötigt, so schließen Sie die Eingänge 1 bis 16 an das Gatter AND(1) und die Eingänge 17 bis 25 an das Gatter AND(9) an. Die Ausgänge dieser beiden Gatter bilden dann die Eingänge für das Gatter AND(2).

   Überprüfen Sie jeden einzelnen Operator zwischen den initialen Operanden und den finalen virtuellen Ausgängen, um festzustellen, ob der Ausgang des jeweiligen Operators als Eingang für mehr als einen der nachfolgenden Operatoren genutzt wird. Ist dies der Fall, muss der Ausgang des Operators einem virtuellen Ausgang zugewiesen werden.

   Im vorstehend dargestellten Beispiel dient der Ausgang des AND-Gatters sowohl als Eingang für den Operator „OR“ wie auch für den Operator „Timer 1“. Er muss daher zu einem virtuellen Ausgang gemacht werden, dem die nächste verfügbare Nummer (d. h. „Virtueller Ausgang 3“) zugewiesen wird. Der finale Ausgang muss ebenfalls einem virtuellen Ausgang („Virtueller Ausgang 4“) zugeordnet werden, der im Abschnitt „Ausgangskontakt“ für das Schalten von Gerät H1 (d. h. Ausgangskontakt H1) programmiert wird.

Die erforderliche Logik kann daher wie nachstehend gezeigt unter Verwendung von zwei FlexLogic-Gleichungen mit den Ausgängen der virtuellen Ausgänge 3 und 4 umgesetzt werden.

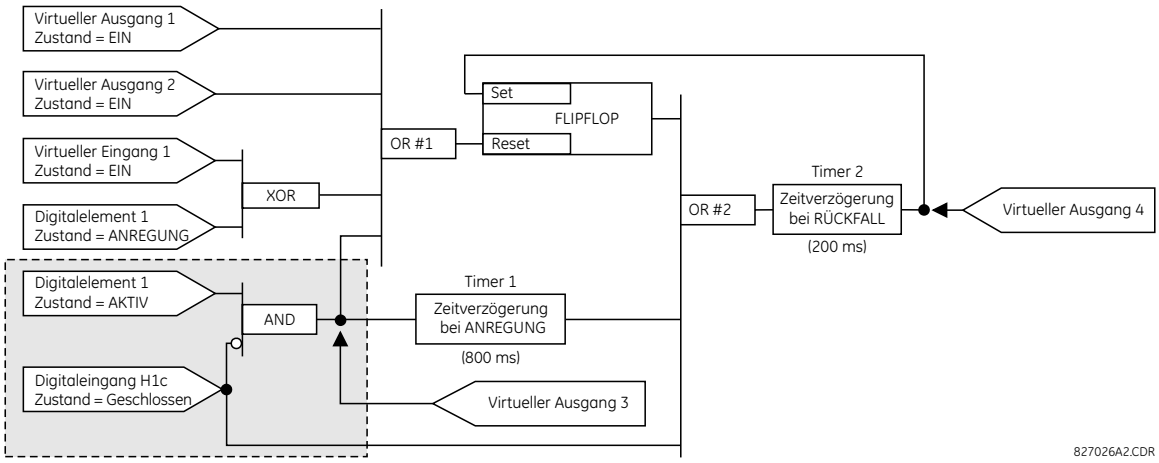


Abbildung 5–43: BEISPIEL FÜR EINE LOGIK MIT VIRTUELLEN AUSGÄNGEN

2. Erstellen Sie ein Logikdiagramm für die den virtuellen Ausgang 3; dieser Ausgang findet als Operand in der Gleichung für den virtuellen Ausgang 4 Verwendung (erstellen Sie zuerst die Gleichungen für jeden Ausgang, der als Operand Verwendung findet, damit diese Operanden bereits ausgewertet und einem spezifischen virtuellen Ausgang zugewiesen sind, sobald diese benötigt werden). Nachstehend finden Sie eine Darstellung der Logik für den virtuellen Ausgang 3, wobei der finale Ausgang zugewiesen ist.

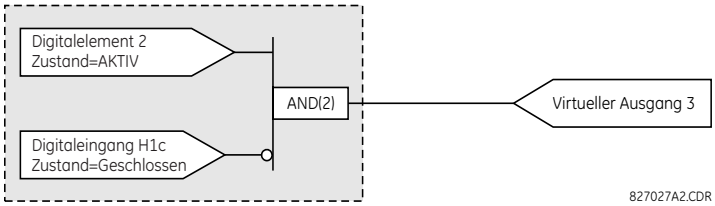


Abbildung 5–44: LOGIK FÜR DEN VIRTUELLEN AUSGANG 3

3. Erstellen Sie ein Logikdiagramm für den virtuellen Ausgang 4, indem Sie wie nachstehend abgebildet die Logik vor dem virtuellen Ausgang 3 durch ein mit „Virtueller Ausgang 3“ bezeichnetes Symbol ersetzen.

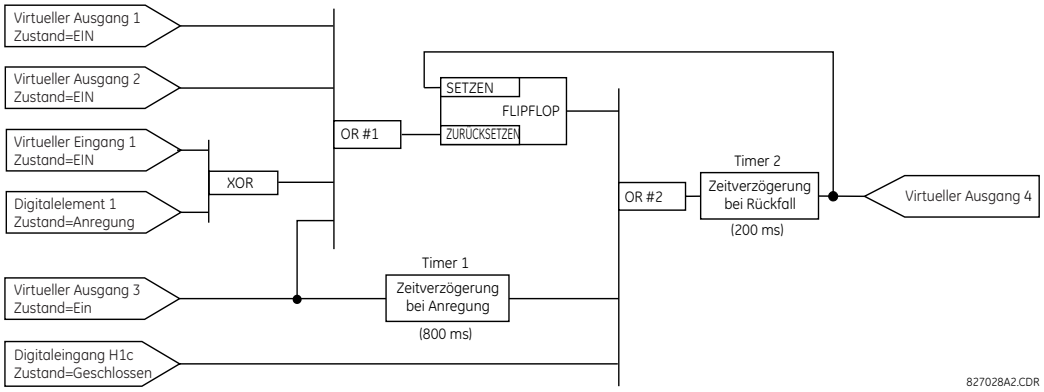


Abbildung 5–45: LOGIK FÜR DEN VIRTUELLEN AUSGANG 4

4. Programmieren Sie die FlexLogic-Gleichung für den virtuellen Ausgang 3, indem Sie die Logik in verfügbare FlexLogic-Parameter übersetzen. Die Gleichung wird Parameter für Parameter gebildet, bis die erforderliche Logik vollständig ist. Im Allgemeinen ist es einfacher, wie in den folgenden Schritten gezeigt am Ausgangsende der Gleichung zu beginnen und in Richtung der Eingänge zurückzuarbeiten. Es empfiehlt sich auch, die Operatoreingänge von unten nach oben aufzuführen. Zur Demonstration wird der finale Ausgang willkürlich als Parameter 99 bezeichnet, und jeder vorangehende Parameter erhält eine um 1 niedrigere Bezeichnung. Bis Sie mit FlexLogic hinreichend vertraut sind, empfiehlt es sich, wie nachstehend gezeigt ein Arbeitsblatt mit einer Folge von Zellen, die mit den frei wählbaren Parameternummern bezeichnet sind, vorzubereiten.

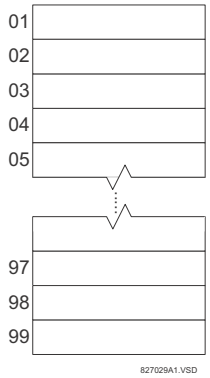


Abbildung 5–46: FLEXLOGIC-ARBEITSBLATT

5. Beginnen Sie unter Anwendung des skizzierten Verfahrens wie folgt mit Parameter 99:

   99: Der finale Ausgang der Gleichung ist der virtuelle Ausgang 3, der durch den Operator „= Virt Op n“ erstellt wird. Dieser Parameter lautet somit „= Virt Op 3“.

   98: Bei dem dem Ausgang vorgeschalteten Gatter handelt es sich um ein AND-Gatter, das in diesem Fall zwei Eingänge erfordert. Der Operator für dieses Gatter ist ein AND-Gatter mit zwei Eingängen, der Parameter lautet somit „AND(2)“. Beachten Sie, dass die FlexLogic-Regeln für die meisten Arten von Operatoren die Angabe der Zahl der Eingänge verlangen, um die Operanden für das Gatter identifizieren zu können. Da das AND-Gatter mit zwei Eingängen mit den beiden vorangehenden Operanden arbeitet, müssen diese Eingänge – beginnend mit dem unteren – festgelegt werden.

   97: Dieser untere Eingang für das AND-Gatter muss zunächst durch einen Inverter (NOT-Operator) laufen, der nächste Parameter lautet somit „NOT“. Der NOT-Operator arbeitet mit dem ihm unmittelbar vorangehenden Operanden, daher muss als nächstes der Eingang für den Inverter festgelegt werden.

   96: Der Eingang für das NOT-Gatter ist der Digitaleingang H1c. Durch entsprechende Programmierung wird festgelegt, ob ein Digitaleingang den Status „Ein“ besitzt, wenn der Kontakt geöffnet oder wenn der Kontakt geschlossen ist. Für dieses Beispiel nehmen wir an, dass der Status des Digitaleingangs bei geschlossenem Kontakt „Ein“ sein soll. Der Operand lautet somit „Kont Ip H1c Ein“.

   95: Der letzte Schritt in diesem Verfahren ist die Festlegung des oberen Eingangs für das AND-Gatter, dem geschalteten Zustand von Digitalfunktion 2. Dieser Operand lautet „DIG FKT 2 OP“.

   Durch Niederschrift der Parameter in numerischer Reihenfolge ergibt sich nun die Gleichung für den virtuellen Ausgang 3:

```
[95] DIG ELEM 2 OP
[96] Cont Ip H1c On
[97] NOT
[98] AND(2)
[99] = Virt Op 3
```

Nunmehr besteht die Möglichkeit, zu verifizieren, dass diese Auswahl von Parametern die erforderliche Logik generiert,

indem der Parametersatz in ein Logikdiagramm umgewandelt wird. Das Ergebnis dieses Prozesses ist nachstehend dargestellt und wird zur Kontrolle mit dem Logikdiagramm für den virtuellen Ausgang 3 verglichen.

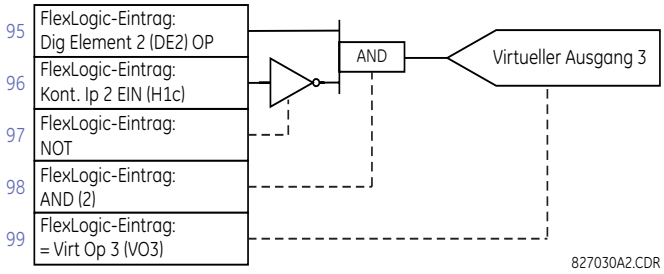


Abbildung 5–47: FLEXLOGIC-GLEICHUNG FÜR DEN VIRTUELLEN AUSGANG 3

6. Wiederholen Sie den vorstehend für den virtuellen Ausgang 3 beschriebenen Prozess, und wählen Sie die FlexLogic-Parameter für den virtuellen Ausgang 4.

   99: Der finale Ausgang der Gleichung ist der virtuelle Ausgang 4, der durch den Operator „= Virt Op 4“ erstellt wird.

   98: Der dem Ausgang vorangehende Operator ist Timer 2, der Operand lautet somit „Timer 2“. Beachten Sie bitte, dass die für den Timer benötigten Einstellungen im Abschnitt für die Timer-Programmierung festgelegt werden.

   98: Der dem Timer 2 Ausgang vorangehende Operator ist das OR-Gatter 2 mit drei Eingängen, was dem Parameter „OR(3)“ entspricht.

   96: Der untere Eingang für das OR-Gatter 2 ist der Operand „Kont Ip H1c Ein“.

   96: Der mittlere Eingang für das OR-Gatter 2 ist der Operand „TIMER 1“.

   96: Der Eingang für Timer 1 ist der Operand „Virt Op 3 EIN“.

   93: Der obere Eingang für das OR-Gatter 2 ist der Operand FLIPFLOP (S,R).

   92: Ein Flipflop verfügt über zwei Eingänge. Der dem Rücksetzeingang dem Flipflop unmittelbar vorangehende Eingang ist der Ausgang des OR-Gatters 1, eines OR-Gatters mit vier Eingängen, was dem Parameter „OR(4)“ entspricht.

   96: Der untere Eingang des OR-Gatters 1 ist der Operand „Virt Op 3 EIN“.

   96: Der nächsthöhere Eingang für das OR-Gatter 2 ist der Operand „XOR(2)“.

   96: Der untere Eingang für das XOR-Gatter ist der Operand „DIG ELEM 1 PKP“.

   88: Der obere Eingang für das XOR-Gatter ist der Operand „Virt Ip 1 EIN“.

   87: Der Eingang unmittelbar unterhalb des oberen Eingangs für das OR-Gatter 1 ist der Operand „Virt Op 2 EIN“.

   86: Der obere Eingang für das OR-Gatter 1 ist der Operand„Virt Op 1 EIN“.

   85: Der letzte Parameter wird zum Setzen des Flipflops verwendet; es handelt sich um den Operanden „Virt Op 4 EIN“.

   Die Gleichung für den virtuellen Ausgang 4 lautet somit:

```
[85] Virt Op 4 ON
[86] Virt Op 1 ON
[87] Virt Op 2 ON
[88] Virt Ip 1 ON
[89] DIG ELEM 1 PKP
[90] XOR(2)
[91] Virt Op 3 ON
[92] OR(4)
[93] FLIPFLOP (S,R)
[94] Virt Op 3 ON
[95] TIMER 1
[96] Cont Ip H1c ON
[97] OR(3)
[98] TIMER 2
[99] = Virt Op 4
```

Nunmehr besteht die Möglichkeit, zu verifizieren, dass die Auswahl von Parametern die erforderliche Logik generiert, indem der Parametersatz in ein Logikdiagramm umgewandelt wird. Das Ergebnis dieses Prozesses ist nachstehend dargestellt und wird zur Kontrolle mit dem Logikdiagramm für den virtuellen Ausgang 4 verglichen.

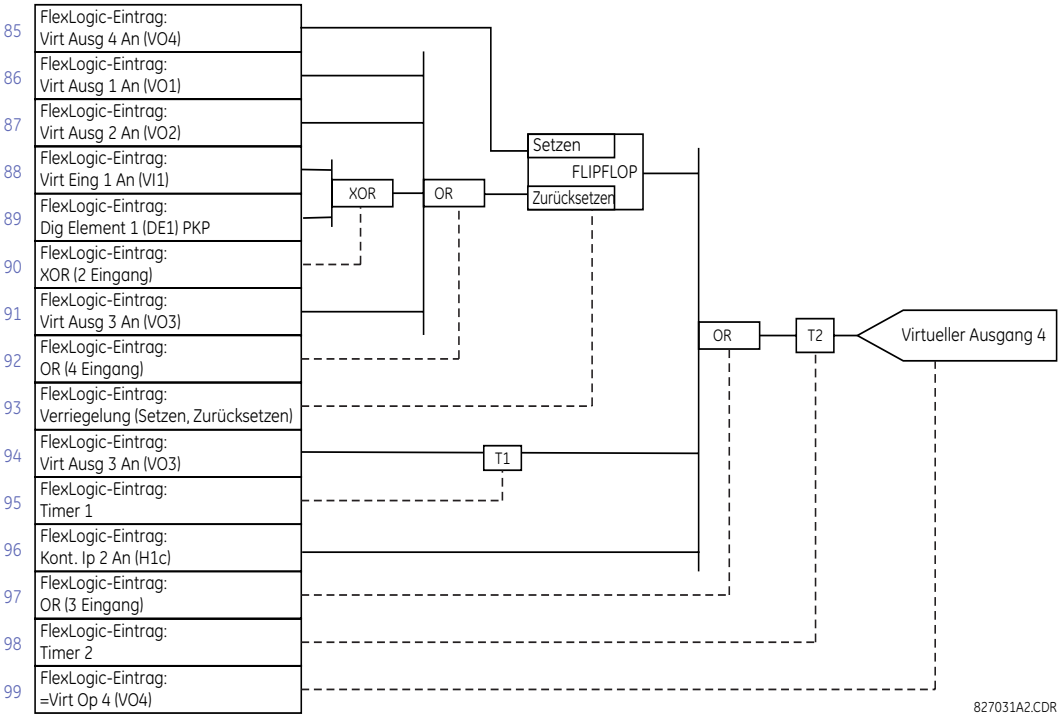


Abbildung 5–48: FLEXLOGIC-GLEICHUNG FÜR DEN VIRTUELLEN AUSGANG 4

7. Erstellen Sie nun den vollständigen für die Implementierung der Logik erforderlichen FlexLogic-Ausdruck. Achten Sie dabei darauf, die Gleichung in einer Reihenfolge zu erstellen, in der die virtuellen Ausgänge, die als Eingänge für Operatoren benötigt werden, erzeugt werden, bevor sie benötigt werden. Erfordert die Ausführung der Logik einen hohen Verarbeitungsaufwand, kann dies schwierig zu erreichen sein. In den meisten Fällen verursacht dies jedoch keine Probleme, da die gesamte Logik mindestens viermal je Netzfrequenzzyklus berechnet wird. Die Möglichkeit eines durch die sequenzielle Verarbeitung verursachten Problems unterstreicht die Notwendigkeit, das Leistungsverhalten der FlexLogic vor der Übernahme in den Produktivbetrieb zu testen.

   In der folgenden Gleichung dient der virtuelle Ausgang 3 als Eingang sowohl für Flipflop 1 wie auch für Timer 1, wobei die Operatoren in der dargestellten Reihenfolge angeordnet sind:

```
DIG ELEM 2 OP
Kont Ip H1c ON
NOT
AND(2)
= Virt Op 3
Virt Op 4 ON
Virt Op 1 ON
Virt Op 2 ON
Virt Ip 1 ON
DIG ELEM 1 PKP
XOR(2)
Virt Op 3 ON
OR(4)
VERRG (S,R)
Virt Op 3 ON
TIMER 1
Kont Ip H1c ON
OR(3)
TIMER 2
= Virt Op 4
END
```

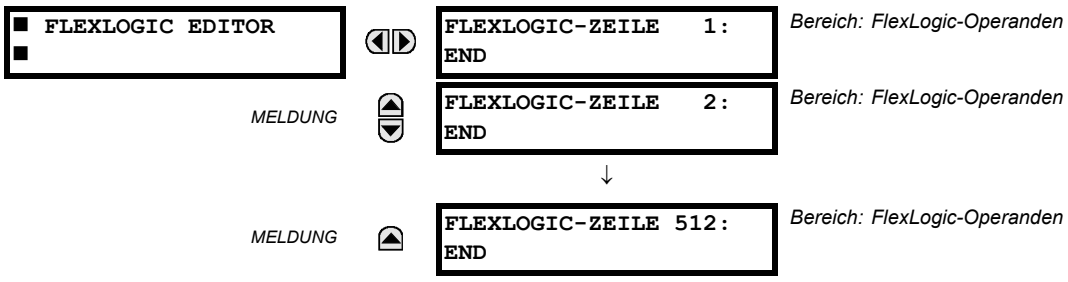
In dem vorstehenden Ausdruck wird der virtuelle Ausgang 4 als Eingang für das OR-Gatter mit vier Eingängen aufgeführt, bevor er erstellt ist. Hierbei handelt es sich um eine typische Form von für die Erstellung eines Einschluss-Effekts (unter Verwendung des Flipflops) genutztem Feedback, die so korrekt ist.

8. Die Logik sollte immer auf die gleiche Weise, in der dies in der Vergangenheit erfolgt ist, getestet werden, nachdem sie in das Gerät geladen wurde. Zur Vereinfachung des Tests kann ein „END"-Operator an beliebiger Stelle in der Gesamtmenge der FlexLogic-Gleichungen platziert werden. Die Auswertung der Gleichungen endet dann beim ersten „END"-Operator.

   Die Verwendung der Operanden „Ein" und „Aus" in einer Gleichung ermöglicht die Festlegung eines definierten Satzes an Bedingungen für Testzwecke. Die Befehle „INSERT". und „DELETE" ermöglichen das Modifizieren von Gleichungen.

5.5.5 FLEXLOGIC-GLEICHUNGS-EDITOR

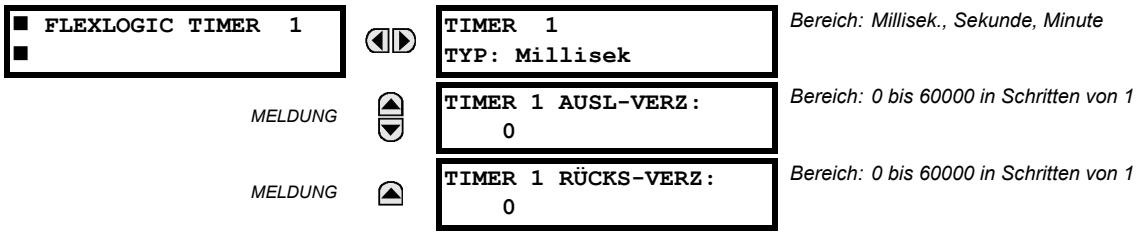
PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ FLEXLOGIC ⇨ FLEXLOGIC EDITOR



Es stehen 512 FlexLogic-Einträge zur Verfügung, die von 1 bis 512 nummeriert sind, mit Standardeinstellungen für den Eintrag END. Falls eine „deaktivierte" Funktion als FlexLogic-Eintrag ausgewählt wird, wird das zugehörige Zustands-Flag niemals auf „1" gesetzt. Die Taste „+/–" kann bei der Bearbeitung der FlexLogic-Gleichungen über das Tastenfeld verwendet werden, um schnell die wichtigsten Parametertypen zu durchsuchen.

5.5.6 FLEXLOGIC TIMER

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ FLEXLOGIC ⇨⇩ FLEXLOGIC TIMER ⇨ FLEXLOGIC TIMER 1(32)



Es stehen insgesamt 32 identische FlexLogic-Timer zur Verfügung. Diese Timer können als Operanden für FlexLogic-Gleichungen verwendet werden.

- **TIMER 1 TYP:** Diese Einstellung wird zur Auswahl der Zeitmesseinheit verwendet.
- **TIMER 1 AUSL-VERZ:** Legt die Zeitverzögerung für die Auslösung fest. Falls eine Auslöseverzögerung nicht erforderlich ist, stellen Sie diese Funktion auf „0"ein.
- **TIMER 1 RÜCKS-VERZ:** Legt die Zeitverzögerung für den Rückfall fest. Falls eine Rückfallverzögerung nicht erforderlich ist, stellen Sie diese Funktion auf „0"ein.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ FLEXLOGIC ⇨⇩ FLEXELEMENTS ⇨ FLEXELEMENT 1(16)

■ FLEXELEMENT 1 ■		FLEXELEMENT 1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 NAME: FxE1	*Bereich: bis zu 6 alphanumerische Zeichen*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 +IN: Aus	*Bereich: Aus, ein beliebiger analoger Istwert-Parameter*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 -IN: Aus	*Bereich: Aus, ein beliebiger analoger Istwert-Parameter*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 EINGABE- MODUS: Mit Vorzeichen	*Bereich: Mit Vorzeichen, absolut*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 KOMP- MODUS: Ebene	*Bereich: Ebene, Delta*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 RICHTUNG: Über	*Bereich: Über, unter*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 ANREGUNG: 1,000 pu	*Bereich: –90,000 bis 90,000 pu in Schritten von je 0,001*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 HYSTERESE: 3,0%	*Bereich: 0,1 bis 50,0°% in Schritten von 0,1*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 dt EINH: Millisek.	*Bereich: Millisek., Sek., Minuten*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 dt: 20	*Bereich: 20 bis 86400 in Schritten von 1*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 PKP VERZ: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 RÜCKS VERZ: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 BLK: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	FLEXELEMENT 1 EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Ein FlexElement ist ein universeller Vergleicher, der verwendet werden kann, um beliebige vom Gerät berechnete analoge Istwerte zu überwachen, bzw. eine Gesamtdifferenz von zwei analogen Istwerten desselben Typs. Das effektive Betriebssignal könnte als eine mit Vorzeichen versehene Zahl behandelt werden bzw. könnte sein absoluter Wert nach Bedarf vom Benutzer verwendet werden.

Die Funktion kann so programmiert werden, dass sie entweder auf einen Signalpegel oder auf eine Änderungsrate (delta) innerhalb eines definierten Zeitraums reagiert. Der Ausgangsoperand wird ausgeführt, wenn das Betriebssignal höher ist als der Grenzwert oder niedriger als der vom Benutzer festgelegte Grenzwert.

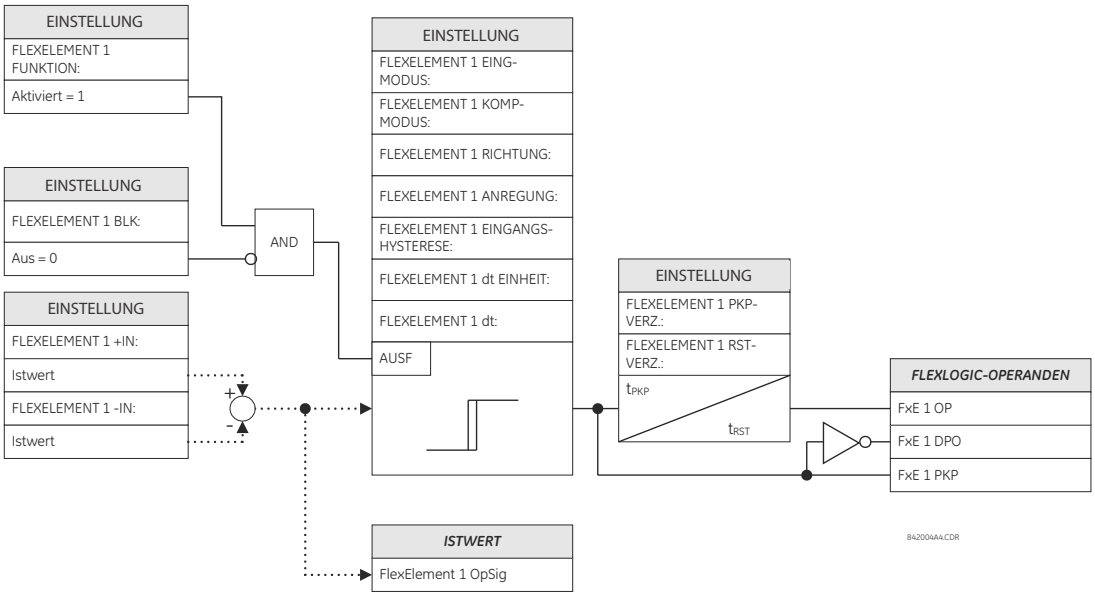


Abbildung 5–49: FLEXELEMENT-SCHALTLOGIK

Die Einstellung **FLEXELEMENT 1 +IN** gibt den ersten (nicht invertierten) Eingang zu FlexElement an. Falls diese Einstellung auf „Aus“ eingestellt ist, wird von 0 als Eingang ausgegangen. Für den ordnungsgemäßen Betrieb des Funktion muss mindestens ein Eingang ausgewählt sein. Andernfalls führt die Funktion nicht seine Ausgangsoperanden aus.

Die Einstellung **FLEXELEMENT 1 –IN** gibt den zweiten (nicht invertierten) Eingang zu FlexElement an. Falls diese Einstellung auf „Aus“ eingestellt ist, wird von 0 als Eingang ausgegangen. Für den ordnungsgemäßen Betrieb des Funktion muss mindestens ein Eingang ausgewählt sein. Andernfalls führt die Funktion nicht seine Ausgangsoperanden aus. Dieser Eingang sollte verwendet werden, um das Signal bei Bedarf zu invertieren oder zu veranlassen, dass die Funktion auf ein Differenzsignal wie einen Differenzalarm beim Erreichen der höchsten/niedrigsten Öltemperatur reagiert. Die Funktion wird nicht aktiviert, wenn die zwei Eingangssignale von unterschiedlichem Typ sind, beispielsweise wenn ein Signal beim Aufbau eines effektiven Betriebssignals versucht, Wirkleistung und Phasenwinkel zu verwenden.

Die Funktion reagiert direkt auf das Differenzsignal, wenn die Einstellung **FLEXELEMENT 1 EINGABEMODUS** auf „Mit Vorzeichen“ eingestellt ist. Die Funktion reagiert auf den absoluten Wert des Differenzsignals, wenn die Einstellung auf „Absolut“ eingestellt ist. Zu den Beispielanwendungen für die Einstellung „Absolut“ zählen die Überwachung der Winkelunterschiede zwischen zwei Phasoren mit symmetrischem Grenzwinkel in beide Richtungen; Überwachung der Leistung, ungeachtet der Richtung, oder Überwachung eines Trends, ganz gleich, ob das Signal zunimmt oder abnimmt.

Die Funktion reagiert direkt auf das Betriebssignal – wie durch die Einstellungen **FLEXELEMENT 1 +IN**, **FLEXELEMENT 1 –IN** und **FLEXELEMENT 1 EINGABEMODUS** vorgegeben – falls die Einstellung **FLEXELEMENT 1 KOMP-MODUS** auf „Ebene“ eingestellt ist. Die Funktion reagiert auf die Änderungsrate seines Betriebssignals, wenn die Einstellung **FLEXELEMENT 1 KOMP-MODUS** auf „Delta“ eingestellt ist. In diesem Fall geben die Einstellungen **FLEXELEMENT 1 DT EINH** und **FLEXELEMENT 1 DT** an, wie die Änderungsrate abgeleitet wird.

Die Einstellung **FLEXELEMENT 1 RICHTUNG** ermöglicht dem Gerät, auf hohe oder niedrige Werte des Betriebssignals zu reagieren. In der folgenden Abbildung wird die Anwendung der Einstellungen **FLEXELEMENT 1 RICHTUNG**, **FLEXELEMENT 1 ANREGUNG** und **FLEXELEMENT 1 HYSTERESE** erklärt.

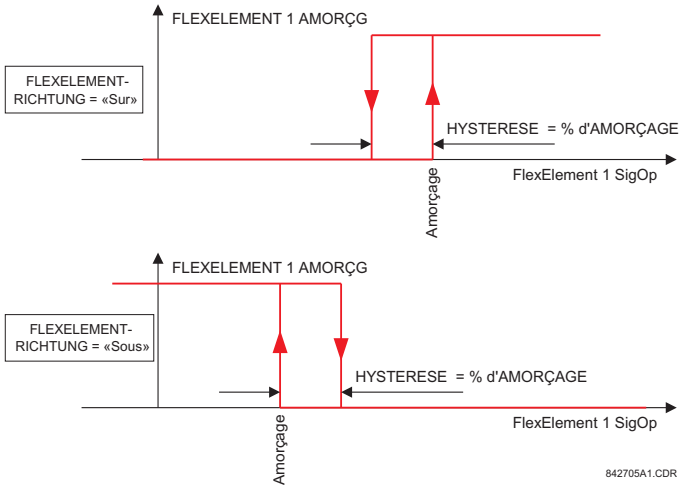


Abbildung 5–50: FLEXELEMENT-RICHTUNG, -ANREGUNG UND -HYSTERESE

Im Zusammenhang mit der Einstellung **FLEXELEMENT 1 EINGABEMODUS** könnte die Funktion so programmiert werden, dass zwei zusätzliche Kennlinien wie in der Abbildung unten angezeigt bereitgestellt werden.

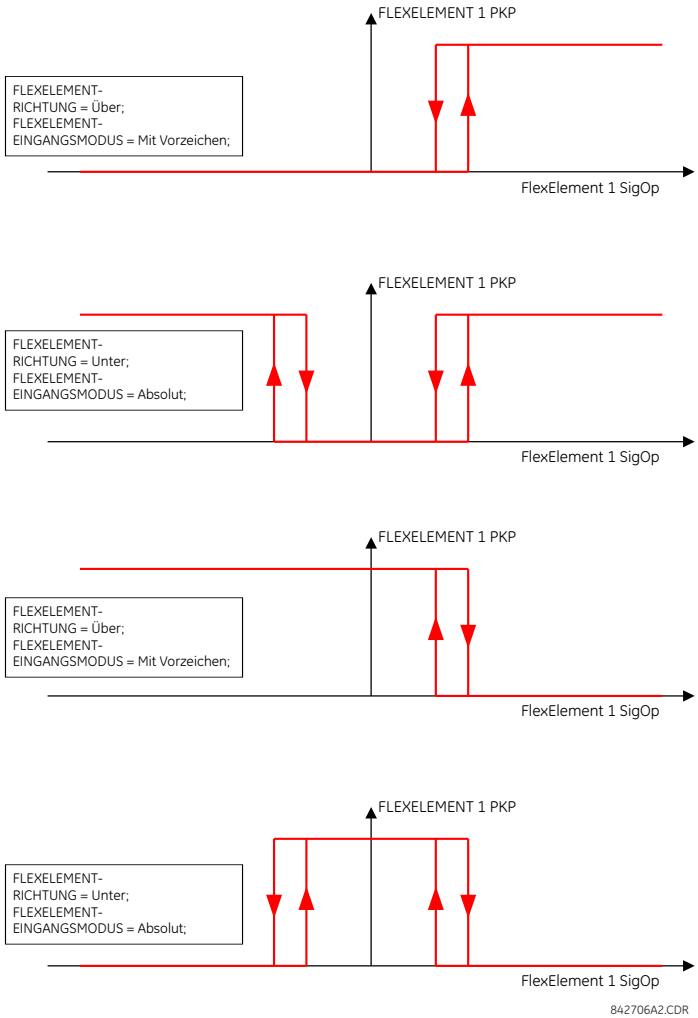


Abbildung 5–51: EINSTELLUNG DES FLEXELEMENT-EINGABEMODUS

Die Einstellung **FLEXELEMENT 1 ANREGUNG** gibt den Betriebsgrenzwert für das effektive Betriebssignal des Funktion an. Falls die Funktion auf „Über“ eingestellt ist, wird die Funktion angezogen, wenn das Betriebssignal den Wert **FLEXELEMENT 1 ANREGUNG** übersteigt. Falls die Funktion auf „Unter“ eingestellt ist, wird die Funktion angezogen, wenn das Betriebssignal unterhalb des Wertes **FLEXELEMENT 1 ANREGUNG** sinkt.

Die Einstellung **FLEXELEMENT 1 HYSTERESE** steuert den Funktionsrückfall. Es muss beachtet werden, dass sowohl das Betriebssignal als auch die Anregeschwelle einen negative Einfluss auf Anwendungen wie einen Alarmschutz mit Rückleistung nehmen kann. Das FlexElement kann so programmiert werden, dass es bei allen vom Gerät gemessenen analogen Istwerten funktioniert. Die Einstellung **FLEXELEMENT 1 ANREGUNG** wird in Per-Unit-Werten mithilfe der folgenden Definitionen der Basiseinheiten eingegeben:

Tabelle 5–17: FLEXELEMENT-BASISEINHEITEN

STROM-UNSYMMETRIE (Amp.-Asymm.)	BASIS = 100 %
DC mA	BASIS = Maximaler Wert der Einstellung **ANALOGEING-EING MAX** für die zwei Messumformer, die unter den Eingängen +IN und –IN konfiguriert wurden.
DELTA ZEIT	BASIS = 1 µs
FREQUENZ	f_{BASIS} = 1 Hz
PHASENWINKEL	φ_{BASIS} = 360 Grad (siehe die Konvention für die UR-Winkelreferenz)
LEISTUNGSFAKTOR	PF_{BASIS} = 1,00
Temperatursensoren	BASIS = 100°C
SENSIBLE RICH LEISTUNG (Sens. Stromr.)	P_{BASIS} = maximaler Wert von 3 × V_{BASIS} × I_{BASIS} für die +IN- und –IN-Eingänge der Quellen, die für die empfindlichen Richtungsleistungselemente konfiguriert wurden.
QUELLSTROM	I_{BASIS} = Maximaler primärer RMS-Nennwert der +IN- und –IN-Eingänge
QUELLENENERGIE (Positive und negative Wattstunden, positiver und negativer Blindleistungsverbrauch)	E_{BASIS} = 10000 MWh oder MVAh
QUELLLEISTUNG	P_{BASIS} = maximaler Wert V_{BASIS} × I_{BASIS} für die +IN- und –IN-Eingänge
QUELLSPANNUNG	V_{BASIS} = maximaler primärer RMS-Nennwert der +IN- und –IN-Eingänge
STATORDIFFERENTIAL-SCHUTZ-STROM (Stator Diff Iar, Ibr und Icr)	I_{BASIS} = maximaler primärer RMS-Wert der +IN- und –IN-Eingänge (Primärer Stromwandler für Quellströme und primärer Bus-Referenzstrom für Sammelschienendifferntialschutzströme)
STATORHALTESTROM (Stator Diff Iad, Ibd und Icd)	I_{BASIS} = maximaler primärer RMS-Wert der +IN- und –IN-Eingänge (Primärer Stromwandler für Quellströme und primärer Bus-Referenzstrom für Sammelschienendifferntialschutzströme)
THERMISCHES MODELL (Modell Verwendete Kapazität) (Modell Motor-Unsymmetrie)	BASIS =100 %
THERMISCHES MODELL (Modellsperrzeit)	BASIS = 10 Minuten
THERMISCHES MODEL (Thermische Modelllast) (Unter Vorspannung gesetzte Motorlast)	BASIS = 1,00 pu des Volllaststroms
THERMISCHES MODELL (Ansprechzeit bei Überlastung)	BASIS = 10 Sekunden

Die Einstellung **FLEXELEMENT 1 HYSTERESE** definiert die Beziehung zwischen Anregung und Rückfall des Funktion, indem die Breite der Hystereseschleife als Prozentsatz des Anregewertes wie im Diagramm *FlexElement-Richtung, -Anregung und -Hysterese* angezeigt definiert wird.

Die Einstellung **FLEXELEMENT 1 DT EINH** legt die Zeiteinheit für die Einstellung **FLEXELEMENT 1 DT** fest. Diese Einstellung ist nur anwendbar, wenn **FLEXELEMENT 1 KOMP. MODUS** auf „Delta“ eingestellt ist. Die Einstellung **FLEXELEMENT 1 DT** gibt die Dauer des Zeitintervalls für die Änderungsrate des Betriebsmodus an. Diese Einstellung ist nur anwendbar, wenn **FLEXELEMENT 1 KOMP. MODUS** auf „Delta“ eingestellt ist.

Diese Einstellung **FLEXELEMENT 1 PKP VERZ** gibt die Auslöseverzögerung des Funktion an. Die Einstellung **FLEXELEMENT 1 RST VERZ** gibt die Rücksetzverzögerung des Funktion an.

5.5.8 NICHT VOLATILE VERRIEGELUNGEN

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ FLEXLOGIC ⇨⇩ NICHTFLÜCHTIGE VERRIEGELUNGEN ⇨ FLIPFLOP 1(16)

■ FLIPFLOP 1 ■		FLIPFLOP 1 FKT: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	FLIPFLOP 1 TYP: Dom. zurücks	*Bereich: Dominant setzen, dominant zurücksetzen*
	MELDUNG	FLOPFLOP 1 SETZEN: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	FLIPFLOP 1 RÜCKS: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	FLIPFLOP 1 MODUS: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, Verriegelt, Deaktiviert*
	MELDUNG	FLIPFLOP 1 EREIG: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die nichtflüchtigen Flipflops stellen ein permanentes logisches Flag bereit, das sicher gespeichert und beim Neustart nicht zurückgesetzt wird, nachdem das Gerät abgeschaltet wurde. Zu den typischen Anwendungen zählen die Pflege von Operator-Befehlen oder das permanente Sperren von Gerät-Funktionen, wie die automatische Wiedereinschaltung, bis durch eine bewusste Aktion über die Benutzerschnittstelle die Verriegelung zurückgesetzt wird. Einstellungen zum Betrieb der Funktion werden unten beschrieben:

- **FLIPFLOP 1 TYP:** Diese Einstellung charakterisiert, ob es sich bei Flipflop 1 um den Typ dominant setzen oder dominant zurücksetzen handelt.
- **FLIPFLOP 1 SETZEN:** Soweit zugewiesen, legen die angegebenen FlexLogic-Operanden den Flipflop 1 „fest“.
- **FLIPFLOP 1 RÜCKS:** Soweit zugewiesen, setzt der angegebene FlexLogic-Operand den Flipflop 1 „zurück“.

VERRIEGELUNG N TYP	FLOPFLOP N SETZEN	FLIPFLOP N RÜCKS	FLIPFLOP N ON	FLIPFLOP N OFF
Dom. zurücks	EIN	AUS	EIN	AUS
	AUS	AUS	Vorheriger Zustand	Vorheriger Zustand
	EIN	EIN	AUS	EIN
	AUS	EIN	AUS	EIN
Dom. setzen	EIN	AUS	EIN	AUS
	EIN	EIN	EIN	AUS
	AUS	AUS	Vorheriger Zustand	Vorheriger Zustand
	AUS	EIN	AUS	EIN

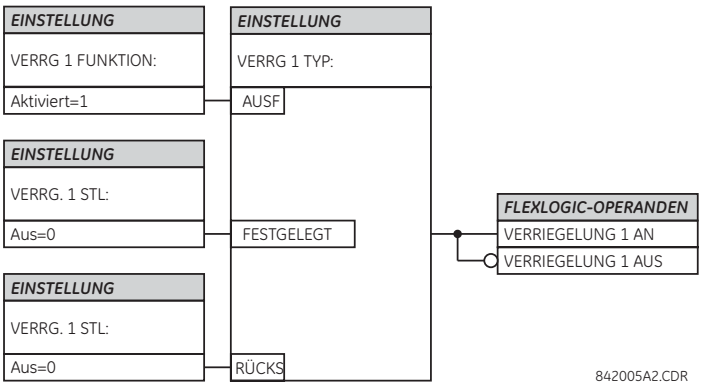


Abbildung 5–52: TABELLE FÜR DEN BETRIEB VON NICHT FLÜCHTIGEN FLIPFLOPS (N = 1 bis 16) UND LOGIK

5.6.1 ÜBERSICHT

Jeder Schutzfunktion können bis zu sechs unterschiedliche, den Parametersatz-Bezeichnungen 1 bis 6 entsprechende Sätze von Einstellungen zugewiesen werden. Das Verhalten dieser Schutzfunktionen definiert sich über den zum jeweiligen Zeitpunkt aktiven Parametersatz. Die Verfügbarkeit mehrerer Parametersätze ermöglicht es dem Benutzer, die Schutzeinstellungen schnell und einfach an unterschiedliche Betriebssituationen anzupassen (z. B. Änderungen der Stromnetzkonfiguration, jahreszeitliche Besonderheiten usw.). Der aktive Parametersatz kann voreingestellt oder unter Verwendung des Menüs **PARAMETERSÄTZE** (siehe Abschnitt *Steuerfunktionen* später in diesem Kapitel) ausgewählt werden. Siehe ebenfalls Abschnitt *Vorwort zu den Funktionen* zu Beginn dieses Kapitels.

5.6.2 PARAMETERSATZ

PFAD: EINSTELL ⇨⇩PAREMETERSÄTZE⇨ PARAMETERSATZ 1(6)

PARAMETERSATZ 1	◀▶	MOTOR	Siehe Seite 5-150.
MELDUNG	▲▼	STATOR- DIFFERENTIALSCHUTZ	Siehe Seite 5-183.
MELDUNG	▲▼	LEISTUNG	Siehe Seite 5-187.
MELDUNG	▲▼	PHASENSTROM	Siehe Seite 5-193.
MELDUNG	▲▼	NEUTRALLEITERSTROM	Siehe Seite 5-198.
MELDUNG	▲▼	ERDSTROM	Siehe Seite 5-205.
MELDUNG	▲▼	LST-SCH-VERSAG	Siehe Seite 5-212.
MELDUNG	▲	SPANNG-ELEMENTE	Siehe Seite 5-222.

Die sechs Parametersatz-Menüs sind miteinander identisch. Parametersatz 1 (der Standard-Parametersatz) wird automatisch aktiv, wenn kein anderer Parametersatz aktiv ist (zusätzliche Details siehe Abschnitt *Steuerfunktionen*).

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ GRUPPIERTE ELEMENTE ⇨⇩ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ MOTOR

■ MOTOR ■	◀▶	■ BESCHLEUNIGUNGS- ■ ZEIT	Siehe Seite 5-150.
MELDUNG	▲▼	■ THERM MODELL ■	Siehe Seite 5-153.
MELDUNG	▲▼	■ AMP UNSYMMETRIE 1 ■	Siehe Seite 5-174.
MELDUNG	▲▼	■ AMP UNSYMMETRIE 2 ■	Siehe Seite 5-174.
MELDUNG	▲▼	■ UNTERSTROM ■	Siehe Seite 5-177.
MELDUNG	▲▼	■ MECH. BLOCK. ■	Siehe Seite 5-175.
MELDUNG	▲	■ MOTOR 2 GESCHW ■	Siehe Seite 5-178.

5

b) BESCHLEUNIGUNGS-ZEIT

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ MOTOR ⇨⇩ BESCHLEUNIGUNGSZEIT

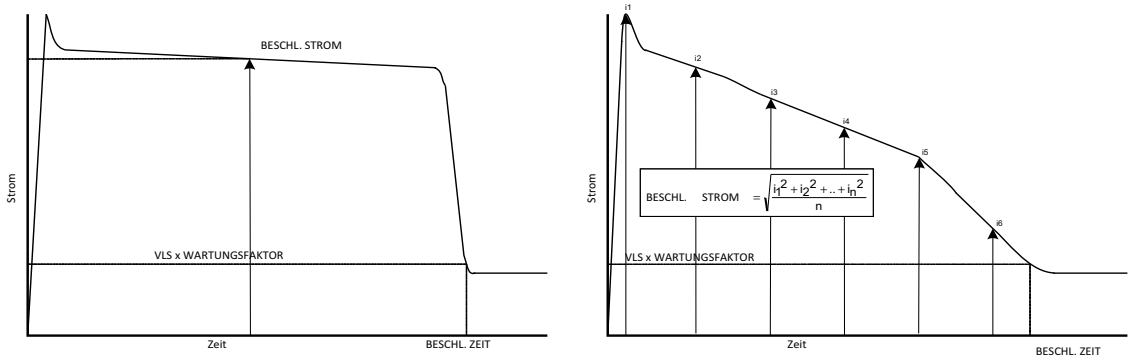
■ BESCHLEUNIGUNGSZEIT ■	◀▶	BESCHL.- FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	BESCHL- STROM: 6,00 x Volllaststrom	*Bereich: 1,00 bis 10,00 x Volllast in Schritten von 0,01*
MELDUNG	▲▼	BESCHL.-ZEIT: 10,00 s	*Bereich: 0,50 to 180,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	▲▼	BESCHL. MODUS: Definierte Zeit	*Bereich: Definierte Zeit, adaptiv*
MELDUNG	▲▼	BESCHL.-SPERRE: Aus	*Bereich: FlexLogic™-Operand*
MELDUNG	▲▼	BESCHLEUNIGUNG ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	▲	BESCHL.-EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Bei zahlreichen Motoren besteht eine erhebliche Zeitspanne zwischen der Beschleunigungszeit und der Abschaltbegrenzung. Es ist von Vorteil, eine Abschaltung während des Starts so früh wie möglich zu erkennen, um die Verzögerungen bei Neustarts zu minimieren, sobald die Ursache der Abschaltung behoben wurde, z. B. keine Freigabe der Lüfterklappe.

Die Funktion der Beschleunigungszeit vergleicht die tatsächliche Startzeit mit einer vorgegebenen Zeiteinstellung und wird aktiviert, wenn diese überschritten wird. Diese Funktion soll die Auslösezeit bei Starts mit einem niedrigeren Einschaltstrom anpassen. Darüber hinaus speichert es die Beschleunigungszeit und den Strom der letzten 5 Starts. Die Funktion nutzt Ströme, die unter SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ LINIENQUELLE MOTOR konfiguriert sind, sowie den Motorstatus, der durch die thermische Modellfunktion ausgeführt wird. Sowohl die Signalquelle als auch der thermische Schutz müssen ordnungsgemäß konfiguriert werden, damit der Schutz für die Beschleunigungszeit funktionieren kann.

In der Abbildung unten werden Beispiele von konstanten und variablen Beschleunigungsströmen angezeigt und die Messung von Beschleunigungszeit und -strom erklärt. Teil A stellt einen Start mit einem konstanten Strom dar; Teil B zeigt einen Start mit variablem Strom.

Die Funktion speichert die grundlegenden Statistiken für die letzen 5 aufeinanderfolgenden Starts. Die folgenden Werte werden gespeichert. Sie können angezeigt werden und sind über Kommunikationen zugänglich: Datum und Uhrzeit des Starts, Beschleunigungszeit (in Sekunden), effektiver Beschleunigungsstrom (multipliziert mit Volllaststrom) und Spitzenbeschleunigungsstrom (multipliziert mit Volllaststrom). Der aufgezeichnete effektive Beschleunigungsstrom und die Zeit können zur Feinabstimmung der Geräteeinstellungen verwendet werden.



(a) (b)

Abbildung 5–53: BEISPIEL VON BESCHLEUNIGUNGSSTRÖMEN

- **BESCHL.-STROM:** Diese Einstellung wird nur im Modus „Adaptiv“ verwendet. Die Einstellung definiert einen konstanten Strom, der bei Anlegung an den Motor, diesen innerhalb der normalen Beschleunigungszeit beschleunigen würde. Die Einstellung wird verwendet, um die Auslöseaktion anzupassen, wenn sich der Strom während des Starts erheblich verändert, beispielsweise durch Spannungseinbrüche.
- **BESCHL.-ZEIT:** Diese Einstellung legt die maximale Beschleunigungszeit fest. Sofern der Motor nach Ablauf dieser Zeit nicht läuft, wird die Funktion betätigt. Diese Einstellung könnte versuchsweise ermittelt werden, indem ein vorhandener Motor einige Male unter unterschiedlichen Last- und Elektrizitätsbedingungen gestartet und die Startzeit gemessen wird. Einige Sicherheitsmargen sollten angewendet werden.
- **BESCHL.-MODUS:** Diese Einstellung gibt den Betriebsmodus der Funktion zur Beschleunigungszeit an. Bei Einstellung der Funktion auf „Definierte Zeit“ erfasst die Funktion die Dauer des Motorstarts und greift ein, wenn die Startzeit die Einstellung **BESCHL.-ZEIT** überschreitet. Bei Einstellung der Funktion auf „Adaptiv“ nutzt die Funktion den effektiven Beschleunigungsstrom zur Anpassung der Startbedingungen. Bei der ausgeführten Gleichung wird davon ausgegangen, dass die Beschleunigungsleistung sich proportional zum quadratischen Mittelwert des Stroms verhält, sodass jegliche Stromunsymmetrie oder die Auswirkung eines Rotorschlupfes außer Acht gelassen werden. Infolgedessen wird im adaptiven Modus die Funktion ausgeführt, wenn der quadratische Mittelwert des Stroms, der bereits seit dem Beginn des Starts bis zu einer festgelegten Zeit vorhanden ist, überschritten wird $(\text{Acceleration Current})^2 \times \text{Acceleration Time}$.

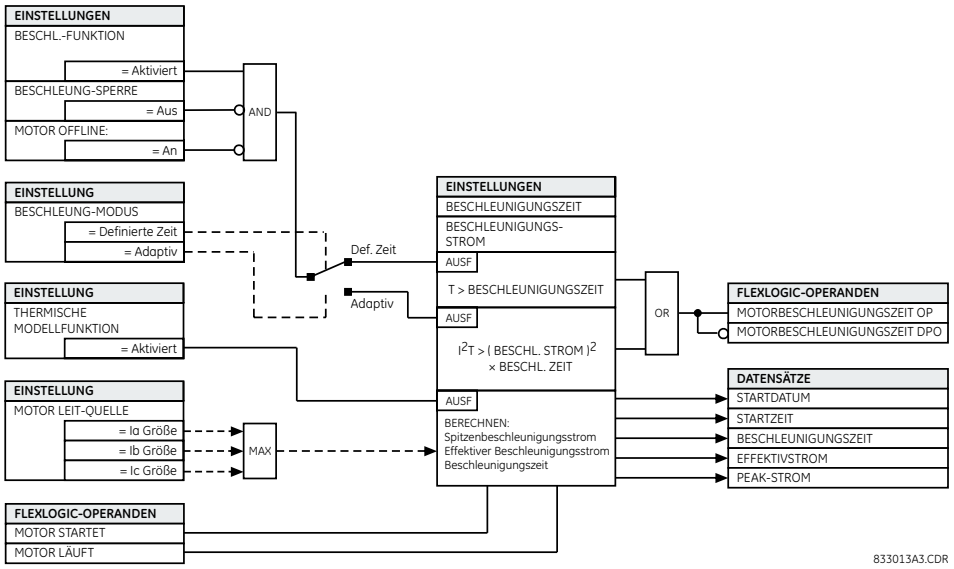


Abbildung 5–54: BESCHLEUNIGUNGSZEIT SCHALTLOGIK

5

c) THERMISCHES MODELL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ Parametersätze ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ MOTOR ⇨ THERM MODELL

■ THERM MODELL ■		THERM MODELL-FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	THERM MODELL KURVE: Motor	*Bereich: Motor, Flexcurve A, Flexcurve B, Flexcurve C, Flexcurve D, IEC*
	MELDUNG	THERM MODELLKURVEN-EFFEKT: Ausschnitt	*Bereich: Ausschnitt, Sch.*
	MELDUNG	IEC KURVE k FAKTOR: 1,10	*Bereich: 1,00 bis 1,50 in Schritten von 0,05*
	MELDUNG	IEC KURVE ZEIT KONSTANTE: 45 min	*Bereich: 0 bis 1000 min in Schritten von je 1*
	MELDUNG	THERM MODELL TD-MULTIPLIK: 1,00	*Bereich: 0,00 bis 16,00 in Schritten von je 0,01, wenn die thermische Modellkurve „Motor“ ist, sonst 0,00 bis 600,00 in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	ASYMM VORSP K-FAKTOR: 0	*Bereich: 0 bis 19 in Schritten von 1*
	MELDUNG	KÜHLZEITKONSTANTE AKTIV: 15 min	*Bereich: 1 bis 65000 Min. in Schritten von 1*
	MELDUNG	KÜHLZEITKONSTANTE ANGEHALT.: 30 min	*Bereich: 1 bis 65000 min in Schritten von je 1*
	MELDUNG	HEISS/KALT-STILLSTZEIT-VERH: 1,00	*Bereich: 0.01 bis 1.00 in Schritten von 0.01*
	MELDUNG	TEMPSENS-VORSP: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	TEMPERATURSENSOREN-VORSP MIN 40 C	*Bereich: 0 bis 250°C in Schritten von 1*
	MELDUNG	TEMPERATURSENSOREN-VORSP MITTEL-PUNKT: 130 C	*Bereich: 0 bis 250°C in Schritten von 1*
	MELDUNG	TEMPERATURSENSOREN-VORSP MAX: 155 C	*Bereich: 0 bis 250°C in Schritten von 1*
	MELDUNG	START UNTERDR TCU-MARGE: 0%	*Bereich: 0 bis 25°% in Schritten von 1*
	MELDUNG	SPANNUNGSABH. FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	SPANNUNGSABH. MIN MOTOR-SPANNG: 80%	*Bereich: 60 bis 99°% in Schritten von 1*
	MELDUNG	VD SPNNGSVERL: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	VD BLOCKIERSTRM @ MIN V: 4,50 x FLA	*Bereich: 1,50 bis 20,00 x Volllast in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	VD SICH STILLSTZEIT @ MIN V: 20,0 sec.	*Bereich: 0.1 bis 1000.0 s in Schritten von 0.1*
	MELDUNG	VD BESCHLEUNIGUNGS- SCHNITT-PUNKT @ MIN V: 4,00 x FLA	*Bereich: 1,50 bis 20,00 x Volllast in Schritten von 0,01*

5

MELDUNG

```
VD BLOCKIERSTRM @
100% V: 6,00 x FLA
```

Bereich: 1,50 bis 20,00 x Volllast in Schritten von 0,01

MELDUNG

```
VD SICH STILLSTZEIT @
100 % V: 10,0 sec.
```

Bereich: 0.1 bis 1000.0 s in Schritten von 0.1

MELDUNG

```
VD BESCHLEUNIGUNGS- SCHNITT-
PUNKT @ 100 % V: 5,00 x FLA
```

Bereich: 1,50 bis 20,00 x Volllast in Schritten von 0,01

MELDUNG

```
THERM MODELL-
BLOCKADE: Aus
```

Bereich: FlexLogic-Operand

MELDUNG

```
THERM MODELL
ZIELE: Selbstrücksetzend
```

Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.

MELDUNG

```
THERM MODELL-
EREIGN: Deaktiviert
```

Bereich: Deaktiviert, Aktiviert

Das thermische Modell ist die primäre Schutzfunktion des Gerätes. Es besteht aus fünf wichtigen Funktionen:

- Thermische Modellkurve (Überlast)
- Überlast-Anregeschwelle
- Asymmetrische Vorspannung im Motorstrom während der Motor läuft.
- Zeitkonstanten der Motorkühlung.
- Erzeugung der Vorspannung des thermischen Modells basierend auf den Informationen heiß/kalt und/oder der gemessenen Statortemperatur.

5

Der Algorithmus integriert sowohl den Stator als auch die Rotorerwärmung in einem Singlemode. Die Ebene der Motorerwärmung wird im Register aufrecht erhalten, das von der Wärmekapazität genutzt wird. Wenn der Motor für eine längere Zeit angehalten wurde, befindet er sich auf Umgebungstemperatur und die genutzte Wärmekapazität ist Null. Wenn der Motor überlastest ist, wird der Ausgangsoperand gesetzt, sobald die verwendete Wärmekapazität 100 % erreicht.

Sobald der Motorlaststrom den Überlastpegel (VLS x Überlastfaktor) überschreitet, wechselt er in die *Überlast*-Phase; d. h. die Wärmeakkumulierung wird größer als die Wärmeabgabe. Das thermische Modell von M60 reagiert, indem die verwendete Wärmekapazität (TCU) schrittweise zu einer Rate erhöht wird, die von der ausgewählten thermischen Kurve und der Überlastebene abhängt. Wenn die Wärmekapazität 100 % erreicht, wird der Operand MOTOR THERM OP gesetzt (in der Regel so konfiguriert, das der Motor ausgelöst wird). Dieser Operand bleibt solange zugewiesen, bis die TCU auf den Pegel abklingt, der einen neuen Motorstart erlaubt. Weitere Informationen erhalten Sie in der Beschreibung der Einstellung **START INHIBIT TCU MARGE** in diesem Abschnitt.

- **THERM MODELLKURVE:** Die thermische Modellkurve legt die eingeschränkten thermischen Überlastbedingungen fest, die den Motor beschädigen können. Diese Kurve steht für die Motorerwärmung sowohl im Stator als auch während der Stillstandszeit, Beschleunigung und Motorlaufbedingungen. Die Überlastkurve kann eins von sechs Formaten aufweisen: Motor, FlexCurve A, FlexCurve B, FlexCurve C, FlexCurve D oder IEC. Die ausgewählte Kurve kann auch als Basis für eine Spannung dienen, die abhängig von der Überlastkurve ist, wenn die Einstellung **SPANNUNGSABH. FUNKTION** auf „Aktiviert“ eingestellt ist. Der Algorithmus verwendet einen Speicher in Form eines Registers mit der Bezeichnung „Verwendete Wärmekapazität“. Dieses Register wird bei jedem Netzzyklus anhand der folgenden Gleichung aktualisiert:

$$TC_{used(t)} = TC_{used(t-1)} + \frac{1/f\,(\text{in ms})}{\text{time\_to\_trip}} \times 100\% \qquad \textbf{(EQ 5.7)}$$

  wobei time_to_trip die Zeitkoordinate auf der Zeitstrom-Überlastkurve darstellt und zwar entsprechend dem Motorstrom, der in einem der Netzzyklen der Motorüberlast erkannt wurde. Legen Sie die Überlastkurve immer etwas geringer fest als die thermischen Beschränkungen, die vom Motorhersteller bereitgestellt werden. Dies stellt sicher, dass der Motor ausgelöst wird, bevor die thermische Begrenzung erreicht wird.

  Die „Motor“-Kurve basiert auf typischen thermischen Begrenzungskurven des Motors und wird in der Regel für Standard-Motoranwendungen verwendet (siehe die Abbildung *Standard-Motorkurven* und die Tabelle *Standardkurven-Multiplikator* unten). Die Anregeschwelle für die „Motor“-Kurve wird berechnet als **MOTORÜBERLAST-FAKTOR** (OF) Mal die Einstellung **MOTOR VOLLLASTSTROM** (VLS). Die Einstellung **MOTOR VOLLLASTSTROM** (VLS) ist im Menü **SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR** angegeben.

ANREGE-SCHWELLE	M60 STANDARDKURVEN-MULTIPL.														
	× 1	× 2	× 3	× 4	× 5	× 6	× 7	× 8	× 9	× 10	× 11	× 12	× 13	× 14	× 15
1,01	4353,6	8707,2	13061	17414	21768	26122	30475	34829	39183	43536	47890	52243	56597	60951	65304
1,05	853,71	1707,4	2561,1	3414,9	4268,6	5122,3	5976,0	6829,7	7683,4	8537,1	9390,8	10245	11098	11952	12806
1,10	416,68	833,36	1250,0	1666,7	2083,4	2500,1	2916,8	3333,5	3750,1	4166,8	4583,5	5000,2	5416,9	5833,6	6250,2
1,20	198,86	397,72	596,58	795,44	994,30	1193,2	1392,0	1590,9	1789,7	1988,6	2187,5	2386,3	2585,2	2784,1	2982,9
1,30	126,80	253,61	380,41	507,22	634,02	760,82	887,63	1014,4	1141,2	1268,0	1394,8	1521,6	1648,5	1775,3	1902,1
1,40	91,14	182,27	273,41	364,55	455,68	546,82	637,96	729,09	820,23	911,37	1002,5	1093,6	1184,8	1275,9	1367,0
1,50	69,99	139,98	209,97	279,96	349,95	419,94	489,93	559,92	629,91	699,90	769,89	839,88	909,87	979,86	1049,9
1,75	42,41	84,83	127,24	169,66	212,07	254,49	296,90	339,32	381,73	424,15	466,56	508,98	551,39	593,81	636,22
2,00	29,16	58,32	87,47	116,63	145,79	174,95	204,11	233,26	262,42	291,58	320,74	349,90	379,05	408,21	437,37
2,25	21,53	43,06	64,59	86,12	107,65	129,18	150,72	172,25	193,78	215,31	236,84	258,37	279,90	301,43	322,96
2,50	16,66	33,32	49,98	66,64	83,30	99,96	116,62	133,28	149,94	166,60	183,26	199,92	216,58	233,24	249,90
2,75	13,33	26,65	39,98	53,31	66,64	79,96	93,29	106,62	119,95	133,27	146,60	159,93	173,25	186,58	199,91
3,00	10,93	21,86	32,80	43,73	54,66	65,59	76,52	87,46	98,39	109,32	120,25	131,19	142,12	153,05	163,98
3,25	9,15	18,29	27,44	36,58	45,73	54,87	64,02	73,16	82,31	91,46	100,60	109,75	118,89	128,04	137,18
3,50	7,77	15,55	23,32	31,09	38,87	46,64	54,41	62,19	69,96	77,73	85,51	93,28	101,05	108,83	116,60
3,75	6,69	13,39	20,08	26,78	33,47	40,17	46,86	53,56	60,25	66,95	73,64	80,34	87,03	93,73	100,42
4,00	5,83	11,66	17,49	23,32	29,15	34,98	40,81	46,64	52,47	58,30	64,13	69,96	75,79	81,62	87,45
4,25	5,12	10,25	15,37	20,50	25,62	30,75	35,87	41,00	46,12	51,25	56,37	61,50	66,62	71,75	76,87
4,50	4,54	9,08	13,63	18,17	22,71	27,25	31,80	36,34	40,88	45,42	49,97	54,51	59,05	63,59	68,14
4,75	4,06	8,11	12,17	16,22	20,28	24,33	28,39	32,44	36,50	40,55	44,61	48,66	52,72	56,77	60,83
5,00	3,64	7,29	10,93	14,57	18,22	21,86	25,50	29,15	32,79	36,43	40,08	43,72	47,36	51,01	54,65
5,50	2,99	5,98	8,97	11,96	14,95	17,94	20,93	23,91	26,90	29,89	32,88	35,87	38,86	41,85	44,84
6,00	2,50	5,00	7,49	9,99	12,49	14,99	17,49	19,99	22,48	24,98	27,48	29,98	32,48	34,97	37,47
6,50	2,12	4,24	6,36	8,48	10,60	12,72	14,84	16,96	19,08	21,20	23,32	25,44	27,55	29,67	31,79
7,00	1,82	3,64	5,46	7,29	9,11	10,93	12,75	14,57	16,39	18,21	20,04	21,86	23,68	25,50	27,32
7,50	1,58	3,16	4,75	6,33	7,91	9,49	11,08	12,66	14,24	15,82	17,41	18,99	20,57	22,15	23,74
8,00	1,39	2,78	4,16	5,55	6,94	8,33	9,71	11,10	12,49	13,88	15,27	16,65	18,04	19,43	20,82
10,00	1,39	2,78	4,16	5,55	6,94	8,33	9,71	11,10	12,49	13,88	15,27	16,65	18,04	19,43	20,82
15,00	1,39	2,78	4,16	5,55	6,94	8,33	9,71	11,10	12,49	13,88	15,27	16,65	18,04	19,43	20,82
20,00	1,39	2,78	4,16	5,55	6,94	8,33	9,71	11,10	12,49	13,88	15,27	16,65	18,04	19,43	20,82

Bei Auswahl von „IEC“ als thermische Modellkurve kann M60 die IEC 255-8 Kurvencharakteristiken heiß und kalt auf das thermische Modell anwenden. Das M60 bewertet die Wärmekapazität beim Motorstart und wählt die entsprechende Kurve aus. Die Kurvencharakteristik „heiß“ wird angewendet, wenn die Wärmekapazität größer oder gleich 5 % ist (d. h. ein Punkt oberhalb des Wertes, an dem der Motor nicht vollständig stillsteht oder kalt ist. Andernfalls wird die Kurvencharakteristik „Kalt“ angewendet.

Die Ansprechzeit der IEC255-8 Kaltkurve wird wie folgt definiert:

$$t = \tau \times \ln\left(\frac{I^2}{I^2 - (k \times I_b)^2}\right) \quad \textbf{(EQ 5.8)}$$

Die Ansprechzeit der IEC255-8 Warmkurve wird wie folgt definiert:

$$t = \tau \times \ln\left(\frac{I^2 - I_p^2}{I^2 - (k \times I_b)^2}\right) \quad \textbf{(EQ 5.9)}$$

Es gilt:

– t = Zeit bis zur Auslösung.

– τ = IEC Zeitkonstante, definiert durch die Einstellung **IEC KURVE ZEITKONSTANTE**.

– I = gemess. Motorlaststrom

– I_p = Motorlaststrom vor Eintritt der Überlast.

– k = k-Faktor (Überlastfaktor), definiert durch die Einstellung **IEC KURVE K FAKTOR**, die für I_b angewendet wird.

– I_b = Motor-Nennstrom, angegeben durch die Einstellung MOTOR VOLLLASTSTROM.

- **THERMISCHER MODELLKURVENEFFEKT:** Diese Einstellung betrifft die thermischen Kurven bis zur Auslösung, wenn **THERM MODELLKURVE** als „Motor“ ausgewählt ist. Diese Einstellung berücksichtigt das Design der Maschine in Bezug auf die Überlastkapazität wie durch den Überlast- (Wartungs-)Faktor festgelegt. Motordesigns, bei denen die Temperatur auf die Umgebungstemperatur ansteigt, basieren auf Volllaststrom. Diese Einstellung sollte als „Absch.“ ausgewählt werden. Die Zeit zur Auslösung wird dann anhand er folgenden Gleichung berechnet:

$$\text{trip time} = \frac{\text{TD} \times 2.2116623}{0.02530337 \times \left(\frac{I_{motor}}{\text{FLA}} - 1\right)^2 + 0.05054758 \times \left(\frac{I_{motor}}{\text{FLA}} - 1\right)} \quad \textbf{(EQ 5.10)}$$

In der oben genannten Gleichung werden der Motorstatorstrom (I_{Motor}) und der Motornennstrom (VLS) in Per-Unit-Werten des Gerätes-Stroms ausgedrückt.

Spezialisierte Motordesigns, bei denen die Temperatur auf die Umgebungstemperatur ansteigt, basieren auf dem Produkt des Wartungsfaktors und des Volllaststroms (OF × VLS). Diese Einstellung sollte als „Verschoben“ ausgewählt werden. Die Zeit zur Auslösung wird dann anhand er folgenden Gleichung berechnet:

$$\text{trip time} = \frac{\text{TD} \times 2.2116623}{0.02530337 \times \left(\frac{I_{motor}}{\text{OF} \times \text{FLA}} - 1\right)^2 + 0.05054758 \times \left(\frac{I_{motor}}{\text{OF} \times \text{FLA}} - 1\right)} \quad \textbf{(EQ 5.11)}$$

In der oben genannten Gleichung werden der Motorstatorstrom (I_{Motor}) und der Motornennstrom (VLS) in Per-Unit-Werten des Gerätes-Stroms ausgedrückt.

Falls Sie sich nicht sicher sind, sollte der konservativere Wert „Absch.“ verwendet werden.

Die folgende Abbildung veranschaulicht die Auswirkung dieser Einstellung auf die Zeit zur Auslösung der thermischen Kurven.

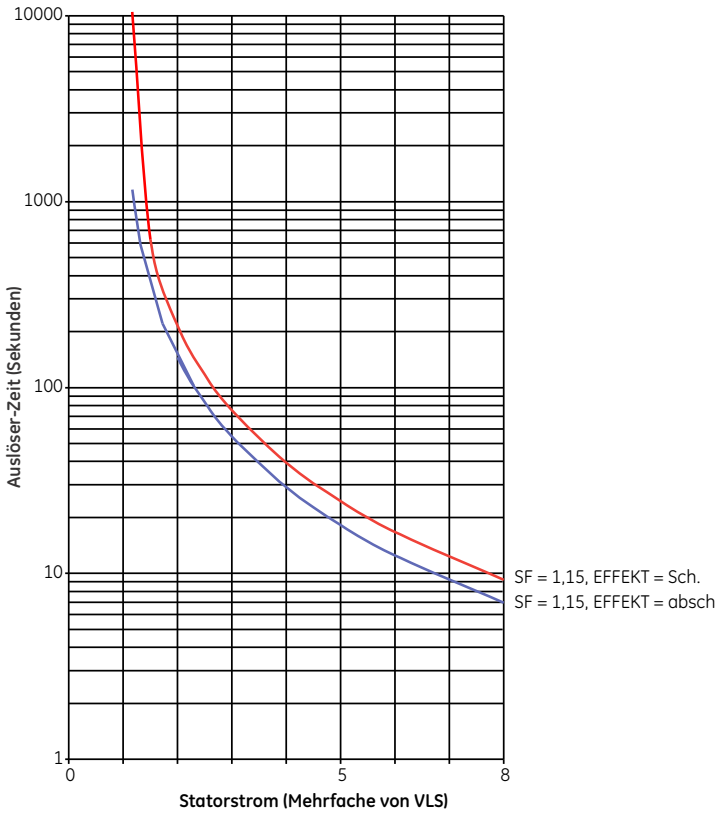


Abbildung 5–55: AUSWIRKUNG DER EINSTELLUNG THERM MODELLKURVENEFFEKT

- **IEC KURVE k FAKTOR:** Diese Einstellung betrifft nur die IEC-Motorkurve und wird wie in der Einstellungsbeschreibung **THERM MODELLKURVE** beschrieben. Weitere Informationen zu dieser Anwendung finden Sie in der Norm IEC 255-8.
- **IEC KURVE ZEITKONSTANTE:** Diese Einstellung definiert die thermische Zeitkonstante für IEC-Motorkurven in den oben genannten Gleichungen gemäß der Norm IEC 255-8. Bei Auswahl der IEC-Motorkurven berechnet M60 die Zeit zur Auslösung anhand der IEC255-8-Kaltkurve und der IEC255-8-Warmkurve und erhöht die verwendete Wärmekapazität, wie durch die oben angewendete Gleichung der Wärmekapazität definiert. Wenn die Überlast abnimmt oder der Motor ausgelöst (gestoppt) wird, dann sinkt die verwendete Wärmekapazität gemäß den folgenden Gleichungen, um das Abkühlen des Motors zu simulieren und zwar je nach Motorstatus und den Werten, die für die Einstellungen **KÜHLZEITKONSTANTE AKTIV** und **KÜHLZEITKONSTANTE ANGEHALT** programmiert wurden.

  Bei Auswahl der IEC-Kurve trifft Folgendes zu:

  1. Bei Anwendungen mit 2-Geschwindigkeits-Motoren werden die Einstellungen **IEC KURVE K FAKTOR** und **IEC KURVE ZEITKONSTANTE** bei beiden Geschwindigkeiten verwendet.
  2. Spannungsabhängige Überlastkurven werden nicht angewendet.
  3. Der Motorstatus wird anhand des Motor-VLS (I_b) und der Einstellung **IEC KURVE K FAKTOR** bewertet.
- **THERMISCHES MODELL TD MULTIPLIKATOR:** Dieser Multiplikator wird verwendet, um die Überlastkurve auf der Zeitachse zu verschieben, um eine Reihe von unterschiedlichen Strömen zu erzeugen. Der TD-Multiplikatorwert wird verwendet, um die Kurve auszuwählen, die am besten mit den thermischen Kennlinien des geschützten Motors übereinstimmen.

  HINWEIS Bei Auswahl der thermischen Modellkurve als „Motor“ kann **THERMISCHES MODELL TD MULTIPLIKATOR** zwischen “1,00” und “15,00” wie im Diagramm *Standardmotorkurven* unten angezeigt liegen.

STANDARDMOTORKURVEN

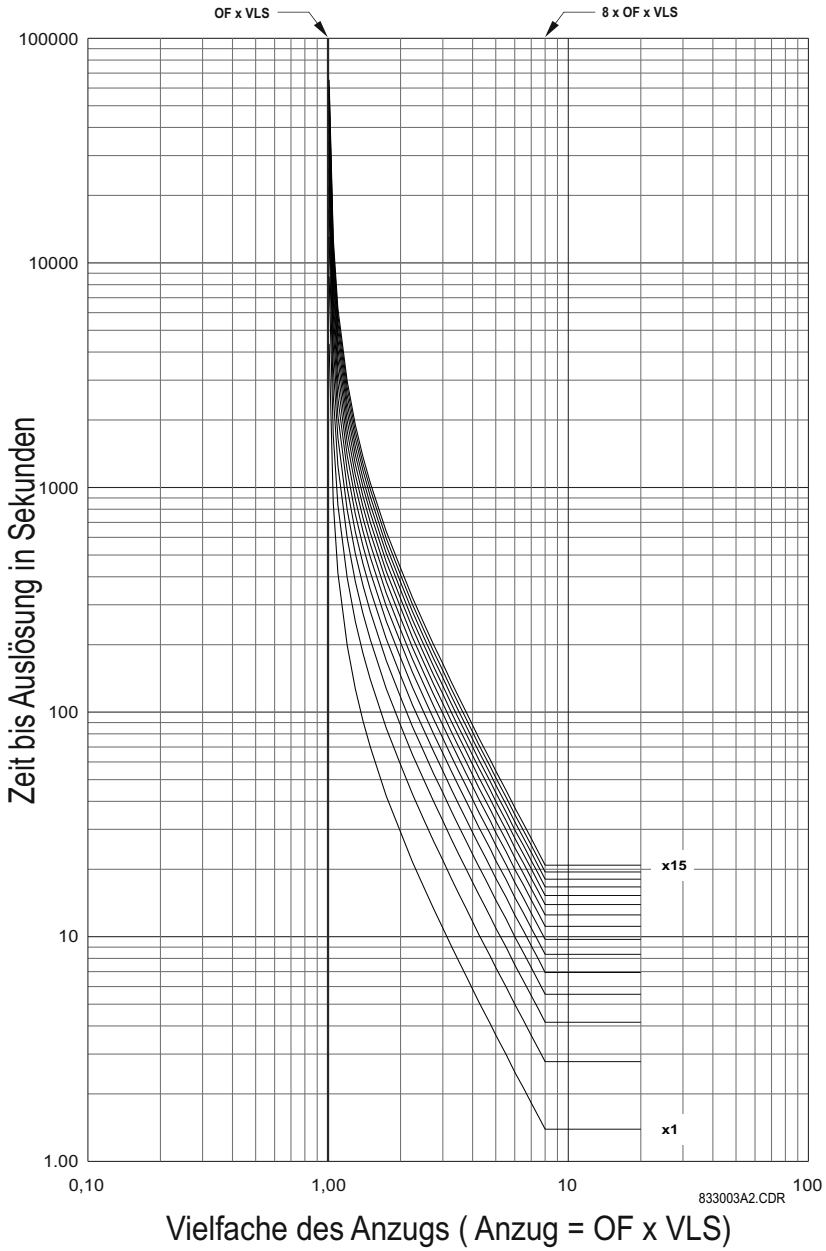


Abbildung 5–56: STANDARDMOTORKURVEN

HINWEIS

Während des Intervalls der Unterbrechung wird die längere der zwei Ansprechzeiten verwendet, um die Möglichkeit einer Überspannung während des Motorstarts zu vermeiden.

In einigen Anwendungen unterscheidet sich die Form der Kurve bei thermischen Schäden des Motors erheblich vom Standard. Des Weiteren entsprechen die Kennlinien des Starts (gesperrter Rotor und Beschleunigung) und der Ausführung der Kurven bei thermischer Beschädigung nicht den Vorgaben. In diesen Fällen ist es möglicherweise erforderlich, eine benutzerdefinierte Kurve zu verwenden, damit der Motor erfolgreich gestartet kann und vollständig in Betrieb genommen werden kann, ohne Kompromisse beim Schutz eingehen zu müssen. Bei diesen Bedingungen ist

es empfehlenswert, die FlexCurves zu verwenden. FlexCurves ermöglichen dem Benutzer, ausgewählte Ansprechzeiten für vorab festgelegte Strompegel zu programmieren. Wenn die thermischen Begrenzungskurven für den laufenden (2) und gesperrten Rotor problemlos in eine Standard-Überlastkurve integriert werden könnte, dann kann der Motor nicht bei einer Leitungsspannung von 80 % gestartet werden. Eine benutzerdefinierte Kurve (1) ist erforderlich.

Bei Lastanwendungen mit hoher Trägheit (bei Aktivierung von **SPANNUNGSABH. FUNKTION**) wird der gesperrte Rotor des thermischen Begrenzungsabschnitts vom programmierten Motor oder die FlexCurve-Überlastkurve geändert und dynamisch an die Systemspannungsänderungen angepasst. Die genaue Erklärung dieser Funktion wird später in diesem Abschnitt behandelt.

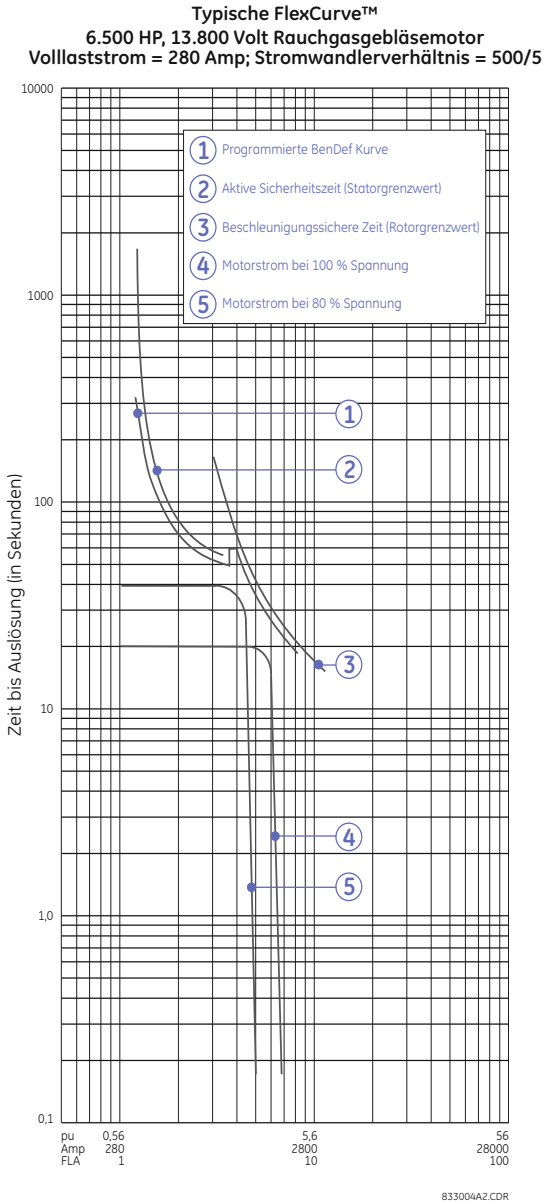


Abbildung 5–57: FLEXCURVE-BEISPIEL

HINWEIS

Die FlexCurve-Programmierung basiert auf Per-Unit-Stromwerten. Die entsprechenden Primärampere und Multiplikatoren des Volllaststroms werden ebenfalls oben angegeben.

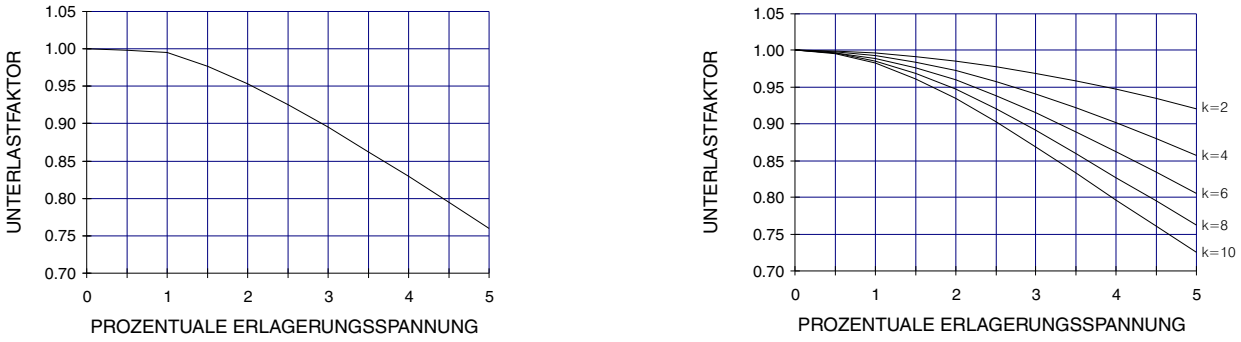
- **ASYMM VORSP-K-FAKTOR:** Asymmetrische Phasenströme führen zu einer Rotorerwärmung, die nicht in der Kurve zu thermischen Schäden am Motor angezeigt wird. Bei laufendem Motor dreht sich der Rotor in die Richtung des Mitsystemstroms in Nähe der synchronen Geschwindigkeit. Gegensystemstrom, der eine Phasendrehung aufweist, die sich entgegensetzt des Mitsystemstroms befindet und somit entgegensetzt der Richtung der Rotordrehung generiert eine Rotorspannung die einen erheblichen Strom im Rotor produziert. Dieser Strom verfügt über eine Frequenz, die ungefähr das doppelte der Leitungsfrequenz beträgt: 100 Hz für ein 50 Hz-System oder 120 Hz für ein 60 Hz-System. Ein Stromverdrängungseffekt in den Rotorstäben führen bei dieser Frequenz zu einer erheblichen Steigerung des Rotorwiderstandes und somit zu einer erheblichen Steigerung der Rotorerwärmung. Diese zusätzliche Erwärmung wird nicht in den thermischen Begrenzungskurven berücksichtigt, die vom Motorhersteller bereitgestellt werden, da diese Kurven von Mitsystemströmen aus einer optimal ausgerichteten Versorgungsspannung und einem optimalen Motordesign ausgehen.

  Das thermische Modell kann möglicherweise stabilisiert werden, um die zusätzliche Erwärmung zu reflektieren, die durch den Gegensystemstrom beim Laufen des Motors erzeugt wird. Diese Arbeitspunkteinstellung wird durch das Erzeugen eines entsprechenden Motorerwärmungsstroms erreicht, anstatt einfach einen Durchschnitt der dreiphasigen RMS zu verwenden. Dieser entsprechende Strom wird anhand der unten angezeigten Gleichung berechnet:

$$I_{eq} = \sqrt{I^2_{\text{per\_unit}} \cdot \left(1 + k \cdot \left(\frac{I\_2}{I\_1}\right)^2\right)}, \qquad where:$$

I_{eq} = entsprechender Motorerwärmungsstrom
$I_{\text{per\_unit}}$ = Per-Unit-Strom basierend auf VLS
I_1 = Mitsystemstrom
I_2 = negative sequence current
k = constant **(EQ 5.12)**

  Die Motorunterlastung als Funktion der Spannungsunsymmetrie wie durch NEMA empfohlen (National Electrical Manufacturers Association) wird unten angezeigt. Geht man von einem typischen Induktionsmotor mit einer Einschaltbedingung von 6 × VLS aus sowie einer Gegensystemimpedanz von 0,167, entsprechen die Spannungsunsymmetrie 1, 2, 3, 4 und 5% den Stromunsymmetrien 6, 12, 18, 24 und 30%. Basierend auf dieser Annahme wird die Menge der Motorunterlast für unterschiedliche Werte von k, die für die Einstellung **ASYMM VORSP-K-FAKTOR** eingegeben wurden, unten angezeigt. Beachten Sie, dass die erstellte Kurve bei k = 8 nahezu identisch mit der NEMA-Unterlastkurve ist.



NEMA **GE Multilin**

808728A2.CDR

Abbildung 5–58: MITTLERER MOTOR-UNTERLASTFAKTOR AUFGRUND EINER ASYMMETRISCHEN SPANNUNG

  Wird ein Wert von k = 0 eingegeben, wird eine asymmetrische Vorspannung behoben und die Überlastkurve läuft gegen den gemessenen Per-Unit-Wert des Mitsystemstroms aus. Die folgenden Gleichungen können zur Berechnung von K verwendet werden.

$k = \frac{175}{I^2_{LR}}$ (typical estimate); $k = \frac{230}{I^2_{LR}}$ (conservative estimate), where I_{LR} is the per unit locked rotor current **(EQ 5.13)**

- **KÜHLZEITKONSTANTE AKTIV / INAKTIV:** Der Wert für die verwendete Wärmekapazität wird auf exponentielle Weise reduziert, wenn sich der Motorstrom unterhalb des Amperewerts bei Volllaststrom × der Wartungsfaktor-Einstellungen befindet, um das Abkühlen des Motors zu simulieren. Die Zeitkonstanten für die Motorkühlung sollten sowohl für den angehaltenen als auch den laufenden Betrieb eingegeben werden. Ein angehaltener Motor kühlt sich in der Regel erheblich schneller ab als ein laufender Motor.

Das Abkühlen des Motors wird wie folgt berechnet:

$$TCU = (TCU_{start} - TCU_{end})(e^{-t/\tau}) + TCU_{end} \quad \textbf{(EQ 5.14)}$$

$$TCU_{end} = \left(\frac{I_{eq}}{\text{overload\_pickup}}\right)\left(1 - \frac{\text{hot}}{\text{cold}}\right) \times 100\% \quad \textbf{(EQ 5.15)}$$

Es gilt:

- TCU = verwendete thermische Kapazität.
- TCU_{start} = Der durch die Überlastbedingung verursachte TCU-Wert
- TCU_{end}= Der durch das Warm-/Kaltkurvenverhältnis vorgegebene TCU-Wert bei laufendem Motor. Bei angehaltenem Motor ist dieser Wert gleich Null).
- t = Zeit in Minuten.
- τ = Kühlzeitkonstante (laut aktuellem Motorstatus aktiv oder inaktiv und in Übereinstimmung mit den Einstellungen **KÜHLZEITKONSTANTE AKTIV** und **KÜHLZEITKONSTANTE ANGEHALT**).
- I_{eq} = Äquivalent Motorerwärmungsstrom
- overload_pickup = Überlast-Anregeschwelle als Mehrfaches der VLS
- warm / kalt = warm/kalt-Kurvenverhältnis

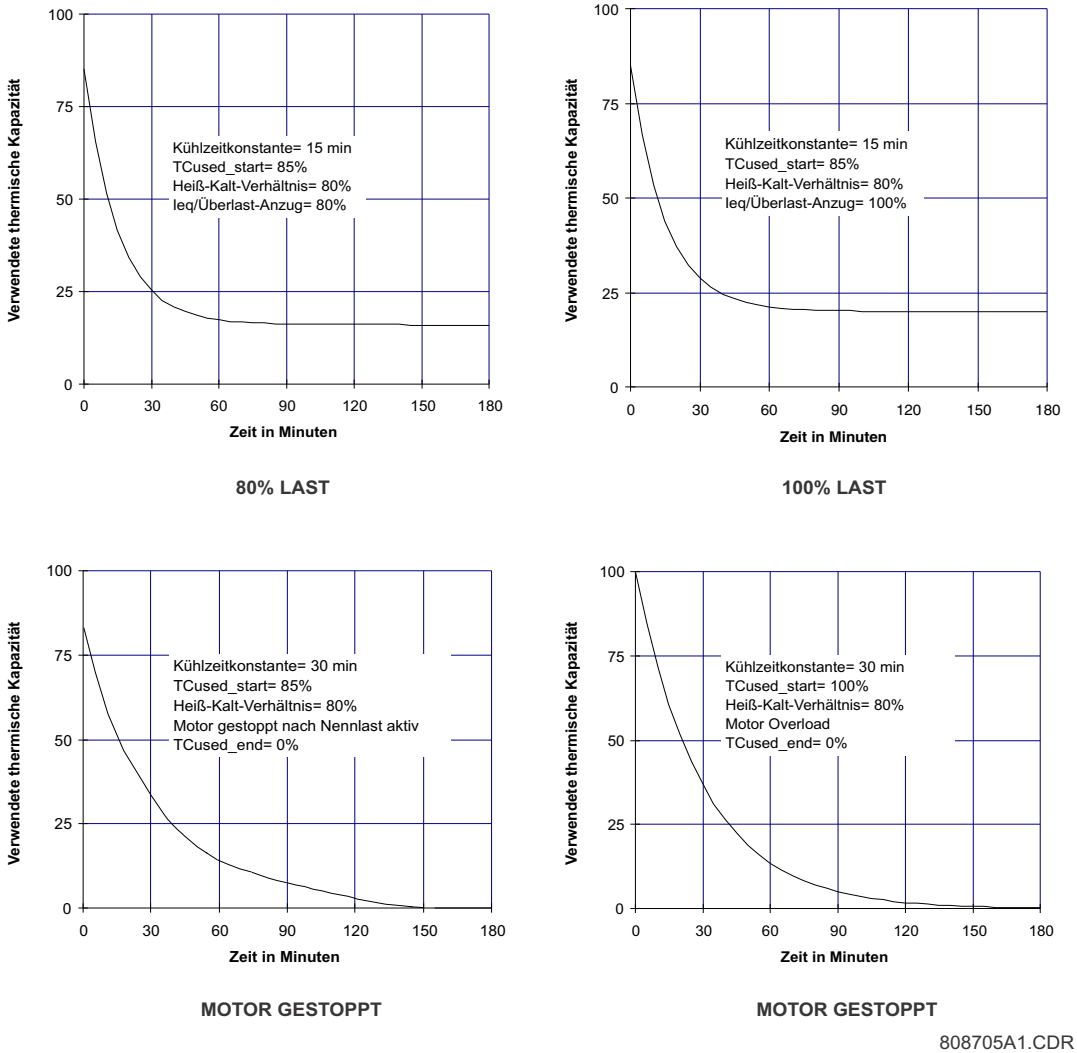


Abbildung 5–59: THERMISCHE MODELLKÜHLUNG

- **HEISS/KALT-STILLSTZEIT-VERH:** Der Motorhersteller stellt gelegentlich Informationen zur thermischen Begrenzung für einen heißen/kalten Motor bereit. Der Algorithmus verwendet diese Daten, falls diese Einstellung programmiert wird. Der für diese Einstellung eingegebene Wert gibt die Ebene vor, bei der die verwendete Wärmekapazität einen Strom ausgleicht, der sich unterhalb der mehrfachen VLS des Motorwartungsfaktors befindet. Wird der Motor auf einer Ebene ausgeführt, die sich unterhalb dieser Begrenzung befindet, steigt bzw. fällt die verwendete Wärmkapazität auf einen Wert basierend auf den $I_{\text{entsprechenden}}$ Durchschnitt der Dreiphasen-RMS und der ausgewählten Einstellung. Die verwendete Wärmekapazität steigt entweder auf die festgelegte Rate von 5 % pro Minute an oder fällt wie durch die aktive Kühlzeitkonstante vorgegeben ab.

$$\text{TCU}_{\text{end}} = I_{eq} \times \left(1 - \frac{\text{hot}}{\text{cold}}\right) \times 100\% \qquad \textbf{(EQ 5.16)}$$

  wobei: TCU_{end} = **VERW THERM KAPAZITÄT** falls $I_{Äquivalent}$ im stationären Zustand verbleibt
  I_{eq} = $I_{Äquivalent}$ Motorerwärmungsstrom Einstellung
  heiß / kalt = **HEISS/KALT-STILLSTZEIT-VERH**.

- **TEMPERATURSENSOREN-VORSP:** Mit dieser Einstellung wird der Vorspannungsmechanismus der Temperatursensoren aktiviert oder deaktiviert. Lesen Sie sich die Einstellungsbeschreibungen **TEMPERATURSENSOREN-VORSP MIN**, **TEMPERATURSENSOREN-VORSP MITTE** und **TEMPERATURSENSOREN-VORSP MAX** unten durch, um weitere Informationen zur Verwendung des Vorspannungsmechanismus der Temperatursensoren zu erhalten.

  HINWEIS **Die Temperatursensoren-Vorspannungsfunktion ist nur aktiv, wenn das optionale Temperatursensoren-Eingangsmodul (Modul 5C oder 5E) installiert wurde.**

- **TEMPERATURSENSOREN-VORSP MINIMUM / MITTEL / MAXIMUM:** Die thermische Replika des Gerätes funktioniert als vollständiges und unabhängiges Modell. Die thermische Überlastkurven basieren jedoch allein auf den gemessenen Strom. Dabei wird von einer normalen Umgebungstemperatur von 40°C und einer normalen Motorkühlung ausgegangen. Tritt eine ungewöhnlich hohe Umgebungstemperatur auf oder die Motorkühlung ist blockiert, steigt die Motortemperaturen. Verfügt der Motorstator über integrierte Temperatursensoren, sollte die Temperatursensor-Vorspannungsfunktion verwendet werden, um die thermische Modellberechnung der verwendeten Wärmekapazität zu verstärken.

  Bei der Temperatursensoren-Vorspannungsfunktion handelt es sich um eine Kurve, die aus zwei Teilen besteht (Temperatursensoren-Vorspannung Verwendete Wärmekapazität), die über drei Punkte konstruiert wird: Minimum, Mittel und Maximum. Befindet sich die maximale Temperatur der Stator-Temperatursensoren unterhalb der Einstellung **TEMPERATURSENSOREN-VORSP MIN** (in der Regel 40°C), tritt keine Vorspannung auf. Befindet sich die maximale Temperatur der Stator-Temperatursensoren oberhalb der Einstellung **TEMPERATURSENSOREN-VORSP MAX** (in der Regel am StatorSpannungsfestigkeitswert oder etwas höher), so ist der thermische Speicher vollständig stabilisiert und die Wärmekapazität der Temperatursensoren-Vorspannung wird zu 100 % erzwungen. Bei dazwischenliegenden Werten wird die vorhandene verwendete Wärmekapazität der Temperatursensoren-Vorspannung, die von anderen Funktionen des thermischen Modells erstellt wird, mit der verwendeten Wärmekapazität der Temperatursensorenvorspannung verglichen. Wenn der Wert der Wärmekapazität der Temperatursensorenvorspannung höher ist, dann wird dieser Wert ab diesem Zeitpunkt verwendet. Die Einstellung **TEMPERATURSENSOREN-VORSP MITTELPUNKT** sollte für die ausgeführte Temperatur des Motors ausgewählt werden. Das Gerät legt automatisch den Wert der verwendeten Wärmekapazität der Temperatursensoren-Vorspannung für den Mittelpunkt anhand der Einstellung **HEISS/KALT-STILLSTZEIT-VERH** fest.

$$\text{TCU at RTD\_Bias\_Center} = \left(1 - \frac{\text{hot}}{\text{cold}}\right) \times 100\% \qquad \textbf{(EQ 5.17)}$$

  Bei der < RTD_Bias_Center Temperatur,

$$\text{RTD\_Bias\_TCU} = \frac{\text{Temp}_{\text{actual}} - \text{Temp}_{\text{min}}}{\text{Temp}_{\text{center}} - \text{Temp}_{\text{min}}} \times \text{TCU at RTD\_Bias\_Center} \qquad \textbf{(EQ 5.18)}$$

  Bei der > RTD_Bias_Center Temperatur,

$$\text{RTD\_Bias\_TCU} = \frac{\text{Temp}_{\text{actual}} - \text{Temp}_{\text{center}}}{\text{Temp}_{\text{max}} - \text{Temp}_{\text{center}}} \times (100 - \text{TCU at RTD\_Bias\_Center}) + \text{TCU at RTD\_Bias\_Center} \qquad \textbf{(EQ 5.19)}$$

  wobei: RTD_Bias_TCU = die verwendete Wärmekapazität aufgrund des heißesten Stator-Temperatursensoren
  $\text{Temp}_{\text{acutal}}$ = aktuelle Temperatur des heißesten Stator-Temperatursensoren
  Temp_{min} = Mindesteinstellung für die Temperatursensoren-Vorspannung

$Temp_{center}$ = Mittlere Einstellung für die Temperatursensoren-Vorspannung
$Temp_{max}$ = Maximale Einstellung für die Temperatursensoren-Vorspannung
TCU bei RTD_Bias_Center = verwendete Wärmekapazität wie durch die Einstellung **HEISS/KALT-STILLSTZEIT-VERH** definiert.

Einfach ausgedrückt ist die Temperatursensoren-Vorspannungsfunktion eine Rückmeldung der gemessenen Statortemperatur. Diese Rückmeldung korrigiert das angenommene thermische Modell. Da die Temperatursensoren eine äußerst langsame Reakton aufweisen, ist die Temperatursensoren-Vorspannung nützlich bei langsamer Motorerwärmung. Andere Teile des thermischen Modells sind während dem Start und hohen Überlastbedingungen erforderlich, wenn die Motorerwärmung relativ schnell ist.

Es sollte beachtet werden, dass die Temperatursensoren-Vorspannungsfunktion allein keine Auslösung ausführen kann. Auch wenn die Temperatursensoren-Vorspannungsfunktion die verwendete Wärmekapazität der Temperatursensoren-Vorspannung auf 100 % durchgesetzt wird, muss sich der Laststrom oberhalb der Überlast-Anregeschwelle befinden, um den Ausgang einzustellen.

HINWEIS

Programmieren Sie keinen **TEMPERATURSENSOREN-VORSP MAX** Sollwert, der bei der Verwendung einer entfernten Temperatursensoreinheit höher als 200°C ist, da die entfernten Temperatursensoren nur Temperaturen bis 200°C messen.

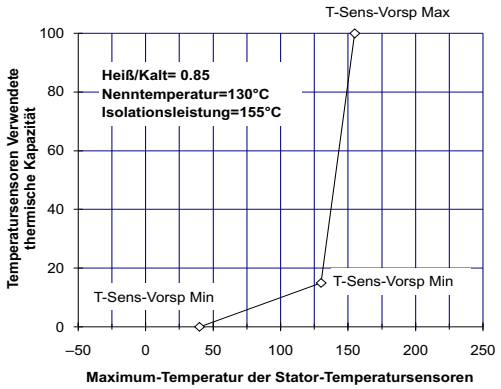


Abbildung 5–60: TEMPERATURSENSOREN-VORSPANNUNGSKURVE

- **START INHIBIT TCU MARGE:** Diese Einstellung verhindert ein Starten des Motors, wenn nicht genügend Wärmekapazität für einen erfolgreichen Start verfügbar ist. Der Algorithmus für die Motorstart-Unterdrückungslogik wird durch den Sollwert **MOTORSTART UNTERDRÜCKUNGSSPIELRAUM** definiert. Falls die Einstellung **MOTORSTART UNTERDRÜKKUNGSSPIELRAUM** auf „0“ gesetzt ist, wird der FlexLogic-Operand MOTORSTART UNTERDR nur zugewiesen, wenn der Motor durch den thermischen Schutz (TCU = 100 %) ausgelöst wird. Nach der Zuweisung wird der Operand MOTORSTART UNTERDR zurückgesetzt und ein neuer Motorstart wird zugelassen, wenn die verwendete $Wärmekapazität_{auf}$ 15 % abfällt. Die thermische Sperrzeit wird wie folgt berechnet.

$$TCU_{end} = TCU_{start} \times e^{-T/\tau} \quad \textbf{(EQ 5.20)}$$

wobei TCU_{start} die Wärmekapazität darstellt, wenn der Operand MOTORSTART UNTERDR zugewiesen wird, TCU_{end} ist die Wärmekapazität, wenn der Operand MOTORSTART UNTERDR zurückgesetzt wird und τ ist der Sollwert für **KÜHLZEITKONSTANTE ANGEHALT**.

Um die thermische Sperrzeit für den Fall zu berechnen, dass **MOTORSTART UNTERDRÜCKUNGSSPIELRAUM** auf „0“ gesetzt ist, werden die folgenden TCU-Werte auf die oben angegebene Gleichung angewendet: TCU_{start} = 100 % und TCU_{end} = 15 %.

HINWEIS

Falls der Motor durch einen anderen Faktor als dem thermischen Schutz (TCU < 100 %) ausgelöst wird, wird der Operand MOTORSTART UNTERDR nicht zugewiesen und ein neuer Start wird zugelassen. Es besteht das mögliche Risiko in dieser Situation, den Motor durch den thermischen Schutz während des Neustarts auszulösen.

Falls die Einstellung **MOTORSTART UNTERDRÜCKUNGSSPIELRAUM** größer als „0“ ist, wird der Operand MOTORSTART UNTERDR zugewiesen, wenn der Motor durch den thermischen Schutz (TCU = 100 %) ausgelöst wird bzw. durch einen anderen Grund (TCU < 100%) ausgelöst/angehalten wird.

Jedes Mal, wenn der Motor durch einen anderen Faktor als den thermischen Schutz ausgelöst/angehalten wird (TCU < 100%), wird die verfügbare Wärmekapazität (100% – TCU) bewertet und mit der für den Motorstart erforderlichen Wärmkapazität verglichen. Wenn die verfügbare Wärmekapazität nicht ausreichend ist, um einen neuen Motorstart auszuführen, wird der Operand MOTORSTART UNTERDR zugewiesen. Die Wärmekapazität, die zum Starten des Motors ($TCU_{onStart}$) erforderlich ist, wird über die folgende Gleichung definiert:

$$TCU_{onStart} = TCU_{maxStart} \times \left(\frac{TCU_{margin} + 100\%}{100\%} \right) \quad \textbf{(EQ 5.21)}$$

wobei der TCU_{margin} den Gerätesollwert und $TC_{maxStart}$ den maximalen Wert der Wärmekapazität der fünf letzten erfolgreichen Motorstarts darstellt. Das Gerät überwacht den Motorstart und erfasst die TCU für jeden erfolgreichen Start. Der höchste Wert aus den letzten fünf (5) Starts wird zur Berechnung der Startunterdrückung verwendet.

In diesem Fall wird der Operand MOTOR START UNTERDR zurückgesetzt, wenn die TCY auf den Level sinkt, der die folgende Gleichung erfüllt:

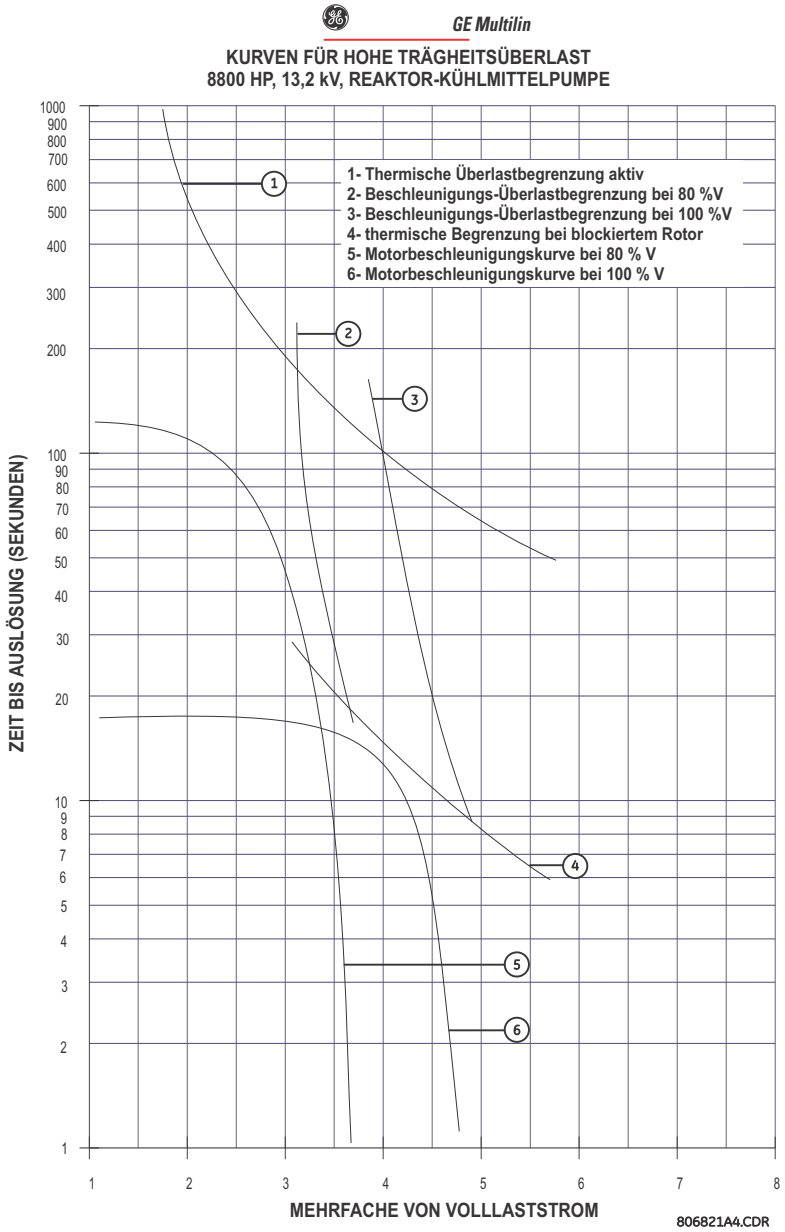
$$TCU \le 100\% - \left(TCU_{maxStart} \times \frac{TCU_{margin} + 100\%}{100\%} \right) \quad \textbf{(EQ 5.22)}$$

Um die thermische Sperrzeit für den Fall zu berechnen, dass die Einstellung **MOTORSTART UNTERDRÜCKUNGSSPIELRAUM** größer als „0“ gesetzt ist, werden die folgenden TCU-Werte auf die oben angegebene Gleichung angewendet:

$$TCU_{start} = \text{TC accumulated from the moment the motor was stopped}$$
$$TCU_{end} = 100\% - \left(TCU_{maxStart} \times \left(1 + \frac{TCU_{margin}}{100\%} \right) \right) \quad \textbf{(EQ 5.23)}$$

Falls die Einstellung **MOTORSTART UNTERDRÜCKUNGSSPIELRAUM** größer als „0“ ist, das Gerät jedoch keine erfolgreichen 5 Starts aufgezeichnet hat, wird der Operand MOTORSTART UNTERDR erneut zugewiesen, wenn der Motor durch den thermischen Schutz (TCU = 100 %) ausgelöst wird bzw. durch einen anderen Grund ($TC_{akkumuliert}$ < 100 %) ausgelöst/angehalten wird. Jedoch wird das Zurücksetzen des Operanden basierend auf einem Level von 15 % der Wärmekapazität bewertet. Um die thermische Sperrzeit in diesem Fall zu berechnen, müssen die folgenden TCU-Werte auf die oben genannte Gleichung angewendet werden: TCU_{start} = Wärmekapazität, die ab dem Moment akkumuliert wird, an dem der Motor angehalten wurden, und TCU_{end} = 15 % beträgt.

- **SPANNUNGSABH. FUNKTION:** Wenn vom Motor verlangt wird eine hohe Unterlast auszuführen, ist es sehr wahrscheinlich und für die Beschleunigungszeit annehmbar, die sichere Stillstandszeit zu überschreiten (dabei muss beachtet werden, dass eine gesperrte Rotorbedingung sich von einer beschleunigten Bedingung unterscheidet). Die Funktion der spannungsabhängigen Überlastkurve ist darauf ausgelegt, diese Arten von Motoren zu schützen. Diese Kurve besteht aus den drei Kennlinien der thermisch begrenzten Kennlinie wie durch die angehaltene oder gesperrte Rotorbedingung, die Beschleunigung und die Überlast bei laufendem Motor festgelegt. Die Abbildung unten zeigt die typische thermisch begrenzte Kennlinie für Anwendungen mit hoher Unterlast.



HINWEIS

Die spannungsabhängige Überlastfunktion ist nur funktionsbereit, wenn die Einstellung **MOTOR LEIT-QUELLE** (siehe Menü **SYSTEM** ⇨⇩ **MOTOREINR**) einem gültigen Dreiphasen-Spannungswandler zugewiesen wird.

In diesem Fall müssen alle eindeutigen Anteile der thermischen Begrenzungskurve bekannt sein und Schutz vor dieser Kurve koordiniert werden. Das Gerät, das den Motor schützt, muss in der Lage sein, zwischen einer gesperrten Rotorbedingung (Kurve 4) und einer beschleunigten Bedingung für unterschiedliche Ebenen der Systemspannung (Kurven 2 und 3) zu unterscheiden. Die Spannung wird kontinuierlich beim Motorstart überwacht und die thermische Begrenzung bei der Beschleunigung der Geräte-Überlastkurve wird dynamisch basierend auf unterschiedlichen Motorspannungen angepasst.

Die thermische Begrenzung während der Beschleunigung ist eine Funktion der Motorgeschwindigkeit während des Starts. Die dynamisch verschobene spannungsabhängige Überlastkurve steht inhärent für die Änderung der Motorgeschwindigkeit als Funktion der Motorimpedanz. Die Änderung der Impedanz wird durch die Klemmenspannung und den Leitungsstrom des Motors wiedergegeben. Diese Methode trägt dazu bei, dass der entsprechende Wert der thermischen Begrenzungszeit für einen vorhandenen Leitungsstrom an einer vorhandenen Klemmenspannung dynamisch eingestellt werden kann.

Der Sollwert **SPANNUNGSABH. FUNKTION** aktiviert die spannungsabhängige Funktion und ändert den gesperrten Rotoranteil der programmierten Gerät-Überlastkurve in Bezug auf die thermischen Begrenzungen während der Beschleunigung. Diese thermischen Begrenzungen sind in der Regel über die technischen Daten verfügbar, die vom Motorhersteller bereitgestellt werden.

- **SPANNUNGSABH MIN MOTOR-SPANNG:** Diese Einstellung definiert die zulässige Mindest-Leitungsspannung, die auf den Motor während der Beschleunigung angewendet wird, wenn **SPANNUNGSABH. FUNKTION** aktiviert ist. Diese Spannung wird als Prozentsatz der Einstellung **SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ MOTOR LEISTUNGSSCH SPNNG** dargestellt. Wenn die gemessene Leitungsspannung während der Beschleunigung unterhalb dieser Einstellung abfällt, wird die thermische Kurve basierend auf der programmierten thermischen Begrenzung der Mindestspannung auf 1 umgeaktiv ist.

$$\text{trip\_time} = \frac{I_1^2 \times t_1}{I^2} \qquad \textbf{(EQ 5.24)}$$

- **VD SPANNGSVERL:** Diese Einstellung wird verwendet, um Situationen zu berücksichtigen, bei denen der Spannungseingang in das thermische Modell verloren gegangen ist. In diesem Fall passt der spannungsabhängige Algorithmus die spannungsabhängige Kurve erneut an, um eine unzureichende thermische Schutzreaktion zu vermeiden. Die Funktion „Spannungswandler Automatenfall“ wird in der Regel verwendet, um eine Spannungsverlust-Bedingung zu erkennen. Falls ein Spannungsverlust beim Beschleunigen des Motors erkannt wurde, wird die thermische Kurve basierend auf der programmierten 100 % thermischen Begrenzung der Spannung auf 1 umgeaktiv ist.

$$\text{trip\_time} = \frac{I_3^2 \times t_3}{I^2} \qquad \textbf{(EQ 5.25)}$$

- **VD BLOCKIERSTRM @ MIN V:** Diese Einstellung definiert den gesperrten Rotorstrompegel bei einer Motor-Mindestlast (I_1).
- **VD SICH STILLSTZEIT @ MIN V:** Diese Einstellung definiert die maximale Zeit, in der sich der Motor dem gesperrten Rotorstrom bei einer Motor-Mindestspannung widersetzen kann (t_1).
- **VD BESCHLEUNIGUNGS- SCHNITTPUNKT @ MIN V:**Diese Einstellung definiert den anfänglichen Strompegel entsprechend dem Kreuzungspunkt zwischen der thermischen Begrenzung während der Beschleunigung bei Mindestspannung und der programmierten Gerät-Überlastkurve (I_2). Dieser Wert lässt sich in der Regel über Motor-Beschleunigungskurven bestimmen. Der Wert, der beim Kippmoment zu beobachten ist, wird für den Mindest-Spannungsstart für diese Einstellung empfohlen.

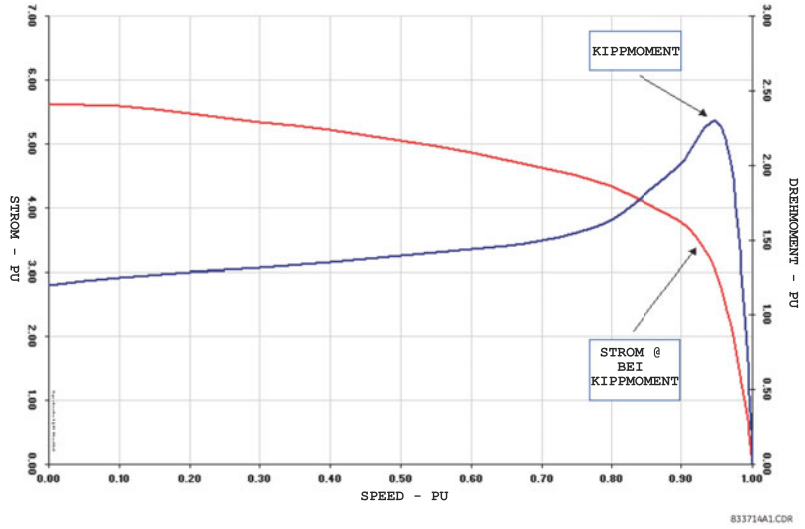


Abbildung 5–61: TYPISCHE MOTORBESCHLEUNIGUNGSCHARAKTERISTIKEN

- **VD BLOCKIERSTRM @ 100% V:** Diese Einstellung definiert den gesperrten Rotorstrompegel bei einer Motor-Nennlast (I_3).
- **VD SICH STILLSTZEIT @ 100 % V:** Diese Einstellung definiert die maximale Zeit, in der sich der Motor dem gesperrten Rotorstrom bei einer Motor-Nennspannung widersetzen kann (t_3).
- **VD BESCHLEUNIGUNGS- SCHNITTPUNKT @ 100 % V:** Diese Einstellung definiert den anfänglichen Strompegel entsprechend dem Kreuzungspunkt zwischen der thermischen Begrenzung während der Beschleunigung bei Nennspannung und der programmierten Gerät-Überlastkurve (I_4). Dieser Wert lässt sich in der Regel über Motor-Beschleunigungskurven bestimmen. Der Stromwert, der beim Kippmoment zu beobachten ist, wird für einen 100 %-igen Spannungsstart für diese Einstellung empfohlen.

  Die spannungsabhängigen Überlastkurven werden unten angezeigt.

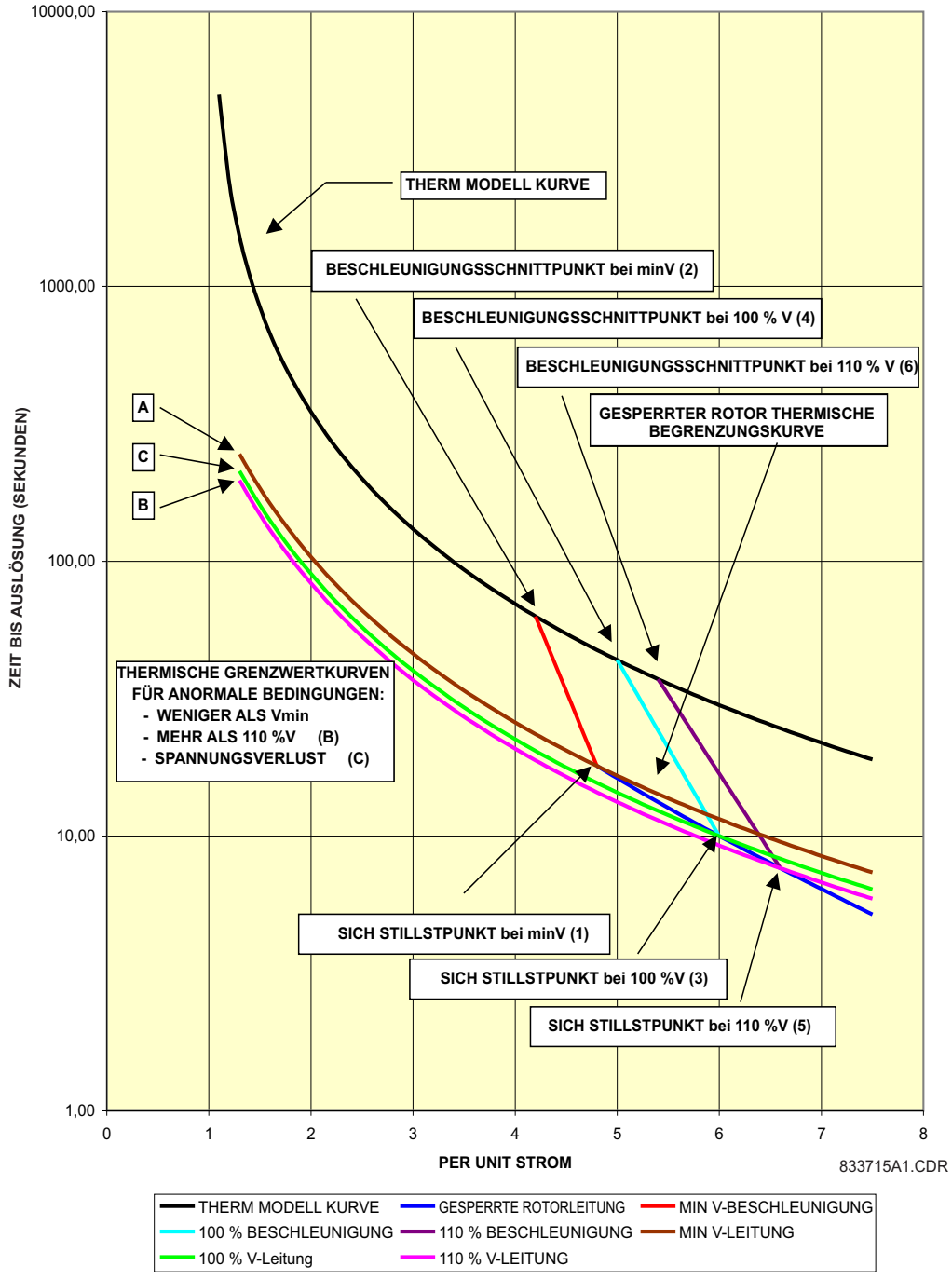


Abbildung 5–62: SPANNUNGSABHÄNGIGE ÜBERLASTKURVEN

Das folgende Verfahren stellt zusammen mit der Abbildung oben die Konstruktion der Spannungsüberlastkurven dar.

1. Zeichnen Sie eine Kurve für die thermische Begrenzung für eine Überlast bei laufendem Motor. Die Kurve gehört zu den Kuren, die im Gerät als **THERM MODELLKURVE** ausgewählt wurden.
2. Bestimmen Sie den Schnittpunkt zwischen der **THERM MODELLKURVE** und der vertikalen Leitung entsprechend zum Per-Unit-Stromwert des **VD BESCHLEUNIGUNGS- SCHNITTPUNKTES @ MIN V** (siehe Punkt 2).
3. Bestimmen Sie den Punkt für die thermische Begrenzung des blockierten Rotors für die Mindestspannung beim Motorstart. Die Koordinaten dieser Punkte stellen den Per-Unit-Stromwert von **VD BLOCKIERSTROM @ MIN VOLTS** sowie den Zeitwert von **VD SICH STILLSTZEIT @ MIN V** (siehe Punkt 1) dar.
4. Die Leitungsverbindungspunkte 1 und 2 stellen die Beschleunigungskurve für den System-Spannungspegel dar, der durch die Einstellung **SPANNUNGSABH MIN MOTOR-SPANNG** definiert wird. Die Kurve für den Beschleunigungszeitstrom der Mindestspannung beim Start wird über die folgende Gleichung berechnet:

$$\text{trip\_time} = A_{FACTOR} \times e^{-I/\sigma}$$
$$\text{where } \sigma = \frac{I_1 - I_2}{\ln(t_2/t_1)} \quad \text{and} \quad A_{FACTOR} = t_1 \times e^{I_1/\sigma} \qquad \textbf{(EQ 5.26)}$$

   I ist ein variabler Multiplikator (Werte zwischen I_1 und I_2),
   I_1 ist ein Multiplikator des Motornennstroms (VLS), der durch die Einstellung **VD BLOCKIERSTRM @ MIN V** angegeben wird,
   t_1 ist ein Zeitwert, der durch die Einstellung **VD SICH STILLSTZEIT @ MIN V** angegeben wird,
   I_2 ist ein Multiplikator des Motornennstroms (VLS), der durch die Einstellung **VD BESCHLEUNIGUNGS- SCHNITTPUNKT @ MIN V** angegeben wird, und
   t_2 ist eine Zeitkoordinate des Schnittpunktes zwischen der thermischen Modellkurve und der vertikalen Leitung entsprechend dem Per-Unit-Stromwert der Einstellung **VD BESCHLEUNIGUNGS- SCHNITTPUNKT @ MIN V**.
5. Bestimmen Sie den Schnittpunkt zwischen der thermischen Modellkurve und der vertikalen Leitung entsprechend dem Multiplikator des Stromnennwertes der Einstellung **VD BESCHLEUNIGUNGS- SCHNITTPUNKTES @ 100 % V** (siehe Punkt 4).
6. Zeichnen Sie den thermischen Begrenzungspunkt für den gesperrten Rotor bei einem Motorstart mit 100 %-iger Spannung. Die Koordinaten dieses Punktes stellen die Multiplikatoren des Stromnennwertes (VLS) der Einstellung **VD BLOCKIERSTRM @ 100 % V** dar und den Zeitwert der Einstellung von **VD SICH STILLSTZEIT @ 100 % V** (siehe Punkt 3).
7. Die Leitungsverbindungspunkte 3 und 4 stellen die Beschleunigungskurve für die Motorsystem-Nennspannung dar. Die Kurve für den Beschleunigungszeitstrom der Nennspannung beim Start wird anhand denselben Gleichungen berechnet, jedoch werden die Sollwerte, die mit einer Spannung von 100 % beim Start verknüpft sind, angewendet.
8. Die Leitungsverbindungspunkte 1, 3 und 5 stellen die sicheren Stillstandbedingungen des Motors für jede Systemspannung von mindestens 100 % dar. Im Idealfall werden alle Punkte an dieser Leitung durch dieselbe thermische Begrenzung (I^2t) charakterisiert, jedoch ist die entsprechende anfängliche Impedanz bei reduzierter Spannung größer als die Impedanz bei voller Spannung. Aus diesem Grund neigen die höheren Klemmen-Spannungen dazu, I^2t zu reduzieren. Die Senkungsrate von I^2t wird von den Sollwerten **VD BLOCKIERSTRM** und **VD SICH STILLSTZEIT** für Nenn- und Mindestspannungsbedingung vorgegeben. Bei Spannungsbedingungen oberhalb des Nennwertes wird die thermische Begrenzungs- und Beschleunigungskurve für den gesperrten Rotor um bis zu 110 % der Klemmenspannung hochgerechnet. Der Punkt koordiniert (I_s, T_s) für eine Hochrechnung um 110 % basierend auf den Werten I_1, T_1, I_3 und T_3. Bei anfänglichen Strömen mit Spannungen von mehr als 110 % wird die Ansprechzeit verwendet, die durch den thermischen Begrenzungswert von 110% V berechnet wird.

HINWEIS

Die spannungsabhängige Kurve für Kurvenwerte über dem 8-fachen der Anregung (OF × FLA) wird gehalten und die Zeit bis zur Auslösung wird auf dem Level eingefroren, der für den 8-fachen Anregestrom berechnet wurde.

Die folgenden drei Abbildungen stellen die resultierende Überlastschutzkurve für minimale, 100 %-ige und maximale Leitungsspannungen dar. Im Falle von Spannungen, die sich zwischen diesen Begrenzungen bewegen, verschiebt M60 die Beschleunigungskurve linear und konstant basierend auf der gemessenen Leitungsspannung während eines Motorstarts.

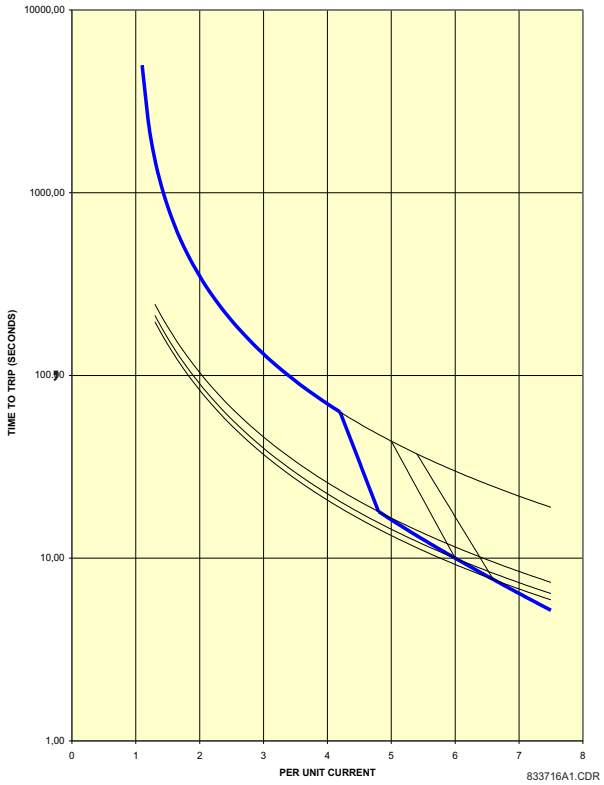


Abbildung 5–63: SPANNUNGSABHÄNGIGE ÜBERLAST KURVENSCHUTZ BEI MINDESTSPANNUNG

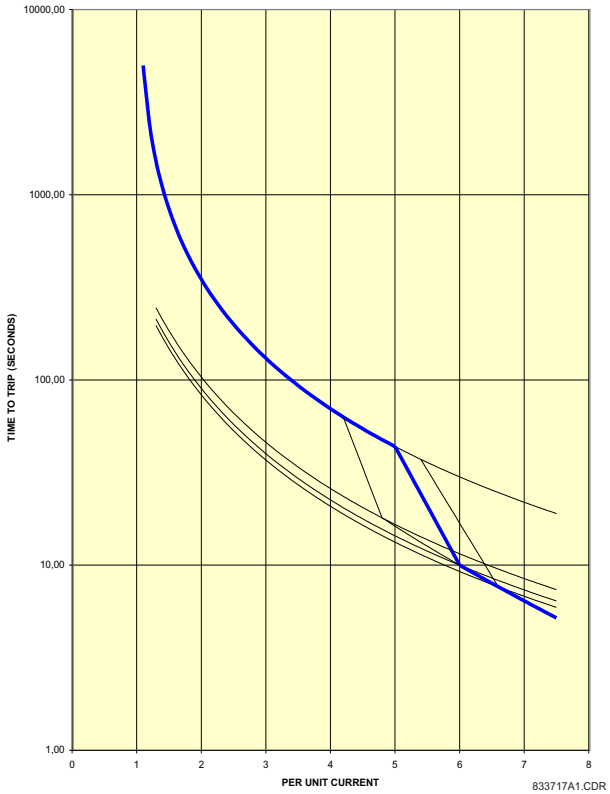


Abbildung 5–64: SPANNUNGSABHÄNGIGE ÜBERLAST KURVENSCHUTZ BEI EINER SPANNUNG VON 100 %

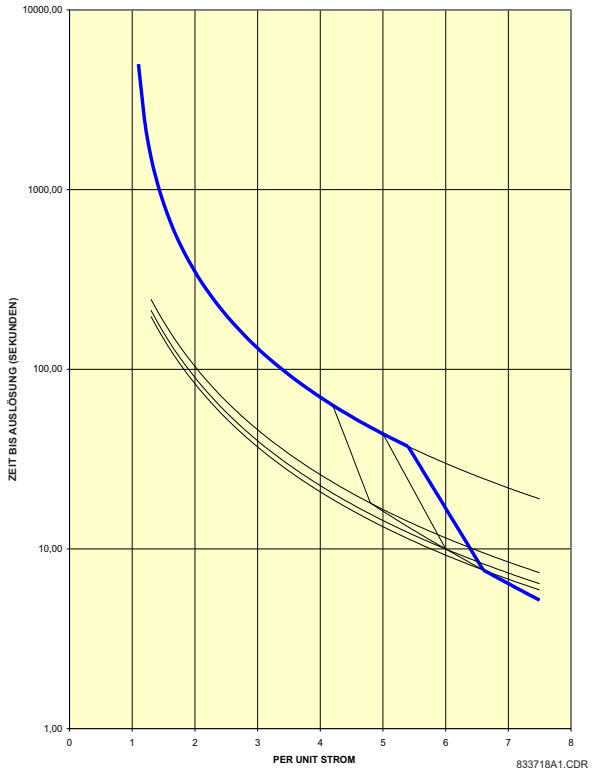


Abbildung 5–65: SPANNUNGSABHÄNGIGE ÜBERLAST KURVENSCHUTZ BEI EINER SPANNUNG VON 110 %

Die folgenden drei Abbildungen stellen die Kurven beim Motorstart für die folgenden abnormalen Bedingungen dar: Leitungsspannungen unterhalb des Mindestwertes, über 110 % und die Situation bei Spannungsverlust.

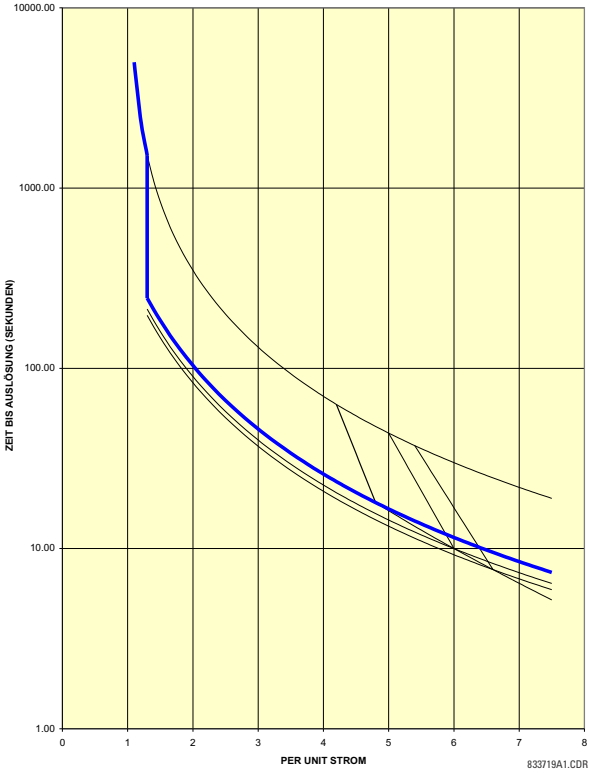


Abbildung 5–66: SPANNUNGSABHÄNGIGE ÜBERLAST KURVENSCHUTZ UNTERHALB DER MINDESTSPANNUNG

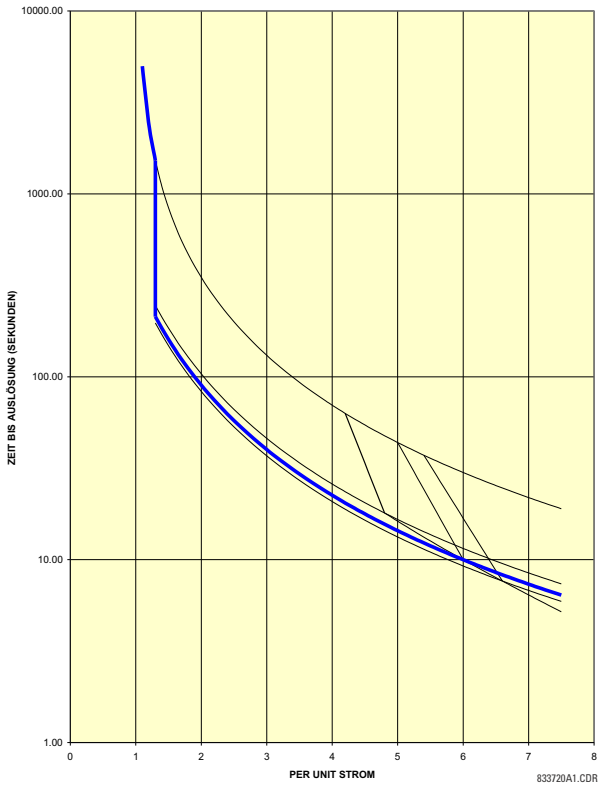


Abbildung 5–67: SPANNUNGSABHÄNGIGE ÜBERLAST KURVENSCHUTZ BEI SPANNUNGSVERLUSTBEDINGUNG

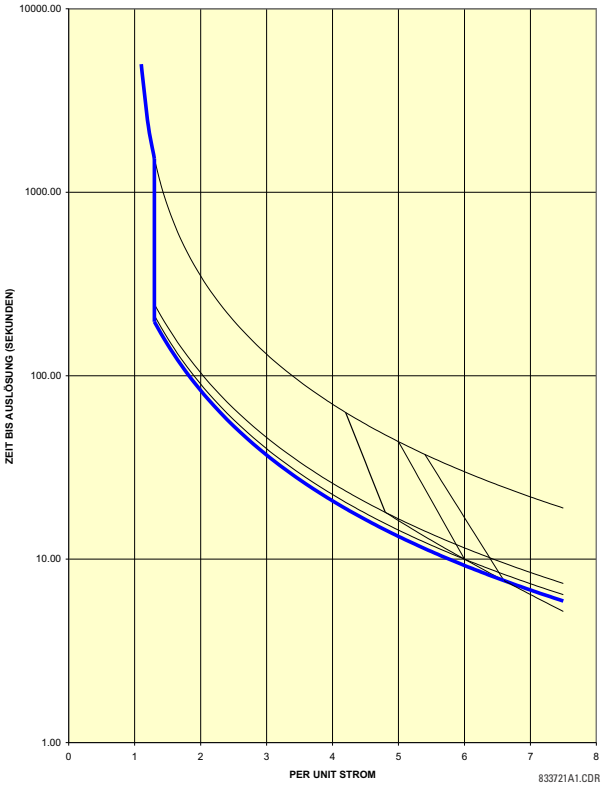


Abbildung 5–68: SPANNUNGSABHÄNGIGE ÜBERLAST KURVENSCHUTZ BEI EINER SPANNUNG VON ÜBER 110 %

HINWEIS

Bei den drei abnormalen Spannungssituationen wechselt das M60 von der Beschleunigungskurve zum Motor oder der FlexCurve, wenn die Operanden MOTOR LÄUFT oder MOTORÜBERLAST zugewiesen werden.

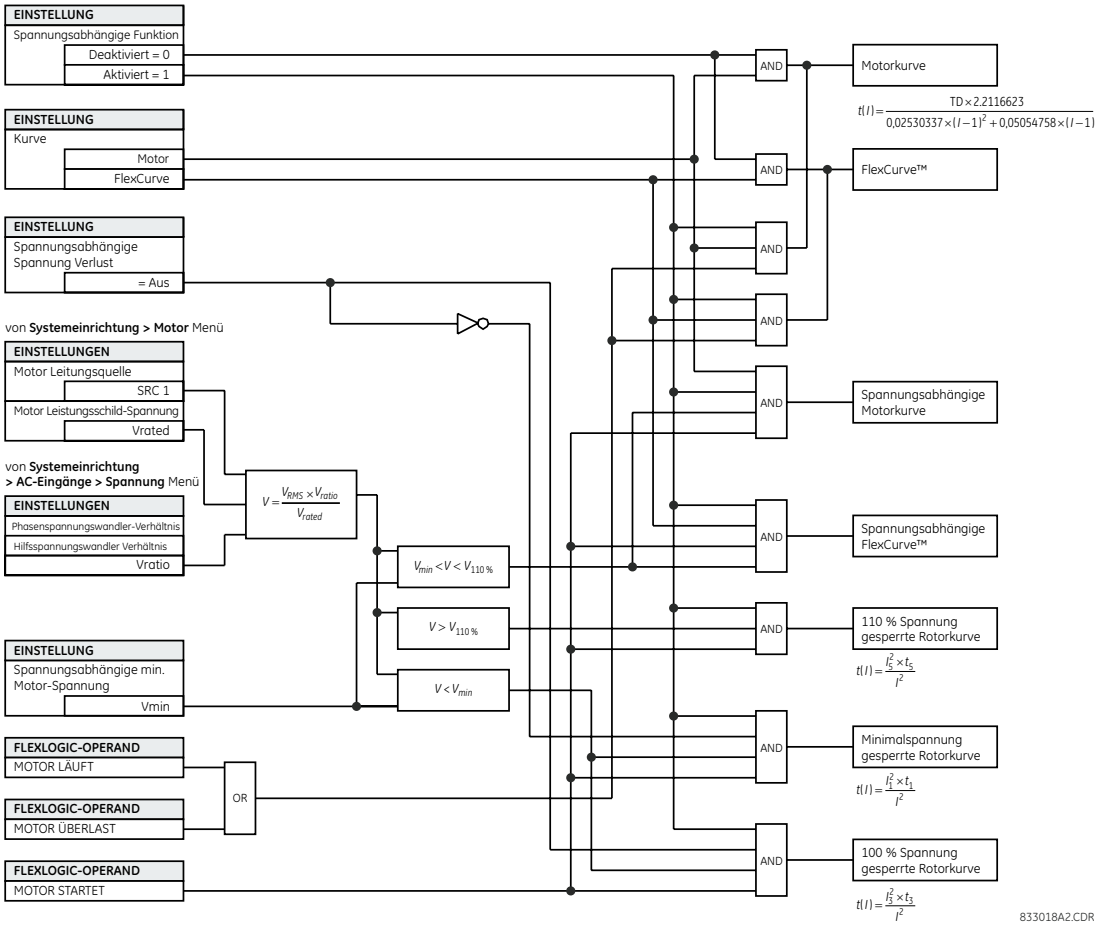


Abbildung 5–69: SPANNUNGSABHÄNGIGE ÜBERLAST SCHEMALOGIK

- **THERM MODELLBLOCKADE:** Das thermische Modell kann durch einen zugewiesenen FlexLogic-Operanden zugewiesen werden. Bei Anwendung des Blockiersignals wird die Funktion weiter ausgeführt und aktualisiert den thermischen Speicher, jedoch bleiben die Status der Operanden MOTOR START UNTERDR und MOTOR THERMISCHES MODELL OP unverändert. Wenn das Blockadesignal des Funktion entfernt wird, basiert die Element-Logik auf dem neuen Wert der Wärmekapazität und aktualisiert den Status der Operanden MOTOR START UNTERDR und MOTOR THERMISCHES MODELL OP.

Im Falle eines Verlustes der Steuerspannung an das Gerät, während der Motorstatus offline ist, bleibt die Wärmekapazität unverändert, wenn die Steuerspannung wiederhergestellt wird. Ist der Motorstatus beim Ausfall der Steuerspannung offline, fällt die Wärmekapazität für die Dauer des Ausfalls der Steuerspannung basierend auf der angehaltenen Motorkühlrate ab.

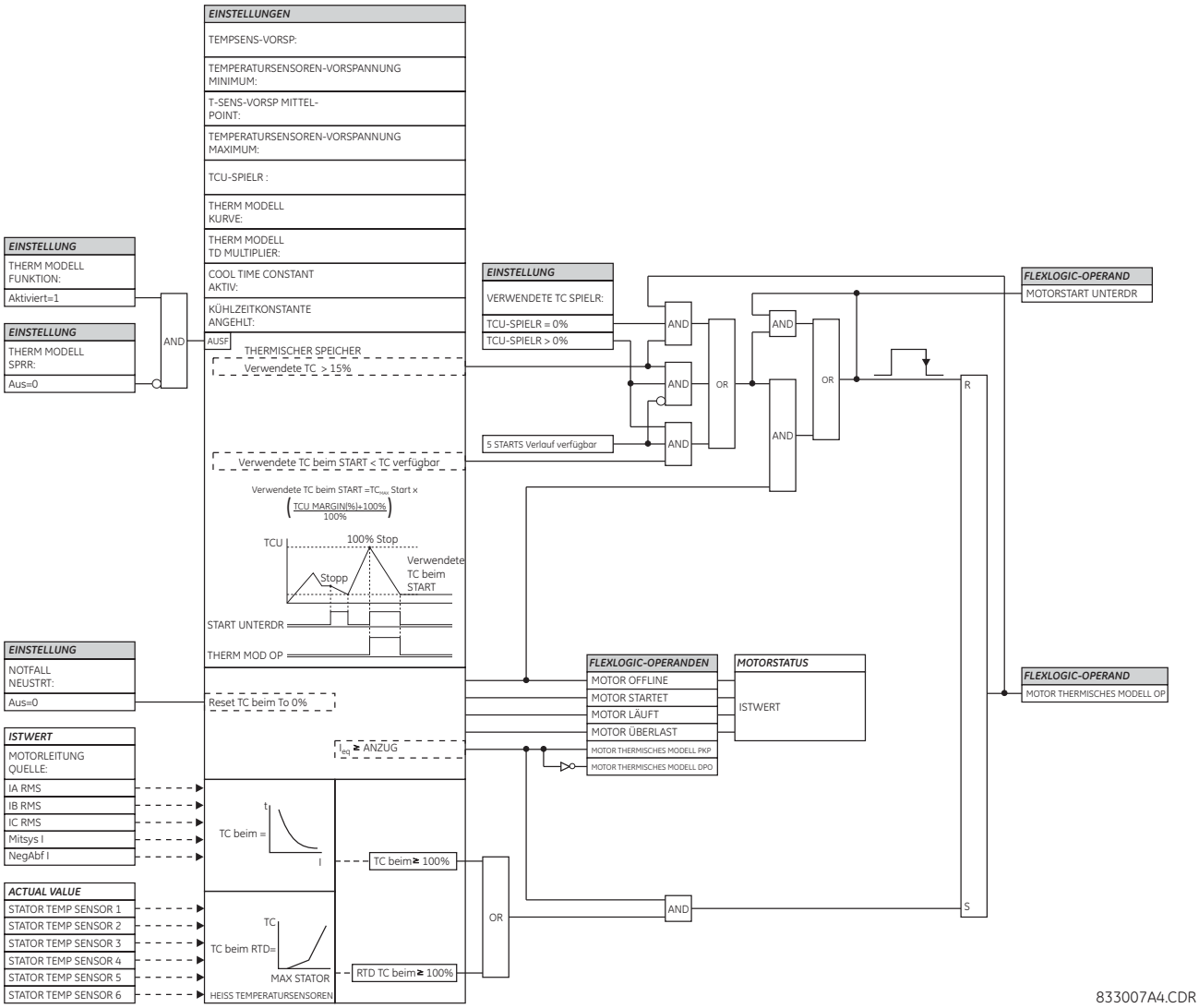
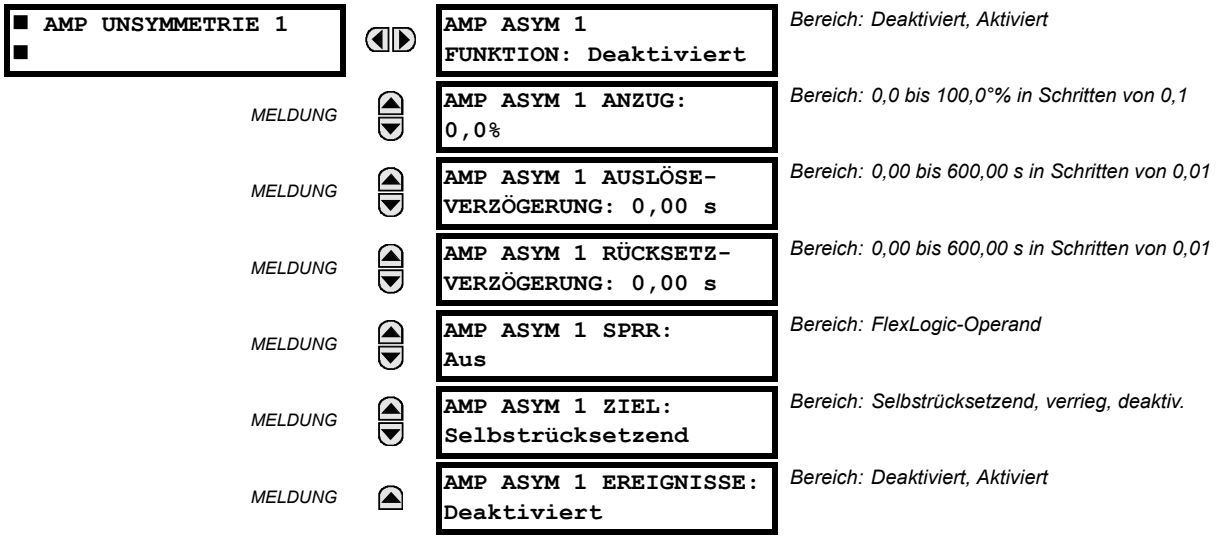


Abbildung 5–70: THERMISCHE MODELL-LOGIK

d) AMP.-ASYMM.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ Parametersätze ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ AMP UNSYMMETRIE 1(2)



Dieses Element erhält die Stromeingänge von der Quelle, die über **EINSTELLUNG ⇨⇩ SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ MOTOR LEIT-QUELLE** ausgewählt wurde. Im Allgemeinen vergleicht dieses Element das Verhältnis des Motor-Gegensystemstroms (I_2) zum Mitstystem-Haltestrom (I_1)und plant zeitlich einen Anpassungsfaktor ein, um die tatsächliche Motorlast auf einen eingestellten Grenzwert auszugleichen. Der Anpassungsfaktor wird verwendet, um Fehlalarme bei geringen Lasten zu verhindern. Falls der Motor bei einem durchschnittlichen Strompegel ausgeführt wird, der gleich oder größer des programmierten Volllaststroms ist (VLS, wie durch **SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ MOTOR VOLLLASTSTROM** ausgewählt), ist der Anpassungsfaktor gleich 1. Falls der Motor bei einem durchschnittlichen Strompegel ausgeführt wird, der niedriger als der programmierte Volllaststrom ist (VLS, wie durch **SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ MOTOR VOLLLASTSTROM** ausgewählt), stellt der Anpassungsfaktor das Verhältnis zwischen Durchschnittsstrom und Volllaststrom dar. Die Verwendung des Funktion AMP ASYMM 1 wird verwendet, um einen Alarm zu generieren. Das Element AMP ASYMM 2 wird hingegen verwendet, um eine Auslösung zu generieren.

Eine Angabe der „Einzelphasen"-Bedingung erfolgt 2 Sek. nachdem der asymmetrische Strompegel 40 % überschreitet*oder* falls der Durchschnittsstrom über 25 % des VLS liegt und der Strom in einer der Phasen weniger als 2 % des VLS beträgt.

- **AMP ASYMM 1(2) ANREGUNG:** Diese Einstellung wählt die Ebene des asymmetrischen Stroms aus, der einen Ausgang der Stufe 1 (Alarmauslösung) generiert Beachten Sie, dass eine Netzspannungsunsymmetrie von 1 % eine Stromasymmetrie von 6% in einem typischen Dreiphasen-Induktionsmotor erzeugt; eine Netzspannungsunsymmetrie von 2 % generiert eine Stromunsymmetrie von 12 %. Da eine Spannungsunsymmetrie von 2 % in den meisten Anwendungen üblich ist, wird eine Einstellung von 0,15 häufig als Alarmgrenzwert genutzt und **AMP ASYM 1 ANREGUNG** wird in der Regel auf diese Ebene oder höher eingestellt.
- **AMP ASYMM 1(2) AUSLÖSEVERZÖGERUNG:** Die Alarmverzögerung wird häufig zwischen 5 und 10 Sek. eingestellt. Eine höhere Ebene der Unsymmetrie führt in einem kürzeren Zeitraum zur Motorüberlastung. Daher sollte eine vernünftige Einstellunbg zwischen 3 und 10 Sek. eingestellt werden.
- **AMP ASYMM 1(2) RÜCKSETZVERZÖGERUNG:** Dieser Timer kann eingesetzt werden, um den Ausgang beizubehalten, bis andere Geräte oder ein Operator auf die Unsymmetriebedingung reagieren kann.

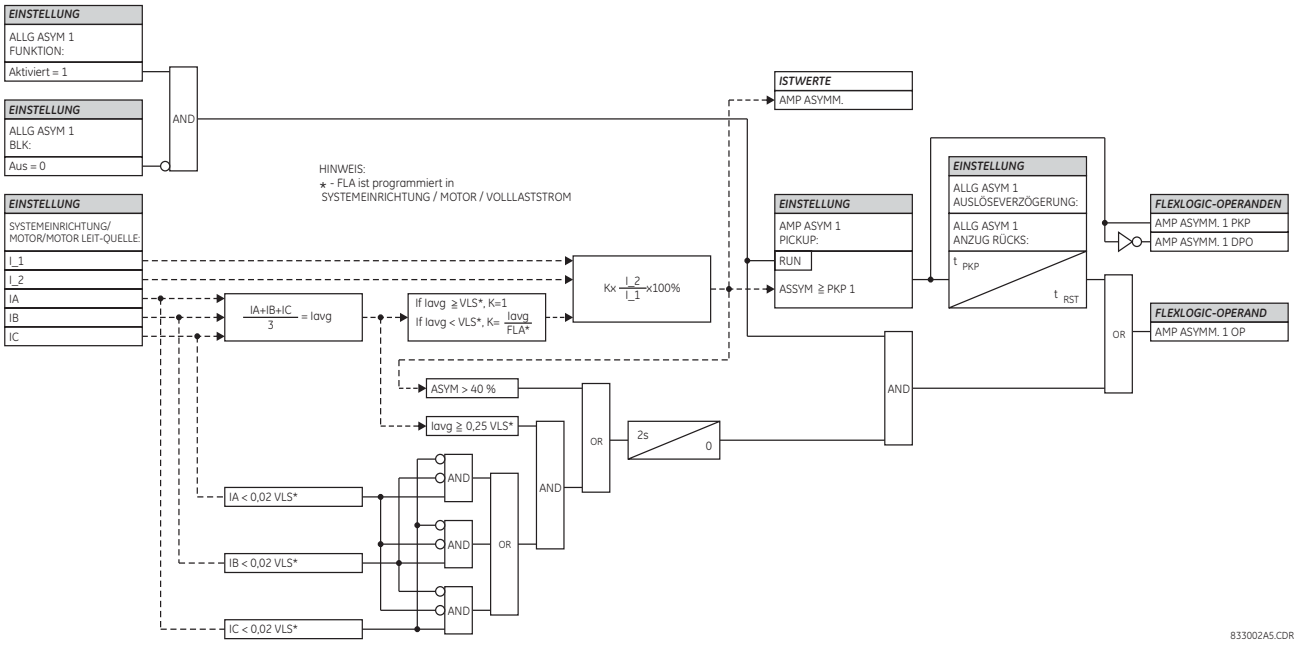


Abbildung 5–71: AMP ASYMM SCHALTPLANLOGIK

e) MECHANISCHE BLOCKIERUNG

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ Parametersätze ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ MOTOR ⇨⇩ MECH. BLOCK.

■ MECH. BLOCK. ■		MECH BLOCK FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	MECH BLOCK ÜBERSTROM ANZUG: 2,00 x Volllaststrom	*Bereich: 1,00 bis 10,00 x Volllast in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	MECH BLOCK. AUSLÖSE-VERZÖGERUNG: 0,10 s	*Bereich: 0,10 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	MECH BLOCK. RÜCKSVZG: 0,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	MECH BLOCK: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	MECH BLOCK ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	MECH BLOCK EREIG: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die Motorlast wird möglicherweise beschränkt (mechanische Blockierung), während der Motor gestartet wird bzw. läuft. Die Spannung des Anlaufstroms allein stellt kein definitives Anzeichen auf eine mechanische Blockierung dar; jedoch kann die Spannung des Betriebsstroms auf eine Blockierung hinweisen. Das Element für die mechanische Blockierung wurde speziell zum Betrieb bei Blockierungen im Lastlauf entwickelt. Blockierungen der Last beim Start werden durch die Überwachung der Beschleunigungszeit und -geschwindigkeit erkannt. Das thermische Element funktioniert auch während mechanischer Blockierungen, jedoch erst nach einer Verzögerung, wenn die thermische Kapazität 100 % erreicht. Dies ist nicht nur in Bezug auf die Verzögerung ineffektiv, sondern legt darüber hinaus die maximale Wartezeit zum Abkühlen fest, bevor ein Neustart ausgeführt werden kann, der möglicherweise begrenzt ist.

Dieses Element ist aktiv, solange der Motorstatus nicht „Start“ lautet, dies beinhaltet „Aktiv“, „Überlast“ und „Offline“. Sobald ein Phasenstrom den vom Benutzer auswählbaren Schwellenwert übersteigt, wird die Funktion angezogen und nach der programmierten Zeitverzögerung aktiviert. Das Element nutzt Ströme, die unter **SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ LINIENQUELLE MOTOR** konfiguriert sind, sowie den Motorstatus, der durch das thermische Modellelement ausgeführt wird. Sowohl die Signalquelle als auch der thermische Schutz müssen ordnungsgemäß konfiguriert sein, damit der mechanische Blockierungsschutz funktioniert.

- **MECH BLOCK ÜBERSTROM ANZUG:** Diese Einstellung definiert die Bedingung eines übermäßigen Stromflusses, der auf eine mechanische Blockierung hinweist. Da die Funktion während der Startbedingungen nicht aktiv ist, kann dieser Schwellenwert unterhalb des Einschaltstroms eingestellt werden. Da die Funktion während der Überlastbedingungen aktiviert ist, sollte diese Einstellung höher sein als der maximale Überlaststrom. Diese Einstellung wird multipliziert mit dem Volllaststrom eingegeben (definiert im Menü **SYSTEMEINR ⇨⇩MOTOR**).
- **MECH. BLOCK. AUSLÖSEVERZÖGERUNG:** Diese Einstellung legt die Auslöseverzögerung für die Funktion fest. Bei großen Motoren, die Fehler in der Versorgung verursachen, kann diese Einstellung einen Einspeiseschutz koordinieren, um eine falsche Auslösung aufgrund übermäßiger Fehlströme zu vermeiden, die vom Motor zugeführt werden.
- **MECH. BLOCK. RÜCKSETZVERZÖGERUNG:** Diese Einstellung legt die Rücksetzverzögerung des Funktion fest. Zu den typischen Anwendungen zählt der Einschluss des Auslösebefehls.

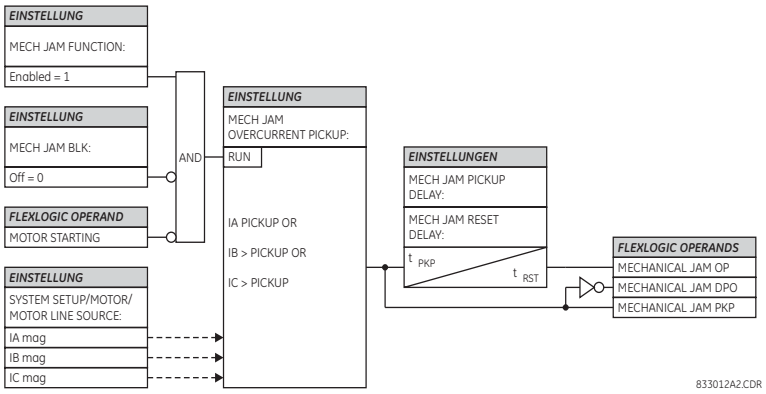
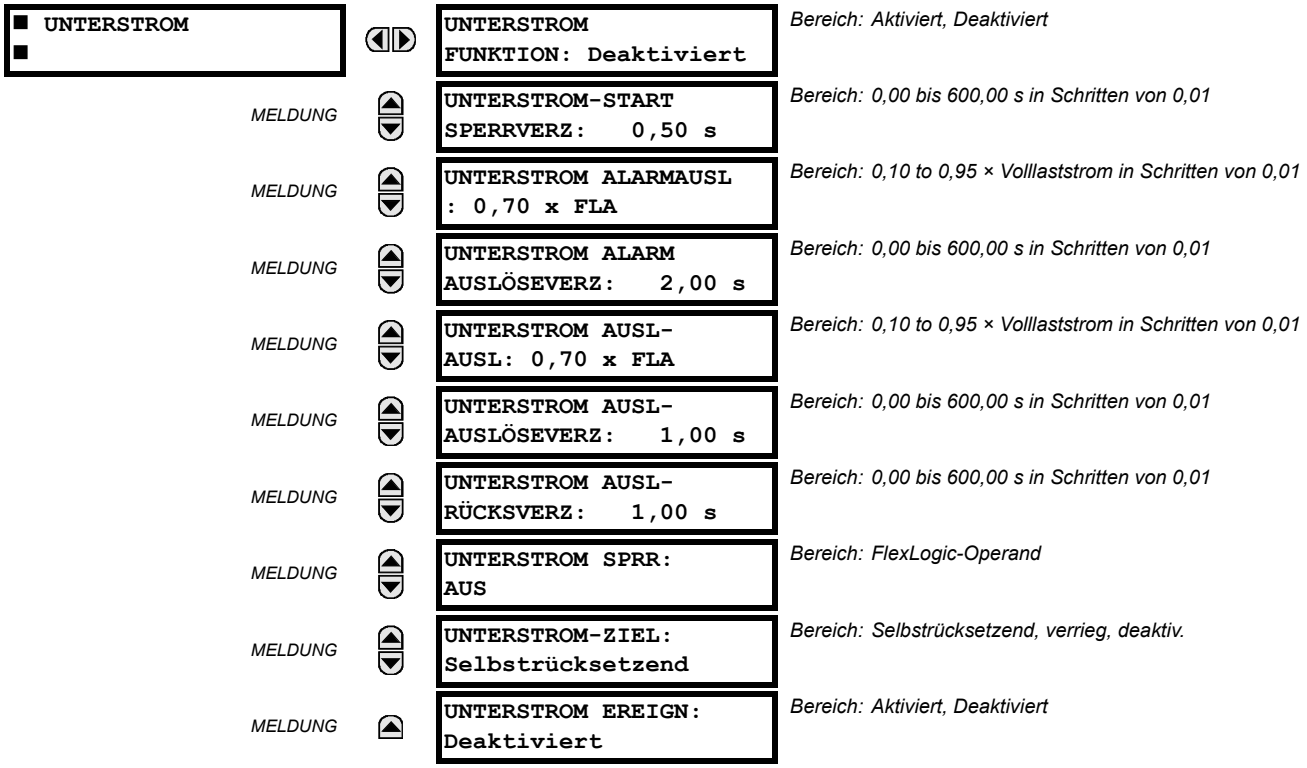


Abbildung 5–72: MECHANISCHE BLOCKIERUNG SCHALTLOGIK

f) UNTER-STROM

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ Parametersätze ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ MOTOR ⇨⇩ UNTERSTROM



Die Unterstromfunktion nutzt die durch die Einstellung **SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ MOTOR LEIT-QUELLE** festgelegte Quelle. Phasenströme müssen an dieser Quelle eingestellt werden, sonst ist die Unterstromfunktion nicht betriebsbereit. Das Element wird über einen Pro-Phase-Strom gesteuert.

Wenn die Unterstromfunktion aktiviert ist, wird ein Auslöse- oder Alarmsignal gegeben, sobald die IA-, IB- oder IC-Strommagnitude über einen durch die Verzögerungseinstellung bestimmten Zeitraum unter die Anregeschwelle fällt. Das Unterstromelement kann beispielsweise zur Erkennung von Ladeverlusten eingesetzt werden. Dies kann ggf. besonders hilfreich bei der Erkennung von prozessbezogenen Problemen sein.

Das Unterstromelement ist aktiviert, wenn der Motor auf Stufe 1 läuft, d. h., wenn der Motorstatus auf Betrieb steht und Stufe 2 nicht eingesetzt wird oder aktiv ist.

- **UNTERSTROM-START SPERRVERZ:** Diese Einstellung legt die zur Sperrung der Unterstromfunktion beim Starten des Motors notwendige Zeitspanne fest. Außerhalb des Startzustands wird der Motorstatus durch den Operanden MOTOR OFFLINE angezeigt. Im Abschnitt *Motoreinstellungen* finden Sie weitere Informationen zur Verwendung des Operanden MOTOR OFFLINE für die Statusbestimmung.

  Das Unterstromelement ist nur aktiviert, wenn der Motor läuft und wird zu Beginn eines Motorstarts für einen durch diese Einstellung festgelegten Zeitraum gesperrt. Die Sperrverzögerung kann beispielsweise verwendet werden, damit Pumpen Druck aufbauen können, bevor das Unterstromelement auslöst oder Alarm gibt. Der Wert 0 gibt an, dass die Funktion nicht ab dem Start gesperrt ist. Andere Werte als 0 geben an, dass die Funktion bei angehaltenem Motor sowie ab dem Zeitpunkt, an dem ein Start festgestellt wird und bis die eingegebene Zeit abgelaufen ist, deaktiviert ist.
- **UNTERSTROM ALARMAUSLÖSUNG:** Diese Einstellung legt eine Anregeschwelle für die Alarmstufe fest. Die Anregeschwelle für den Alarm sollte niedriger als der Motorlaststrom während des normalen Betriebs sein.
- **UNTERSTROM ALARMAUSLÖSEVERZ:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung für die Alarmstufe fest. Die Zeitverzögerung sollte lang genug sein, um kurzzeitige Stomabsenkungen (z. B. bei Systemstörungen) zu beseitigen.
- **UNTERSTROM AUSL-AUSL:** Diese Einstellung legt eine Anregeschwelle für die Auslösestufe fest. Diese Einstellung sollte niedriger sein, als die entsprechende Einstellung für die Alarmstufe.

- **UNTERSTROM AUSL-AUSLÖSEVERZ:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung für die Auslösestufe fest. Diese Zeitverzögerung sollte lang genug sein, um kurzzeitige Stomabsenkungen (z. B. bei Systemstörungen) zu beseitigen.
- **UNTERSTROM AUSL-RÜCKSVERZ:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung für die Rücksetzung des Auslösebefehls fest. Diese Zeitspanne sollte lang genug sein, damit der Leistungsschalter oder Schütze den Motor spannungslos schalten können.
- **UNTERSTROM SPRR:** Diese Einstellung legt einen Operanden fest, der die Unterstromfunktion sperrt. Gewöhnlich wird ein Trennschalter oder eine andere anwenderspezifische Regel verwendet, um die Funktion zu sperren.

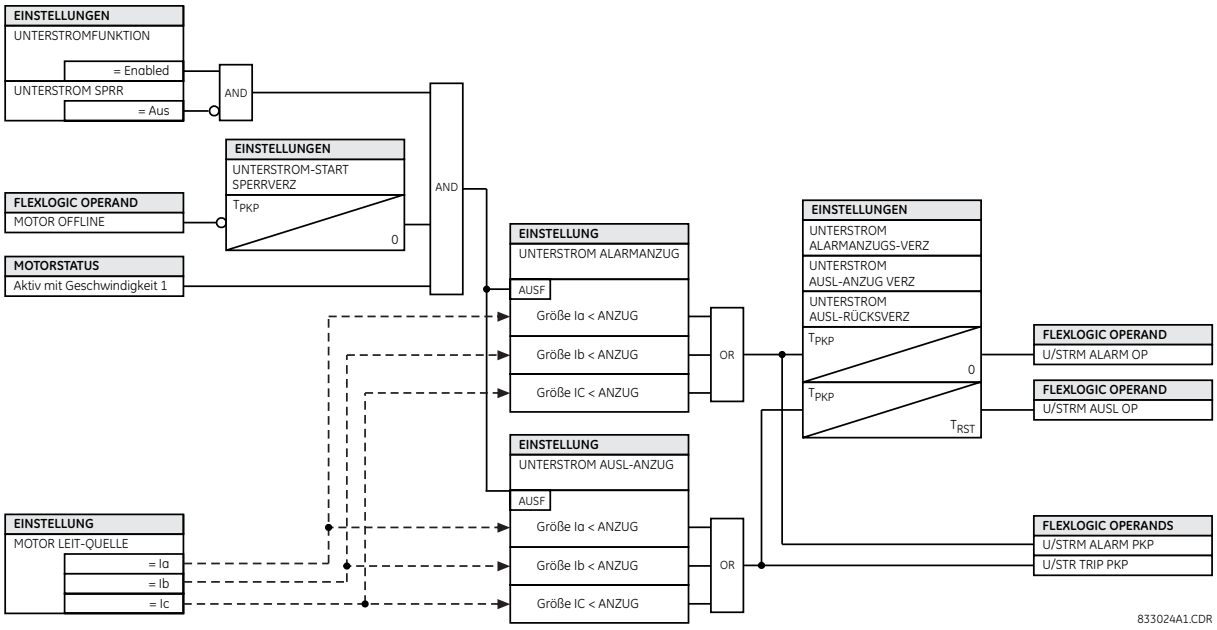


Abbildung 5–73: UNTERSTROM-LOGIK

g) ZWEISTUFIGER MOTOR – HAUPTMENÜ

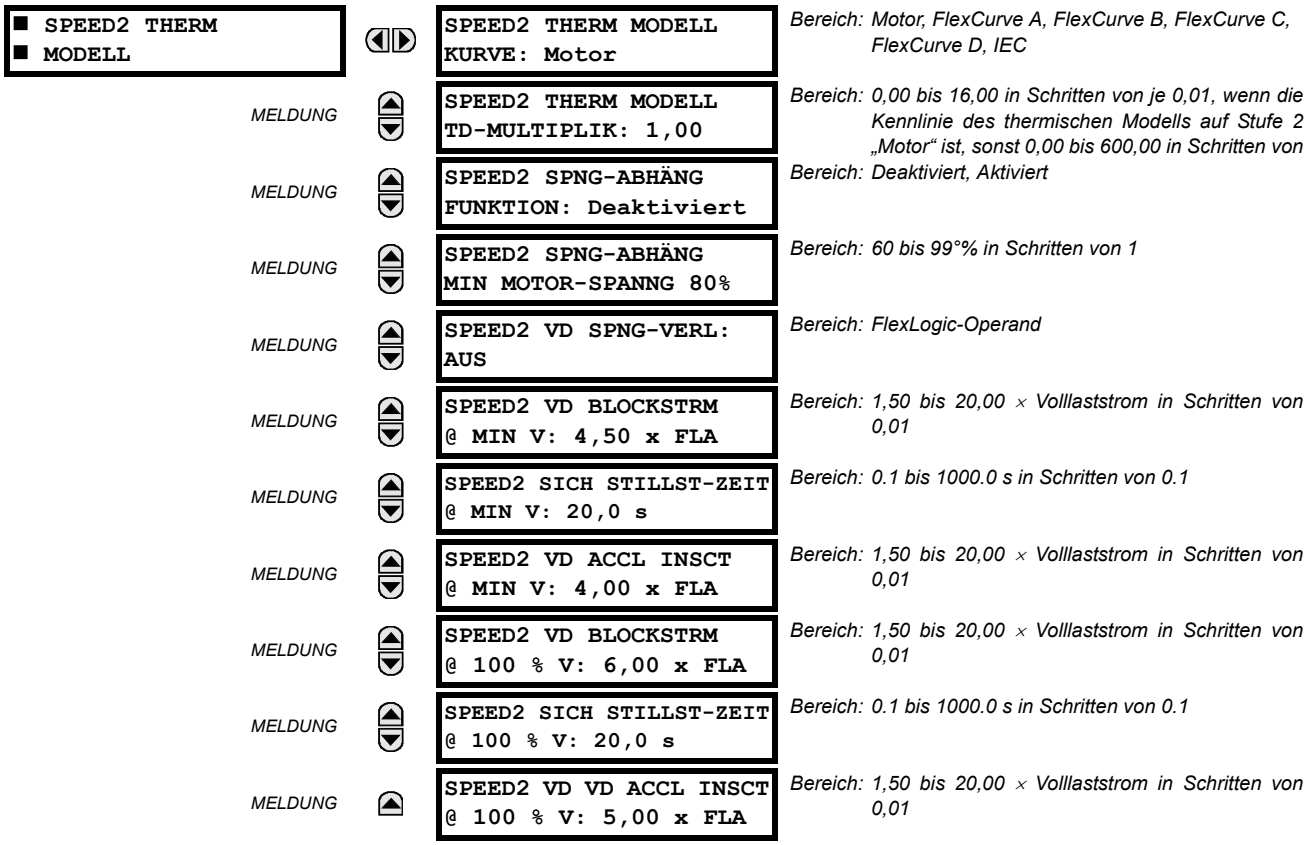
PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ GRUPPIERTE ELEMENTE ⇨⇩ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ MOTOR ⇨⇩ MOTOR 2 GESCHW

■ MOTOR 2 GESCHW ■	⇦⇨	■ SPEED2 THERM ■ MODELL	Siehe Seite 5-179.
MELDUNG	⇩	■ SPEED2 ■ BESCHLEUNIGUNGSZEIT	Siehe Seite 5-180.
MELDUNG	⇩	■ SPEED2 ■ UNTERSTROM	Siehe Seite 5-181.

Das Menü für den zweistufigen Motor erscheint nur, wenn die Funktion „zweistufiger Motor“ im Menü unter **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR** aktiviert ist.

h) THERMISCHES MODELL FÜR ZWEISTUFIGEN MOTOR

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ MOTOR ⇨⇩ MOTOR 2 GESCHW ⇨ SPEED2 THERMISCHES MODELL



Wenn die Funktion „zweistufiger Motor“ verwendet wird, erlaubt diese Einstellung die Auswahl der geeigneten Parameter für das thermische Modell, wenn der Motor auf die zweite Stufe umgeschaltet wird. Beim M60 gibt es ein thermisches Modell mit Eingängen für Überlastbedingungen aus Berechnungen bei beiden Geschwindigkeiten. Die akkumulierte thermische Kapazität wird auf der Grundlage von Überlastungsbeiträgen auf jeder Geschwindigkeit berechnet.

Details zu Einstellungen des thermischen Modells auf der zweiten Motorstufe finden Sie unter dem Unterabschnitt *Thermisches Modell*.

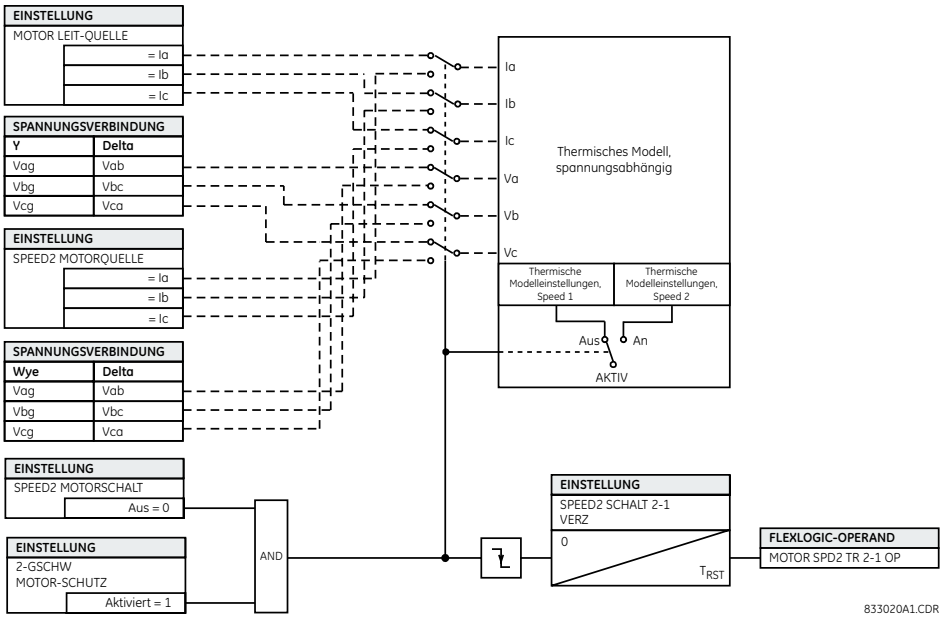


Abbildung 5–74: ZWEISTUFIGER MOTOR THERMISCHES MODELL LOGISCHE

5

i) MOTORBESCHLEUNIGUNGSZEIT FÜR ZWEISTUFIGEN MOTOR

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ Parametersätze ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ MOTOR ⇨⇩ MOTOR 2 GESCHW ⇨ SPEED2 BESCHLEUNIGUNGSZEIT

■ SPEED2 ■ BESCHLEUNIGUNGSZEIT	⇔	SPEED2 BESCHLEUNIG-STROM: 6,00 x Volllaststrom	*Bereich: 1,00 bis 10,00 × Volllaststrom in Schritten von 0,01*
MELDUNG	⇕	SPEED 2 BESCHLEUNIG-ZEIT: 10,00 s	*Bereich: 0;05 bis 180,00 s Volllaststrom in Schritten von 0,01*
MELDUNG	⇕	SPEED 2 BESCHL-MODUS: Definierte Zeit	*Bereich: Definierte Zeit, adaptiv*
MELDUNG	⇕	SPEED2 BESCHLEUNIGUNGSZEIT FR STUFE 1-2: 10,00 s	*Bereich: 0;05 bis 180,00 s Volllaststrom in Schritten von 0,01*
MELDUNG	⇑	SPEED2 BESCHL-SPRR: AUS	*Bereich: FlexLogic-Operand*

Wenn die Funktion „Beschleunigungszeit“ der Stufe 2 aktiviert ist, misst die Funktion den Strom der für Stufe 2 über die unter **EINSTELLUNG ⇨⇩ SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ SPEED2 MOTORQUELLE** ausgewählten Einstellung, wenn der Motor von Stufe 1 auf Stufe 2 umgestellt wird.

HINWEIS

Die Einstellungen der Beschleunigungszeit und die Funktion auf Stufe 2 sind identisch zu denen der Stufe 1 und werden im Unterabschnitt *Beschleunigungszeit* beschrieben. Dies gilt für die Einstellungen **SPEED2 BESCHLEUNIGUNGS-STROM**, **SPEED2 BESCHLEUNIGUNGSZEIT** und **SPEED2 BESCHLEUNIGUNGSMODUS**.

Zwei zusätzliche Einstellungen legen den Übergang zwischen den beiden Geschwindigkeiten fest. Ein zweistufiger Motor wird gewöhnlich auf einer niedrigen Geschwindigkeit (Stufe 1) gestartet und dann auf eine höhere Geschwindigkeit (Stufe 2) umgestellt, sobald es notwendig wird. Wenn der Motor direkt auf hoher Geschwindigkeit startet, gibt die Einstellung **SPEED2 BESCHLEUNIGUNGSZEIT** die maximale Beschleunigungszeit auf Stufe 2 an. Wenn der Motor von einer niedrigen auf eine hohe Einstellung umgestellt wird, gibt die Einstellung **SPEED 2 TIMER GESCH 1-2** die Beschleunigungszeit an. Wenn der Motor von einer hohen auf eine niedrige Geschwindigkeit umgestellt wird, wird der SPEED 2 TRANS 2-1 OP FlexLogic-Operand zu einer durch die Einstellung **SPEED2 SCHALT 2-1 VERZG** festgelegten Zeit eingestellt, um Eingänge für die Steuerungslogik der Schütze und Leistungsschalter auf beiden Geschwindigkeiten zu erlauben. Die für die Schütz- und

Leistungsschaltersteuerung notwendigen FlexLogic-Operanden werden mitgeliefert. Die Beschleunigungszeit auf Stufe 2 wird nur funktionell, wenn die Beschleunigungszeit auf Stufe 1 aktiviert ist. Wenn die Beschleunigungszeit auf beiden Stufen nicht erforderlich ist, kann sie dauerhaft gesperrt werden.

- **SPEED2 BESCHLEUNIGUNGSZEIT VON GESCH 1-2:** Diese Einstellung wählt die maximale Beschleunigungszeit von Stufe 1 auf Stufe 2, wenn der Motor von niedrigen auf hohe Geschwindigkeiten umgeschaltet wird.

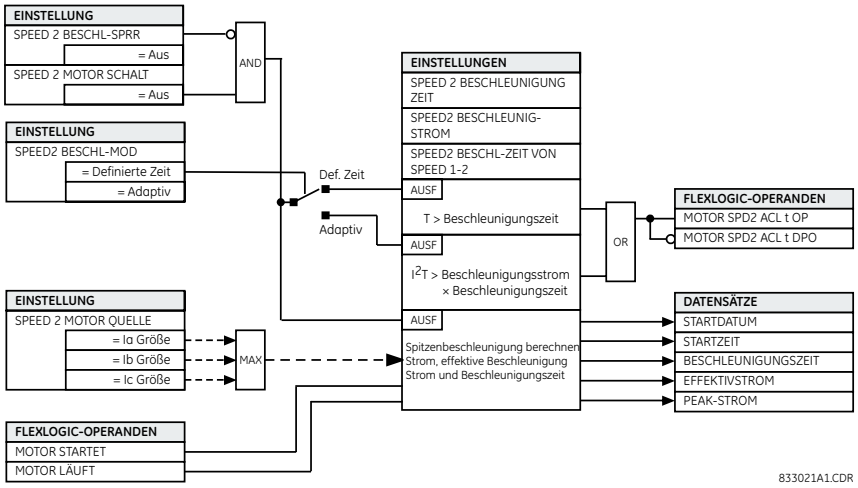


Abbildung 5–75: LOGIK ZWEISTUFIGE BESCHLEUNIGUNGSZEIT

j) UNTERSTROM BEI ZWEISTUFIGEM MOTOR

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ Parametersätze ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ MOTOR ⇨⇩ MOTOR 2 GESCHW ⇨ SPEED2 UNTERSTROM

■ SPEED2 ■ UNTERSTROM		SPEED2 U/STRM START SPRR-VERZ: 0,50 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	SPEED2 U/STRM ALARM AUSLÖSUNG: 0,70 x FLA	*Bereich 0,10 bis 1,00 × FLA in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	SPEED2 U/STRM ALAR- MAUSLÖSEVERZ: 2,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	SPEED2 U/STRM AUSL- AUSLÖSUNG: 0,70 x FLA	*Bereich 0,10 bis 1,00 × FLA in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	SPEED2 U/STRM AUSL- AUSLÖSEVERZ: 2,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	SPEED2 U/STRM AUSL- RÜCKSVERZ: 2,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	SPEED2 U/STRM SPRR: AUS	*Bereich: FlexLogic-Operand*

Die Unterstromfunktion von Stufe 2 nutzt dieselbe Quelle, wie andere Motorfunktionen der Stufe 2, wie in den Einstellungen **SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ SPEED2 MOTORQUELLE** festgelegt. Die Phasenströme müssen an der Quelle eingestellt werden, sonst wird die Funktion nicht aktiviert. Das Element wird über Ströme pro phase gesteuert.

Wenn die Unterstromfunktion der Stufe 2 aktiviert ist, wird ein Auslöse- oder Alarmsignal gegeben, sobald die IA-, IB- oder IC-Strommagnitude über einen durch die Verzögerung bestimmten Zeitraum unter die Anregeschwelle fällt. Unterstrom kann beispielsweise zur Erkennung von Ladeverlusten eingesetzt werden. Dies kann ggf. besonders hilfreich bei der Erkennung von prozessbezogenen Problemen sein.

Dieses Element ist aktiviert, wenn der Motor auf Stufe 2 läuft. Die Funktion Unterstrom auf Stufe zwei wird nur funktionell, wenn Unterstrom auf Stufe 1 aktiviert ist. Wenn die Unterstromfunktion auf keiner der Stufen erforderlich ist, kann sie dauerhaft gesperrt werden.

- **SPEED2 U/STRM START SPRR-VERZ:** Diese Einstellung legt eine Zeit für die Sperrung der Unterstromfunktion fest, wenn der Motor direkt auf Stufe 2 startet. Vor dem Start wird der Motorstatus vom Operanden MOTOR OFFLINE bestimmt. Weitere Informationen zur Offline-Statusbestimmung des Motors im Abschnitt *Motoreinstellungen*. Das Unterstromelement der Stufe 2 ist nur aktiv, wenn der Motor auf Stufe 2 läuft, und wird beim Motorstart für einen durch die Einstellungen **SPEED2 U/STRM START SPRR-VERZ** festgelegten Zeitraum gesperrt (diese Sperrung kann beispielsweise verwendet werden, damit Pumpen Druck aufbauen können, bevor das Unterstromelement ein Auslöse- oder Alarmsignal sendet). Der Wert 0 gibt an, dass die Funktion nicht ab dem Start gesperrt ist. Andere Werte als 0 geben an, dass die Funktion bei angehaltenem Motor sowie ab dem Zeitpunkt, an dem ein Start festgestellt wird und bis die eingegebene Zeit abgelaufen ist, deaktiviert ist.
- **SPEED2 U/STRM ALARMAUSLÖSUNG:** Diese Einstellung legt eine Anregeschwelle für die Alarmstufe fest. Die Anregeschwelle für den Alarm sollte niedriger als der Motorlaststrom während des normalen Betriebs sein.
- **SPEED2 U/STRM ALARMAUSLÖSEVERZ:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung für die Alarmstufe fest. Die Zeitverzögerung sollte lang genug sein, um kurzzeitige Stomabsenkungen (z. B. bei Systemstörungen) zu beseitigen.
- **SPEED2 U/STRM AUSL-AUSLÖSUNG:** Diese Einstellung legt eine Anregeschwelle für die Auslösestufe fest. Diese Einstellung sollte niedriger sein, als die entsprechende Einstellung für die Alarmstufe.
- **SPEED2 U/STRM AUSL-AUSLÖSEVERZ:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung für die Auslösestufe fest. Diese Zeitverzögerung sollte lang genug sein, um kurzzeitige Stomabsenkungen (z. B. bei Systemstörungen) zu beseitigen.
- **SPEED2 U/STRM AUSL-RÜCKSVERZ:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung für die Rücksetzung des Auslösebefehls fest. Diese Zeitverzögerung sollte lang genug sein, damit der Leistungsschalter oder Schütz den Motor spannungslos schalten können.
- **SPEED2 U/STRM SPRR:** Diese Einstellung legt einen Operanden fest, der die Unterstromfunktion der Stufe 2 sperrt. Gewöhnlich wird ein Trennschalter oder eine andere anwenderspezifische Regel verwendet, um die Funktion zu sperren.

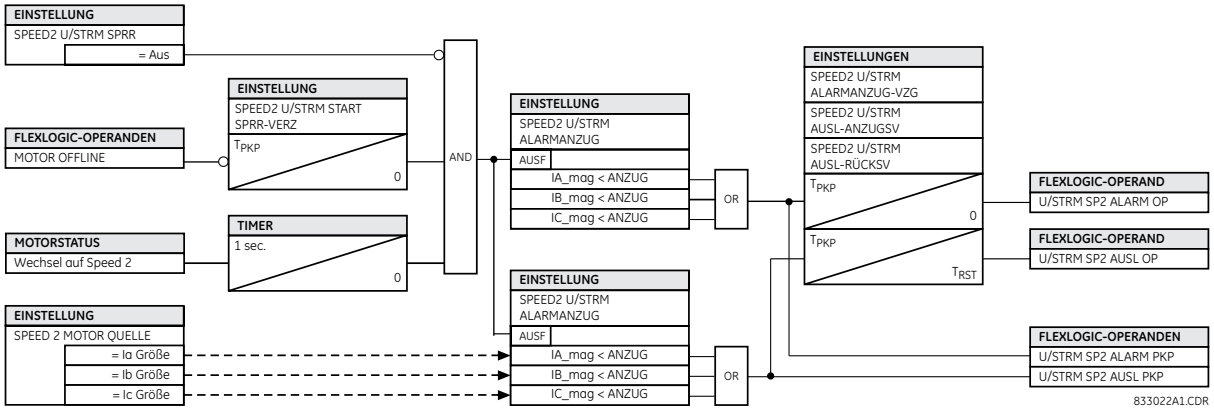


Abbildung 5–76: SPEED2 UNTERSTROM-LOGIK

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ STATORDIFFERENTIALSCHUTZ

■ STATOR- ■ DIFFERENTIALSCHUTZ	STATORDIFFERENTIALSCHUTZ- FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	STATORDIFFERENTIALSCHUTZ QUELLE LEIT-ENDE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	STATORDIFFERENTIALSCHUTZ QUELLE NEUTR ENDE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	STATORDIFFERENTIALSCHUTZ ANREGUNG: 0,100 pu	*Bereich: 0,050 bis 1,000 pu in Schritten von 0,001*
MELDUNG	STATORDIFFERENTIALSCHUTZ FLANKE 1: 10 %	*Bereich: 1 bis 100°% in Schritten von 1*
MELDUNG	STATOR DIFFERENTIALSCHUTZ LSTSCH 1: 1,15 pu	*Bereich: 1,00 bis 1,50 pu in Schritten von 0,01*
MELDUNG	STATORDIFFERENTIALSCHUTZ FLANKE 2: 80 %	*Bereich: 1 bis 100°% in Schritten von 1*
MELDUNG	STATOR DIFFERENTIALSCHUTZ LSTSCH 2: 8,00 pu	*Bereich: 1,50 bis 30,00 pu in Schritten von 0,01*
MELDUNG	STATOR DIFFERENTIALSCHUTZ BLK: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	STATOR DIFFERENSCHUTZ ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	STATOR DIFFERENTIALSCHUTZ EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Das Statordifferentialschutzelement ist für die Verwendung an der Statorwicklung von rotierenden Maschinen vorgesehen.

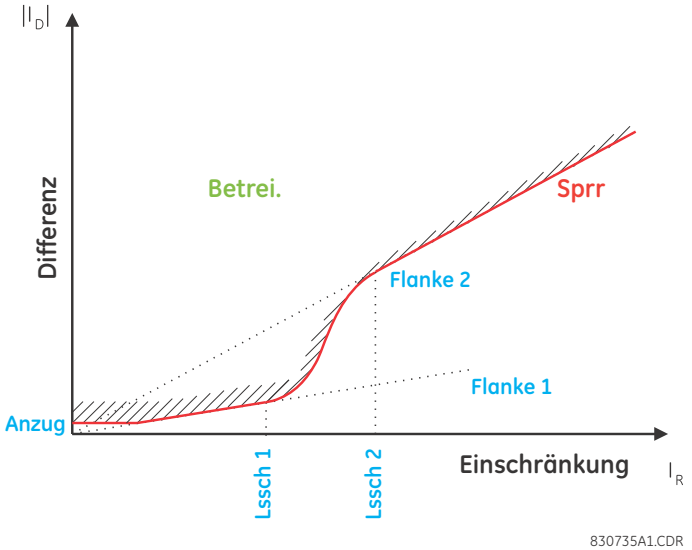


Abbildung 5–77: STATORDIFFERENTIALSCHUTZ-CHARAKTERISTIK

Dieses Element verfügt über eine Dual-Steigungen-Kennlinie. Der Hauptzweck der Prozent-Steigungen-Kennlinie besteht darin, eine Fehlfunktion zu vermeiden, die aufgrund von Unsymmetrien zwischen Stromwandlern und bei externen Fehlern auftritt. Stromwandler-Unsymmetrien treten aufgrund der folgenden Faktoren auf:

1. Stromwandler-Genauigkeitsfehler
2. Stromwandlersättigung

Die Kennlinie ermöglicht äußerst sensitive Einstellungen, wenn der Fehlerstrom niedrig ist, und weniger sensitive Einstellungen, wenn der Fehlerstrom hoch ist und die Stromwandlerleistung möglicherweise falsche Betriebssignale erzeugt.

- **STATORDIFFERENTIALSCHUTZ QUELLE LEIT-ENDE:** Mit dieser Einstellung wird die Quelle ausgewählt, die an die Stromwandler im Ende der Statorwicklung der Maschine angeschlossen ist, die sich am nächsten zur Last befindet und am weitesten vom Neutralpunkt der Wicklung entfernt ist. Beide Stromwandler sollten verkabelt sein, um ihre Ströme in derselben Richtung in Bezug auf den Neutralpunkt der Wicklung zu messen.

  Wenn die Funktion „2-Geschwindigkeits-Motor“ mit zwei einzelnen Stromwandlern bei jeder Geschwindigkeit verwendet wird, sollte die Quelle, die die Summe der Ströme der zwei Stromwandlermodule an der Leitungsseite darstellt, mit dieser Einstellung für eine ordnungsgemäße Differentialfunktion zugewiesen werden.
- **STATORDIFF QUELLE NEUTR ENDE:** Mit dieser Einstellung wird die Quelle ausgewählt, die an die Stromwandler im Ende der Statorwicklung der Maschine angeschlossen ist, die am weitesten von der Last entfernt ist und sich am nächsten zum Neutralpunkt der Wicklung befindet. Beide Stromwandler sollten verkabelt sein, um ihre Ströme in derselben Richtung in Bezug auf den Neutralpunkt der Wicklung zu messen.
- **STATOR DIFF ANREGUNG:** Diese Einstellung legt den Mindest-Differenzstrom fest, der für den Betrieb erforderlich ist. Diese Einstellung basiert auf der Menge des Differenzstromes, der möglicherweise unter normalen Betriebsbedingungen zu beobachten ist. Eine Einstellung von 0,1 bis 0,3 pu wird in der Regel empfohlen.
- **STATORDIFF FLANKE 1:** Diese Einstellung gilt für Halteströme von 0 bis **STATORDIFF-LSTSCH 1** und definiert das Verhältnis des Differenzstroms zum Haltestrom, oberhalb dessen die Funktion in Betrieb gesetzt wird. Diese Steigung wird eingestellt, um die Empfindlichkeit in Bezug auf interne Fehler bei Strompegeln unter normalen Betriebsbedingungen sicherzustellen. Das Kriterium zum Einstellen dieser Steigung besteht darin, den maximal zu erwartenden Stromwandler-Fehlpaarungsfehler zuzulassen, wenn für den Betrieb der maximal zulässige Strom eingesetzt wird. Dieser maximale Fehler liegt in der Regeln zwischen 5 bis 10 % des Stromwandlerwertes.
- **STATORDIFF-LSTSCH 1:** Diese Einstellung definiert das Ende des Bereichs „Steigung 1“ und den Beginn des Übergangsbereichs. Sie sollte genau oberhalb des maximalen Strompegels der Maschine bei normalem Betrieb angegeben werden.
- **STATORDIFF FLANKE 2:** Diese Einstellung gilt für Halteströme oberhalb der Einstellung **STATORDIFF-LSTSCH 2**, wenn die Funktion für die Generator-Statorwicklungen verwendet wird. Diese Steigung wird eingestellt, um die Stabilität unter schweren externen Fehlerbedingungen sicherzustellen, die zu hohen Differenzströmen infolge der Stromwandlersättigung führen könnten. Eine Einstellung von 80 bis 100 % wird empfohlen. Der Übergangsbereich (wie in der Grafik der Kennlinie dargestellt) ist eine kubische Spline, die automatisch vom Gerät berechnet wird, um einen problemlosen Übergang zwischen **STATORDIFF FLANKE 1** und **STATORDIFF FLANKE 2** ohne Unterbrechungen zu schaffen.

- **STATOR DIFF-LSTSCH 2:** Diese Einstellung definiert das Ende des Übergangsbereichs und den Beginn des Bereichs „Steigung 2“. Sie sollte auf den Pegel eingestellt werden, bei dem die Sättigung der Schutz-Stromwandler voraussichtlich beginnt.

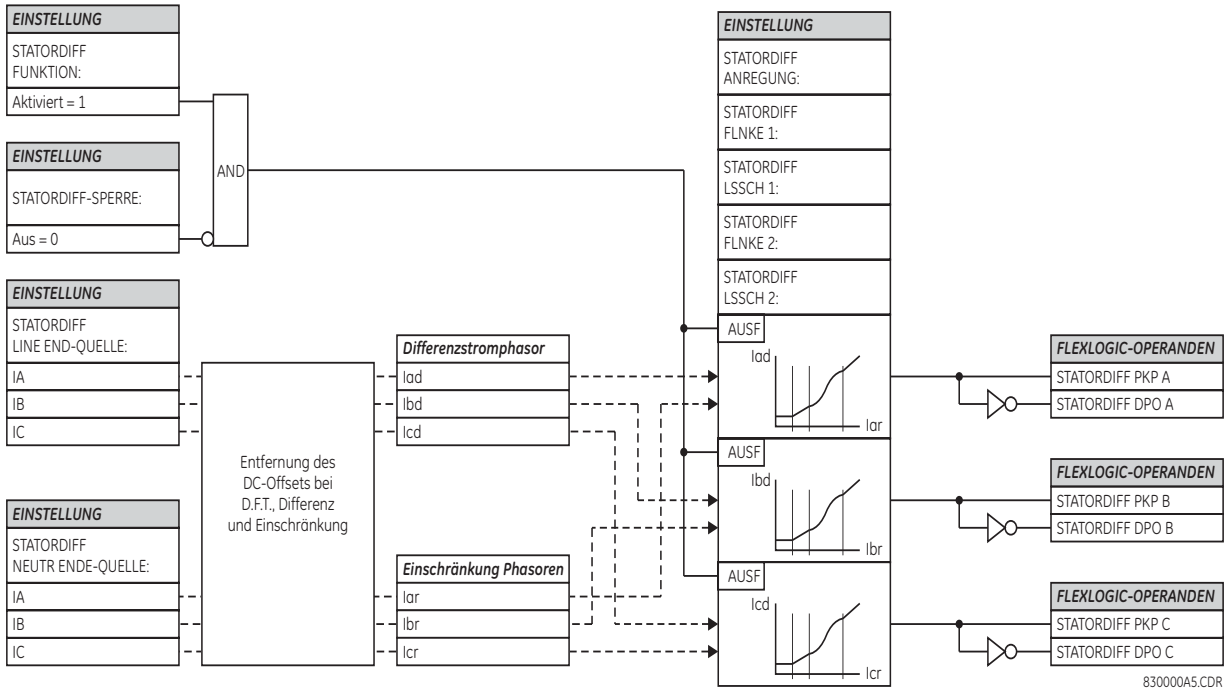


Abbildung 5–78: STATORDIFFERENTIALSCHUTZ SCHALTPLANLOGIK

ERKENNUNG DER SÄTTIGUNG:

Externe Fehler in Nähe der Generatoren führen in der Regel zu äußerst großen Zeitkonstanten der DC-Komponenten in den Fehlerströmen. Auch bei der Anregung eines Aufwärtstransformators ist der Einschaltstrom, der nur durch die Maschinen-Impedanz begrenzt wird, erheblich und dauert äußerst lange an. Um zusätzliche Sicherheit vor Fehlfunktionen während dieser Ereignisse bereitzustellen, umfasst das M60 eine Logik zur Sättigungserkennung. Beim Erkennen der Sättigung führt die Funktion eine zusätzliche Überprüfung am Winkel zwischen dem Nullstrom und dem Ausgangsstrom durch. Wenn dieser Winkel einen internen Fehler anzeigt, wird die Auslösung zugelassen.

Die Sättigungserkennung ist als Zustandsmaschine implementiert (siehe unten). „NORMAL“ ist der Anfangszustand der Maschine. Beim Zustand „NORMAL“ wird das Sättigungs-Flag nicht gesetzt (SAT = 0). Der Algorithmus berechnet die Sättigungsbedingungen (SC). Ist SC = 1, wenn sich die Maschine im Zustand „NORMAL“ befindet, wechselt die Sättigungserkennung in den Zustand „EXTERNER FEHLER“ und setzt das Sättigungs-Flag (SAT = 1). Der Algorithmus kehrt in den Zustand „NORMAL“ zurück, wenn sich der Differenzstrom seit mehr als 200 ms unterhalb der unteren Steigung, SL, befindet. Beim Zustand „EXTERNER FEHLER“ wechselt der Algorithmus in den Zustand „EXTERNER FEHLER“ und „STROMWANDLERSÄTTIGUNG“, wenn das Differenz-Flag gesetzt ist set (DIF = 1). Im Zustand „EXTERNER FEHLER“ & „STROMWANDLERSÄTTIGUNG“ hält der Algorithmus das gesetzte Sättigungs-Flag bei (SAT = 1). Die Zustandsmaschine gibt den Zustand „EXTERNER FEHLER“ zurück, wenn das Differenz-Flag (DIF = 0) für 100 ms erneut gesetzt wird.

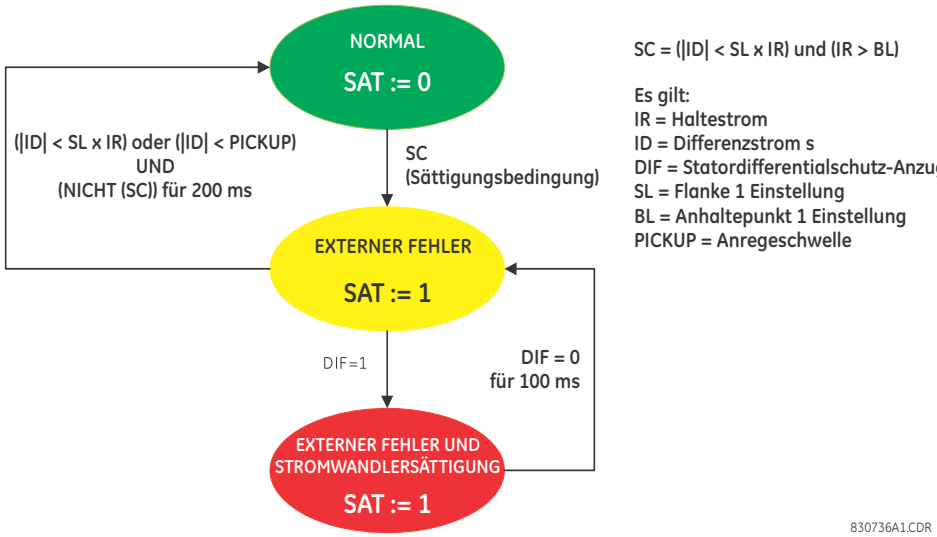


Abbildung 5–79: ZUSTANDSMASCHINE ZUR SÄTTIGUNGSERKENNUNG

PHASENVERGLEICH PRINZIP:

Der Richtungstest kann anhand der folgenden Gleichung zusammengefasst werden:

$$\text{If } (|I_{TS}| > B_L \text{ or } (|I_{TS}| > K \cdot I_R \text{ and } |I_{TS}| > 0.1 \text{ pu})) \text{ and } (|I_{NS}| > B_L \text{ or } (|I_{NS}| > K \cdot I_R \text{ and } |I_{NS}| > 0.1 \text{ pu}))$$
$$\text{then } DIR = \text{abs}(\angle I_{TS} - \angle I_{NS}) > 90° \qquad \textbf{(EQ 5.27)}$$
$$\text{else } DIR = 1$$

Es gilt: I_R = Haltestrom, *DIR* = Flag, das angibt, dass das Phasenvergleichs-Prinzip erfüllt ist
B_L = Knickpunkt 1 Einstellung, I_{TS}, I_{NS} = Strom an den Klemmen und neutralen Quellen, dementsprechend ist
K = werkseitige Konstante von 0,25

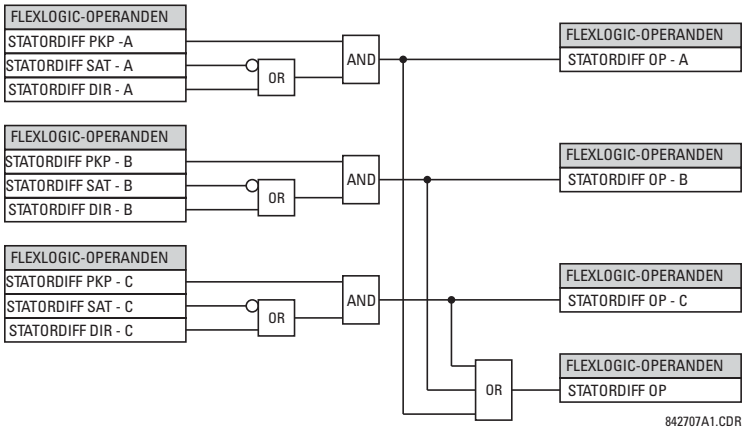
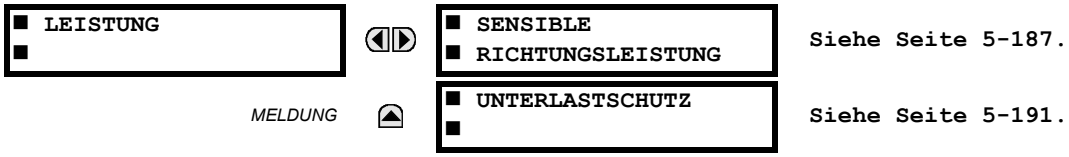


Abbildung 5–80: STATORDIFFERENTIALSCHUTZ FINALER AUSGANG SCHALTPLANLOGIK

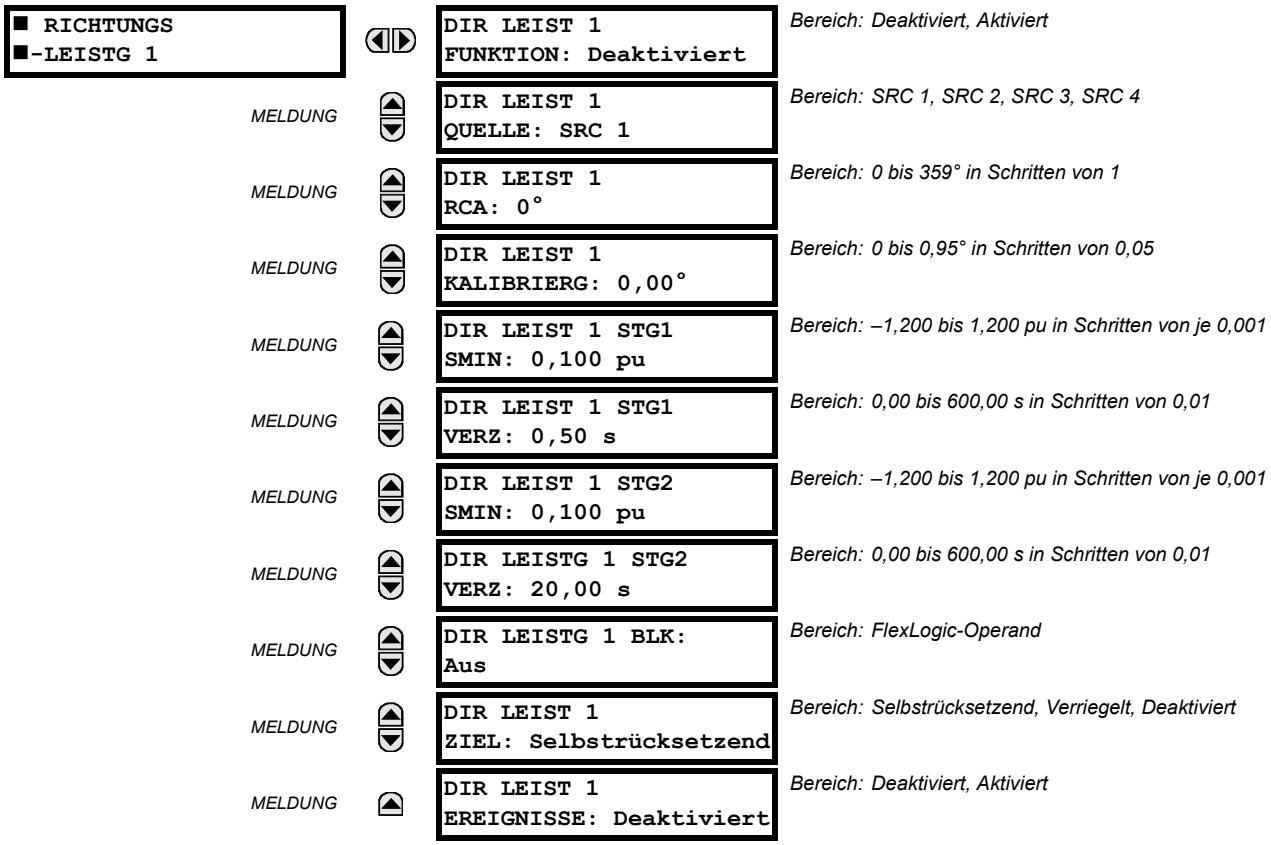
a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ GRUPPIERTE ELEMENTE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ LEISTUNG



b) SENSIBLE RICHTUNGSLEISTUNG

PFAD: EINST ⇨⇩ GRUPP FUNKTIONEN ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ LEISTG ⇨⇩ EMPFINDLICHER LEISTUNGSRICHTUNGSSCHUTZ ⇨ RICHTUNGS-LEISTG 1(2)



Der empfindliche Leistungsrichtungsschutz reagiert auf die Dreiphasenrichtungsleistung und wurde für Anwendungen mit Rückleistung und geringer Vorwärtsleistung für synchrone Maschinen oder Verbindungen mit Kraft-Wärme-Kopplung entwikkelt. Das Gerät misst die Dreiphasenleistung entweder über einen vollständigen Satz mit im Stern-geschalteten Spannungswandlern oder einen vollständigen Satz mit im Delta-geschalteten Spannungswandlern. Im letzteren Fall wird das Zweiwattmeterverfahren verwendet. Lesen Sie den Abschnitt *Messkonventionen der UR-Serie* in Kapitel 6, um Details in Bezug auf die Wirkleistung und die Blindleistung zu erhalten, die vom empfindlichen Leistungsrichtungsschutz verwendet wird.

Die Funktion verfügt über einen anpassbaren Kennliniewinkel und eine Mindest-Betriebsleistung wie im Diagramm *Gerichtete Leistungscharakteristik* angegeben. Die Funktion reagiert auf die folgende Bedingung:

$$P\cos\theta + Q\sin\theta > SMIN \qquad \textbf{(EQ 5.28)}$$

Es gilt: *P* und *Q* sind Wirkleistung und Blindleistung wie anhand der Messkonvention der UR-Serie gemessen,
θ ist eine Summe der Funktionscharakteristik (**DIR LEIST 1 RCA**) und (**DIR LEIST 1 KALIBRIERUNG**) steht für den Kalibrierungswinkel und *SMIN* stellt die Mindest-Betriebsleistung dar.

Die Betriebsgröße wird durch den Istwert unter **MOMENTANWERTE ⇨ MESSFUNKTIONEN ⇨⇩ SENSIBLE RICHTUNGSLEISTUNG 1(2)** angegeben. Die Funktion besitzt zwei unabhängige Stufen (in Bezug auf die Anregungs- und Verzögerungseinstellungen) für den Alarm und die Auslösung.

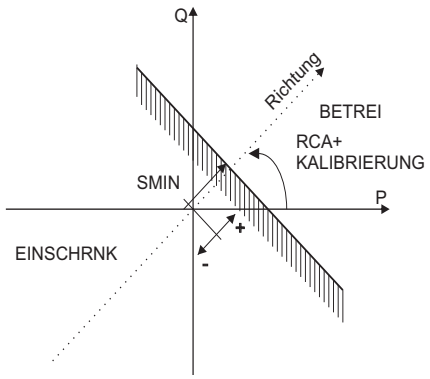


Abbildung 5–81: GERICHTETE LEISTUNGSCHARAKTERISTIK

Dadurch, dass der Kennliniewinkel veränderbar ist und sowohl für die negativen als auch die positiven Werte der Mindest-Betriebsleistung bereitgestellt wird, kann eine Vielzahl von Betriebseigenschaften wie in der Abbildung unten angezeigt erreicht werden. Beispielsweise zeigt Abschnitt (a) in der Abbildung unten Einstellungen für die Rückleistung, während Abbildung (b) Einstellungen für Anwendungen mit geringer Vorwärtsleistung darstellt.

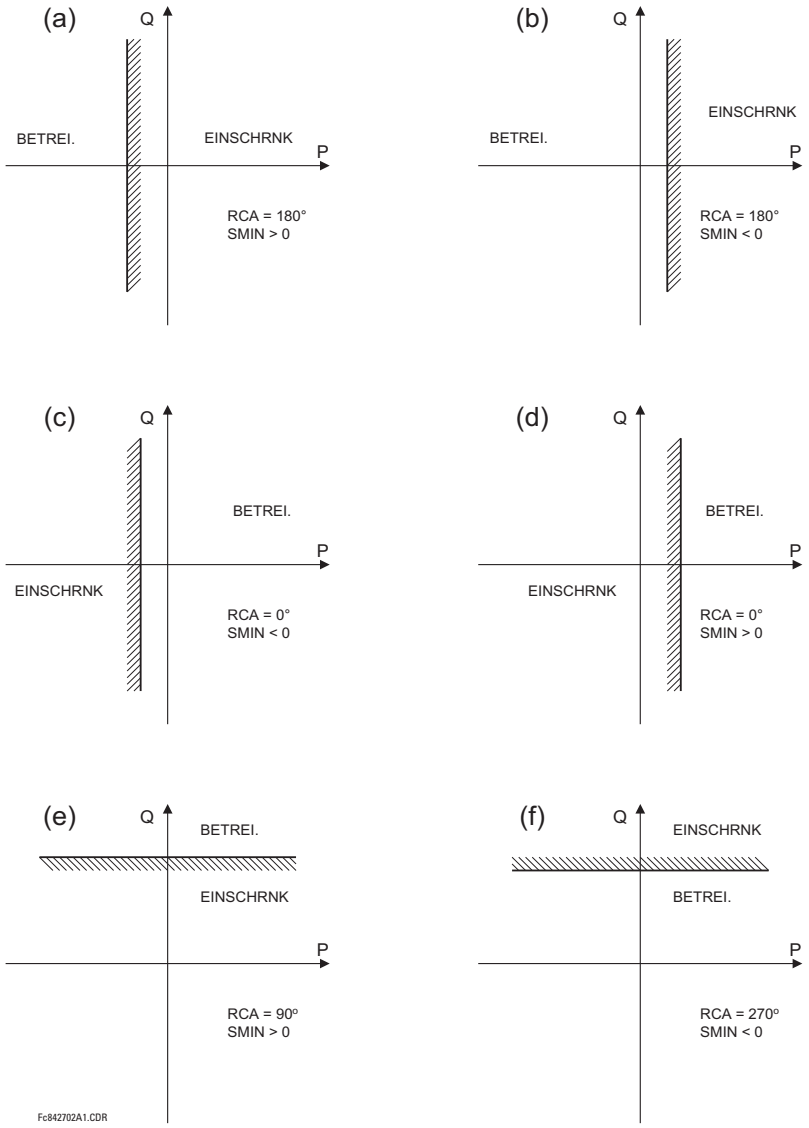


Abbildung 5–82: BEISPIELANWENDUNGEN FÜR RICHTUNGSLEISTUNGSELEMENTE

- **DIR LEIST 1 RCA:** Gibt den Kennliniewinkel (RCA) des Gerätes für die sensible Richtungsleistungsfunktion an. Die Anwendung dieser Einstellung erfolgt auf dreifache Weise:

  1. Sie ermöglicht der Funktion, auf die Wirkungsleistung oder die Blindleistung in einer beliebigen Richtung zu reagieren (aktiver Überläst-/Unterlastschutz).
  2. In Kombination mit einem genauen Kalibrierungswinkel ermöglicht sie eine Kompensierung von Stromwandler- und Spannungswandler-Winkelfehlern, um sensitivere Einstellungen zu ermöglichen.
  3. Sie ermöglicht die Einstellung einer erforderlichen Richtung in Situationen, in denen das Spannungssignal hinter dem im Delta-Stern-geschalteten Leistungstransformator aufgenommen wird und eine Kompensierung des Phasenwinkels erforderlich ist.

  Beispielsweise wird die Kennlinie der aktiven Überlast durch Einstellung von **DIR LEIST 1 RCA** auf „0°“ erreicht, die reaktive Überlast durch die Einstellung von **DIR LEIST 1 RCA** auf “90°”, der aktive Unterlastschutz durch Einstellung von **DIR LEIST 1 RCA** auf “180°” und der reaktive Unterlastschutz durch Einstellung von **DIR LEIST 1 RCA** auf „270°“.

- **DIR LEIST 1 KALIBRIERG:** Diese Einstellung ermöglicht die Änderung des Gerätes-Kennliniewinkels in Schritten von 0,05°. Dies kann hilfreich sein, wenn ein geringe Differenz bei den Spannungswandler- und Stromwandlerfehlern ausgeglichen werden muss, um sensitivere Einstellungen zu ermöglichen. Diese Einstellung aktiviert praktisch die Kalibrierung der Richtungsleistungsfunktion in Bezug auf Winkelfehler bei angewendeten Spannungswandlern und Stromwandlern. Die Funktion reagiert auf die Summen der Einstellungen **DIR LEIST 1 RCA** und **DIR LEIST 1 KALIBRIERUNG**.
- **DIR LEIST 1 STG1 SMIN:** Diese Einstellung legt die Mindestleistung, wie entlang des Gerätes-Kennliniewinkels (RCA) für die Stufe 1 des Funktion definiert, fest. Die positiven Werte beinhalten eine Verschiebung in Richtung des Betriebsbereichs entlang der RCA-Leitung; die negativen Werte beinhalten eine Verschiebung in Richtung des Nichtauslösebereichs der RCA-Leitung. Die Abbildung *Beispielanwendungen für Richtungsleistungen* enthält weitere Informationen. Gemeinsam mit der RCA-Leitung aktiviert diese Einstellung eine große Auswahl an Betriebseigenschaften. Diese Einstellung gilt für die Dreiphasenleistung und wird in Einheitswerten (pu) eingegeben. Die Grundmenge ist dreiphasig auf primärer Seite, die berechnet wird als $\sqrt{3}$ x Primärer Phasenstromwandler x Phasenspannungswandler-Verhältnis x Sekundärer Phasenspannungswandler im Falle von in einer Delta-Schaltung angeschlossenen Spannungswandlern; und 3 x Primärer Phasenstromwandler x Phasenspannungswandler-Verhältnis x Sekundärer Phasenspannungswandler im Falle von in Sternschaltung angeschlossenen Spannungswandlern.

  Beispielsweise beträgt die Einstellung von 2 % für eine 200 MW-Maschine 0,02 × 200 MW = 4 MW. Falls es sich bei 13,8 kV um Netzspannung und bei 10 kA um einen primären Stromwandlerstrom handelt, beträgt die PU-Größe der Quelle 239 MVA. Daher muss SMIN auf 4 MW / 239 MVA = 0,0167 pu ≈ 0,017 pu eingestellt werden. Wenn die Rückleistungsanwendung berücksichtigt wird, beträgt RCA = 180° und SMIN = 0,017 pu.

  Das Element fällt ab, wenn die Größe des Mitsystemstroms praktisch 0 wird. Das heißt, die Funktion fällt unter den Grenzwert ab.
- **DIR LEIST 1 STG1 VERZ:** Diese Einstellung gibt eine Zeitverzögerung für Stufe 1 an. Bei Anwendungen mit Rückleistung oder geringer Vorwärtsleistung für eine synchrone Maschine wird Stufe 1 in der Regel zur Ausgabe eines Alarms und Stufe 2 zur Auslösung angewendet.

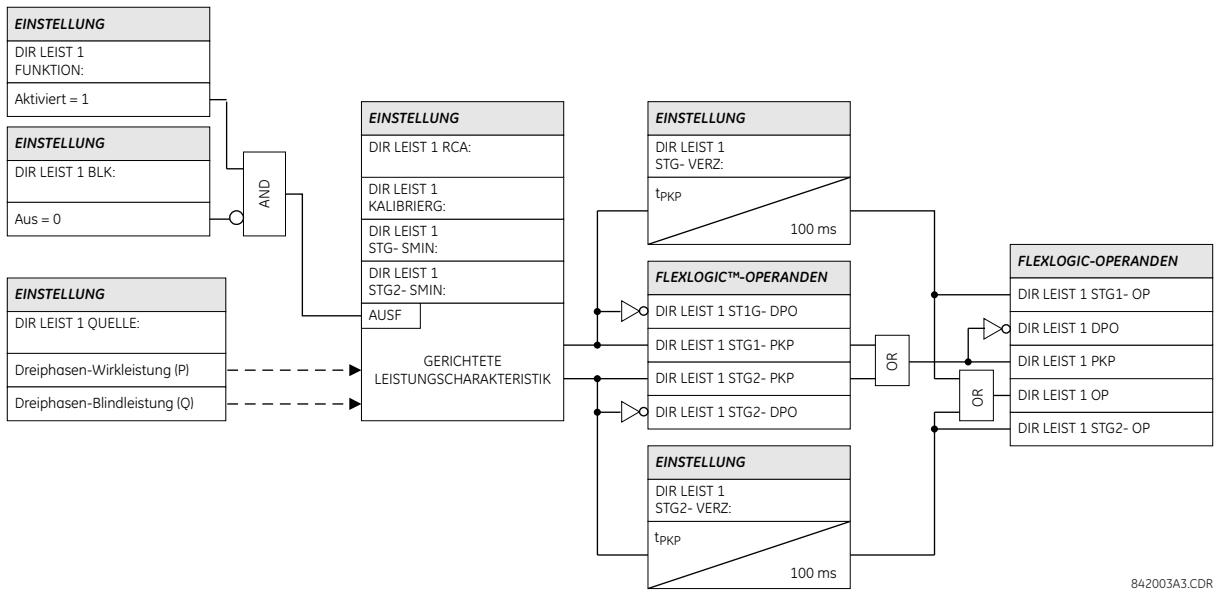


Abbildung 5–83: SENSIBLE RICHTUNGSLEISTUNG SCHALTPLANLOGIK

c) UNTERLAST-SCHUTZ

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ Parametersätze ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ LEISTUNG ⇨⇩ UNTERLASTSCHUTZ ⇨ UNTERLASTSCHUTZ 1

■ UNTERLASTSCHUTZ ■	◀▶	UNTERLASTSCHUTZ 1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Aktiviert, Deaktiviert*
MELDUNG	▲▼	UNTERLASTSCHUTZ 1 START SPERRVERZ: 0,50 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	▲▼	UNTERLASTSCHUTZ 1 ALARM-LSTG-AUSLÖSUNG: 0,50 pu	*Bereich: 0,05 bis 2,00 pro Einheit in Schritten von je 0,01*
MELDUNG	▲▼	UNTERLASTSCHUTZ 1 ALARM AUSLÖSEVERZ: 2,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	▲▼	UNTERLASTSCHUTZ 1 ALARM-LSTG-AUSLÖSUNG: 0,50 pu	*Bereich: 0,05 bis 2,00 pro Einheit in Schritten von je 0,01*
MELDUNG	▲▼	UNTERLASTSCHUTZ 1 AUSL-AUSLÖSEVERZ: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	▲▼	UNTERLASTSCHUTZ 1 AUSL-RÜCKSVERZ: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	▲▼	UNTERLASTSCHUTZ 1 SPERR: AUS	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	UNTERLASTSCHUTZ 1 ZIEL Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	▲	UNTERLASTSCHUTZ 1 EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Aktiviert, Deaktiviert*

Es werden zwei UnterlastSchutzfunktionen mitgeliefert.

Die Unterlastschutzfunktion nutzt die durch die Einstellung **SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ MOTOR LEIT-QUELLE** ausgewählte Quelle. Phasenströme und -spannungen müssen an dieser Quelle eingestellt werden, sonst ist die Unterlastschutzfunktion nicht funktionsfähig. Das Unterlastschutzelement wird durch vollständig dreiphasige Scheinleistung, gemessen am Phasenstrom und an der Phasenspannung, gesteuert.

Wenn das Unterlastschutzelement aktiviert ist, wird ein Auslöse- oder Alarmsignal gegeben, sobald die Magnitude der dreiphasigen Scheinleistung über einen durch die Verzögerung bestimmten Zeitraum unter die Anregeschwelle fällt. Der Unterlastschutz kann beispielsweise zur Erkennung von Ladeverlusten eingesetzt werden. Ladeverluste führen nicht immer zu einem wahrnehmbaren Stromverlust. Leistung ist eine exaktere Darstellung von Ladung und kann für einen empfindlicheren Nachweis von Ladeverlusten oder Pumpenkavitation genutzt werden. Dies kann ggf. besonders hilfreich bei der Erkennung von prozessbezogenen Problemen sein.

- **UNTERLASTSCHUTZ 1 START SPERRVERZ:** Diese Einstellung legt die zur Sperrung der Unterlastschutzfunktion beim Starten des Motors notwendige Zeitspanne fest. Außerhalb des Startzustands wird der Motorstatus durch den Operanden MOTOR OFFLINE angezeigt. Im Abschnitt *Motoreinstellungen* finden Sie weitere Informationen zur Verwendung des Operanden MOTOR OFFLINE für die Statusbestimmung.

  Das Unterlastschutzelement ist nur aktiviert, wenn der Motor läuft und wird zu Beginn eines Motorstarts für einen durch diese Einstellung festgelegten Zeitraum gesperrt. Die Sperrverzögerung kann beispielsweise verwendet werden, damit Pumpen Druck aufbauen können, bevor das Unterlastschutzelement auslöst oder Alarm gibt. Der Wert 0 gibt an, dass die Funktion nicht ab dem Start gesperrt ist. Andere Werte als 0 geben an, dass die Funktion bei angehaltenem Motor sowie ab dem Zeitpunkt, an dem ein Start festgestellt wird und bis die eingegebene Zeit abgelaufen ist, deaktiviert ist.
- **UNTERLASTSCHUTZ 1 ALARMRÜCKSVERZ:** Diese Einstellung legt eine Anregeschwelle für die Alarmstufe fest. Die Leistungsmenge pro Einheit ist 3 × SPW pu-Basis × SW pu-Basis pro als Motorleitungsquelle ausgewählte Quelle. Die Anregeschwelle für den Alarm sollte niedriger als der Motorlaststrom während des normalen Betriebs sein.
- **UNTERLASTSCHUTZ 1 ALARMAUSLÖSEVERZ:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung für die Alarmstufe fest. Die Zeitverzögerung sollte lang genug sein, um kurzzeitige Stomabsenkungen (z. B. bei Systemstörungen) zu beseitigen.

- **UNTERLASTSCHUTZ 1 AUSL-LSTG-AUSLÖSUNG:** Diese Einstellung legt eine Anregeschwelle für die Auslösestufe fest. Die Grundmenge ist dreiphasig auf primärer Seite, die berechnet wird als √3 x Primärer Phasenstromwandler x Phasenspannungswandler-Verhältnis x Sekundärer Phasenspannungswandler im Falle von in einer Delta-Schaltung angeschlossenen Spannungswandlern; und 3 x Primärer Phasenstromwandler x Phasenspannungswandler-Verhältnis x Sekundärer Phasenspannungswandler im Falle von in Sternschaltung angeschlossenen Spannungswandlern. Diese Einstellung sollte niedriger sein, als die entsprechende Einstellung für die Alarmstufe.
- **UNTERLASTSCHUTZ 1 AUSL-AUSLÖSEVERZ:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung für die Auslösestufe fest. Diese Zeitverzögerung sollte lang genug sein, um kurzzeitige Stomabsenkungen (z. B. bei Systemstörungen) zu beseitigen.
- **UNTERLASTSCHUTZ 1 AUSL-RÜCKSVERZ:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung für die Rücksetzung des Auslösebefehls fest. Diese Zeitspanne sollte lang genug sein, damit der Leistungsschalter oder Schütze den Motor spannungslos schalten können.
- **UNTERLASTSCHUTZ 1 SPERR:** Diese Einstellung legt einen Operanden fest, der die Unterlastschutzfunktion sperrt. Gewöhnlich wird ein Trennschalter oder eine andere anwenderspezifische Regel verwendet, um die Funktion zu sperren.

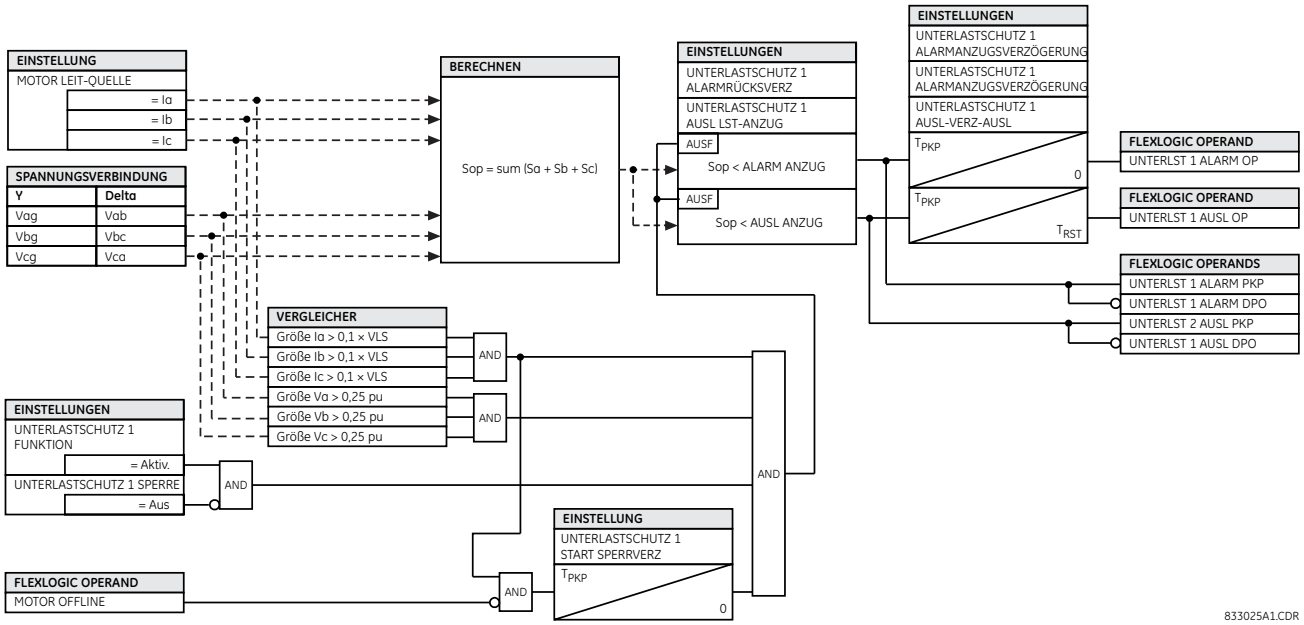
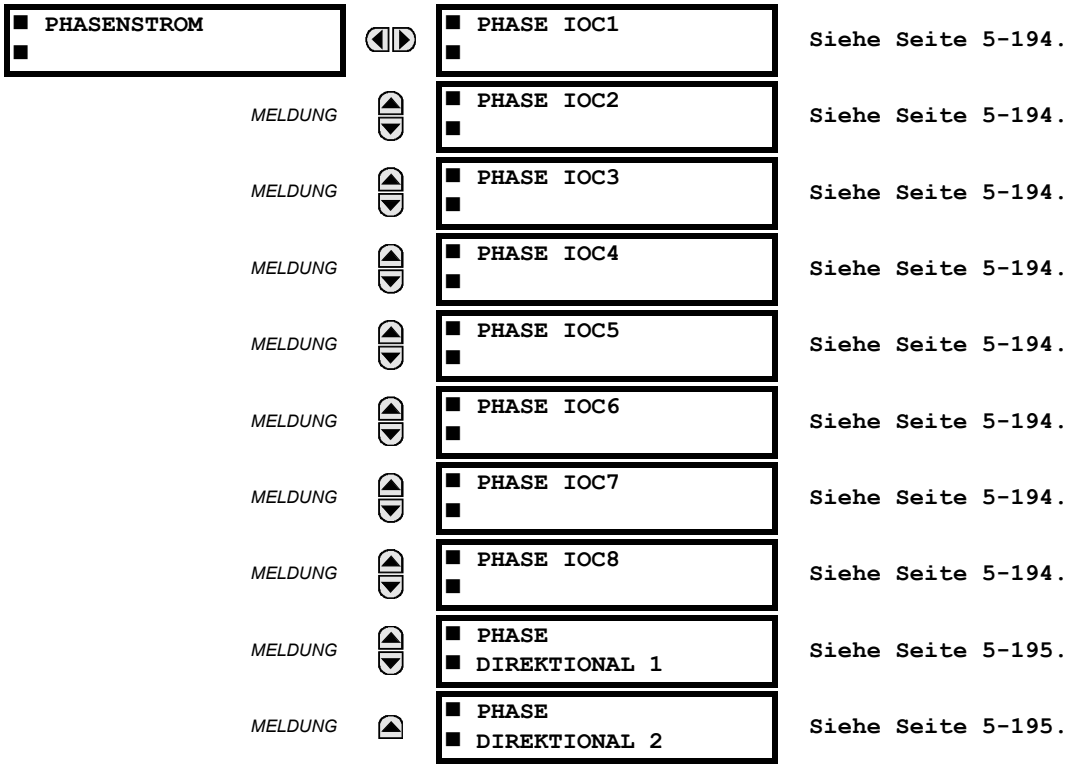


Abbildung 5–84: LOGIK UNTERLASTSCHUTZ

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ GRUPPIERTE ELEMENTE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ PHASENSTROM



M60 Motorschutz verfügt über bis zu acht (8) unhängige Maximalstrom-Zeitschutzelemente (je nach den bestellten Strom-/ Spannungswandlermodulen) und zwei (2) Phasenrichtungsüberstromelemente.

b) UNABHÄNGIGER MAXIMALSTROM-ZEITSCHUTZ (ANSI 50P, IEC PIOC)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ PHASENSTROM ⇨ PHASE IOC 1(8)

■ PHASE IOC1 ■		PHASE IOC1 -FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	PHASE IOC1 SIGNAL-QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
	MELDUNG	PHASE IOC1 -ANREGUNG: 1,000 pu	*Bereich: 0,000 bis 30,000 pu in Schritten von je 0,001*
	MELDUNG	PHASE IOC1 AUSLÖSEVERZÖGERUNG: 0,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	PHASE IOC1 RÜCKSETZV: 0,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	PHASE IOC1 BLOCKADE A: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	PHASE IOC1 BLOCKADE B: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	PHASE IOC1 BLOCKADE C: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	PHASE IOC1 ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	PHASE IOC1 EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die Funktion für den kurzzeitigen Phasenüberstrom kann als kurzzeitige Funktion ohne beabsichtigte Verzögerung oder als festgelegte Zeitfunktion verwendet werden. Der Eingangsstrom ist die Größe für den Zeiger. Lesen Sie sich bei Zeitkurven die Veröffentlichung Reaktion von kurzzeitigen Überstromfunktionen auf gesättigte Wellenformen in Geräten der UR-Serie (GET-8400A) durch.

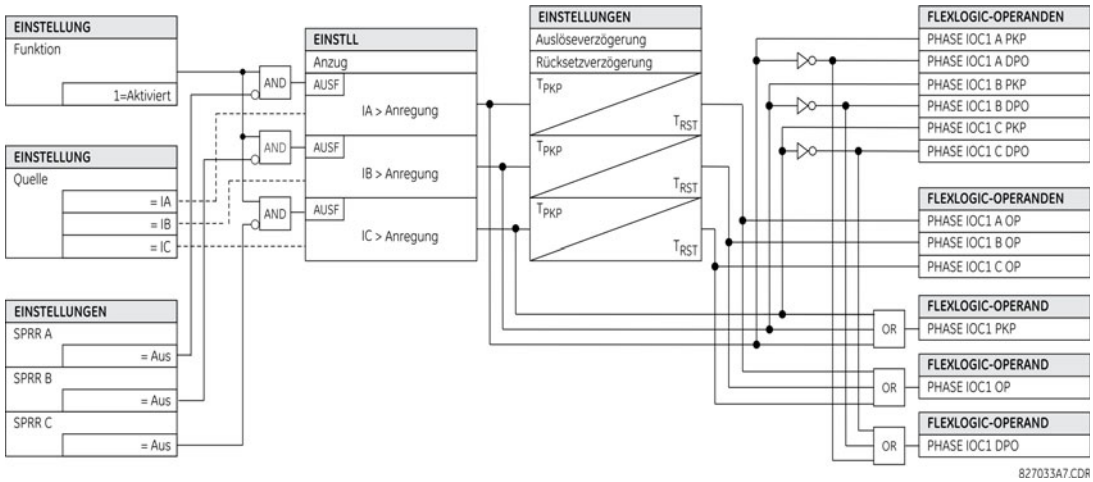


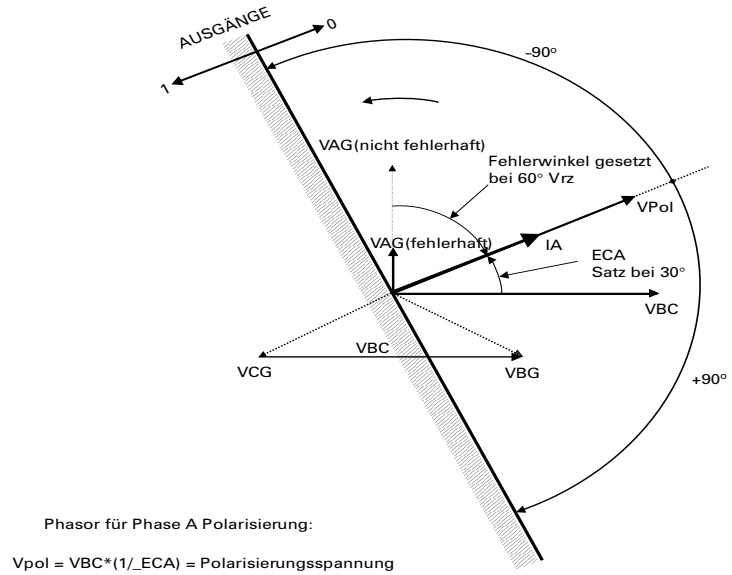
Abbildung 5–85: KURZZEITIGE PHASENÜBERSTROM 1 SCHALTLOGIK

c) GERICHTETER PHASENÜBERSTROM(ANSI 67P, IEC PDOC/PTOC)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ GRUPPIERTE FUNKTIONEN ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ PHASENSTROM ⇨ PHASE DIREKTIONAL 1(2)

■ PHASE ■ DIREKTIONAL 1		
	PHASE DIR 1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	PHASE DIR 1 SIGNAL- QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	PHASE DIR 1 BLOCKADE: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	PHASE DIR 1 ECA: 30	*Bereich: 0 bis 359° in Schritten von 1*
MELDUNG	PHASE DIR POL V1 GRENZWERT: 0,700 pu	*Bereich: 0,000 bis 3,000 pu in Schritten von je 0,001*
MELDUNG	PHASE DIR 1 SPRR WENN V-SP ABGEL.: Nein	*Bereich: Nein, Ja*
MELDUNG	PHASE DIR 1 ZIEL: Selbstücksetzend	*Bereich: Selbstücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	PHASE DIR 1 EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die direktionalen Phasenelemente (eines für jede Phase L1, B, und C) legen die Flussrichtung des Phasenstroms bei Dauerbetriebszuständen und Fehlerbedingungen fest. Sie können verwendet werden, um den Betrieb der Phasenüberstromelemente über die Eingänge **VERR** dieser Funktionen zu steuern.



Phasor für Phase A Polarisierung:

Vpol = VBC*(1/_ECA) = Polarisierungsspannung
IA = Betriebsstrom
ECA = Element-Charakteristikwinkel bei 30 °

827800A2.CDR

Abbildung 5–86: PHASE L1 DIREKTIONALE POLARISIERUNG

Diese Funktion wird eingesetzt, um ein Blockadesignal für ein Überstromelement anzuwenden, um einen Betrieb zu vermeiden, wenn der Strom in eine bestimmte Richtung fließt. Die Richtung des Stromflusses wird festgestellt, indem der Phasenwinkel zwischen dem Strom von den Phasenstromwandlern und der Netz-Netzspannung von den Spannungswandlern basierend auf der 90°- oder Vierer-Verbindung gemessen werden. Falls eine Anforderung besteht, die Überstromelemente für Flüsse in die entgegengesetzte Richtung zu überwachen, wie durch einen Sammelschienenkuppelschalter möglich, sollten zwei direktionale Phasenelemente mit entgegengesetzten Einstellungen für den Kennliniewinkel programmiert werden.

Um die Sicherheit im Falle von Dreiphasenfehlern zu erhöhen, die in Nähe der Spannungswandler auftreten, die zur Messung der Polarisierungsspannung verwendet werden, ist eine Spannungsspeicher-Funktion integriert. Diese Funktion speichert die Polarisierungsspannung in dem Moment, bevor die Spannung zusammenbricht, und nutzt diese zur Bestimmung der Richtung. Der Spannungsspeicher bleibt bis eine Sekunde nach dem Zusammenbruch der Spannung gültig.

Die Hauptkomponente des direktionalen Phasenelementes ist der Phasenwinkel-Vergleicher mit zwei Eingängen: das Betriebssignal (Phasenstrom) und das Polarisierungssignal (die Netzspannung, die in die führende Richtung durch den Kennliniewinkel geändert wird).

In der folgenden Tabelle werden das Betriebs- und Polarisierungssignal angezeigt, die zur direktionalen Phasensteuerung eingesetzt werden:

PHASE	BETRIEBS-SIGNAL	POLARISIERUNGSSIGNAL V_{pol}	
		ABC-PHASENFOLGE	ACB-PHASENFOLGE
L1	IA Winkel	VBC-Winkel × (1∠ECA)	VCB-Winkel × (1∠ECA)
L2	IB-Winkel	VCA-Winkel × (1∠ECA)	VAC-Winkel × 1∠ECA)
L3	IC-Winkel	VAB-Winkel × (1∠ECA)	VBA-Winkel × (1∠ECA)

BETRIEBSMODUS:

- Wenn die Funktion „Deaktiviert“ ist oder der Betriebsstrom unter 5 % × des nominalen Stromwandlers liegt, ist der Funktionsausgang „0“.
- Wenn die Funktion „Aktiviert“ ist und der Betriebsstrom über 5 % × des nominalen Stromwandlers und die Polarisierungsspannung oberhalb des Wertes **PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ANZEIGEEIGENSCHAFTEN ⇨⇩ SPANNUNGSGRENZWERT** liegt, hängt der Funktionsausgang von dem Phasenwinkel zwischen dem Betriebs- und dem Polarisierungssignal ab:
  – Der Funktionsausgang ist logisch „0“, wenn sich der Betriebsstrom innerhalb der Polarisierungsspannung ±90°. befindet.
  – Bei allen anderen Winkeln ist der Funktionsausgang logisch „1“.
- Sobald der Spannungsspeicher abgelaufen ist, können die Phasenüberstromelemente unter Richtungssteuerung so eingestellt werden, dass sie bei Überstrom wie folgt blockieren oder auslösen:
  – Wenn **SPRR WENN V-SP ABGEL** auf “Yes” eingestellt ist, blockieren die Richtungselemente den Betrieb jedes Phasenüberstromelementes unter Richtungskontrolle, wenn der Spannungsspeicher abläuft.
  – Wenn **SPRR WENN V-SP ABGEL** auf “No” eingestellt ist, ermöglichen die Richtungselemente das Auslösen der Phasenüberstromelemente unter Richtungskontrolle, wenn der Spannungsspeicher abläuft.

In allen Fällen kann die Richtungsblockierung wieder fortgesetzt werden, wenn die Polarisierungsspannung größer wird als der Grenzwert der Polarisierungsspannung.

EINSTELLUNGEN:

- **PHASE DIR 1 SIGNALQUELLE:** Diese Einstellung wird zur Auswahl der Quelle für die Betriebs- und Polarisierungssignale verwendet. Der Betriebsstrom für das Phasenrichtungselement ist der Phasenstrom für die ausgewählte Stromquelle. Die Polarisierungsspannung ist die Netzspannung von den Phasenspannungswandlern, basierend auf der 90°- oder Vierer-Verbindung und wird durch den Kennliniewinkel in die führende Richtung geändert.
- **PHASE DIR 1 ECA:** Diese Einstellung wird verwendet, um den Kennliniewinkel auszuwählen, d. h. den Winkel, durch den die Polarisierungsspannung in die führende Richtung geändert wird, um einen zuverlässigen Betrieb zu erreichen. Wie bei der Gestaltung der Funktionen der UR-Serie wird eine Blockierung für eine Funktion angewendet, indem logisch 1 am Blockierungseingang ausgeführt wird. Diese Funktion sollte über die ECA-Einstellung programmiert werden, sodass der Ausgang **für den Strom in der nicht Auslöserichtung logisch 1 ist**.
- **PHASE DIR 1 POL V GRENZWERT:** Diese Einstellung wird verwendet, um den Mindestspannungspegel aufzubauen, für den die Messung des Phasenwinkels zuverlässig ist. Die Einstellung basiert auf der Genauigkeit des Spannungswandlers. Der Standardwert lautet „0,700 pu“.

- **PHASE DIR 1 SPRR WENN V-SP ABGEL:** Diese Einstellung wird zur Auswahl des erforderlichen Betriebs bei Ablauf des Spannungsspeichers verwendet. Wenn das Richtungselement auf „Ja“ eingestellt ist, blockiert es den Betrieb jedes Phasenüberstromelementes unter Richtungskontrolle, wenn der Spannungsspeicher abläuft; wenn es auf „Nein“ eingestellt ist, erlaubt das Richtungselement das Auslösen des Phasenüberstromelementes unter Richtungskontrolle.

HINWEIS

Das Phasenrichtungselement wird über einen Vorwärtslaststrom gesteuert. Im Falle eines anschließenden Rückwärtsfehlers benötigt die Funktion etwas Zeit – in der Abfolge von 8 ms – um ein Blockadesignal auszugeben. Einige Schutzfunktionen wie Überstromschutz reagieren möglicherweise auf Rückwärtsfehler, bevor das Blockadesignal ausgegeben wird. Aus diesem Grund müssen zu allen kurzzeitigen Schutzfunktionen, die unter Überwachung der Phasenrichtungselemente stehen, 10 ms hinzugerechnet werden. Wenn die Stromumkehr eine Rolle spielt, ist eine längere Verzögerung – in der Abfolge von 20 ms – erforderlich.

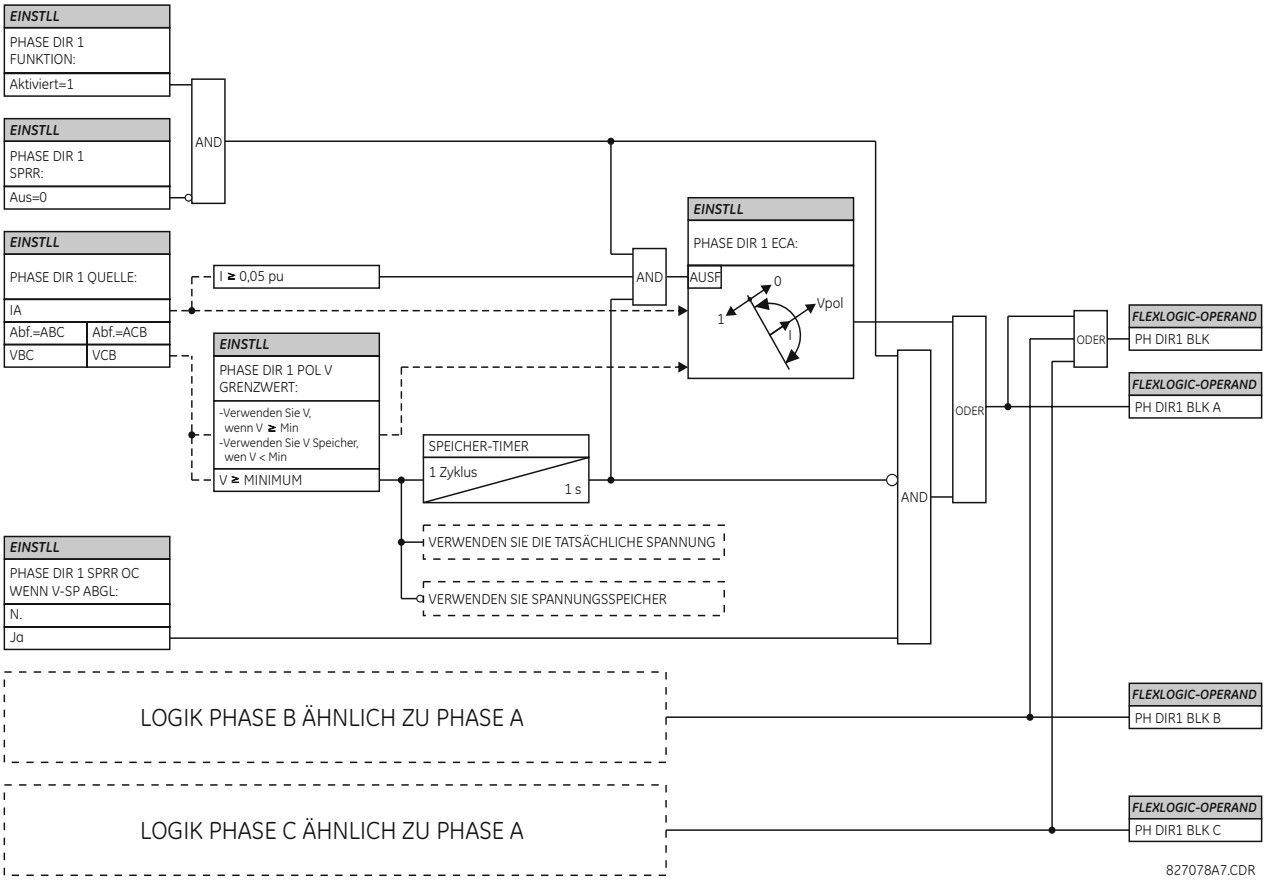
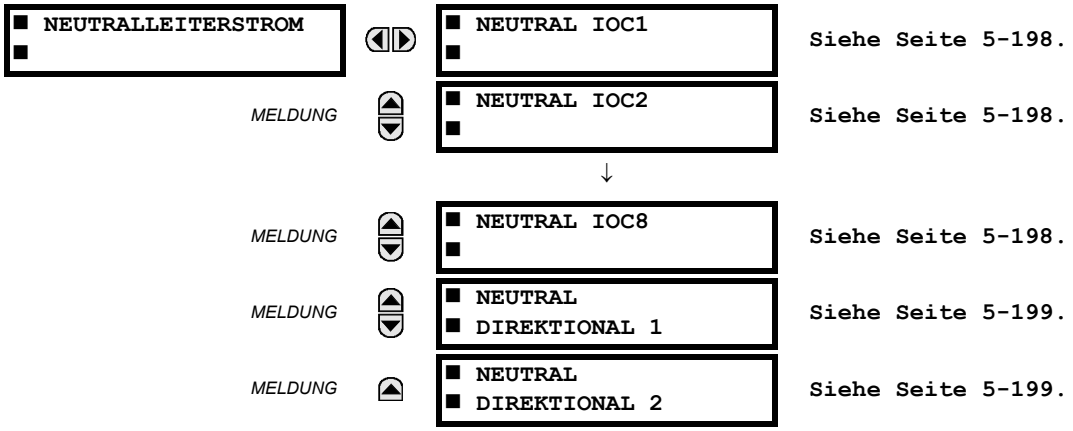


Abbildung 5–87: PHASENRICHTUNG SCHALTLOGIK

a) HAUPTMENÜ

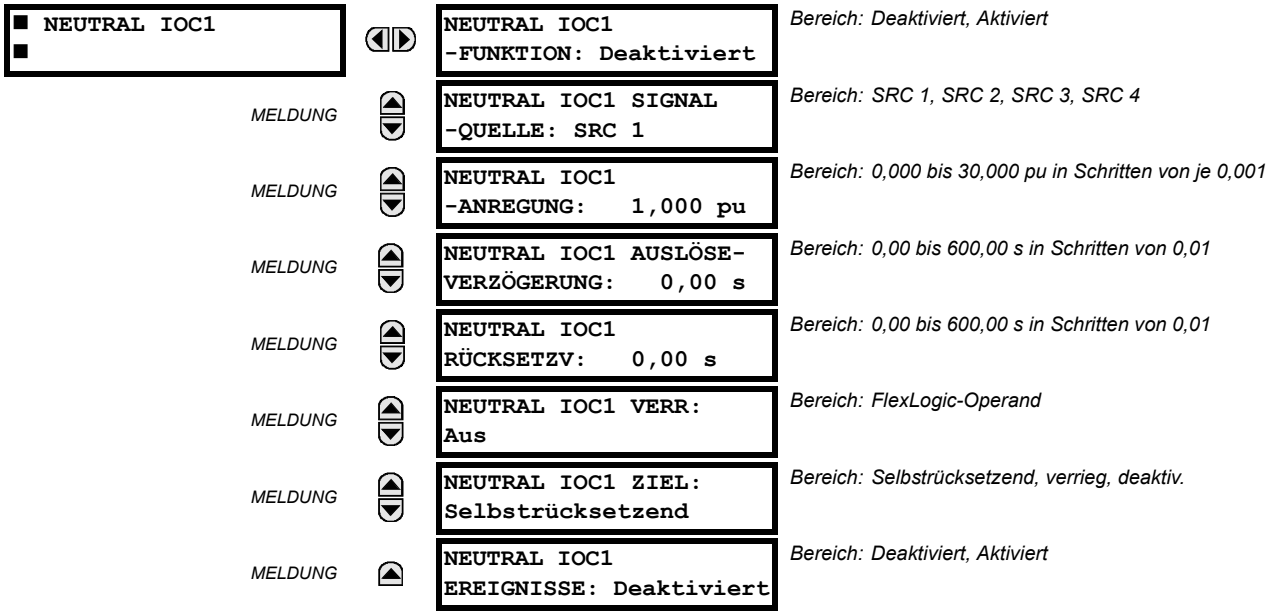
PFAD: EINSTELL ⇨⇩ GRUPPIERTE ELEMENTE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ NEUTRALLEITERSTROM



M60 Motorschutz verfügt über bis zu acht (8) unabhängige Neutral-Maximalstrom-Zeitschutzelemente (je nach den bestellten Strom-/Spannungswandlermodulen) und zwei (2) neutrale, direktionale Überstromelemente.

b) NEUTRAL UNABHÄNGIGER MAXIMALSTROM-ZEITSCHUTZ (ANSI 50N, IEC PIOC)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ NEUTRALLEITERSTROM ⇨⇩ NEUTRAL IOC1 (8)



Der neutrale unabhängige Maximalstrom-Zeitschutz kann als kurzzeitige Funktion ohne beabsichtigte Verzögerung oder als definierte Zeitfunktion verwendet werden. Die Funktion reagiert in erster Linie auf die Größe eines Grundfrequenz-Phasors mit Neutralleiterstrom, die aus den Phasenströmen berechnet wird. Die Mitsystem-Haltefunktion wird für eine bessere Leistung angewendet. Ein geringer Anteil (6, 25 %) der Strom Magnitude im Mitsystem wird von der Strom Magnitude im Nullsystem abgezogen, wenn die Betriebsgröße der Funktion wie folgt gebildet wird:

$$I_{op} = 3 \times (|I\_0| - K \cdot |I\_1|) \quad \text{where } K = 1/16 \qquad \textbf{(EQ 5.29)}$$

Die Mitsystem-Haltefunktion ermöglicht sensitivere Einstellungen, indem fehlerhafte Nullsystemströme ausgeglichen werden, die sich aufgrund folgender Ursachen ergeben:

- Netzunsymmetrien unter Volllastbedingungen.
- Umsetzungsfehler bei den Stromwandlern (CTS) beim Auftreten von zwei- und dreipoligen Fehlern.
- Übergangszustände beim Ausschalten, während zwei- und dreipolige Fehler auftreten.

Die Mitsystem-Haltefunktion muss beim Testen der Anregungsgenauigkeit und der Reaktionszeit (ein Vielfaches der Anregung) berücksichtigt werden. Die Betriebsgröße hängt davon ab, wie Testströme in das Gerät eingespeist werden (Einphasen-einspeisung: $I_{op} = 0.9375 \cdot I_{injected}$; reine Dreiphaseneinspeisung im Nullsystem: $I_{op} = 3 \times I_{injected}$).

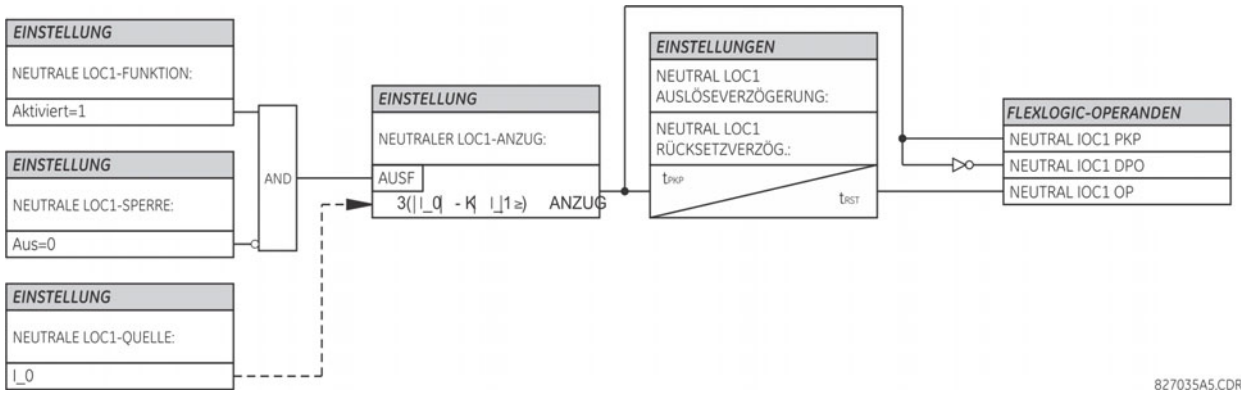


Abbildung 5–88: NEUTRAL IOC1 SCHALTLOGIK

c) GERICHTETER NEUTRAL-ÜBERSTROM(ANSI 67N, IEC PDEF/PTOC)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ NEUTRALLEITERSTROM ⇨⇩ NEUTRAL DIREKTIONAL OC1(2)

■ NEUTRAL ■ DIREKTIONAL OC1	◀▶	NEUTRALE DIR OC1- FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	NEUTRALE DIR OC1- QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	▲▼	NEUTRALE DIR OC1- POLARISIERUNG: Spannung	*Bereich: Spannung, Strom, Dual, Dual-V, Dual-I*
MELDUNG	▲▼	NEUTRALE DIR OC1 POL SPNG: Berechnet V0	*Bereich: Berechnet V0, Hilfsspannung (VX)*
MELDUNG	▲▼	NEUTRALER DIR OC1 OP STROM: Berechnet 3I0	*Bereich: Berechnet 3I0, gemess. IG*
MELDUNG	▲▼	NEUTRALES DIR OC1 POS- MITHALTEN: 0,063	*Bereich: 0,000 bis 0,500 in Schritten von 0,001*
MELDUNG	▲▼	NEUTRALER DIR OC1 OFFSET: 0,00 Ω	*Bereich: 0,00 bis 250,00 Ω in Schritten von 0,01*
MELDUNG	▲▼	NEUTRALER DIR OC1 VORW ECA: 75° Vrz	*Bereich: –90 bis 90° in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	NEUTRALER DIR OC1 VORW GW WKL: 90°	*Bereich: 40 bis 90° in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	NEUTRALER DIR OC1 VORW ANREGUNG: 0,050 pu	*Bereich: 0,006 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001*

MELDUNG

```
NEUTRALE DIR OC1 RÜCKW
GW WKL: 90°
```

Bereich: 40 bis 90° in Schritten von 1

MELDUNG

```
NEUTRALER DIR OC1 RÜCKW
ANREGUNG: 0,050 pu
```

Bereich: 0,006 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001

MELDUNG

```
NEUTRALE DIR OC1 SPER:
Aus
```

Bereich: FlexLogic-Operand

MELDUNG

```
NEUTRALES DIR OC1-
ZIEL: Selbstrücksetzend
```

Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.

MELDUNG

```
NEUTRALE DIR OC1-
EREIGNISSE: Deaktiviert
```

Bereich: Deaktiviert, Aktiviert

Das gerichtete Neutral-Überstromelement bietet Fehleranzeigen sowohl für die Vorwärts- als auch die Rückwärtsrichtung für die Operanden NEUTRAL DIR OC1 VORW und NEUTRAL DIR OC1 RÜCKW. Der Ausgangsoperand wird ausgeführt, wenn die Größe des Betriebsstroms sich oberhalb der Anregeschwelle (Überstromschutz) befindet und die fehlerhafte Richtung als *vorwärts* oder *rückwärts* (Richtungsanzeiger) angesehen wird.

Der **Überstromschutz** reagiert auf die Größe eines Grundfrequenz-Phasors des Neutralleiterstroms, der aus den Phasenströmen berechnet wird, oder eines Erdstroms. Für die nach vorwärts- und rückwärtszeigenden Funktionen gibt es unterschiedliche Anregungseinstellungen. Wenn die Einstellung die Verwendung des berechneten 3I_0 vorgibt, wendet die Funktion ein *Mithalten* für eine bessere Leistung an: ein geringer parametrierbarer Anteil der Stromgröße im Mitsystem wird von der Stromgröße im Nullsystem zur Bildung der Betriebsgröße abgezogen.

$$I_{op} = 3 \times (|I\_0| - K \times |I\_1|) \quad \textbf{(EQ 5.30)}$$

5

Die Mitsystem-Haltefunktion ermöglicht sensitivere Einstellungen, indem fehlerhafte Nullsystemströme ausgeglichen werden, die sich aufgrund folgender Ursachen ergeben:

- Netzunsymmetrien unter Volllastbedingungen.
- Umsetzungsfehler bei den Stromwandlern (CTS) beim Auftreten von zwei- und dreipoligen Fehlern.
- Übergangszustände beim Ausschalten, während zwei- und dreipolige Fehler auftreten.

Die Mitsystem-Haltefunktion muss beim Testen der Anregungsgenauigkeit und der Reaktionszeit (ein Vielfaches des Anregewertes) berücksichtigt werden. Die Betriebsgröße hängt davon ab, wie Testströme in das Gerät eingespeist werden (Einphaseneinspeisung: $I_{op} = (1 - K) \times I_{injiziert}$; reine Dreiphaseneinspeisung im Nullsystem: $I_{op} = 3 \times I_{injiziert}$).

Das Mithalten wird für Schwachströme entfernt. Beträgt der Mitsystemstrom weniger als 0,8 pu, wird die Einschränkung durch das Ändern der Konstante *K* in Null entfernt. Dies vereinfacht eine bessere Reaktion auf Hochohmfehler, wenn die Unsymmetrie äußerst gering ist und nicht die Gefahr übermäßiger Stromwandlerfehler besteht, da der Strom schwach ist.

Der **Richtungsanzeiger** nutzt den Nullsystemstrom (I_0) oder Erdstrom (IG) zur Unterscheidung der Richtung der Fehlerströme und kann programmiert werden, um entweder die Verlagerungsspannung (“berechnet V0” oder “gemessen VX”), den Erdstrom (IG) oder beide zur Polarisierung zu verwenden. Der Nullsystemstrom (I_0) muss größer sein als der Einstellwert **PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ANZEIGEEIGENSCHAFTEN ⇨⇩ STROMGRENZWERT** und IG muss größer als 0,05 pu, damit er als Betriebsgröße für gerichteten Strom validiert werden kann. In den folgenden Tabellen wird das gerichtete Neutral-Überstromelement definiert.

Tabelle 5–18: GRÖßEN FÜR DIE KONFIGURATION „BERECHNET 3I0“

RICHTUNGSANZEIGER				ÜBERSTROMSCHUTZ
POLARISIERUNGS-MODUS	RICHTUNG	VERGLICHENE PHASOREN		
Spannung	Vorw.	–V_0 + Z_offset × I_0	I_0 × 1∠ECA	I_{op} = 3 × (|I_0| – K × |I_1|) wenn $\|I_1\|$ > 0,8 pu I_{op} = 3 × (|I_0|) if $\|I_1\| \le$ 0,8 pu
	Zurück	–V_0 + Z_offset × I_0	–I_0 × 1∠ECA	
Strom	Vorw.	IG	I_0	
	Zurück	IG	–I_0	
Dual, Dual-V, Dual-I	Vorw.	–V_0 + Z_offset × I_0	I_0 × 1∠ECA	
		oder		
		IG	I_0	
	Zurück	–V_0 + Z_offset × I_0	–I_0 × 1∠ECA	
		oder		
		IG	–I_0	

Tabelle 5–19: GRÖßEN FÜR DIE KONFIGURATION „GEMESSEN IG“

RICHTUNGSANZEIGER				ÜBERSTROMSCHUTZ
POLARISIERUNGS-MODUS	RICHTUNG	VERGLICHENE PHASOREN		
Spannung	Vorw.	–V_0 + Z_offset × IG/3	IG × 1∠ECA	I_{op} = |IG|
	Zurück	–V_0 + Z_offset × IG/3	–IG × 1∠ECA	

wobei: $V\_0 = \frac{1}{3}(VAG + VBG + VCG) =$ zero sequence voltage ,

$I\_0 = \frac{1}{3}IN = \frac{1}{3}(IA + IB + IC) =$ zero sequence current ,

ECA = Kennliniewinkel und IG = Erdstrom

Bei Einstellung von **NEUTRAL DIR OC1 POL SPAN** auf “gemessen VX” gesetzt ist, wird ein Drittel dieser Spannung anstelle von V_0 verwendet. In der folgenden Abbildung wird die Verwendung des mit Spannung polarisierten Richtungsanzeigers der Funktion erklärt.

In der Abbildung unten werden die Charakteristiken des mit Spannung polarisierten Phasenwinkel-Vergleichers für einen einpoligen Erdstromfehler folgendermaßen angezeigt:

- ECA = 90° (Kennliniewinkel = Mittellinie der Betriebseigenschaft)
- VORW LA = 80° (Vorwärtsgrenzwinkel = der ± Grenzwinkel mit ECA für den Betrieb)
- RÜCKW LA = 80° (Rückwärtsgrenzwinkel = der ± Grenzwinkel mit ECA für den Betrieb)

Die oben genannte Vorspannung sollte bei der Verwendung des gerichteten Neutral-Überstromelements verwendet werden, um anderen Schutzfunktionen eine Richtung vorzugeben.

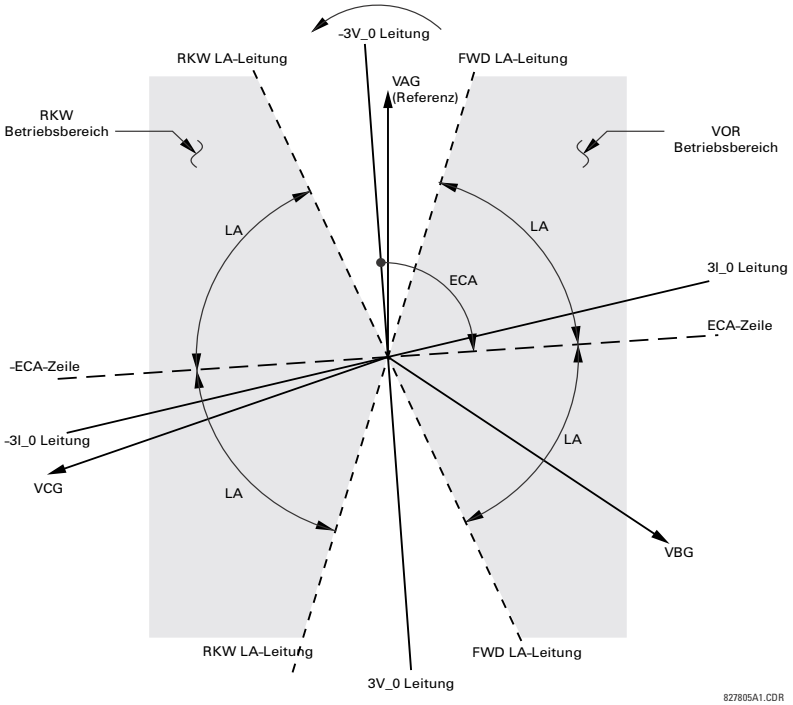


Abbildung 5–89: KENNLINIEN DER GERICHTETEN POLARISIERTEN NEUTRAL-SPANNUNG

- **NEUTRAL DIR OC1-POLARISIERUNG:** Mit dieser Einstellung wird der Polarisierungsmodus für den Richtungszeiger ausgewählt.

  – Falls die Polarisierung “Voltage” ausgewählt wird, verwendet die Funktion den Winkel der Verlagerungsspannung für die Polarisierung. Der Benutzer kann entweder die Verlagerungsspannung V_0 verwenden, die aus den Phasenspannungen berechnet wird oder die Verlagerungsspannung wird extern als Hilfsspannung V_X bereitgestellt; beides über **NEUTRAL DIR OC1 QUELLE**.

    Die berechnete V_0 kann nur als Polarisierungsspannung verwendet werden, falls der Spannungstransformator in einer Sternschaltung angeschlossen ist. Die Hilfsspannung kann als Polarisierungsspannung verwendet werden, vorausgesetzt **SYSTEMEINRICHTUNG ⇨ WECHSELSPANNUNGSEINGÄNGE ⇨⇩ SPANNUNS-MODUL ⇨⇩ VERBINDUNG HILFSSPANNUNGSWANDLER** ist auf “Vn” eingestellt und die Hilfsspannung ist mit einer Verlagerungsspannungsquelle verbunden (wie ein defektes Delta, das als sekundärer Spannungswandler verbunden ist).

    Die Verlagerungs- (V_0) oder Hilfsspannung (V_X) muss entsprechend größer sein als die Einstellung **SPANNUNGSGRENZWERT**, die im Menü **PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ANZEIGEEIGENSCHAFTEN** spezifiziert ist, um zur Verwendung als Polarisierungssignal validiert zu werden. Falls das Polarisierungssignal ungültig ist, wird weder eine Vorwärts- noch eine Rückwärtsanzeige angegeben.

  – Falls die Polarisierung “Current” ausgewählt ist, verwendet die Funktion den Erdstromwinkel, der extern angeschlossen und unter **NEUTRAL OC1 QUELLE** für die Polarisierung konfiguriert ist. Der Erdstromwandler muss zwischen dem Erd- und Neutralpunkt einer angemessenen lokalen Quelle des Erdstroms angeschlossen sein. Der Erdstrom muss größer sein als 0,05 pu, damit er als Polarisierungssignal validiert wird. Wenn das Polarisierungssignal nicht gültig ist, wird weder eine Vorwärts- noch Rückwärtsanzeige angegeben. Darüber hinaus muss der Nullsystemstrom (I_0) größer sein als der Einstellwert **PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ ANZEIGEEIGENSCHAFTEN ⇨⇩ STROMGRENZWERT**.

    Für eine Auswahl der Strompolarisierung wird empfohlen, das Polarisierungssignal zu analysieren, um sicherzustellen, dass eine bekannte Richtung ungeachtet der Fehlerortung beibehalten wird. Wird beispielsweise ein Autotransformator für den Neutralleiterstrom als Polarisierungsquelle verwendet, sollte sichergestellt werden, dass bei einem Oberspannungsfehler keine Umkehr des Erdstroms auftritt. Eine niedrige Systemimpedanz kann bei der Überprüfung dieser Bedingung als minimal vorausgesetzt werden. Eine ähnliche Situation entsteht für einen Ypsilon/Delta/Ypsilon-Transformator, wenn der Strom in einer Transformator-Wicklung möglicherweise umgekehrt wird, wenn Fehler an beiden Seiten des Transformators berücksichtigt werden.

  - Falls die Polarisierung “Dual” ausgewählt ist, führt die Funktion wie beschrieben beide Richtungsvergleiche durch. Eine vorhandene Richtung wird bestätigt, wenn entweder die Spannungs- oder Stromvergleicher diese angeben. Falls eine widersprüchliche Anzeige (gleichzeitige Vorwärts- und Rückwärtsrichtung) auftritt, setzt die Vorwärtsrichtung die Rückwärtsrichtung außer Kraft.
  - Wenn „Dual-V“-Polarisierung ausgewählt ist, wird die Polarisierung von „Spannung“ durchgeführt und die Polarisierung von „Strom“ ignoriert, wenn das Spannungspolarisierungssignal gültig ist; andernfalls wird die Polarisierung von „Strom“ durchgeführt, wenn das Strompolarisierungssignal gültig ist. Wenn keines von beiden gültig ist, wird weder eine Vorwärts- noch eine Rückwärtsanzeige angegeben.
  - Wenn „Dual-I“-Polarisierung ausgewählt ist, wird die Polarisierung von „Strom“ durchgeführt und die Polarisierung von „Spannung“ ignoriert, wenn das Strompolarisierungssignal gültig ist; andernfalls wird die Polarisierung von „Spannung“ durchgeführt, wenn das Spannungspolarisierungssignal gültig ist. Wenn keines von beiden gültig ist, wird weder eine Vorwärts- noch eine Rückwärtsanzeige angegeben.

- **NEUTRAL DIR OC1 POL SPNG:** Wählt die vom Richtungsanzeiger verwendete Polarisierungsspannung aus, wenn der Polarisierungsmodus „Spannung“, „Dual“, „Dual-V“ oder „Dual-I“ eingestellt ist. Die Polarisierungsspannung kann entweder als Verlagerungsspannung aus den Phasenspannungen berechnet werden („berechnete V0“) oder extern als Hilfsspannung („gemessene VX“) bereitgestellt werden.
- **NEUTRAL DIR OC1 OP STROM:** Diese Einstellung gibt an, ob der Strom 3I_0 entweder aus den Phasenströmen berechnet wurden oder der Erdstrom von diesem Schutz verwendet werden soll. Diese Einstellung fungiert als Schalter zwischen den Betriebsmodi (67N and 67G) für Null- und Erdstrom. Bei der Einstellung auf „Berechnet 3I0” verwendet die Funktion die Phasenströme und wendet das Mithalten an; bei der Einstellung auf „Gemessen IG“ verwendet die Funktion den Erdstrom, der von dem Erdstromwandler der Stromwandlerbank als **NEUTRAL DIR OC1 QUELLE** konfiguriert wurde. Bei der Einstellung von „Gemessen IG“ muss die Einstellung **NEUTRAL DIR OC1 POLARISIERUNG** auf „Spannung“ eingestellt sein, da es nicht möglich ist, den Erdstrom gleichzeitig als Betriebs- und Polarisierungssignal zu verwenden. Der IG-Strom muss oberhalb von 0,05 ps liegen, damit er als Betriebsgröße eingesetzt werden kann.
- **NEUTRAL DIR OC1 POS-MITHALTEN:** Diese Einstellung kontrolliert die Menge des Mithaltens. Legen Sie dies auf 0,063 fest, um eine Rückwärtskompatibilität mit der Firmware-Version 3.40 und niedriger zu erreichen. Legen Sie diesen Wert auf 0 fest, um die Einschränkung zu entfernen. Legen Sie diesen Wert höher fest, falls große Netzunsymmetrien oder eine schlechte Leistung des Stromwandlers zu erwarten sind.
- **NEUTRAL DIR OC1 OFFSET:** Diese Einstellung legt die von diesem Schutz verwendete Offset-Impedanz fest. Die primäre Anwendung dieser Offset-Impedanz besteht darin, eine korrekte Identifikation der Richtung von Fehlerströmen bei reihenkompensierten Leitungen sicherzustellen. Bei regulären Anwendungen stellt die Offset-Impedanz einen ordnungsgemäßen Betrieb sicher, wenn die Verlagerungsspannung am Weiterleitungspunkt äußert klein ist. Falls dies beabsichtigt wird, sollte die Offset-Impedanz nicht größer sein als die Nullimpedanz des geschützten Stromkreises. Praktisch sollte dieser um ein Vielfaches kleiner sein. Die Offset-Impedanz sollte im Sekundärwiderstand erfasst werden.
- **NEUTRAL DIR OC1 VORW ECA:** Diese Einstellung definiert den Kennliniewinkel (ECA) für die Vorwärtsrichtung im Polarisierungsmodus „Spannung“. Der Polarisierungsmodus „Strom“ nutzt einen festen ECA von 0°. Der ECA in der Rückwärtsrichtung ist der Winkel, der für die Vorwärtsrichtung eingestellt und um 180° verschoben wurde.
- **NEUTRAL DIR OC1 VORW GW WKL:** Diese Einstellung definiert einen symmetrischen Grenzwinkel (in beiden Richtungen vom ECA) für die Vorwärtsrichtung.
- **NEUTRAL DIR OC1 VORW ANREGUNG:** Diese Einstellung definiert die Anregeschwelle für den Überstromschutz des Funktion in Vorwärtsrichtung. Bei Auswahl dieser Einstellung muss beachtet werden, dass für das Konzept eine 'Mithalten'-Technik für den Modus „Berechnet 3I0“ des Betriebs verwendet wird.
- **NEUTRAL DIR OC1 RÜCKW GW WKL:** Diese Einstellung definiert einen symmetrischen Grenzwinkel (in beiden Richtungen vom ECA) für die Rückwärtsrichtung.
- **NEUTRAL DIR OC1 RÜCKW ANREGUNG:** Diese Einstellung legt die Anregeschwelle für den Überstromschutz des Funktion in Rückwärtsrichtung fest. Bei Auswahl dieser Einstellung muss beachtet werden, dass für das Konzept eine *Mithalten*-Technik für den Betriebsmodus „Berechnet 3I0“ verwendet wurde.

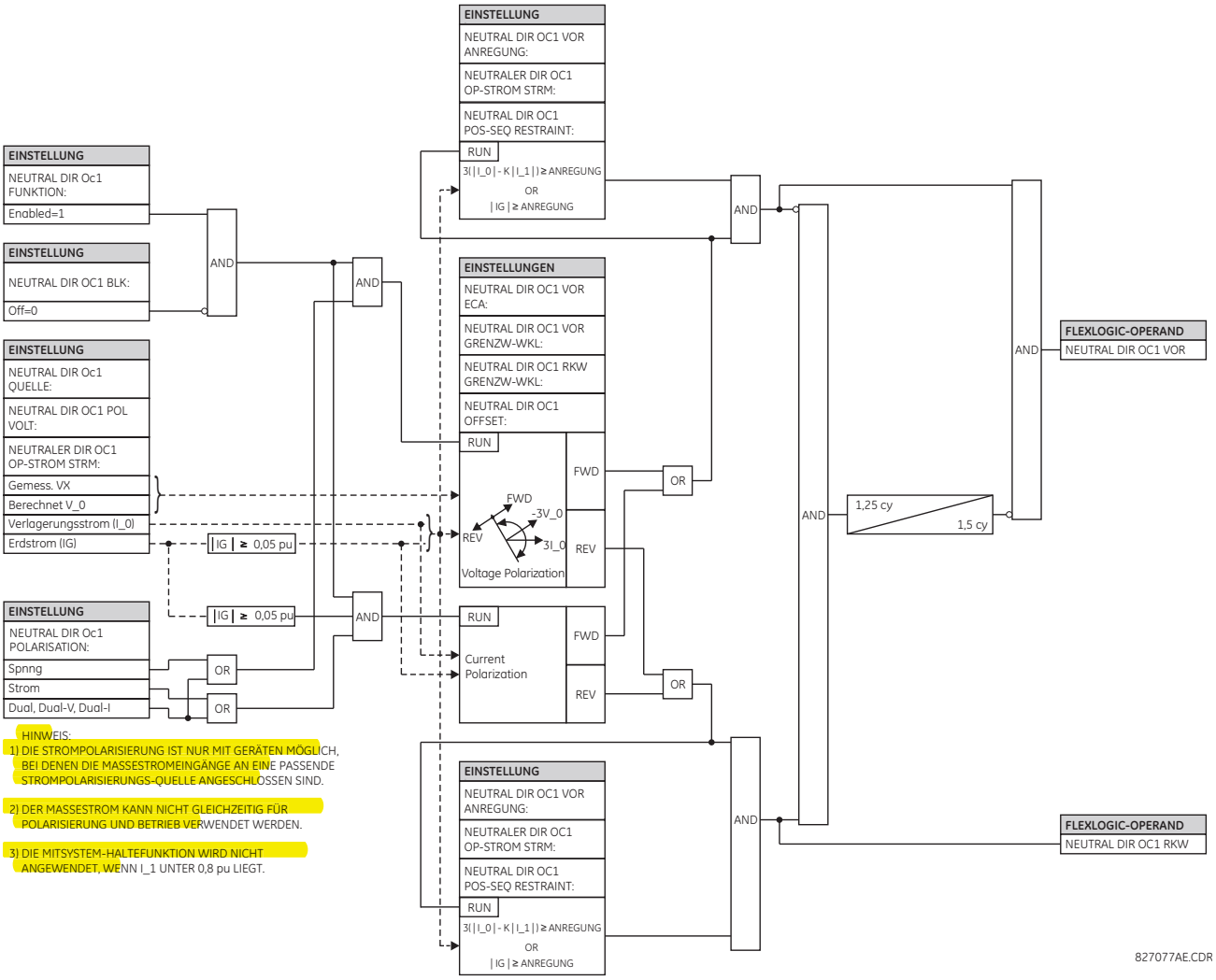
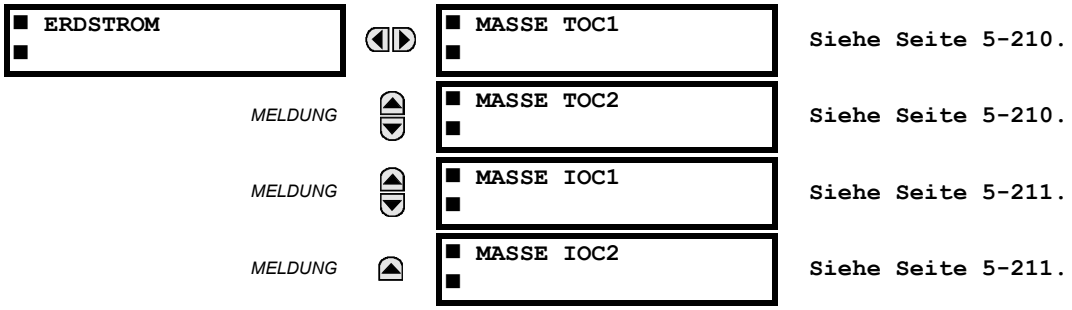


Abbildung 5–90: GERICHTETE NEUTRAL-ÜBERSTROMLOGIK

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELL ⇨⇩ GRUPPIERTE ELEMENTE ⇨⇩ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ ERDSTROM



b) INVERSE TOC-KURVENCHARAKTERISTIK

Bei den von den Zeitüberstromelementen verwendeten inversen Überstromzeitschutz-Kurven handelt es sich um die IEEE-, IEC-, GE Typ IAC- und I^2t-Standardkennlinien. dies ermöglicht eine vereinfachte Koordination mit nachgeschalteten Geräten.

Erscheint keine dieser Kennlinien angemessen, kann FlexCurves eingesetzt werden, um die Kennlinie der inversen Zeitkurve anzupassen. Die definierte Zeitkennlinie ist auch eine Option, die in Betracht gezogen werden kann, wenn nur ein einfacher Schutz erforderlich ist.

Tabelle 5–20: ÜBERSTROM-KURVEN-TYPEN

IEEE	IEC	GE TYP IAC	ANDERE
IEEE Extrem invers	IEC-Kurve A (BS142)	IAC Extrem invers	I^2t
IEEE Sehr invers	IEC-Kurve B (BS142)	IAC Sehr invers	FlexCurves A, B, C und D
IEEE Moderat invers	IEC-Kurve C (BS142)	IAC invers	Wiedereinschalt-Kurven
	IEC Kurz invers	IAC kurz invers	Definierte Zeit

Eine Zeitwahl-Multiplikator-Einstellung gestattet bei der Kennlinien-Einstellung (**KURVE**) die Auswahl eines Vielfachen der Basis-Kennlinie, die bei der Einstellung „Zeitwahl-Multiplikator = 1“ zur Anwendung kommt. Anders als beim elektromechanischen Zeitwahl-Äquivalent sind die Ansprechzeiten direkt proportional zum Zeit-Multiplikator-Einstellwert (**TD-MULTIPLIK.**). Beispielsweise entsprechen bei einem Multiplikator von 10 alle Zeiten dem Zehnfachen der Werte bei Multiplikator 1 oder der Basis-Kennlinien-Werte. Bei Einstellung des Multiplikators auf 0 erfolgt ein sofortiges Ansprechen auf alle Strompegel oberhalb der Anregeschwelle.

Die Überstromzeitschutz-Zeitberechnungen erfolgen unter Verwendung einer internen *Energiekapazität*-Speichervariablen. Besagt diese Variable, dass die Energiekapazität 100 % erreicht hat, schaltet ein Zeitüberstromelement. Liegt die Akkumulation der Energiekapazität in dieser Variablen bei einem Wert unter 100 % und fällt der Strom unter die Rückfallschwelle (97 % bis 98 % der Anregeschwelle), muss die Variable reduziert werden. Für diesen Rücksetzvorgang stehen zwei Methoden zur Verfügung: „Sofort“ und „Zeitlich festgelegt“. Die Auswahl „Sofort“ ist für Anwendungen mit anderen Geräten wie den meisten statischen Geräten vorgesehen, die die Energiekapazität sofort auf 0 setzen, sobald der Strom die Rücksetzschwelle unterschreitet. Die Auswahl „Zeitlich festgelegt“ kann genutzt werden, wenn eine Koordination des Gerätes mit elektromechanischen Geräten erforderlich ist.

IEEE-KURVEN:

Die IEEE-Überstromzeitschutz-Kennlinien entsprechen den Industriestandards sowie den IEEE C37.112-1996-Kurvenklassifizierungen für „extrem invers“, „sehr invers“ und „moderat invers“. Die IEEE-Gruppen können aus den folgenden Formeln abgeleitet werden:

$$T = TDM \times \left[\frac{A}{\left(\frac{I}{I_{pickup}}\right)^{p} - 1} + B \right], \quad T_{RESET} = TDM \times \left[\frac{t_r}{1 - \left(\frac{I}{I_{pickup}}\right)^{2}} \right] \qquad \textbf{(EQ 5.31)}$$

Es gilt: T = Ansprechzeit (in Sekunden), TDM = Einstellung des Multiplikators, I = Eingangsstrom, I_{pickup} = Einstellung des Anregestroms A, B, p = Konstanten, T_{RESET} = Rückfallzeit in Sekunden (bei einer Energiekapazität von 100 % und Verwendung der Einstellung „Zeitlich festgelegt“ für **RÜCKS.**), t_r = charakteristische Konstante

Tabelle 5–21: IEEE – KONSTANTEN FÜR INVERSE ZEITKURVEN

IEEE-KENNLINIE	A	B	P	T_R
IEEE Extrem invers	28,2	0,1217	2,0000	29,1
IEEE Sehr invers	19,61	0,491	2,0000	21,6
IEEE Moderat invers	0,0515	0,1140	0,02000	4,85

Tabelle 5–22: IEEE – KURVEN-ANSPRECHZEITEN (IN SEKUNDEN)

MULTIPLIKATOR (TDM)	STROM (I / I_{pickup})									
	1,5	2,0	3,0	4,0	5,0	6,0	7,0	8,0	9,0	10,0
IEEE EXTREM INVERS										
0,5	11,341	4,761	1,823	1,001	0,648	0,464	0,355	0,285	0,237	0,203
1,0	22,682	9,522	3,647	2,002	1,297	0,927	0,709	0,569	0,474	0,407
2,0	45,363	19,043	7,293	4,003	2,593	1,855	1,418	1,139	0,948	0,813
4,0	90,727	38,087	14,587	8,007	5,187	3,710	2,837	2,277	1,897	1,626
6,0	136,090	57,130	21,880	12,010	7,780	5,564	4,255	3,416	2,845	2,439
8,0	181,454	76,174	29,174	16,014	10,374	7,419	5,674	4,555	3,794	3,252
10,0	226,817	95,217	36,467	20,017	12,967	9,274	7,092	5,693	4,742	4,065
IEEE SEHR INVERS										
0,5	8,090	3,514	1,471	0,899	0,654	0,526	0,450	0,401	0,368	0,345
1,0	16,179	7,028	2,942	1,798	1,308	1,051	0,900	0,802	0,736	0,689
2,0	32,358	14,055	5,885	3,597	2,616	2,103	1,799	1,605	1,472	1,378
4,0	64,716	28,111	11,769	7,193	5,232	4,205	3,598	3,209	2,945	2,756
6,0	97,074	42,166	17,654	10,790	7,849	6,308	5,397	4,814	4,417	4,134
8,0	129,432	56,221	23,538	14,387	10,465	8,410	7,196	6,418	5,889	5,513
10,0	161,790	70,277	29,423	17,983	13,081	10,513	8,995	8,023	7,361	6,891
IEEE MODERAT INVERS										
0,5	3,220	1,902	1,216	0,973	0,844	0,763	0,706	0,663	0,630	0,603
1,0	6,439	3,803	2,432	1,946	1,688	1,526	1,412	1,327	1,260	1,207
2,0	12,878	7,606	4,864	3,892	3,377	3,051	2,823	2,653	2,521	2,414
4,0	25,756	15,213	9,729	7,783	6,753	6,102	5,647	5,307	5,041	4,827
6,0	38,634	22,819	14,593	11,675	10,130	9,153	8,470	7,960	7,562	7,241
8,0	51,512	30,426	19,458	15,567	13,507	12,204	11,294	10,614	10,083	9,654
10,0	64,390	38,032	24,322	19,458	16,883	15,255	14,117	13,267	12,604	12,068

IEC-KURVEN

Für europäische Anwendungen bietet das Gerät drei in IEC 255-4 und British Standard BS142 definierte Standardkurven. Diese sind definiert als IEC-Kurve A, IEC-Kurve B und IEC-Kurve C. Die Formeln für diese Kurven lauten:

$$T = TDM \times \left[\frac{K}{(I/I_{pickup})^E - 1} \right], \quad T_{RESET} = TDM \times \left[\frac{t_r}{1 - (I/I_{pickup})^2} \right] \qquad \textbf{(EQ 5.32)}$$

Es gilt: T = Ansprechzeit (in Sekunden), TDM = Einstellung des Multiplikators, I = Eingangsstrom, I_{pickup} = Einstellung des Anregestroms, K, E = Konstanten, t_r = charakteristische Konstante, T_{RESET} = Rückfallzeit in Sekunden (bei einer Energiekapazität von 100 % und Verwendung der Einstellung „Zeitlich festgelegt“ für **RPCKS**.)

Tabelle 5–23: IEC (BS) – KONSTANTEN FÜR INVERSE ZEITKURVEN

IEC (BS)-KENNLINIE	K	E	T_R
IEC-Kurve A (BS142)	0,140	0,020	9,7
IEC-Kurve B (BS142)	13,500	1,000	43,2
IEC-Kurve C (BS142)	80,000	2,000	58,2
IEC Kurz invers	0,050	0,040	0,500

Tabelle 5–24: IEC – KURVEN-ANSPRECHZEITEN (IN SEKUNDEN)

MULTIPLIKATOR (TDM)	STROM (I / I_{pickup})									
	1,5	2,0	3,0	4,0	5,0	6,0	7,0	8,0	9,0	10,0
IEC-KURVE A										
0,05	0,860	0,501	0,315	0,249	0,214	0,192	0,176	0,165	0,156	0,149
0,10	1,719	1,003	0,630	0,498	0,428	0,384	0,353	0,330	0,312	0,297
0,20	3,439	2,006	1,260	0,996	0,856	0,767	0,706	0,659	0,623	0,594
0,40	6,878	4,012	2,521	1,992	1,712	1,535	1,411	1,319	1,247	1,188
0,60	10,317	6,017	3,781	2,988	2,568	2,302	2,117	1,978	1,870	1,782
0,80	13,755	8,023	5,042	3,984	3,424	3,070	2,822	2,637	2,493	2,376
1,00	17,194	10,029	6,302	4,980	4,280	3,837	3,528	3,297	3,116	2,971
IEC-KURVE B										
0,05	1,350	0,675	0,338	0,225	0,169	0,135	0,113	0,096	0,084	0,075
0,10	2,700	1,350	0,675	0,450	0,338	0,270	0,225	0,193	0,169	0,150
0,20	5,400	2,700	1,350	0,900	0,675	0,540	0,450	0,386	0,338	0,300
0,40	10,800	5,400	2,700	1,800	1,350	1,080	0,900	0,771	0,675	0,600
0,60	16,200	8,100	4,050	2,700	2,025	1,620	1,350	1,157	1,013	0,900
0,80	21,600	10,800	5,400	3,600	2,700	2,160	1,800	1,543	1,350	1,200
1,00	27,000	13,500	6,750	4,500	3,375	2,700	2,250	1,929	1,688	1,500
IEC-KURVE C										
0,05	3,200	1,333	0,500	0,267	0,167	0,114	0,083	0,063	0,050	0,040
0,10	6,400	2,667	1,000	0,533	0,333	0,229	0,167	0,127	0,100	0,081
0,20	12,800	5,333	2,000	1,067	0,667	0,457	0,333	0,254	0,200	0,162
0,40	25,600	10,667	4,000	2,133	1,333	0,914	0,667	0,508	0,400	0,323
0,60	38,400	16,000	6,000	3,200	2,000	1,371	1,000	0,762	0,600	0,485
0,80	51,200	21,333	8,000	4,267	2,667	1,829	1,333	1,016	0,800	0,646
1,00	64,000	26,667	10,000	5,333	3,333	2,286	1,667	1,270	1,000	0,808
IEC KURZ INVERS										
0,05	0,153	0,089	0,056	0,044	0,038	0,034	0,031	0,029	0,027	0,026
0,10	0,306	0,178	0,111	0,088	0,075	0,067	0,062	0,058	0,054	0,052
0,20	0,612	0,356	0,223	0,175	0,150	0,135	0,124	0,115	0,109	0,104
0,40	1,223	0,711	0,445	0,351	0,301	0,269	0,247	0,231	0,218	0,207
0,60	1,835	1,067	0,668	0,526	0,451	0,404	0,371	0,346	0,327	0,311
0,80	2,446	1,423	0,890	0,702	0,602	0,538	0,494	0,461	0,435	0,415
1,00	3,058	1,778	1,113	0,877	0,752	0,673	0,618	0,576	0,544	0,518

IAC-KURVEN:

Die Kurven für die Gerätefamilie General Electric Typ IAC können aus den folgenden Formeln abgeleitet werden:

$$T = \text{TDM} \times \left(A + \frac{B}{(I/I_{pkp}) - C} + \frac{D}{((I/I_{pkp}) - C)^2} + \frac{E}{((I/I_{pkp}) - C)^3} \right), \; T_{RESET} = TDM \times \left[\frac{t_r}{1 - (I/I_{pkp})^2} \right] \quad \textbf{(EQ 5.33)}$$

Es gilt: T = Ansprechzeit (in Sekunden), TDM = Einstellung des Multiplikators, I = Eingangsstrom, I_{pkp} = Einstellung des Anregestroms, A *bis* E = Konstanten, t_r = charakteristische Konstante, T_{RESET} = Rückfallzeit in Sekunden (bei einer Energiekapazität von 100 % und Verwendung der Einstellung „Zeitlich festgelegt“ für **RÜCKS.**)

Tabelle 5–25: GE-TYP IAC INVERSE-ZEITKURVENKONSTANTEN

IAC-KENNLINIE	A	B	C	D	E	T_R
IAC Extrem invers	0,0040	0,6379	0,6200	1,7872	0,2461	6,008
IAC Sehr invers	0,0900	0,7955	0,1000	–1,2885	7,9586	4,678
IAC invers	0,2078	0,8630	0,8000	–0,4180	0,1947	0,990
IAC kurz invers	0,0428	0,0609	0,6200	–0,0010	0,0221	0,222

Tabelle 5–26: IAC – KURVEN-ANSPRECHZEITEN

MULTIPLIKATOR (TDM)	STROM (I / I_{pickup})									
	1,5	2,0	3,0	4,0	5,0	6,0	7,0	8,0	9,0	10,0
IAC EXTREM INVERS										
0,5	1,699	0,749	0,303	0,178	0,123	0,093	0,074	0,062	0,053	0,046
1,0	3,398	1,498	0,606	0,356	0,246	0,186	0,149	0,124	0,106	0,093
2,0	6,796	2,997	1,212	0,711	0,491	0,372	0,298	0,248	0,212	0,185
4,0	13,591	5,993	2,423	1,422	0,983	0,744	0,595	0,495	0,424	0,370
6,0	20,387	8,990	3,635	2,133	1,474	1,115	0,893	0,743	0,636	0,556
8,0	27,183	11,987	4,846	2,844	1,966	1,487	1,191	0,991	0,848	0,741
10,0	33,979	14,983	6,058	3,555	2,457	1,859	1,488	1,239	1,060	0,926
IAC SEHR INVERS										
0,5	1,451	0,656	0,269	0,172	0,133	0,113	0,101	0,093	0,087	0,083
1,0	2,901	1,312	0,537	0,343	0,266	0,227	0,202	0,186	0,174	0,165
2,0	5,802	2,624	1,075	0,687	0,533	0,453	0,405	0,372	0,349	0,331
4,0	11,605	5,248	2,150	1,374	1,065	0,906	0,810	0,745	0,698	0,662
6,0	17,407	7,872	3,225	2,061	1,598	1,359	1,215	1,117	1,046	0,992
8,0	23,209	10,497	4,299	2,747	2,131	1,813	1,620	1,490	1,395	1,323
10,0	29,012	13,121	5,374	3,434	2,663	2,266	2,025	1,862	1,744	1,654
IAC INVERS										
0,5	0,578	0,375	0,266	0,221	0,196	0,180	0,168	0,160	0,154	0,148
1,0	1,155	0,749	0,532	0,443	0,392	0,360	0,337	0,320	0,307	0,297
2,0	2,310	1,499	1,064	0,885	0,784	0,719	0,674	0,640	0,614	0,594
4,0	4,621	2,997	2,128	1,770	1,569	1,439	1,348	1,280	1,229	1,188
6,0	6,931	4,496	3,192	2,656	2,353	2,158	2,022	1,921	1,843	1,781
8,0	9,242	5,995	4,256	3,541	3,138	2,878	2,695	2,561	2,457	2,375
10,0	11,552	7,494	5,320	4,426	3,922	3,597	3,369	3,201	3,072	2,969
IAC KURZ INVERS										
0,5	0,072	0,047	0,035	0,031	0,028	0,027	0,026	0,026	0,025	0,025
1,0	0,143	0,095	0,070	0,061	0,057	0,054	0,052	0,051	0,050	0,049
2,0	0,286	0,190	0,140	0,123	0,114	0,108	0,105	0,102	0,100	0,099
4,0	0,573	0,379	0,279	0,245	0,228	0,217	0,210	0,204	0,200	0,197
6,0	0,859	0,569	0,419	0,368	0,341	0,325	0,314	0,307	0,301	0,296
8,0	1,145	0,759	0,559	0,490	0,455	0,434	0,419	0,409	0,401	0,394
10,0	1,431	0,948	0,699	0,613	0,569	0,542	0,524	0,511	0,501	0,493

I2t-KURVEN:

Die I^2t-Kurven können aus den folgenden Formeln abgeleitet werden:

$$T = \text{TDM} \times \left[\frac{100}{\left(\frac{I}{I_{pickup}} \right)^2} \right], \; T_{RESET} = \text{TDM} \times \left[\frac{100}{\left(\frac{I}{I_{pickup}} \right)^{-2}} \right] \quad \textbf{(EQ 5.34)}$$

Es gilt: T = Auslösezeit (s); TDM = Einstellung des Multiplikators; I = Eingangsstrom; I_{pickup} = Einstellung des Anregestroms;
T_{RESET} = Rückfallzeit in Sekunden (bei einer Energiekapazität von 100 % und Verwendung der Einstellung „Zeitlich festgelegt“ für RÜCKS.)

Tabelle 5–27: I^2T – KURVEN-ANSPRECHZEITEN

MULTIPLIKATOR (TDM)	STROM (I / I_{pickup})									
	1,5	2,0	3,0	4,0	5,0	6,0	7,0	8,0	9,0	10,0
0,01	0,44	0,25	0,11	0,06	0,04	0,03	0,02	0,02	0,01	0,01
0,10	4,44	2,50	1,11	0,63	0,40	0,28	0,20	0,16	0,12	0,10
1,00	44,44	25,00	11,11	6,25	4,00	2,78	2,04	1,56	1,23	1,00
10,00	444,44	250,00	111,11	62,50	40,00	27,78	20,41	15,63	12,35	10,00
100,00	4444,4	2500,0	1111,1	625,00	400,00	277,78	204,08	156,25	123,46	100,00
600,00	26666,7	15000,0	6666,7	3750,0	2400,0	1666,7	1224,5	937,50	740,74	600,00

FLEXCURVES:

Die benutzerdefinierten FlexCurves werden im Abschnitt „FlexCurves“ dieses Kapitels detailliert beschrieben. Die Kennlinien für die FlexCurves können aus den folgenden Formeln abgeleitet werden:

$$T = \text{TDM} \times \left[\text{FlexCurve Time at } \left(\frac{I}{I_{pickup}} \right) \right] \text{ when } \left(\frac{I}{I_{pickup}} \right) \geq 1.00 \quad \textbf{(EQ 5.35)}$$

$$T_{RESET} = \text{TDM} \times \left[\text{FlexCurve Time at } \left(\frac{I}{I_{pickup}} \right) \right] \text{ when } \left(\frac{I}{I_{pickup}} \right) \leq 0.98 \quad \textbf{(EQ 5.36)}$$

Es gilt: T = Ansprechzeit (s), TDM = Einstellung des Multiplikators
I = Eingangsstrom, I_{pickup} = Einstellung des Anregestroms
T_{RESET} = Rückfallzeit in Sekunden (bei einer Energiekapazität von 100 % und Verwendung der Einstellung „Zeitlich festgelegt“ für RÜCKS.)Zeitlich festgelegt

DEFINIERTE ZEITKENNLINIE:

Die Definierte Zeitkennlinie schaltet, sobald die Anregeschwelle für eine festgelegte Zeitspanne überschritten wird. Die Basisverzögerung der definierten Zeitkennlinie wird in Sekunden angegeben. Der Kurvenmultiplikator mit einer Einstellmöglichkeit von 0,00 bis 600,00 ermöglicht eine Anpassung dieser Verzögerung von sofort bis 600,00 Sekunden in 10-ms-Schritten.

$$T = \text{TDM in seconds, when } I > I_{pickup} \quad \textbf{(EQ 5.37)}$$

$$T_{RESET} = \text{TDM in seconds} \quad \textbf{(EQ 5.38)}$$

Es gilt: T = Ansprechzeit (s), TDM = Einstellung des Multiplikators
I = Eingangsstrom, I_{pickup} = Einstellung des Anregestroms
T_{RESET} = Rückfallzeit in Sekunden (bei einer Energiekapazität von 100 % und Verwendung der Einstellung „Zeitlich festgelegt“ für RÜCKS.) Timed)

WIEDEREINSCHALT-KURVEN

Mit der Funktion „FlexCurve“ ermöglicht das M60 die Programmierung von 41 Wiedereinschalt-Kurven. Einzelheiten dazu finden Sie in diesem Kapitel im Abschnitt „FlexCurve“.

c) ERDUNGSZEITÜBERSTROM (ANSI 51G, IEC PTOC)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ ERDSTROM ⇨ MASSE TOC1(4)

■ MASSE TOC1 ■	MASSE TOC1- FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	MASSE TOC1 SIGNAL- QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	MASSE TOC1 EINGANG: Phasor	*Bereich: Phasor, RMS*
MELDUNG	MASSE TOC1 ANREGUNG: 1,000 pu	*Bereich: 0,000 bis 30,000 pu in Schritten von je 0,001*
MELDUNG	MASSE TOC1 KURVE: IEEE mod inv	*Bereich: siehe die Tabelle zu Typen der Überstromkurve*
MELDUNG	MASSE TOC1 TD-MULTIPLIK.: 1,00	*Bereich: 0,00 bis 600,00 in Schritten von 0,01*
MELDUNG	MASSE TOC1 ZURÜCKS: Kurzzeitig	*Bereich: Kurzzeitig, zeitlich definiert*
MELDUNG	MASSE TOC1 VERR: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	MASSE TOC1 -ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	MASSE TOC1 -EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Diese Funktion kann eine gewünschte Betriebseigenschaft für die Zeitverzögerung im Vergleich zum angewendeten Strom bereitstellen oder als einfaches festgelegtes Zeitelement verwendet werden. Der Eingangswert für den Erdstrom ist die Menge, die vom Stromwandler des Erdungseingangs gemessen wird. Es handelt sich hierbei um den Zeiger oder die RMS-Größe. Zwei Methoden stehen zum Zurücksetzen zur Verfügung: „Zeitlich festgelegt“ und „Kurzzeitig“ (siehe den Abschnitt *Inverse Maximalstrom-Zeitschutzcharakteristik*, um weitere Informationen zu erhalten). Wenn die Funktion blockiert ist, nimmt der Zeitakkumulator eine Rücksetzung entsprechend der Rücksetzcharakteristiken vor. Wenn die Rückfallcharakteristik des Funktion beispielsweise auf „Zeitweise“ gesetzt ist und die Funktion blockiert wird, wird der Zeitakkumulator umgehend gelöscht.

HINWEIS

Diese Funktionen messen den Strom, der mit dem Massekanal eines Strom-/Spannungswandlermoduls verbunden ist. Der Umsetzungsbereich eines Standardkanals beträgt das 0,02- bis 46-fache des Stromwandlerwertes.

HINWEIS

Dieser Kanal kann ebenfalls mit einem empfindlichen Eingang ausgestattet werden. Der Umsetzungsbereich eines empfindlichen Kanals beträgt das 0,002- bis 4.6-fache des Stromwandlerwertes.

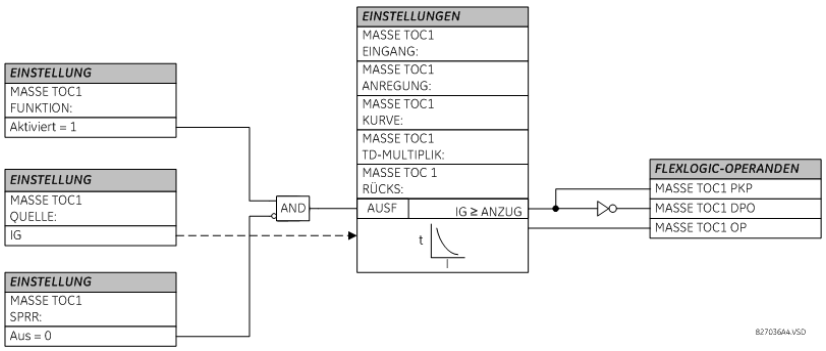


Abbildung 5–91: TOC1-ERDUNGSSCHALTLOGIK

d) UNABHÄNGIGER ERDUNG-MAXIMALSTROM-ZEITSCHUTZ (ANSI 50G, IEC PIOC)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ ERDSTROM ⇨⇩ MASSE IOC1(8)

■ MASSE IOC1 ■		MASSE IOC1 -FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	MASSE IOC1 SIGNAL -QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
	MELDUNG	MASSE IOC1 -ANREGUNG: 1,000 pu	*Bereich: 0,000 bis 30,000 pu in Schritten von je 0,001*
	MELDUNG	MASSE IOC1 AUSLÖSE- VERZ: 0,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	MASSE IOC1 RÜCKSETZ -VERZÖGERUNG: 0,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	MASSE IOC1 VERR: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	MASSE IOC1 ZIEL: Selbstücksetzend	*Bereich: Selbstücksetzend, eingerastet, deaktiviert*
	MELDUNG	MASSE IOC1 EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Der unabhängige Maximalstrom-Zeitschutz kann als kurzzeitige Funktion ohne beabsichtigte Verzögerung oder als definierte Zeitfunktion verwendet werden. Der Erdstromeingang ist die Menge, die vom Stromwandler des Erdungseingangs gemessen wird. Es handelt sich hierbei um die Größe des Zeigers.

HINWEIS

Diese Funktionen messen den Strom, der mit dem Massekanal eines Strom-/Spannungswandlermoduls verbunden ist. Der Umsetzungsbereich eines Standardkanals beträgt das 0,02- bis 46-fache des Stromwandlerwertes.

HINWEIS

Dieser Kanal kann mit einem standardmäßigen oder empfindlichen Eingang ausgestattet sein. Der Umsetzungsbereich eines empfindlichen Kanals beträgt das 0,002- bis 4.6-fache des Stromwandlerwertes.

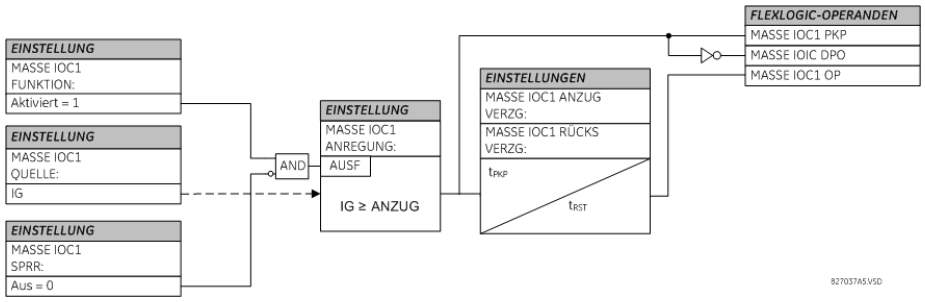


Abbildung 5–92: MASSE IOC1 SCHALTLOGIK

5.6.9 LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ LS-VERSAGER ⇨ LS-VERSAGER 1(2)

■ LS-VERSAGER 1 ■		LSV1FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	BF1-MODUS: 3-polig	*Bereich: 3-polig, 1-polig*
	MELDUNG	BF1 QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
	MELDUNG	LSV1 VERW STR ÜW: Ja	*Bereich: Ja, Nein*
	MELDUNG	LSV1 VERR: Ja	*Bereich: Ja, Nein*
	MELDUNG	BF1 3 POLE INITIAL: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BF1 BLOCK: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BF1 PH AMP ÜBERW ANREGUNG: 1,050 pu	*Bereich: 0,001 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	BF1 N AMP ÜBERW ANREGUNG: 1,050 pu	*Bereich: 0,001 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	LSV1 VERW TIMER 1: Ja	*Bereich: Ja, Nein*
	MELDUNG	BF1 TIMER 1 AUSLÖSE-VERZÖGERUNG: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	LSV1 VERW TIMER 2: Ja	*Bereich: Ja, Nein*
	MELDUNG	BF1 TIMER 2 AUSLÖSE-VERZÖGERUNG: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	LSV1 VERW TIMER 3: Ja	*Bereich: Ja, Nein*
	MELDUNG	BF1 TIMER 3 AUSLÖSE-VERZÖGERUNG: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	LSV1 LS POS1 ϕA/3P: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	LSV1 LS POS2 ϕA/3P: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BF1 LST-SCH TEST EIN: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BF1 PH AMP STR MAX ANREG ANREGUNG: 1,050 pu	*Bereich: 0,001 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	BF1 N AMP STR MAX ANREG ANREGUNG: 1,050 pu	*Bereich: 0,001 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	BF1 PH AMP STR MIN ANREG ANREGUNG: 1,050 pu	*Bereich: 0,001 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001*

MELDUNG	BF1 N AMP STR MIN ANREG ANREGUNG: 1,050 pu	*Bereich: 0,001 bis 30,000 pu in Schritten von 0,001*
MELDUNG	LSV1 STR MIN VERZ VERZ: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
MELDUNG	BF1 AUSL RÜCKFALL- VERZÖGERUNG: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
MELDUNG	LSV1 MODUS Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	LSV1 EREIG Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	BF1 PH A INIT: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand* *Gilt nur für 1-polige-Leistungsschalterversager-Schemen.*
MELDUNG	BF1 PH B INIT: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand* *Gilt nur für 1-polige-Leistungsschalterversager-Schemen.*
MELDUNG	BF1 PH C INIT: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand* *Gilt nur für 1-polige-Leistungsschalterversager-Schemen.*
MELDUNG	LSV1 LS POS1 ϕB Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand* *Gilt nur für 1-polige-Leistungsschalterversager-Schemen.*
MELDUNG	LSV1 LS POS1 ϕC Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand* *Gilt nur für 1-polige-Leistungsschalterversager-Schemen.*
MELDUNG	LSV1 LS POS2 ϕB Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand* *Gilt nur für 1-polige-Leistungsschalterversager-Schemen.*
MELDUNG	LSV1 LS POS2 ϕC Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand* *Gilt nur für 1-polige-Leistungsschalterversager-Schemen.*

Im Allgemeinen definiert ein Leistungsschalterversager-Schema, dass ein Leistungsschalter, der ein Signal zum Auslösen gegeben hat, einen Fehler nicht innerhalb einer definierten Zeit behoben hat, sodass eine weitere Auslöseaktion durchgeführt werden muss. Durch das Auslösen des Leistungsschalterversager-Schemas sollten alle Leistungsschalter ausgelöst werden, sowohl lokale als auch entfernte, die die fehlerhafte Zone mit Strom versorgen können. Der allgemeine Betrieb eines Leistungsschalterversager-Elements führt zur Behebung von Fehlern in einem größeren Bereich des Stromnetzes als bei der ersten Auslösung. Da ein Leistungsschalterversager zur Auslösung einer großen Anzahl von Leistungsschaltern führen kann und dies die Systemsicherheit und -stabilität beeinträchtigt, ist eine äußerst hohe Sicherheitsebene erforderlich.

Zwei Schemen werden bereitgestellt: eins, das ausschließlich zur Dreipol-Auslösung verwendet wird (wird durch den Namen „3BF“ identifiziert) und eins für den Dreipol- plus den Einzelpol-Betrieb (wird durch den Namen „1BF“ identifiziert). Die in diesen Schemata verwendeten Vorgehensweisen sind identisch. Der Betrieb eines Leistungsschalterversager-Funktion umfasst drei Stufen: Initialisierung, Bestimmung einer Leistungsschalterversager-Bedingung und Ausgabe.

INITIIERUNGS-STUFE:

Ein FlexLogic-Operand, der das Auslösesignal für den Schutz darstellt, das an den Leistungsschalter gesendet wurde, muss ausgewählt werden, um das Schema zu initiieren. Das Initiierungssignal sollte eingeschlossen werden, falls die primäre Fehlererkennung zurückgesetzt werden kann, bevor der Leistungsschalterversager-Timer die Zeitplanung beenden konnte. Der Einschluss wird vom Strompegel überwacht, sodass dieser Vorgang nach der Fehlerbehebung zurückgesetzt wird. Bei Bedarf kann eine unvollständige Abfolge zum Zurücksetzen des Einschlusses implementiert werden, indem der Initiierungs-Operand auch zum Initiieren eines FlexLogic-Timers verwendet wird, für den eine längere Dauer als für den Leistungsschalterversager-Timer festgelegt wird, dessen Ausgangsoperand zum Blockieren des Leistungsschalterversager-Schemas ausgewählt wird.

Schemata können entweder direkt oder bei der Überwachung des Strompegels initiiert werden. Es ist vor allem bei jeder Anwendung wichtig, zu entscheiden, ob eine stromüberwachende Initialisierung verwendet werden soll. Die Verwendung einer stromüberwachenden Initialisierung führt im Leistungsschalterversager-Element dazu, dass dieses für einen Leistungsschalter, durch den nur ein geringer oder gar kein Strom fließt, nicht initiiert wird. Dies ist möglicherweise auf einen Transformatorfehler zurückzuführen. In Situationen, in denen es erforderlich ist, eine Fehlerabdeckung für Leistungsschal-

ter bei Fehlerniveaus unterhalb der Einstellung **BF1 PH AMP ÜBERW ANREGUNG** oder der Einstellung **BF1 N AMP ÜBERW ANREGUNG** aufrecht zu erhalten, sollte eine stromüberwachende Initialisierung *nicht* verwendet werden. Diese Funktion sollte in Situationen angewendet werden, in denen die Koordination der Margen möglicherweise reduziert werden kann, wenn eine Wiedereinschaltung bei hoher Geschwindigkeit eingesetzt wird. Falls diese Entscheidung getroffen wird, müssen sich die Fehlerniveaus bei einem abhängigen Betrieb des Leistungsschalterversager-Schemas stets oberhalb des Auslösepegels der Überwachung befinden. Dies kann ebenfalls in halben Leistungsschalter-Anordnungen oder in Ringbus-Konfigurationen auftreten, in denen der erste Leistungsschalter mit einem Fehler schließt; der Schutz wird ausgelöst und versucht, einen Leistungsschalterversager für den zweiten Leistungsschalter zu initiieren, der im Begriff ist, zu schließen, durch den jedoch noch kein Strom fließt.

Bei Initialisierung des Schemas sendet dieses umgehend ein Auslösesignal an den Leistungsschalter, der zuerst ein Signal zum Auslösen gegeben hat (diese Funktion wird in der Regel als Neuauslösung beschrieben). Dadurch wird die Möglichkeit einer weitverbreitenden Auslösung reduziert, die aus der Angabe eines fehlerhaften Leistungsschalters resultiert.

BESTIMMUNG EINER LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER-BEDINGUNG:

Diese Schemata bestimmen eine Leistungsschalterversager-Bedingung über drei *Pfade*. Jeder dieser Pfade ist mit einer Zeitverzögerung ausgestattet, nach der ein fehlerhafter Leistungsschalter angegeben wird und Auslösesignale an alle Leistungsschalter gesendet werden, um Fehler in der Zone zu beheben. Die verzögerten Pfade werden mit den Leistungsschalterversager-Timern 1, 2 und 3 assoziiert, bei denen davon ausgegangen wird, dass sich ihre Verzögerungen mit der steigenden Anzahl an Timern verlängern. Diese verzögerten Pfade werden individuell aktiviert, um eine maximale Flexibilität zu bieten.

Timer 1 Logik (Anfangspfad) wird von einem schnell ansprechenden Leistungsschalter-Hilfskontakt überwacht. Wenn der Leistungsschalter weiterhin geschlossen ist (wie durch den Hilfskontakt angegeben) und ein Fehlerstrom nach dem Verzögerungsintervall erkannt wird, erfolgt eine Ausgabe. Der Betrieb des Leistungsschalter-Hilfskontakts gibt an, ob der Leistungsschalter mechanisch betrieben wird. Die anhaltende Präsenz von Strom weist darauf hin, dass der Leistungsschalter den Kreislauf nicht unterbrechen konnte.

Timer 2 Logik (Hauptpfad) wird nicht von einem Leistungsschalter-Hilfskontakt überwacht. Wenn ein Fehlerstrom nach dem Verzögerungsintervall erkannt wurde, erfolgt eine Ausgabe. Dieser Pfad zielt darauf ab, einen Leistungsschalter zu erkennen, der mechanisch geöffnet wird, jedoch den Fehlerstrom nicht unterbrechen kann; die Logik verwendet aus diesem Grund keinen Leistungsschalter-Hilfskontakt.

Die Timer 1- und 2-Pfade stellen zwei Ebenen der Stromüberwachung bereit, high-set und low-set. Diese ermöglichen, dass die Überwachungsebene eines Stroms, der bereits fließt, bevor ein Leistungsschalter einen Einschalt-Widerstand in den fehlerhaften Kreislauf einfügt, in eine niedrigere Ebene geändert werden kann, nachdem der Widerstand eingefügt wurde. Der high-set-Detektor wird nach der Zeitüberschreitung von Timer 1 oder 2 zusammen mit einem Timer aktiviert, der den low-set-Detektor nach seinem Verzögerungsintervall aktiviert. Das Verzögerungsintervall zwischen high-set und low-set ist die erwartete Öffnungszeit des Leistungsschalters. Beide Stromdetektoren stellen eine schnelle Ansprechzeit für Ströme in Mehrfachdiagrammen (small multiples) des Auslösewertes bereit. Die Überstromdetektoren müssen nach dem Verzögerungsintervall des Leistungsschalterversagers in Betrieb genommen werden, um eine äußerst schnelle Rücksetzung der Überstromdetektoren zu vermeiden.

Die Timer 3-Logik (langsamer Pfad) wird durch einen Leistungsschalter-Hilfskontakt und den Schalterkontakt überwacht, der verwendet wird, um anzugeben, dass sich der Leistungsschalter in Betrieb oder außer Betrieb befindet. Dieser Pfad wird deaktiviert, wenn sich der Leistungsschalter zur Wartung außer Betrieb befindet. In dieser Logik findet eine Überprüfung des Strompegels statt, da davon ausgegangen wird, Fehler mit niedriger Größe zu erkennen. Dieser Pfad ist daher der am langsamsten ausgeführte Pfad.

AUSGANG:

Die Ausgänge über die Schemata lauten:

- FlexLogic-Operanden, die den Betrieb eines Teils des Schemas melden.
- FlexLogic-Operanden die zur Auslösewiederholung des geschützten Leistungsschalters verwendet werden.
- FlexLogic-Operanden, die eine Auslösung initialisieren und den Fehler in der betroffenen Schutzzone klären. Die Signalausgabe kann für einen anpassbaren Zeitraum verriegelt werden.
- Eine Display Ereignismeldung gibt an, dass ein fehlerhafter Leistungsschalter erkannt wurde.
- Beleuchtung der TRIP LED auf der Bedienfront (und der Phase L1, L2 oder L3 LED, soweit erforderlich)

HAUPTPFADABFOLGE:

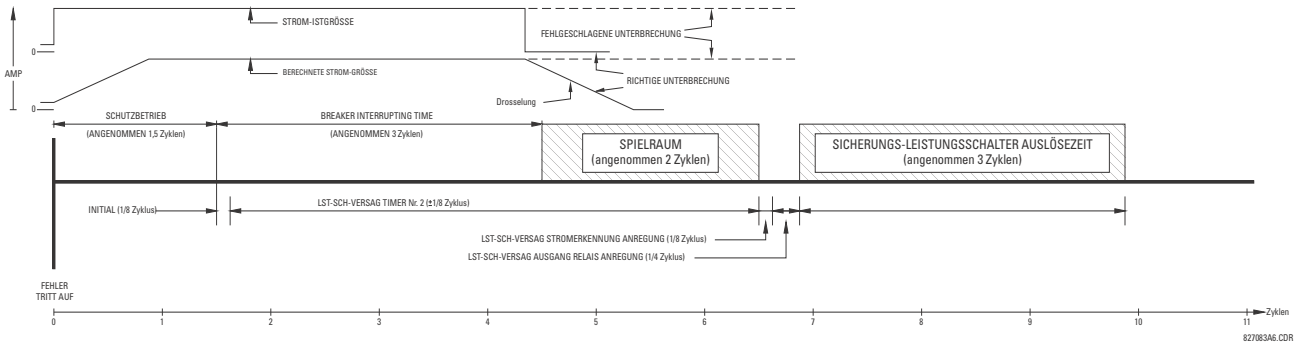


Abbildung 5–93: LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER HAUPTPFADABFOLGE

Die Stromüberwachungselemente können in weniger als 0,7 eines Leistungszyklus für ein Vielfaches der Stromanregung, wie unten dargestellt, zurückgesetzt werden.

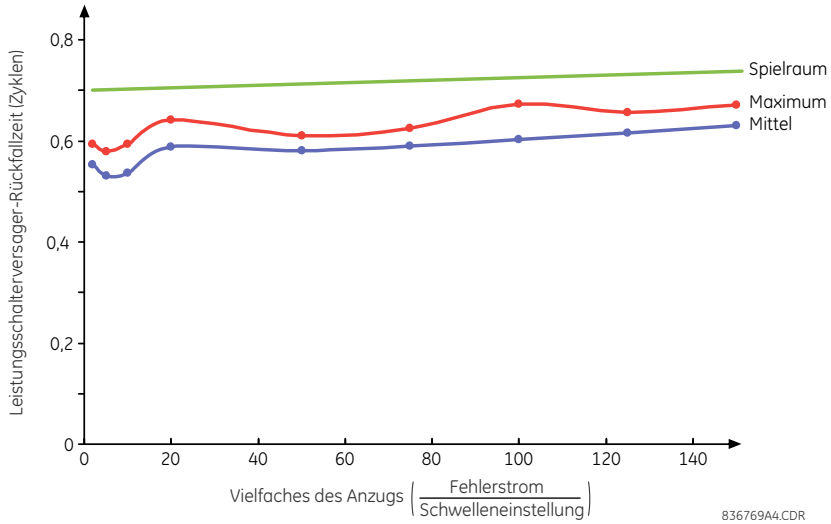


Abbildung 5–94: LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER ÜBERSTROMÜBERWACHUNG RÜCKFALLZEIT

EINSTELLUNGEN:

- **BF1-MODUS:** Diese Einstellung wird zur Auswahl des Leistungsschalterversager-Betriebsmodus verwendet. Einzelpol oder Dreipol
- **LSV1 VERW STR ÜW:** Falls die Einstellung auf „Ja“ eingestellt ist, wird die Funktion nur initiiert, wenn sich der Strom, der durch den Leistungsschalter fließt, oberhalb der Anregeschwelle für die Überwachung befindet.
- **LSV1 VERR:** Falls die Einstellung auf „Ja“ eingestellt ist, wird die Funktion nur eingeschlossen, wenn sich der Strom, der durch den Leistungsschalter fließt, oberhalb der Anregeschwelle für die Überwachung befindet.
- **LSV1 3-POL INIT:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand ausgewählt, der die dreipolige Auslösung des Leistungsschalters einleitet.
- **LSV1 PH AMP ÜBERW ANREGUNG:** Diese Einstellung wird verwendet, um die Initialisierung des Phasenstroms und den Einschluss des Überwachungspegels einzustellen. In der Regel sollte diese Einstellung den niedrigsten zu erwartenden Fehlerstrom am zu überwachenden Leistungsschalter erkennen. Die Einstellung kann so gering wie erforderlich eingestellt werden (niedriger als der Strom durch den Leistungsschalterwiderstand oder niedriger als der Laststrom) – die STR MAX- und STR MIN-Stromüberwachung stellt einen korrekten Betrieb sicher.
- **BF1 N AMP ÜBERW ANREGUNG:** Diese Einstellung wird verwendet, um die Initialisierung des Neutralleiterstroms und den Einschluss des Überwachungspegels einzustellen. In der Regel sollte diese Einstellung den niedrigsten zu erwartenden Fehlerstrom am geschützten Leistungsschalter erkennen. Die Überwachung des Neutralleiterstroms wird nur im Dreiphasen-Schema verwendet, um eine erhöhte Sicherheit bereitzustellen. Diese Einstellung gilt nur für Dreipol-Auslöseschemata.

- **LSV1 VERW TIMER 1:** Fall diese Einstellung auf „Ja“ festgelegt ist, ist der Anfangspfad betriebsbereit.
- **BF1 TIMER 1 AUSL-VERZ:** Timer 1 ist auf die kürzeste Zeit eingestellt, die erforderlich ist, um Status-1 des Leistungsschalter-Hilfskontakts ab dem Zeitpunkt zu öffnen, an dem das ursprüngliche Auslösesignal auf den Auslösekreis plus einer Sicherheitsmarge angewendet wurde.
- **LSV1 VERW TIMER 2:** Fall diese Einstellung auf „Ja“ festgelegt ist, ist der Hauptpfad betriebsbereit.
- **BF1 TIMER 2 AUSLÖSEVERZÖGERUNG:** Timer 2 ist auf die zu erwartende Öffnungszeit des Leistungsschalters plus eine Sicherheitsmarge eingestellt. Diese Sicherheitsmarge wurde ursprünglich vorgesehen, um Fehler im Leistungsschalterversager-Schema zu messen und zeitlich zu erfassen. In Mikroprozessor-Geräten ist diese Zeit unerheblich. In M60-Geräten, die einen Fourier-Transformator verwenden, wird die berechnete Strom Magnitude auf Null-Netzfrequenzzyklen gedrosselt, nachdem der Strom unterbrochen wurde. Diese Verzögerung sollte in der Gesamtdauer der Marge beinhaltet sein, da diese nach der Stromunterbrechung auftritt. Das Diagramm *Hauptpfadabfolge des Leistungsschalterversagers* unten zeigt eine Marge von zwei Zyklen; dieses Intervall wird als geeignete Mindestgröße für die meisten Anwendungen betrachtet.

  Beachten Sie, dass in Ölkesselschaltern die Unterbrechungszeit für Ströme unterhalb von 25 % der Unterbrechungsrate erheblich länger sein kann als die normale Unterbrechungszeit.
- **LSV1 VERW TIMER 3:** Fall diese Einstellung auf „Ja“ festgelegt ist, ist der langsame Pfad betriebsbereit.
- **BF1 TIMER 3 AUSLÖSEVERZÖGERUNG:** Timer 3 ist auf dasselbe Intervall wie Timer 2 eingestellt, einschließlich einer erhöhten Sicherheitsmarge. Da dieser Pfad nur für niedrige Fehlerströme vorgesehen ist, erfolgt die Verzögerung in einer Größenordnung von 300 bis 500 ms.
- **LSV1 LS POS1 ϕA/3P:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand ausgewählt, der den geschützten früheren Leistungsschalter-Hilfskontakt (53/a) darstellt. Bei Anwendung des Einpol-Leistungsschalterversager-Schemas stellt dieser Operand den geschützten anfänglichen Hilfsschalterkontakt für den Leistungsschalterversager an Pol A dar. Hierbei handelt es sich in der Regel um einen nicht multiplizierten Schließerkontakt. Der Kontakt kann so angepasst werden, dass er die kürzestmögliche Ansprechzeit besitzt.
- **LSV1 LS POS2 ϕA/3P:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand ausgewählt, der den normalen Leistungsschalter-Hilfskontakt (52/a) darstellt. Bei Anwendung des Einpol-Leistungsschalterversager-Schema stellt dieser Operand den geschützten anfänglichen Leistungsschalter-Hilfskontakt an Pol A dar. Hierbei handelt es sich möglicherweise um einen multiplizierten Kontakt.
- **BF1 LST-SCH TEST EIN:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand ausgewählt, der den In Betrieb/Außer Betrieb-Schalter des Leistungsschalters darstellt, der auf die Position „Außer Betrieb“ eingestellt ist.
- **BF1 PH AMP STR MAX ANREG ANREGUNG:** Mit dieser Einstellung wird der Überwachungspegel für den Phasenstromausgang festgelegt. In der Regel sollte diese Einstellung den niedrigsten zu erwartenden Fehlerstrom am geschützten Leistungsschalter erkennen, bevor ein Einschalt-Widerstand für den Leistungsschalter eingesetzt wird.
- **BF1 N AMP STR MAX ANREG ANREGUNG:** Mit dieser Einstellung wird der Überwachungspegel für den Neutralleiterstrom-Ausgang festgelegt. In der Regel sollte diese Einstellung den niedrigsten zu erwartenden Fehlerstrom am geschützten Leistungsschalter erkennen, bevor ein Einschalt-Widerstand für den Leistungsschalter eingesetzt wird. Die Überwachung des Neutralleiterstroms wird nur im Dreipol-Schema verwendet, um eine erhöhte Sicherheit bereitzustellen. *Diese Einstellung gilt nur für Dreipol-Leistungsschalterversager-Schemata*.
- **BF1 PH AMP STR MIN ANREG ANREGUNG:** Mit dieser Einstellung wird der Überwachungspegel für den Phasenstromausgang festgelegt. In der Regel sollte diese Einstellung den niedrigsten zu erwartenden Fehlerstrom am geschützten Leistungsschalter erkennen, nachdem ein Einschalt-Widerstand für den Leistungsschalter eingesetzt wurde (ungefähr 90 % des Widerstands).
- **BF1 N AMP STR MIN ANREG ANREGUNG:** Mit dieser Einstellung wird der Überwachungspegel für den Neutralleiterstrom-Ausgang festgelegt. In der Regel sollte diese Einstellung den niedrigsten zu erwartenden Fehlerstrom am geschützten Leistungsschalter erkennen, nachdem ein Einschalt-Widerstand für den Leistungsschalter eingesetzt wurde (ungefähr 90 % des Widerstands). *Diese Einstellung gilt nur für Dreipol-Leistungsschalterversager-Schemata*.
- **LSV1 STR MIN VERZ:** Legt die Auslöseverzögerung für die Stromerkennung nach dem Einfügen des Einschalt-Widerstandes fest.

- **BF1 TRIP AUSL RÜCKFALL-VERZÖGERUNG:** Diese Einstellung wird verwendet, um die Zeitdauer festzulegen, in der der Auslöseausgang eingeschlossen ist. Der Timer muss mit dem Schema für die automatische Wiedereinschaltung des fehlerhaften Leistungsschalters koordiniert werden, an das das Leistungsschalterversager-Element ein Signal zum Abbruch der Wiedereinschaltung sendet. Die Wiedereinschaltung eines entfernten Leistungsschalters kann auch verhindert werden, indem ein Freigabesignal für die unmittelbare Auslösung länger als die „Rückforderungs"-Zeit gehalten wird.
- **BF1 PH A INITIAL / BF1 PH B INITIAL / BF 1 PH C INITIAL:** Diese Einstellungen wählen den FlexLogic-Operanden aus, um eine Einpol-Auslösung des Leistungsschalters der phase L1, L2 oder L3 und einen Teil des Schemas für die phase L1, L2 oder L3 entsprechend zu initiieren. *Diese Einstellung gilt nur für Einpol-Leistungsschalterversager-Schemata*.
- **LSV1 LS POS1 ϕB / BF1 BKR POS 1 ϕC:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand ausgewählt, der den geschützten früheren Leistungsschalter-Hilfskontakt am Pol B oder C entsprechend darstellt. Bei diesem Kontakt handelt es sich in der Regel um einen nicht multiplizierten Schließerkontakt. Der Kontakt kann so angepasst werden, dass er die kürzestmögliche Ansprechzeit besitzt. *Diese Einstellung gilt nur für Einpol-Leistungsschalterversager-Schemata*.
- **LSV1 LS POS2 ϕB:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand ausgewählt, der den geschützten normalen Leistungsschalter-Hilfskontakt am Pol B (52/a) darstellt. Hierbei handelt es sich möglicherweise um einen multiplizierten Kontakt. *Diese Einstellung gilt nur für Einpol-Leistungsschalterversager-Schemata*.
- **LSV1 LS POS2 ϕC:** Mit dieser Einstellung wird der FlexLogic-Operand ausgewählt, der den geschützten normalen Leistungsschalter-Hilfskontakt an Pol C (52/a) darstellt. Hierbei handelt es sich möglicherweise um einen multiplizierten Kontakt. Bei einem Einpol-Betrieb besitzt das Schema dasselbe allgemeine Konzept, außer dass es eine Neuauslösung jedes Einpols des geschützten Leistungsschalters bereitstellt. Der im folgenden Diagramm zur Einpol-Auslösung dargestellte Ansatz nutzt die Initiierungsinformationen, um zu bestimmen, welcher Pol zur Auslösung unterstützt wird. Die Logik wird pro Pol getrennt. Die Überstromdetektoren verfügen über verbundene Einstellungen. *Diese Einstellung gilt nur für Einpol-Leistungsschalterversager-Schemata*.

  Nach dem Betrieb des Leistungsschalterversager-Elements für einen Einzelpol-Auslösebefehl muss ein Dreipol-Auslösebefehl über den Ausgangsoperanden LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER 1 AUSL OP ausgegeben werden.

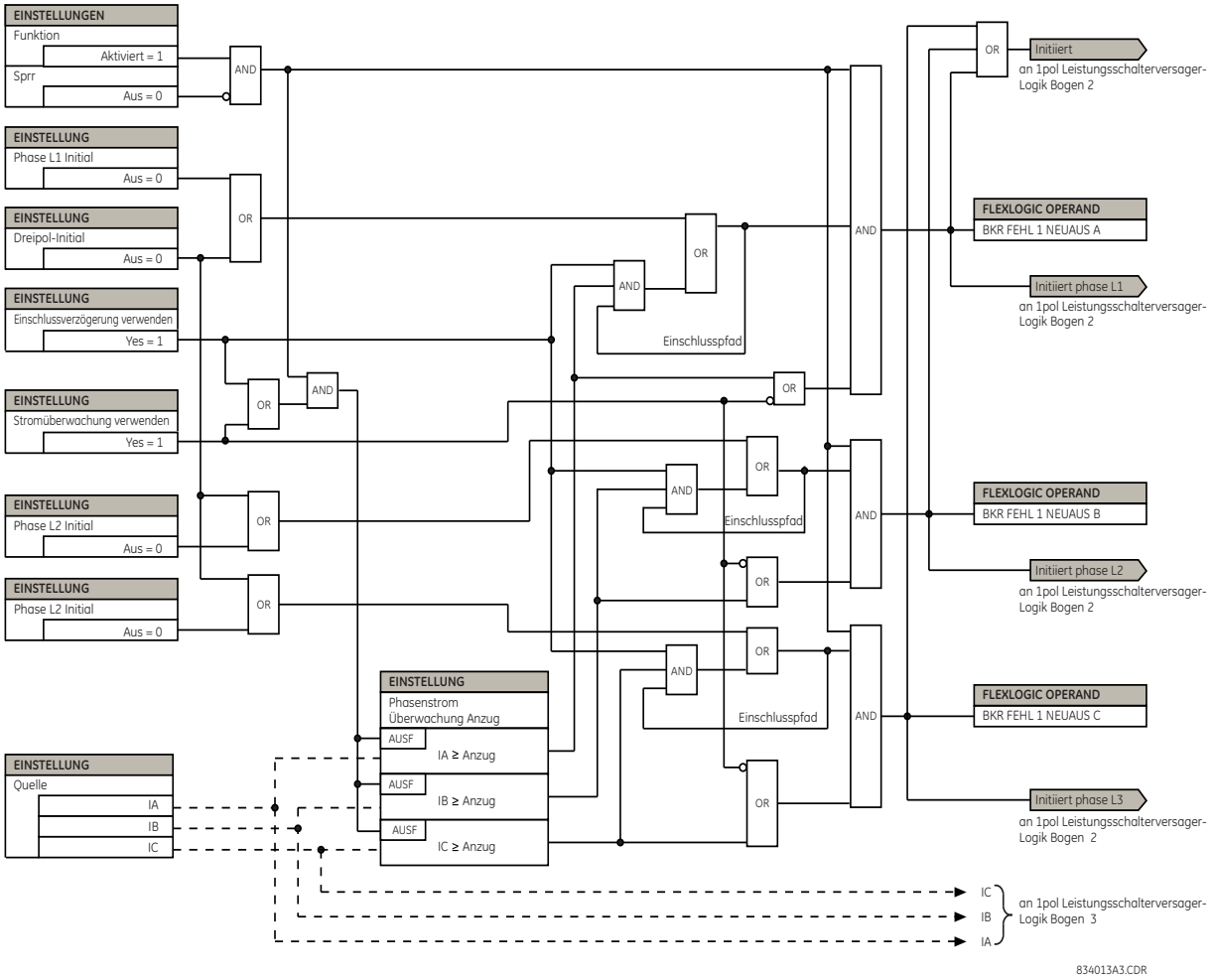


Abbildung 5–95: EINPOLIGER LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER, INITIIEREN

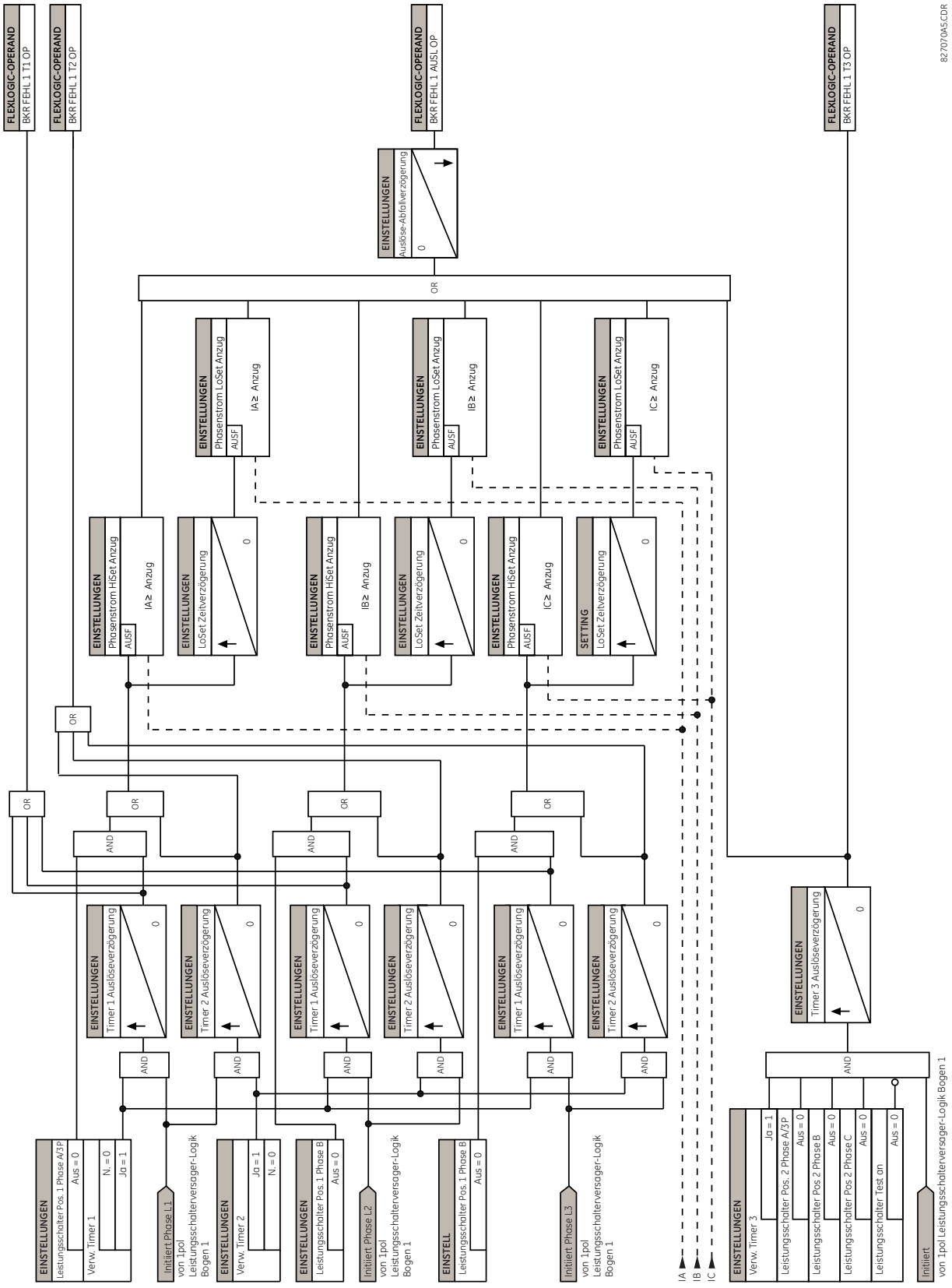


Abbildung 5–96: EINPOLIGER LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER, TIMER

,

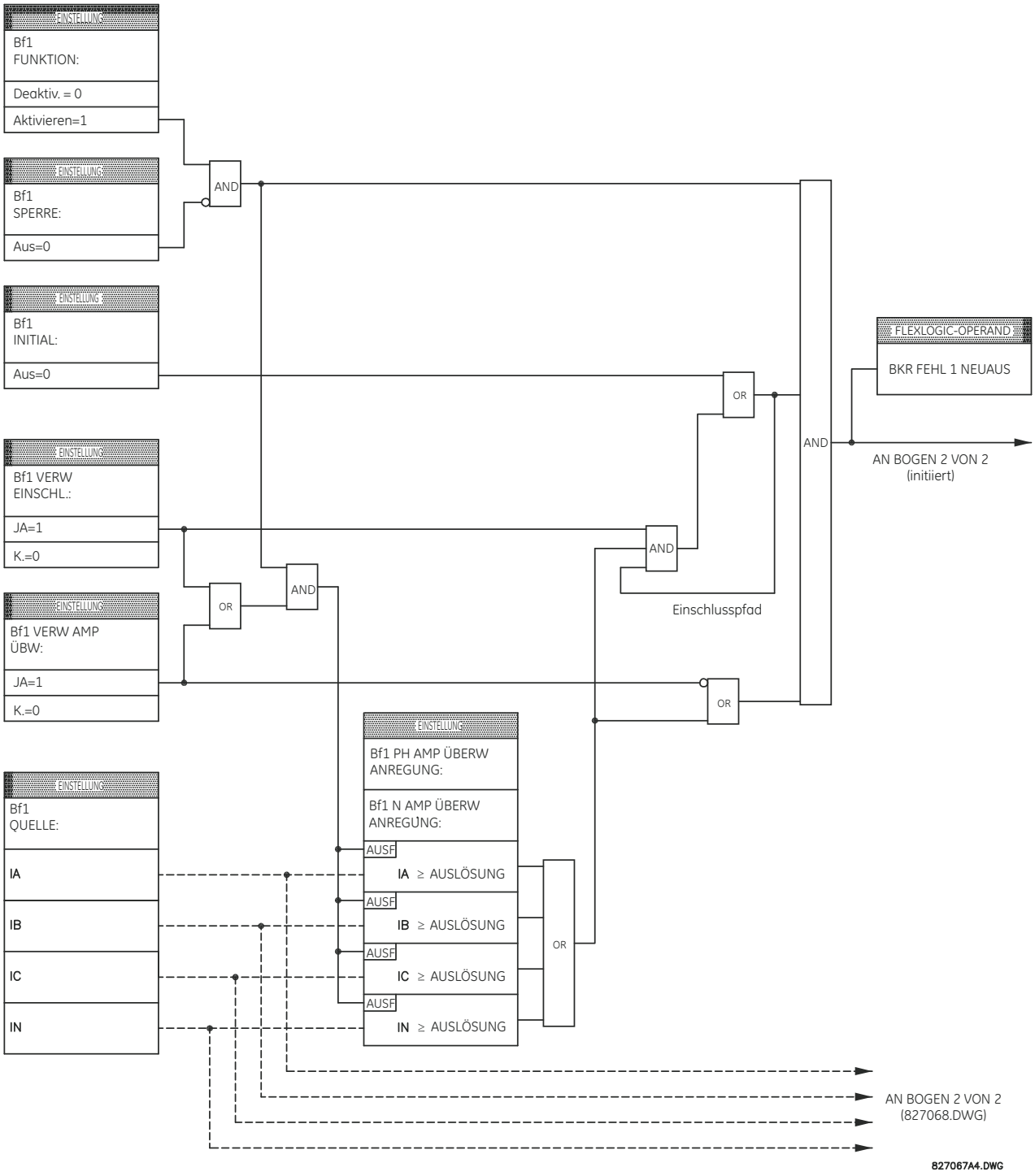


Abbildung 5–97: DREIPOLIGER LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER, INITIIEREN

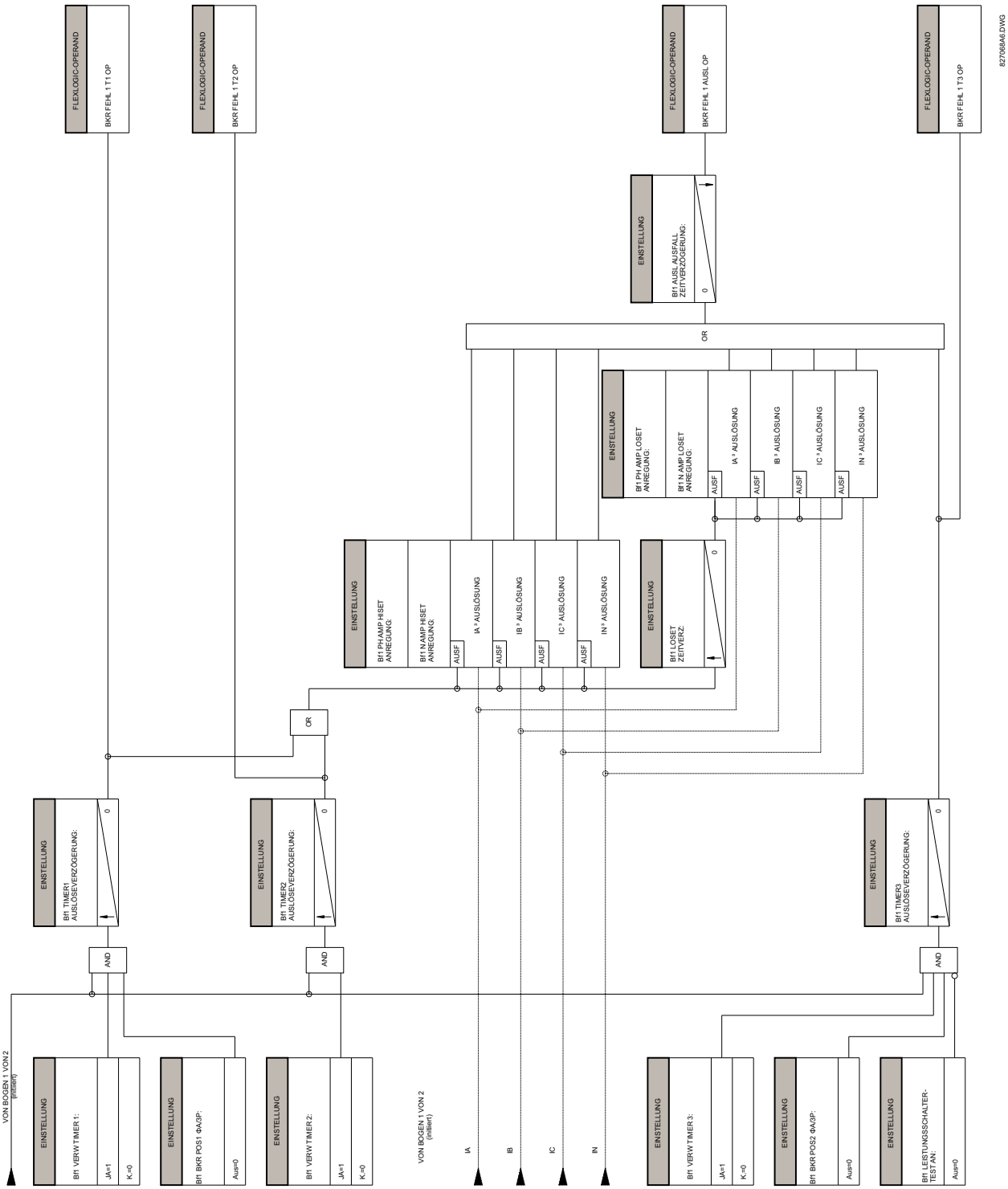
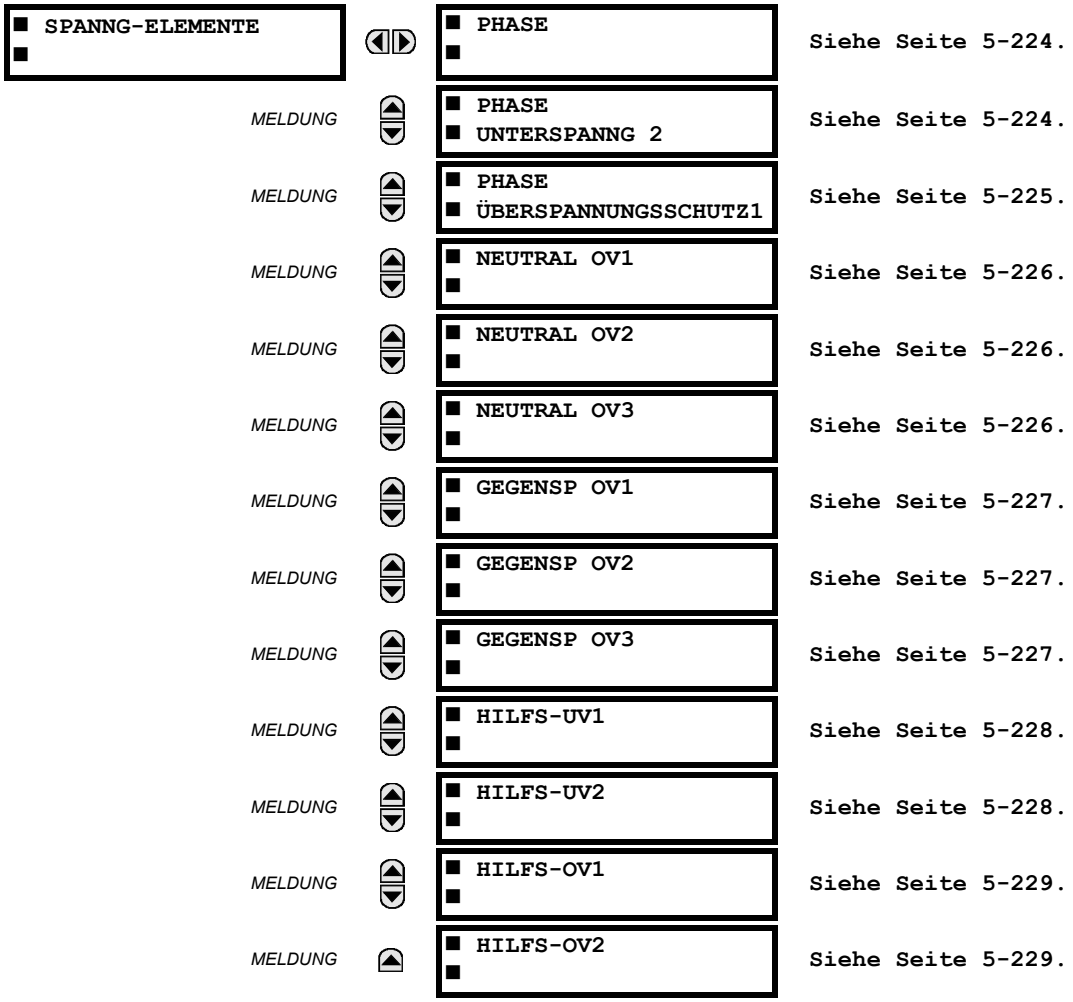


Abbildung 5–98: DREIPOLIGER LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER, TIMER

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELL ⇨⇩ PAREMETERSÄTZE ⇨⇩ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ SPANNUNGSELEMENTE



Diese Schutzfunktionen können für unterschiedliche Anwendungen verwendet werden, darunter:

- ***Unterspannungsschutz:*** Im Falle von spannungsempfindlichen Lasten, wie bei einem Induktionsmotor, erhöht ein Spannungsabfall den gezogenen Strom, was zu einer Überhitzung des Motors führen kann. Die Funktion des Unterspannungsschutzes kann entweder verwendet werden, um eine Auslösung zu verursachen oder einen Alarm zu generieren, wenn die Spannung innerhalb einer vorgegebenen Zeitverzögerung unterhalb einer angegebenen Spannungseinstellung abfällt.
- ***Zulässige Funktionen:*** Die Unterspannungsschutz-Funktion kann zum Sperren der Funktion von externen Geräten verwendet werden, indem ein Ausgangskontakts in Betrieb genommen wird, wenn die Spannung unter die angegebene Spannungseinstellung abfällt. Die Unterspannungsschutz-Funktion kann auch verwendet werden, um die Funktion anderer Funktionen durch die Sperrfunktion dieser Funktionen zu sperren.
- ***Quellentransfer-Schemata:*** Im Falle eines Unterspannungsschutzes wird ein Transfersignal generiert, um die Last von der normalen Quelle zu einer Standby- oder Notstromversorgung zu transferieren.

Die Unterspannungsschutzfunktionen können so programmiert werden, dass sie die Charakteristik einer definierten Zeitverzögerung aufweisen. Die definierte Zeitkennlinie wird in Betrieb genommen, wenn die Spannung innerhalb einer definierten Zeitdauer unterhalb der Anregeschwelle abfällt. Die Zeitverzögerung kann von 0 bis 600,00 Sek. in Schritten von 0,01 angepasst werden. Die Unterspannungsschutzfunktionen können auch so programmiert werden, dass sie eine inverse Zeitverzögerungs-Charakteristik aufweisen.

Mit der Verzögerungseinstellung der Unterspannungschutz wird die Kurvenschar wie unten angezeigt definiert.

$$T = \frac{D}{\left(1 - \frac{V}{V_{pickup}}\right)} \quad \textbf{(EQ 5.39)}$$

wobei: T = Auslösezeit
D = Verzögerungseinstellung des Unterspannungsschutzes (D = 0,00 wird umgehend in Betrieb genommen)
V = Sekundärspannung wird für das Gerät angewendet
$V_{Anregung}$ = Anregeschwelle

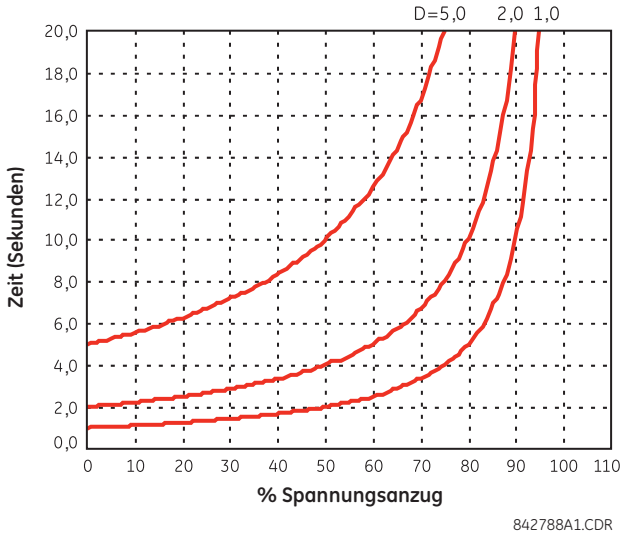


Abbildung 5–99: INVERSE ZEIT-UNTERSPANNUNGSSCHUTZ-KURVEN

HINWEIS

Bei 0 % Anregung entspricht die Auslösezeit der Einstellung der UNTERSPANNUNGSSCHUTZ-VERZÖGERUNG.

b) PHASEN-UNTERSPANNUNGSSCHUTZ (ANSI 27P, IEC PTUV)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ SPANNG-FUNKTIONEN ⇨ PHASEN-UNTERSPANNG1(3)

■ PHASE ■ UNTERSPANNUNGSSCHUTZ1	◀▶	PHASE UV1- FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	PHASE UV1 SIGNAL- QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	▲▼	PHASE UV1-MODUS: Phase-zu-Masse	*Bereich: Phase-zu-Masse, Phase-zu-Phase*
MELDUNG	▲▼	PHASE UV1- ANREGUNG: 1,000 pu	*Bereich: 0,000 bis 3,000 pu in Schritten von je 0,001*
MELDUNG	▲▼	PHASE UV1- KURVE: Definierte Zeit	*Bereich: Definierte Zeit, inverse Zeit*
MELDUNG	▲▼	PHASE UV1- VERZÖGERUNG: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	▲▼	PHASE UV1 MINDEST- SPANNUNG: 0,100 pu	*Bereich: 0,000 bis 3,000 pu in Schritten von je 0,001*
MELDUNG	▲▼	PHASE UV1-BLOCKADE: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	PHASE UV1 ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	▲	PHASE UV1 EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Diese Funktion kann eingesetzt werden, um eine gewünschte Betriebseigenschaft zur Zeitverzögerung im Vergleich zur eingesetzten Grundspannung (Phase-zu-Masse oder Phase-zu-Phase für eine im Stern geschaltete Spannungswandlerverbindung oder Phase-zu-Phase für eine im Delta geschaltete Spannungswandlerverbindung) oder als definiertes Zeitfunktion anzugeben. Die Funktion wird sofort zurückgesetzt, wenn die angewendete Spannung die Rückfallspannung übersteigt. Bei der Verzögerungseinstellung wird die Mindest-Auslösezeit des Phasenunterspannungsschutzes ausgewählt. Mit der Einstellung für die Mindestspannung wird die Betriebsspannung ausgewählt. Fällt die Funktion unter diese Spannung ab, wird es gesperrt (eine Einstellung von „0“ ermöglicht, dass eine spannungslose Sammelquelle als Fehlerzustand betrachtet wird).

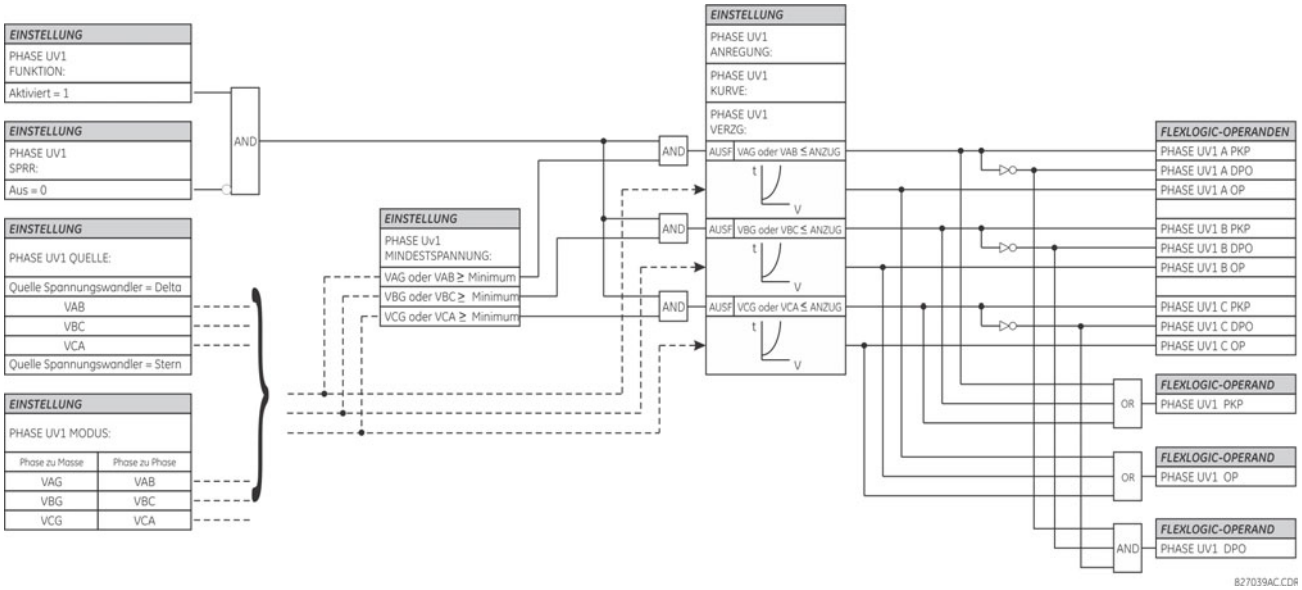


Abbildung 5–100: PHASE UNTERSPANNUNGSSCHUTZ1 SCHALTPLANLOGIK

c) PHASEN-ÜBERSPANNUNG (ANSI 59P, IEC PTOV)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ SPG-FUNKTIONEN ⇨⇩ PHASEN-ÜBERSPANNUNG1(3)

■ PHASE ■ ÜBERSPANNUNGSSCHUTZ1	PHASE OV1- FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	PHASE OV1 SIGNAL- QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	PHASE OV1- ANREGUNG: 1,000 pu	*Bereich: 0,000 bis 3,000 pu in Schritten von je 0,001*
MELDUNG	PHASE OV1 AUSLÖSEVERZÖGERUNG: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	PHASE OV1 RÜCKSETZV: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	PHASE OV1-BLOCKADE: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	PHASE OV1- ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	PHASE OV1- EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Es gibt drei Phasen-Überspannungsfunktionen. Eine Phasenüberspannungsfunktion wird als kurzzeitige Funktion ohne beabsichtigte Zeitverzögerung oder als definierte Zeitfunktion verwendet. Die Eingangsspannung ist die Phase-zu-Phasen-spannung, die entweder direkt über die im Delta geschalteten Spannungswandler gemessen wird bzw. über die Phase-zu-Masse-Spannungswandler berechnet wird, die im Stern geschaltet sind. Die für jede phase zu verwendenden Spannungen sind unten angegeben.

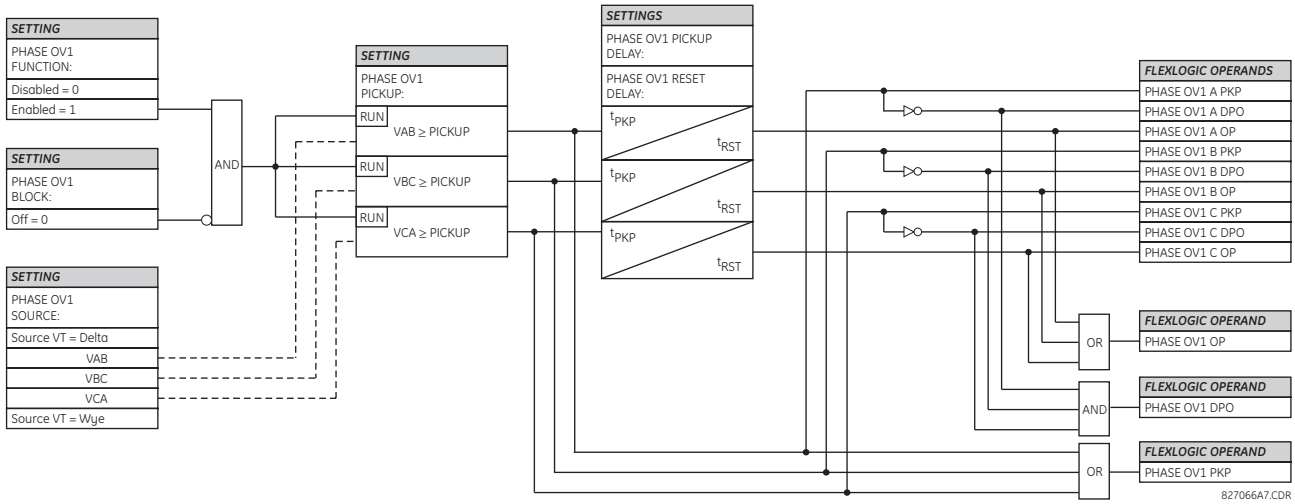


Abbildung 5–101: PHASE ÜBERSPANNUNG SCHALTPLANLOGIK

HINWEIS

Wenn der Quell-Spannungswandler im Stern geschaltet ist, beträgt die Bedingung für den Phasenüberspannungs-Anregung $V > \sqrt{3} \times$ Pickup für V_{AB}, V_{BC} und V_{CA}.

d) NEUTRALÜBERSPANNUNG (ANSI 59N, IEC PTOV)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ SPANNG-FUNKTIONEN ⇨⇩ PHASEN-OV1(3)

■ NEUTRAL OV1 ■	NEUTRAL OV1- FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	NEUTRAL OV1 SIGNAL -QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	NEUTRAL OV1 ANREGUNG: 0,300 pu	*Bereich: 0,000 bis 3,000 pu in Schritten von je 0,001*
MELDUNG	NEUTRAL OV1 KURVE: Definierte Zeit	*Bereich: Definierte Zeit, FlexCurve A, FlexCurve B, FlexCurve C*
MELDUNG	NEUTRAL OV1 ANREGUNG: VERZ: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	NEUTRAL OV1 RÜCKSETZ: VERZ: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	NEUTRAL OV1 VERR: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	NEUTRAL OV1-ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	NEUTRAL OV1 EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Es gibt drei Neutral-Überspannungsfunktionen. Die Neutral-Überspannungsfunktion kann verwendet werden, um eine asymmetrische Systemspannung aufgrund eines Erdstromfehlers oder aufgrund des Verlustes von ein oder zwei Phasen der Quelle zu erkennen. Die Funktion reagiert auf die System-Neutralleiterspannung (3V_0), die aus den Phasenspannungen berechnet wurde. Die nominelle Sekundärspannung der Phasenspannungskanäle, die unter **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨ AC-EING ⇨⇩ SPANNG-MODUL ⇨ PHSPWAND SEKUNDÄR** eingegeben ist, ist die PU-Basis, die zum Einrichten der Anregeschwelle verwendet wird.

Das Neutral-Überspannungsfunktion kann eine zeitverzögerte Betriebseigenschaft im Vergleich zur verwendeten Spannung bereitstellen (die über die FlexCurves A, B oder C initialisiert wird) oder es kann als einfaches definierte Zeitfunktion verwendet werden. Die Einstellung **NEUTRAL OV AUSLÖSEVERZÖGERUNG** wird nur angewendet, falls die Einstellung **NEUTRAL OV1 KURVE** mit „definierte Zeit“ angegeben ist. Die dieser Funktion zugewiesene Quelle muss für einen Phasenspannungswandler konfiguriert sein.

Spannungswandlerfehler und eine Normalspannungs-Unsymmetrie müssen bei der Einstellung dieser Funktion berücksichtigt werden. Diese Funktion erfordert, dass der Spannungswandler im Stern geschaltet ist.

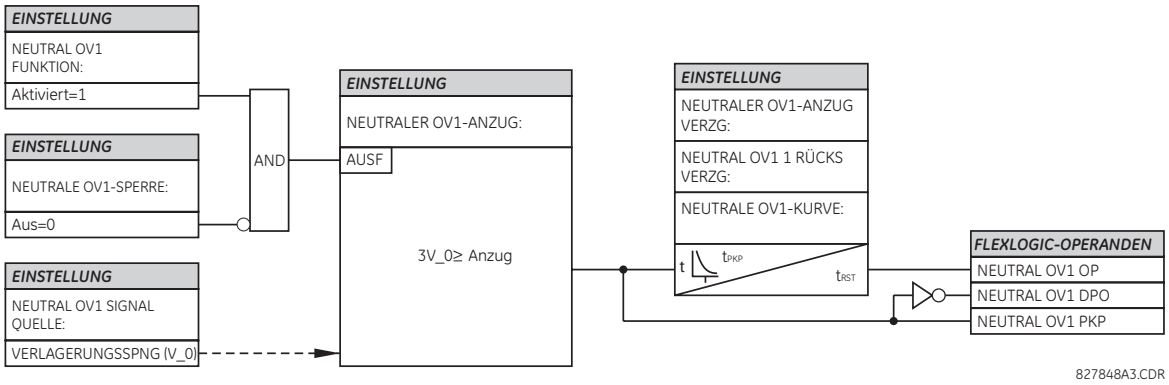


Abbildung 5–102: NEUTRAL ÜBERSPANNUNG1 SCHALTLOGIK

e) GEGENSYSTEM-ÜBERSPANNUNG (ANSI 59Q, IEC PTOV)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ SPANNUNGSSCHUTZ-ELEMENTE ⇨⇩ GEGENSP OV1(3)

■ GEGENSP OV1 ■		NEG SEQ OV1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	GEGENSP OV1 SIGNAL-QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
	MELDUNG	GEGENSP OV1 ANREGUNG: 0,300 pu	*Bereich: 0,000 bis 1,250 pu in Schritten von je 0,001*
	MELDUNG	GEGENSP OV1 AUSLÖSE-VERZÖGERUNG: 0,50 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	GEGENSP OV1 RÜCKSETZ-VERZÖGERUNG: 0,50 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	GEGENSP OV1 SPRR: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	GEGENSP OV1-ZIEL: Selbstücksetzend	*Bereich: Selbstücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	GEGENSP OV1 EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Es gibt drei Gegenüberspannungselemente.

Das Gegenüberspannungselement kann verwendet werden, um den Verlust von einer oder zwei Phasen der Quelle, eine Phasenfolgeumkehr der Spannung oder eine asymmetrische Systemspannungs-Bedingung zu erkennen.

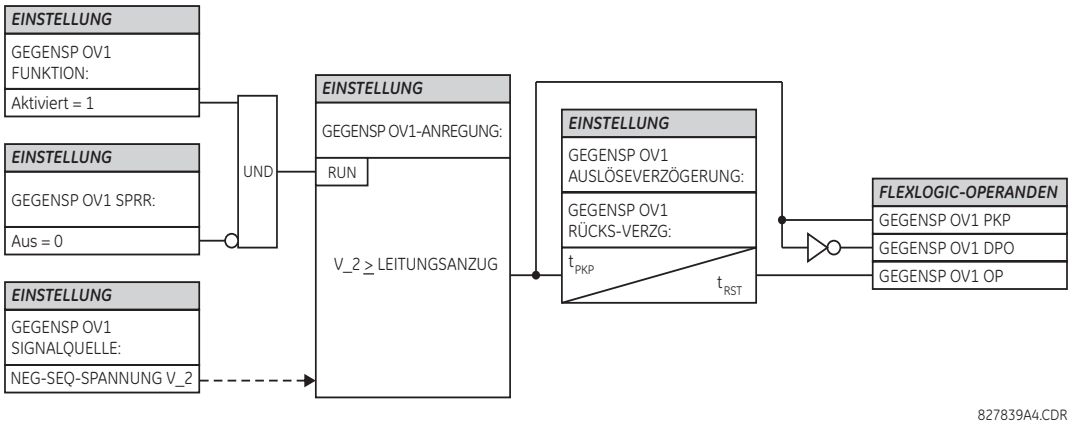


Abbildung 5–103: GEGENÜBERSPANNUNG SCHALTLOGIK

f) HILFSUNTERSPANNUNGSSCHUTZ (ANSI 27X, IEC PTUV)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ SPANNUNGSSCHUTZ-ELEMENTE ⇨⇩ HILFS-UV1(2)

■ HILFS-UV1 ■	HILFS-UV1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	HLF-UV1 SIGNAL- QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	HLF-UV1 ANREGUNG: 0,700 pu	*Bereich: 0,000 bis 3,000 pu in Schritten von je 0,001*
MELDUNG	HILF-UV1 KURVE: Definierte Zeit	*Bereich: Definierte Zeit, inverse Zeit*
MELDUNG	HILF-UV1 VERZ: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	HILF-UV1 MINDEST: SPANNUNG: 0,100 pu	*Bereich: 0,000 bis 3,000 pu in Schritten von je 0,001*
MELDUNG	HILF-UV1 SPERR: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	HILF-UV1 ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	HILF-UV1 EREIG: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Das M60 enthält eine Hilfsunterspannungsüberwachung für jedes Spannungswandler-Modul. Diese Funktion ist zur Überwachung der Unterspannungsschutz-Bedingungen der Hilfsspannung vorgesehen. Die Einstellung **HILF-UV1 ANREGUNG** wählt den Spannungspegel aus, bei dem das Unterspannungsschutz-Zeitelement mit der Zeitplanung beginnt. Die nominelle Sekundärspannung des Hilfsspannungskanals, die unter **EINST ⇨⇩ SYSTEMEINR ⇨ STR- UND SPG-WANDLER ⇨⇩ SPANNG-MODUL X5 ⇨⇩ HILFSSPWAND X5 SEKUNDÄR** eingegeben ist, ist die PU-Basis, die zum Einrichten der Anregeschwelle verwendet wird.

Mit der Einstellung **HILFS-UV1 VERZ** wird die Mindest-Ansprechzeit der Hilfsunterspannungsüberwachung ausgewählt. Beide Einstellungen **HILFS-UNTERSP1 ANREGUNG** und **HILFS-UNTERSP1 VERZ** erstellen die Betriebskurve des Unterspannungsschutzes. Die Hilfsunterspannungsüberwachung kann so programmiert werden, dass es entweder die Kennlinie der definierten Zeitverzögerung oder einer inversen Zeitverzögerung verwendet. Die Betriebseigenschaften und Gleichungen sowohl für die definierte als auch die inverse Zeitverzögerung gelten für den Phasenunterspannungsschutz.

Die Funktion wird sofort zurückgesetzt. Mit der Einstellung für die Mindestspannung wird die Betriebsspannung ausgewählt. Fällt die Funktion unter diese Spannung ab, wird es gesperrt.

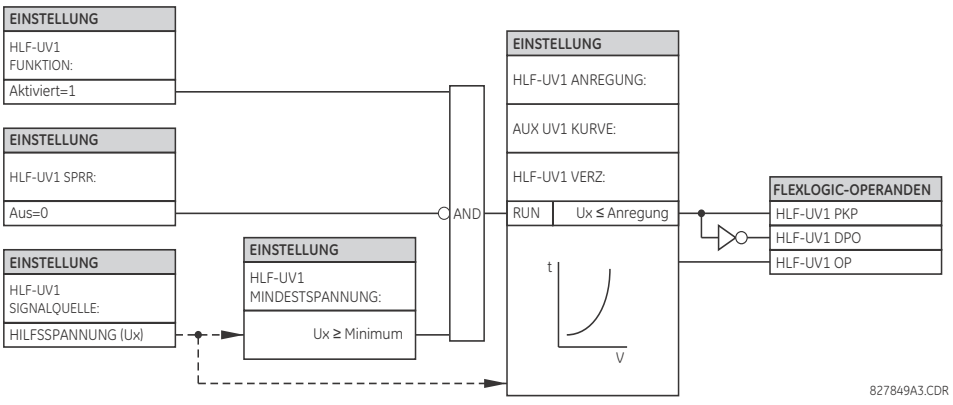


Abbildung 5–104: HILFSUNTERSPANNUNG SCHALTLOGIK

g) HILFSÜBERSPANNUNG (ANSI 59X, IEC PTOV)

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨⇩ SPANNG-ELEMENTE ⇨⇩ HILFS-OV1(2)

■ HILFSÜBERSPANNUNG1 ■		HILFSÜBERSPANNUNG1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	HILFS-OV1 SIGNAL-QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
	MELDUNG	HILFS-OV1 ANREGUNG: 0,300 pu	*Bereich: 0,000 bis 3,000 pu in Schritten von je 0,001*
	MELDUNG	HILFS-OV1 AUSLÖSE-VERZÖGERUNG: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	HILFS-OV1 RÜCKSETZVERZÖGERUNG: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	HILFS-OV1 SPERR: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	HILF-OV1 ZIEL: Selbstücksetzend	*Bereich: Selbstücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	HILF-OV1 EREIG: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Das M60 enthält eine Hilfsüberspannungsüberwachung für jedes Spannungswandlermodul. Diese Funktion ist zur Überwachung der Überspannungsbedingungen der Hilfsspannung vorgesehen. Die nominelle Sekundärspannung des Hilfsspannungskanals, die unter **EINSTELLUNGEN ⇨ SYSTEMEINRICHTUNG ⇩⇨ AC-EING ⇩⇨ SPANNG-MODUL X5** HILFSSPWAND X5 SEKUNDÄR eingegeben ist, ist die Basis pro Einheit (pu), die zum Einrichten der Anregeschwelle verwendet wird.

Eine typische Anwendung für diese Funktion besteht in der Überwachung der Verlagerungsspannung (3V_0), die von einer offenen Delta-Spannungswandlerverbindung (Dreieckschaltung) kommt.

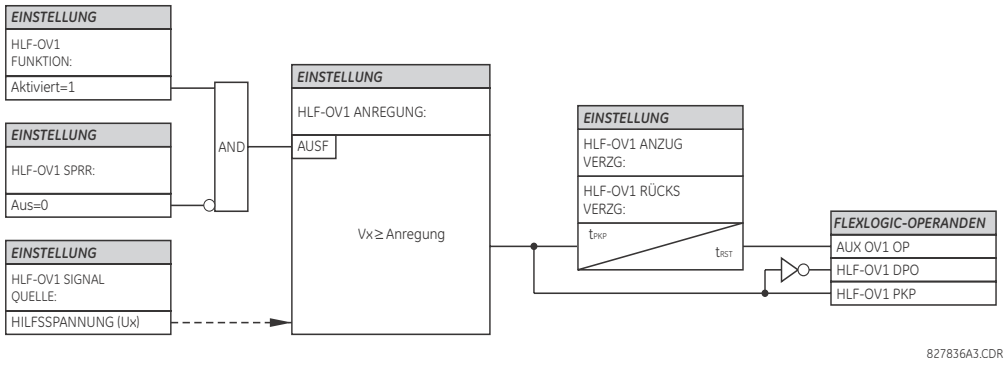


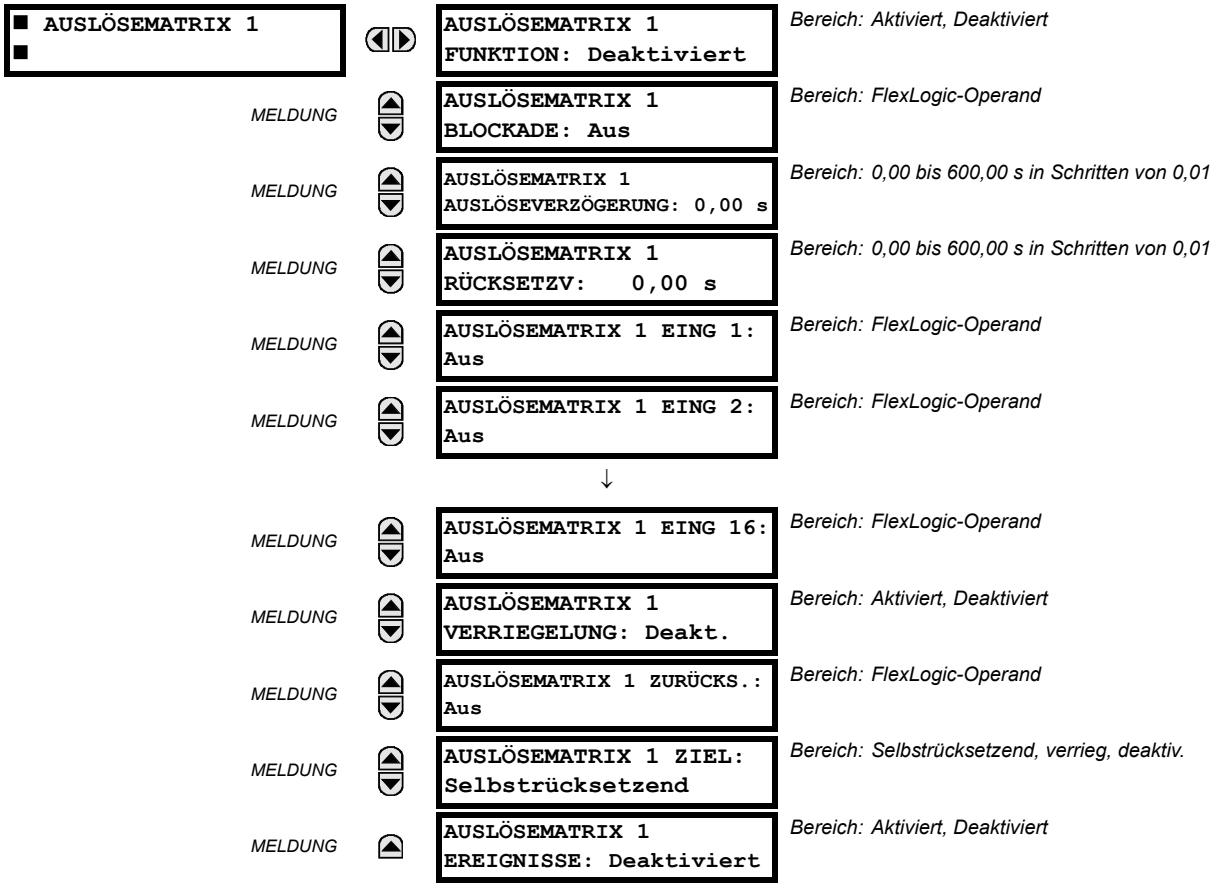
Abbildung 5–105: HILFSÜBERSPANNUNG SCHALTLOGIK

5.7.1 ÜBERSICHT

Steuerfunktionen haben im Allgemeinen eher eine Steuerungs- als Schutzfunktion. Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt *Vorwort zu den Funktionen* zu Beginn dieses Kapitels.

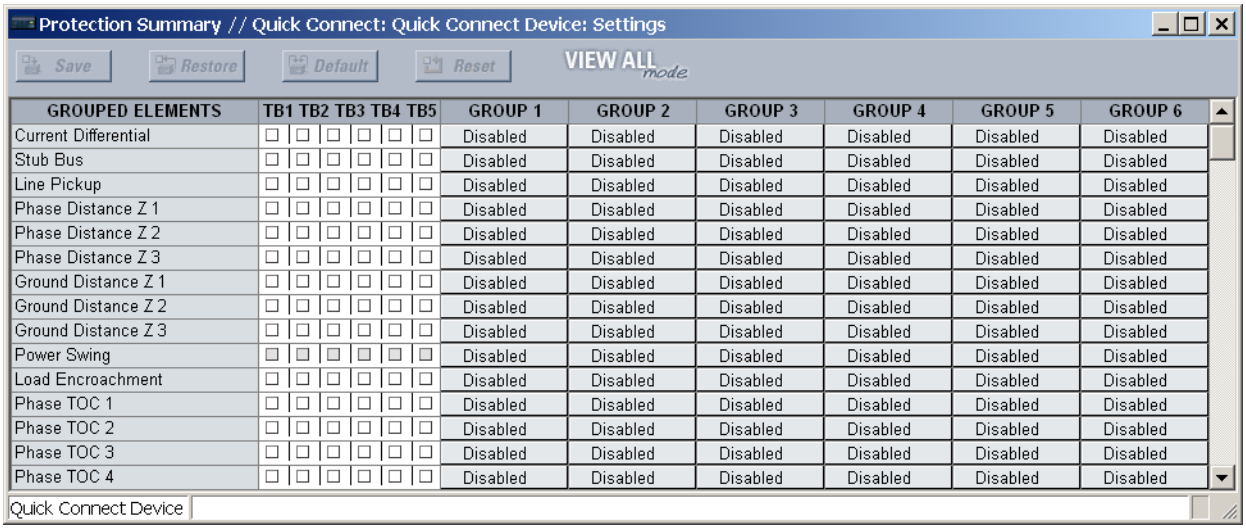
5.7.2 AUSLÖSE-MATRIX

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERFUNKTIONEN ⇨⇩ AUSLÖSEMATRIX ⇨⇩ AUSLÖSEMATRIX 1(6)



Das Auslösematrixelement ermöglicht die Verbindung von Schutzausgängen und Steuerfunktionen ohne FlexLogic und deren Zuweisung auf einfache und effektive Art und Weise. Jede Auslösematrix kann entweder für Auslöse- oder Alarmaktionen zugewiesen werden. Einfache Auslöse-Konditionierung wie Verriegelung, Verzögerung und Verriegelungsverzögerung steht zur Verfügung.

Der einfachste Weg, einen Funktionsausgang einer Auslöseschiene zuzuweisen, ist über die Schutzzusammenfassung der EnerVista UR Setup Software und die Anwahl des Kontrollkästchens der Auslöseschiene. Wenn die gewünschte Funktion für eine spezielle Sammelschiene ausgewählt wurde, wird eine Reihe von betriebstypischen Operanden angezeigt, die einer Auslösematrix zugewiesen werden kann. Wenn mehr als ein betriebstypischer Operand benötigt wird, kann er direkt vom Auslösematrixmenü zugewiesen werden.



GROUPED ELEMENTS	TB1	TB2	TB3	TB4	TB5	GROUP 1	GROUP 2	GROUP 3	GROUP 4	GROUP 5	GROUP 6
Current Differential	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Stub Bus	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Line Pickup	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Phase Distance Z 1	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Phase Distance Z 2	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Phase Distance Z 3	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Ground Distance Z 1	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Ground Distance Z 2	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Ground Distance Z 3	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Power Swing	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Load Encroachment	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Phase TOC 1	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Phase TOC 2	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Phase TOC 3	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled
Phase TOC 4	☐	☐	☐	☐	☐	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled	Disabled

Abbildung 5–106: AUSLÖSEMATRIXFELDER IN DER SCHUTZÜBERSICHT

Es stehen die folgenden Einstellungen zur Verfügung.

- **AUSLÖSEMATRIX 1 BLOCKADE:** Der Auslösematrixausgang wird blockiert, wenn ein dieser Einstellung zugeordneter Operand zugewiesen wird.
- **AUSLÖSEMATRIX 1 AUSLÖSEVERZÖGERUNG:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung fest, um je nach dem wie der Ausgang verwendet wird, einen Ausgang zu erstellen.
- **AUSLÖSEMATRIX 1 RÜCKSETZV:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung für die Rücksetzung des Ausgangsbefehls fest. Diese Zeitverzögerung sollte lang genug sein, damit der Leistungsschalter oder Schütze die gewünschte Aktion ausführen kann.
- **AUSLÖSEMATRIX 1 EINGANG 1** bis **AUSLÖSEMATRIX 1 EINGANG 16:** Diese Einstellungen wählen einen FlexLogic-Operanden, der der Auslösematrix als Eingang zugewiesen werden soll.
- **AUSLÖSEMATRIX 1 VERRIEGELUNG:** Diese Einstellung aktiviert und deaktiviert das Einrasten des Auslösematrixausgangs. Typischerweise wird dies verwendet, wenn eine Sperrung oder eine Benutzerbestätigung der Geräteantwort notwendig ist.
- **AUSLÖSEMATRIX 1 RÜCKSETZEN:** Der Auslösematrixausgang wird zurückgesetzt, wenn der dieser Einstellung zugeordnete Operand zugewiesen wird. Bitte beachten Sie, dass der RÜCKS.-OP-Operand zum Rücksetzungsgatter der Verriegelung vorverdrahtet ist. Deshalb wird ein über die Bedienfrontoberfläche oder über die Kommunikation ausgegebener Rücksetzbefehl den Auslösematrixausgang zurücksetzen.

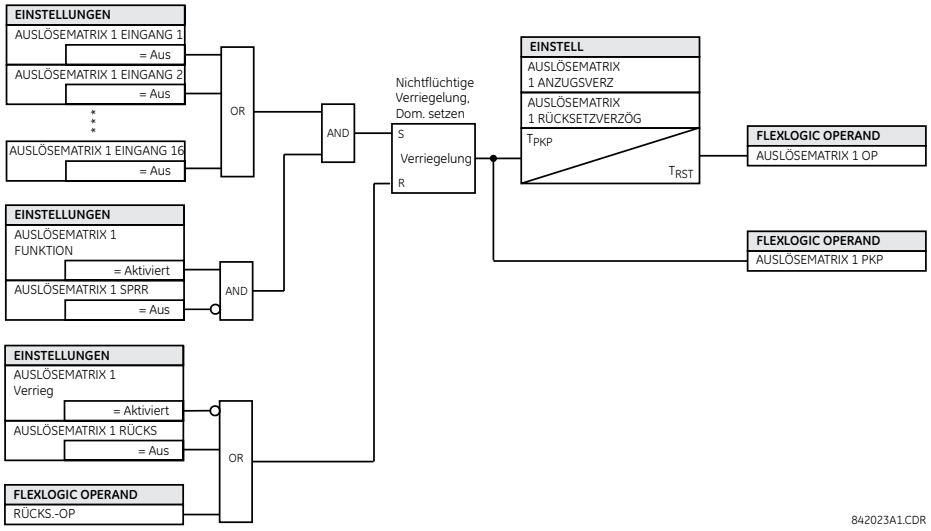


Abbildung 5–107: AUSLÖSEMATRIX-LOGIK

5.7.3 PARAMETERSÄTZE

5

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERFUNKTIONEN ⇨ PARAMETERSÄTZE

■ PARAMETERSÄTZE ■	PARAMETERSATZ FKT: Aktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	PARAMETERSÄTZE BLK: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	GRUPPE 2 AKTIV BEI: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	GRUPPE 3 AKTIV BEI: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	↓	
MELDUNG	GRUPPE 6 AKTIV BEI: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	NAME PS 1:	*Bereich: bis zu 16 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	NAME PS 2:	*Bereich: bis zu 16 alphanumerische Zeichen*
	↓	
MELDUNG	NAME PS 6:	*Bereich: bis zu 16 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	PARAMETERSATZ EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Der 61850 Standard bietet die Möglichkeit zur Überwachung, zum Bearbeiten oder Ändern von Parametersätzen in einem Gerät über eine Reihe von Diensten, die mit den Werten der Steuerungsblockade des Parametersatz betrieben werden. UR befindet sich ein SGCB im LLN0 im LD1, da derzeit die anderen LDs keine Multi-Parametersätze unterstützen. Der Standardwert der **PARAMETERSÄTZE** ist „Deaktiviert“. Für eine ordnungsgemäße Funktionsweise der 61850- und/oder UR-Parametersatz-Steuerung muss die **PARAMETERSATZFUNKTION** aktiviert sein.

Der aktive Parametersatz in der UR ist einstellbar, sowohl mittels dem über den FlexLogic-Operanden in der UR einstellbaren Wert (derzeitige Vorgehensweise) oder über einen SelectActiveSG-Befehl von einem 61850-Client. Sowohl für das UR als auch das IEC 61850 ist der aktive Parametersatz standardmäßig „1“.

Ein 61850 SelectActiveSG-Befehl setzt eine der internen, nichtflüchtigen Flags (61850 SG Level x), die den erforderlichen aktiven Parametersatz, wie im Folgenden dargestellt, repräsentiert:

Tabelle 5–28: AKT. PARAMETERSATZ

GEÄHLTER PARAMETERSATZ	GESETZTE FLAG
1 (Standard)	SG Stufe 1
2	SG Stufe 2
3	SG Stufe 3
4	SG Stufe 4
5	SG Stufe 4
6	SG Stufe 6

Beim Hochfahren oder Neustart wird die zuvor ausgewählte 61850 SG-Stufe x wieder hergestellt. Ähnlich kann der Eingang der Parametersatz-Steuerung in das UR mit nichtflüchtigen Verriegelungen ausgeführt werden, um die gleiche Wirkung zu erzielen.

Das Parametersatzmenü kontrolliert die Aktivierung und Deaktivierung von bis zu sechs möglichen Parametersätzen im Einstellungsmenü **PARAMETERSÄTZE**. Die Bedienfronteinstellungen in „LEDs verwenden“ zeigen, welche aktive Gruppe (mit einer nicht blinkenden, leuchtenden LED) in Betrieb ist.

Die Einstellung **PARAMETERSÄTZE BLK** verhindert, dass den aktiven Parametersatz wechselt, wenn der FlexLogic-Parameter auf „Ein“ steht. Dies ist ggf. hilfreich bei Anwendungen, bei denen die Änderung der Einstellungen unter bestimmten Bedingungen unerwünscht ist, wie beispielsweise bei offenem Leistungsschalter.

Die Einstellungen **GRUPPE 2 AKTIV BEI** bis **GRUPPE 6 AKTIV BEI** wählen einen FlexLogic-Operanden, der, wenn er eingestellt ist, den jeweiligen Parametersatz für die Verwendung durch jede gruppierte Funktion aktiviert. Ein Prioritätsschema stellt sicher, dass nur eine Gruppe zu einer bestimmten Zeit aktiviert ist - die Gruppe mit der höchsten Nummerierung, die durch den Parameter **AKTIV BEI** aktiviert ist, hat gegenüber Gruppen niedrigerer Nummerierung Priorität. Es gibt keine „Aktiv bei“-Einstellung für Gruppe 1 (die standardmäßig aktive Gruppe), da Gruppe 1 automatisch aktiviert wird, wenn keine andere Gruppe aktiv ist.

Über die Einstellungen **PARAMETERSATZ 1 NAME** bis **NAME PARAMETERSATZ 6** kann der Benutzer jeder der sechs Parametersätze einen Namen zuweisen. Nach der Programmierung erscheint der Name in der zweiten Zeile der Menüanzeige **EINSTELLUNGEN ⇨ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6)**.

Das Gerät kann über eine FlexLogic-Gleichung eingestellt werden, um Anforderungen zur Aktivierung oder Deaktivierung eines bestimmten, nicht standardmäßig eingestellten Parametersatzes zu empfangen. Die folgende FlexLogic-Gleichung (siehe nachstehende Abbildung) zeigt Anforderungen über entfernte Kommunikation (beispielsweise VIRT EINGANG 1 EIN) oder von einem lokalen Digitaleingang (beispielsweise EINGANG 1 EIN), um die Verwendung eines bestimmten Parametersatzes zu initiieren, sowie Anforderungen von verschiedenen Funktionen zur Messung der Überstromanregung zur Verhinderung der Verwendung eines bestimmten Parametersatzes. Der zugewiesene Operand VIRT AUSGANG 1 wird zur Steuerung der Stufe „Ein“ eines bestimmten Parametersatzes verwendet.

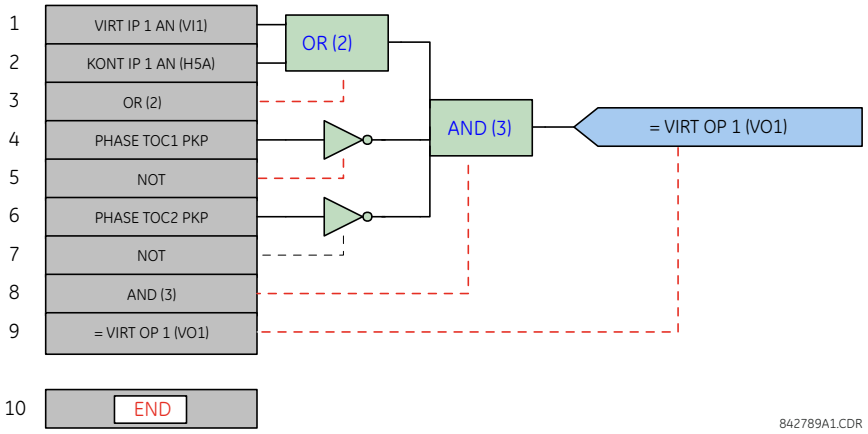


Abbildung 5–108: BEISPIEL FÜR DIE STEUERUNG EINES PARAMETERSATZES ÜBER FLEXLOGIC

5.7.4 WAHLSCHALTER

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERFUNKTIONEN ⇨⇩ WAHLSCHALTER ⇨ WAHLSCHALTER 1(2)

■ WAHLSCHALTER 1 ■	◀▶	WAHLSCH 1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 GANZER BER: 7	*Bereich: 1 bis 7 in Schritten von 1*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 ZEITÜB: 5,0 s	*Bereich: 3,0 bis 60,0 s in Schritten von 0,1*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 STEIGR AUS	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 STEIGR-MODUS: Zeitüb.	*Bereich: Zeitüberschreitung, Bestätigen*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 BEST.: AUS	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 3BIT A0: AUS	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 3BIT A1: AUS	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 3BIT A2: AUS	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 3BIT MODUS: Zeitüb.	*Bereich: Zeitüberschreitung, Bestätigen*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 3BIT BEST: AUS	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 HOCHFAHRMOD: Wieder.	*Bereich: Wiederherstellen, Synchronisieren, Synch/Wied.*
MELDUNG	▲▼	WAHLSCH 1 ZIEL Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	▲	WAHLSCH 1 EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Das Wahlschalterelement ersetzt einen mechanischen Wahlschalter. Typische Anwendungsbereiche sind die Parametersatzsteuerung oder die Steuerung von Teilschaltkreisen mit Multi-Logik über parametrierbare Logik.

Die Funktion verfügt über zwei Steuereingänge. Mit der Aufwärtssteuerung kann die Wahlschalterposition gewählt werden. Über jeden Steuereingangsimpuls sowie über einen parametrierbaren Funktionstasten können Sie jeweils einen Schritt vor- oder zurückgehen. Mit dem Dreibit-Steuereingang kann die Wahlschalterposition, jeweils festgelegt durch ein Dreibit-Wort, eingestellt werden.

Die Funktion ermöglicht die Vorauswahl einer neuen Position, ohne sie anzuwenden. Die vorgewählte Position wird nach einer Zeitüberschreitung oder auf Bestätigung über eine separate Eingabe (Benutzereinstellungen) angewendet. Die Wahlschalterposition wird im nicht flüchtigen Speicher gespeichert. Nach dem Hochfahrmodus wird entweder die vorherige Position wiederhergestellt oder das Gerät wird mit dem derzeitigen Dreibit-Wort (Benutzereinstellung) synchronisiert. Die Alarm-Grundfunktion warnt den Benutzer bei anormalen Bedingungen, beispielsweise wenn der Dreibit-Steuereingang außerhalb des Bereichs liegt.

- **WAHLSCH 1 GANZER BER:** Diese Einstellung legt die obere Position des Wahlschalters fest. Beim Aufwärtsblättern durch die verfügbaren Positionen des Wahlschalters wird auf der obersten Position wieder auf die unterste gewechselt (Position 1). Wenn ein direktes Dreibit-Steuerungswort für die Programmierung des Wahlschalters auf die gewünschte Position verwendet wird, findet der Positionswechsel nur statt, wenn das Steuerungswort innerhalb des Bereichs zwischen 1 und **WAHLSCH GANZER BER** liegt. Wenn das Kontrollwort außerhalb des Bereichs liegt, wird ein Alarm durch die Einstellung des FlexLogic-Operanden WAHLSCH ALARM für 3 Sekunden festgelegt.
- **WAHLSCH 1 ZEITÜB:** Diese Einstellung legt den Zeitraum für die Zeitüberschreitung des Wahlschalters fest. Diesen Wert verwendet das Gerät auf die folgenden zwei Arten: Wenn der **WAHLSCH STEIGR-MODUS** „Zeitüberschreitung“ anzeigt, gibt die Einstellung den notwendigen Inaktivitätszeitraum des Steuereingangs an, nach dem die vorgewählte Position automatisch angewendet wird. Wenn der **WAHLSCH STEIGR-MODUS** „Bestätigen“ anzeigt, gibt die Einstellung den Zeitraum an, bis der Quittierungseingang erscheint. Der Timer wird durch eine beliebige Aktivität des Steuereingangs neu gestartet. Der Quittierungseingang muss angezeigt werden, bevor der Timer des **WAHLSCH 1 ZEITÜB** abläuft, sonst wird kein Positionswechsel durchgeführt und ein Alarm wird eingestellt.
- **WAHLSCH 1 STEIGR:** Diese Einstellung legt einen Steuereingang für den Wahlschalter fest. Der Schalter wird an jeder steigenden Flanke des Signals auf eine neue Position verschoben. Die Position wird schrittweise gesteigert, auf der letzten Position (**WAHLSCH 1 GANZER BER**) wird wieder auf die erste (Position 1) gewechselt. Aufeinanderfolgende Impulse dieses Steuerungsoperanden dürfen nicht schneller als 50 ms erfolgen. Nach jeder steigenden Flanke des zugewiesenen Operanden wird der Zeitüberschreitungs-Timer neu gestartet und die Zielmeldung **WAHLSCH 1: Die Zielmeldung POS Z ÄND. INITIIERT** wird angezeigt, wobei ***Z*** die vorgewählte Position darstellt. Die Meldung wird für den durch die Einstellung **FLASH-MELDUNGSZEIT** festgesetzten Zeitraum angezeigt. Die vorgewählte Position wird angewendet, nachdem der Wahlschalter die Zeitüberschreitung erreicht („Zeitüberschreitungsmodus“), oder wenn das Quittierungssignal erscheint, bevor die Funktion die Zeitüberschreitung erreicht („Quittierungsmodus“). Wenn die neue Position angewendet wird, zeigt das Gerät-Display die Meldung **WAHLSCH 1: POSITION Z IN VERW** an. Typischerweise wird einen parametrierbaren Funktionstasten als Aufwärtssteuereingang konfiguriert.
- **WAHLSCH 1 STEIGR-MODUS:** Diese Einstellung legt den Betriebsmodus des Wahlschalters fest. Wenn „Zeitüberschreitung“ eingestellt wird, wechselt der Wahlschalter nach Ablauf eines zuvor am Steuereingang festgelegten Inaktivitätszeitraums seine Position. Der Positionswechsel des Wahlschalters erfolgt automatisch und erfordert keine explizite Bestätigung. Wenn „Bestätigung“ eingestellt wird, wechselt der Wahlschalter seine Position nur, nachdem der Wechsel durch ein separates Quittierungssignal bestätigt wurde. Wenn das Quittierungssignal nicht innerhalb eines zuvor festgelegten Zeitraums erscheint, akzeptiert der Schalter den Wechsel nicht und es wird ein Alarm durch die Einstellung des FlexLogic-Ausgangsoperanden WAHLSCH STP-ALARM auf 3 Sekunden festgelegt.
- **WAHLSCH 1 BEST:** Diese Einstellung legt einen Quittierungseingang für den Aufwärtssteuereingang fest. Die vorgewählte Position wird an der steigenden Flanke des zugewiesenen Operanden angewendet. Diese Einstellung ist nur im Betriebsmodus „Bestätigung“ aktiv. Das Quittierungssignal muss innerhalb des durch die Einstellung **WAHLSCH 1 ZEITÜB** festgelegte Zeit nach der letzten Aktivität des Steuereingangs erscheinen. Typischerweise wird ein parametrierbare Funktionstaste als Quittierungseingang konfiguriert.

- **WAHLSCH 1 3BIT A0, A1 und A2:** Diese Einstellungen legen einen Dreibit-Steuereingang für den Wahlschalter fest. Über das Dreibit-Steuerungswort erfolgt die Vorauswahl der Position über die folgende Kodierungskonvention:

A2	A1	A0	POSITION
0	0	0	Ruhe
0	0	1	1
0	1	0	2
0	1	1	3
1	0	0	4
1	0	1	5
1	1	0	6
1	1	1	7

  Die Position „Ruhe“ (0, 0, 0) führt keine Aktion herbei und wird in Situationen verwendet, in denen das Gerät zur Generierung der Dreibit-Steuerungswörter eine Störung aufweist. Wenn der **WAHLSCH 1 3BIT MODUS** „Zeitüberschreitung“ anzeigt, wird die über **WAHLSCH 1 ZEITÜB** vorgewählte Position wenige Sekunden nach der letzten Aktivität des Dreibit-Eingangs angewendet. Wenn der **WAHLSCH 1 3BIT MODUS** „Bestätigung“ anzeigt, wird die vorgewählte Position wenige Sekunden an der steigenden Flanke des Quittierungseingangs des **WAHLSCH 1 3BIT BEST** angewendet.

  Der Aufwärtssteuereingang (**WAHLSCH 1 STEIGR**) und die Dreibit-Steuerungseingänge (**WAHLSCH 1 3BIT A0** über **A2**) schließen sich gegenseitig aus: Wenn die Aufwärtssteuerungssequenz initiiert ist, ist der Dreibit-Steuereingang inaktiv. Wenn die Dreibit-Steuerungssequenz initiiert ist, ist der Aufwärtssteuerungseingang inaktiv.

- **WAHLSCH 1 3BIT MODUS:** Diese Einstellung legt den Betriebsmodus des Wahlschalters fest. Wenn „Zeitüberschreitung“ eingestellt wird, wechselt der Wahlschalter nach Ablauf eines zuvor am Steuereingang festgelegten Inaktivitätszeitraums seine Position. Der Positionswechsel des Wahlschalters erfolgt automatisch und erfordert keine explizite Bestätigung. Wenn „Bestätigung“ eingestellt wird, wechselt der Wahlschalter seine Position nur, nachdem der Wechsel über ein separates Quittierungssignal bestätigt wurde. Wenn das Quittierungssignal nicht innerhalb eines zuvor festgelegten Zeitraums erscheint, nimmt der Schalter den Wechsel nicht an und es wird ein Alarm durch Aufruf des FlexLogic-Ausgangsoperanden WAHLSCH BIT-ALARM für 3 Sekunden festgelegt.

- **WAHLSCH 3BIT BEST:** Diese Einstellung legt einen Quittierungseingang für den Dreibit-Steuereingang fest. Die vorgewählte Position wird an der steigenden Flanke des zugewiesenen FlexLogic-Operanden angewendet. Diese Einstellung ist nur im Betriebsmodus „Bestätigung“ aktiv. Das Quittierungssignal muss innerhalb des durch die Einstellung **WAHLSCH 1 ZEITÜB** festgelegten Zeit nach der letzten Aktivität der Dreibit-Steuereingänge erscheinen. Hinweis: Der Aufwärtssteuereingang und der Dreibit-Steuerungseingang verfügen über unabhängige Quittierungssignale (**WAHLSCH 1 BEST** und **WAHLSCH 1 3BIT BEST**).

- **WAHLSCH 1 HOCHFAHRMOD:** Diese Einstellung legt das Verhalten der Funktion im Hochfahrmodus des Gerätes fest.

  In der Einstellung „Wiederherstellen“ wird die letzte Position des Wahlschalters (gespeichert im nicht flüchtigen Speicher) nach dem Hochfahren des Gerätes wiederhergestellt. Wenn die aus dem Speicher wiederhergestellte Position außerhalb des Bereichs liegt, wird Position 0 (kein Ausgangsoperand ausgewählt) angewendet und ein Alarm eingestellt (WAHLSCH 1 PWR-ALARM).

  In der Einstellung „Synchronisieren“ verhält der Wahlschalter sich wie folgt: Während zwei Leistungszyklen wählt der Wahlschalter Position 0 und aktiviert WAHLSCH 1 PWR-ALARM. Nach zwei Leistungszyklen synchronisiert der Wahlschalter auf die Position, die der Dreibit-Steuereingang vorgibt. Dieser Vorgang erfolgt nicht erst mit dem Einsetzen der Zeitüberschreitung oder dem Quittierungseingang. Wenn der Synchronisierungsversuch nicht erfolgreich ist (wenn der Dreibit-Eingang nicht verfügbar ist (0,0,0) oder sich außerhalb des Bereiches befindet), wird der Wahlschalterausgang auf Position 0 (kein Ausgangsoperand ausgewählt) gesetzt und ein Alarm wird festgelegt (WAHLSCH 1 PWR-ALARM).

  Der Betriebsmodus „Synch./Wieder.“ ist dem Moduls „Synchronisieren“ ähnlich. Der einzige Unterschied ist, dass nach einem nicht erfolgreichen Synchronisierungsversuch der Schalter versucht, die im Gerät-Speicher gespeicherte Position wiederherzustellen versucht. Der Modus „Synch./Wieder.“ ist hilfreich bei Anwendungen, bei denen der Wahlschalter für den Wechsel des Parametersatzes auf redundante Schutzsysteme (mit zwei Geräten) eingesetzt wird.

- **WAHLSCH 1 EREIGN:** Falls aktiviert, werden die folgenden Ereignisse protokolliert:

EREIGNISNAME	BESCHREIBUNG
WAHLSCH 1 POS *Z*	Wahlschalter 1 hat seine Position geändert auf *Z*.
WAHLSCH 1 STP-ALARM	Die über den Aufwärtssteuereingang vorausgewählte Schalterposition wurde nicht vor Eintreten der Zeitüberschreitung bestätigt.
WAHLSCH 1 BIT-ALARM	Die über den Dreibit-Steuereingang vorausgewählte Schalterposition wurde nicht vor Eintreten der Zeitüberschreitung bestätigt.

Die folgenden Abbildungen zeigen die Betriebsweise des Wahlschalters. In diesem Diagramm steht „T“ für eine Zeitüberschreitungseinstellung.

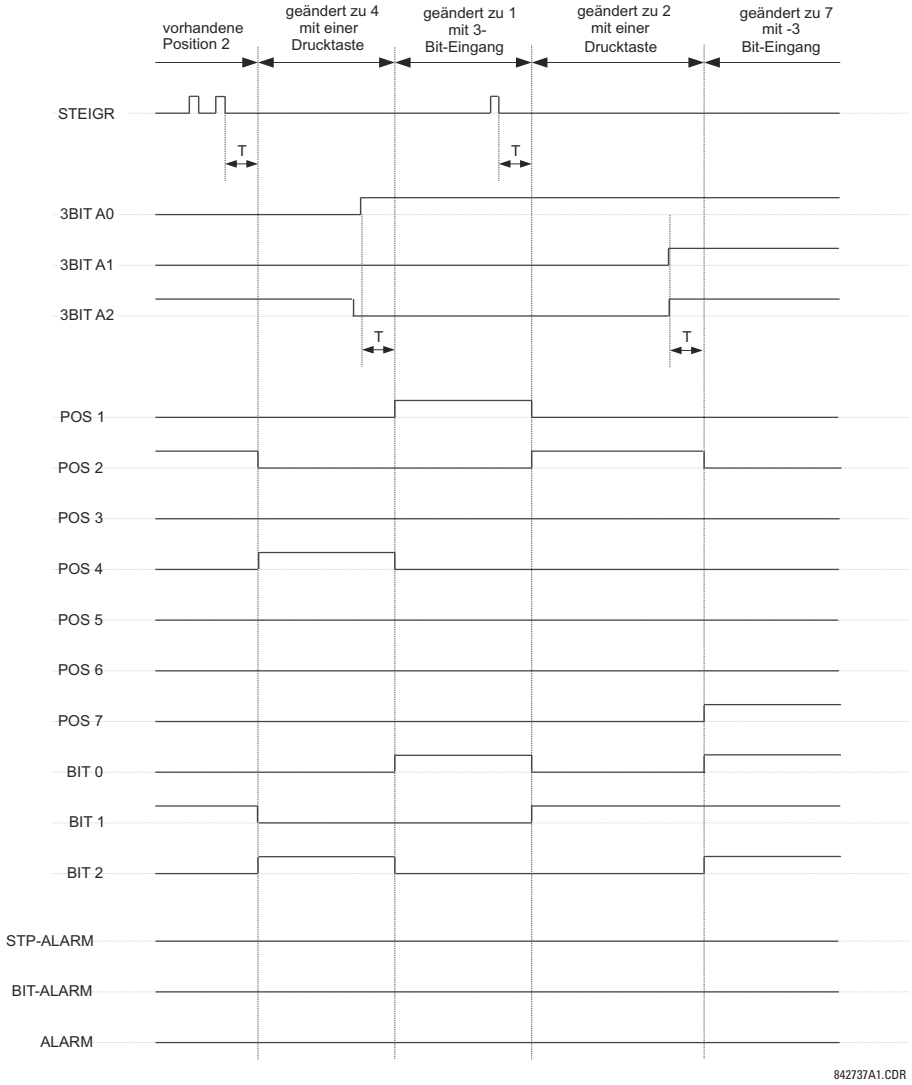


Abbildung 5–109: ZEITÜBERSCHREITUNGSMODUS

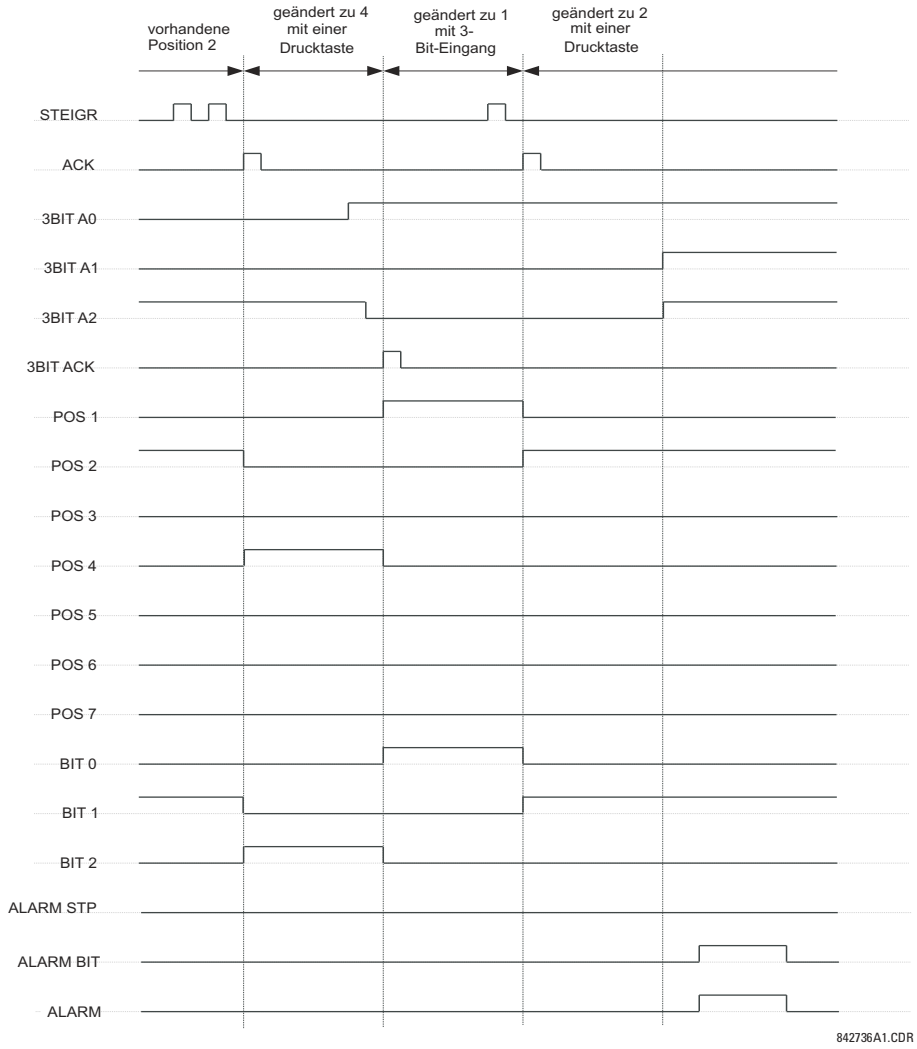


Abbildung 5–110: BESTÄTIGUNGSMODUS

ANWENDUNGSBEISPIEL

Verwenden Sie eine Anwendung, bei der der Wahlschalter als Steuerung der Parametersätze 1 bis 4 im Gerät verwendet wird. Die Parametersätze werden sowohl über die parametrierbare Funktionstaste 1 als auch über ein externes Gerät über Digitaleingänge 1 bis 3 gesteuert. Der aktive Parametersatz sollte als verschlüsseltes Dreibit-Word für das externe Gerät verfügbar sein, und SCADA über die Ausgangskontakte 1 bis 3. Der vorgewählte Parametersatz sollte automatisch nach 5 Sekunden Inaktivität der Steuereingänge angewendet werden. Wenn das Gerät hochfährt, sollte es den Parametersatz mit dem Dreibit-Steuereingang synchronisieren.

Nehmen Sie die folgenden Änderungen an der Parametersatzsteuerung im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERFUNKTIONEN ⇨ PARAMETERSÄTZE** vor:

PARAMETERSATZFUNKTION: „Aktiviert“
PARAMETERSÄTZE BLK: „Aus“
SATZ 2 AKTIV BEI: „WAHLSCH 1 POS 2“
SATZ 3 AKTIV BEI: „WAHLSCH 1 POS 3“
SATZ 4 AKTIV BEI: „WAHLSCH 1 POS 4“
SATZ 5 AKTIV BEI: „Aus“
SATZ 6 AKTIV BEI: „Aus“

Nehmen Sie die folgenden Änderungen am Wahlschalterelement im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERFUNKTIONEN ⇨⇩ WAHLSCHALTER ⇨ WAHLSCHALTER 1** vor, um die Steuerung der parametrierbare Funktionstaste 1 und den Digitaleingängen 1 bis 3 zuzuweisen:

WAHLSCH 1 FUNKTION: „Aktiviert“
WAHLSCH 1 GANZER BER: „4“
WAHLSCH 1 STEIGERUNGSMODUS: „Zeitüb.“
WAHLSCH 1 ZEITÜB: „5,0 s“
WAHLSCH 1 3BIT STEIGERUNG: „PUSHBUTTON 1 ON“
WAHLSCH 1 BEST: „Aus“
WAHLSCH 1 3BIT A0: „KONT IP 1 EIN“
WAHLSCH 1 3BIT A1: „KONT IP 2 EIN“
WAHLSCH 1 3BIT A2: „KONT IP 3 EIN“
WAHLSCH 1 3BIT MODUS: „Zeitüb.“
WAHLSCH 1 3BIT BEST.: „Aus“
WAHLSCH 1 HOCHFAHRMOD: „Synchron.“

Dann weisen Sie den Ausgangskontaktbetrieb (H6-Modul) dem Wahlschalterelement zu, indem Sie im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EINGÄNGE/AUSGÄNGE ⇨⇩ AUSGANGSKONTAKTE** die folgenden Änderungen vornehmen:

AUSGANG H1 BETRIEB: „WAHLSCH 1 BIT 0“
AUSGANG H2 BETRIEB: „WAHLSCH 1 BIT 1“
AUSGANG H3 BETRIEB: „WAHLSCH 1 BIT 2“

Abschließend ist der parametrierbare Funktionstaste 1 durch die folgenden Änderungen im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ PARAMETRIERBARE FKT-TASTEN ⇨ FKT-TASTE 1** zuzuweisen und zu konfigurieren.

FKT-TASTE1 FUNKTION: „Selbstrück“
FKT-TASTE1 AUSFALLZEIT: „0,10 s“

Die Logik für den Wahlschalter wird nachfolgend dargestellt:

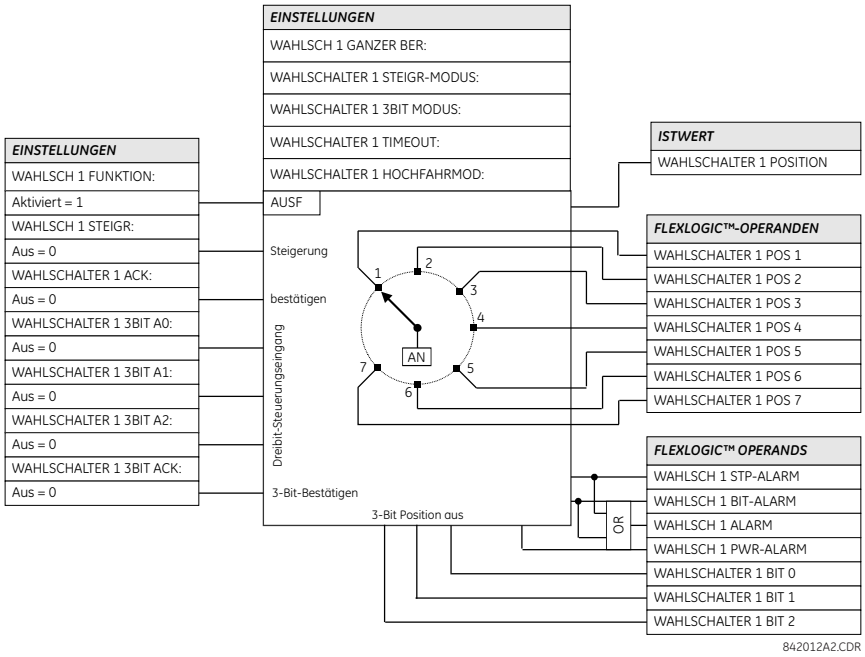
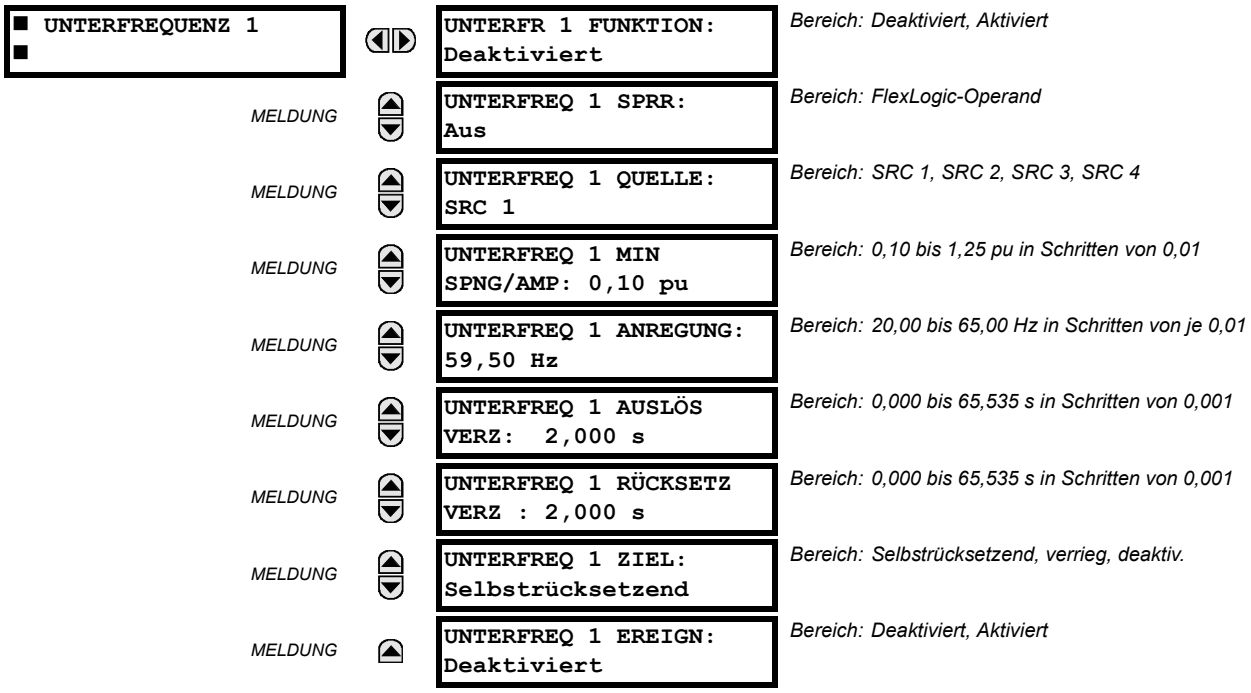


Abbildung 5–111: WAHLSCHALTERLOGIK

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERUNGSFUNKTIONEN ⇨⇩ UNTERFREQUENZ ⇨ UNTERFREQUENZ 1(6)



Es gibt sechs identische Unterfrequenzelemente, die von 1 bis 6 nummeriert sind.

Die stationäre Frequenz eines Stromnetzes ist ein bestimmter Indikator für das bestehende Gleichgewicht zwischen dem erzeugten Strom und der Last. Wenn dieses Gleichgewicht durch den Verlust einer wichtigen generierenden Einheit oder die Spannungsfestigkeit eines Teils vom Rest des Systems gestört wird, hat dies eine Reduzierung der Frequenz zur Folge. Wenn die Steuerungssysteme des Systemgenerators nicht schnell genug reagieren, kann das System zusammenbrechen. Eine zuverlässige Methode zur schnellen Wiederherstellung des Gleichgewichts zwischen Last und Generierung ist – basierend auf der tatsächlichen Netzfrequenz – die automatische Abschaltung ausgewählter Lasten. Diese als „Lastabwurf“ bezeichnete Technik bewahrt die Systemintegrität und vermindert weitreichende Ausfälle. Nachdem sich die Frequenz wieder normalisiert hat, muss die Last automatisch oder manuell wiederhergestellt werden.

Die Einstellung **UNTERFREQ 1 QUELLE** wird zur Auswahl der Quelle für das zu messende Signal verwendet. Die Funktion prüft zuerst, ob eine funktionstüchtige Phasenspannung von der ausgewählten Quelle verfügbar ist. Wenn keine Spannung verfügbar ist, versucht die Funktion einen Phasenstrom zu nutzen. Wenn weder Spannung noch Strom verfügbar sind, nimmt die Funktion keinen Betrieb auf, da es keinen Parameter unterhalb der Mindestspannung/-stromeinstellung misst.

Die Einstellung **UNTERFREQ 1 MIN SPNG/AMP** wählt die minimale Spannung pro Einheitenspannung bzw. den Strompegel aus, der für den Betrieb des Unterfrequenzelements erforderlich ist. Dieser Grenzwert wird eingesetzt, um einen fehlerhaften Betrieb zu verhindern, wenn kein Signal zu messen ist.

Die Einstellung **UNTERFREQ 1 ANREGUNG** wird zur Auswahl des Pegels verwendet, an dem das Unterfrequenzelement anziehen soll. Wenn beispielsweise die Netzfrequenz 60 Hz beträgt und der Lastabwurf bei 59,5 Hz erforderlich ist, liegt die Einstellung bei 59,50 Hz.

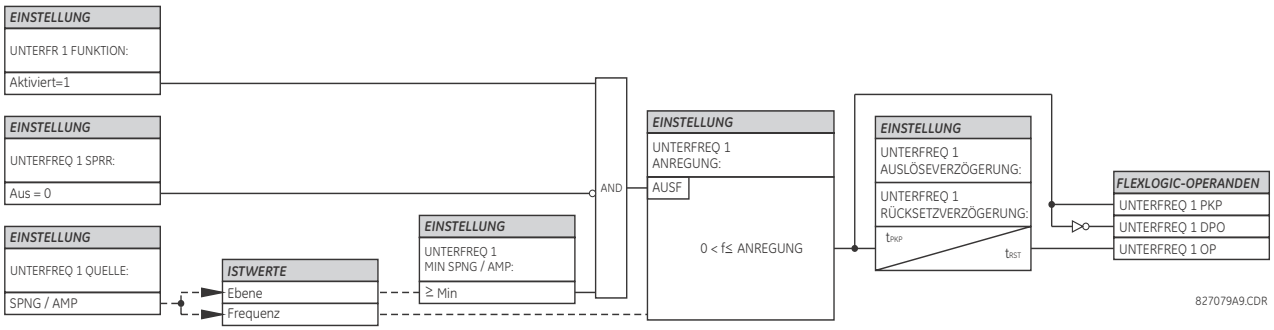


Abbildung 5–112: UNTERFREQUENZ SCHALTLOGIK

5.7.6 ÜBERFREQUENZ

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERUNGSFUNKTIONEN ⇨⇩ ÜBERFREQUENZ ⇨ ÜBERFREQUENZ 1(4)

■ ÜBERFREQUENZ 1 ■	◀▶	ÜBERFREQ 1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	▲▼	ÜBERFREQ 1 BLOCKADE: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG	▲▼	ÜBERFREQ 1 QUELLE: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
MELDUNG	▲▼	ÜBERFREQ 1 ANREGUNG: 60,50 Hz	*Bereich: 20,00 bis 65,00 Hz in Schritten von je 0,01*
MELDUNG	▲▼	ÜBERFREQ 1 AUSLÖS VERZ: 0,500 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
MELDUNG	▲▼	ÜBERFREQ 1 RÜCKSETZ VERZ : 0,500 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
MELDUNG	▲▼	ÜBERFREQ 1 ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	▲	ÜBERFREQ 1 EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Es gibt vier Überfrequenzelemente, die von 1 bis 4 nummeriert sind.

Eine Frequenzberechnung für eine gegebene Quelle wird am Eingang eines Spannungs- oder Stromkanals vorgenommen, je nachdem, welcher verfügbar ist. Diese Kanäle werden in der folgenden Reihenfolge auf den Signaleingang untersucht: Spannungskanal A, Hilfsspannungskanal, Stromkanal A, Erdstromkanal. Das zuerst zur Verfügung stehende Signal wird zur Frequenzberechnung verwendet.

Die stationäre Frequenz eines Stromnetzes ist ein Indikator für das bestehende Gleichgewicht zwischen dem erzeugten Strom und der Last. Wenn dieses Gleichgewicht durch die Unterbrechung einer erheblichen Last oder die Spannungsfestigkeit eines Teils des System, bei dem ein Überschuss generiert wurde, gestört wird, hat dies eine Erhöhung der Frequenz zur Folge. Wenn die Steuerungssysteme der Generatoren nicht schnell genug reagieren, um die Turbinengeschwindigkeit wieder zu normalisieren, kann die Überdrehzahl zu einem Turbinenschnellschluss führen. Das Überfrequenzelement kann an einem Generierungsstandort zur Drosselungskontrolle der Turbinenfrequenz eingesetzt werden. Diese Funktion kann auch für die automatische Wiedereinschaltung der Einspeisung als Teil der „Wiederherstellung nach Lastabwurf“ verwendet werden.

Die Einstellung **ÜBERFREQ 1 QUELLE** wählt die Quelle für das zu messende Signal aus. Die Einstellung **ÜBERFREQ 1 ANREGUNG** wird zur Auswahl des Pegels verwendet, an dem das Überfrequenzelement anziehen soll.

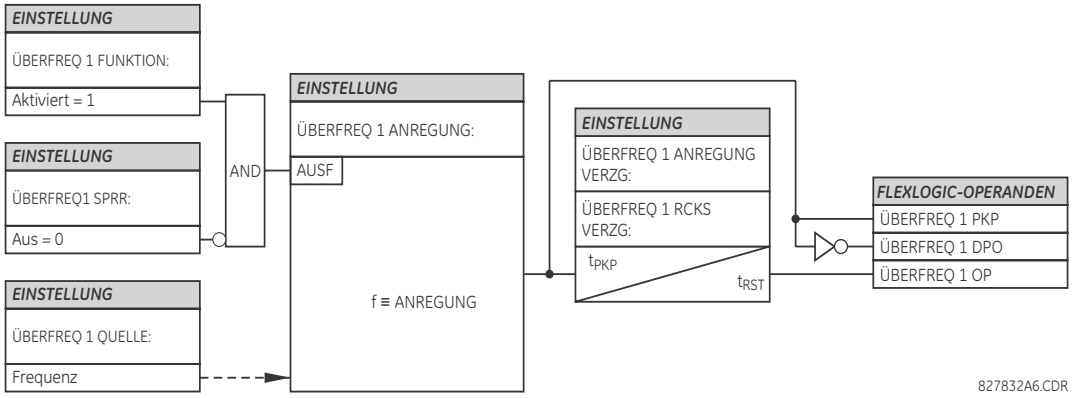
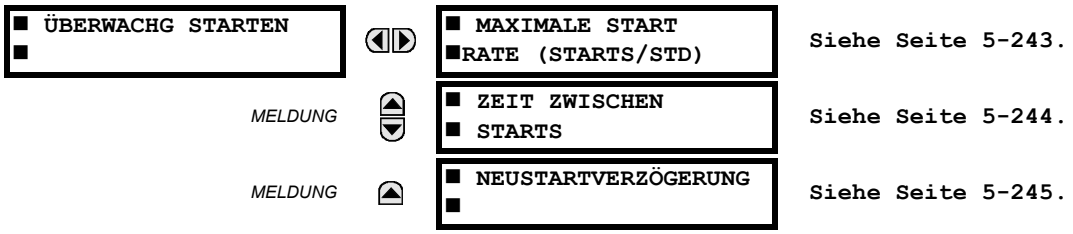


Abbildung 5–113: ÜBERFREQUENZ SCHALTLOGIK

5.7.7 MOTOR-STARTÜBERWACHUNG

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERELEMENTE ⇨⇩ ÜBERWACHG STARTEN



Die Überwachungsfunktion beim Motorstart besteht aus drei Funktionen, die vor einem Schweranlauf schützen. Diese Elemente werden zusätzlich zur Startunterdrückung eingesetzt, der durch das thermische Modell festgesetzt werden könnte. Eine Methode zur Verhinderung des Startes besteht darin, einen M60-Ausgangskontakt zu verkabeln, der durch die Überwachungsfunktionen für den Motorstart im Motor ausgelöst wird, die die Energiezufuhr zum Steuerkreis aktivieren. Der Ausgangskontakt verändert nur seinen Status, wenn der Motor angehalten wird, um die Regelkreise anzupassen, die kontinuierlich wie ein Schütz unter Spannung stehen müssen.

Zu den drei Funktionen der Überwachung beim Motorstart zählen:

1. **Maximale Startrate (Starts pro Stunde):** Diese Funktion definiert die Anzahl an Startversuchen, die in einem programmierbaren Zeitintervall zulässig sind. Nur die Anzahl der erneuten Startversuche während des Intervalls wird kontrolliert; nicht die dazwischenliegende Zeit. Die letztere wird durch die Zeit zwischen den Startfunktionen kontrolliert. Wenn der Motor nach dem letzten zulässigen Start angehalten wird, wird die Energie für den Steuerkreis oder die Schließfunktion des Steuerkreises bis zum Ende des vorgegebenen Intervalls deaktiviert. Bei jedem Start wird ein neues Intervall initiiert, für das die Anzahl an Starts begrenzt wird. Ein typische Starthäufigkeit liegt bei drei Starts pro Stunde.
2. **Zeit zwischen Starts:** Diese Funktion erzwingt eine programmierbare Mindestdauer zwischen zwei aufeinanderfolgenden Startversuchen. Eine Zeitverzögerung wird bei jedem Start initiiert. Falls der Motor angehalten wird, ist ein Neustart erst zulässig, wenn das angegebene Intervall abgelaufen ist.
3. **Neustartverzögerung:** Die „Verzögerungsfunktion neu starten“ definiert eine programmierbare Verzögerung, nachdem ein Motor angehalten wurde, bevor er erneut gestartet werden kann. Sie lässt Übergangsbedingungen bei Lastunterbrechungen zu, beispielsweise bei Anwendung von Kolbenpumpen, bei denen es zu einem Lastwechsel bei der Rotation kommt. Das Starten während des Lastwechsels kann zu Beschädigungen am Motor oder der Pumpe führen.

b) MAXIMALE STARTRATE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERUNGSELEMENTE ⇨⇩ ÜBERWACHG STARTEN ⇨ MAXIMALE STARTRATE

■ MAXIMALE START ■ RATE (STARTS/STD)		STARTS/STD FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	STARTS/STD ZEIT- INTERVALL: 60 min	*Bereich: 1 bis 300 Min in Schritten von jeweils 1*
	MELDUNG	STARTS/STD MAX ANZAHL: /STARTS: 3	*Bereich: 1 bis 16 in Schritten von 1*
	MELDUNG	STARTS/STD BLOCKADE: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	STARTS/STD. ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, Verriegelt, Deaktiviert*
	MELDUNG	STARTS/STD EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Das Element kann so programmiert werden, dass es eine klassische Überwachungsfunktion von Starts pro Stunde ausführt. Die durch die Einstellung **STARTS/STD ZEITINTERVALL** vorgegebenen Zeitintervalle werden jedoch für mehr Flexibilität in Minuten angegeben. Die Einstellung **STARTS/STD MAX ANZAHL STARTS** gibt die Begrenzung der Anzahl von Startversuchen innerhalb des Intervalls an. Die Zeiteinheit und die Zeitbereiche umfassen die Startanforderungen großer Motoren mit direktem Start.

Die Funktion führt die drei folgenden FlexLogic-Operanden aus:

- Der Operand STARTS-PRO-STD. PKP weist darauf hin, dass die maximal zulässige Startrate erreicht wurde. Wird der Motor angehalten, sollte der Neustart erst nach Ablauf der Sperrzeit erfolgen.
- Der Operand STARTS-PRO-STD. OP weist darauf hin, dass der Motor angehalten wurde, wenn die maximal zulässige Startrate bereits erreicht wurde. Dieser Operand sollte verwendet werden, um den Startbefehl zu sperren.
- Der Operand STARTS PRO STD. DPO weist darauf hin, dass die maximal zulässige Startrate nicht erreicht wurde. Wird der Motor angehalten, kann er umgehend neu gestartet werden.

Das Element nutzt den Motorstatus, der durch die Funktion „Thermisches Modell“ ausgeführt wird. Der thermische Schutz muss ordnungsgemäß konfiguriert sein, damit diese Funktion ausgeführt werden kann.

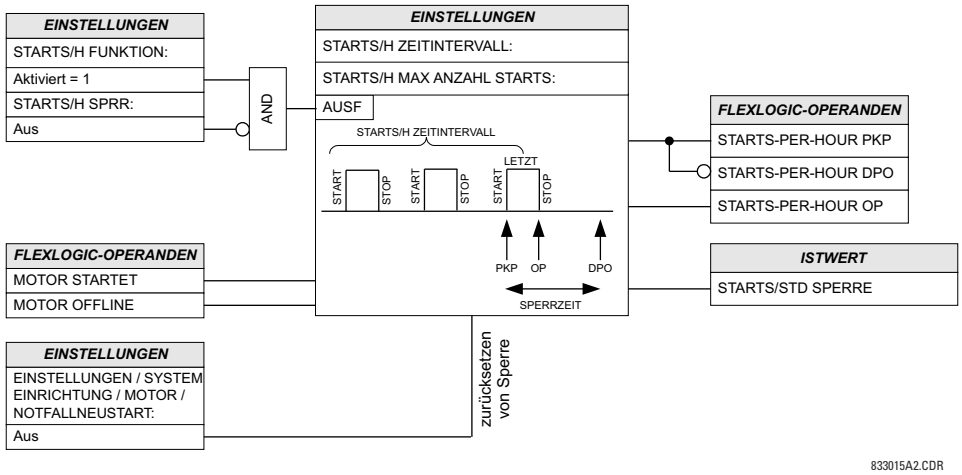


Abbildung 5–114: MAXIMALE STARTRATE SCHALTLOGIK

c) ZEIT ZWISCHEN STARTS

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERUNGSELEMENTE ⇨⇩ ÜBERWACHG STARTEN ⇨⇩ ZEIT ZWISCHEN STARTS

■ ZEIT ZWISCHEN ■ STARTS		ZEIT ZWISCHEN STARTS FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG		ZEIT ZWISCHEN STARTS MIN ZEIT: 20 Min	*Bereich: 0 bis 300 Min. in Schritten von je 1*
MELDUNG		ZEIT-ZW-STARTS SPR: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
MELDUNG		ZEIT-ZW-STARTS ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, Verriegelt, Deaktiviert*
MELDUNG		ZEIT ZWISCHEN STARTS EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Das Element „Zeit zwischen Starts“ verhindert Neustartversuche in kurzen Abständen. Es erfordert, dass die Mindestdauer, die durch die Einstellung **ZEIT ZWISCHEN STARTS MIN ZEIT** angegeben ist, abläuft, bevor ein weiterer Startversuch zugelassen wird. Das Überwachungselement „Zeit zwischen Starts“ ergänzt die Funktion „Maximale Startrate“ dahingehend, dass das erst genannte Element die Zeitabstände zwischen den Starts und das letztere die Anzahl der Starts begrenzt.

Die Funktion führt die drei folgenden FlexLogic-Operanden aus:

- Der Operand ZEIT-ZWISCH-STARTS PKP gibt an, dass die Zeitspanne seit dem letzten Start zu kurz war. Wird der Motor angehalten, sollte der Neustart erst nach Ablauf der Sperrzeit erfolgen.
- Der Operand ZEIT-ZWISCH-STARTS OP gibt an, dass der Motor angehalten wird, falls die Zeitspanne seit dem letzten Start zu kurz war. Dieser Operand sollte verwendet werden, um den Startbefehl zu sperren.
- Der Operand ZEIT-ZWISCH-STARTS DPO gibt an, dass die Zeit zwischen den zwei letzten Starts lang genug war. Wird der Motor angehalten, kann er umgehend neu gestartet werden.

Das Element nutzt den Motorstatus, der durch die Funktion „Thermisches Modell“ ausgeführt wird. Der thermische Schutz muss ordnungsgemäß konfiguriert sein, damit diese Funktion ausgeführt werden kann.

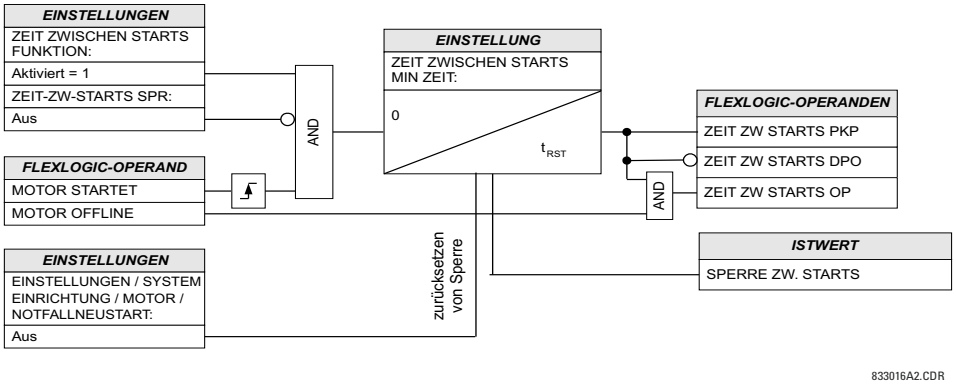


Abbildung 5–115: ZEIT ZWISCHEN STARTS SCHALTLOGIK

d) NEUSTART-VERZÖGERUNG

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERUNGSELEMENTE ⇨⇩ ÜBERWACHG STARTEN ⇨⇩ NEUSTARTVERZÖGERUNG

■ NEUSTARTVERZÖGERUNG ■		NEUSTARTVERZÖGERUNG FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	NEUSTARTVERZÖGERUNG MIN ZEIT: 0 Sek.	*Bereich: 0 bis 50000 s in Schritten von 1*
	MELDUNG	NEUSTART VERZG-SPRR: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	NEUSTARTVERZÖGERUNG ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	VERZÖGERUNGSEREIGNISSE NEU STARTEN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die Einstellung **NEUSTARTVERZÖGERUNG MIN ZEIT** gibt die Sperrzeit an, um den Motor erneut zu starten, nachdem er angehalten wurde. Die Funktion „Neustartverzögerung“ führt den FlexLogic-Operanden NEUSTARTVERZÖGERUNG OP für **NEUSTARTVERZÖGERUNG MIN ZEIT** aus, nachdem der Motor angehalten wurde. Das Element nutzt den Motorstatus, der durch die Funktion „Thermisches Modell“ ausgeführt wird. Der thermische Schutz muss ordnungsgemäß konfiguriert sein, damit diese Funktion ausgeführt werden kann.

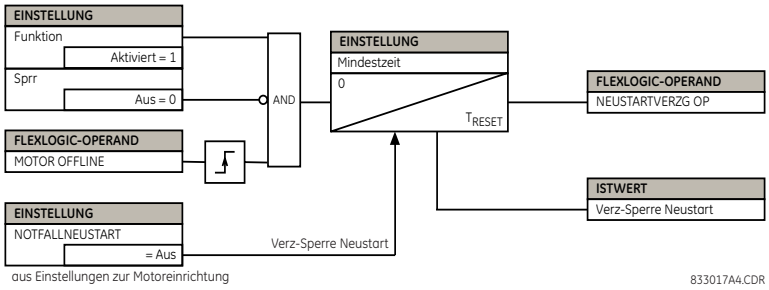


Abbildung 5–116: NEUSTARTVERZÖGERUNG SCHALTLOGIK

5.7.8 REDUZIERTER SPANNUNGSSTART

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERUNGSELEMENTE ⇨⇩ REDUZ SPANNUNGSSTART

■ REDUZ SPANNUNGS- ■ START		REDUZ SPANNUNGS- START: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	ÜBERGANGSMODUS: Nur Strom	*Bereich Nur Strom, Strom oder Timer Strom und Timer*
	MELDUNG	RED. SPANNG.-VLS: 125% VLS	*Bereich: 25 bis 300 % VLS in Schritten von 1*
	MELDUNG	RED. SPANNG.-TIMER: 10.0 s	*Bereich: 1.0 to 600,0 s in Schritten von 0,1*
	MELDUNG	RED. SPANNG.-BLOCKADE: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	RED. SPANNG.-ZIEL Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	RED. SPANNG.-EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die M60 kann den Übergang eines Motorstarts von reduzierter bis voller Spannung steuern. Diese Funktion verwendet Motorlast und einen übergeordneten Timer, um ein Ein-Sekunden-Steuerungssignal (den RED. SPANNG.-STRG-Operanden) zu starten, um auf volle Spannung zu schalten. Diese Funktion kann außerdem von der Einschaltlogik ein Auslösesignal (der RED. SPANNG.-OP-Operand) ausführen, wenn die Strom- oder Timerübergänge nicht wie erwartet auftreten. Dieser Übergang kann, wie unten beschrieben, als „nur Strom“, „Strom“ oder „Timer“ oder „Strom und Timer“ festgelegt werden.

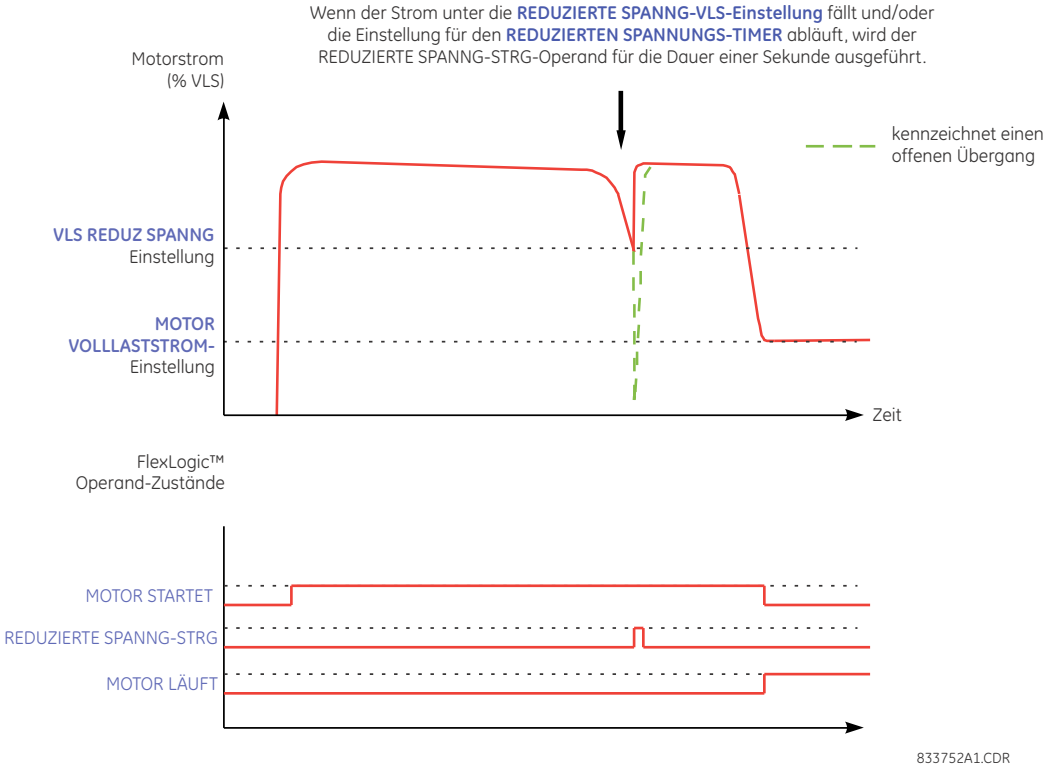


Abbildung 5–117: REDUZIERTE SPANNUNGSSTART-STROMEIGENSCHAFT

HINWEIS

Alle FlexLogic-Operanden werden zu Beginn eines Motorstarts ausgeführt. Der RED. SPANNG.-OP-Operand wird gesetzt, wenn der Übergangstimer abläuft, falls die Motorlast nie die **RED. SPANNG.-VLS**-Einstellung überschreitet und der Motorstatus startet. Der RED. SPANNG.-STRG-Operand wird gesetzt, wenn der Übergangstimer abläuft und die Motorlast unter die volle Motorlaststrom-Einstellung fällt, was bedeutet, dass der Motorstatus nicht startet.

- **REDUZ SPANNUNGSSTART:** Diese Einstellung aktiviert und deaktiviert die Funktion „Reduzierter Spannungsstart“.
- **ÜBERGANGSMODUS:** Diese Einstellung wählt die Übergangsmethode zum reduzierten Spannungsstart. Der reduzierte Spannungs-Timer wird zu Beginn eines Motorstarts gestartet, d.h., wenn der Motorstatus vom Offline-Modus in den Start-Modus übergeht. Es gibt drei Übergangsmodi:
  - „Nur Strom“: Wenn die Motorlast unter die **VLS M. RED. SPANNG.**-Einstellung fällt, bevor der reduzierte Spannungs-Timer abläuft, wird ein Übergang gestartet, in dem der RED. SPANNG.-STRG-Operand für die Dauer einer Sekunde ausgeführt wird. Jeder dem Operanden zugewiesene Ausgangskontakt wird für diese Dauer in Betrieb gesetzt. Wenn die Motorlast unter die **VLS M. RED. SPANNG.**-Einstellung fällt, bevor der reduzierte Spannungs-Timer abläuft, ändert der RED. SPANNG.-STRG-Operand nicht den Zustand und der RED. SPANNG.-OP-Operand wird ausgeführt.
  - „Strom oder Timer“: Wenn die Motorlast unter die **VLS M. RED. SPANNG.**-Einstellung fällt, oder wenn der reduzierte Spannungs-Timer abläuft, wird ein Übergang gestartet, in dem der RED. SPANNG.-STRG-Operand für die Dauer einer Sekunde ausgeführt wird. Jeder dem Steuerungssignal zugewiesene Ausgangskontakt wird für diese Dauer in Betrieb gesetzt.
  - „Strom und Timer“: Wenn die Motorlast unter die VLS M. RED. SPANNG.-Einstellung fällt, bevor der reduzierte Spannungs-Timer abläuft, und die Motorlast unter die **RED. SPANNG.-VLS**-Einstellung vor Ablauf des reduzierten Spannungs-Timers fällt, wird ein Übergang gestartet. Wenn die Motorlast unter die **VLS M. RED. SPANNG.**-Einstellung fällt, bevor der reduzierte Spannungs-Timer abläuft, ändert der RED. SPANNG.-STRG-Operand nicht den Zustand und der RED. SPANNG.-OP-Operand wird ausgeführt.

- **RED. SPANNG.-VLS:** Diese Einstellung legt die Stromebene fest, die für die Bestimmung des Übergangsmodus verwendet wird and startet den RED. SPANNG.-STRG-Operanden. Diese Einstellung sollte höher sein als das Produkt der **MOTOR VOLLLASTSTROM**-Einstellung und die **MOTORÜBERLASTUNGSFAKTOR**-Einstellung. Siehe Abschnitt *Motoreinstellungen* für weitere Informationen.
- **RED. SPANNG.-TIMER:** Diese Einstellung legt den Zeitüberschreitungswert für den Übergangstimer fest, der im ausgewählten Übergangsmodus verwendet wird.

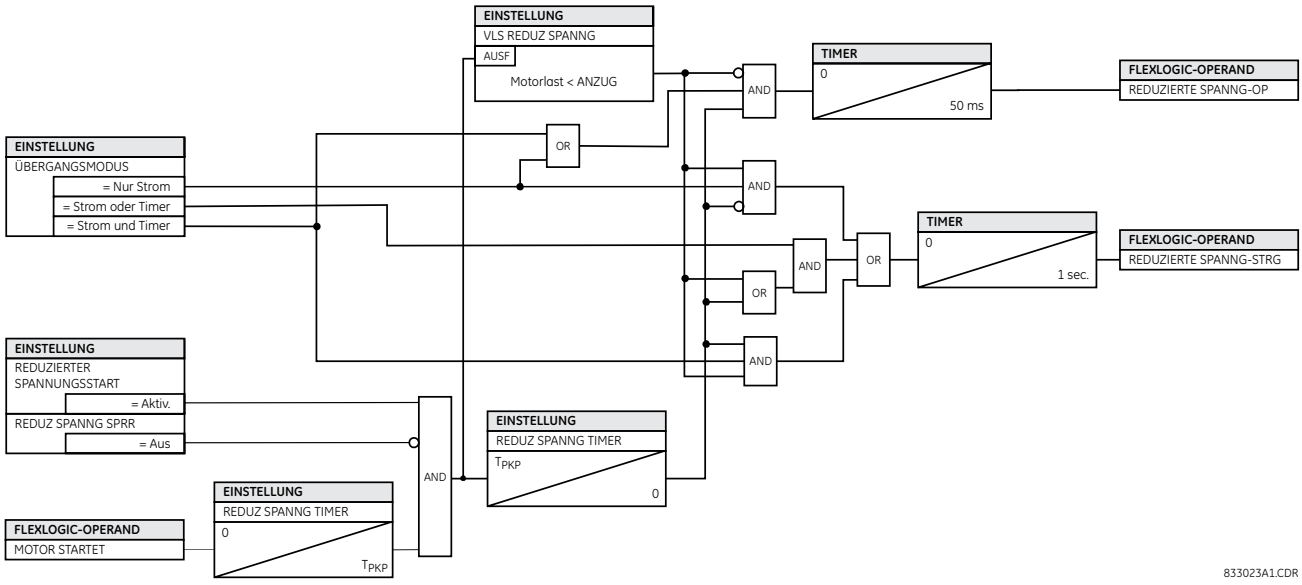


Abbildung 5–118: REDUZIERTE SPANNUNGSSTART-LOGIK

5

5.7.9 DIGITALELEMENTE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERFUNKTIONEN ⇨⇩ DIGITALELEMENTE ⇨ DIGITALELEMENT 1 (48)

■ DIGITALELEMENT 1 ■		DIGITALELEMENT 1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	DIG ELEM 1 NAME: Dig Element 1	*Bereich: 16 alphanumerische Zeichen*
	MELDUNG	DIG ELEM 1 EING: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	DIG ELEM 1 AUSLÖSEVERZ: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 999999,999 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	DIG ELEM 1 RÜCKS VERZ: 0,000 s	*Bereich: 0,000 bis 999999,999 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	DIG ELEMENT 1 AUSL. LED: Aktiviert.	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	DIG ELEM 1 BLOCKADE: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	DIGITALELEMENT 1 ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	DIGITALELEMENT 1 EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Es sind 48 identische Digitalemente verfügbar, nummeriert von 1 bis 48. Ein Digitalelement kann jeden FlexLogic-Operanden überwachen und eine Ereignismeldung anzeigen und/oder in Abhängigkeit vom Status des Ausgangsoperanden die Ereignisprotokollierung aktivieren. Die Einstellungen der Digitalelemente beinhalten einen Namen, der in jeder Ereignismeldung erscheint, einen Blockierungseingang von jedem ausgewählten FlexLogic-Operanden und einen Timer für Auslöse- und Rücksetzverzögerungen für den Ausgangsoperanden.

- **DIGITALELEMENT 1 EING:** Wählt einen durch das Digitalelement zu überwachenden FlexLogic-Operanden
- **DIGITALELEMENT 1 AUSLÖSEVERZÖGERUNG:** Legt die Zeitverzögerung für der Anregung fest. Falls eine Auslöseverzögerung nicht erforderlich ist, stellen Sie „0“ ein.
- **DIGITALELEMENT 1 RÜCKSETZVERZÖGERUNG:** Legt die Zeitverzögerung für die Rücksetzung fest. Falls eine Rücksetzverzögerung nicht erforderlich ist, stellen Sie „0“ ein.
- **DIGITALELEMENT 1 AUSL. LED:** Mit dieser Einstellung wird die Auslöse-LED des Digitalelements aktiviert oder deaktiviert. Wenn „Deaktiviert“ eingestellt ist, ist die Funktion der Auslöse-LED gesperrt.

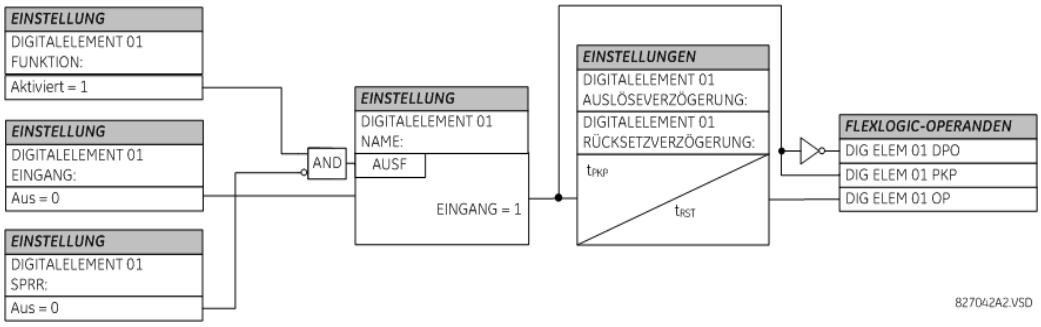


Abbildung 5–119: SCHALTLOGIK DIGITALELEMENT

STROMKREIS-ÜBERWACHUNGSANWENDUNGEN:

Einige Versionen der Digitaleingangsmodule verfügen über einen über Schließerkontakte angeschlossenen, aktiven Spannungsüberwachungskreis. Der Spannungsüberwachungskreis begrenzt den Erhaltungsstrom im Ausgangsstromkreis (siehe Technische Daten zum Schließer).

Solange der Strom durch die Spannungsüberwachung unterhalb eines Grenzwertes liegt (siehe Technische Daten zum Schließer) ist der FlexLogic-Operand „KONT OP 1 VAN“ eingestellt (für Digitaleingang 1 – es existieren entsprechende Operanden für jeden Ausgangskontakt). Ist der Ausgangsstromkreis hochohmig oder der Gleichstrom ist unterbrochen, fällt der Erhaltungsstrom unter den Grenzwert und der FlexLogic-Operand „KONT OP 1 VAUS“ wird eingestellt. Folglich kann der Status dieser Operanden als Indikator für die Integrität der Kreisläufe verwendet werden, in denen Schließerkontakte eingesetzt sind.

BEISPIEL 1: INTEGRITÄTSÜBERWACHUNG DES LEISTUNGSSCHALTER-AUSLÖSEKREISES

Bei vielen Anwendungen ist es erwünscht, die Integrität des Leistungsschalter-Auslösekreises zu überwachen, damit Probleme erkannte werden können, bevor eine Auslösung erforderlich ist. Der Stromkreis wird als einwandfrei angesehen, wenn die über den Auslöseausgangskontakt verbundene Spannungsüberwachung ein niedriges Stromniveau verzeichnet, das eindeutig unter dem Betriebsstrom der Auslöserspule des Leistungsschalters liegt. Ist der Stromkreis hochohmig, fällt der Erhaltungsstrom unter den Überwachungsgrenzwert und ein Alarm wird ausgelöst.

In den meisten Leistungsschalter-Steuerungskreisen ist die Auslöserspule mit einem Leistungsschalter-Hilfskontakt, der offen ist, wenn der Schalter offen ist (siehe Diagramm unten) in Serie geschaltet. Um ungewollte Alarme in diesen Situationen zu vermeiden, muss die Überwachungslogik des Auslösekreises die Leistungsschalterposition erfassen.

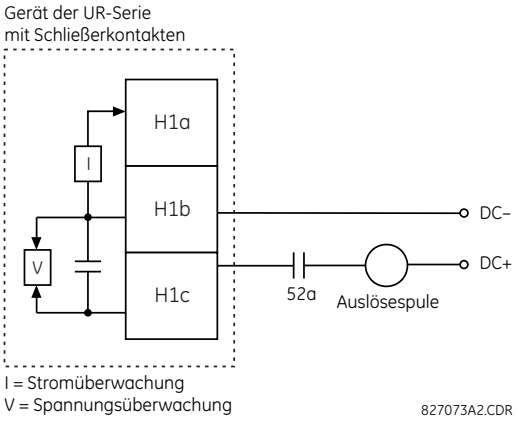
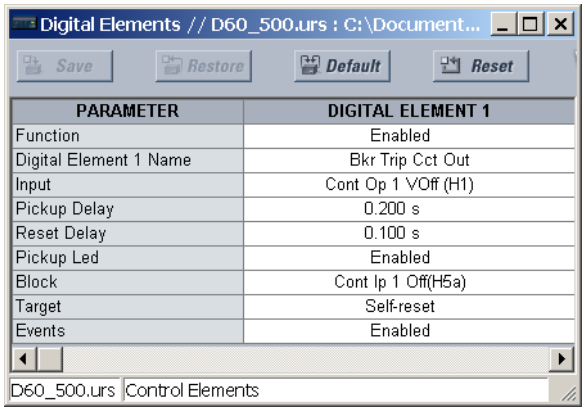


Abbildung 5–120: AUSLÖSEKREIS BEISPIEL 1

Nehmen Sie an, der Ausgangskontakt H1 ist ein Auslösekontakt. Über die Ausgangskontakteinstellungen wird diesem Ausgang ein ID-Name gegeben, beispielsweise „Kont Op 1“. Nehmen Sie an, ein 52a-Leistungsschalter-Hilfskontakt ist an den H7a-Digitaleingang angeschlossen, um den Status des Leistungsschalters zu überwachen. Über die Digitaleingangseinstellungen wird diesem Eingang ein ID-Name gegeben, beispielsweise „Kont Ip 1“, und er wird auf „Ein“ gesetzt, wenn der Leistungsschalter geschlossen ist. Die Einstellungen, die für die Überwachung des Leistungsschalter-Auslösekreises durch das Digitalelement 1 vorgenommen werden müssen, sind unten angegeben (EnerVista UR Setup siehe Beispiel):

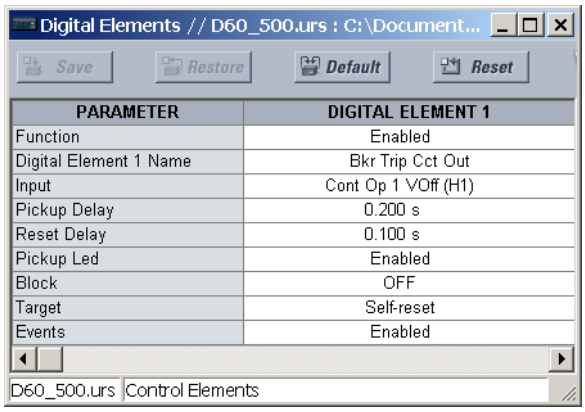


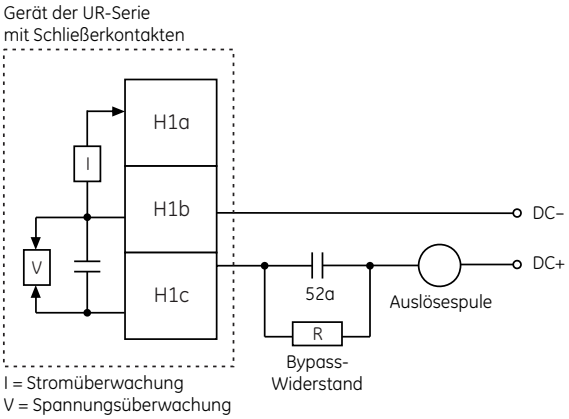
HINWEIS

Die Einstellung AUSLÖSEVERZ sollte höher als die Auslösezeit des Leistungsschalters sein, um Fehlalarme zu vermeiden.

BEISPIEL 2: INTEGRITÄTSÜBERWACHUNG DES LEISTUNGSSCHALTER-AUSLÖSEKREISES

Wenn es erforderlich ist, den Auslösekreis stetig zu überwachen, unabhängig von der Position der Leistungsschalter (offen oder geschlossen), muss ein Verfahren bereitgestellt werden, um die Überwachung des Stromflusses durch den Auslösekreis fortzuführen, wenn der Leistungsschalter offen ist (siehe unten stehende Abbildung). Dies kann durch Anschluss eines geeigneten Widerstands (siehe Abbildung unten) an den Hilfskontakt des Auslösekreises erfolgen. In diesem Fall ist es nicht erforderlich, die Überwachungsschaltung über die Leistungsschalterposition zu überwachen - für die Einstellung **BLOCKADE** wird „Aus“ gewählt. In diesem Fall sind die Einstellungen wie folgt (EnerVista UR Setup siehe Beispiel).





Werte für Widerstand „R“

Stromversorgung	Widerstand	Leistung
24 V DC	1000 Ω	2 W
30 V DC	5000 Ω	2 W
48 V DC	10000 Ω	2 W
110 V DC	25000 Ω	5 W
125 V DC	25000 Ω	5 W
250 V DC	50000 Ω	5 W

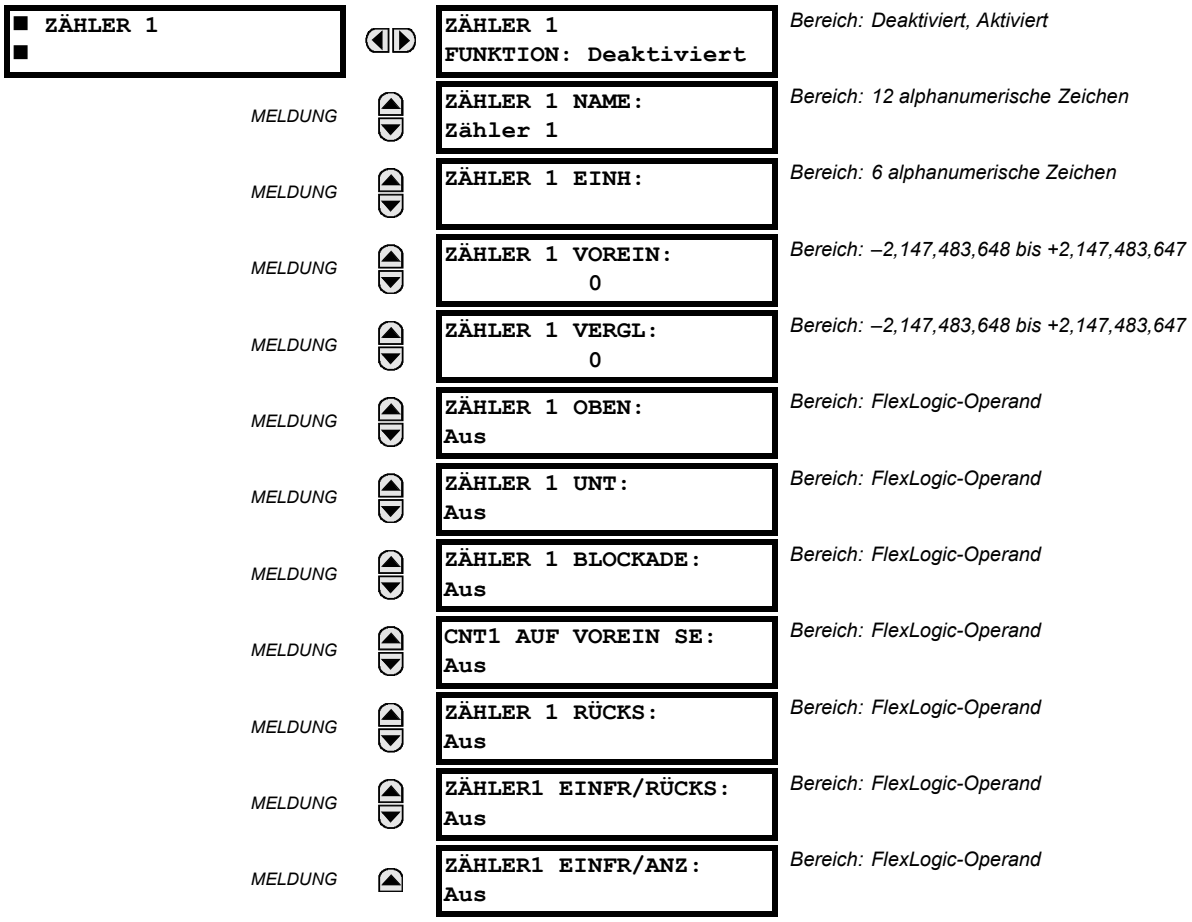
827074A3.CDR

Abbildung 5–121: AUSLÖSEKREIS BEISPIEL 2

HINWEIS

Die Verdrahtung für die beiden oben angegebenen Beispiele ist sowohl auf Schließerkontakte mit Spannungsüberwachung als auch für Halbleiterkontakte mit Spannungsüberwachung anwendbar.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERFUNKTIONEN ⇨⇩ BINÄRZÄHLER ⇨ ZÄHLER 1(8)



Es gibt 8 identische Binärzähler, die von 1 bis 8 nummeriert sind. Ein Binärzähler zählt die Anzahl der Zustandsübergänge von „Logisch 0“ bis „Logisch 1“. Der Zähler wird verwendet, um Vorgänge wie Auslösungen einer Funktion, eine Zustandsänderung eines externen Kontakts (z. B. Leistungsschalter, Hilfsschalter) oder Impulse eines Wattstundenzählers zu zählen.

- **ZÄHLER 1 EINH:** Weist eine Beschriftung zur Identifizierung der Maßeinheit der zu zählenden Digitalübergänge zu. Die Beschriftung der Maßeinheit erscheint im zugehörigen Istwerte-Status.
- **ZÄHLER 1 VOREIN:** Setzt die Anzahl auf einen erforderlichen voreingestellten Wert, bevor der Zählvorgang beginnt, wie im Fall, dass ein Ersatzgerät anstelle eines Gerät in Betrieb oder während der Zähler läuft, installiert werden muss.
- **ZÄHLER 1 VERGL:** Stellt den Wert ein, mit dem der kumulierte Zählwert verglichen wird. Drei FlexLogic-Ausgangsoperanden stehen zur Verfügung, um anzuzeigen, ob der gegenwärtige Wert „höher als (HI)“, „gleich (EQL)“ oder „niedriger als (LO)“ der eingestellte Wert ist.
- **ZÄHLER 1 OBEN:** Wählt den FlexLogic-Operanden zur Inkrementierung des Zählers. Wenn ein aktivierter OBEN Eingang empfangen wird, während der kumulierte Wert an der Grenze von +2,147,483,647 Zählern liegt, springt der Zähler auf –2,147,483,648 um.
- **ZÄHLER 1 UNTEN:** Wählt den FlexLogic-Operanden zur Dekrementierung des Zählers. Wenn ein aktivierter UNTEN Eingang empfangen wird, während der kumulierte Wert an der Grenze von -2,147,483,648 Zählern liegt, springt der Zähler auf +2,147,483,647 um.
- **ZÄHLER 1 BLOCKADE:** Wählt den FlexLogic-Operanden zur Sperrung des Zählvorgangs. Alle Zähloperanden sind gesperrt.

- **CNT1 AUF VOREIN SE:** Wählt den FlexLogic-Operanden, der zur Einstellung der Anzahl auf den voreingestellten Wert verwendet wird. Der Zähler wird in den folgenden Situationen auf den voreingestellten Wert eingestellt:
  1. Wenn der Zähler aktiviert ist und der Operand **CNT1 AUF VOREIN SE** den Wert 1 hat (wenn der Zähler aktiviert ist und der Operand **CNT1 AUF VOREIN SE** 0 steht, wird der Zähler auf 0 gesetzt).
  2. Wenn der Zähler läuft und der Operand **CNT1 AUF VOREIN SE** seinen Status von 0 zu 1 ändert (wenn **CNT1 AUF VOREIN SE** von 1 auf 0 wechselt, während der Zähler läuft, hat dies keinen Einfluss auf den Zähler).
  3. Wenn ein Rücksetz- oder Einfrieren/Rücksetz-Befehl an den Zähler gesendet wird und der Operand **CNT1 AUF VOREIN SE** den Wert 1 hat (Wenn ein Rücksetzen- oder Einfrieren/Rücksetzen-Befehl an den Zähler gesendet wird und der Operand **CNT1 AUF VOREIN SE** den Wert 0 hat, wird der Zähler auf 0 gesetzt).
- **ZÄHLER 1 RÜCKS:** Wählt den FlexLogic-Operanden zur Einstellung des Zählers entweder auf „0“ oder auf den voreingestellten Wert in Abhängigkeit vom Zustand des Operanden**CNT1 AUF VOREIN SE**.
- **ZÄHLER 1 EINFR/RÜCKS:** Wählt den FlexLogic-Operanden zur Erfassung (Einfrieren) des kumulierten Zählwertes in einem separaten Register mit Datum und Zeit des Vorgangs und setzt den Zähler auf „0“ zurück.
- **ZÄHLER 1 EINFR/ANZ:** Wählt den FlexLogic-Operanden zur Erfassung (Einfrieren) des kumulierten Zählwertes in einem separaten Register mit Datum und Zeit des Vorgangs und zählt weiter. Der gegenwärtige kumulierte Wert und der erfasste, eingefrorene Wert mit zugehörigem Datums-/Zeitstempel sind als Istwerte verfügbar. Wenn der Steuerspannung unterbrochen wird, werden die kumulierten und die eingefrorenen Werte während des Abschaltvorgangs in einem nicht flüchtigen Speicher gespeichert.

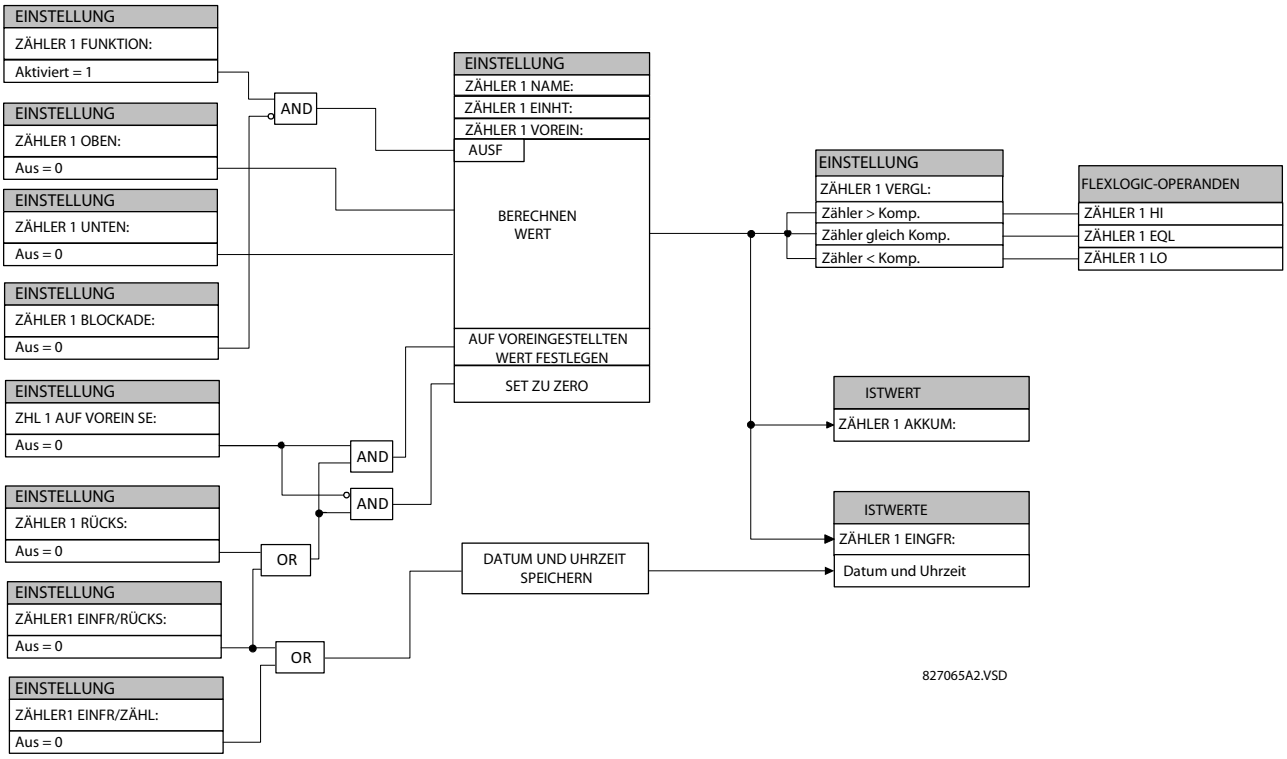
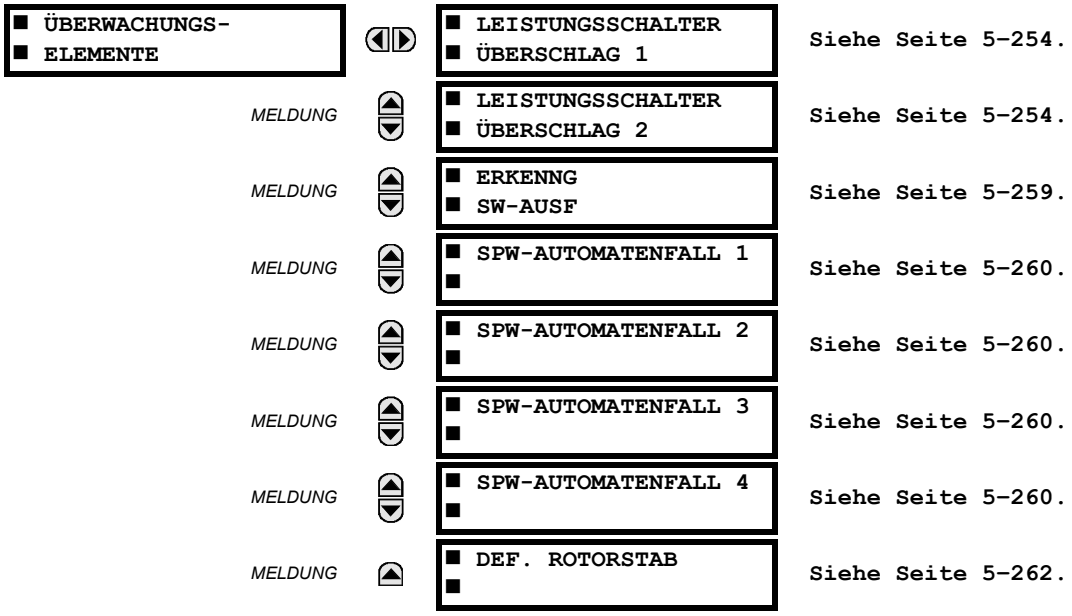


Abbildung 5–122: SCHALTLOGIK BINÄRZÄHLER

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELL ⇨⇩ STRG-ELEMENTE ⇨⇩ ÜBERWACHUNGSFUNKTIONEN



b) LEISTUNGSSCHALTERÜBERSCHLAG

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERUNGSFUNKTIONEN ⇨⇩ ÜBERWACHUNGSELEMENTE ⇨ LEISTUNGSSCHALTERÜBERSCHLAG 1(2)

■ LEISTUNGSSCHALTER ■ ÜBERSCHLAG 1		BKR 1 ÜBERSCH FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH SEITE 1 SRC: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH SEITE 2 SRC: Kein Modul	*Bereich: Keiner, SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
	MELDUNG	BKR 1 STATUS GESCH A: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BKR 1 STATUS GESCH B: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BKR 1 STATUS GESCH C: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH V PKP: 0,850 pu	*Bereich: 0,000 bis 1,500 pu in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH DIFF V PKP: 1000 V	*Bereich: 0 bis 100000 V in Schritten von 1*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH AMP PKP: 0,600 pu	*Bereich: 0,000 bis 1,500 pu in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH PKP VERZ: 0,100 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH SPV A: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH SPV B: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH SPV C: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH SPRR: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	BKR 1 ÜBERSCH EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die Erkennung des Leistungsschalterüberschlags basiert auf den folgenden Bedingungen:

1. Leistungsschalter offen,
2. Spannungsdifferenzabfall und
3. Gemessener Überschlagstrom über den Leistungsschalter.

Weiterhin kann das Schema auf Fälle angewendet werden, in denen entweder ein oder zwei Sätze der Dreiphasenspannungen über den Leistungsschalter zur Verfügung stehen.

DREI-SPANNUNGSWANDLER-LEISTUNGSSCHALTERÜBERSCHLAG-ANWENDUNG

Wenn nur ein Spannungswandlersatz über den Leistungsschalter zur Verfügung steht, sollte die Einstellung **BRK 1 ÜBERSCH SEITE 2 SRC** auf „Keine“ gesetzt sein. Um in dieser Anwendung die Bedingung eines offenen Leistungsschalters zu ermitteln, überprüft das Schema, ob die Pro-Phasenspannung wiederhergestellt (angeregt) wurde, der Status des Leistungsschalters offen ist (Digitaleingang zeigt an, dass der Leistungsschalterstatus aus ist) und kein Überschlagstrom fließt. Für das Gerät muss ein Kontakt zur Verfügung gestellt werden, der den Leistungsschalterstatus anzeigt. In dieser Logik wird die Spannungsdifferenz nicht als Bedingung für einen offenen Leistungsschalter berücksichtigt.

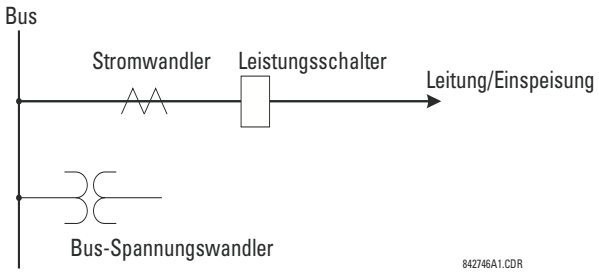
HINWEIS

Spannungen müssen vor Überschlagbedingungen vorhanden sein. Wenn die drei Spannungswandler nach dem Leistungsschalter auf der Leitung (oder dem Einspeiser) gesetzt werden und der nachgeschaltete Leistungsschalter geöffnet ist, wäre die gemessene Spannung bei null, und das Überschlagelement würde nicht ausgelöst.

Die Überschlagerkennung wird zurückgesetzt, wenn der Strom wieder bei null liegt, der Leistungsschalter schließt oder der ausgewählte FlexLogic-Operand für die Überwachung zu hoch wechselt. Eine Überwachung durch die Einstellungen **BRK 1 ÜBERSCH SPV A**, **BRK 1 ÜBERSCH SPV B** und **BRK 1 ÜBERSCH SPV C** wird empfohlen. Dazu wird ein Operand für die Auslösung festgelegt, sodass keine Anregung des Überschlagelements vor der Auslösung stattfinden kann.

Die Überschlagerkennung kann für externen Alarm, erneutes Auslösen des Leistungsschalters oder zum Einschalten des Sperrgerätes eingesetzt werden.

Beachten Sie die folgende Konfiguration:



Die Phasenströme der Quelle 1 (SRC1) sind Einspeisungsstromwandler, und Phasenspannungen sind Sammelschienen-Spannungswandler, und Digitaleingang 1 ist als Leistungsschalter 52a-Kontakt festgelegt. Die Bedingungen vor der Überschlagerkennung lauten:

1. 52a Status = 0.
2. VAg, VBg oder VCg ist größer als die Anregeschwelle.
3. IA, IB, IC = 0; es fließt kein Strom durch den Leistungsschalter.
4. ΔVA ist größer als Anregung (nicht zutreffend in diesem Schema).

Die Bedingungen bei der Überschlagerkennung lauten:

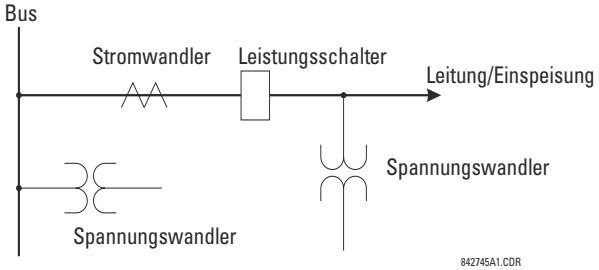
1. 52a Status = 0.
2. IA, IB oder IC ist größer als der durch den Leistungsschalter fließende Anregestrom.
3. ΔVA ist größer als Anregung (nicht zutreffend in diesem Schema).

SECHS-SPANNUNGSWANDLER-LEISTUNGSSCHALTERÜBERSCHLAG-ANWENDUNG

Die Pro-Phasenspannungsdifferenz geht gegen null, wenn der Leistungsschalter geschlossen ist. Dies liegt weit unter einer normalen minimalen Anregespannung. Legen Sie die den Pegel der Einstellung **BRK 1 ÜBERSCH DIFF V PKP** auf weniger als die Spannungsdifferenz fest, die über den Leistungsschalter gemessen wird, wenn die geschlossenen oder offenen Leistungsschalterwiderstände weiterhin in Betrieb bleiben. Vor dem Überschlag ist die Spannungsdifferenz größer als **BRK 1 ÜBERSCH DIFF V PKP**. Dies trifft entweder auf die Differenz zwischen zwei Spannungen je Phase zu, oder wenn die Spannung auf einer Seite des Leistungsschalters auf null abgefallen ist (Leitung ist unerregt), mindestens eine Pro-Phasenspannung größer als die Einstellung **BRK 1 ÜBERSCH V PKP** ist und kein Strom durch die Leistungsschalterpole fließt. Während eines Leistungsschalterüberschlags fällt die Pro-Phasenspannung von beiden Seiten des Leistungsschalters unterhalb des durch die Einstellung **BRK 1 ÜBERSCH V PKP** festgelegten Anregewerts, die Spannungsdifferenz fällt unterhalb die Anregeschwelle, und ein Überschlagstrom wird festgestellt. Diese Überschlagbedingungen initiieren FlexLogic-Anregeoperanden und starten den Timer **BRK 1 ÜBERSCH PKP-VERZ**.

Diese Anwendung erfordert keine Erkennung eines Leistungsschalterstatus über einen 52a-Kontakt, da sie eine Spannungsdifferenz verwendet, die größer als die Einstellung **BRK 1 ÜBERSCH DIFF V PKP** ist. Die Überwachung des Leistungsschalterkontakts stellt jedoch die Schemastabilität sicher.

Beachten Sie die folgende Konfiguration:



Die Phasenströme der Quelle 1 (SRC1) sind Stromwandler, und Phasenspannungen sind Sammelschienen-Spannungswandler. Die Phasenspannungen der Quelle 2 (SRC2) sind Spannungswandler-Leitungen. Digitaleingang 1 ist als Leistungsschalterkontakt 52a festgelegt (optional).

Die Bedingungen vor der Überschlagerkennung lauten:

1. ΔVA ist größer als die Anregung.
2. IA, IB, IC = 0; es fließt kein Strom durch den Leistungsschalter.
3. 52a Status = 0 (optional).

Die Bedingungen bei der Überschlagerkennung lauten:

1. ΔVA ist kleiner als die Anregung.
2. VAg, VBg oder VCg ist geringer als die Anregeschwelle.
3. IA, IB oder IC ist größer als der durch den Leistungsschalter fließende Anregestrom.
4. 52a Status = 0 (optional).

HINWEIS

Die Funktion ist nur betriebsbereit, wenn Phase-zu-Masse-Spannungen an Gerät-Klemmen angeschlossen sind. Das Überschlagelement wird nicht aktiviert, wenn Delta-Spannungen angewendet werden.

Die Einstellungen für den Leistungsschalterüberschlag werden unten beschrieben.

- **BRK 1 ÜBERSCH SEITE 1 SRC:** Diese Einstellung gibt eine Signalquelle an, die verwendet wird, um Dreiphasenspannungen und Dreiphasenströme über eine Seite des Stromleistungsschalters bereitzustellen. Die Quelle wird als Einstellung ausgewählt und muss mit Leistungsschalter-Phasenspannungen und -strömen konfiguriert werden, auch wenn auf dem Leistungsschalter nur drei (3) Spannungswandler zur Verfügung stehen.
- **BRK 1 ÜBERSCH SEITE 2 SRC:** Diese Einstellung gibt eine Signalquelle an, die verwendet wird, um einen weiteren Satz an Dreiphasenspannungen bereitzustellen, wenn auf dem Leistungsschalter sechs (6) Spannungswandler zur Verfügung stehen.
- **BRK 1 STATUS GESCH A** bis **BRK 1 STATUS GESCH C:** Diese Einstellungen geben FlexLogic-Operanden an, um den offenen Status des Leistungsschalters anzuzeigen. Ein separater FlexLogic-Operand kann ausgewählt werden, um den Status eines einzelnen Leistungsschalterpols festzustellen und eine Überschlagerkennung bereitzustellen. Die empfohlene Einstellung ist ein 52a-Leistungsschalterkontakt oder ein anderer Operand, der den offenen Status des Leistungsschalterpols definiert.
- **BRK 1 ÜBERSCH V PKP:** Diese Einstellung legt auf beiden Seiten des Leistungsschalters die Anregeschwelle für die Phasenspannung fest. Wenn sechs Spannungswandler zur Verfügung stehen, führt das Öffnen des Leistungsschalters zu zwei möglichen Kombinationen: Spannungen von nur einer Seite des Leistungsschalters oder Spannungen von beiden Seiten des Leistungsschalters. Bei beiden Möglichkeiten wird die Überschlagerkennung im Schema aktiviert, sobald eine Spannung über dem ausgewählten Wert festgestellt wurde. Legen Sie **BRK ÜBERSCH V PKP** auf 85 bis 90 % der nominalen Spannung fest.

- **BRK 1 ÜBERSCH DIFF V PKP:** Diese Einstellung gibt eine Anregeschwelle für die Phasenspannungsdifferenz an, wenn je phase zwei Spannungswandler über den Leistungsschalter zur Verfügung stehen. Die Anregespannungsdifferenz sollte unterhalb der überwachten Spannungsdifferenz liegen, wenn geschlossene oder offene Leistungsschalterwiderstände weiterhin in Betrieb bleiben. Die Einstellung wird als primäre Volt-Differenz zwischen den Quellen ausgewählt.
- **BRK 1 ÜBERSCH AMP PKP:** Diese Einstellung legt den normalen Laststrom fest, der durch den Leistungsschalter fließen kann. Abhängig von der Anwendung für den Überschlagsschutz kann der Überschlagstrom zwischen Pegeln des Ladestroms variieren, wenn die Leitung unerregt ist (alle Leistungsschalters offen) und weit über der maximalen Leitungs(einspeisungs)last liegt (Leitung/Einspeisung verbunden mit Last).
- **BRK 1 ÜBERSCH SPV A** bis **BRK 1 ÜBERSCH SPV C:** Diese Einstellungen geben (pro Leistungsschalterpol) FlexLogic-Operanden an, die den Betrieb der Funktion je Phase überwachen. Eine Überwachung kann durch den Betrieb anderer Schutzfunktionen, Leistungsschalterversager und Schließ- und Auslösebefehle erfolgen. Eine Sechs-Zyklus-Zeitverzögerung gilt nach der Zurücksetzung des ausgewählten FlexLogic-Operanden.
- **BRK ÜBERSCH PKP-VERZ:** Mit dieser Einstellung wird die Zeitverzögerung für das Einschalten festgelegt, nachdem eine Anregebedingung festgestellt wurde.

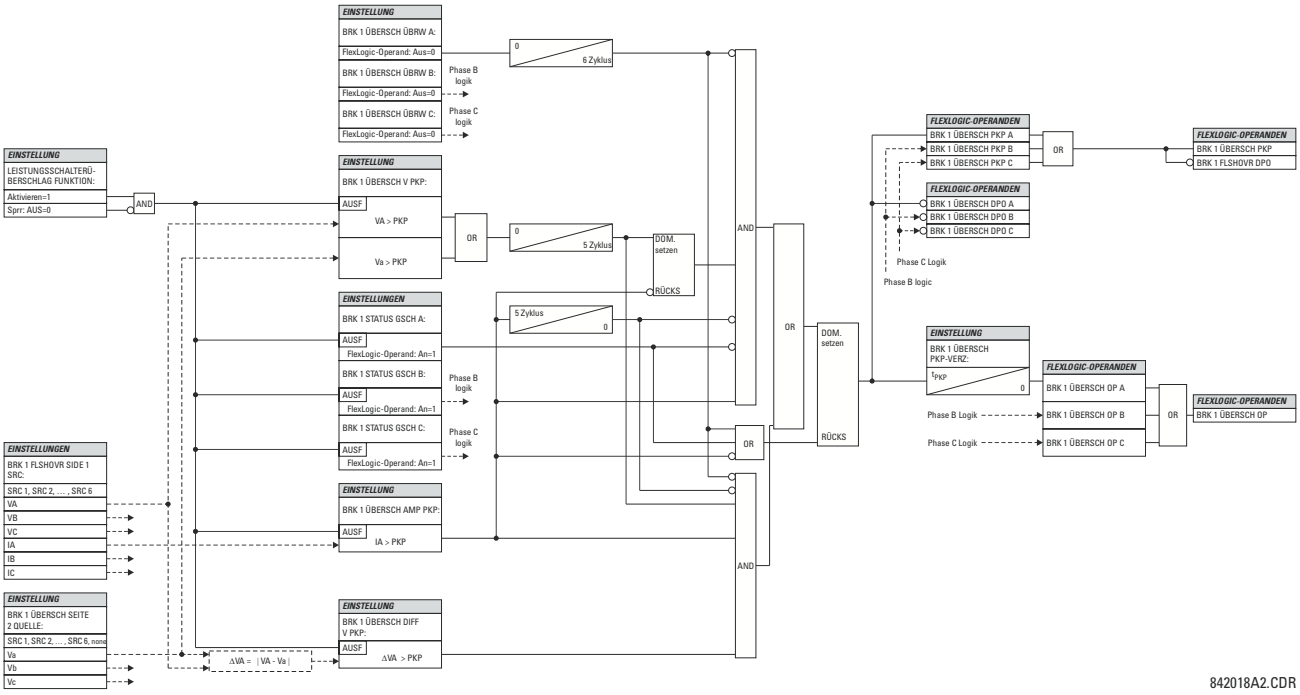


Abbildung 5–123: SCHALTLOGIK LEISTUNGSSCHALTERÜBERSCHLAG

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERFUNKTIONEN ⇨⇩ ÜBERWACHUNGSFUNKTIONEN ⇨⇩ KONT ÜBERWACHUNG

```
■ KONTINUIERLICHE
■ ÜBERWACHUNG
```

```
KONT ÜBERW
FUNKTION: Deaktiviert
```
Bereich: Deaktiviert, Aktiviert

MELDUNG
```
KONT ÜBERW I-OP:
Aus
```
Bereich: FlexLogic-Operand
Alle Stromelement(e)-OP

MELDUNG
```
KONT ÜBERW I-ÜBW:
Aus
```
Bereich: FlexLogic-Operand
Zur Überwachung der Stromlogik 50DD-OP verwenden

MELDUNG
```
KONT ÜBERW V-OP:
Aus
```
Bereich: FlexLogic-Operand
Alle Spannungselement(e)-OP

MELDUNG
```
KONT ÜBERW V-ÜBERW:
Aus
```
Bereich: FlexLogic-Operand. Zur Überwachung der Spannungslogik SPW SICH-AUSF OP verwenden

MELDUNG
```
KONT ÜBERW ZIEL:
Selbstrücksetzend
```
Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.

MELDUNG
```
KONT ÜBERW EREIGNISSE:
Deaktiviert
```
Bereich: Deaktiviert, Aktiviert

Diese kontinuierliche Überwachungslogik erkennt den Betrieb von Auslösungselementen, die unter normalen Belastungsbedingungen ausgeführt wurden, d. h. wenn die Fehlererkennung nicht ausgeführt wurde. Da alle Auslösungen durch die Fehlererkennung überwacht werden, wird unter diesen Bedingungen kein Auslöser ausgegeben. Dies könnte auftreten, wenn ein Element falsch eingestellt ist, sodass es unter Last nicht richtig ausgeführt wird. Die kontinuierliche Überwachung kann diesen Status erkennen und einen Alarm auslösen und/oder die Auslösung des Gerätes sperren.

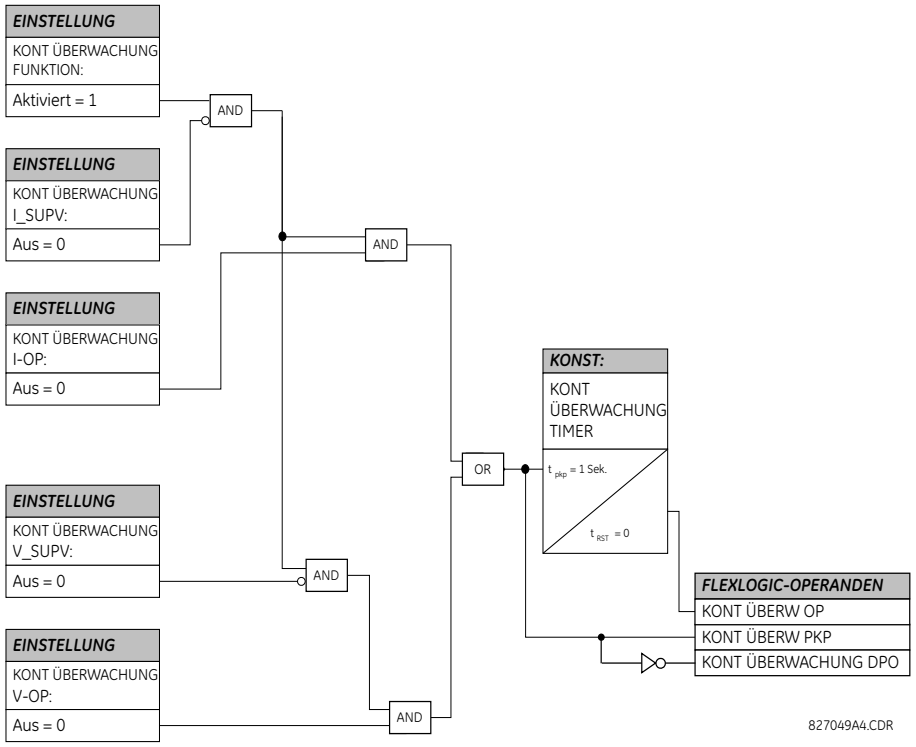


Abbildung 5–124: SCHALTLOGIK DER KONTINUIERLICHEN ÜBERWACHUNG

c) ERKENNUNG STROMWANDLER-AUSFALL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERFUNKTIONEN ⇨⇩ ÜBERWACHUNGSFUNKTIONEN ⇨⇩ STROMWANDLERFEHLER ERKENNG

■ ERKENNG ■ St-W-AUSF		St-W-AUSFALLFUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	St-W-AUSFALLSPERRE: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	St-W-AUSF 3I0 EING 1: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
	MELDUNG	St-W-AUSF 3I0 EING 1 PKP: 0,20 pu	*Bereich: 0,00 bis 2,00 pu in Schritten von je 0,01*
	MELDUNG	St-W-AUSF 3I0 EING 2: SRC 2	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
	MELDUNG	St-W-AUSF 3I0 EING 2 PKP: 0,20 pu	*Bereich: 0,00 bis 2,00 pu in Schritten von je 0,01*
	MELDUNG	St-W-AUSF 3V0 EING: SRC 1	*Bereich: SRC 1, SRC 2, SRC 3, SRC 4*
	MELDUNG	St-W-AUSF 3V0 EING 1 PKP: 0,20 pu	*Bereich: 0,00 bis 2,00 pu in Schritten von je 0,01*
	MELDUNG	St-W-FEHL AUSLÖSEV.: 1,000 s	*Bereich: 0,000 bis 65,535 s in Schritten von 0,001*
	MELDUNG	St-W-AUSF ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	St-W-AUSF EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die Stromwandlerausfallfunktion wurde entwickelt, um Probleme mit Systemstromwandlern festzustellen, die dem Gerät Strom zuführen. Diese Logik erkennt das Vorhandensein eines Nullabfolgestroms an der überwachten Stromquelle ohne gleichzeitigen Nullabfolgestrom an einer anderen Quelle, Verlagerungsspannung oder Schutzelementbedingung.

Die Stromwandlerausfalllogik (siehe unten) basiert auf dem Vorhandensein des Nullabfolgestroms in der überwachten Stromwandlerquelle und dem Fehlen mindestens einer von dreien oder aller der folgenden Bedingungen.

1. Nullabfolgestrom an einem anderen Quellstrom (möglicherweise ein anderer Stromwandlersatz oder anderer Stromwandlerkern desselben Stromwandlers).
2. Verlagerungsspannung in der zugewiesenen Quelle.
3. Geeignetes Schutzelement oder Fernsignal.

Die Einstellungen für den Stromwandlerausfall werden unten beschrieben.

- **St-W-AUSFALLFUNKTION:** Diese Einstellung aktiviert bzw. deaktiviert den Betrieb des Stromwandlerausfall-Elements.
- **St-W-AUSFALLSPERRE:** Diese Einstellung wählt einen FlexLogic-Operand aus, um den Betrieb der Funktion unter einigen Bedingungen zu sperren (z. B. ein offener Pol beim Auslösen/Wiedereinschalten einer Phase), wenn ein Stromwandlerausfall gesperrt werden soll. Lokale oder Fernsignale, die den Betrieb einiger entfernter Stromschutzelemente über Kommunikationskanäle darstellen, können auch ausgewählt werden.
- **St-W-FEHL 3I0 EING 1:** Diese Einstellung wählt die Stromquelle für Eingang 1 aus. Das wichtigste Schutzelement sollte derselben Quelle zugewiesen werden.
- **St-W-FEHL 3I0 EING 1 ANREGUNG:** Diese Einstellung wählt den 3I_0-Anregungswert für Eingang 1 (die hauptsächlich überwachte Stromwandlerquelle) aus.
- **St-W-FEHL 3I0 EING 2:** Diese Einstellung wählt die Stromquelle für Eingang 2 aus. Eingang 2 sollte einen anderen Stromwandlersatz oder einen anderen Stromwandlerkern desselben Stromwandlers verwenden. Wenn 3I_0 an Quelle 2 nicht vorhanden ist, wird ein Stromwandlerausfall ausgegeben.

- **St-W-FEHL 3I0 EING 2 ANREGUNG:** Diese Einstellung wählt den 3I_0-Anregungswert für Eingang 2 (anderer Stromwandlereingang) des Gerätes aus.
- **St-W-FEHL 3V0 EING:** Diese Einstellung wählt die Spannungsquelle aus.
- **St-W-FEHL 3V0 EING ANREGUNG:** Diese Einstellung legt den Anregungswert für die 3V_0-Quelle fest.
- **St-W-FEHL AUSLÖSEV.:** Diese Einstellung legt die Auslöseverzögerung für das Stromwandlerausfall-Element fest.

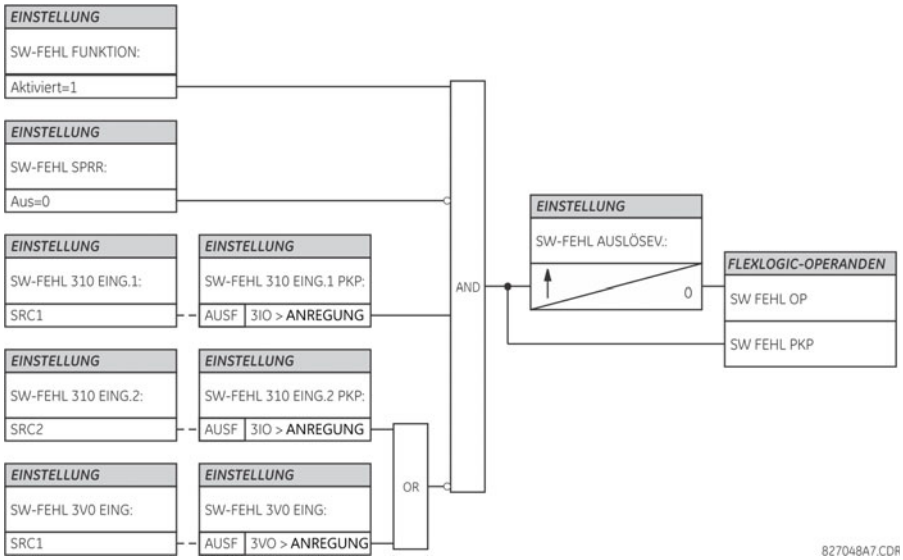


Abbildung 5–125: SCHALTLOGIK ERKENNUNG STROMWANDLER-AUSFALL

d) SPANNUNGSWANDLER AUTOMATENFALL

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ STEUERFUNKTIONEN ⇨⇩ ÜBERWACHUNGSELEMENTE ⇨⇩ SPW-AUTOMATENFALL 1(4)

```
■ SPW-AUTOMATENFALL 1
■
```

⇔

```
SPW_AUTOMATENFALL 1
FUNKTION: Deaktiviert
```

Bereich: Deaktiviert, Aktiviert

MELDUNG ⇕

```
■ NEUTR-LEITER OFFEN 1
■ ERKENNG: Deaktiviert
```

Bereich: Deaktiviert, Aktiviert

MELDUNG ⇕

```
■ NEUTR-LEITER OFFEN 1
■ 3 OBERSCH PKP: 0,100
```

Bereich: 0,000 bis 3,000 pu in Schritten von je 0,001

Jede Signalquelle beinhaltet ein Automatenfallschema.

Die Automatenfallerkennung des Spannungswandlers kann verwendet werden, um einen Alarm auszulösen und/oder Funktionen zu blockieren, die für einen teilweisen oder kompletten Verlust des Wechselstrompotenzials aufgrund eines oder mehrerer Automatenfälle nicht korrekt operieren. Einige, ggf. gesperrte Funktionen (über den Eingang BLOCKADE) sind Distanz, spannungsbeschränkter Überstrom und gerichteter Strom.

Es gibt zwei Arten von Automatenfall:

- Klasse A: Verlust von einer oder zwei Phasen.
- Klasse B: Verlust von allen drei Phasen.

Für jede Klasse sind unterschiedliche Erkennungsmethoden notwendig. Ein Hinweis auf einen Klasse-A-Fehler bedeutet ein erhebliches Niveau an Gegenspannung, während der Hinweis auf einen Klasse-B-Fehler bedeutet, dass Mitsystem-Strom vorhanden ist und es ein unerhebliches Maß an Mitsystemspannung gibt. Wenn die Phasenspannungsgrößen ohne

Stromstörung von einem soliden Spannungsniveau schnell abfallen, kann die Ursache dafür eine Spannungswandler-Automatenfall-Bedingung sein. Diese genannten Hinweise auf Automatenfall können außerdem angezeigt werden, wenn es Fehler im System gibt. Damit wird also ein Mittel zur Unterdrückung von Fehlererkennungs- und Automatenfallangaben während dieser Ereignisse bereitgestellt.

Sobald die Automatenfallbedingung angegeben ist, wird sie eingeschlossen, bis der Grund, der sie hervorgerufen hat, wieder verschwindet.

Eine zusätzliche Bedingung wird eingegeben, um eine Automatenfallangabe zu unterdrücken, wenn der überwachte Kreis stromlos geschaltet ist; Mitsystemspannung und Strom liegen beide unterhalb der Grenzwerte.

Die Einstellung **FUNKTION SPANNUNGSWANDLER AUTOMATENFALL 1** aktiviert und deaktiviert die Automatenfallfunktion für jede Quelle.

Die Einstellung SPW-NEUTR-LEITER OFFEN 1 FUNKTION aktiviert oder deaktiviert die Erkennungsfunktion offener Spannungswandler-Neutralleiter. Wenn der Spannungswandler im Delta verdrahtet ist, aktivieren Sie diese Funktion bitte nicht, da im Delta verdrahtete Spannungswandler über keinen Neutralleiter verfügen.

Die Einstellung SPW-NEUTR-LEITER OFFEN 1 3 HRAM PKP legt die Anregeschwelle der 3. Oberwelle des 3V0-Signals für die Anregung der Erkennungslogik SPW-NEUTR-LEITER fest.

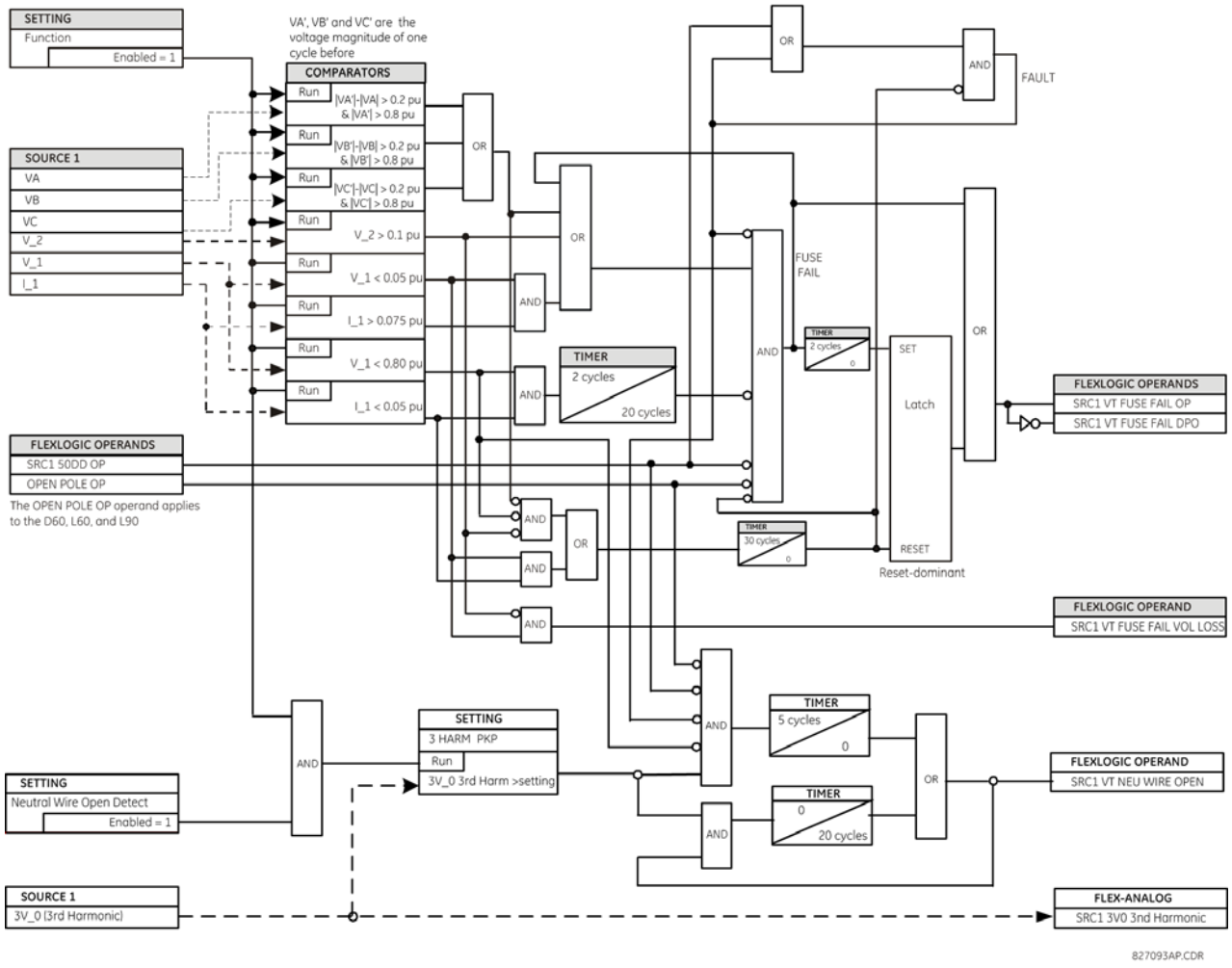


Abbildung 5–126: SCHALTLOGIK SPW-AUTOMATENFALL

Die Basisspannung für diese Funktion ist PHSPWAND SEKUNDÄR bei im Stern verschalteten Spannungswandlern und (PHSPWAND SEKUNDÄR)/ $\sqrt{3}$ bei deltaförmigen Spannungswandlern.

e) DEFEKTER ROTORSTAB ERKENNUNG

PFAD: EINSTELLUNG ⇨⇩ STEUERUNGSELEMENTE ⇨⇩ ÜBERWACHUNGSELEMENTE ⇨⇩ DEF. ROTORSTAB

■ DEF. ROTORSTAB ■		DEF. ROTORSTAB FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	START BRB- OFFSET: 0,40 Hz	*Bereich: –12,00 bis 11,99 Hz in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	ENDE BRB- OFFSET: 2,00 Hz	*Bereich: –11,99 bis 12,00 Hz in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	BRB START SPERR- VERZ: 60,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	MINDESTMOTORLAST: 0,70 x VLS	*Bereich 0,50 bis 1,00 × VLS in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	MAX. LASTABWEICHUNG: 0,10 x VLS	*Bereich 0,50 bis 1,00 × VLS in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	MAX. STROM- UNSYMMETRIE: 15,0%	*Bereich: 0,0 bis 100,0°% in Schritten von 0,1*
	MELDUNG	DEF. ROTORSTAB ANZUG: -40 dB	*Bereich: –60 bis –12 dB in Schritten von 1*
	MELDUNG	DEF. ROTORSTAB RÜCKSVERZ: 1,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
	MELDUNG	BRB BLOCK: Aus	*Bereich: FlexLogic-Operand*
	MELDUNG	DEF. ROTORSTAB ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
	MELDUNG	DEF. ROTORSTAB EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die Funktion zur Rotorstabdefekt-Erkennung verwendet dieselbe Quelle wie andere Motorschutzfunktionen. Diese Quelle wird durch die Einstellung **SYSTEMEINR ⇨⇩ MOTOR ⇨⇩ MOTOR LEIT-QUELLE** festgelegt. Folgende Funktionen müssen angesprochen werden, damit die Rotorstabdefekt-Erkennung funktioniert:

- Die Phasenströme müssen an dieser Quelle zur Rotorstabdefekt-Erkennung konfiguriert werden.
- Die Störschreiber-Einstellung **STR/SPG WANDLER** darf nicht auf „Aus“ gesetzt sein.
- Das thermische Modell muss aktiviert sein.

Diese Funktion überwacht nur den Phase-A-Strom.

Bei aktivierter Rotorstabdefekt-Erkennung wird ein Alarm ausgelöst, sobald der Verhältniswert der mit dem defekten Rotorstab zusammenhängenden Seitenbandkomponente zur Systemgrundkomponente höher ist, als die Anregeschwelle für zwei aufeinander folgende Messungen. Um die Wahrscheinlichkeit eines falschen Alarms zu verringern, der durch andere Beeinträchtigungen als einen defekten Rotorstab ausgelöst wird, ist die Funktion nur dann aktiv, wenn folgende Bedingungen zutreffen:

- Der Motorstatus ist „Aktiv“, und die Motorlast liegt zwischen dem voreingestellten zulässigen Mindestwert und einem Wert, der unmittelbar unter der Überlastung liegt (durch **MOTOR VOLLLASTSTROM × MOTOR ÜBERLAST FAKTOR** festgelegt).

  Versuche, den defekten Rotorstab während eines Motorstarts ausfindig zu machen, werden aufgrund der schnellen Bewegung der Komponenten des defekten Rotorstabs und der beträchtlichen Änderungen im Motorstrom zu fehlerhaften Ergebnissen führen. Andererseits ist bei geringer Motorlast die Auflösung nicht ausreichend, um eine winzige Spektralkomponente zu berechnen, die durch einen defekten Rotorstab verursacht wird.

- Die Motorlast ist gleichbleibend.

  Schwankungen in der Motorlast führen dazu, dass Spektralkomponenten als Rotorstabdefekt fehlinterpretiert werden. Um dies zu verhindern werden kurzzeitige Motorlastwerte zusammen mit Daten des defekten Rotorstabalgorithmus gesammelt. Dabei werden die durchschnittliche Motorlast und ihre Standardabweichung berechnet. Wenn die Standardabweichung höher als die entsprechende Einstellung ist, wird der Datensatz verworfen und der defekte Rotorstabalgorithmus nicht initiiert.

- Die Unsymmetrie im Motorstrom befindet sich unter dem entsprechenden Sollwert.

  Die übermäßige Stromasymmetrie belastet den Motor und kann zu einer falschen Rotorstabdefekt-Erkennung führen.

Es ist empfehlenswert, den Frequenznachlauf zu aktivieren, um mögliche falsche Ergebnisse in der Rotorstabdefekt-Erkennung zu vermeiden, wenn die Netzfrequenz von der Sollfrequenz abweicht.

Es stehen die folgenden Einstellungen für die Rotorstabdefekt-Erkennung zur Verfügung:

- **START OFFSET DEF. RS**: Durch diese Einstellung wird der Beginn des Frequenzbereichs festgelegt, der nach der Spektralkomponente durchsucht wird, die durch einen Rotorstabdefekt hervorgerufen wurde. Der Beginn des Frequenzbereichs wird mit f_1 als Netzfrequenz und der Einstellung $f_{\text{start\_offset}}$ festgelegt.

$$f_{start} = f_1 + f_{start\_offset} \quad \textbf{(EQ 5.40)}$$

  Wenn das obere Seitenband gemessen werden soll, ist als Netzfrequenz f_1 und als Motorschlupf bei Volllast s zu programmieren.

$$f_{start\_offset} = 2sf_1 - \max(0.3, \min(2sf_1 - 0.4, 1.0)) \quad \textbf{(EQ 5.41)}$$

  Wenn der Motorschlupf bei Volllast 0,01 beträgt, ist diese Einstellung für ein Stromnetz von 60 Hz zu programmieren.

$$\begin{aligned} f_{start\_offset} &= 2sf_1 - \max(0.3, \min(2sf_1 - 0.4, 1.0)) \\ &= 2 \times 0.01 \times 60\ \text{Hz} - 0.8 = 0.40\ \text{Hz} \end{aligned} \quad \textbf{(EQ 5.42)}$$

  Wenn das untere Seitenband gemessen werden soll, ist als Netzfrequenz f_1 und als Motorschlupf bei Volllast s zu programmieren.

$$f_{start\_offset} = -2sf_1 - \max(0.3, \min(2sf_1 - 0.4, 1.0)) \quad \textbf{(EQ 5.43)}$$

  Dieser Wert soll mit den Werten aus dem vorigen Beispiel wie folgt programmiert werden:

$$\begin{aligned} f_{start\_offset} &= -2sf_1 - \max(0.3, \min(2sf_1 - 0.4, 1.0)) \\ &= -2 \times 0.01 \times 60\ \text{Hz} - 0.8 = -2.00\ \text{Hz} \end{aligned} \quad \textbf{(EQ 5.44)}$$

- **ENDE OFFSET DEF. RS:** Diese Einstellung legt das Ende des Frequenzbereichs fest, der nach der Spektralkomponente durchsucht wird, die durch einen Rotorstabdefekt hervorgerufen wurde. Das Ende des Frequenzbereichs wird mit f_1 als Netzfrequenz und der Einstellung $f_{\text{end\_offset}}$ festgelegt.

$$f_{end} = f_1 + f_{end\_offset} \quad \textbf{(EQ 5.45)}$$

  Wenn das obere Seitenband gemessen werden soll, ist als Netzfrequenz f_1 und als Motorschlupf bei Volllast s zu programmieren.

$$f_{end\_offset} = 2sf_1 + \max(0.3, \min(2sf_1 - 0.4, 1.0)) \quad \textbf{(EQ 5.46)}$$

  Wenn der Motorschlupf bei Volllast 0,01 beträgt, ist diese Einstellung für ein Stromnetz von 60 Hz zu programmieren.

$$\begin{aligned} f_{end\_offset} &= 2sf_1 + \max(0.3, \min(2sf_1 - 0.4, 1.0)) \\ &= 2 \times 0.01 \times 60\ \text{Hz} + 0.8 = 2.00\ \text{Hz} \end{aligned} \quad \textbf{(EQ 5.47)}$$

  Wenn das untere Seitenband gemessen werden soll, ist als Netzfrequenz f_1 und als Motorschlupf bei Volllast s zu programmieren.

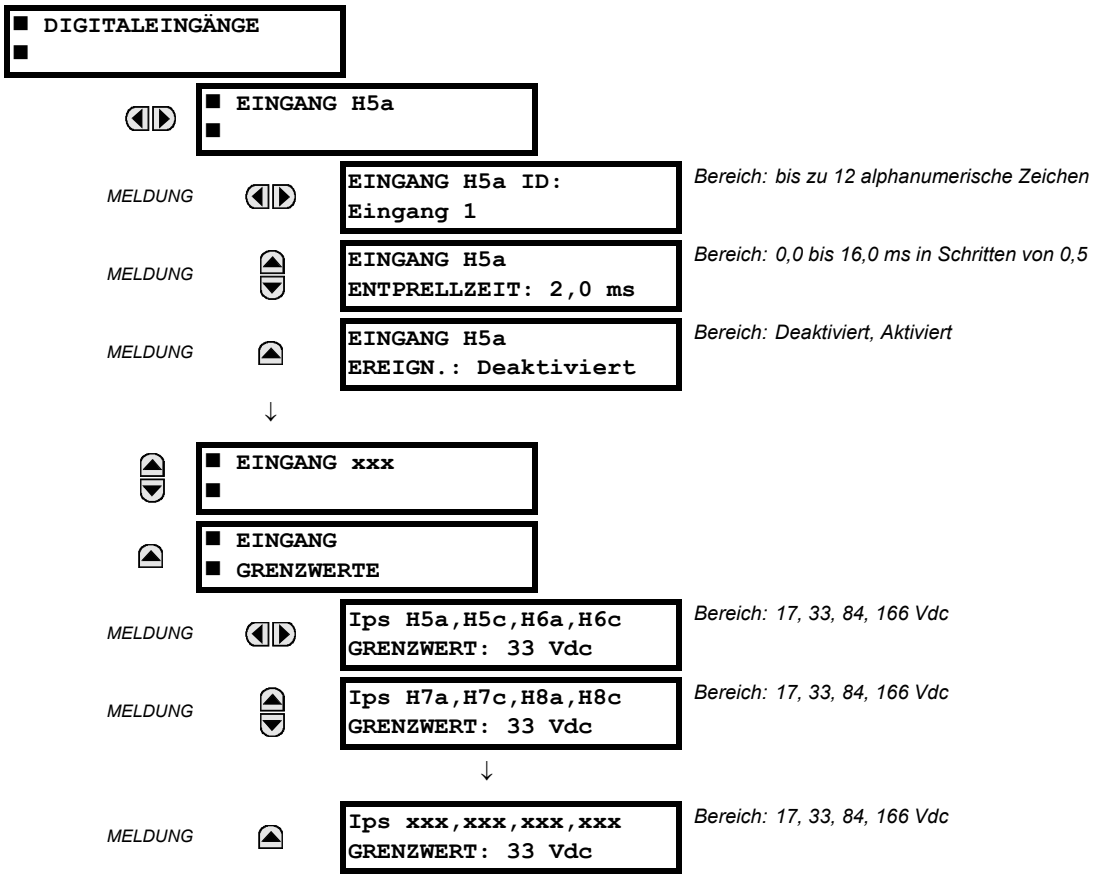
$$f_{end\_offset} = -2sf_1 + \max(0.3, \min(2sf_1 - 0.4, 1.0)) \quad \textbf{(EQ 5.48)}$$

  Dieser Wert soll mit den Werten aus dem vorigen Beispiel wie folgt programmiert werden:

$$\begin{aligned} f_{end\_offset} &= -2sf_1 + \max(0.3, \min(2sf_1 - 0.4, 1.0)) \\ &= -2 \times 0.01 \times 60\ \text{Hz} + 0.8 = -0.40\ \text{Hz} \end{aligned} \quad \textbf{(EQ 5.49)}$$

- **BRB START SPERRVERZ.:** Diese Einstellung wird beim Starten des Motors zur Sperrung der Rotorstabdefekt-Erkennung für einen festgelegten Zeitraum verwendet. Dadurch wird sichergestellt, dass der defekte Rotorstab nur dann aktiv ist, wenn der Motor läuft.
- **MINDESTMOTORLAST:** Wenn die Motorlast geringer als der in dieser Einstellung festgelegte Wert ist, wird die Datenaufzeichnung der Rotorstabdefekt-Erkennung gesperrt. Der Algorithmus zur Rotorstabdefekt-Erkennung kann die Spektralkomponente des defekten Rotorstabs nicht exakt bestimmen, wenn der Motor leicht geladen ist.
- **MAX. LASTABWEICHUNG:** Wenn die Standardabweichung der Motorlast höher als der in dieser Einstellung festgelegte Wert ist, wird die Datenaufzeichnung der Rotorstabdefekt-Erkennung gesperrt. Der Algorithmus zur Rotorstabdefekt-Erkennung kann die Spektralkomponente des defekten Rotorstabs nicht exakt bestimmen, wenn die Motorlast variiert.
- **MAX. STROMUNSYMMETRIE:** Wenn die Stromasymmetrie höher als der in dieser Einstellung festgelegte Wert ist, wird die Datenaufzeichnung der Rotorstabdefekt-Erkennung gesperrt. In einer Stromasymmetrie kann der Algorithmus zur Rotorstabdefekt-Erkennung die Spektralkomponente des defekten Rotorstabs nicht exakt bestimmen.
- **DEF. ROTORSTAB ANZUG:** Diese Einstellung legt die Anregeschwelle für die Rotorstabdefekt-Erkennung fest. Die Anregeschwelle sollte normalerweise zwischen –54 dB (sehr wahrscheinlich, ein gesprungener Rotorstab) und –50 dB (möglicherweise ein defekter Rotorstab) festgelegt werden.
- **DEF. ROTORSTAB RÜCKSETZV.:** Diese Einstellung legt eine Zeitverzögerung zur Zurücksetzung der Rotorstabdefekt-Erkennung fest. Für diese Einstellung kann der Standardwert beibehalten werden, da die Funktion seinen Zustand ein oder zwei Mal pro Minute aktualisiert.
- **BRB SPERR:** Mit dieser Einstellung wird ein FlexLogic-Operand zur Sperrung der Rotorstabdefekt-Erkennung ausgewählt. Gewöhnlich wird ein Trennschalter oder eine andere anwenderspezifische Regel verwendet, um die Funktion zu sperren.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨ DIGITALEINGÄNGE



Im Menü der Digitaleingänge finden Sie Konfigurationseinstellungen für jeden Digitaleingang sowie Spannungsgrenzwerte für jede Vierergruppe von Digitaleingängen. Beim Einschalten stellt der Geräteprozessor (durch Auswertung der eingebauten Module) fest, welche Digitaleingänge verfügbar sind und zeigt dann nur Einstellungen für diese Eingänge an.

Zu Diagnose-, Einstellungs- und Ereignisaufzeichnungszwecken kann einem Digitaleingang eine alphanumerische ID zugewiesen werden. Der FlexLogic-Operand EINGANG X Ein“ (logisch „1“) bedeutet, dass der Digitaleingang „X“ geschlossen ist, während EINGANG X Aus bedeutet, dass der Digitaleingang „X“ geöffnet ist. Die **EINGANG ENTPRELLZEIT** legt die Zeit fest, die benötigt wird, bis der Eingang die Prellschwingungsbedingungen überwunden hat. Da sich diese Zeit bei verschiedenen Kontakttypen und -herstellern unterscheidet, legen Sie sie als maximale Kontaktentprellzeit (gemäß Herstellerangaben) fest, und rechnen Sie etwas Spielraum ein, um einen ordnungsgemäßen Betrieb sicherzustellen. Wenn **EINGANG EREIGN.** auf „Aktiv.“ festgelegt ist, löst jede Änderung am Digitaleingangszustand ein Ereignis aus.

Ein Rohstatus wird für alle Digitaleingänge synchron mit der konstanten Geschwindigkeit von 0,5 ms wie in der Darstellung unten gezeigt überprüft. Die Eingangsgleichspannung wird mit einem benutzerdefinierbaren Grenzwert abgeglichen. Ein neuer Eingangszustand muss für eine parametrierbaren Entprellzeit beibehalten werden, damit M60 den neuen Eingangszustand validiert. In der Abbildung unten ist die Entprellzeit auf 2,5 ms festgelegt. Daher validiert die sechste Abtastung in Folge die Zustandsänderung (Markierung 1 im Diagramm). Wenn der Digitaleingang validiert (entprellt) ist, aktiviert er einen entsprechenden FlexLogic-Operanden und protokolliert ein Ereignis gemäß den Benutzereinstellungen.

Es wird ein Zeitstempel für die erste Abtastung in der Abfolge verwendet, die den neuen Zustand validiert, wenn die Änderung des Digitaleingangs im Ereignisschreiber festgehalten wird (Markierung 2 im Diagramm).

Schutz- und Steuerfunktionen sowie FlexLogic-Gleichungen und -Timer werden achtmal innerhalb einer Zykluszeit ausgeführt. Die Dauer der Schutzzykluszeit wird durch den Frequenznachlaufmechanismus gesteuert. Der FlexLogic-Operand, der den entprellten Zustand des Eingangs wiedergibt, wird während der Schutzzykluszeit nach der Validierung aktualisiert (Markierungen 3 und 4 in der Abbildung unten). Die Aktualisierung wird zu Beginn der Schutzzykluszeit durchgeführt, sodass alle Schutz- und Steuerungsfunktionen sowie FlexLogic-Gleichungen mit den aktualisierten Zuständen der Digitaleingänge versorgt werden.

Die Reaktionszeit des FlexLogic-Operanden auf die Änderung des Digitaleingangs entspricht der Entprellzeiteinstellung plus bis zu einer Schutzzykluszeit (variiert und hängt von der Netzfrequenz ab, falls der Frequenznachlauf aktiviert ist). Wenn die Zustandsänderung direkt nach einer Schutzzykluszeit auftritt, wird die Erkennung bis zur nachfolgenden Schutzzykluszeit verzögert, also um die gesamte Dauer der Schutzzykluszeit. Wenn die Änderung direkt vor einer Schutzzykluszeit stattfindet, wird der Zustand sofort erkannt. Statistisch gesehen, ist eine Verzögerung von der halben Dauer einer Schutzzykluszeit zu erwarten. Aufgrund der Abtastrate von 0,5 ms beträgt die Zeitauflösung für den Digitaleingang unter 1 ms.

Acht Schutzzykluszeiten pro Zyklus in einem 60-Hz-System entsprechen beispielsweise einer Schutzzykluszeit alle 2,1 ms. Wenn eine Kontaktentprellzeit von 3,0 ms eingestellt ist, betragen die vom FlexLogic-Operanden umgesetzten Zeitgrenzen: 3,0 + 0,0 = 3,0 ms und 3,0 + 2,1 = 5,1 ms. Diese Grenzwerte hängen davon ab, wie früh die Schutzzykluszeit nach der Entprellzeit ausgeführt wird.

Unabhängig von der für den Eingang eingestellten Entprellzeit erhält das Digitaleingangserlebnis einen Zeitstempel mit einer Genauigkeit von 1 µs. Dabei wird die Zeit der ersten Abtastung verwendet, die dem neuen Zustand entspricht (Markierung 2 unten). Deshalb spiegelt der Zeitstempel eine Änderung der Gleichspannung über die Digitaleingangsklemmen hinweg wider, die nicht zufällig aufgetreten ist, da sie anschließend mit dem Entprell-Timer validiert wurde. Beachten Sie, dass der zugehörige FlexLogic-Operand später nach Validierung der Änderung aktiviert/deaktiviert wird.

Der Entprellalgorithmus ist symmetrisch: dieselbe Vorgehensweise und Entprellzeit werden verwendet, um die NIEDRIG/HOCH- (Markierungen 1, 2, 3 und 4 in der Abbildung unten) und HOCH/NIEDRIG-Übergänge (Markierungen 5, 6, 7 und 8 unten) zu filtern.

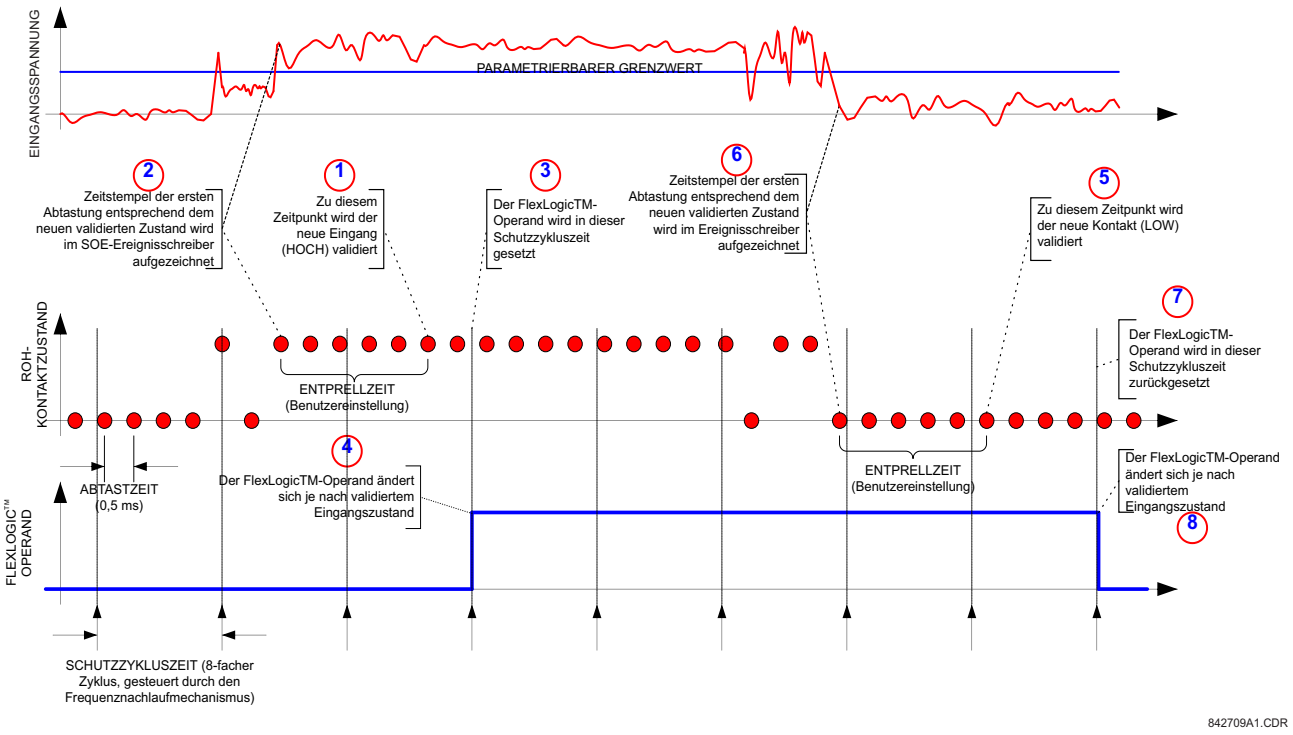


Abbildung 5–127: ENTPRELLMECHANISMUS FÜR EINGANGSKONTAKTE UND ZEITSTEMPEL-ZEITPLANUNG

Die Digitaleingänge werden in Vierergruppen isoliert, um die Verbindung von fremdspannungsversorgten Digitaleingängen aus verschiedenen Spannungsquellen für jede Gruppe zu ermöglichen. Die **EINGANG GRENZWERTE** bestimmen die minimale Spannung, die zur Erkennung eines geschlossenen Digitaleingangs erforderlich ist. Dieser Wert sollte anhand der folgenden Kriterien ausgewählt werden: 17 für 24-V-Quellen, 33 für 48-V-Quellen, 84 für 110- bis 125-V-Quellen und 166 für 250-V-Quellen.

Nehmen Sie beispielsweise folgende Änderungen vor, um den Digitaleingang H5a als Statuseingang vom 52b-Leistungsschalterkontakt zu verwenden, das Auslösergerät einzuschließen und es im Menü „Ereignisprotokolle“ aufzuzeichnen:

EINGANG H5A ID: „Leistungsschalter geschlossen (52b)“
EINGANG H5A EREIGN.: „Aktiv.“

Beachten Sie, dass der 52b-Kontakt geschlossen ist, wenn der Leistungsschalter geöffnet ist, und dass er geöffnet ist, wenn der Leistungsschalter geschlossen ist.

5.8.2 VIRTUELLE EINGÄNGE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ VIRT. EINGÄNGE ⇨ VIRT EINGANG 1(64)

VIRT EINGANG 1		VIRT EINGANG 1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
	MELDUNG	VIRT EINGANG 1 ID: Virt Ip 1	*Bereich: Bis zu 12 alphanumerische Zeichen*
	MELDUNG	VIRT EINGANG 1 TYP: Verrieglt	*Bereich: Selbstücksetzend, Verriegelt*
	MELDUNG	VIRT EINGANG 1 EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Es gibt 64 virtuelle Eingänge, die einzeln für die Reaktion auf Eingangssignale über das Tastenfeld (über das Menü **BEFEHLE**) und über Kommunikationsprotokolle programmiert werden können. Alle Operanden für virtuelle Eingänge sind auf „Aus“ gesetzt (logisch „0“), es sei denn, das entsprechende Eingangssignal wird empfangen.

Wenn **VIRT EINGANG X FUNKTION** auf „Deaktiviert“ festgelegt ist, wird „Aus“ (logisch „0“) für den Eingang erzwungen, unabhängig von Versuchen, den Eingang zu ändern. Wenn sie auf „Aktiviert“ festgelegt ist, funktioniert der Eingang wie im Logikdiagramm gezeigt und generiert FlexLogic-Ausgangsoperanden als Antwort auf empfangene Eingangssignale und die angewandten Einstellungen.

Es gibt zwei Betriebsarten: Selbstücksetzend und Verriegelt. Wenn **VIRT EINGANG X TYP** „Selbstücksetzend“ ist und das Eingangssignal von „Aus“ zu „Ein“ wechselt, wird der Ausgangsoperand für nur eine Auswertung der FlexLogic-Gleichungen auf „Ein“ gesetzt und wechselt anschließend wieder zu „Aus“. Wenn der virtuelle Eingang auf „Verriegelt“ gesetzt ist, legt er den Zustand des Ausgangsoperanden auf denjenigen des zuletzt empfangenen Eingangs fest.

HINWEIS

Der Selbstücksetzend Betriebsmodus generiert den Ausgangsoperanden für eine einzelne Auswertung der FlexLogic-Gleichungen. Wenn der Operand an anderer Stelle als intern in einer FlexLogic-Gleichung verwendet werden soll, muss seine Zeit wahrscheinlich verlängert werden. Ein FlexLogic-Timer mit einer verzögerten Rücksetzung kann diese Funktion erfüllen.

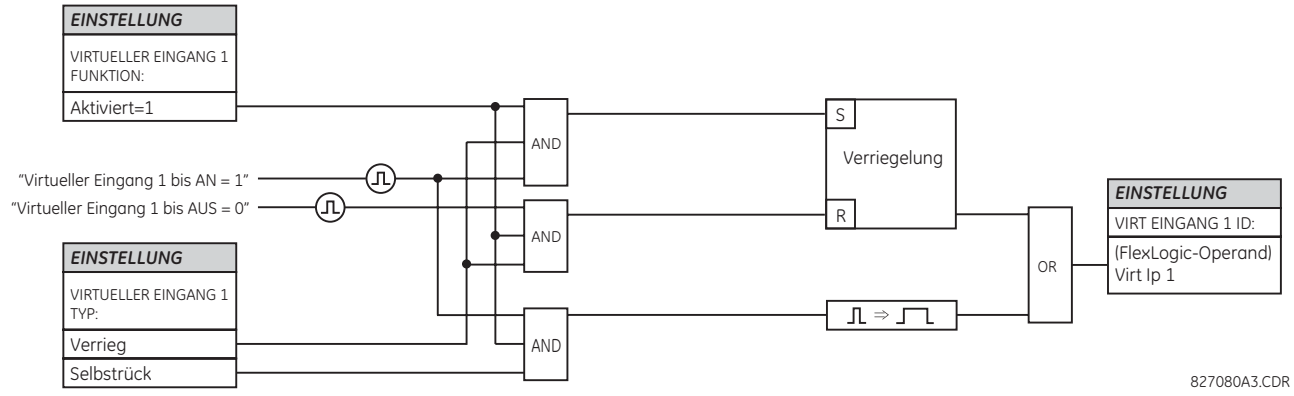
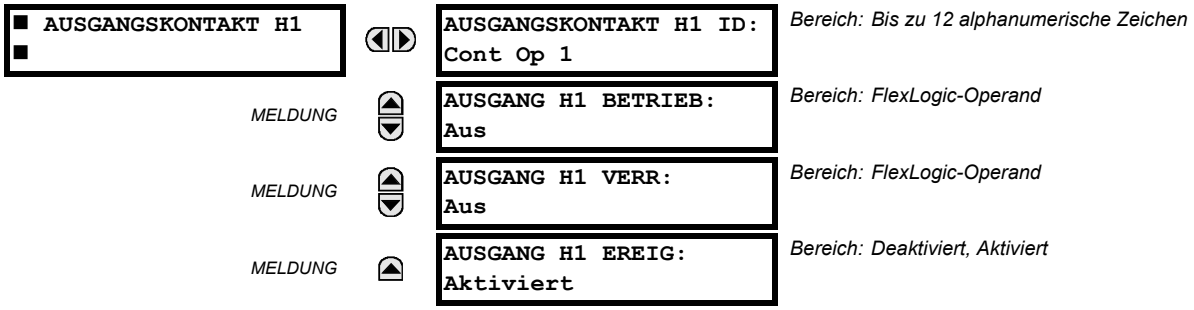


Abbildung 5–128: SCHALTLOGIK FÜR VIRTUELLE EINGÄNGE

a) DIGITALAUSGÄNGE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ AUSGANGSKONTAKT ⇨ AUSGANGSKONTAKT H1



Beim Einschalten des Geräts stellt der Hauptprozessor durch Auswertung der im Gehäuse eingebauten Module fest, welche Ausgangskontakte verfügbar sind und zeigt dann nur Einstellungen für diese Ausgänge an.

Jedem Ausgangskontakt kann eine ID zugewiesen werden. Das Signal für den **BETRIEB** eines Ausgangskontakts kann ein beliebiger FlexLogic-Operand sein (virtueller Ausgang, Funktionsstatus, Digitaleingang oder virtueller Eingang). Ein zusätzlicher FlexLogic-Operand kann zum **VERR** (Verriegelung) des Gerätes verwendet werden. Jede Zustandsänderung eines Ausgangskontakts kann als Ereignis protokolliert werden, wenn dies so programmiert wird.

Der Strom des Auslösekreises wird z. B. durch einen Stromgrenzwertdetektor in Reihe mit einigen Schließerkontakten überwacht (siehe Beispiel für einen Auslösekreis im Abschnitt *Digitalelemente*). Die Überwachung setzt einen Flag (siehe technische Daten zum Schließer). Der Name des FlexLogic-Operanden, der von der Überwachung festgelegt wird, besteht aus der Bezeichnung des Ausgangskontakts gefolgt vom Namen des Flag, z. B. CONT OP 1 IEIN.

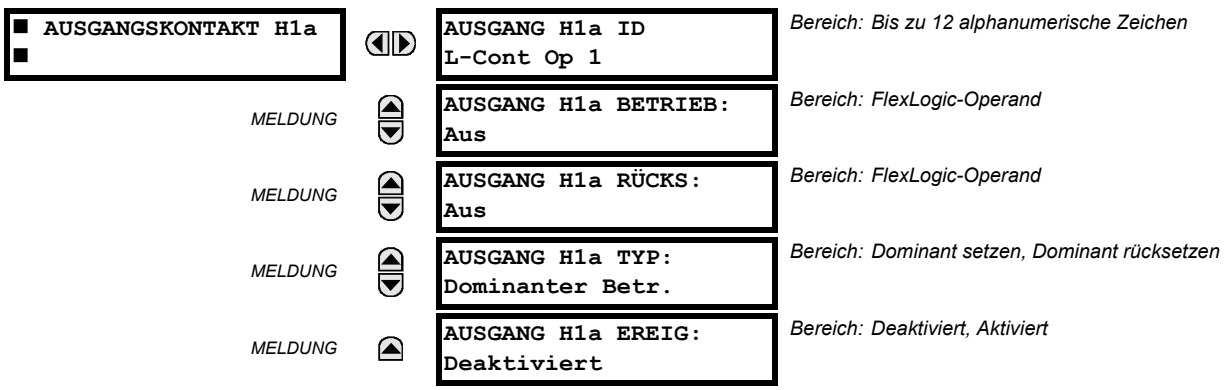
In den meisten Leistungsschaltersteuerungskreisen ist die Auslösespule mit einem Leistungsschalter-Hilfskontakt in Reihe geschaltet, der den Stromfluss unterbricht, nachdem der Leistungsschalter ausgelöst wurde. Dies verhindert Beschädigungen am weniger robusten Initialisierungskontakt. Dies kann durch Überwachen eines Hilfskontakts am Leistungsschalter erfolgen, der geöffnet wird, wenn der Leistungsschalter ausgelöst wurde. Bei diesem Prinzip kann es jedoch durch Unterschiede in der zeitlichen Abfolge zwischen der Zustandsänderung des Leistungsschalterhilfskontakts und der Unterbrechung des Stroms im Auslösekreis zu einem nicht ordnungsgemäßen Betrieb führen. Der zuverlässigste Schutz des Initialisierungskontakts ist durch das direkte Messen des Stroms in der Auslöseschaltung und das Verwenden dieses Parameters zur Steuerung der Rücksetzung des Initialisierungskontakts gegeben. Dieses Prinzip wird häufig als *Auslöseverriegelung* bezeichnet.

Dies kann für M60 mithilfe des CONT OP 1 IEIN -FlexLogic -Operanden erreicht werden, mit dem der Ausgangskontakt wie folgt eingeschlossen wird:

AUSGANG H1 ID: „Ausgang 1“
AUSGANG H1 BETRIEB: *jeder geeignete FlexLogic-Operand*
AUSGANG H1 VERR: „CONT OP 1 ION“
AUSGANG H1 EREIG: „Aktiv.“

b) VERRIEGELTE AUSGANGSKONTAKTE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ AUSGANGSKONTAKT ⇨ AUSGANGSKONTAKT H1a



Die verriegelten Ausgangskontakte des M60 sind mechanisch bistabil und werden mit zwei separaten Spulen (Öffnen und Schließen) gesteuert. So behalten sie ihre Position bei, selbst wenn das Gerät nicht eingeschaltet ist. Das Gerät erkennt alle Module mit verriegelten Ausgangskontakten und füllt das Einstellungsmenü dementsprechend. Beim Einschalten liest das Gerät die Positionen der verriegelten Kontakte aus der Hardware, bevor andere Funktionen des Geräts ausgeführt werden (beispielsweise Schutz- und Steuerfunktionen oder FlexLogic).

Die Module mit verriegelten Ausgangskontakten werden ab Werk als Teil des Gerätes oder als Einzelmodule geliefert, wobei alle verriegelten Kontakte geöffnet sind. Programmierung und Positionen der verriegelten Kontakte sollten beim Austausch eines Moduls unbedingt überprüft werden.

Da das Gerät den Ausgangskontakt aktiviert und seine Position ausliest, können Selbstüberwachungsfunktionen für die selbsthaltenden Ausgänge integriert werden. Wenn bei einem verriegelten Ausgang eine Diskrepanz auftritt, wird der Selbsttestfehler **LATCHING OUT ERROR** ausgelöst. Der Fehler wird vom FlexLogic-Operanden LATCHING OUT ERROR dem Ereignis und der Ereignismeldung gemeldet.

- **AUSGANG H1a BETRIEB:** Diese Einstellung gibt einen FlexLogic-Operanden für den Betrieb der „Schließspule“ des Kontakts an. Das Gerät schließt diese Eingabe ein, um den Kontakt sicher zu schließen. Sobald der Kontakt geschlossen und die Eingabe **RÜCKS** logisch „0“ (Aus) ist, haben jegliche Aktivitäten der Eingabe **BETRIEB**, beispielsweise nachfolgendes Kontaktprellen, keine Auswirkungen. Wenn die Eingänge **BETRIEB** und **RESET** beide aktiv sind (logisch „1“), wird die Reaktion des verriegelten Kontakts durch die Einstellung **TYP** festgelegt.
- **AUSGANG H1a RÜCKS:** Diese Einstellung gibt einen FlexLogic-Operanden für den Betrieb der „Auslösespule“ des Kontakts an. Das Gerät schließt diese Eingabe ein, um den Kontakt sicher zu öffnen. Sobald der Kontakt geöffnet und die Eingabe **BETRIEB** logisch „0“ (Aus) ist, haben jegliche Aktivitäten der Eingabe **RÜCKS**, beispielsweise nachfolgendes Kontaktprellen, keine Auswirkungen. Wenn die Eingänge **BETRIEB** und **RÜCKS** beide aktiv sind (logisch „1“), wird die Reaktion des verriegelten Kontakts durch die Einstellung **TYP** festgelegt.
- **AUSGANG H1a TYP:** Diese Einstellung legt die Kontaktreaktion bei widersprüchlichen Steuereingängen fest, wenn also sowohl das Signal **BETRIEB** als auch das Signal **RÜCKS** angewendet werden. Wenn beide Steuereingänge gleichzeitig angewendet werden, wird der Kontakt bei der Einstellung „Dominant setzen“ geschlossen und bei „Dominant rücksetzen“ geöffnet.

Anwendungsbeispiel 1:

Ein verriegelter Ausgangskontakt H1a soll über zwei parametrierbare Funktionstaste gesteuert werden (Funktionstaste 1 und 2). Die folgenden Einstellungen sollten vorgenommen werden.

Programmieren Sie die selbsthaltenden Ausgänge, indem Sie folgende Änderungen im Menü **EINSTELLUNGEN** ⇨⇩ **EIN-/AUSGÄNGE** ⇨⇩ **AUSGANGSKONTAKT** ⇨ **AUSGANGSKONTAKT H1a** vornehmen (bei einem H4L-Modul):

AUSGANG H1A BETRIEB: „FKT-TASTE 1 EIN“
AUSGANG H1A ZURÜCKS: „FKT-TASTE 2 EIN“

Programmieren Sie die Funktionstasten, indem Sie folgende Änderungen in den Menüs **EINSTELLUNGEN** ⇨ **PRODUKTEINRICHTUNG** ⇨⇩ **BEN-PROGRAMMIERB FKT-TASTEN** ⇨⇩ **FKT-TASTE 1** und **FKT-TASTE 2** vornehmen:

FKT-TASTE 1 FUNKTION: „Selbstrück“
FKT-TASTE 1 AUSFALLZEIT: „0,00 s“

FKT-TASTE 1 FUNKTION: „Selbstrück“
FKT-TASTE 2 AUSFALLZEIT: „0,00 s“

Anwendungsbeispiel 2:

Ein Gerät mit zwei selbsthaltenden Kontakten H1a und H1c soll programmiert werden. Der Kontakt H1a soll ein Schließerkontakt sein, H1c ein Wechslerkontakt. Das Gerät soll über virtuelle Ausgänge gesteuert werden: VO1 für den Betrieb und VO2 für das Zurücksetzen.

Programmieren Sie die selbsthaltenden Ausgänge, indem Sie folgende Änderungen in den Menüs **EINSTELLUNGEN** ⇨⇩ **EIN-/AUSGÄNGE** ⇨⇩ **AUSGANGSKONTAKT** ⇨ **AUSGANGSKONTAKT H1a** und **AUSGANGSKONTAKT H1c** vornehmen (bei einem H4L-Modul):

AUSGANG H1A BETRIEB: „VO1“
AUSGANG H1A ZURÜCKS: „VO2“

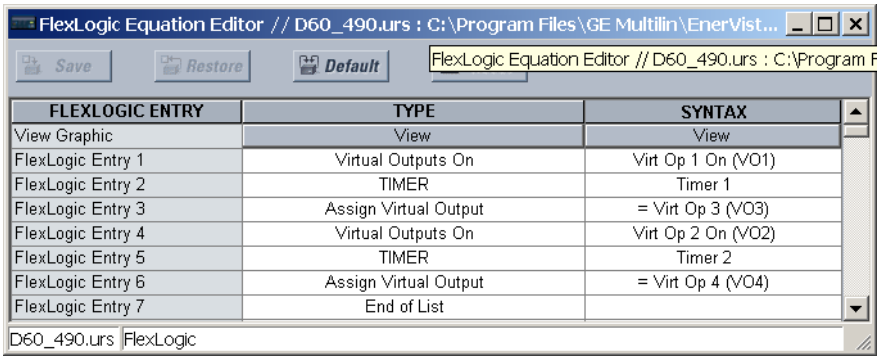
AUSGANG H1C BETRIEB: „VO2“
AUSGANG H1C ZURÜCKS: „VO1“

Da die beiden physischen Kontakte in diesem Beispiel mechanisch getrennt sind und unterschiedliche Steuereingänge haben, werden sie nicht genau gleichzeitig betrieben. Eine Diskrepanz im Bereich eines Bruchteils einer maximalen Auslösezeit kann auftreten. Deshalb kann ein Kontaktpaar, das als Mehrkontaktgerät programmiert ist, keine bestimmte Betriebsabfolge gewährleisten (z. B. überlappende Schaltfunktion). Bei Bedarf muss die Betriebsabfolge ausdrücklich programmiert werden, indem einige der Steuereingänge wie im nächsten Anwendungsbeispiel dargestellt verzögert werden.

Anwendungsbeispiel 3:

Eine überlappende Schaltfunktion muss zum vorherigen Beispiel hinzugefügt werden. Eine Überlappung von 20 ms ist erforderlich, um diese Funktion wie unten beschrieben umzusetzen:

Schreiben Sie die folgende FlexLogic-Gleichung (EnerVista UR Setup-Beispiel gezeigt):



FLEXLOGIC ENTRY	TYPE	SYNTAX
View Graphic	View	View
FlexLogic Entry 1	Virtual Outputs On	Virt Op 1 On (VO1)
FlexLogic Entry 2	TIMER	Timer 1
FlexLogic Entry 3	Assign Virtual Output	= Virt Op 3 (VO3)
FlexLogic Entry 4	Virtual Outputs On	Virt Op 2 On (VO2)
FlexLogic Entry 5	TIMER	Timer 2
FlexLogic Entry 6	Assign Virtual Output	= Virt Op 4 (VO4)
FlexLogic Entry 7	End of List	

Beide Timer (Timer 1 und Timer 2) sollten auf 20 ms Anregeverzögerung- und 0 ms Rückfallzeit eingestellt werden.

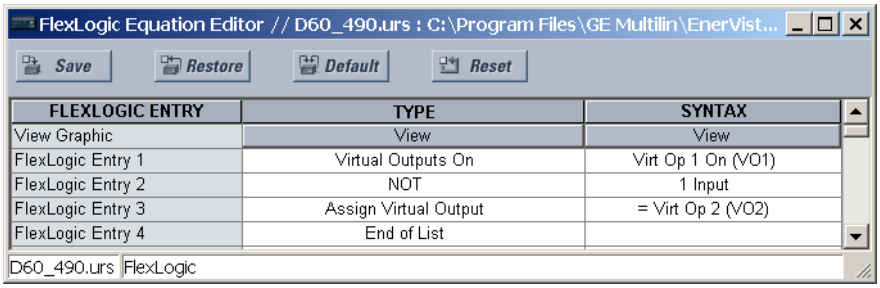
Programmieren Sie die selbsthaltenden Ausgänge, indem Sie folgende Änderungen in den Menüs **EINSTELLUNGEN** ⇨⇩ **EIN-/AUSGÄNGE** ⇨⇩ **AUSGANGSKONTAKT** ⇨ **AUSGANGSKONTAKT H1a** und **AUSGANGSKONTAKT H1c** vornehmen (bei einem H4L-Modul):

AUSGANG H1A BETRIEB: „VO1“
AUSGANG H1A ZURÜCKS: „VO4“
AUSGANG H1C BETRIEB: „VO2“
BETRIEB H1C ZURÜCKS: „VO3“

Anwendungsbeispiel 4:

Ein selbsthaltender Kontakt H1a soll über einen einzigen virtuellen Ausgang VO1 gesteuert werden. Der Kontakt soll geschlossen bleiben, solange VO1 hoch ist, und soll geöffnet bleiben, wenn VO1 niedrig ist. Programmieren Sie das Gerät wie folgt.

Schreiben Sie die folgende FlexLogic-Gleichung (EnerVista UR Setup-Beispiel gezeigt):



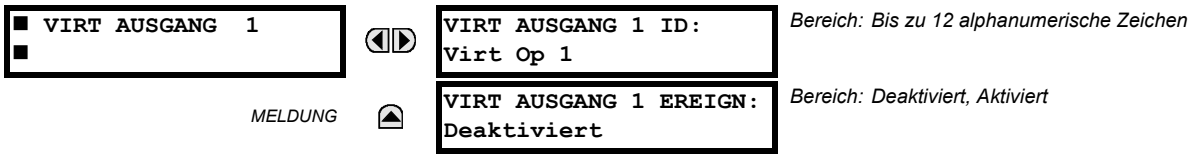
FLEXLOGIC ENTRY	TYPE	SYNTAX
View Graphic	View	View
FlexLogic Entry 1	Virtual Outputs On	Virt Op 1 On (VO1)
FlexLogic Entry 2	NOT	1 Input
FlexLogic Entry 3	Assign Virtual Output	= Virt Op 2 (VO2)
FlexLogic Entry 4	End of List	

Programmieren Sie die selbsthaltenden Ausgänge, indem Sie folgende Änderungen im Menü **EINSTELLUNGEN** ⇨⇩ **EIN-/AUSGÄNGE** ⇨⇩ **AUSGANGSKONTAKT** ⇨ **AUSGANGSKONTAKT H1a** vornehmen (bei einem H4L-Modul):

AUSGANG H1A BETRIEB: „VO1“
AUSGANG H1A ZURÜCKS: „VO2“

5.8.4 VIRTUELLE AUSGÄNGE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ VIRT AUSGÄNGE ⇨ VIRT AUSGANG 1(96)



Es gibt 96 virtuelle Ausgänge, die über FlexLogic zugewiesen werden können. Wenn der Ausgang nicht zugewiesen ist, wird „AUS“ erzwungen (logisch „0“). Jedem virtuellen Ausgang kann eine ID zugewiesen werden. Virtuelle Ausgänge werden bei jedem Durchgang durch Auswertung der FlexLogic-Gleichungen aufgelöst. Jede Zustandsänderung eines virtuellen Ausgangs kann als Ereignis protokolliert werden, wenn dies so programmiert wird.

Wenn beispielsweise der virtuelle Ausgang 1 das Auslösesignal von FlexLogic ist und das Auslösergerät zum Signalisieren von Ereignissen verwendet wird, werden die Einstellungen wie folgt programmiert:

VIRT AUSGANG 1 ID: „Trip“
VIRT AUSGANG 1 EREIGN: „Deaktiv.“

5.8.5 EXTERNE GERÄTE

a) ÜBERSICHT ZU ENTFERNTEN EINGÄNGEN/AUSGÄNGEN

Entfernte Eingänge und Ausgänge ermöglichen den Austausch digitaler Statusinformationen zwischen über Netzwerk verbundenen Geräten. Die Normen IEC 61850 GSSE (Generic Substation State Event) und GOOSE (Generic Object Oriented Substation Event) werden angewendet.

Die Freigabe von Statusinformationen zu binären Datenpunkten zwischen GSSE-/GOOSE-ausgestatteten Geräten ist im Grunde eine Erweiterung auf FlexLogic, die verteilte FlexLogic ermöglicht, indem Operanden für/von Geräten in einem gemeinsamen Kommunikationsnetzwerk zur Verfügung gestellt werden. Zusätzlich zu den Status binärer Datenpunkte identifizieren GSSE-/GOOSE-Meldungen den Absender der Meldung und liefern weitere Informationen, die von der Kommunikationsspezifikation benötigt werden. Alle Geräte reagieren auf Netzwerkmeldungen und erfassen Daten nur aus Meldungen, die von ausgewählten Geräten stammen.

GSSE-Meldungen gemäß IEC 61850 sind kompatibel mit UCA-GOOSE-Meldungen und enthalten eine festgelegte Gruppe binärer Datenpunkte. GOOSE-Meldungen gemäß IEC 61850 können im Allgemeinen beliebige konfigurierbare Datenelemente enthalten. Wenn GOOSE-Meldungen gemäß IEC 61850 von entfernten Ein- oder Ausgängen verwendet werden, enthalten sie dieselben Daten wie GSSE-Meldungen.

Sowohl GSSE- als auch GOOSE-Meldungen sind kurz, zuverlässig und haben eine hohe Priorität. GOOSE-Meldungen bieten aufgrund ihrer VLAN-Unterstützung (virtuelles LAN) und ihrer Ethernet-Priorisierungsfunktion zusätzliche Vorteile gegenüber GSSE-Meldungen. Die GSSE-Meldungsstruktur bietet Platz für 128 Bit-Paare, welche die Statusinformationen zu binären Datenpunkten darstellen. Die Spezifikation IEC 61850 enthält 32 DNA-Bitpaare, die den Status von zwei vordefinierten Ereignissen und 30 benutzerdefinierten Ereignissen widerspiegeln. Alle weiteren Bitpaare sind „UserSt“-Bitpaare, also Statusbits, die parametrierbare Ereignisse darstellen. Bei der M60-Implementierung sind 32 der 96 verfügbaren UserSt-Bitpaare verfügbar.

Die Spezifikation IEC 61850 umfasst Funktionen, die für den Umgang mit dem Kommunikationsverlust zwischen sendenden und empfangenden Geräten eingesetzt werden. Jedes Sendegerät sendet eine GSSE-/GOOSE-Meldung, wenn es erfolgreich gestartet wurde, wenn sich der Status eines der zugehörigen Punkte ändert oder nach Ablauf eines festgelegten Zeitraums (*Standardaktualisierungszeit*), falls keine Statusänderung stattgefunden hat. Das Sendegerät sendet außerdem eine „Haltezeit“, die mindestens das Vierfache der vom Empfangsgerät benötigten programmierten Standardzeit beträgt.

Empfangsgeräte überwachen das Kommunikationsnetzwerk ständig auf Meldungen, die sie benötigen, und erkennen diese an der ID des Herkunftsgeräts, die in der Meldung enthalten ist. Meldungen, die von externen Geräten empfangen werden, enthalten eine Information zur *zulässigen Lebensdauer*. Das empfangende Gerät legt einen dem Herkunftsgerät zugewiesenen Timer auf dieses Zeitintervall fest. Wenn es bis zur Zeitüberschreitung keine weitere Meldung von diesem Gerät erhalten hat, wird das externe Gerät als nicht kommunizierend eingestuft. Es wird also der programmierte Standardzustand für alle Punkte von diesem externen Gerät verwendet. Wenn eine Meldung von einem externen Gerät empfangen wird, bevor die *zulässige Lebensdauer* abläuft, werden alle Punkte für dieses Gerät auf die Status aktualisiert, die in der Meldung enthalten sind, und der Halte-Timer wird neu gestartet. Der Status eines externen Geräts kann angezeigt werden, wobei „Offline“ bedeutet, dass es nicht kommuniziert.

Die Funktion für entfernte Ein-/Ausgänge bietet 32 entfernte Eingänge und 64 entfernte Ausgänge.

b) LOKALE GERÄTE: ID DES GERÄTS FÜR DIE ÜBERTRAGUNG VON GSSE-MELDUNGEN

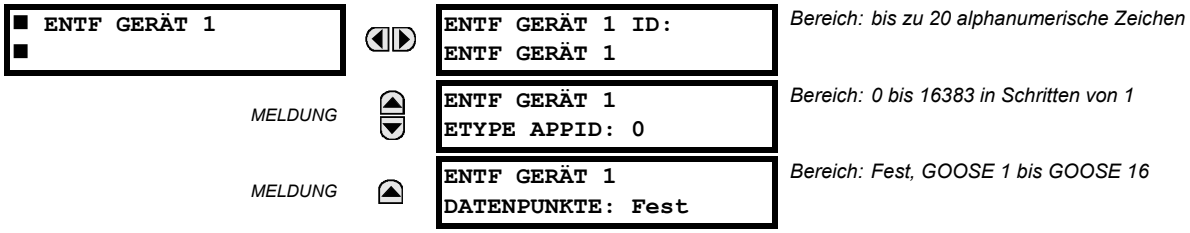
Bei einem M60-Gerät wird die Gerät-ID, welche die Namenszeichenfolge der GOOSE-Application ID (GoID) gemäß IEC 61850 darstellt und die als Teil jeder GOOSE-Meldung gesendet wird, mit folgender Einstellung festgelegt: **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE / GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG ⇨⇩ FESTE GOOSE ⇨⇩ GOOSE-ID**.

Genauso wird die Gerät-ID, welche die Namenszeichenfolge der GSSE-Application ID gemäß IEC 61850 darstellt und als Teil jeder GSSE-Meldung gesendet wird, mit folgender Einstellung programmiert: **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE / GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG ⇨⇩ GSSE ⇨⇩ GSSE-ID**.

In M60-Versionen vor 5.0x entsprachen diese Namenszeichenfolgen der Einstellung **GERÄTENAMEN**.

c) EXTERNE GERÄTE: ID DES GERÄTS FÜR DEN EMPFANG VON GSSE/GOOSE-MELDUNGEN

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ ENTFERNTE GERÄTE ⇨ ENTF GERÄT 1(16)



Entfernte Geräte sind zur parametrierung Verfügbar. Ein Empfangsgerät muss so programmiert werden, dass es nur Meldungen von denjenigen externen Sendegeräten enthält, die von Interesse sind. Diese Einstellung wird zur Auswahl bestimmter externer Geräte durch Eingabe (untere Zeile) der genauen ID verwendet, die diesen Geräten zugewiesen ist.

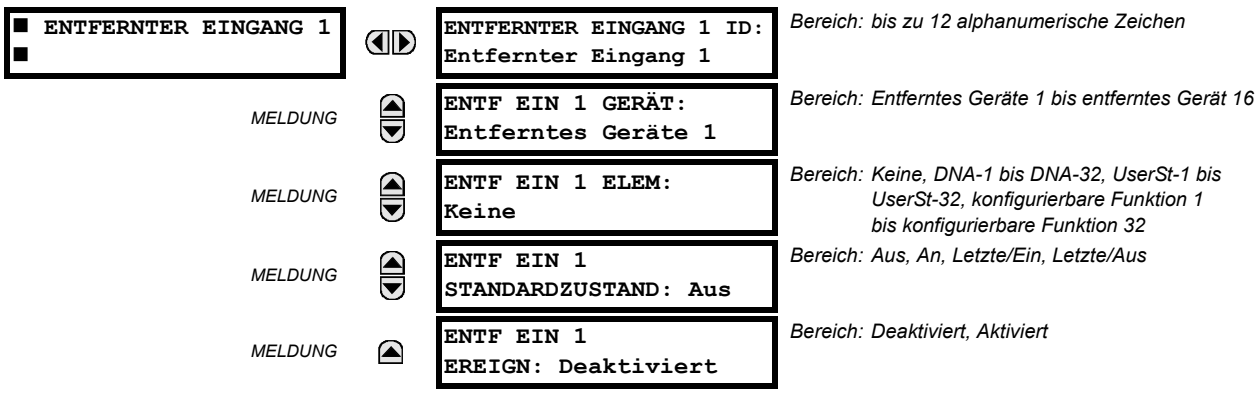
Die Einstellung **ENTF GERÄT 1 ETYPE APPID** wird nur für GOOSE-Meldungen verwendet. Sie gilt nicht für GSSE-Meldungen. Diese Einstellung identifiziert die Ethernet-Application ID in der GOOSE-Meldung. Sie sollte mit den entsprechenden Einstellungen auf dem Sendegerät übereinstimmen.

Die Einstellung **ENTF GERÄT 1 DATENS** bietet die Auswahl zwischen festem M60-(DNA/UserSt-)Datensatz (der also DNA- und UserSt-Bitpaare enthält) und einem der konfigurierbaren Datensätze.

Beachten Sie, dass der Datensatz für die empfangenen Daten aus vorhandenen Funktionen in einem existierenden logischen Knoten bestehen muss. Deshalb wird der logische Knoten GGIO3 zum Empfangen der eingehenden Datenelemente instanziiert. GGIO3 ist nicht erforderlich, um die empfangenen Daten nutzen zu können. Bei der Zuordnung von Datenelementen entfernter Eingänge erfolgt die Zuordnung von Eingängen zu FlexLogic-Operanden für entfernte Eingänge. GGIO3-Daten können jedoch von IEC 61850-Clients gelesen werden.

5.8.6 ENTFERNTE EINGÄNGE

PFAD: EINSTELLUNG ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ ENTFERNTE EINGÄNGE ⇨ ENTFERNTER EINGANG 1(32)



Entfernte Eingänge, die FlexLogic-Operanden am empfangenden Gerät erstellen, werden aus den GSSE-/GOOSE Meldungen extrahiert, die von externen Geräten stammen. Jeder entfernte Eingang kann aus einer Liste ausgewählt werden, die Folgendes umfasst: DNA-1 bis DNA-32, UserSt-1 bis UserSt-32 und Dataset Objekt 1 bis Dataset Objekt 32. Die Funktion von DNA-Eingängen ist in der Spezifikation IEC 61850 festgelegt und in der Tabelle zu den DNA-Bezeichnungen nach IEC 61850 im Abschnitt *Entfernte Ausgänge* dargestellt. Die Funktion von UserSt-Eingängen wird durch die Benutzerauswahl der FlexLogic-Operanden definiert, deren Status in der GSSE-/GOOSE Meldung dargestellt wird. Ein Benutzer muss einen DNA-Punkt vom entsprechenden FlexLogic-Operanden aus programmieren.

Der entfernte Eingang 1 muss so programmiert werden, dass es den logischen Zustand eines bestimmten Signals von einem bestimmten externen Gerät zur lokalen Verwendung repliziert. Diese Programmierung erfolgt mithilfe der drei oben gezeigten Einstellungen.

Über die Einstellung **ENTFERNTER EINGANG 1 ID** kann der Benutzer dem entfernten Eingang einen beschreibenden Text zuweisen. Mit der Einstellung **EXTERNES EIN 1 GERÄT** wird das externe Gerät ausgewählt, von dem das erforderliche Signal stammt, wie zuvor mithilfe der Einstellung **ENTFERNTES GERÄT (16) ID** zum externen Gerät zugewiesen (siehe Abschnitt *Entfernte Geräte*). Anhand der Einstellung **ENTF EIN IN 1 ELEM** werden bestimmte Bits der erforderlichen GSSE-/GOOSE Meldung ausgewählt.

Mithilfe der Einstellung **ENTF EIN 1 STANDARDZUSTAND** wird der logische Zustand für diesen Punkt ausgewählt, wenn das lokale Gerät gerade gestartet wurde oder das externe Gerät, das den Punkt sendet, als nicht kommunizierend eingestuft wird. Es gibt folgende Auswahlmöglichkeiten:

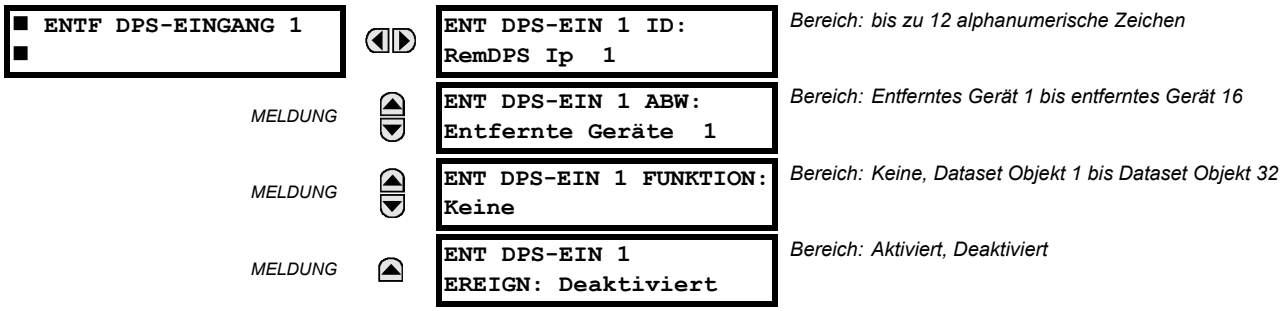
- Der Wert „Ein“ für **ENTF EIN 1 STANDARDZUSTAND** setzt den Eingang standardmäßig auf logisch „1“.
- Der Wert „Aus“ für **ENTF EIN 1 STANDARDZUSTAND** setzt den Eingang standardmäßig auf logisch „0“.
- Die Einstellung „Letzte/Ein“ für **ENTF EIN 1 STANDARDZUSTAND** friert den Eingang bei Kommunikationsverlust ein. Falls der letzte Zustand nicht bekannt ist, beispielsweise nach dem Hochfahren des Gerätes vor dem ersten Kommunikationsaustausch, wird der Eingang standardmäßig auf logisch 1 gesetzt. Bei Wiederaufnahme der Kommunikation wird der Eingang auf voll betriebsbereit gesetzt.
- Die Einstellung „Letzte/Aus“ für **ENTF EIN 1 STANDARDZUSTAND** friert den Eingang bei Kommunikationsverlust ein. Falls der letzte Zustand nicht bekannt ist, beispielsweise nach dem Hochfahren des Gerätes vor dem ersten Kommunikationsaustausch, wird der Eingang standardmäßig auf logisch 0 gesetzt. Bei Wiederaufnahme der Kommunikation wird der Eingang auf voll betriebsbereit gesetzt.

HINWEIS

Weitere Informationen zu GSSE-/GOOOSE-Meldungen finden Sie im Abschnitt *Entfernte Geräte* in diesem Kapitel.

5.8.7 ENTFERNTE DOPPELMELDUNGSEINGÄNGE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ ENTF DPS-EINGÄNGE ⇨ ENTF DPS-EINGANG 1(5)



Entfernte Doppelmeldungseingänge werden aus GOOSE Meldungen extrahiert, die aus dem externen Gerät stammen. Jeder entfernte Doppelmeldungseingang muss so programmiert werden, dass er den logischen Zustand eines bestimmten Signals von einem bestimmten externen Gerät zur lokalen Verwendung repliziert. Diese Funktion wird über die fünf Einstellungen des entfernten Doppelmeldungseingangs erreicht.

- **ENT DPS-EIN 1 ID:** Mit dieser Einstellung wird dem entfernten Doppelmeldungseingang ein beschreibender Text zugewiesen.
- **ENT DPS-EIN 1 ABW:** Mit dieser Einstellung wird die ID eines externen Geräts ausgewählt, die den Ursprung einer GOOSE Meldung anzeigt. Der Bereich wird im Abschnitt *Entfernte Geräte* über die für die externen Geräte festgelegten IDs ausgewählt.

- **ENT DPS-EIN 1 FUNKTION:** Diese Einstellung legt die erforderlichen Bits für die GOOSE Meldung fest.

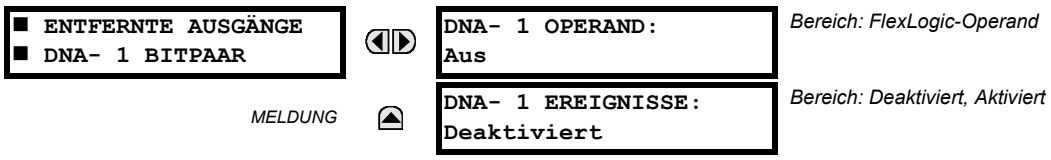
Die konfigurierbaren GOOSE Datensätze müssen so geändert werden, dass ein Doppelmeldungselement aus einem GOOSE Datensatz akzeptiert wird (Änderungen werden in den Menüs **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨⇩ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨⇩ EMPFANG ⇨⇩ KONFIGURIERBARES GOOSE ⇨ KONFIGURIERBARES GOOSE 1(16) ⇨ KONFIG GO1 Datenpunkte** vorgenommen). Datenpunkte, die für den Empfang von „GGIO3.ST.IndPos1.stV“ bis „GGIO3.ST.IndPos5.stV“ konfiguriert wurden, akzeptieren Doppelmeldungsinformationen, die von dem für dieses Dataset Objekt konfigurierten entfernten Doppelmeldungseingang entschlüsselt werden.

Der entfernte Doppelmeldungseingang wird vom empfangenen IEC 61850-Dataset Objekt wiederhergestellt und ist über die FlexLogic-Operanden RemDPS Ip 1 FHL, RemDPS Ip 1 MITTE, RemDPS Ip 1 AUS und RemDPS Ip 1 EIN verfügbar. Diese Operanden können Steuerungsschemen für Leistungsschalter und Trennschalter verwendet werden.

5.8.8 ENTFERNTE AUSGÄNGE

a) DNA-BITPAARE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ DNA-BITPAARE ENTFERNTE AUSGÄNGE ⇨ ENTFERNTE AUSGÄNGE DNA- 1(32) BITPAAR



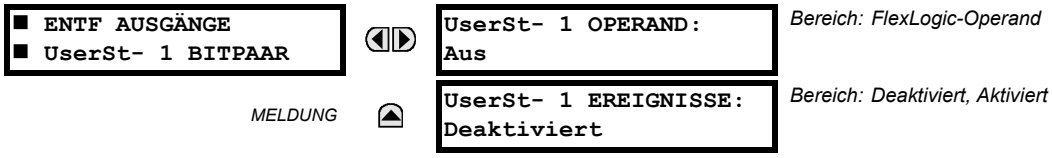
Entfernte Ausgänge (1 bis 32) sind in GSSE-/GOOSE Meldungen eingefügte FlexLogic-Operanden, die über ein Netzwerk an entfernte Geräte übertragen werden. Alle binären Datenpunkte in der Meldung müssen so programmiert werden, dass sie den Status eines bestimmten FlexLogic-Operanden enthalten. Die oben aufgeführte Operand-Einstellung steht für eine bestimmte DNA-Funktion (wie in der folgenden Tabelle gezeigt), die übertragen werden soll.

Tabelle 5–29: DNA-BEZEICHNUNGEN NACH IEC 61850

DNA	DEFINITION VON IEC 61850	FLEXLOGIC-OPERAND
1	Test	IEC 61850 TESTMODUS
2	ConfRev	IEC 61850 CONFREV

b) USERST-BITPAARE

PFAD: EINSTELLUNG ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ ENTFERNTE AUSGÄNGE UserSt-BITPAARE ⇨ ENTFERNTE AUSGÄNGE UserSt- 1(32) BITPAARE



Die entfernten Ausgänge 1 bis 32 sind ursprünglich GSSE-/GOOSE Meldungen, die an Entfernte Geräte übertragen werden. Alle binären Datenpunkte in der Meldung müssen so programmiert werden, dass sie den Status eines bestimmten FlexLogic-Operanden enthalten. Die oben aufgeführte Einstellung dient zur Auswahl des Operanden, der für eine bestimmte vom Benutzer ausgewählte UserSt-Funktion steht, die übertragen werden soll.

HINWEIS

Weitere Informationen zu GSSE-/GOOSE Meldungen finden Sie im Abschnitt *Entfernte Geräte* in der Übersicht zu entfernten Eingängen/Ausgängen.

5.8.9 ZURÜCKSETZEN

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ ZURÜCKSETZEN

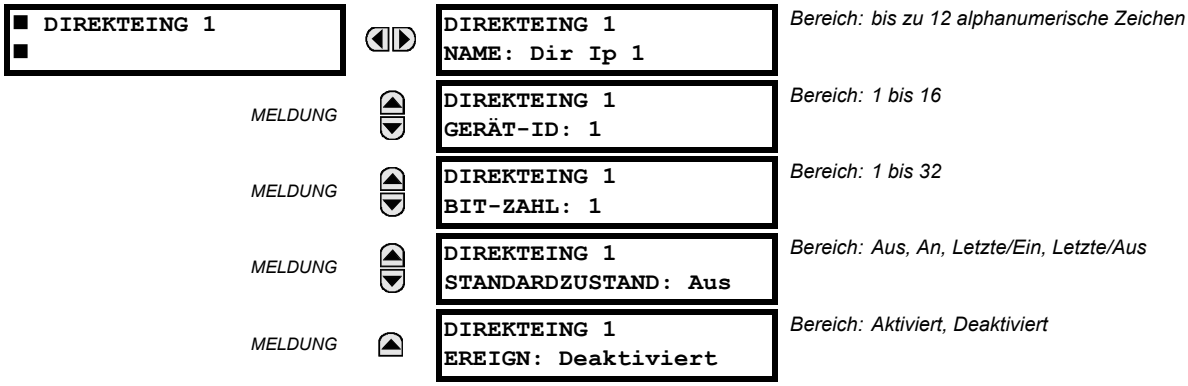
Einige Ereignisse können so programmiert werden, dass die LED-Ereignisanzeige auf der Bedienfront und die Ereignismeldung auf der Anzeige verriegelt werden. Nach der Einrichtung behält der Verriegelungsmechanismus alle verriegelten Anzeigen oder Meldungen nach dem Startvorgang in ihrem festgelegten Status bei, bis ein Rücksetzbefehl diese Verriegelungen (außer den FlexLogic-Verriegelungen) zurücksetzt. Der Rücksetzbefehl kann über die Rücksetzschaltfläche der Bedienfront, von einem externen Gerät über einen Kommunikationskanal oder von einem beliebigen programmierten Operanden gesendet werden.

Wenn das Gerät den Rücksetzbefehl erhält, werden zwei FlexLogic-Operanden erstellt. Diese als Ereignisse gespeicherten Operanden setzen die Verriegelungen zurück, sobald der Startvorgang abgeschlossen ist. Jede der drei Quellen, von denen Rücksetzbefehle erteilt werden können, erstellt den FlexLogic-Operanden RÜCKS.-OP. Jede einzelne Rücksetzbefehlsquelle erstellt ebenfalls ihren eigenen Operanden RÜCKS.-OP (FUNKTIONSTASTE), RÜCKS.-OP (KOMM.) oder RÜCKS.-OP (OPERAND), damit die Quelle des Befehls identifiziert werden kann. Die oben aufgeführte Einstellung wählt den Operanden aus, der den Operanden RÜCKS.-OP (OPERAND) erstellt.

5.8.10 DIREKTEINGÄNGE UND -AUSGÄNGE

a) DIREKTEINGÄNGE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ DIREKTEINGÄNGE ⇨ DIREKTEING 1(32)



Diese Einstellungen legen die Verarbeitung der Direkteingangsinformationen fest. Über die Einstellung **DIREKTEING 1 NAME** kann der Benutzer dem Direkteingang einen beschreibenden Namen zuweisen. Die **DIREKTEING 1 GERÄT-ID** steht für die Quelle von Direkteingang 1. Der angegebene Direkteingang wird von dem hier identifizierten Gerät gesteuert.

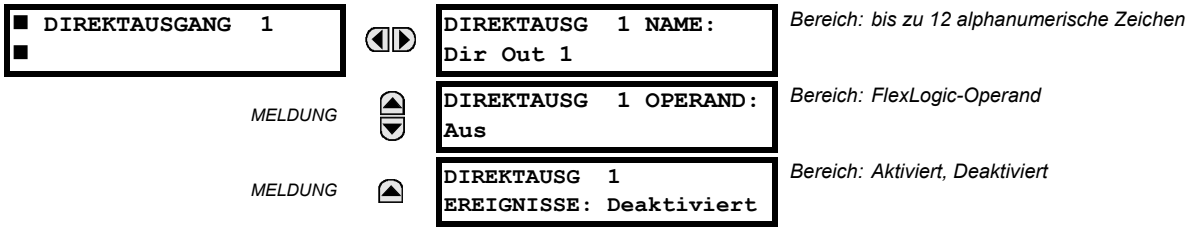
Mit der **DIREKTEING 1 BIT-ZAHL** kann der Zustand von Direkteingang 1 extrahiert werden. Direkteingang 1 wird von dem als **DIREKTEING 1 BIT-ZAHL** identifizierten Bit gesteuert. Sie stimmt mit der Zahl für den Direktausgang des sendenden Geräts überein.

Der **DIREKTEING 1 STANDARDZUSTAND** steht für den Zustand des Direkteingangs, wenn das zugehörige Direktgerät offline ist. Es gibt folgende Auswahlmöglichkeiten:

- Der Wert „Ein“ für **DIREKTEINGANG 1 STANDARDZUSTAND** setzt den Eingang standardmäßig auf logisch „1“.
- Der Wert „Aus“ für **DIREKTEINGANG 1 STANDARDZUSTAND** setzt den Eingang standardmäßig auf logisch „0“.
- Die Einstellung „Letzte/Ein“ für **DIREKTEINGANG 1 STANDARDZUSTAND** friert den Eingang bei Kommunikationsverlust ein. Falls der letzte Zustand nicht bekannt ist, beispielsweise nach dem Hochfahren des Gerätes vor dem ersten Kommunikationsaustausch, wird der Eingang standardmäßig auf logisch „1“ gesetzt. Bei Wiederaufnahme der Kommunikation wird der Eingang auf voll betriebsbereit gesetzt.
- Der Einstellung „Letzte/Aus“ für **DIREKTEINGANG 1 STANDARDZUSTAND** friert den Eingang bei Kommunikationsverlust ein. Falls der letzte Zustand nicht bekannt ist, beispielsweise nach dem Hochfahren des Gerätes vor dem ersten Kommunikationsaustausch, wird der Eingang standardmäßig auf eine logisch „0“ gesetzt. Bei Wiederaufnahme der Kommunikation wird der Eingang auf voll betriebsbereit gesetzt.

b) DIREKTAUSGÄNGE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ DIREKTAUSGÄNGE ⇨ DIREKTAUSG 1(32)



Über die Einstellung **DIREKTAUSG 1 NAME** kann der Benutzer dem Direktausgang einen beschreibenden Namen zuweisen. Der **DIREKTAUSG 1 OPERAND** ist der FlexLogic-Operand, der den Zustand dieses Direktausgangs festlegt.

c) ANWENDUNGSBEISPIELE

Die im vorigen Abschnitt *Direkteingänge und -ausgänge* eingeführten Beispiele (im Abschnitt *Produkteinrichtung*) werden im Folgenden fortgesetzt, um die Verwendung von Direkteingängen und -ausgängen zu illustrieren.

BEISPIEL 1: ERWEITERUNG DER DIGITALEINGÄNGE UND AUSGANGSKONTAKTE EINES M60 GERÄTES

Eine bestimmte Anwendung verlangt zusätzliche Digitaleingänge oder Ausgangskontakte bzw. zusätzliche Programmierzeilen für die Logik bzw. Digitaleingänge oder Ausgangskontakte, die die Kapazität eines einzelnen Gehäuses der UR-Series übersteigen. Das Problem kann durch Hinzufügen eines weiteren IED der UR-Serie gelöst werden, zum Beispiel dem C30. Dadurch werden die zusätzlichen Anforderungen an Ein- und Ausgänge sowie an programmierbarer Logik erfüllt. Die zwei IEDs werden, wie unten dargestellt, über Einzelkanal-Digitalkommunikationskarten verbunden.

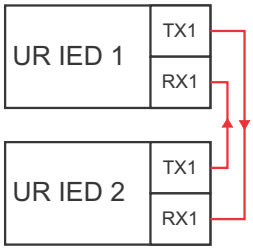


Abbildung 5–129: EINGANGS- UND AUSGANGSERWEITERUNG ÜBER DIREKTEINGÄNGE UND -AUSGÄNGE

Nehmen wir an, der Digitaleingang 1 des UR-IED 2 soll von UR-IED 1 verwendet werden. Die folgenden Einstellungen sollen angewendet werden (als Beispiel werden der Direkteingang 5 und die Bit-Zahl 12 verwendet):

UR-IED 1: **DIREKTEINGANG 5 GERÄT-ID** = „2“
DIREKTEINGANG 5 BIT-ZAHL = „12“

UR-IED 2: **DIREKTAUSG 12 OPERAND** = „Cont Ip 1 Ein“

Der Operand Kont Ip 1 Ein von UR-IED 2 ist nun für UR-IED 1 als DIREKTEING 5 EIN verfügbar.

BEISPIEL 2: SAMMELSCHIENENSCHUTZ MIT BLOCKIERUNG

Ein einfacher Sammelschienenschutz mit rückwärtiger Verriegelung kann durch Senden eines Blockiersignals von nachgeschalteten Geräten, zum Beispiel IED 2, IED 3 oder IED 4, an das vorgeschaltete Gerät eingerichtet werden, das die Einspeisung der Sammelschiene überwacht, wie in der Abbildung unten dargestellt.

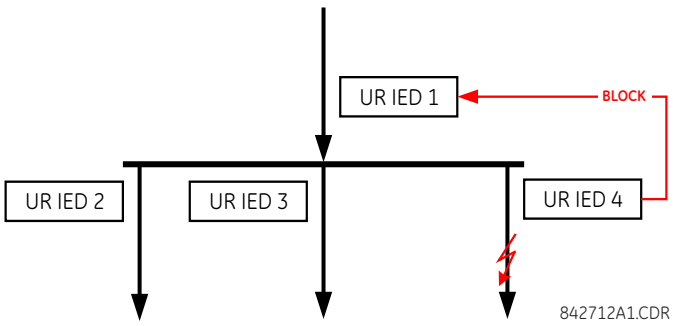


Abbildung 5–130: BEISPIEL FÜR EINEN SAMMELSCHIENENSCHUTZ MIT RÜCKWÄRTIGER VERRIEGELUNG

Nehmen wir an, der Überstromzeitschutz 1 wird von den Geräten 2, 3 und 4 zur Blockade des Geräts 1 verwendet. Wäre das Gerät 1 nicht blockiert, würde es die Sammelschiene bei Erkennung eines Fehlers mit einer kurzen Zeitverzögerung der Koordination auslösen.

Es sollten die folgenden Einstellungen vorgenommen werden, wobei angenommen wird, dass Bit 3 von allen 3 Geräten zum Senden des Blockiersignals verwendet wird und dass die Direkteingänge 7, 8 und 9 vom Empfangsgerät zur Überwachung der drei Blockiersignale verwendet werden:

UR-IED 2: **DIREKTAUSG 3 OPERAND:** „PHASE IOC1 OP“

UR-IED 3: **DIREKTAUSG 3 OPERAND:** „PHASE IOC1 OP“

UR-IED 4: **DIREKTAUSG 3 OPERAND:** „PHASE IOC1 OP“

UR-IED 1: **DIREKTEING 7 GERÄT-ID:** „2“
DIREKTEING 7 BIT-ZAHL: „3“
DIREKTEING 7 STANDARDZUSTAND: wählen Sie „Ein“ für Sicherheit und „Aus“ für Zuverlässigkeit

DIREKTEING 8 GERÄT-ID: „3“
DIREKTEING 8 BIT-ZAHL: „3“
DIREKTEING 8 STANDARDZUSTAND: wählen Sie „Ein“ für Sicherheit und „Aus“ für Zuverlässigkeit

DIREKTEING 9 GERÄT-ID: „4“
DIREKTEING 9 BIT-ZAHL: „3“
DIREKTEING 9 STANDARDZUSTAND: wählen Sie „Ein“ für Sicherheit und „Aus“ für Zuverlässigkeit

Jetzt stehen in UR-IED 1 drei Blockiersignale als DIREKTEING 7 EIN, DIREKTEING 8 EIN und DIREKTEING 9 EIN zur Verfügung. Bei Verlust der Kommunikation oder eines Geräts neigt das System zur Blockade (wenn ein Standardzustand auf „Ein“ gesetzt ist) oder dazu, die Sammelschiene bei Überstrom auszulösen (wenn alle Standardzustände auf „Aus“ gesetzt sind).

BEISPIEL 3: MODELLUNTERSTÜTZTE SCHEMATA

Nehmen wir an, Sie haben eine drei Enden Leitungsschutzanwendung, wie in der Abbildung unten dargestellt.

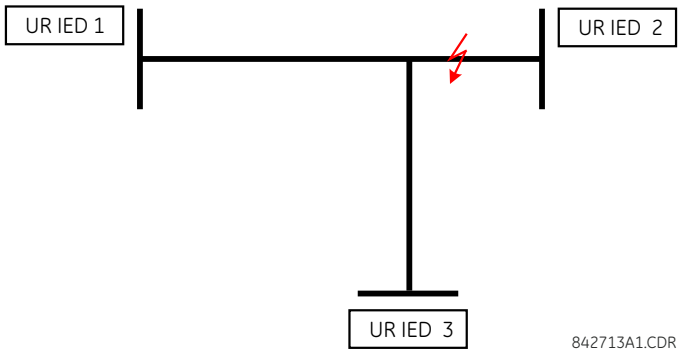


Abbildung 5–131: ANWENDUNG FÜR DREI ENDEN LEITUNG

Nehmen wir an, das Schema des HYBRID-POTT mit Überreichweite und Freigabe (Hybrid-POTT) wird mithilfe der unten dargestellten Architektur angewendet. Die Funktion des Ausgangsoperanden HYB POTT TX1 wird zur Verschlüsselung der Berechtigung verwendet.

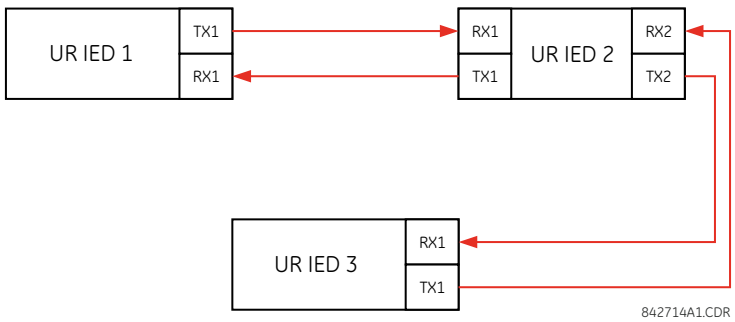


Abbildung 5–132: EINZELKANALKONFIGURATION MIT OFFENER SCHLEIFE

In der oben dargestellten Architektur kommunizieren die Geräte 1 und 3 nicht direkt. Gerät 2 muss daher als „Überbrückung“ fungieren. Die folgenden Einstellungen sollten vorgenommen werden:

UR-IED 1: **DIREKTAUSG 2 OPERAND:** „HYB POTT TX1“
DIREKTEING 5 GERÄT-ID: „2“
DIREKTEING 5 BIT-ZAHL: „2“ (dies ist eine Meldung von IED 2)
DIREKTEING 6 GERÄT-ID: „2“
DIREKTEING 6 BIT-ZAHL: „4“ (dies ist effektiv eine Meldung von IED 3)

UR-IED 3: **DIREKTAUSG 2 OPERAND:** „HYB POTT TX1“
DIREKTEING 5 GERÄT-ID: „2“
DIREKTEING 5 BIT-ZAHL: „2“ (dies ist eine Meldung von IED 2)
DIREKTEING 6 GERÄT-ID: „2“
DIREKTEING 6 BIT-ZAHL: „3“ (dies ist effektiv eine Meldung von IED 1)

UR-IED 2: **DIREKTEING 5 GERÄT-ID:** „1“
DIREKTEING 5 BIT-ZAHL: „2“
DIREKTEING 6 GERÄT-ID: „3“
DIREKTEING 6 BIT-ZAHL: „2“
DIREKTAUSG 2 OPERAND: „HYB POTT TX1“
DIREKTAUSG 3 OPERAND: „DIREKTEING 5“ (leitet eine Meldung von 1 nach 3 weiter)
DIREKTAUSG 4 OPERAND: „DIREKTEING 6“ (leitet eine Meldung von 3 nach 1 weiter)

Der Signalfluss zwischen den drei IEDs wird in der nachfolgenden Abbildung gezeigt:

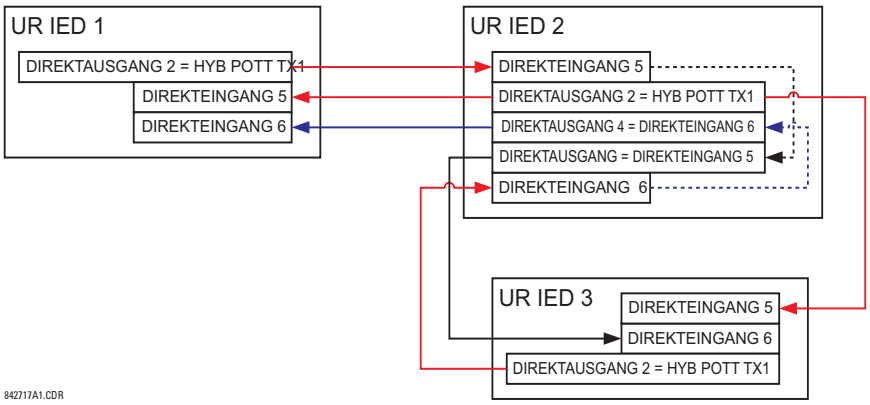


Abbildung 5–133: SIGNALFLUSS FÜR DIREKTEINGANG UND -AUSGANG – BEISPIEL 3

In drei Enden Leitungsschutz Anwendungen müssen beide externen Geräte die Erlaubnis für eine Auslösung erteilen. Daher sollten die Direkteingänge 5 und 6 in jedem Leitungsende in der FlexLogic mit einem UND-Gatter versehen werden und der sich daraus ergebende Operand sollte die Auslöseerlaubnis erhalten (Einstellung **HYB POTT RX1**).

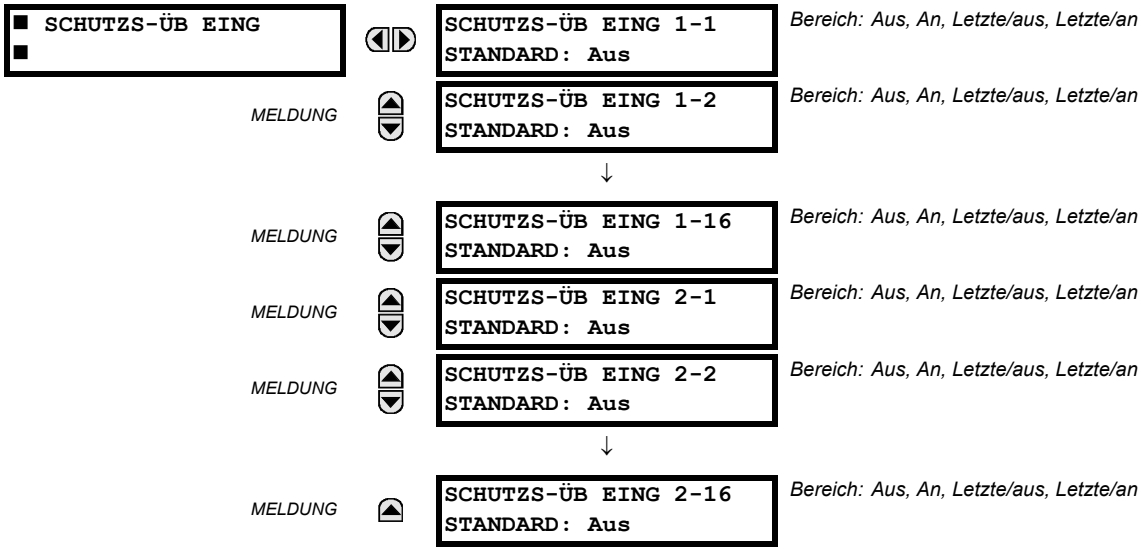
5.8.11 EINGÄNGE UND AUSGÄNGE DER SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNG

a) ÜBERSICHT

Das Gerät bietet sechzehn Eingänge der Schutzsignalübertragung auf Kommunikationskanal 1 (nummeriert mit 1-1 bis 1-16) und sechzehn Eingänge der Schutzsignalübertragung auf Kommunikationskanal 2 (nur auf zweipoligen Systemen mit zwei Kanälen sowie auf dreipoligen Systemen; nummeriert mit 2-1 bis 2-16). Das entfernte Gerät, das mit den Kanälen 1 und 2 des lokalen Gerät verbunden ist, wird durch Zuweisung von FlexLogic-Operanden programmiert, die über den ausgewählten Kommunikationskanal gesendet werden. Dadurch kann der Benutzer verteilte Schutz- und Steuersysteme über dedizierte Kommunikationskanäle erstellen. Einige Beispiele stellen Richtungsvergleichs-Schutzschemata und Direct Transfer Tripping (unmittelbare Freigabe) dar. Es ist zu beachten, dass Ausfälle von Kommunikationskanälen die Schutzsignalübertragungsfunktion beeinträchtigen. Die Schutzsignalübertragungsfunktion muss zur Nutzung der Eingänge aktiviert sein.

b) SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNGS-EINGÄNGE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ SCHUTZS-ÜBERTR ⇨ SCHUTZS-ÜB EING

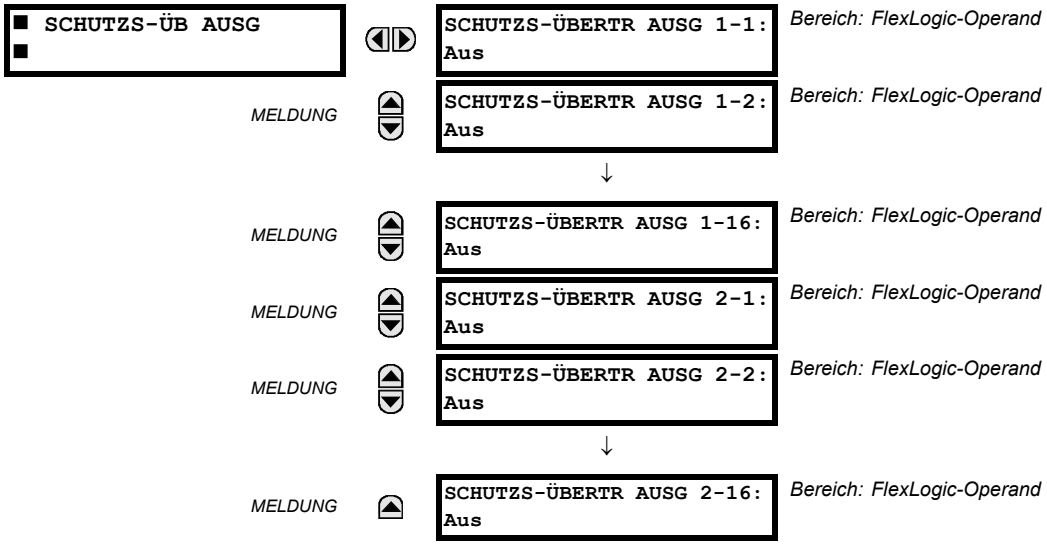


Die Einstellung „An“ für **SCHUTZS-ÜB EING ~~ STANDARD** setzt den Eingang bei Kanalausfall standardmäßig auf logisch „1“. Der Wert „Aus“ setzt den Eingang bei Kanalausfall standardmäßig auf logisch „0“.

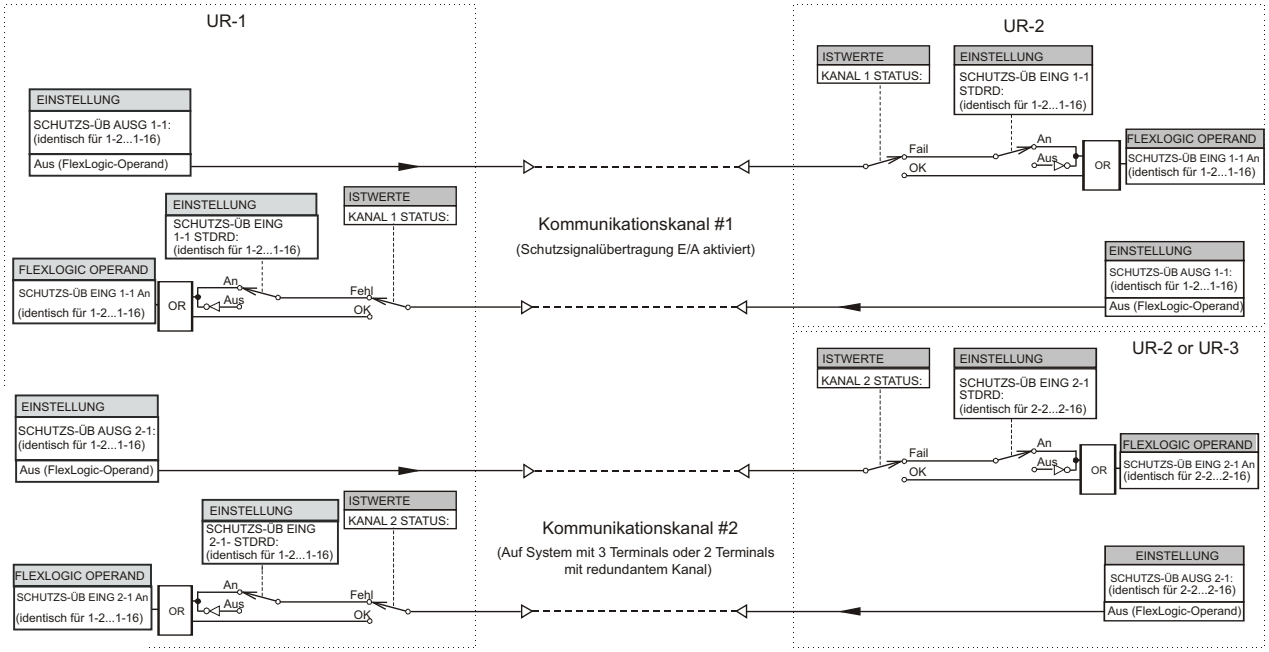
Die Werte „Letzte/an“ und „Letzte/aus“ frieren den Eingang bei Kommunikationsverlust ein. Falls der letzte Zustand nicht bekannt ist, beispielsweise nach dem Hochfahren des Gerätes vor dem ersten Kommunikationsaustausch, wird der Eingang standardmäßig auf logisch „1“ für „Letzte/an“ und auf logisch „0“ für „Letzte/aus“ gesetzt.

c) SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNGSAUSGÄNGE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ SCHUTZS-ÜBERTR ⇨⇩ SCHUTZS-ÜB AUSG



Die folgende Abbildung veranschaulicht, dass die Verarbeitung der Eingänge und Ausgänge für Schutzsignalübertragung von der Anzahl der Kommunikationskanäle und Terminals abhängt. In zweipoligen Systemen mit zwei Kanälen werden sie kontinuierlich auf den einzelnen Kanälen verarbeitet und nach Kanal getrennt zugeordnet. Der Benutzer muss daher beiden Kanälen denselben Operanden zuweisen, um eine Redundanz zu erzielen (Ausgänge der Schutzsignalübertragung auf der Senderseite oder die entsprechenden Eingänge der Schutzsignalübertragung auf der Empfängerseite). In dreipoligen Systemen mit zwei Kanälen wird die Redundanz durch die erneute Übertragung des Programmiersignals im Fall eines Kanalausfalls zwischen einem beliebigen Geräte-Paar gewährleistet.



842750A2.CDR

Abbildung 5–134: VERARBEITUNG DER EIN- UND AUSGÄNGE DER SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNG

5.8.12 IEC 61850 GOOSE-ANALOGE

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ IEC 61850 GOOSE-ANALOGWERTE ⇨⇩ GOOSE-ANALOGEINGANG 1(32)

■ GOOSE-ANALOG- EING ■ 1	◀▶	ANALOG 1 STANDARD: 1.000,000	*Bereich: –1.000.000,000 bis 1.000.000,000 in Schritten von 0,001*
MELDUNG	⇩	ANALOG 1 STANDARD- MODUS: Standardwert	*Bereich: Standardwert, Letzter Wert*
MELDUNG	⇩	GOOSE-ANALOG 1 EINHEITEN:	*Bereich: bis zu 4 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	⇩	GOOSE ANALOG 1 PU: 1.000	*Bereich: 0,000 bis 1.000.000.000,000 in Schritten von 0,001*

Die IEC 61850 GOOSE-Analogeingangsfunktion ermöglicht die Übertragung von analogen Werten zwischen zwei beliebigen Geräten der UR-Serie. Die folgenden Einstellungen stehen für alle GOOSE-Analogeingänge zur Verfügung.

- **ANALOG 1 STANDARD:** Diese Einstellung legt den Wert des GOOSE-Analogeingangs fest, wenn das sendende Gerät offline und **ANALOG 1 STANDARDMODUS** auf „Standardwert“ gesetzt ist. Diese Einstellung wird als eine IEEE 754/IEC 60559-Fließkommazahl gespeichert. Da diese Einstellung einen großen Bereich umfasst, können nicht alle möglichen Werte gespeichert werden. Einige Werte werden auf die nächste Fließkommazahl gerundet.
- **ANALOG 1 STANDARDMODUS:** Wenn das sendende Gerät offline und diese Einstellung auf „Letzter Wert“ gesetzt ist, verbleibt der Wert des GOOSE-Analogeingangs auf dem letzten empfangenen Wert. Wenn das sendende Gerät offline ist und dieser Einstellwert „Standardwert“ lautet, wird der Wert des GOOSE-Analogeingangs von der Einstellung **ANALOG 1 STANDARD** definiert.
- **GOOSE-ANALOG 1 EINHEITEN:** Diese Einstellung legt eine vierstellige alphanumerische Zeichenfolge fest, die in der Anzeige der Istwerte des entsprechenden GOOSE-Analogeingangswerts verwendet wird.
- **GOOSE-ANALOG 1 PU:** Diese Einstellung legt den Per-Unit-Basisfaktor fest, wenn die FlexAnalog-Werte des GOOSE-Analogeingangs in anderen M60-Funktionen verwendet wird, wie zum Beispiel FlexElements. Der Basisfaktor wird zur Normalisierung der FlexAnalog-Anzahl des GOOSE-Analogeingangs auf seine Per-Unit-Anzahl verwendet. Die Basiseinheiten werden in der folgenden Tabelle beschrieben.

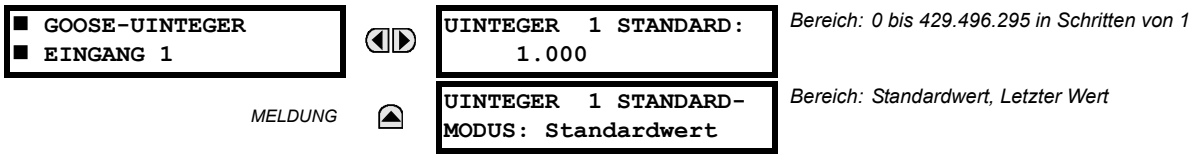
Tabelle 5–30: GOOSE-ANALOG- EING BASISEINHEITEN

FUNKTION	BASISEINHEITEN
STROM-UNSYMMETRIE (Amp.-Asymm.)	BASIS = 100 %
DC mA	BASIS = Maximaler Wert der Einstellung **ANALOGEING-EING MAX** für die zwei Messumformer, die unter den Eingängen +IN und –IN konfiguriert wurden.
FREQUENZ	f_{BASIS} = 1 Hz
PHASENWINKEL	φ_{BASIS} = 360 Grad (siehe die Konvention für die UR-Winkelreferenz)
LEISTUNGSFAKTOR	PF_{BASIS} = 1,00
TEMPERATURSENSOREN	BASIS = 100°C
SENSIBLE RICH LEISTUNG (Sens. Stromr.)	P_{BASIS} = maximaler Wert von 3 × V_{BASIS} × I_{BASIS} für die +IN- und –IN-Eingänge der Quellen, die für die empfindlichen Richtungsleistungselemente konfiguriert wurden.
QUELLSTROM	I_{BASIS} = Maximaler primärer RMS-Nennwert der +IN- und –IN-Eingänge
QUELLENENERGIE (Positive und negative Wattstunden, positiver und negativer Blindleistungsverbrauch)	E_{BASIS} = 10000 MWh oder MVAh
QUELLLEISTUNG	P_{BASIS} = maximaler Wert V_{BASIS} × I_{BASIS} für die +IN- und –IN-Eingänge
QUELLSPANNUNG	V_{BASIS} = Maximaler primärer RMS-Nennwert der +IN- und –IN-Eingänge
STATORDIFFERENTIALSCHUTZ-STROM (Stator Diff Iar, Ibr und Icr)	I_{BASIS} = maximaler primärer RMS-Wert der +IN- und –IN-Eingänge (Primärer Stromwandler für Quellströme und primärer Bus-Referenzstrom für Sammelschienen-Differenzströme)
STATORHALTESTROM (Stator Diff Iad, Ibd und Icd)	I_{BASIS} = maximaler primärer RMS-Wert der +IN- und –IN-Eingänge (Primärer Stromwandler für Quellströme und primärer Bus-Referenzstrom für Sammelschienen-Differenzströme)
THERMISCHES MODELL (Modell Verwendete Kapazität) (Modell Motor-Unymmetrie)	BASIS =100 %
THERMISCHES MODELL (Modellsperrzeit)	BASIS = 10 Minuten
THERMISCHES MODEL (Thermische Modelllast) (Unter Vorspannung gesetzte Motorlast)	BASIS = 1,00 pu des Volllaststroms
THERMISCHES MODELL (Auslösezeit bei Überlastung)	BASIS = 10 Sekunden

Die FlexAnalog-Werte des GOOSE-Analogeingangs können mit anderen M60-Funktionen mit FlexAnalog-Werten verwendet werden.

5.8.13 IEC 61850 GOOSE-GANZZAHLEN

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ EIN-/AUSGÄNGE ⇨⇩ IEC 61850 GOOSE-UINTEGER ⇨⇩ GOOSE-UINTEGER EING 1(16)

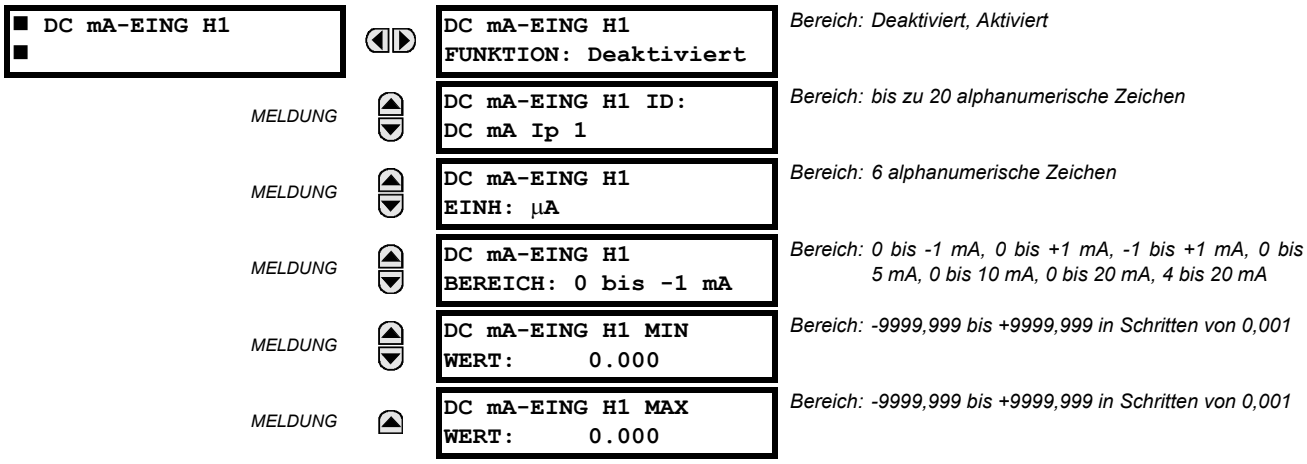


Die Funktion „IEC 61850 GOOSE-Uinteger-Eingang“ ermöglicht die Übertragung von FlexInteger-Werten zwischen zwei beliebigen Geräten der UR-Serie. Die folgenden Einstellungen stehen für alle GOOSE-UInteger-Eingänge zur Verfügung:

- **UINTEGER 1 STANDARD:** Diese Einstellung legt den Wert des GOOSE-UInteger-Eingangs fest, wenn das sendende Gerät offline und **UINTEGER 1 STANDARDMODUS** auf „Standardwert“ gesetzt ist. Diese Einstellung wird als eine vorzeichenlose 32-Bit-Integer gespeichert.
- **UINTEGER 1 STANDARDMODUS:** Wenn das sendende Gerät offline und diese Einstellung auf „Letzter Wert“ gesetzt ist, verbleibt der Wert des GOOSE-UInteger-Eingangs auf dem letzten empfangenen Wert. Wenn das sendende Gerät offline ist und dieser Einstellwert „Standardwert“ lautet, wird der Wert des GOOSE-UInteger-Eingangs von der Einstellung **UINTEGER 1 STANDARD** definiert.

Die FlexInteger-Werte des GOOSE-UInteger-Eingangs können mit anderen M60-Funktionen mit FlexInteger-Werten verwendet werden.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ MESSUMFORMER-E/A ⇨⇩ DC mA-EINGÄNGE ⇨ DC mA-EING H1(W8)



Für den Empfang der Signale von externen Messumformern und die Konvertierung dieser Signale in ein Digitalformat zur bedarfsgerechten Verwendung stehen Hard- und Software bereit. Das Gerät akzeptiert Eingänge im Bereich von -1 bis +20 mA DC, die für die häufigsten Messumformer-Ausgabebereiche geeignet sind. Es wird davon ausgegangen, dass alle Eingänge über den gesamten Bereich linear verlaufen. In Kapitel 3 sind detaillierte Informationen zur Hardware enthalten.

Bevor das DC mA-Eingangssignal verwendet werden kann, muss der Wert des vom Gerät gemessenen Signals in den Bereich und die Größe des primären Eingangsparameters für den externen Messumformer umgewandelt werden, wie zum Beispiel Gleichspannung oder Temperatur. Dieser Prozess wird durch das Gerät vereinfacht, indem der Ausgang des externen Messumformers intern skaliert und der tatsächliche primäre Parameter angezeigt wird.

DC mA-Eingangskanäle werden ähnlich den Strom-/Spannungswandlerkanälen angeordnet. Der Benutzer konfiguriert einzelne Kanäle mit den hier gezeigten Einstellungen.

Die Kanäle sind in Submodulen mit zwei Kanälen angeordnet, die von oben beginnend mit 1 bis 8 nummeriert sind. Beim Hochfahren generiert das Gerät basierend auf dem Bestellcode und auf dieselbe Art wie für Strom- und Spannungswandler automatisch die Konfigurationseinstellungen für alle Kanäle. Jedem Kanal wird ein Buchstabe für den Steckplatz gefolgt von einer Zeilennummer von 1 bis inklusive 8 zugewiesen. Diese Kombination wird als Kanalnummer verwendet. Das Gerät generiert für jeden verfügbaren Eingangskanal einen Istwert.

Für jeden Kanal, der in einem bestimmten Gerät verfügbar ist, werden automatisch Einstellungen generiert, wie oben für den ersten Kanal eines im Steckplatz H installierten Messumformermoduls des Typs 5F dargestellt.

Die Funktion des Kanals kann entweder „Aktiviert“ oder „Deaktiviert“ sein. Falls sie „Deaktiviert“ ist, werden für den Kanal keine Istwerte erzeugt. Jedem Kanal wird eine alphanumerische „ID“ zugewiesen, die im Istwert des Kanals enthalten ist. Ebenfalls enthalten sind die programmierten Einheiten, die dem vom Messumformer gemessenen Parameter zugeordnet sind, wie zum Beispiel Volt, °C, Megawatt usw. Mithilfe dieser ID wird auch auf den Kanal als Eingangsparameter für Funktionen verwiesen, die zum Messen dieser Art von Parametern entwickelt wurden. Die Einstellung **DC MA-EING H1 BEREICH** gibt den mA DC-Bereich des mit dem Eingangskanal verbundenen Messumformers an.

Die Einstellungen **DC MA-EING H1 MIN WERT** und **DC MA-EING H1 MAX WERT** werden verwendet, um den Bereich des Messumformers in primären Einheiten zu berechnen. Ein Temperaturmessumformer kann beispielsweise einen Bereich von 0 bis 250°C haben; in diesem Fall ist der Wert **DC MA-EING H1 MIN WERT** „0“ und der Wert **DC MA-EING H1 MAX WERT** ist „250“. Ein weiteres Beispiel wäre ein Watt-Messumformer mit einem Bereich von -20 bis +180 MW; in diesem Fall wäre der Wert **DC MA-EING H1 MIN WERT** „-20“ und der Wert **DC MA-EING H1 MAX WERT** „180“. Werte zwischen den minimalen und maximalen Werten werden linear skaliert.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ MESSUMFORMER-E/A ⇨⇩ TEMPSENS-EINGÄNGE ⇨ T-SNS-EIN H1(W8)

■ T-SNS-EIN H1 ■	T-SNS-EIN H1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 ID: RTD Ip 1	*Bereich: Bis zu 20 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 TYP: 100Ω Nickel	*Bereich: 100Ω Nickel, 10Ω Kupfer, 100Ω Platin, 120Ω Nickel*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 ANWENDUNG: Lager	*Bereich: Keine, Stator, Lager, Umgebung, Gruppe 1, Gruppe 2*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 ALARM-TEMPERATUR: 130°C	*Bereich: 1 bis 249°C in Schritten von 1*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 ALARM PKP-VERZG: 0,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 AUSL-TEMPERATUR: 130°C	*Bereich: 1 bis 249°C in Schritten von 1*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 AUSL PKP-VERZG: 0,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 AUSL RST-VERZG: 0,00 s	*Bereich: 0,00 bis 600,00 s in Schritten von 0,01*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 AUSL-MHAUSW: Keins	*Bereich: Keine, Gruppe, RTD-Eing H1, RTD-Eing H2,..., RTD-Eing W8*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 OFFEN: Keine	*Bereich: Keine, Alarm, Sperre*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 SPERRE: Aus	*Bereich: FlexLogic™-Operand*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	T-SNS-EIN H1 EREIGN: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

Die Temperatursensoren-Eingänge rechnen die Werte des Eingangswiderstands für weitere Vorgänge in Temperatur um. Diese Kanäle sind für den Anschluss aller gemeinsam verwendeten Temperatursensoren-Typen vorgesehen. In Kapitel 3 sind detaillierte Informationen zur Hardware enthalten.

Temperatursensoren-Eingangskanäle werden ähnlich den Strom- und Spannungswandlerkanälen angeordnet. Der Benutzer konfiguriert einzelne Kanäle mit den hier gezeigten Einstellungen.

Die Kanäle sind in Submodulen mit zwei Kanälen angeordnet, die von oben beginnend mit 1 bis 8 nummeriert sind. Beim Hochfahren generiert das Gerät basierend auf dem Bestellcode und auf dieselbe Art wie für Strom- und Spannungswandler automatisch die Konfigurationseinstellungen für alle Kanäle. Jedem Kanal wird ein Buchstabe für den Steckplatz gefolgt von einer Zeilennummer von 1 bis inklusive 8 zugewiesen. Diese Kombination wird als Kanalnummer verwendet. Das Gerät generiert für jeden verfügbaren Eingangskanal einen Istwert.

Für jeden Kanal, der in einem bestimmten Gerät verfügbar ist, werden automatisch Einstellungen generiert, wie oben für den ersten Kanal eines Typ 5C-Messumformer-Moduls dargestellt, das im ersten verfügbaren Steckplatz installiert wurde.

- **T-SNS-EIN H1 FUNKTION:** Die Funktion des Kanals kann entweder „Aktiviert“ oder „Deaktiviert“ sein. Falls diese auf „Deaktiviert“ gesetzt ist, werden für den Kanal keine Istwerte erzeugt.

- **T-SNS-EIN H1 ID:** Dem Kanal wird eine alphanumerische ID zugewiesen. Diese ID ist in den Istwerten des Kanals enthalten. Sie verweist auch auf den Kanal als Eingangsparameter für Funktionen, die zum Messen dieser Art von Parametern entwickelt wurden.
- **T-SNS-EIN H1 TYP:** Diese Einstellung legt den Temperatursensoren-Typ fest. Es sind vier verschiedene Temperatursensoren-Typen verfügbar: 100 Ω Nickel, 10 Ω Kupfer, 100 Ω Platin und 120 Ω Nickel. Referenztemperaturwerte für die einzelnen Typen finden Sie in der nachfolgenden Tabelle.

Tabelle 5–31: TEMPERATURSENSOREN-TEMPERATUR IM VERGLEICH ZUM WIDERSTAND

TEMPERATUR		WIDERSTAND (IN OHM)			
°C	°F	100 OHM PT (DIN 43760)	120 OHM NI	100 OHM NI	10 OHM CU
–50	–58	80,31	86,17	71,81	7,10
–40	–40	84,27	92,76	77,30	7,49
–30	–22	88,22	99,41	82,84	7,88
–20	–4	92,16	106,15	88,45	8,26
–10	14	96,09	113,00	94,17	8,65
0	32	100,00	120,00	100,00	9,04
10	50	103,90	127,17	105,97	9,42
20	68	107,79	134,52	112,10	9,81
30	86	111,67	142,06	118,38	10,19
40	104	115,54	149,79	124,82	10,58
50	122	119,39	157,74	131,45	10,97
60	140	123,24	165,90	138,25	11,35
70	158	127,07	174,25	145,20	11,74
80	176	130,89	182,84	152,37	12,12
90	194	134,70	191,64	159,70	12,51
100	212	138,50	200,64	167,20	12,90
110	230	142,29	209,85	174,87	13,28
120	248	146,06	219,29	182,75	13,67
130	266	149,82	228,96	190,80	14,06
140	284	153,58	238,85	199,04	14,44
150	302	157,32	248,95	207,45	14,83
160	320	161,04	259,30	216,08	15,22
170	338	164,76	269,91	224,92	15,61
180	356	168,47	280,77	233,97	16,00
190	374	172,46	291,96	243,30	16,39
200	392	175,84	303,46	252,88	16,78
210	410	179,51	315,31	262,76	17,17
220	428	183,17	327,54	272,94	17,56
230	446	186,82	340,14	283,45	17,95
240	464	190,45	353,14	294,28	18,34
250	482	194,08	366,53	305,44	18,73

- **T-SNS-EIN H1 ANWENDUNG:** Mit dieser Einstellung kann jeder einzelne Temperatursensor einer Gruppenanwendung zugewiesen werden. Dies ist für Anwendungen hilfreich, die zur Mehrheitsauswahl eine Gruppenmessung erfordern. Der Wert „Keine“ legt fest, dass der Temperatursensor alleine und nicht als Teil einer Temperatursensoren-Gruppe arbeitet. Alle mit “Stator“ programmierten Temperatursensoren werden für die Erzeugung der Vorspannung des Temperatursensors für das thermische Modell von M60 verwendet. Gemeinsame Gruppen werden für Anwendungen mit rotierenden Maschinen verwendet, wie zum Beispiel Umgebung, Lager, Gruppe 1 oder Gruppe 2. Lautet der Einstellwert für **T-SNS-EIN H1 AUSL-MHAUSW** „Gruppe“, kann eine Auslösung erfolgen, wenn $N - 1$ Temperatursensoren aus derselben Gruppe ebenfalls angeregt werden, wobei N die Anzahl der aktivierten Temperatursensoren der Gruppe angibt.

- **T-SNS-EIN H1 ALARM-TEMPERATUR:** Diese Einstellung legt die Temperatur-Anregeschwelle für die Alarmstufe fest.
- **T-SNS-EIN H1 ALARM PKP-VERZG:** Diese Einstellung legt die Zeitverzögerung für die Alarmstufe fest, bis der Ausgang verwendet werden kann.
- **T-SNS-EIN H1 AUSL-TEMPERATUR:** Diese Einstellung legt die Temperatur-Anregeschwelle für die Auslösestufe fest.
- **T-SNS-EIN H1 AUSL PKP-VERZG:** Diese Einstellung legt die Zeitverzögerung für die Auslösestufe fest, bis der Ausgang verwendet werden kann.
- **T-SNS-EIN H1 AUSL RST-VERZG:** Diese Einstellung legt eine Rücksetzverzögerung für den Einschluss des Auslösesignals fest.
- **T-SNS-EIN H1 AUSL-MHAUSW:** Diese Einstellung ermöglicht das Sichern des Auslösesignals durch die Mehrheitsauswahl mit anderen Temperatursensoren. Der Wert „Keine“ gibt an, dass die Funktion alleine arbeitet und keine Mehrheitsauswahl stattfindet.

  Der Wert „Gruppe“ gibt an, dass die Funktion eine Auslösung erzeugen kann, wenn *N* – 1 der anderen Temperatursensoren derselben Gruppe ebenfalls angeregt werden, wobei *N* die Anzahl der aktivierten Temperatursensoren der Gruppe angibt. Wenn zum Beispiel drei Temperatursensoren derselben Gruppe zugewiesen sind, sollte mindestens ein weiterer Temperatursensor derselben Gruppe angeregt werden, damit ein Auslösebefehl erteilt wird.

  Die Werte „RTD-Eing H1“ bis „RTD-Eing W8“ geben an, dass die Funktion eine Auslösung erzeugen kann, wenn der entsprechende Peer-Temperatursensor ebenfalls angeregt wird.
- **T-SNS-EIN H1 OFFEN:** Diese Einstellung ermöglicht die Überwachung eines offenen Temperatursensoren-Schaltkreises. Wenn diese Funktion nicht benötigt wird, deaktiviert der Wert „Keine“ die Überwachung und Ausführung der Ausgangsoperanden.

  Bei Einstellung auf „Alarm“ löst die Überwachung einen Alarm aus, wenn ein defekter Sensor festgestellt wird.

  Bei Einstellung auf „Sperre“ löst die Überwachung einen Alarm aus und sperrt gleichzeitig den Betrieb des Temperatursensors, wenn ein defekter Sensor festgestellt wird.

  Wenn Ziele aktiviert sind, wird auf dem Bildschirm eine Meldung mit dem defekten Temperatursensor angezeigt. Wird diese Funktion verwendet, sollte der Alarm so programmiert werden, dass eine Verriegelung vorgenommen wird, damit ausgefallene Temperatursensoren erkannt und Korrekturmaßnahmen ergriffen werden können.
- **T-SNS-EIN H1 SPERRE:** Diese Einstellung wird zur Sperre der Temperatursensoren verwendet.

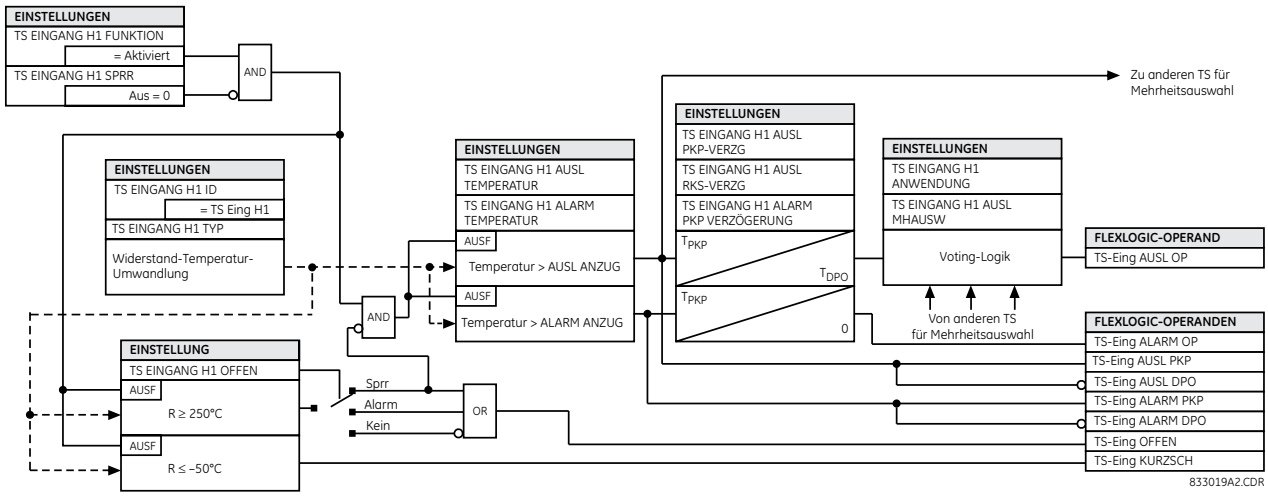
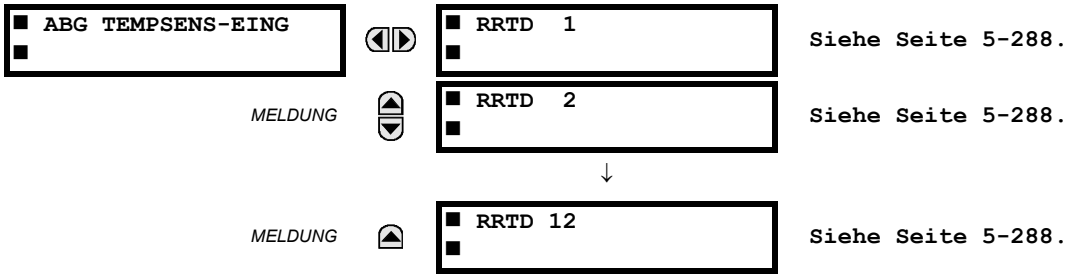


Abbildung 5–135: SCHUTZLOGIK FÜR TEMPERATURSENSOREN-EINGÄNGE

a) HAUPTMENÜ

PFAD: EINSTELL ⇨⇩ MESSUMFORMER-E/A ⇨⇩ ABG TEMPSENS-EING



Zur Konfiguration von entfernten Temperatursensoren stehen Menüs zur Verfügung.

Es empfiehlt sich, die Parameter der entfernten Temperatursensoren mithilfe von M60 zu konfigurieren. Wenn die RRTDPC-Software verwendet wird, um die Einstellungen der entfernten Temperatursensoren direkt zu ändern (Einstellungen der Anwendung und des Typs), ist eine der folgenden zwei Operationen erforderlich, damit die Änderungen in M60 übernommen werden.

- Schalten Sie die Stromversorgung zu M60 aus und wieder ein.
- Unterbrechen Sie die Kommunikationsverbindung zwischen dem entfernten Temperatursensor und dem M60, und stellen Sie sie wieder her. Dadurch wird der Operand ABG TS KOMFEHL gesetzt und dann zurückgesetzt.

b) ENTFERNTE TEMPERATURSENSOREN 1 BIS 12

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ MESSUMFORMER-E/A ⇨⇩ ABG TEMPSENS-EING ⇨⇩ RRTD RTD 1(12)

■ RRTD 1 ■	RRTD 1 FUNKTION: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*
MELDUNG	RRTD 1 ID: RRTD 1	*Bereich: Bis zu 20 alphanumerische Zeichen*
MELDUNG	RRTD 1 TYP: 100 Ω Nickel	*Bereich: 100 Ω Nickel, 10 Ω Kupfer, 100 Ω Platin, 120 Ω Nickel*
MELDUNG	RRTD 1 ANWENDUNG: Lager	*Bereich: Keine, Stator, Lager, Umgebung, Gruppe 1, Gruppe 2*
MELDUNG	RRTD 1 ALARM-TEMPERATUR: 130°C	*Bereich: 1 bis 200 °C in Schritten von 1*
MELDUNG	RRTD 1 ALARM PKP-VERZ.: 5 s	*Bereich: 5 bis 600 s in Schritten von 5*
MELDUNG	RRTD 1 AUSL-TEMPERATUR: 130°C	*Bereich: 1 bis 200 °C in Schritten von 1*
MELDUNG	RRTD 1 AUSL PKP-VERZ.: 5 s	*Bereich: 5 bis 600 s in Schritten von 5*
MELDUNG	RRTD 1 AUSL RST-VERZ: 5 s	*Bereich: 5 bis 600 s in Schritten von 5*
MELDUNG	RRTD 1 AUSL-MHAUSW: Keine	*Bereich: Keine, Gruppe, entfernter Temperatursensor 1, entfernter Temperatursensor 2,..., entfernter Temperatursensor 12*
MELDUNG	RRTD 1 OFFEN: Keine	*Bereich: Keine, Alarm, Sperre*
MELDUNG	RRTD 1 SPERRE: Aus	*Bereich: FlexLogic™-Operand*
MELDUNG	RRTD 1 ZIEL: Selbstrücksetzend	*Bereich: Selbstrücksetzend, verrieg, deaktiv.*
MELDUNG	RRTD 1 EREIGNISSE: Deaktiviert	*Bereich: Deaktiviert, Aktiviert*

In den entfernter Temperatursensoren-Eingängen werden die Werte des Eingangswiderstands für weitere Vorgänge in Temperaturen umgerechnet. Diese Eingänge sind für den Anschluss aller gemeinsam verwendeten Temperatursensor-Typen vorgesehen. In Kapitel 3 sind detaillierte Informationen zur Hardware enthalten.

Beim Hochfahren liest und speichert M60 alle Anwendungs- und Typeinstellungen des entfernter Temperatursensors. Dadurch werden der abgesetzte Temperatursensor und M60 synchronisiert. Änderungen an den Einstellungen des entfernter Temperatursensors (Funktion, Anwendung oder Typ) über die Schnittstelle von M60 werden unmittelbar vom entfernter Temperatursensor übernommen. Dabei gelten die folgenden Regeln:

- Wenn die Einstellung **RRTD 1 FUNKTION** aktiviert ist, wird der Einstellwert **RRTD 1 ANWENDUNG** auf den entfernter Temperatursensor geschrieben.
- Wenn die Einstellung **RRTD 1 FUNKTION** deaktiviert ist, wird der Einstellwert **RRTD 1 ANWENDUNG** mit „Keine“ festgelegt.
- Änderungen der Einstellungen **RRTD 1 ANWENDUNG** oder **RRTD 1 TYP** werden unmittelbar auf den entfernter Temperatursensor geschrieben.
- Wenn die Einstellung für **RRTD 1 ANWENDUNG** „Gruppe 1“ oder „Gruppe 2“ lautet, wird der Wert „Andere“ auf den entfernter Temperatursensor geschrieben.

Ein Istwert von –43°C für den entfernter Temperatursensor gibt an, dass die Einstellung **RRTD 1 FUNKTION** aktiviert ist, die entsprechende Einstellung für **RRTD 1 ANWENDUNG** jedoch „Keine“ lautet.

Bei Unterbrechung der Kommunikationsverbindung des entfernter Temperatursensors mit M60 werden die letzten Temperatur-Istwerte gespeichert, bis der Kommunikationsausfall des entfernter Temperatursensors erkannt wird. Tritt dies ein, werden der Selbsttestalarm „ABG TS KOMM-AUSF." und eine Zielmeldung generiert. Es wird ein Ereignis im Ereignisschreiber aufgenommen und die Temperatur-Istwerte werden auf 0 zurückgesetzt. Wenn die Verbindung wiederhergestellt ist, werden die Einstellungen **RRTD 1 ANWENDUNG** und **RRTD 1 TYP** aus dem entfernter Temperatursensor ausgelesen, um das Gerät erneut zu synchronisieren.

- **RRTD 1 FUNKTION:** Diese Einstellung aktiviert und deaktiviert den entfernter Temperatursensor. Lautet sie „Deaktiviert", werden für den entfernter Temperatursensor keine Istwerte erzeugt.
- **RRTD 1 ID:** Mit dieser Einstellung wird dem entfernter Temperatursensor eine alphanumerische ID zugewiesen. Diese ID ist in den Istwerten des entfernter Temperatursensors enthalten. Sie wird dient ebenfalls dazu, den entfernter Temperatursensoren-Eingang auf Funktionen zu verweisen, die den entfernter Temperatursensor verwenden.
- **RRTD 1 TYP:** Diese Einstellung legt den Typ des entfernter Temperatursensors fest. Es sind vier verschiedene Temperatursensoren-Typen verfügbar: 100 Ω Nickel, 10 Ω Kupfer, 100 Ω Platin und 120 Ω Nickel.

  Der entfernter Temperatursensor wandelt den Widerstand den Werten der folgenden Tabelle entsprechend in Temperaturen um. M60 liest die Temperatursensoren-Temperaturen alle fünf Sek. aus dem entfernter Temperatursensor aus und wendet dementsprechende Schutzfunktionen an. Die entfernter Temperatursensoren können dazu verwendet werden, dem vorhandenen thermischen Modell Temperatursensoren-Vorspannung zu liefern.

Tabelle 5–32: TEMPERATURSENSOREN-TEMPERATUR IM VERGLEICH MIT DEM WIDERSTAND

TEMPERATUR		WIDERSTAND (IN OHM)			
°C	°F	100 OHM PT (DIN 43760)	120 OHM NI	100 OHM NI	10 OHM CU
–40	–40	84,27	92,76	79,13	7,49
–30	–22	88,22	99,41	84,15	7,88
–20	–4	92,16	106,15	89,23	8,26
–10	14	96,09	113	94,58	8,65
0	32	100	120	100	9,04
10	50	103,9	127,17	105,6	9,42
20	68	107,79	134,52	111,2	9,81
30	86	111,67	142,06	117,1	10,19
40	104	115,54	149,79	123	10,58
50	122	119,39	157,74	129,1	10,97
60	140	123,24	165,9	135,3	11,35
70	158	127,07	174,25	141,7	11,74
80	176	130,89	182,84	148,3	12,12
90	194	134,7	191,64	154,9	12,51
100	212	138,5	200,64	161,8	12,9
110	230	142,29	209,85	168,8	13,28
120	248	146,06	219,29	176	13,67
130	266	149,82	228,96	183,3	14,06
140	284	153,58	238,85	190,9	14,44
150	302	157,32	248,95	198,7	14,83
160	320	161,04	259,3	206,6	15,22
170	338	164,76	269,91	214,8	15,61
180	356	168,47	280,77	223,2	16
190	374	172,46	291,96	231,6	16,39
200	392	175,84	303,46	240	16,78

Der offene Zustand eines entfernter Temperatursensors wird erkannt, wenn der tatsächliche Widerstand des entfernter Temperatursensors höher als 1.000 Ohm beträgt und die Temperatur des offenen entfernter Temperatursensors in M60 mit „250°C" angezeigt wird.

Ein Kurzschluss des entfernter Temperatursensors wird erkannt, wenn die tatsächliche Temperatur des entfernter Temperatursensors niedriger als –40°C ist und die Temperatur des entfernter Temperatursensors mit Kurzschluss in M60 mit „–50°C" angezeigt wird.

- **RRTD 1 ANWENDUNG:** Mit dieser Einstellung kann jeder einzelne abgesetzte Temperatursensor einer Gruppenanwendung zugewiesen werden. Dies ist für Anwendungen hilfreich, die zur Mehrheitsauswahl eine Gruppenmessung erfordern. Der Wert „Keine" legt fest, dass der abgesetzte Temperatursensor alleine und nicht als Teil einer Temperatursensoren-Gruppe arbeitet. Alle mit "Stator" programmierten entfernter Temperatursensoren werden für die Erzeugung der Vorspannung des Temperatursensors für das thermische Modell von M60 verwendet. Gemeinsame Gruppen werden für Anwendungen mit rotierenden Maschinen verwendet, wie zum Beispiel Umgebung, Lager, Gruppe 1 oder Gruppe 2. Lautet der Einstellwert für **ABGES. TS 1 AUSL-MHAUSW** „Gruppe", kann eine Auslösung erfolgen, wenn *N* – 1 Temperatursensoren aus derselben Gruppe ebenfalls angeregt werden, wobei *N* die Anzahl der aktivierten Temperatursensoren der Gruppe angibt.
- **RRTD 1 ALARM-TEMPERATUR:** Diese Einstellung legt die Temperatur-Anregeschwelle für die Alarmstufe fest. Der Bereich von 1 bis 200°C unterscheidet sich von den vorhandenen Temperatursensoren-Einstellungen, um dem Bereich des entfernter Temperatursensors zu entsprechen.
- **RRTD 1 ALARM PKP-VERZ.:** Diese Einstellung legt die Zeitverzögerung für die Alarmstufe fest, bis der Ausgang verwendet werden kann. Der Bereich von 5 bis 600 Sek. unterscheidet sich von den vorhandenen Temperatursensoren-Einstellungen, um dem Bereich des entfernter Temperatursensors zu entsprechen.
- **RRTD 1 AUSL-TEMPERATUR:** Diese Einstellung legt die Temperatur-Anregeschwelle für die Auslösestufe fest. Der Bereich von 1 bis 200°C unterscheidet sich von den vorhandenen Temperatursensoren-Einstellungen, um dem Bereich des entfernter Temperatursensors zu entsprechen.
- **RRTD 1 AUSL PKP-VERZ.:** Diese Einstellung legt die Zeitverzögerung für die Auslösestufe fest, bis der Ausgang verwendet werden kann. Der Bereich von 5 bis 600 Sek. unterscheidet sich von den vorhandenen Temperatursensoren-Einstellungen, um dem Bereich des entfernter Temperatursensors zu entsprechen.
- **RRTD 1 AUSL RST-VERZ:** Diese Einstellung legt eine Rücksetzverzögerung für den Einschluss des Auslösesignals fest.
- **RRTD 1 AUSL-MHAUSW:** Diese Einstellung ermöglicht das Sichern des Auslösesignals durch die Mehrheitsauswahl mit anderen Temperatursensoren. Der Wert „Keine" gibt an, dass die Funktion alleine arbeitet und keine Mehrheitsauswahl stattfindet.

  Der Wert „Gruppe" gibt an, dass die Funktion eine Auslösung erzeugen kann, wenn *N* – 1 der anderen Temperatursensoren derselben Gruppe ebenfalls angeregt werden, wobei *N* die Anzahl der aktivierten Temperatursensoren der Gruppe angibt. Wenn zum Beispiel drei Temperatursensoren derselben Gruppe zugewiesen sind, sollte mindestens ein weiterer Temperatursensor derselben Gruppe angeregt werden, damit ein Auslösebefehl erteilt wird.

  Die Werte „Entfernter Temperatursensor 1" bis „Entfernter Temperatursensor 12" geben an, dass die Funktion eine Auslösung erzeugen kann, wenn der entsprechende Peer-Temperatursensor ebenfalls angeregt wird.
- **RRTD 1 OFFEN:** Diese Einstellung ermöglicht die Überwachung des Sensorschaltkreises eines offenen entfernter Temperatursensors. Wenn diese Funktion nicht benötigt wird, deaktiviert der Wert „Keine" die Überwachung und Ausführung der Ausgangsoperanden.

  Bei Einstellung auf „Alarm" löst die Überwachung einen Alarm aus, wenn ein defekter Sensor festgestellt wird.

  Bei Einstellung auf „Sperre" löst die Überwachung einen Alarm aus und sperrt gleichzeitig den Betrieb des entfernter Temperatursensors, wenn ein defekter Sensor festgestellt wird.

  Wenn Ziele aktiviert sind, wird auf dem Bildschirm eine Meldung mit dem defekten Temperatursensor angezeigt. Wird diese Funktion verwendet, sollte der Alarm so programmiert werden, dass eine Verriegelung vorgenommen wird, damit ausgefallene Temperatursensoren erkannt und Korrekturmaßnahmen ergriffen werden können.
- **RRTD 1 SPERRE:** Diese Einstellung wird zur Sperre des entfernter Temperatursensors verwendet.

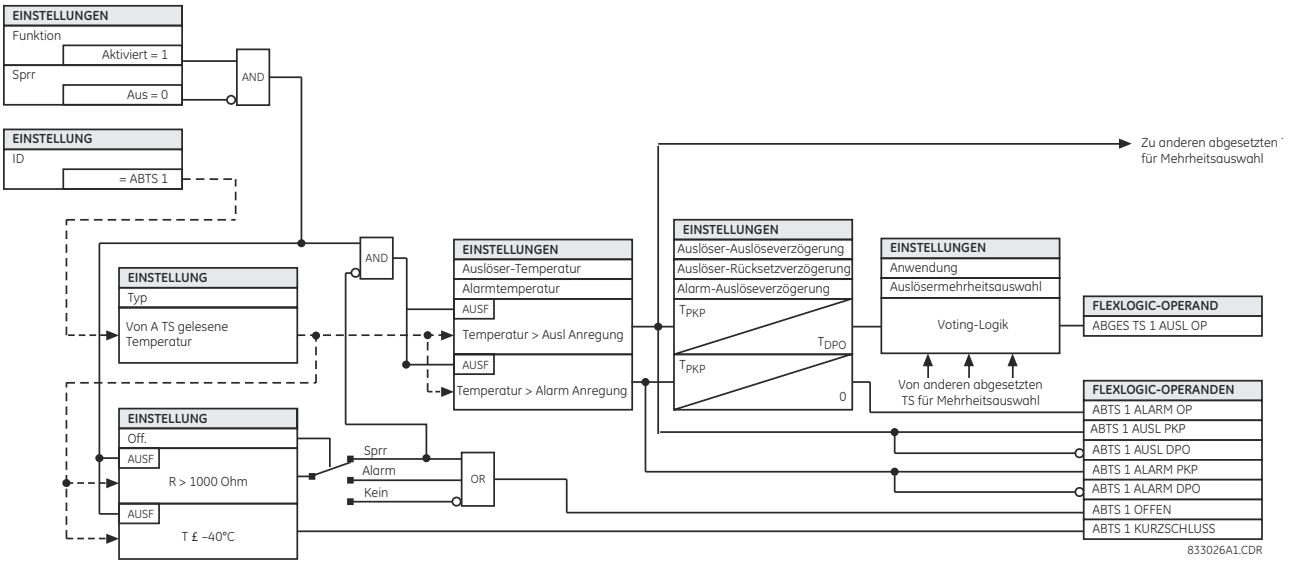
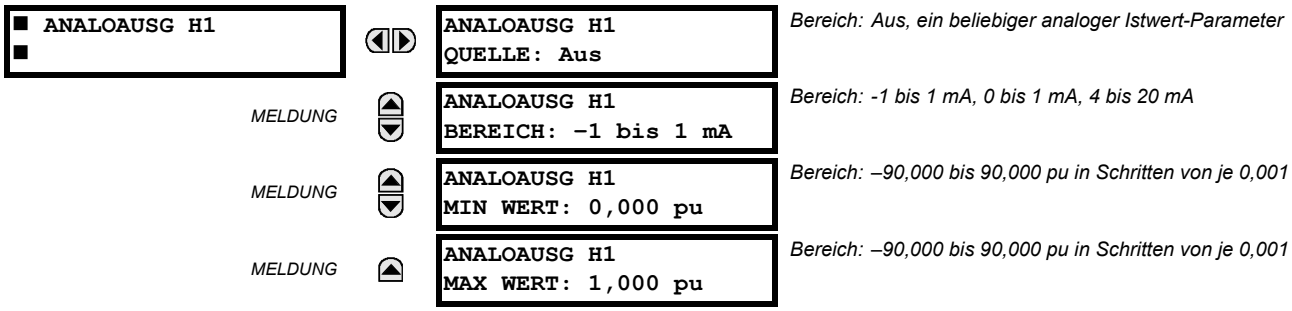


Abbildung 5–136: SCHUTZLOGIK FÜR DEN ENTFERNTER TEMPERATURSENSOREN-EINGANG

5.9.4 DC MA-AUSGÄNGE

PFAD: EINSTELLUNG ⇨⇩ MESSUMFORMER-E/A ⇨⇩ ANALOAUSGÄNGE ⇨ DC mA-AUSGANG H1(W8)



Es steht Hardware und Software zur Generierung von DC mA-Signalen bereit, die eine Anbindung an entfernte Geräte ermöglichen. Im Kapitel 3 sind detaillierte Informationen zur Hardware enthalten. Die Analogausgangskanäle sind ähnlich den Kanälen des Messumformer-Eingangs und des Strom- und Spannungswandlers angeordnet. Der Benutzer konfiguriert einzelne Kanäle mit den unten dargestellten Einstellungen.

Die Kanäle sind in Submodulen mit zwei Kanälen angeordnet, die von oben beginnend mit 1 bis 8 nummeriert sind. Beim Hochfahren generiert das Gerät basierend auf dem Bestellcode und auf dieselbe Art wie für Strom- und Spannungswandler automatisch die Konfigurationseinstellungen für alle Kanäle. Jedem Kanal wird ein Buchstabe für den Steckplatz gefolgt von einer Zeilennummer von 1 bis inklusive 8 zugewiesen. Diese Kombination wird als Kanalnummer verwendet.

Sowohl der Ausgangsbereich als auch ein Signal, dass einen angegebenen Ausgang steuert, sind über das folgende Einstellungsmenü PARAMETRIERBAR (es wird ein Beispiel für Kanal M5 gezeigt).

Das Gerät überprüft das Steuersignal (x in den Gleichungen unten) auf die Minimal- und Maximalgrenzwerte und führt anschließend eine erneute Skalierung durch, sodass die als **MIN WERT** und **MAX WERT** festgelegten Grenzwerte mit dem als **BEREICH** festgelegten Ausgangsbereich der Hardware übereinstimmen. Es gilt die folgende Gleichung:

$$I_{out} = \begin{cases} I_{min} & \text{if } x < \textbf{MIN VAL} \\ I_{max} & \text{if } x > \textbf{MAX VAL} \\ k(x - \textbf{MIN VAL}) + I_{min} & \text{otherwise} \end{cases} \quad \textbf{(EQ 5.50)}$$

wobei: x ist ein von der Einstellung **QUELLE** festgelegtes Steuersignal
I_{min} und I_{max} werden durch die Einstellung **BEREICH** festgelegt
k ist eine Skalierkonstante, die wie folgt berechnet wird:

$$k = \frac{I_{max} - I_{min}}{\text{MAX VAL} - \text{MIN VAL}} \quad \text{(EQ 5.51)}$$

Die Funktion wird absichtlich unterdrückt, wenn die Einstellungen **MAX WERT** und **MIN WERT** falsch eingegeben werden, beispielsweise wenn **MAX WERT** - **MIN WERT** < 0,1 pu ergibt. In der Abbildung unten wird die entstehende Kennlinie gezeigt.

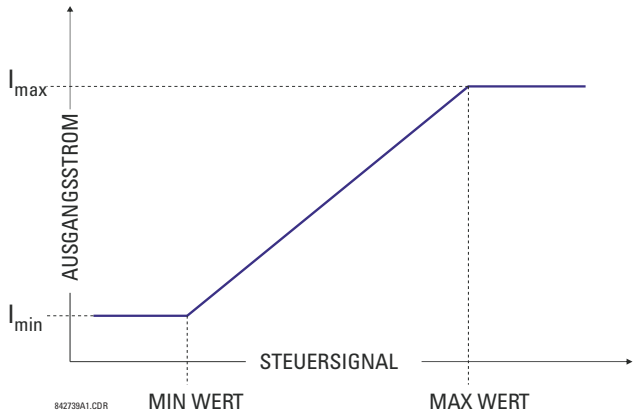


Abbildung 5–137: KENNLINIE DES ANALOGAUSGANGS

5

Die Einstellungen für den ANALOGAUSGANG werden unten beschrieben.

- **ANALOGAUSG H1 QUELLE:** Diese Einstellung legt einen internen Analogwert fest, der den analogen Ausgang steuert. Istwerte (FlexAnalog-Parameter) wie Leistung, Stromamplitude, Spannungsamplitude, Leistungsfaktor usw. können als Quellen zur Steuerung von Analogausgängen konfiguriert werden. Im Anhang A finden Sie eine vollständige Liste der FlexAnalog-Parameter.
- **ANALOGAUSG H1 BEREICH:** Diese Einstellung ermöglicht eine Auswahl des Ausgangsbereichs. Jeder DC mA-Kanal kann unabhängig festgelegt werden und so in verschiedenen Bereichen funktionieren. Es stehen die drei am häufigsten verwendeten Ausgangsbereiche zur Verfügung.
- **ANALOGAUSG H1 MIN WERT:** Diese Einstellung ermöglicht das Festlegen eines Minimalgrenzwerts für das Signal, das die Ausgabe steuert. Diese Einstellung wird zur Steuerung der Zuordnung zwischen einem internen Analogwert und dem Ausgangsstrom verwendet. Die Einstellung wird in Per-Unit-Werten eingegeben. Die Basiseinheiten werden auf dieselbe Art festgelegt, wie die FlexElement-Basiseinheiten.
- **ANALOGAUSG H1 MAX WERT:** Diese Einstellung ermöglicht das Festlegen eines Maximalgrenzwerts für das Signal, das die Ausgabe steuert. Diese Einstellung wird zur Steuerung der Zuordnung zwischen einem internen Analogwert und dem Ausgangsstrom verwendet. Die Einstellung wird in Per-Unit-Werten eingegeben. Die Basiseinheiten werden auf dieselbe Art festgelegt, wie die FlexElement-Basiseinheiten.

HINWEIS

Die Einstellungen **ANALOGAUSG H1 MIN WERT** und **ANALOGAUSG H1 MAX WERT** werden für Basiseinheiten des Leistungsfaktors ignoriert (z. B. wenn **ANALOGAUSG H1 QUELLE** basierend auf der Leistungsfaktormessung auf den FlexAnalog-Wert gesetzt wird).

Nachfolgend werden drei Anwendungsbeispiele beschrieben.

BEISPIEL: LEISTUNGSÜBERWACHUNG

Eine Dreiphasen-Wirkleistung auf einem 13,8 kV-System, die über die Quelle 1 des Gerätes der UR-Serie gemessen wird, ist vom DC mA-Ausgang H1 im Bereich -1 bis 1 mA zu überwachen. Die folgenden Einstellungen werden auf das Gerät angewendet. Stromwandler-Verhältnis = 1200:5, der sekundäre Spannungswandler beträgt 115, die Spannungswandler-Verbindung ist Delta und das Spannungswandlerverhältnis = 120. Der Nennstrom ist 800 A Primärstrom und der Nennleistungfaktor beträgt 0,90. Die Leistung ist für die Richtungen Import und Export zu überwachen, wobei eine Überlastung von 20 % im Vergleich zum Nennwert zulässig ist.

Der dreiphasige Nennleistung wird wie folgt berechnet:

$$P = \sqrt{3} \times 13.8 \text{ kV} \times 0.8 \text{ kA} \times 0.9 = 17.21 \text{ MW} \quad \textbf{(EQ 5.52)}$$

Die dreiphasige Leistung mit einem Überlastungsspielraum von 20 % wird wie folgt berechnet:

$$P_{max} = 1.2 \times 17.21 \text{ MW} = 20.65 \text{ MW} \quad \textbf{(EQ 5.53)}$$

Die Basiseinheit für Leistung (mehr dazu im Abschnitt „FlexElements“ in diesem Kapitel) wird wie folgt berechnet:

$$P_{BASE} = 115 \text{ V} \times 120 \times 1.2 \text{ kA} = 16.56 \text{ MW} \quad \textbf{(EQ 5.54)}$$

Die minimale und maximale Leistung (in pu), die überwacht werden soll, wird wie folgt berechnet:

$$\text{minimum power} = \frac{-20.65 \text{ MW}}{16.56 \text{ MW}} = -1.247 \text{ pu}, \quad \text{maximum power} = \frac{20.65 \text{ MW}}{16.56 \text{ MW}} = 1.247 \text{ pu} \quad \textbf{(EQ 5.55)}$$

Die folgenden Einstellungen sollten eingegeben werden:

QUELLE FÜR ANALOGAUSG H1: „SRC 1 P“
BEREICH FÜR ANALOGAUSG H1: „-1 to 1 mA“
MIN WERT FÜR ANALOGAUSG H1: „-1,247 pu“
MAX WERT FÜR ANALOGAUSG H1: „1,247 pu“

Mit den oben aufgeführten Einstellungen stellt der Ausgang eine Leistung mit der Skalierung von 1 mA pro 20,65 MW dar. Der größtmögliche Fehlerwert für diese Anwendung kann mithilfe der folgenden zwei Fehlerquellen berechnet werden:

- ±0,5 % der vollen Skalierung für das analoge Ausgabemodul oder $\pm 0.005 \times (1 - (-1)) \times 20.65 \text{ MW} = \pm 0.207 \text{ MW}$
- ±1 % Lesefehler für die Wirkleistung mit dem Leistungsfaktor 0,9

Zum Beispiel beträgt bei einer Lesung von 20 MW der größtmögliche Fehlerwert 0,01 × 20 MW + 0,207 MW = 0,407 MW.

BEISPIEL: STROMÜBERWACHUNG

Der Phase L1 Strom (der tatsächliche RMS-Wert) ist über den H2-Stromausgang innerhalb des Bereichs 4 bis 20 mA zu überwachen. Das Stromwandler-Verhältnis beträgt 5000:5 und der maximale Laststrom ist 4200 A. Der Strom soll von 0 A ansteigend überwacht werden, wobei eine Überlastung von 50 % zulässig ist.

Der Phasenstrom mit einem Überlastungsspielraum von 50 % wird wie folgt berechnet:

$$I_{max} = 1.5 \times 4.2 \text{ kA} = 6.3 \text{ kA} \quad \textbf{(EQ 5.56)}$$

Die Basiseinheit für Strom (mehr dazu im Abschnitt *FlexElements* in diesem Kapitel) wird wie folgt berechnet:

$$I_{BASE} = 5 \text{ kA} \quad \textbf{(EQ 5.57)}$$

Die minimale und maximale Leistung (in pu), die überwacht werden soll, wird wie folgt berechnet:

$$\text{minimum current} = \frac{0 \text{ kA}}{5 \text{ kA}} = 0 \text{ pu}, \quad \text{maximum current} = \frac{6.3 \text{ kA}}{5 \text{ kA}} = 1.26 \text{ pu} \quad \textbf{(EQ 5.58)}$$

Die folgenden Einstellungen sollten eingegeben werden:

QUELLE FÜR ANALOGAUSG H2: „SRC 1 Ia RMS”
BEREICH FÜR ANALOGAUSG H2: „4 bis 20 mA”
MIN WERT FÜR ANALOGAUSG H2: „0,000 pu“
MAX WERT FÜR ANALOGAUSG H2: „1,260 pu“

Der größtmögliche Fehlerwert für diese Anwendung kann mithilfe der folgenden zwei Fehlerquellen berechnet werden:

- ±0,5 % der vollen Skalierung für das analoge Ausgabemodul oder $\pm 0.005 \times (20 - 4) \times 6.3 \text{ kA} = \pm 0.504 \text{ kA}$
- ±0,25 % der Lesung oder ±0,1 % des Nennstroms (je nachdem, welcher Wert höher ist) für Ströme zwischen 0,1 und 2,0 des Nennwerts

Zum Beispiel beträgt bei einer Lesung von 4,2 kA der größtmögliche Fehlerwert maximal (0,0025 × 4,2 kA, 0,001 × 5 kA) + 0,504 kA = 0.515 kA.

BEISPIEL: SPANNUNGSÜBERWACHUNG

Eine Mitsystemspannung auf einem 400 kV-System, die über die Geräte-Quelle 2 gemessen wird, ist vom DC mA-Ausgang H3 im Bereich -0 bis 1 mA zu überwachen. Die Einstellung für den sekundären Spannungswandler ist 66,4 V, das Spannungswandlerverhältnis beträgt 6.024 und die Spannungswandler-Verbindung wird mit „Delta" festgelegt. Die Spannung sollte im Bereich von 70 % bis 110 % des Nennwerts überwacht werden.

Die minimale und maximale Mitsystemspannung, die überwacht werden soll, wird wie folgt berechnet:

$$V_{min} = 0.7 \times \frac{400\ \text{kV}}{\sqrt{3}} = 161.66\ \text{kV}, \quad V_{max} = 1.1 \times \frac{400\ \text{kV}}{\sqrt{3}} = 254.03\ \text{kV} \qquad \textbf{(EQ 5.59)}$$

Die Basiseinheit für Spannung (mehr dazu im Abschnitt *FlexElements* in diesem Kapitel) wird wie folgt berechnet:

$$V_{BASE} = 0.0664\ \text{kV} \times 6024 = 400\ \text{kV} \qquad \textbf{(EQ 5.60)}$$

Die minimalen und maximalen Spannungswerte (in pu), die überwacht werden sollten, werden wie folgt berechnet:

$$\text{minimum voltage} = \frac{161.66\ \text{kV}}{400\ \text{kV}} = 0.404\ \text{pu}, \quad \text{maximum voltage} = \frac{254.03\ \text{kV}}{400\ \text{kV}} = 0.635\ \text{pu} \qquad \textbf{(EQ 5.61)}$$

Die folgenden Einstellungen sollten eingegeben werden:

QUELLE FÜR ANALOGAUSG H3: „SRC 2 V_1 mag"
BEREICH FÜR ANALOGAUSG H3: „0 bis 1 mA"
MIN WERT FÜR ANALOGAUSG H3: „0,404 pu"
MAX WERT FÜR ANALOGAUSGG H3: „0,635 pu"

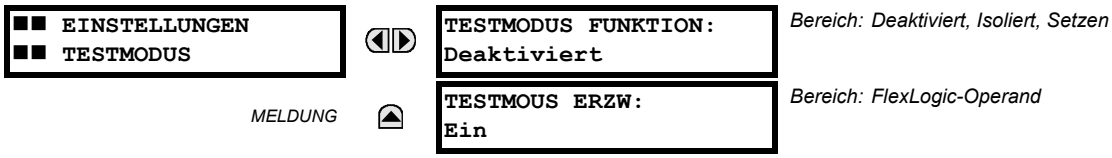
Die Einstellungen für den Grenzwert weichen von den erwarteten 0,7 pu und 1,1 pu ab, da das Gerät die Größen im Mitsystem skaliert nach Phase-zu-Masse-Spannung berechnet, auch wenn die Spannungswandler in „Delta" verbunden sind (Informationen dazu im Kapitel 6, Abschnitt *Messkonventionen*) und die Nennspannung des Spannungswandlers mit 1 pu festgelegt wurde. In der Folge unterscheiden sich die in diesem Beispiel erforderlichen Einstellungen von den normalerweise zu erwartenden Einstellungen durch einen Faktor von $\sqrt{3}$.

Der größtmögliche Fehlerwert für diese Anwendung kann mithilfe der folgenden zwei Fehlerquellen berechnet werden:

- ±0,5 % der vollen Skalierung für das analoge Ausgabemodul oder $\pm 0.005 \times (1 - 0) \times 254.03\ \text{kV} = \pm 1.27\ \text{kV}$
- ±0,5 % der Lesung

Unter dem Nennwert beträgt die positive Abfolge beispielsweise 230,94 kV und der größtmögliche Fehler 0,005 x 230,94 kV + 1,27 kV = 2,42 kV.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ TEST ⇨ TESTMODUS



M60 bietet eine Testmöglichkeit zur Prüfung der Funktion von Digitaleingängen und -Ausgangskontakte, einigen Kommunikationskanälen und der Phasor Measurement Unit (sofern anwendbar) unter simulierten Bedingungen. Eine Testmodus-LED-Anzeige auf der Bedienfront des Gerätes zeigt den Testmodus an.

Der Testmodus kann einen dieser drei Zustände einnehmen: deaktiviert, isoliert oder Setzen.

Im Modus „Deaktiviert“ läuft der Betrieb von M60 normal und alle Testfunktionen sind deaktiviert.

Im Modus „Isoliert“ wird verhindert, das M60 bestimmte Steuerungsmaßnahmen durchführt, einschließlich der Auslösung über Ausgangskontakte. Alle Ausgangskontakte, einschließlich der selbsthaltenden Ausgänge, sind deaktiviert. Kanaltests und Tests der Phasor Measurement Unit können weiterhin auf geeigneten Modellen der UR-Serie verwendet werden.

Im Modus „Setzen“ steuert der mit der Einstellung **TESTMODUS ERZW** ausgewählte Operand die Ein- und Ausgänge des Gerätes. Wenn der Testmodus „Setzen“ ausgewählt und der Operand mit der Einstellung **TESTMODUS ERZW** auf „Aus“ gesetzt ist, funktionieren die Ein- und Ausgangskontakten von M60 normal. Wenn der Testmodus „Setzen“ ausgewählt und der Operand mit der Einstellung **TESTMODUS ERZW** auf „Ein“ gesetzt ist, werden die in den folgenden Abschnitten festgelegten Werte für die Digitaleingänge und -Ausgangskontakte von M60 gesetzt. Das Setzen kann durch das manuelle Ändern des Operanden, der über die Einstellung **TESTMODUS ERZW** ausgewählte wurde, auf „Ein“ oder „Aus“ gesteuert werden. Ebenfalls kann dies durch eine parametrierbare Funktionstaste, den Digitaleingang oder einen kommunikationsbasierten Eingabeoperanden erfolgen. Kanaltests und Tests der Phasor Measurement Unit können weiterhin auf geeigneten Modellen der UR-Serie verwendet werden.

HINWEIS

Kommunikationsbasierte Eingaben und Ausgaben bleiben auch im Testmodus voll betriebsbereit. Wenn mithilfe von Direkteingängen und -Ausgangskontakten oder entfernten Eingängen eine Steuerungsmaßnahme programmiert wurde, muss dies im Testverfahren berücksichtigt werden.

Im Modus „Setzen“ gibt der Operand, der über die Einstellung **TESTMODUS ERZW** ausgewählt wurde, die weiteren Reaktionen von M60 auf die Testbedingungen vor. Um Geräteeinstellungen für Digitaleingänge und -Ausgangskontakte zu simulieren, setzen Sie **TESTMODUS ERZW** auf „Ein“. Setzen Sie zum Simulieren einer parametierbaren Bedingung, wie den FlexLogic-Operanden (Funktionstaste, Digitaleingang, kommunikationsbasierter Eingang oder eine Kombination aus diesen), für Digitaleingänge und -Ausgangskontakte **TESTMODUS ERZW** auf den gewünschten Operanden. Der Digitaleingang oder -ausgang wird gesetzt, wenn der gewählte Operand den Zustand logisch „1“ annimmt.

M60 ist auch bleibt Testmodus voll betriebsbereit, und es können verschiedene Testverfahren durchgeführt werden. Insbesondere die Schutz- und Steuerfunktionen, FlexLogic sowie kommunikationsbasierte Eingänge und Ausgänge funktionieren normal.

Der einzige Unterschied zwischen dem normalen Betrieb und dem Testmodus besteht im Verhalten der Digitaleingänge- und Ausgangskontakte. Die Digitaleingänge können gesetzt werden, einen AUS, EIN oder voll betriebsbereiten Zustand zu melden, während die Ausgangskontakte zum Ausschalten, Einschalten, Sperren oder in eine volle Betriebsbereitschaft gezwungen werden können. Die Reaktion der Digitaleingangs- und Ausgangskontakte auf den Testmodus wird, wie in den folgenden Abschnitten beschrieben, individuell für jeden Ein- und Ausgang mithilfe der Testfunktionen zum Simulieren von Digitaleingängen und -Ausgangskontakten programmiert.

Der Zustand „Testmodus“ wird auf der Bedienfront des Gerätes durch eine Kombination der Testmodus-LED-Anzeige, der „Bereit“ LED und des Selbstüberwachungskontakt angezeigt, wie in der folgenden Tabelle abgebildet.

Tabelle 5–33: BETRIEB IM TESTMODUS

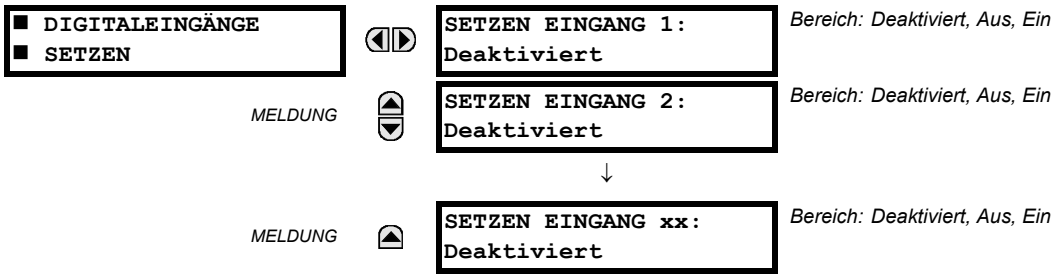
TESTMODUS-FUNKTION	OPERAND „TESTMODUS ERZWINGEN“	„IN SERVICE“ LED	TESTMODUS-LED	SELBSTÜBER-WACHUNGS-KONTAKT	VERHALTEN VON EINGÄNGEN UND AUSGÄNGEN
Deaktiviert	Keinen Einfluss	Unbeein-flusst	Aus	Unbeein-flusst	Ausgangskontakte und -Digitaleingänge befinden sich im Normalbetrieb. Kanaltests und PMU-Tests sind nicht betriebsbereit (sofern zutreffend).
Isoliert	Keinen Einfluss	Aus	Ein	Ausgeschalten	Ausgangskontakte sind deaktiviert und Digitaleingänge sind in Betrieb. Kanaltests und PMU-Test sind ebenfalls betriebsbereit (sofern zutreffend).
Setzen	Ein (logisch „1“)	Aus	Blinkend	Ausgeschalten	Digitaleingänge und -Ausgangskontakte werden von den Funktionen „Digitaleingang setzen“ und „Ausgangskontakt setzen“ gesteuert. Kanaltests und PMU-Tests sind betriebsbereit (sofern zutreffend).
	Aus (logisch „0“)	Aus	Blinkend	Ausgeschalten	Ausgangskontakte und -Digitaleingänge befinden sich im Normalbetrieb. Kanaltests und PMU-Test sind ebenfalls betriebsbereit (sofern zutreffend).

Die Einstellung **TESTMODUSFUNKTION** kann nur über einen direkten Benutzerbefehl geändert werden. Nach Neustart, Hochfahren, Einstellungs-Upload oder Firmware-Upgrade verbleibt der Testmodus beim letzten programmierten Wert. Dadurch bleibt ein M60, das in den isolierten Modus versetzt wurde, auch während Test- und Wartungsmaßnahmen isoliert. Beim Neustart kehren die Einstellung **TESTMODUS SETZEN** und die Funktionen „Digitaleingang setzen“ und „Ausgangskontakt setzen“ wieder in ihre Standardzustände zurück.

5

5.10.2 KONTAKTEINGÄNGE ERZWINGEN

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ TESTS ⇨⇩ DIGITALEINGÄNGE SETZEN

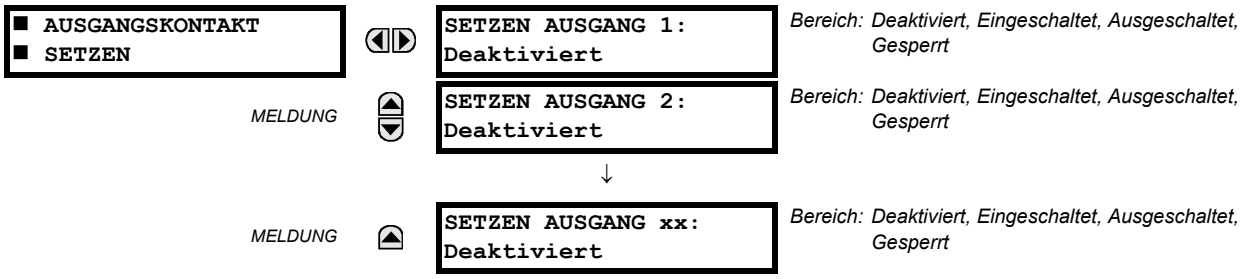


Die Digitaleingänge (Eingänge) können so vorprogrammiert werden, dass sie auf folgende Arten auf den Testmodus reagieren:

- Wenn sie auf „Deaktiviert“ gesetzt sind, verbleibt der Eingang voll betriebsbereit. Er wird durch die Spannung seiner Eingangsklemmen gesteuert und kann über einen externen Schaltkreis an- und ausgeschaltet werden. Dieser Wert sollte ausgewählt werden, wenn ein bestimmter Eingang während des Tests betriebsbereit sein soll. Dazu gehört zum Beispiel ein Eingang, der den Test startet, oder an einer parametrierten Testsequenz teilnimmt.
- Bei einer Einstellung auf „Aus“ wird der Eingang während des gesamten Testmodus unabhängig von der Spannung der Eingangsklemmen gezwungen zu melden, dass er geöffnet ist (logisch „0“).
- Bei einer Einstellung auf „Ein“ wird der Eingang während des gesamten Testmodus unabhängig von der Spannung der Eingangsklemmen gezwungen zu melden, dass er geschlossen ist (logisch „1“).

Die Funktion „Digitaleingänge Setzen“ bietet eine Methode zur Überprüfung der Funktion aller Digitaleingänge. Wenn diese aktiviert ist, wird das Gerät in den Testmodus versetzt und die Funktion setzt die normale Funktion der Digitaleingänge außer Kraft. Eine Testmodus-LED zeigt an, dass sich das Gerät im Testmodus befindet. Der Status der einzelnen Digitaleingänge kann als „Deaktiviert“, „Aus“ oder „Ein“ programmiert werden. Alle Betriebsarten der Digitaleingänge kehren in den Normalzustand zurück, wenn die Einstellungen für diese Funktion deaktiviert werden.

PFAD: EINSTELLUNGEN ⇨⇩ TESTS ⇨⇩ AUSGANGSKONTAKT SETZEN



Die Ausgangskontakte können so vorprogrammiert werden, wie sie im Testmodus reagieren sollen.

Wenn sie auf „Deaktiviert“ gesetzt sind, verbleibt der Ausgangskontakt voll betriebsbereit. Sie sind in Betrieb, wenn der Steuerungsoperand logisch „1“ ist, und sie werden zurückgesetzt, wenn der Steuerungsoperand logisch „0“ ist. Wenn dieser auf „Eingeschaltet“ gesetzt ist, bleibt der Ausgang für den gesamten Testmodus geschlossen, und zwar unabhängig vom Status des Operanden, der zur Steuerung des Ausgangskontakts konfiguriert wurde. Wenn sie auf „Ausgeschaltet“ gesetzt sind, bleibt der Ausgang für den gesamten Testmodus offen, und zwar unabhängig vom Status des Operanden, der zur Steuerung des Ausgangskontakts konfiguriert wurde. Bei der Einstellung „Gesperrt“ behält der Ausgang seine Position vor Eintritt in den Testmodus bei, und zwar unabhängig vom Status des Operanden, der zur Steuerung des Ausgangskontakts konfiguriert wurde.

Diese Einstellungen werden auf zwei Arten angewendet: Zuerst können die externen Schaltkreise durch Ein- und Ausschalten der Stromzufuhr an die Kontakte getestet werden. Zweitens kann die Schutzgerätelogik durch Steuerung des Ausgangskontaktzustands getestet werden, wodurch unerwünschte Auswirkungen auf externe Schaltkreise vermieden werden können.

BEISPIEL 1: TESTMODUS DURCH PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 1 INITIIEREN

Der Testmodus kann beispielsweise über die parametrierbare Funktionstaste 1 initiiert werden. Die Funktionstaste wird als „Verriegelt“ programmiert, zum Starten des Tests gedrückt und zum Beenden des Tests erneut gedrückt. Während des Tests bleibt der Digitaleingang 1 betriebsbereit, die Digitaleingänge 2 und 3 werden geöffnet, und der Digitaleingang 4 wird geschlossen. Ebenfalls sollte der Ausgangskontakt 1 sperren, der Ausgangskontakt 2 sollte geöffnet werden, der Ausgangskontakt 3 sollte geschlossen werden, und der Ausgangskontakt 4 sollte voll betriebsbereit bleiben. Die erforderlichen Einstellungen sind unten angegeben.

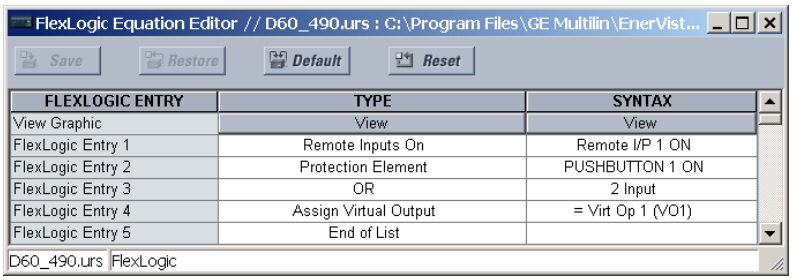
Führen Sie die folgenden Änderungen im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ TESTS ⇨ TESTMODUS** durch, damit der Testmodus der parametrierbaren Funktionstaste 1 initiiert werden kann: **TESTMODUS FUNKTION:** „Aktiviert“ und **TESTMODUS INITIIEREN:** „Fkt-Taste 1 EIN“.

Konfigurieren Sie die Digitaleingänge und -Ausgangskontakte durch nachfolgend beschriebene Änderungen. Nehmen Sie folgende Einstellungen in den Menüs **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ TESTS ⇨⇩ DIGITALEING ERZW** und **AUSGANGSKONTAKT ERZW** vor:

SETZEN EINGANG 1: „Deaktiviert“, **SETZEN EINGANG 2:** „Aus“, **SETZEN EINGANG 3:** „Aus“ und **SETZEN EINGANG 4:** „Ein“
SETZEN AUSGANG 1: „Gesperrt“, **SETZEN AUSGANG 2:** „Ausgeschalten“, **SETZEN AUSGANG 3:** „Eingeschalten“, und **SETZEN AUSGANG 4:** „Deaktiviert“

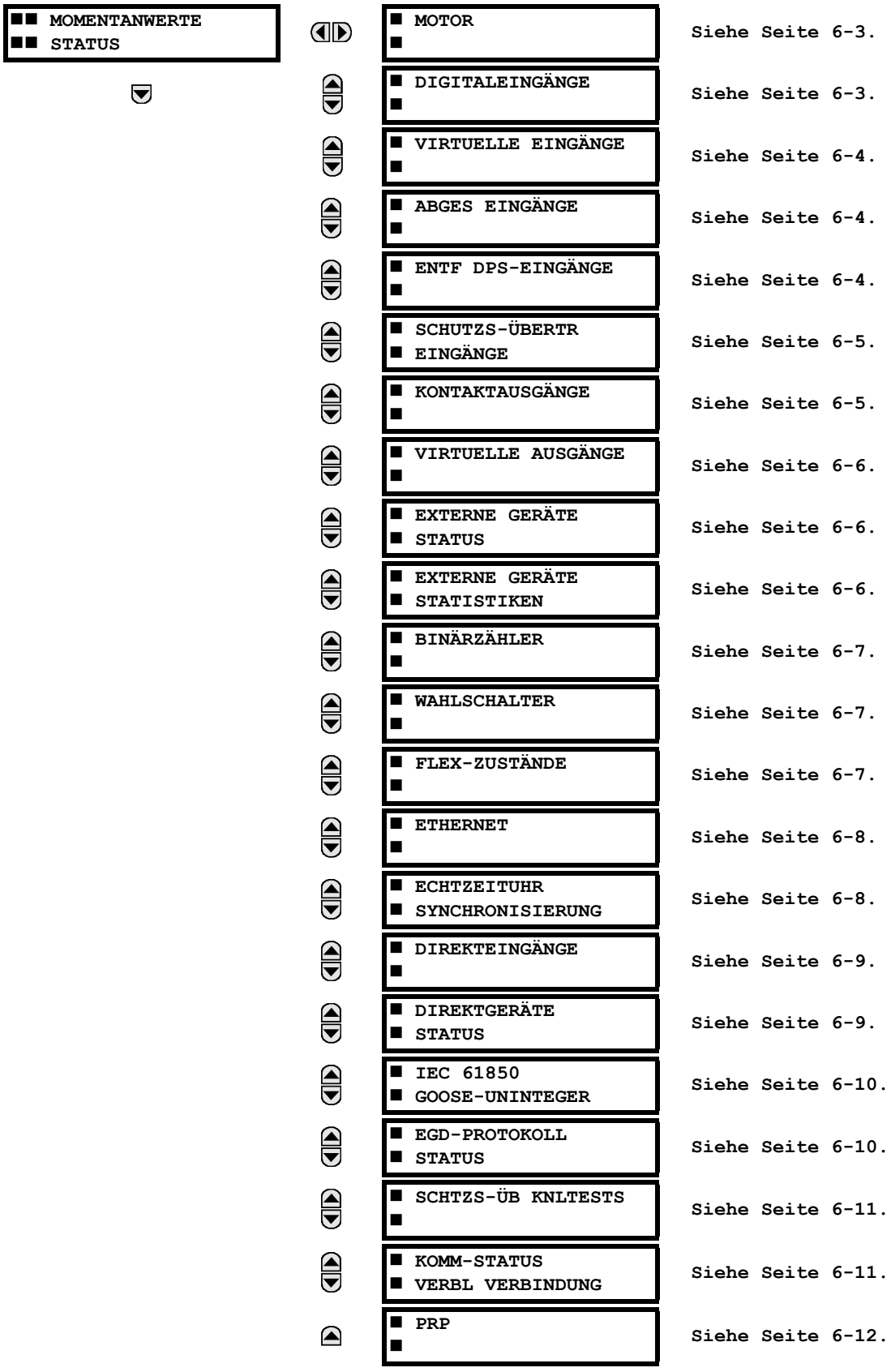
BEISPIEL 2: TEST DURCH PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 1 ODER ENTFERNTEN EINGANG 1 INITIIEREN

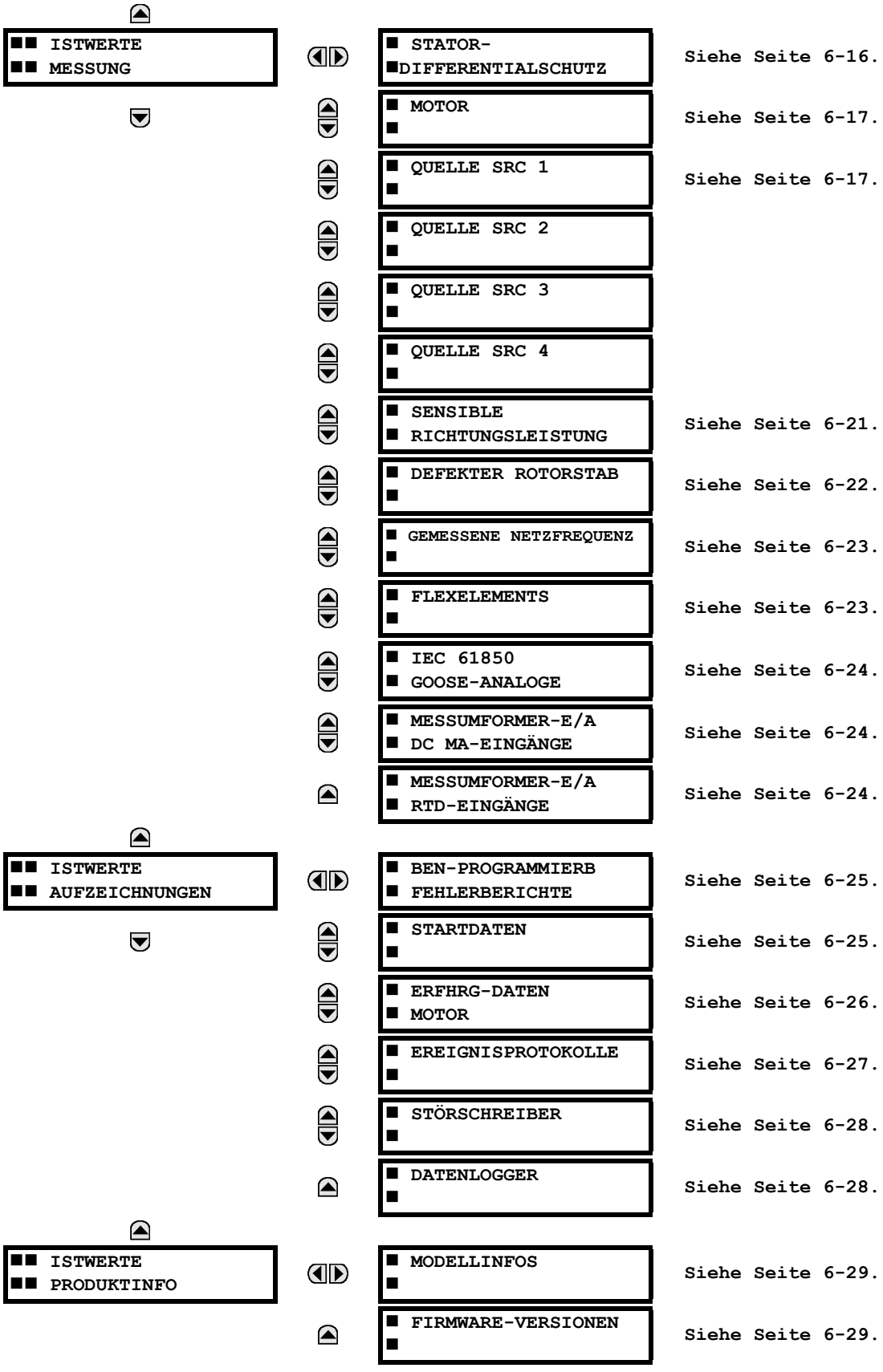
In diesem Beispiel kann der Test lokal über die parametrierbare Funktionstaste 1 oder aus der Ferne über den entfernten Eingang 1 initiiert werden. Die Taste und der entfernte Eingang werden dabei als „Verriegelt“ programmiert. Schreiben Sie die folgende FlexLogic-Gleichung:



Verriegeln Sie die parametrierbare Funktionstaste, indem Sie **EINSTELLUNGEN** ⇨ **PRODUKTEINRICHTUNG** ⇨⇩ **PARAMETIERBARE FKT-TASTE** ⇨ **FKT-TASTE 1** ⇨ **FKT-TASTE 1 FUNKTION** auf „Verriegelt“ setzen. Führen Sie die folgenden Änderungen im Menü **EINSTELLUNGEN** ⇨⇩ **TESTS** ⇨ **TESTMODUS** durch, damit der Testmodus entweder mit der Funktionstaste 1 oder dem entfernten Eingang 1 initiiert werden kann:

TESTMODUS FUNKTION: „Aktiviert“ und **TESTMODUS INITIIEREN:** „VO1“


MOMENTANWERTE
STATUS
MOTOR
Siehe Seite 6-3.
DIGITALEINGÄNGE
Siehe Seite 6-3.
VIRTUELLE EINGÄNGE
Siehe Seite 6-4.
ABGES EINGÄNGE
Siehe Seite 6-4.
ENTF DPS-EINGÄNGE
Siehe Seite 6-4.
SCHUTZS-ÜBERTR
EINGÄNGE
Siehe Seite 6-5.
KONTAKTAUSGÄNGE
Siehe Seite 6-5.
VIRTUELLE AUSGÄNGE
Siehe Seite 6-6.
EXTERNE GERÄTE
STATUS
Siehe Seite 6-6.
EXTERNE GERÄTE
STATISTIKEN
Siehe Seite 6-6.
BINÄRZÄHLER
Siehe Seite 6-7.
WAHLSCHALTER
Siehe Seite 6-7.
FLEX-ZUSTÄNDE
Siehe Seite 6-7.
ETHERNET
Siehe Seite 6-8.
ECHTZEITUHR
SYNCHRONISIERUNG
Siehe Seite 6-8.
DIREKTEINGÄNGE
Siehe Seite 6-9.
DIREKTGERÄTE
STATUS
Siehe Seite 6-9.
IEC 61850
GOOSE-UNINTEGER
Siehe Seite 6-10.
EGD-PROTOKOLL
STATUS
Siehe Seite 6-10.
SCHTZS-ÜB KNLTESTS
Siehe Seite 6-11.
KOMM-STATUS
VERBL VERBINDUNG
Siehe Seite 6-11.
PRP
Siehe Seite 6-12.

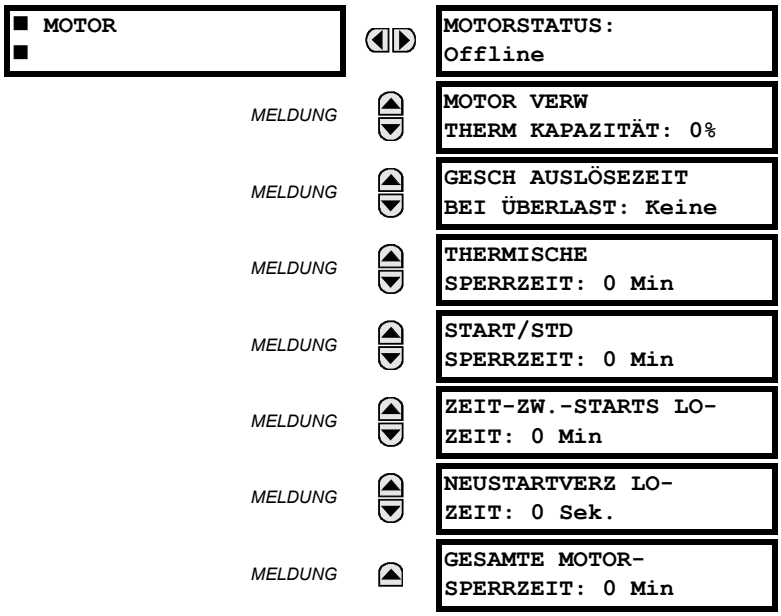

ISTWERTE
MESSUNG
STATOR-
DIFFERENTIALSCHUTZ
Siehe Seite 6-16.
MOTOR
Siehe Seite 6-17.
QUELLE SRC 1
Siehe Seite 6-17.
QUELLE SRC 2
QUELLE SRC 3
QUELLE SRC 4
SENSIBLE
RICHTUNGSLEISTUNG
Siehe Seite 6-21.
DEFEKTER ROTORSTAB
Siehe Seite 6-22.
GEMESSENE NETZFREQUENZ
Siehe Seite 6-23.
FLEXELEMENTS
Siehe Seite 6-23.
IEC 61850
GOOSE-ANALOGE
Siehe Seite 6-24.
MESSUMFORMER-E/A
DC MA-EINGÄNGE
Siehe Seite 6-24.
MESSUMFORMER-E/A
RTD-EINGÄNGE
Siehe Seite 6-24.
ISTWERTE
AUFZEICHNUNGEN
BEN-PROGRAMMIERB
FEHLERBERICHTE
Siehe Seite 6-25.
STARTDATEN
Siehe Seite 6-25.
ERFHRG-DATEN
MOTOR
Siehe Seite 6-26.
EREIGNISPROTOKOLLE
Siehe Seite 6-27.
STÖRSCHREIBER
Siehe Seite 6-28.
DATENLOGGER
Siehe Seite 6-28.
ISTWERTE
PRODUKTINFO
MODELLINFOS
Siehe Seite 6-29.
FIRMWARE-VERSIONEN
Siehe Seite 6-29.

HINWEIS

Für den Statusbericht stellt „Ein“ logisch „1“ und „Aus“ logisch „0“ dar.

6.2.1 MOTOR

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ STATUS ⇨ MOTOR



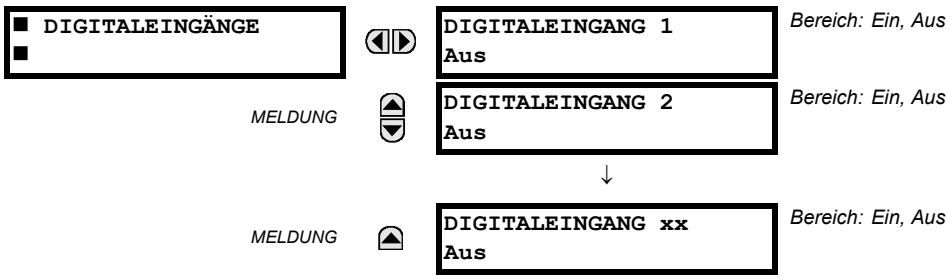
Der Wert **MOTORSTATUS** gibt den Betriebszustand des Motors an. **MOTOR VERW THERM KAPAZITÄT** gibt die vom thermischen Modell akkumulierte thermische Kapazität als Prozentwert an. Der Wert **GESCH AUSLÖSEZEIT BEI ÜBERLAST** gibt die geschätzte Auslösezeit des thermischen Modells in Sekunden an, wobei davon ausgegangen wird, dass der Motorstrom den aktuellen Pegel beibehält. Sie wird von der thermischen Modellkurve abgerufen, wobei berücksichtigt wird, dass einige Prozent der thermischen Kapazität bereits verbraucht wurden.

THERMISCHE SPERRZEIT gibt die Zeit an, in der die thermische Kapazität von ihrem aktuellen Wert auf den Wert absinkt, in dem die thermische Startunterdrückung aufgehoben wird und neue Motorstarts möglich sind. Der Wert **THERMISCHE SPERRZEIT** wird nur angezeigt, wenn der Motor offline ist. Weitere Informationen zur Berechnung der Sperrzeit finden Sie im Kapitel 5, Abschnitt *Thermisches Modell*.

Die Sperrzeitwerte **START/STD SPERRZEIT**, **ZEIT-ZW.-STARTS LO-ZEIT** und **NEUSTARTVERZ LO-ZEIT** werden jeweils aus den Elementen „Maximale Startrate“, „Zeit zwischen Starts“ und „Neustartverzögerung“ berechnet. Der Wert **GESAMTE MOTORSPERRZEIT** ist der Maximalwert aller in diesem Menü angezeigten Sperrzeiten.

6.2.2 DIGITALEINGÄNGE

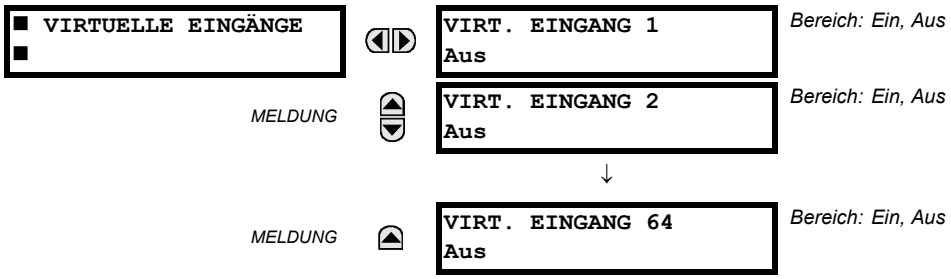
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨ DIGITALEINGÄNGE



Der derzeitige Status der Digitaleingänge wird hier dargestellt. Die erste Zeile der angezeigten Meldung enthält die ID des Digitaleingangs. So bezieht sich „Digitaleingang 1“ beispielsweise auf den Digitaleingang in Hinblick auf den Array-Index des Standardnamens. Die zweite Zeile der angezeigten Meldung enthält den logischen Zustand des Digitaleingangs.

6.2.3 VIRTUELLE EINGÄNGE

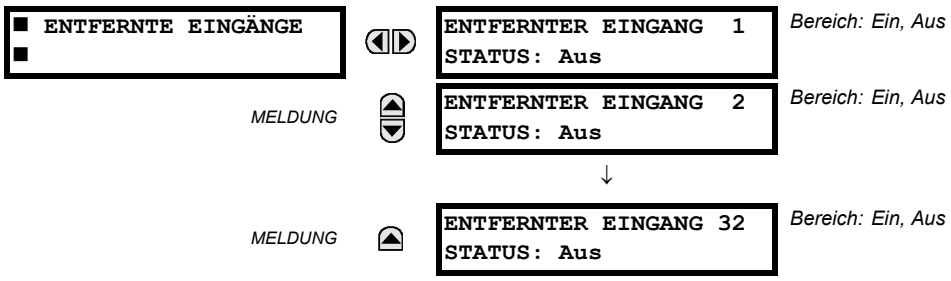
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ VIRT. EINGÄNGE



Der derzeitige Status der 64 virtuellen Eingänge wird hier dargestellt. Die erste Zeile der angezeigten Meldung enthält die ID des virtuellen Eingangs. So bezieht sich „Virt. Eingang 1“ beispielsweise auf den virtuellen Eingang in Hinblick auf den Standardnamen. Die zweite Zeile der angezeigten Meldung enthält den logischen Zustand des virtuellen Eingangs.

6.2.4 ENTFERNTE EINGÄNGE

PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ ENTFERNTE EINGÄNGE

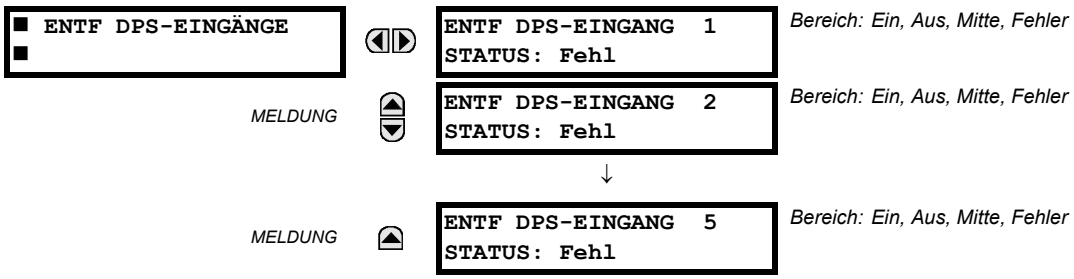


Der derzeitige Zustand der entfernten Eingänge 32 wird hier dargestellt.

Es wird der Zustand des entfernten Datenpunkt angezeigt, außer das externe Gerät wird als „Offline“ erkannt. In diesem Fall ist der angezeigte Wert der programmierte Standardzustand des entfernten Eingangs.

6.2.5 ENTFERNTE DOPPELPUNKTSTATUSEINGÄNGE

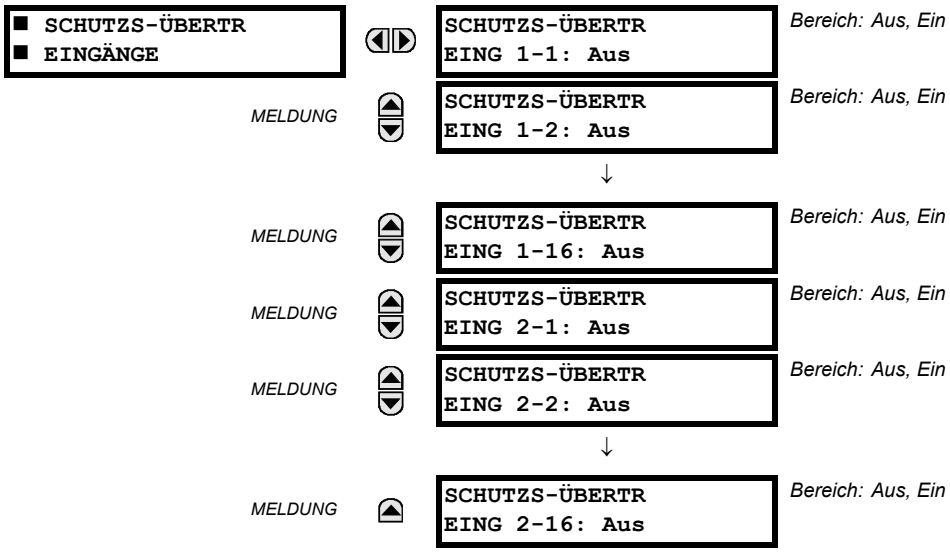
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ ENTF DPS-EINGÄNGE



Der derzeitige Zustand der entfernten Doppelmeldungseingänge wird hier dargestellt. Die Istwerte zeigen an, ob sich die entfernten Doppelmeldungseingänge im Status „Ein“ (geschlossen), „Aus“ (offen), „Mitte“ oder „Fehler“ befinden.

6.2.6 SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNG EINGÄNGE

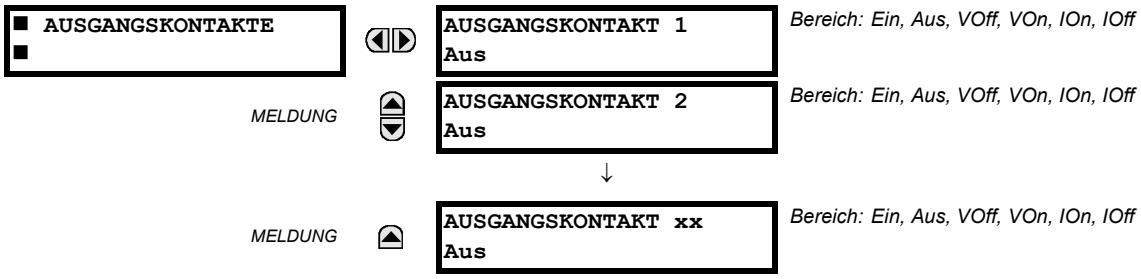
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ SCHUTZS-ÜBERTR



Der aktuelle Zustand der Schutzsignalübertragungseingänge der Kommunikationskanäle 1 und 2 wird hier gezeigt. Es wird der Zustand des entsprechenden entfernten Ausgangs angezeigt, sofern der Kanal nicht als ausgefallen erklärt wurde.

6.2.7 KONTAKTAUSGANG

PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ AUSGANGSKONTAKT



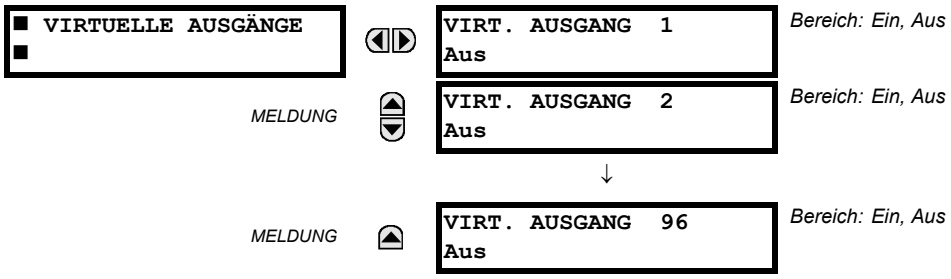
Der derzeitige Zustand der Ausgangskontakte wird hier dargestellt. Die erste Zeile der angezeigten Meldung enthält die ID des Ausgangskontakts. So bezieht sich „Ausgangskontakt 1“ beispielsweise auf den Ausgangskontakt in Bezug auf den Array-Index des Standardnamens. Die zweite Zeile der angezeigten Meldung enthält den logischen Zustand des Ausgangskontakt.

HINWEIS

Für Schließerkontakte wird der Zustand der Spannungs- und Stromerkennung als „Aus“, „VOff“, „IOff“, „Ein“, „IOn“, und „VOn“ angezeigt. Für Wechslerausgangskontakten wird der Zustand als „Aus“ oder „Ein“ angezeigt.

6.2.8 VIRTUELLE AUSGÄNGE

PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ VIRT AUSGÄNGE

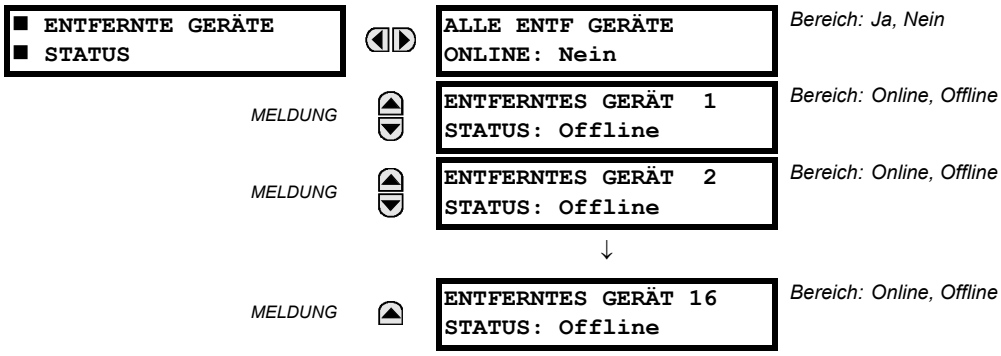


Hier wird der derzeitige Zustand von bis zu 96 virtuellen Ausgängen dargestellt. Die erste Zeile der angezeigten Meldung enthält die ID des virtuellen Ausgangs. So bezieht sich „Virt. Ausgang 1“ beispielsweise auf den virtuellen Ausgang in Bezug auf den Array-Index des Standardnamens. Die zweite Zeile der angezeigten Meldung enthält den logischen Zustand des virtuellen Ausgangs, wie er mit der FlexLogic-Gleichung für diesen Ausgang errechnet wurde.

6.2.9 EXTERNE GERÄTE

a) STATUS

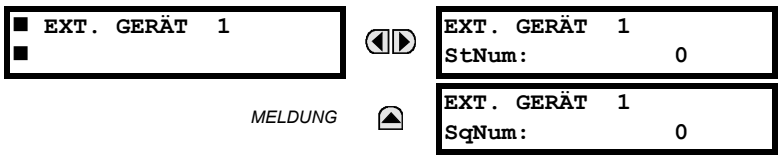
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ ENTFERNTE GERÄTE STATUS



Der derzeitige Zustand der programmierten externen Geräte wird hier dargestellt. Die Meldung **ALLE EXTERNEN GERÄTE ONLINE** gibt an, ob alle programmierten externen Geräte online sind oder nicht. Wenn der entsprechende Zustand „Nein“ lautet, ist mindestens ein erforderliches externes Gerät nicht online.

a) STATISTIKEN

PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ ENTFERNTE GERÄTE STATISTIKEN ⇨ ENTFERNTE GERÄTE 1(16)

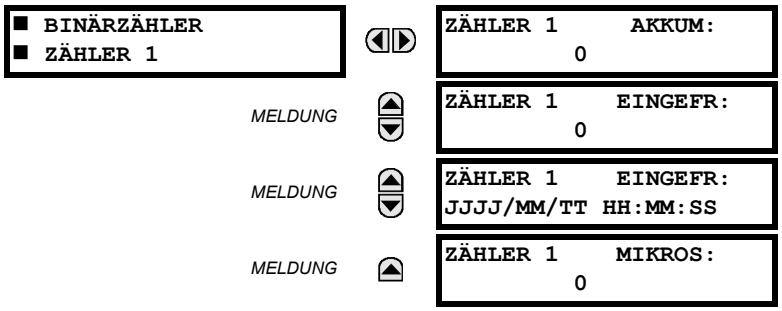


Es werden hier zwei Arten von statistischen Daten für bis zu 16 programmierte entfernte Geräte dargestellt.

Die **STNUM**-Nummer wird vom angegebenen externen Gerät abgerufen und erhöht sich, wenn in der GSSE-/GOOSE-Meldung eine Zustandsänderung von mindestens einer Funktion auftritt. Die **SQNUM**-Nummer wird vom angegebenen externen Gerät abgerufen und erhöht sich, wenn eine GSSE-/GOOSE-Meldung ohne Zustandsänderung gesendet wird. Wenn die GSSE-/GOOSE-Meldung eine Zustandsänderung überträgt, wird **SQNUM** auf null gesetzt. Diese Zahl wird auf 0 zurückgesetzt, wenn in der Zählung 4.294.967.295 überschritten wird.

6.2.10 DIGITAL ZÄHLER

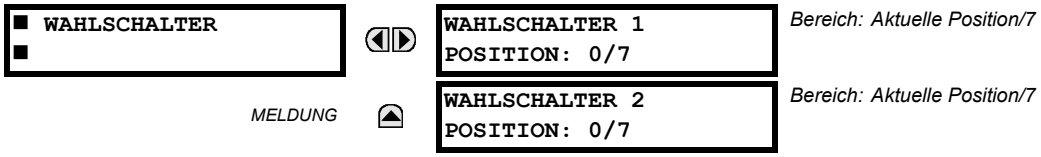
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ BINÄRZÄHLER ⇨ BINÄRZÄHLER Zähler 1(8)



Hier wird der derzeitige Status der acht Binärzähler gezeigt. Der Status der einzelnen Zähler mit dem benutzerdefinierten Zählernamen enthält die akkumulierten und eingefrorenen Zahlen (die Beschriftung der Zahleneinheiten wird ebenfalls angezeigt). Ebenfalls enthalten sind Datum und Zeitstempel der eingefrorenen Zahlen. Der Wert **ZÄHLER 1 MIKROS** bezieht sich auf die Mikrosekunden im Zeitstempel.

6.2.11 WAHL SCHALTER

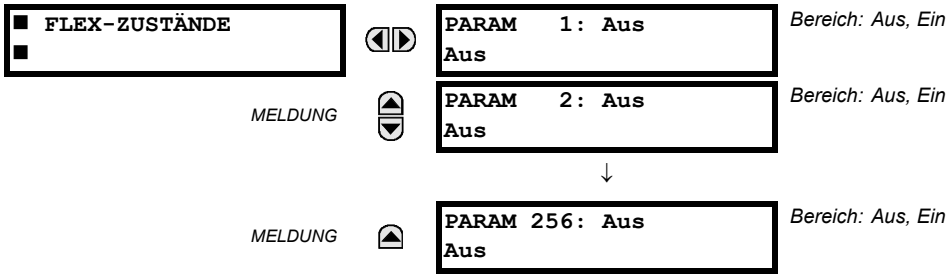
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ WAHLSCHALTER



Auf der Anzeige erscheinen sowohl die aktuelle Position als auch der ganze Bereich. Der Istwert ist jedoch nur die aktuelle Position (eine Ganzzahl zwischen 0 und 7).

6.2.12 FLEX ZUSTÄNDE

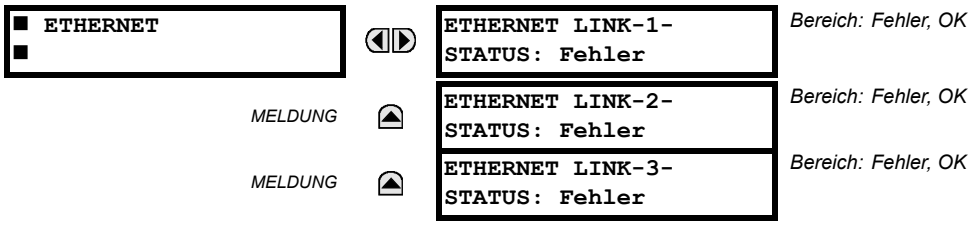
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ FLEX-ZUSTÄNDE



Es stehen 256 FlexState™-Bits zur Verfügung. Der Wert in der zweiten Zeile gibt den Zustand des festgelegten FlexState-Bits an.

6.2.13 ETHERNET

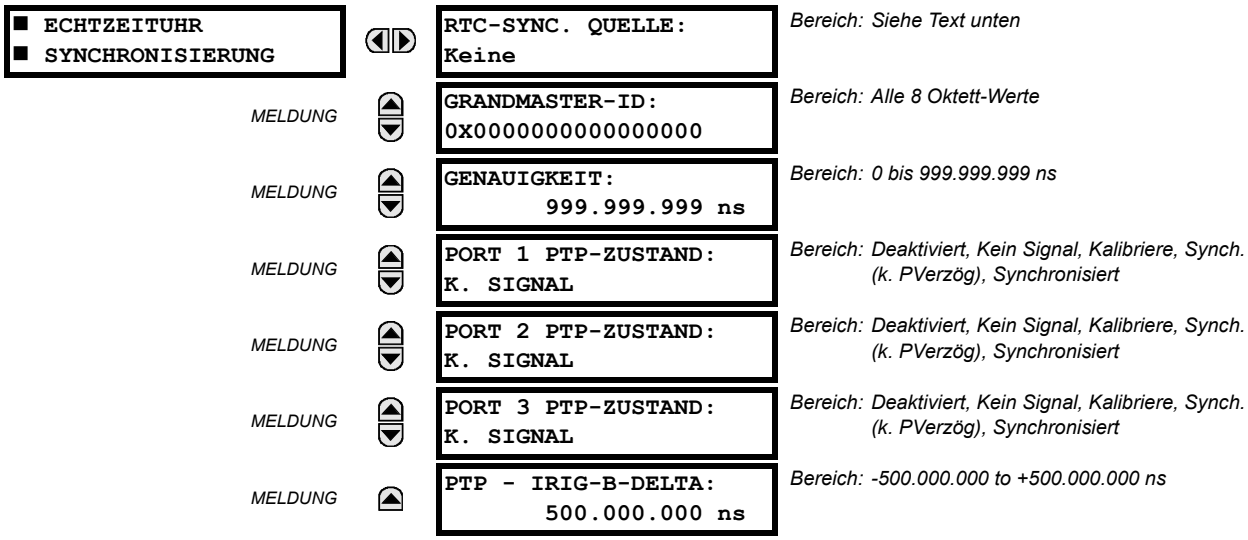
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ ETHERNET



Diese Werte geben den Status des ersten, zweiten und dritten Ethernet-Links an.

6.2.14 SYNCHRONISIEREN DER ECHTZEITUHR

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ STATUS ⇨⇩ ECHTZEITUHR-SYNCHRONISIERUNG



Der Istwert der RTC-Sync.-Quelle ist die Zeitsynchronisierungsquelle, die das Schutzgerät gegenwärtig verwendet. Zu den möglichen Quellen gehören: Port 1 PTP-Uhr, Port 2 PTP-Uhr, Port 3 PTP-Uhr, IRIG-B, SNTP und Keine.

Die Grandmaster-ID ist der grandmasterIdentity-Code, der vom gegenwärtigen PTP-Grandmaster empfangen wird, sofern vorhanden. Wenn das Schutzgerät keinen PTP-Grandmaster verwendet, beträgt der Istwert null. Der grandmasterIdentity-Code wird von PTP als weltweit eindeutig festgelegt, sodass immer erkennbar ist, welche Uhr der Grandmaster in einem System mit mehreren Uhren ist, die als Grandmaster fungieren können.

Die Genauigkeit gibt den geschätzten größtmöglichen Zeitfehler an, der gegenwärtig in der RTC vorhanden ist. Dabei werden die im empfangenen Zeitsignal eingebetteten Qualitätsinformationen berücksichtigt. Der Wert 999.999.999 gibt an, dass die Größe des geschätzten Fehlers 1 Sek. oder mehr beträgt, oder dass der Fehler nicht geschätzt werden kann.

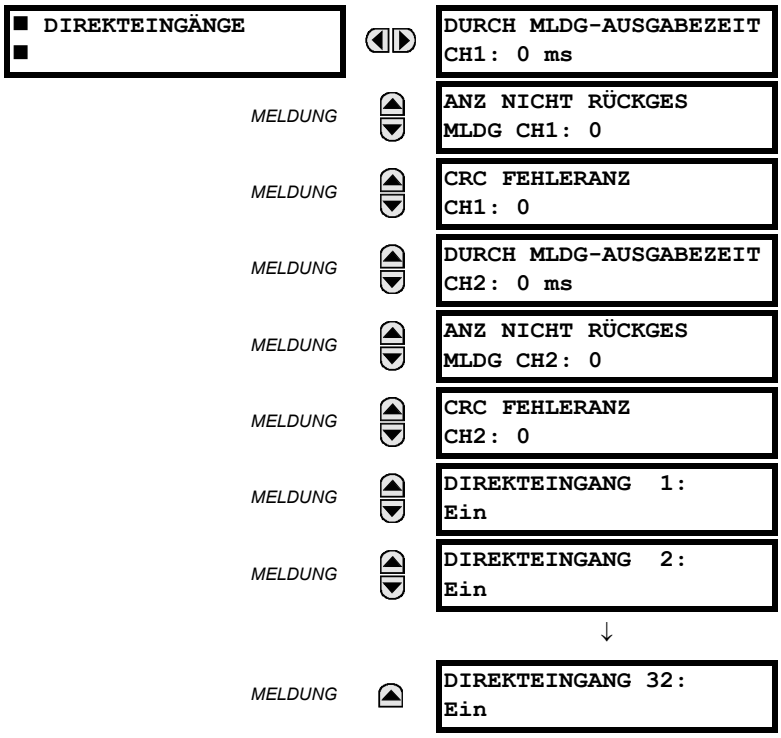
PORT 1...3 PTP ZUSTAND ist der gegenwärtige Zustand der PTP-Uhr des Ports. Die PTP-Uhr kann folgende Zustände haben:

- **DEAKTIVIERT** wenn die Funktionseinstellung des Ports deaktiviert wurde,
- **K. SIGNAL** wenn aktiviert, jedoch kein Signal von einem aktiven Master gefunden und ausgewählt wurde,
- **KALIBRIERE** wenn ein aktiver Master ausgewählt, die Uhr zum gegenwärtigen Zeitpunkt jedoch nicht eingerichtet wurde,
- **SYNCH. (K. PVERZÖG)** wenn der Port synchronisiert ist, der Mechanismus zur Peer-Verzögerung jedoch nicht ausgeführt wird und
- **SYNCHRONISIERT** wenn eine Synchronisierung stattfindet.

PTP— IRIG-B DELTA ist der in Nanosekunden gemessene Zeitunterschied zwischen dem Sekundenbruchteilanteil der über das PTP empfangenen Zeit und der über IRIG-B empfangenen Zeit. Ein positiver Wert gibt an, dass die PTP-Zeit im Vergleich zur IRIG-B-Zeit schneller ist.

6.2.15 DIREKT EINGÄNGE

PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ DIREKTEINGÄNGE



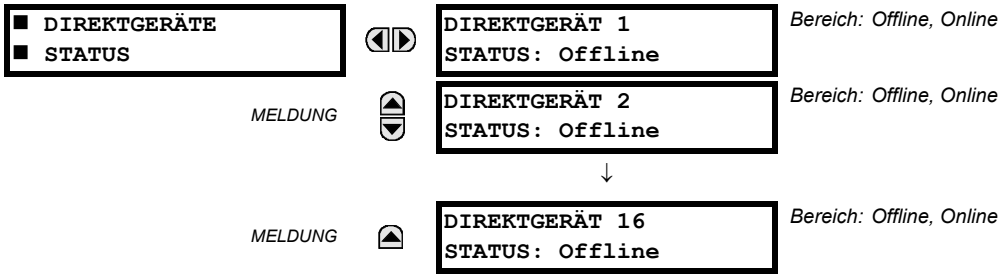
Die **DURCH MLDG-AUSGABEZEIT** gibt an, wie lange es dauert, bis Direktausgangsmeldungen in einer Direkteingangs-/Direktausgangs-Ringkonfiguration an den Sender zurückgeschickt werden (dieser Wert gilt nicht für Nicht-Ringkonfigurationen). Dies ist ein gleitender Durchschnitt, der aus den letzten zehn Meldungen berechnet wird. In Zweikanal-Kommunikationsmodulen gibt es zwei Rücksendezeiten.

Die Werte für **ANZ NICHT RÜCKGES MLDG** (einer pro Kommunikationskanal) zählen die Direktausgangsmeldungen, die nicht um den Kommunikationsring gesendet werden konnten. Die Werte für **CRC FEHLERANZ** (einer pro Kommunikationskanal) zählen die empfangenen Direktausgangsmeldungen, bei denen jedoch die CRC-Prüfung fehlgeschlagen ist. Hohe Werte für eine dieser Zahlen kann auf ein Problem mit der Verdrahtung, dem Kommunikationskanal oder einem bzw. mehreren Geräten hinweisen. Die Werte **ANZ NICHT RÜCKGES MLDG** und **CRC FEHLERANZ** können mithilfe des Befehls **DIREKTE E/A-ZÄHLER LEEREN** gelöscht werden.

Die Werte **DIREKTEING 1** bis **DIREKTEING (32)** zeigen den Zustand der einzelnen Direkteingänge an.

6.2.16 DIREKT GERÄTE STATUS

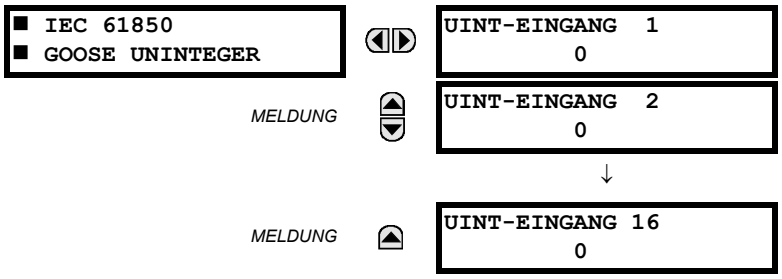
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ DIREKTGERÄTE STATUS



Diese Istwerte stellen den Zustand der Direktgeräte 1 bis 16 dar.

6.2.17 IEC 61850 GOOSE-GANZZAHLEN

PFAD: MOMENTANWERTE ⇨⇩ STATUS ⇨⇩ IEC 61850 GOOSE UINTEGER



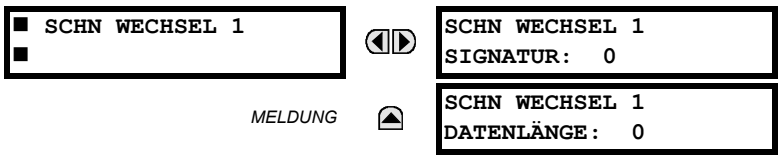
Der M60 Motorschutz ist optional mit IEC61850 ausgestattet. Diese Funktion wird bei der Bestellung als Softwareoption angegeben. Nähere Einzelheiten siehe Kapitel 2, Abschnitt *Bestellcodes*.

Die IEC 61850 GGIO5 Integerwerte werden in diesem Menü angezeigt. Die GGIO5-Integerwerte werden über IEC 61850 GOOSE Meldungen empfangen, die von anderen Geräten gesendet wurden.

6.2.18 EGD PROTOKOLLSTATUS

a) SCHNELLER WECHSEL

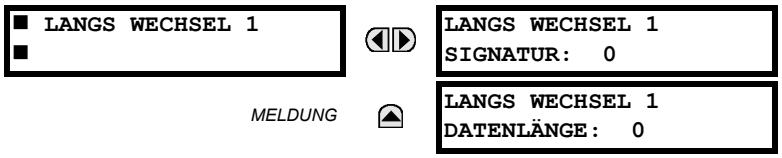
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ EGD-PROTOKOLLSTATUS ⇨ PRODUZENTSTATUS ⇨ SCHN WECHSEL 1



Diese Werte liefern Informationen, die bei der Fehlerbehebung in einem EGD-Netzwerk hilfreich sein können. Es werden die EGD-Signatur und Paketgröße für den schnellen EGD-Wechsel angezeigt.

b) LANGSAMER WECHSEL

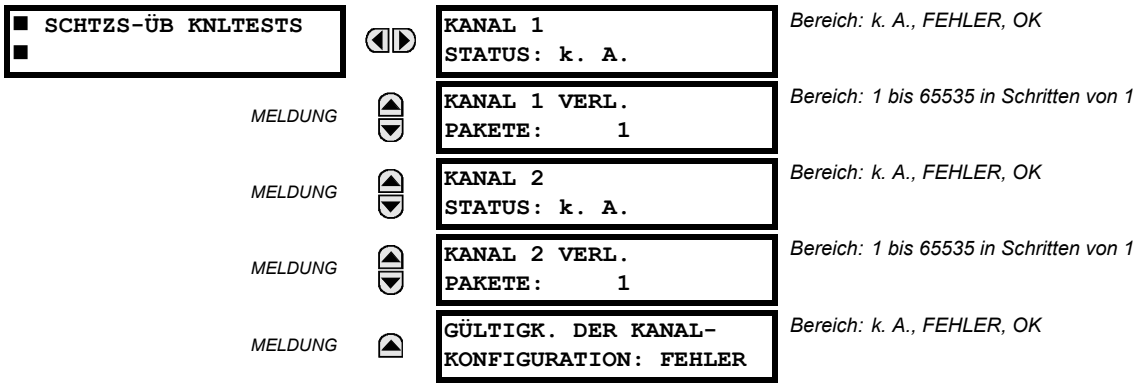
PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ EGD-PROTOKOLLSTATUS ⇨ PRODUZENTSTATUS ⇨⇩ LANGS WECHSEL 1(2)



Diese Werte liefern Informationen, die bei der Fehlerbehebung in einem EGD-Netzwerk hilfreich sein können. Es werden die EGD-Signatur und Paketgröße für die langsamen EGD-Wechsel angezeigt.

6.2.19 SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNGSKANAL TESTS

PFAD: ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ SCHTZS-ÜB KNLTESTS

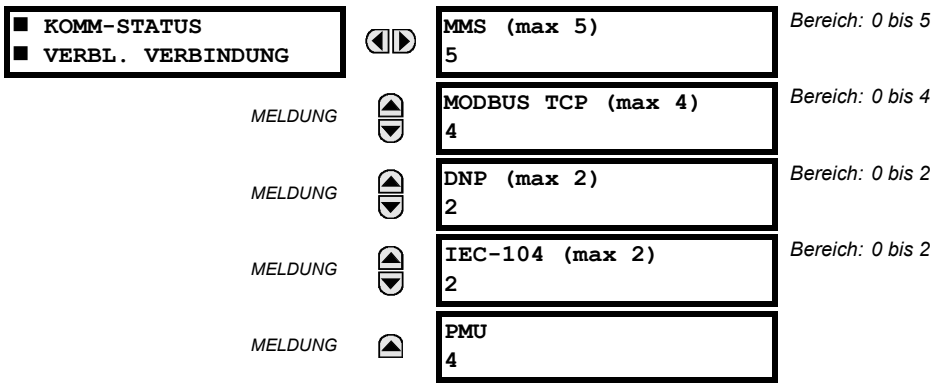


Hier werden die Statusinformationen für zwei Kanäle gezeigt.

- **KANAL 1 STATUS:** Dies ist der Empfängerstatus der einzelnen Kanäle. Wenn der Wert „OK“ lautet, ist die Schutzsignalübertragung aktiviert und es werden Daten vom externen Gerät empfangen. Beim Wert „FEHLER“ ist die Schutzsignalübertragung aktiviert, vom externen Gerät werden jedoch keine Daten empfangen. Bei „k. A.“ ist die Schutzsignalübertragung deaktiviert.
- **KANAL 1 VERL. PAKETE:** Die Daten werden in Datenpaketen mit einer Rate von zwei Paketen pro Zyklus an die externen Geräte übertragen. Die Anzahl der verlorenen Pakete steht für die Datenpakete, die bei der Übertragung verloren gegangen sind; diese Zahl kann über das Menü **BEFEHLE ⇨⇩ DATENS. LEEREN** auf null gesetzt werden.
- **GÜLTIGK. DER KANALKONFIGURATION:** Dieser Wert zeigt den aktuellen Zustand der Kommunikationskanal-Kennungsprüfung und somit die Gültigkeit der Kanäle an. Wenn die ID eines entfernten Gerätes nicht mit der programmierten ID des lokalen Gerätes übereinstimmt, wird die Meldung „FEHLER“ angezeigt. Der Wert „k. A.“ wird angezeigt, wenn die lokale Geräte-ID auf den Standardwert „0“ gesetzt wird, der Kanal ausfällt oder die Ein- und Ausgänge der Schutzsignalübertragung nicht aktiviert sind.

6.2.20 STATUS DER VERBLEIBENDEN VERBINDUNGSZEIT

PFAD: MOMENTANWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ KOMM-STATUS TCP VERBL VERBINDUNG



Diese Werte geben die Anzahl der verbleibenden TCP Verbindungen an, die noch für die einzelnen Protokolle zur Verfügung stehen. Jedes Mal, wenn eine Verbindung verwendet wird, verringert sich die Anzahl der verbleibenden Verbindungen. Bei Freigabe erhöht sich die Anzahl der verbleibenden Verbindungen. Wenn über das spezifische Protokoll keine Verbindung zustande kommt, entspricht die Zahl den maximal verfügbaren Verbindungen für das spezifische Protokoll.

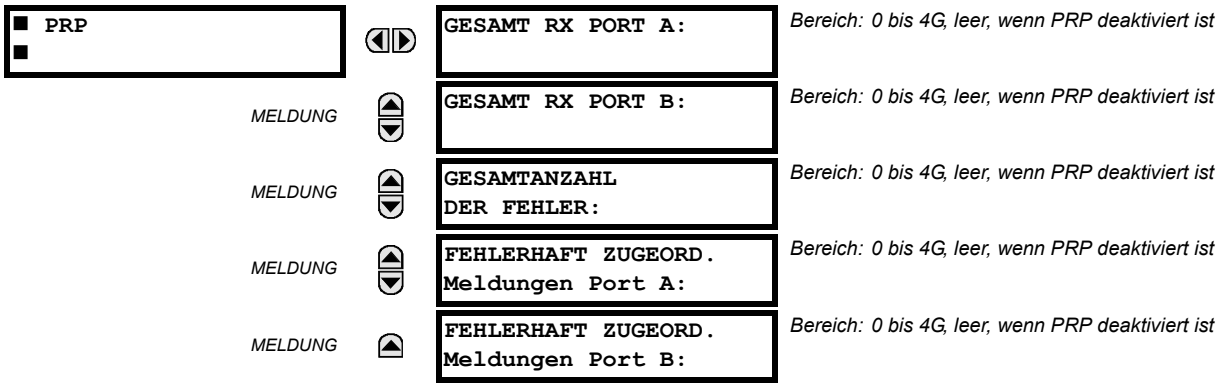
Es stehen zum Beispiel maximal 4 Modbus TCP Verbindungen zur Verfügung. Sobald auf einem Computer, der über Ethernet mit dem UR verbunden ist, eine EnerVista-Sitzung geöffnet wird, ändert sich der Modbus TCP Status auf 3. Wenn die EnerVista-Anwendung geschlossen wird, ändert sich der Modbus TCP Status wieder auf 4.

Beachten Sie, dass die maximale Anzahl der PMU-verfügbaren TCP Verbindungen mit der Anzahl der Aggregatoren übereinstimmt.

6.2.21 PARALLEL REDUNDANCY PROTOKOLL (PRP)

Das Parallel Redundancy Protocol (PRP) definiert ein Redundanzprotokoll für hohe Verfügbarkeit in Netzwerken zur Schaltanlagenautomatisierung.

PFAD: MOMENTANWERTE ⇨ STATUS ⇨⇩ PRP



Das M60 Motorschutz ist optional mit der PRP-Funktion ausgestattet. Diese Funktion wird bei der Bestellung als Softwareoption angegeben. Nähere Einzelheiten siehe Kapitel 2, Abschnitt *Bestellcodes*.

GESAMTANZAHL EMPFANGENE MELDUNGEN PORT A ist ein Zähler für die Gesamtzahl der auf Port A empfangenen Meldungen (entweder von DANPs oder von SANs).

GESAMTANZAHL EMPFANGENE MELDUNGEN PORT B ist ein Zähler für die Gesamtzahl der auf Port B empfangenen Meldungen (entweder von DANPs oder von SANs).

GESAMTANZAHL DER FEHLER ist ein Zähler für die Gesamtzahl der empfangenen Meldungen, die Fehler enthielten (fehlerhafter Schnittstelle-Code, zu kurzer Frame).

FEHLERHAFT ZUGEORD. MELDUNGEN PORT A ist ein Zähler für die Gesamtzahl der auf Port A empfangenen Meldungen, die Fehler enthielten (PRP-Frame, empfangener Port und LAN-ID im Frame stimmen jedoch nicht überein).

FEHLERHAFT ZUGEORD. MELDUNGEN PORT B ist ein Zähler für die Gesamtzahl der auf Port B empfangenen Meldungen, die Fehler enthielten (PRP-Frame, empfangener Port und LAN-ID im Frame stimmen jedoch nicht überein).

a) UR-KONVENTION ZUR LEISTUNGS- UND ENERGIEMESSUNG

Die folgende Abbildung illustriert die für die Verwendung mit Geräten der UR-Serie festgelegten Konventionen.

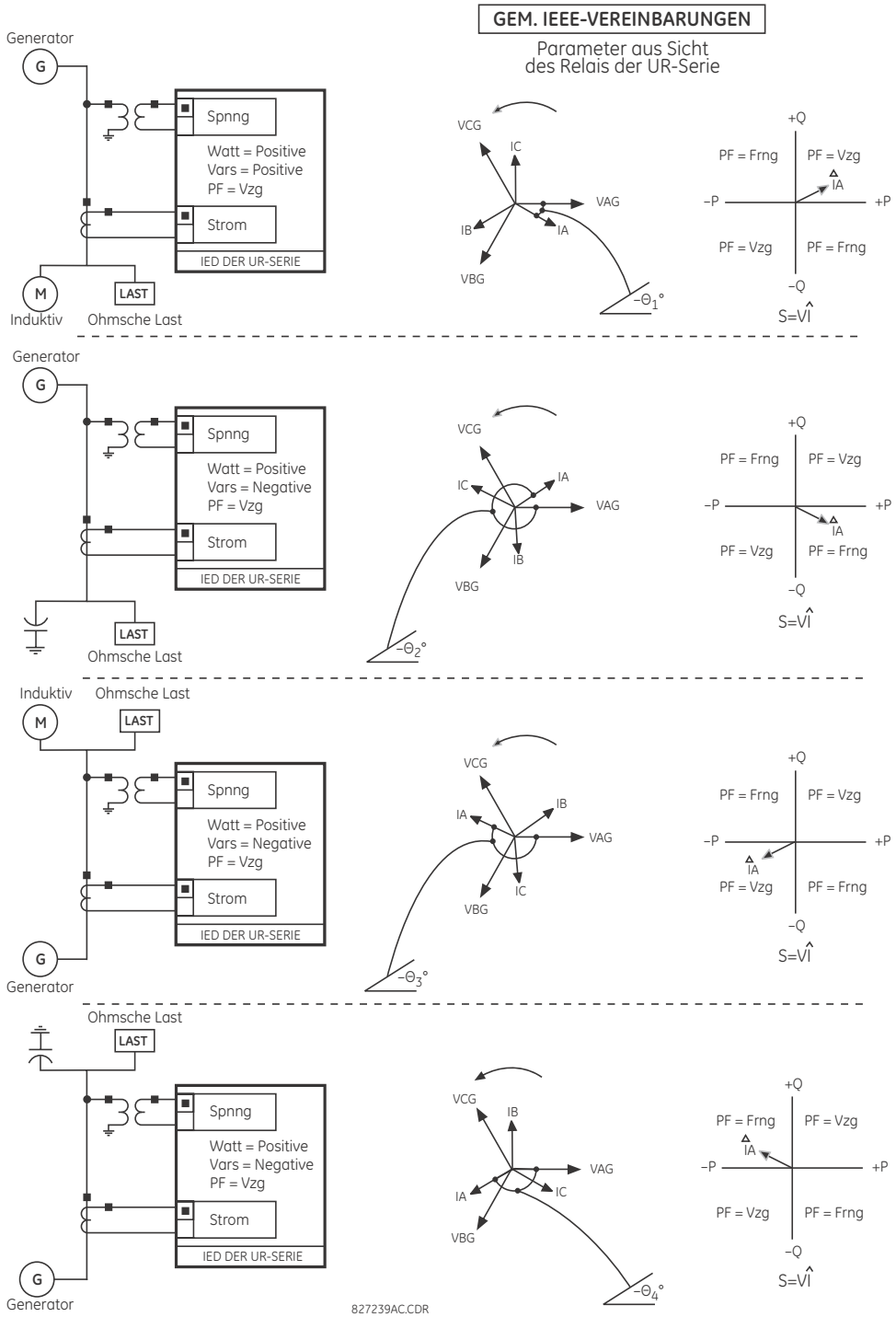


Abbildung 6–1: FLUSSRICHTUNG VORZEICHENBEHAFTETER WERTE FÜR LEISTUNGEN UND BLINDLEISTUNGEN

b) UR-KONVENTION ZUR PHASENWINKELMESSUNG

Bei allen Phasoren, die von den Schutzgeräten der UR-Serie berechnet werden und für den Schutz, die Steuerungs und die Messung verwendet werden, handelt es sich um rotierende Phasoren, die jederzeit die korrekte Phasenwinkel-Beziehung zueinander einhalten.

Für die Anzeige- und Störschreiberzwecke beziehen sich alle Phasoren-Winkel innerhalb eines bestimmten Schutzgerätes auf einen durch die Einstellung **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ STROMNETZ ⇨⇩ FREQUENZ- UND PHASENREFERENZ** vorausgewählten AC-Eingangskanal. Diese Einstellung legt eine bestimmte, als Referenz zu verwendende AC-Signalquelle fest.

Das Gerät ermittelt zunächst, ob in der Quelle ein beliebiges Modul „Phasenspannungswandler“ angegeben ist. Ist dies der Fall, wird Spannungskanal VA dieses Moduls als Winkelreferenz genutzt. Andernfalls ermittelt das Gerät, ob ein beliebiges Modul „Hilfsspannungswandler“ angegeben ist. Ist dies der Fall, wird der Spannungskanal dieses Moduls als Winkelreferenz genutzt. Ist keine der beiden Bedingungen erfüllt, erfolgen zwei weitere Schritte dieses hierarchischen Verfahrens zur Bestimmung des Referenzsignals unter Verwendung der Modulbezeichnungen „Phasenstromwandler“ und „Erdstromwandler“.

Wenn das durch das Schutzgerät bei der Konfiguration vorausgewählte AC-Signal nicht messbar ist, werden die Phasenwinkel nicht referenziert. Um eine engere Übereinstimmung mit den Messkonventionen des Stromnetzes herzustellen, werden die Phasenwinkel in der voreilenden Richtung als positiv und in der nacheilenden Richtung als negativ angegeben. Dies wird nachfolgend veranschaulicht.

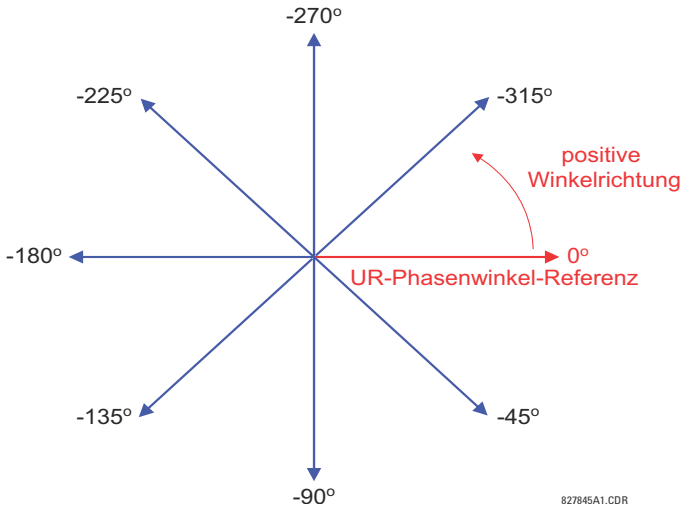


Abbildung 6–2: UR-KONVENTION FÜR DIE PHASENWINKELMESSUNG

c) UR-KONVENTION ZUR MESSUNG SYMMETRISCHER KOMPONENTEN

Die Geräte der UR-Serie berechnen symmetrische Spannungskomponenten für die zwischen Phase L1 des Stromnetzes und dem Neutralleiter anliegende Spannung sowie symmetrische Stromkomponenten für den Phase L1-Strom des Stromnetzes. Entsprechend der vorstehenden Definition bleiben die Phasenwinkelbeziehungen zwischen den symmetrischen Strömen und Spannungen unabhängig vom Anschluss der Gerätewandler dieselben. Dies ist bei der Einrichtung von gerichteten Schutzfunktionen, die symmetrische Spannungen nutzen, von Bedeutung.

Für Anzeige- und Störschreiberzwecke beziehen sich die Phasenwinkel symmetrischen Komponenten auf eine der Beschreibung im vorigen Unterabschnitt entsprechende gemeinsame Referenz.

GERÄTEWANDLER IN STERNSCHALTUNG:

- ABC-Phasendrehung:

$$V\_0 = \frac{1}{3}(V_{AG} + V_{BG} + V_{CG})$$

$$V\_1 = \frac{1}{3}(V_{AG} + aV_{BG} + a^2V_{CG})$$

$$V\_2 = \frac{1}{3}(V_{AG} + a^2V_{BG} + aV_{CG})$$

- ACB-Phasendrehung:

$$V\_0 = \frac{1}{3}(V_{AG} + V_{BG} + V_{CG})$$

$$V\_1 = \frac{1}{3}(V_{AG} + a^2V_{BG} + aV_{CG})$$

$$V\_2 = \frac{1}{3}(V_{AG} + aV_{BG} + a^2V_{CG})$$

Die vorstehenden Gleichungen gelten ebenso für Ströme.

GERÄTEWANDLER IN DREIECKSSCHALTUNG:

- ABC-Phasendrehung:

$$V\_0 = \text{N/A}$$

$$V\_1 = \frac{1\angle -30^\circ}{3\sqrt{3}}(V_{AB} + aV_{BC} + a^2V_{CA})$$

$$V\_2 = \frac{1\angle 30^\circ}{3\sqrt{3}}(V_{AB} + a^2V_{BC} + aV_{CA})$$

- ACB-Phasendrehung:

$$V\_0 = \text{N/A}$$

$$V\_1 = \frac{1\angle 30^\circ}{3\sqrt{3}}(V_{AB} + a^2V_{BC} + aV_{CA})$$

$$V\_2 = \frac{1\angle -30^\circ}{3\sqrt{3}}(V_{AB} + aV_{BC} + a^2V_{CA})$$

Sind die Gerätewandler in Dreiecksschaltung angeschlossen, ist die Verlagerungsspannung nicht messbar und wird standardmäßig mit Null angegeben. Die nachstehende Tabelle zeigt ein Beispiel für die Berechnung symmetrischer Komponenten für die ABC-Phasendrehung.

Tabelle 6–1: BEISPIEL FÜR DIE BERECHNUNG SYMMETRISCHER KOMPONENTEN

SYSTEMSPANNUNGEN, SEKUNDÄRSPANNUNG*						SPANNUNGS-WANDLE-RANSCHLUSS	GERÄTEINGÄNGE, SEKUNDÄRSPANNUNG			SYMMETRISCHE KOMPONENTE, SEKUNDÄRSPANNUNG		
V_{AG}	V_{BG}	V_{CG}	V_{AB}	V_{BC}	V_{CA}		F5AC	F6AC	F7AC	V_0	V_1	V_2
13,9 ∠0°	76,2 ∠–125°	79,7 ∠–250°	84,9 ∠–313°	138,3 ∠–97°	85,4 ∠–241°	STERN	13,9 ∠0°	76,2 ∠–125°	79,7 ∠–250°	19,5 ∠–192°	56,5 ∠–7°	23,3 ∠–187°
UNBEKANNT (nur V_1 und V_2 können bestimmt werden)			84,9 ∠0°	138,3 ∠–144°	85,4 ∠–288°	DREIECK	84,9 ∠0°	138,3 ∠–144°	85,4 ∠–288°	N/A	56,5 ∠–54°	23,3 ∠–234°

* Die Spannungen des Stromnetzsystems werden der Einfachheit halber auf *VAG* bzw. *VAB* phasenbezogen. Hierbei handelt es sich jedoch um eine relative Sichtweise. Wichtig ist, sich dessen bewusst zu sein, dass sich die Anzeigen des M60 stets auf unter **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ STROMNETZ ⇨⇩ FREQUENZ- UND PHASENREFERENZ** vorgenommene Einstellungen beziehen.

Das vorstehende Beispiel wird in der nachstehenden Abbildung illustriert.

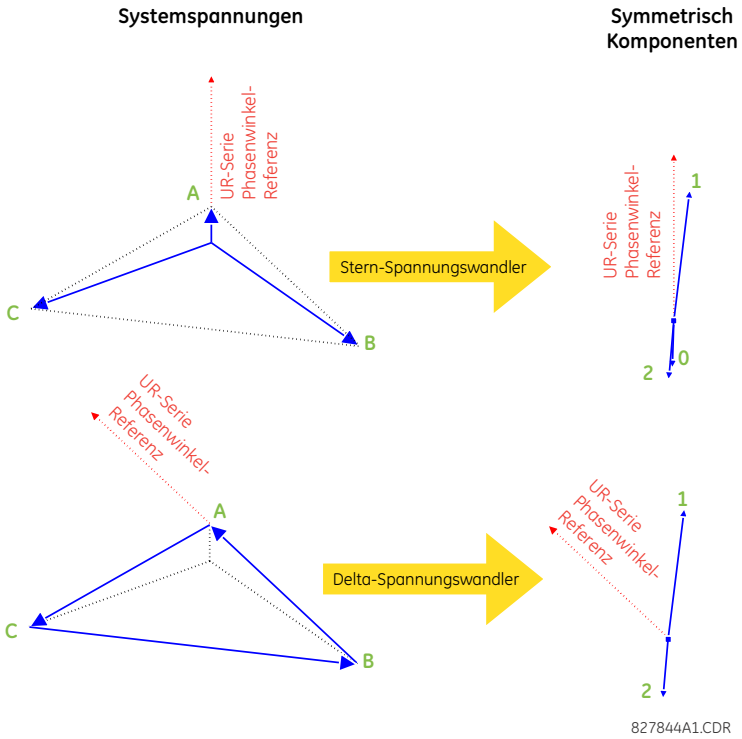


Abbildung 6–3: MESSKONVENTION FÜR SYMMETRISCHE KOMPONENTEN

6.3.2 STATOR-DIFFERENTIALSCHUTZ

6

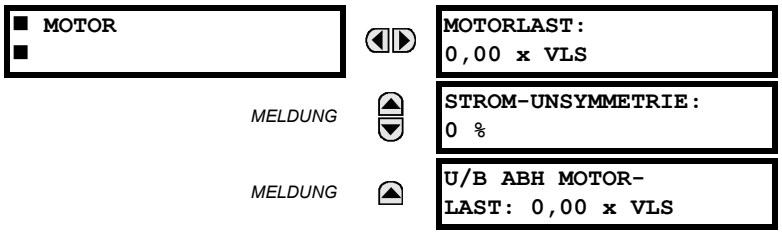
PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ STATORDIFFERENZ ⇨ STATORDIFFERENTIALSCHUTZ

■ STATOR ■ DIFFERENTIALSCHUTZ	◀▶	STATORDIFF BETR Iad: 0,00 A
MELDUNG	⇕	STATORDIFF EINSCHR Iar: 0,00 A
MELDUNG	⇕	STATORDIFF BETR Ibd: 0,00 A
MELDUNG	⇕	STATORDIFF EINSCHR Iar: 0,00 A
MELDUNG	⇕	STATORDIFF BETR Icd: 0,00 A
MELDUNG	⇑	STATORDIFF BETR Icr: 0,00 A

Die Phasoren der Differenz- und Halteströme werden in Primärampere angezeigt.

6.3.3 MOTOR

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ MOTOR



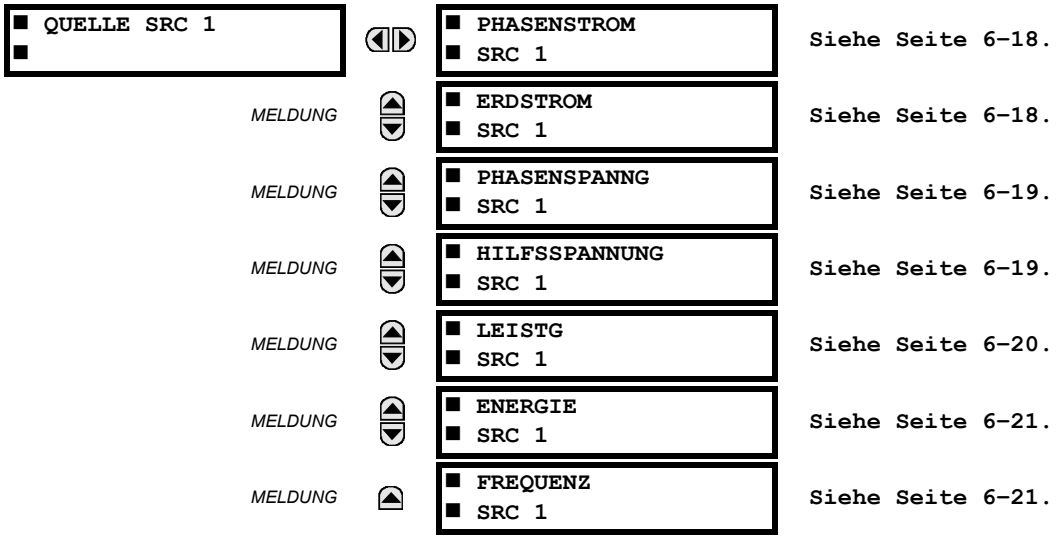
Für den Motor stehen drei gemessene Werte zur Verfügung.

- **MOTORLAST:** Dieser Wert stellt den gemessenen dreiphasigen Durchschnitts-RMS-Strom der Leitungsquelle geteilt durch den festgelegten Amperewert bei Volllaststrom dar, angegeben in Per-Unit-Werten.
- **MOTOR-ASYMMETR:** Dieser Wert steht für das Ausmaß der Unsymmetrie im Motorstrom. Es folgt eine vollständige Erklärung zur Berechnung dieses Werts für das Element „Amp.-Unsymmetrie“.
- **U/B ABH MOTORLAST:** Die asymmetrische Vorspannungsmotorlast zeigt den entsprechenden Motorerwärmungsstrom, der durch den asymmetrischen K-Faktor hervorgerufen wird.

6.3.4 QUELLEN

a) HAUPTMENÜ

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ QUELLE SRC1

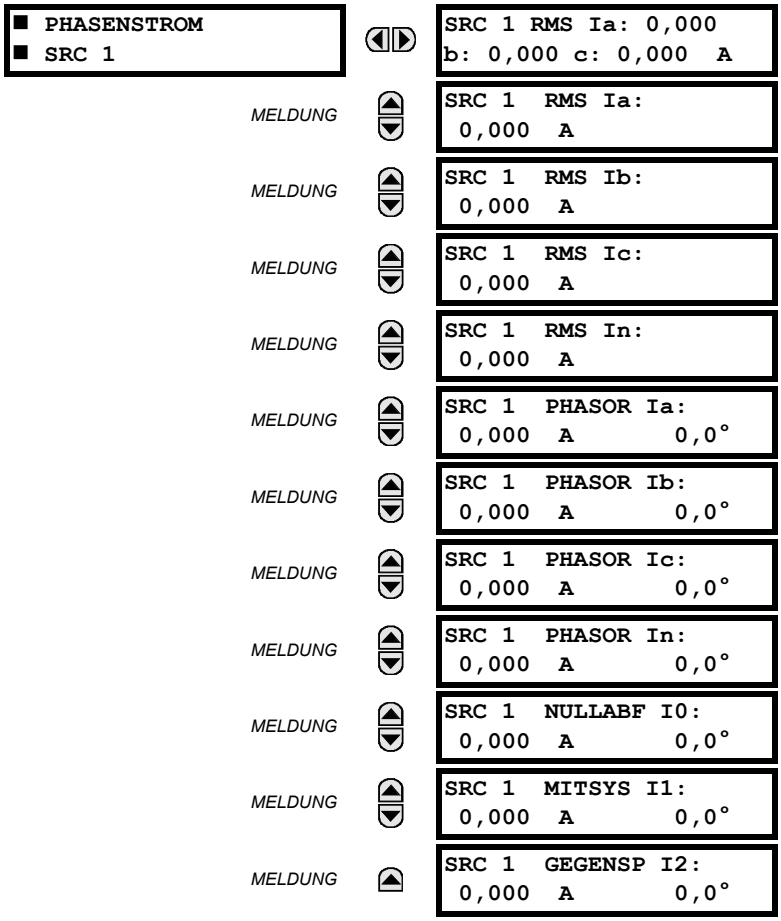


In diesem Menü werden die für die einzelnen Quellen gemessenen Werte angezeigt.

Die für die einzelnen Quellen gezeigten Messwerte hängen von den Bezeichnungen der Phasen- und Hilfsspannungswandler sowie der Phasen- und Erdstromwandler der entsprechenden Quelle ab. Wenn dieser Quelle beispielsweise kein Phasenspannungswandler zugewiesen ist, stehen keine Spannungs-, Energie- und Stromwerte zur Verfügung.

b) PHASE STROMMESSUNG

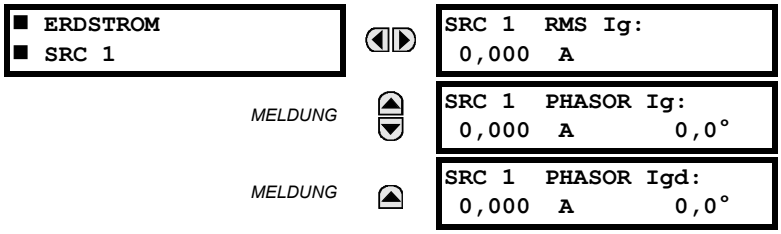
PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨ QUELLE SRC 1 ⇨ PHASENSTROM



Die gemessenen Phasenstromwerte werden in diesem Menü angezeigt. Der Text „SRC 1“ wird durch den Namen ersetzt, der vom Benutzer für die zugehörige Quelle programmiert wurde (siehe EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ SIGNALQUELLEN).

c) ERDSTROMMESSUNG

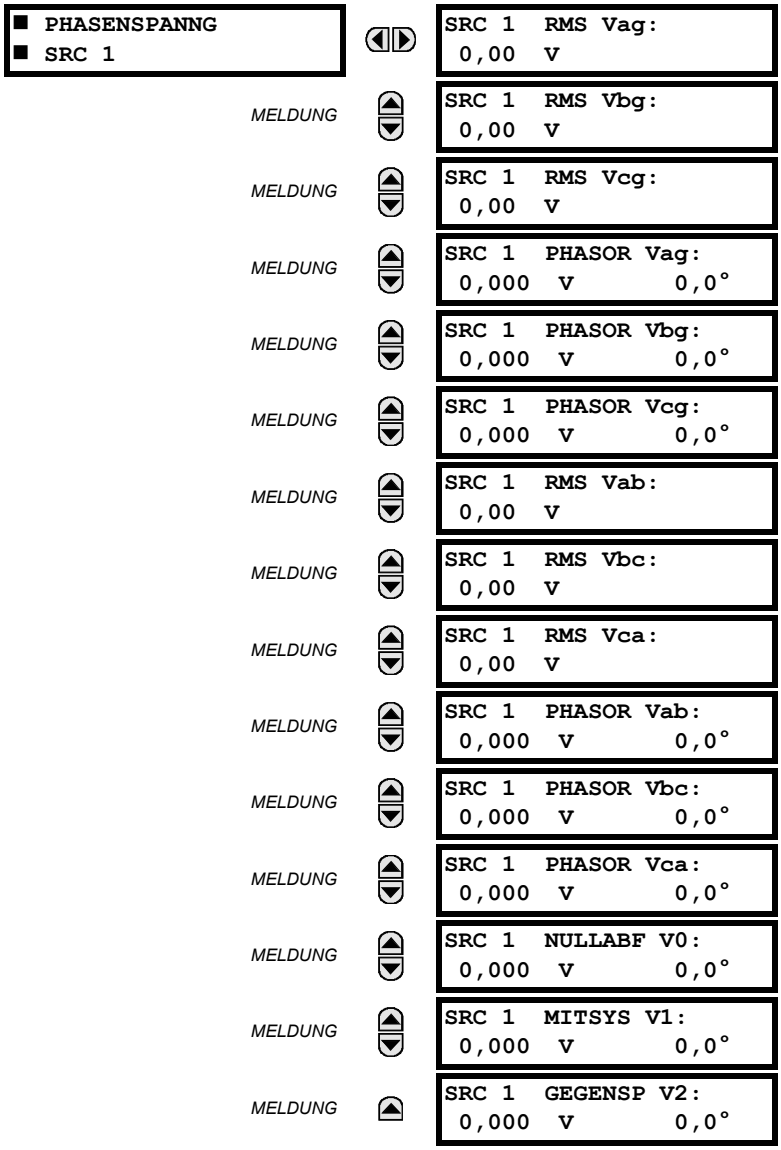
PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨ QUELLE SRC 1 ⇨⇩ ERDSTROM



Die gemessenen Erdstromwerte werden in diesem Menü angezeigt. Der Text „SRC 1“ wird durch den Namen ersetzt, der vom Benutzer für die zugehörige Quelle programmiert wurde (siehe EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ SIGNALQUELLEN).

d) PHASE SPANNUNGSMESSUNG

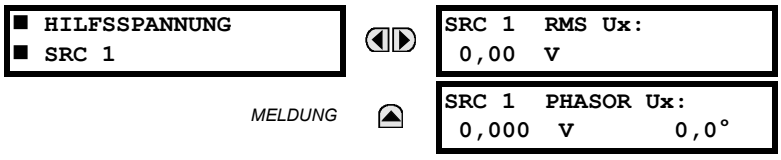
PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨ QUELLE SRC 1 ⇨ PHASENSPANNUNG



Die gemessenen Phasenspannungswerte werden in diesem Menü angezeigt. Der Text „SRC 1“ wird durch den Namen ersetzt, der vom Benutzer für die zugehörige Quelle programmiert wurde (siehe EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ SIGNAL-QUELLEN).

e) HILFSSPANNUNGSMESSUNG

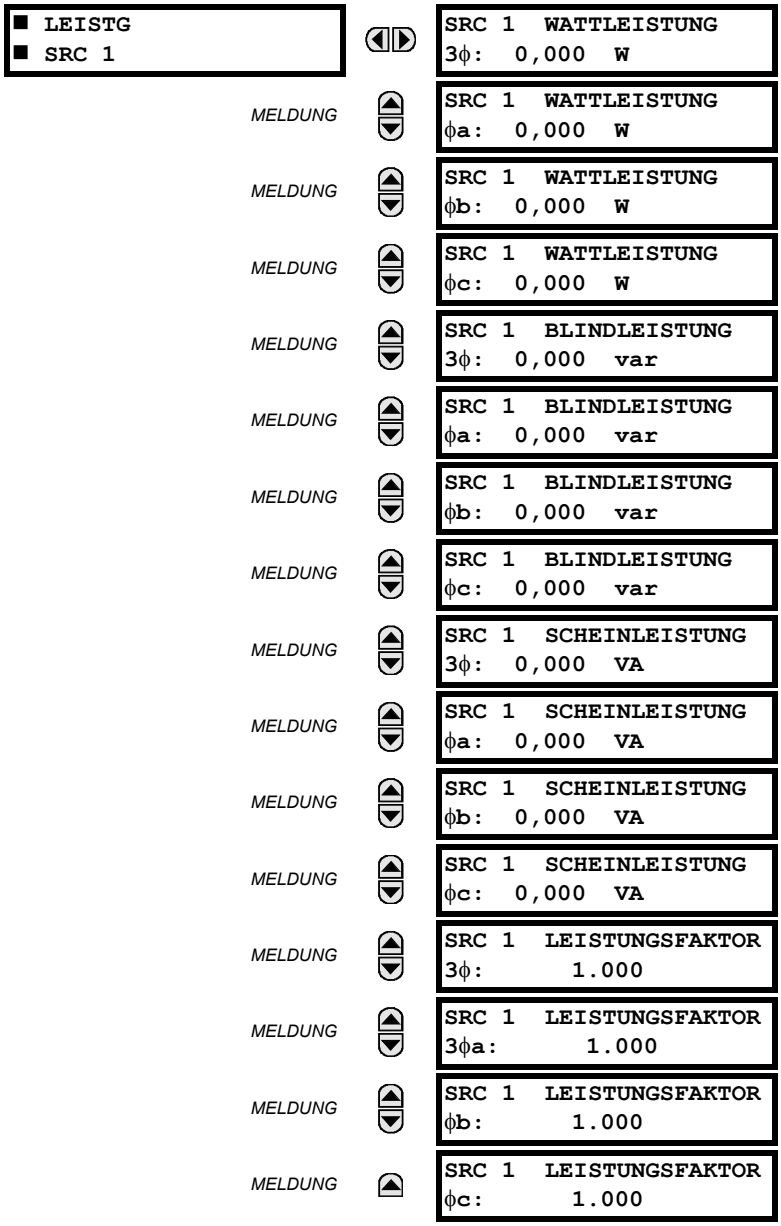
PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨ QUELLE SRC 1 ⇨⇩ HILFSSPANNUNG



Die gemessenen Hilfsspannungswerte werden in diesem Menü angezeigt. Der Text „SRC 1“ wird durch den Namen ersetzt, der vom Benutzer für die zugehörige Quelle programmiert wurde (siehe EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ SIGNAL-QUELLEN).

f) NETZ MESSUNG

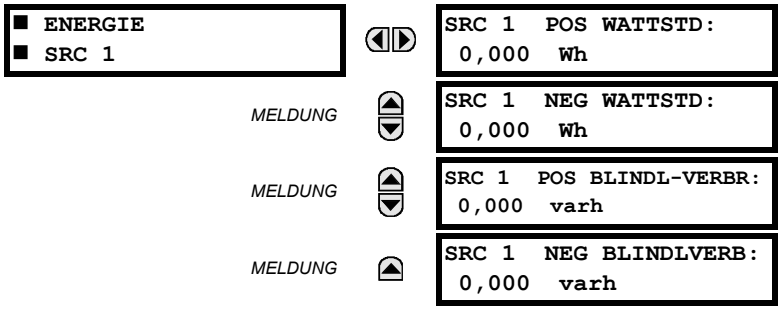
PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨ QUELLE SRC 1 ⇨⇩ LEISTG



Die gemessenen Werte für Wattleistung, Blindleistung, Scheinleistung und Leistungsfaktor werden in diesem Menü angezeigt. Der Text „SRC 1“ wird durch den Namen ersetzt, der vom Benutzer für die zugehörige Quelle programmiert wurde (siehe EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ SIGNALQUELLEN).

g) ENERGIE MESSUNG

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨ QUELLE SRC 1 ⇨⇩ ENERGIE



Die gemessenen Werte für Watt- und Blindleistung werden in diesem Menü angezeigt. Der Text „SRC 1“ wird durch den Namen ersetzt, der vom Benutzer für die zugehörige Quelle programmiert wurde (siehe **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ SIGNALQUELLEN**). Da die Energiewerte akkumuliert sind, sollten diese Werte aufgezeichnet und dann sofort zurückgesetzt werden, bevor die Charakteristiken des Strom- oder Spannungswandlers geändert werden.

h) FREQUENZ MESSUNG

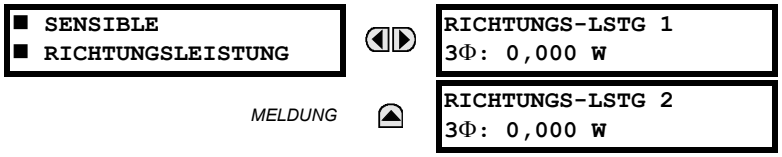
PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨ QUELLE SRC 1 ⇨⇩ FREQUENZ

Die gemessenen Frequenzwerte werden in diesem Menü angezeigt. Der Text „SRC 1“ wird durch den Namen ersetzt, der vom Benutzer für die zugehörige Quelle programmiert wurde (siehe **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ SIGNALQUELLEN**).

QUELLE FREQUENZ wird durch die in die Software implementierte Nulldurchgangserkennung eines AC Signals gemessen. Das Signal ist entweder eine Clarke-Transformation der Dreiphasenspannungen oder -ströme, die Hilfsspannung oder der Felderdstrom gemäß der Quellenkonfiguration (siehe **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ STROMNETZ**). Das zur Frequenzschätzung verwendete Signal ist tiefpassgefiltert. Die endgültige Frequenzmessung durchläuft einen Validierungsfilter, der durch Signalverzerrungen und Transienten hervorgerufene fehlerhafte Lesungen entfernt.

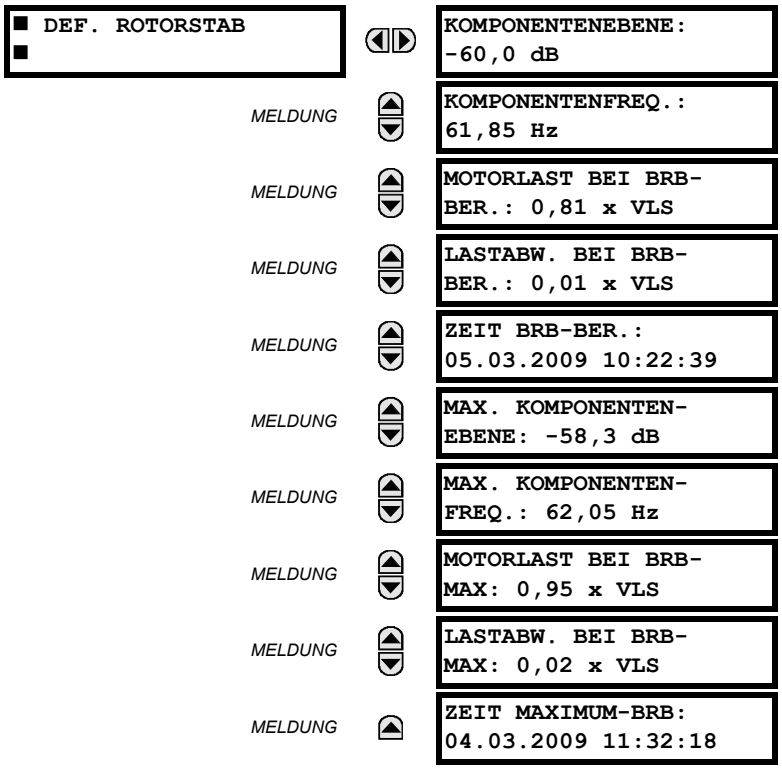
6.3.5 EMPFINDLICHER LEISTUNGSRICHTUNGSSCHUTZ

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ EMPFINDLICHE LEISTUNGSRICHTUNG



Die effektiven Betriebsgrößen der sensiblen Richtungsleistungsfunktionen werden hier angezeigt. Die Anzeige kann bei der Kalibrierung der Funktion durch Kompensation der Winkelfehler bei Strom- und Spannungswandlern mithilfe der Einstellungen RCA und KALIBRIERUNG hilfreich sein.

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ DEF. ROTORSTAB



6

Die folgenden gemessenen Werte stehen der Funktion zur Erkennung defekter Rotorstäbe zur Verfügung.

- **KOMPONENTENEBENE:** Dieser Wert gibt den Wert der Spektralkomponente des defekten Rotorstabs im Verhältnis zur Spektralkomponente der Netzfrequenz an.
- **KOMPONENTENFREQ.:** Dieser Wert gibt die Frequenz der Spektralkomponente des defekten Rotorstabs an.
- **MOTORLAST B. BER DEF RS:** Dieser Wert gibt die durchschnittliche Motorlast zum Zeitpunkt der Datenaufzeichnung des defekten Rotorstabs an.
- **LASTABW. BEI BRB-BER.:** Dieser Wert gibt die Abweichung der Motorlast vom Standard zum Zeitpunkt der Datenaufzeichnung des defekten Rotorstabs an.
- **ZEIT BRB-BER.:** Dieser Wert gibt den Zeitstempel der Berechnung des defekten Rotorstabs an.
- **MAX. KOMPONENTENEBENE:** Dieser Wert gibt den maximalen Erfahrungswert zur Spektralkomponente des defekten Rotorstabs seit der letzten Datenleerung an.
- **MAX. KOMPONENTENFREQ.:** Dieser Wert gibt die Frequenz des maximalen Erfahrungswerts zur Spektralkomponente des defekten Rotorstabs an.
- **MOTORLAST DEF RS MAX:** Dieser Wert gibt die durchschnittliche Motorlast zum Zeitpunkt der Datenaufzeichnung für einen Maximaldefekt des Rotorstabs an.
- **LASTABW. BEI BRB-MAX:** Dieser Wert gibt die Abweichung der Motorlast vom Standard zum Zeitpunkt der Datenaufzeichnung für einen Maximaldefekt des Rotorstabs an.
- **ZEIT MAXIMUM-BRB:** Dieser Wert gibt den Zeitstempel der Komponentenebene für einen Maximaldefekt des Rotorstabs an.

6.3.7 NACHLAUF FREQUENZ

PFAD: MOMENTANWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ GEMESSENE NETZFREQUENZ

Die gemessene Netzfrequenz wird hier angezeigt. Die Frequenz wird basierend auf der Referenzquelle überwacht, die mit der Einstellung **FREQUENZ- UND PHASENREFERENZ** im Menü **EINSTELLUNG ⇨⇩ SYSTEMEINR ⇨⇩ STROMNETZ** ausgewählt wurde. Der Abschnitt *Stromnetz* in Kapitel 5 enthält Details.

6.3.8 FLEXELEMENTS

PFAD: MOMENTANWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ FLEXELEMENTS ⇨ FLEXELEMENT 1(16)

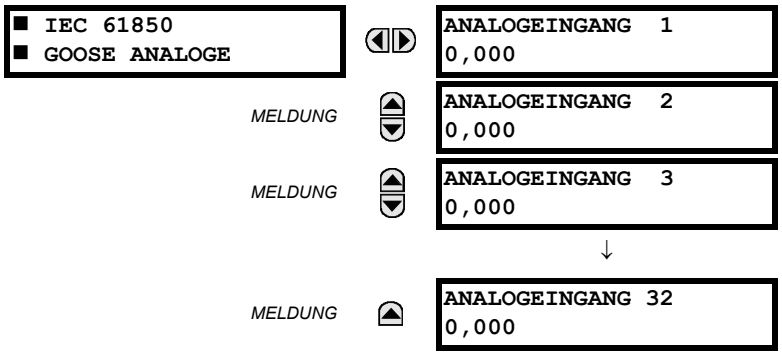
Die Betriebssignale für die FlexElements werden in pu-Werten unter Verwendung der folgenden Definitionen der Basiseinheiten angezeigt.

Tabelle 6–2: FLEXELEMENT-BASISEINHEITEN

STROM-UNSYMMETRIE (Amp.-Asymm.)	BASIS = 100 %
DC mA	BASIS = Maximaler Wert der Einstellung **ANALOGEING MAX** für die zwei Messumformer, die unter den Eingängen +IN und –IN konfiguriert wurden.
FREQUENZ	f_{BASIS} = 1 Hz
PHASENWINKEL	φ_{BASIS} = 360 Grad (siehe die Konvention für die UR-Winkelreferenz)
LEISTUNGSFAKTOR	PF_{BASIS} = 1,00
Temperatursensoren	BASIS = 100°C
SENSIBLE RICH LEISTUNG (Sens. Stromr.)	P_{BASIS} = maximaler Wert von 3 × V_{BASIS} × I_{BASIS} für die +IN- und –IN-Eingänge der Quellen, die für die empfindlichen Richtungsleistungsfunktionen konfiguriert wurden.
QUELLSTROM	I_{BASIS} = Maximaler primärer RMS-Nennwert der +IN- und –IN-Eingänge
QUELLENENERGIE (Positive und negative Wattstunden, positiver und negativer Blindleistungsverbrauch)	E_{BASIS} = 10000 MWh oder MVAh
QUELLLEISTUNG	P_{BASIS} = maximaler Wert V_{BASIS} × I_{BASIS} für die +IN- und –IN-Eingänge
QUELLSPANNUNG	V_{BASIS} = maximaler primärer RMS-Nennwert der +IN- und –IN-Eingänge
STATORDIFFERENTIALSCHUTZ-STROM(Stator Diff Iar, Ibr und Icr)	I_{BASIS} = maximaler primärer RMS-Wert der +IN- und –IN-Eingänge (Primärer Stromwandler für Quellströme und primärer Bus-Referenzstrom für Sammelschienendifferntialschutzströme)
STATORHALTESTROM (Stator Diff Iad, Ibd und Icd)	I_{BASIS} = maximaler primärer RMS-Wert der +IN- und –IN-Eingänge (Primärer Stromwandler für Quellströme und primärer Bus-Referenzstrom für Sammelschienendifferntialschutzströme)
THERMISCHES MODELL (Modell Verwendete Kapazität) (Modell Motor-Unsymmetrie)	BASIS =100 %
THERMISCHES MODELL (Modellsperrzeit)	BASIS = 10 Minuten
THERMISCHES MODEL (Thermische Modelllast) (Unter Vorspannung gesetzte Motorlast)	BASIS = 1,00 pu des Volllaststroms
THERMISCHES MODELL (Ansprechzeit bei Überlastung)	BASIS = 10 Sekunden

6.3.9 IEC 61580 GOOSE-ANALOGWERTE

PFAD: MOMENTANWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ IEC 61850 GOOSE ANALOGE



Das M60 Motorschutz ist optional mit IEC61850 ausgestattet. Diese Funktion wird bei der Bestellung als Softwareoption angegeben. Nähere Einzelheiten siehe Kapitel 2, Abschnitt *Bestellcodes*.

Die IEC 61850 GGIO3 Analogeingangs-Datenpunkte werden in diesem Menü angezeigt. Die GGIO3-Analogwerte werden über IEC 61850 GOOSE Meldungen empfangen, die von anderen Geräten gesendet wurden.

6.3.10 MESSUMFORMER EINGÄNGE UND AUSGÄNGE

a) TEMPERATURSENSOREN- UND DC MA-EINGÄNGE

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ MESSUMFORMER-E/A DC mA-EING. ⇨ DC mA-EING xx

Istwerte für die einzelnen aktivierten DC mA-Kanäle werden als programmierte Kanal-ID in der obersten Zeile und als Wert nach den programmierten Einheiten in der untersten Zeile angezeigt.

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ MESSUMFORMER-E/A TEMPSENS-EING ⇨ T-SNS-EIN xx

Istwerte für die einzelnen aktivierten Temperatursensoren-Eingangskanäle werden als programmierte Kanal-ID in der obersten Zeile und als Wert nach den programmierten Einheiten in der untersten Zeile angezeigt.

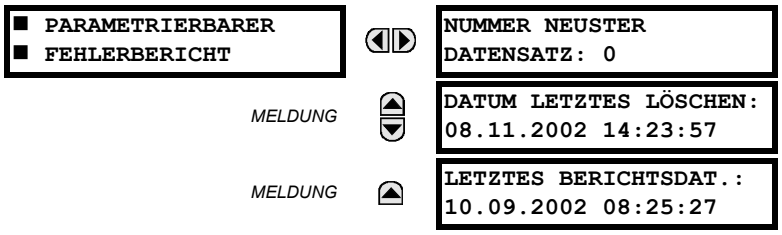
b) RRTD-EINGÄNGE

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ MESSUNG ⇨⇩ MESSUMFORMER-E/A ABG TEMPSENS-EING ⇨ ABG TS Ein 1(12)

In diesem Menü werden die Istwerte für jeden Eingabekanal des entfernten Temperatursensors angezeigt. Die gemessenen Werte werden in der obersten Zeile der programmierten ID des entfernten Temperatursensors und der untersten Zeile angezeigt.

6.4.1 PARAMETRIEBARE FEHLERBERICHTE

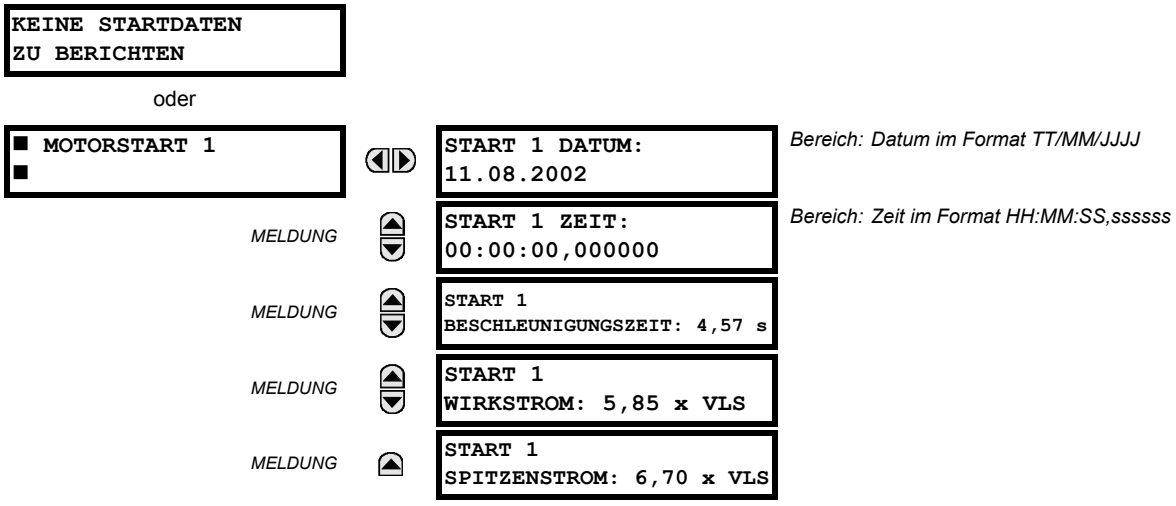
PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ DATENS ⇨ PARAMETRIERBARER FEHLERBERICHT



Das Menü zeigt die Istwerte des parametrierbaren Fehlerberichts. Weitere Informationen zu dieser Funktion finden Sie im Abschnitt *Parametrierbarer Fehlerbericht*, Kapitel 5.

6.4.2 START-DATEN

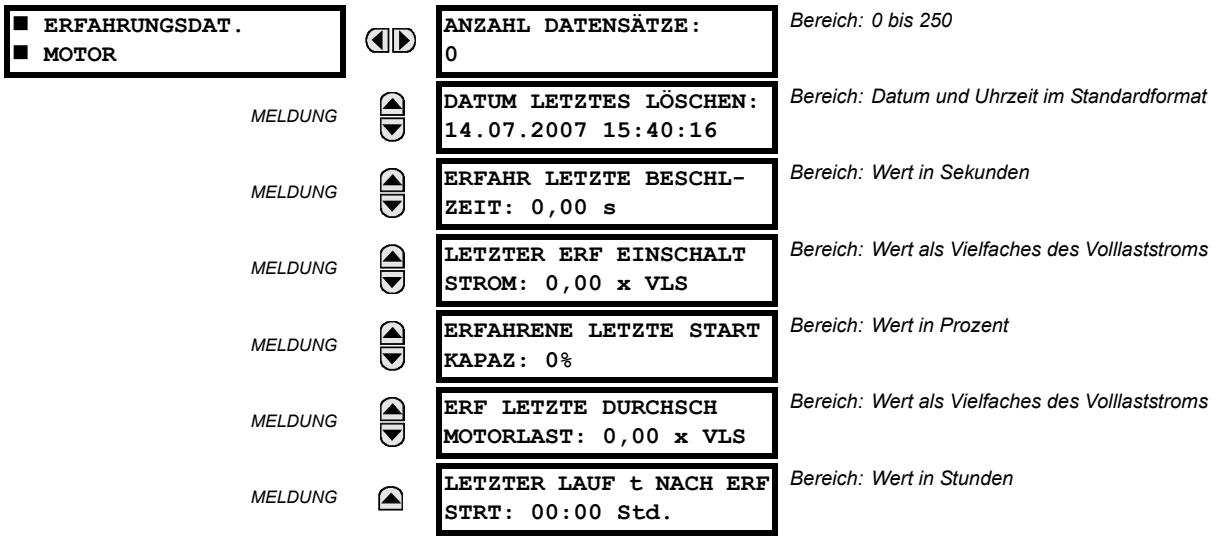
PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ DATENS ⇨⇩ STARTDATEN ⇨ MOTORSTART 1(5)



Es werden bis zu fünf Motorstarts angezeigt. Wenn der Puffer voll ist, überschreibt der neueste Datensatz den ältesten.

6.4.3 ERFAHRUNGSDATEN MOTOR

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ AUFZ. ⇨⇩ ERFHRG-DATEN MOTOR



Der Wert **ANZAHL DATENSÄTZE** gibt an, wie viele Datensätze dem Benutzer über die Software EnerVista UR Setup oder über HTTP mit Internet Explorer zur Verfügung stehen. Der Wert **DATUM LETZTES LÖSCHEN** gibt den Zeitpunkt an, an dem die Erfahrungsdatensätze gelöscht wurden.

Über dieses Menü sind die Werte für den letzten Start-Lauf-Stopp-Zyklus des Motors verfügbar. Der Wert **ERF LETZTE DURCHSCH MOTORLAST** wird unter Motorlaufbedingungen in durch die Einstellung **MOTORLAST DURCHSCHN BER-ZEITR** festgelegten Intervallen berechnet. Dieser Wert wird aktualisiert, sobald neue Werte verfügbar werden.

Bis zu 250 Erfahrungsdatensätze des Motors werden gespeichert und sind über die Software EnerVista UR Setup mithilfe der folgenden Schritte verfügbar.

- Wählen Sie die Menüoption **Istwerte > Aufzeichnungen > Erfahrungsdaten des Motors** aus.
- Wählen Sie die Menüoption **Wartung > Datei abrufen** aus, und öffnen Sie die Datei „MotorLD.htm“.
- Wählen Sie die Menüoption **Wartung > Datei abrufen** aus, und öffnen Sie die Datei „MotorLD.txt“.

In den Erfahrungsdatensätzen des Motors werden die folgenden Stammdaten angezeigt.

- Berichtsnummer
- Berichtsdatum
- Erfahrungsbeschleunigungszeit (in Sekunden)
- Erfahrener Einschaltstrom (als Vielfaches des Volllaststroms)
- Erfahrene letzte Startkapazität (in Prozent)
- Erfahrene durchschnittliche Motorlast (als Vielfaches des Volllaststroms)
- Erfahrungsdaten des Motors Zeit nach Start (in Stunden)

Die Erfahrungswerte für die Beschleunigungszeit und den effektiven Einschaltstrom entsprechen dem Maximum der einzelnen Werte, die für die letzten *N* erfolgreichen Starts erzielt wurden, wobei *N* durch die Einstellung **ANZAHL ZU ERFAHREN STARTS** definiert wird.

Der Erfahrungswert für die thermische Startkapazität wird unter Verwendung des Maximums der letzten Motorstartmessungen berechnet und umfasst einen Sicherheitsspielraum, der durch die Einstellung **EINSTELLUNG ⇨⇩ PARAMETERSÄTZE ⇨ PARAMETERSATZ 1(6) ⇨ MOTOR ⇨⇩ THERM MODELL ⇨⇩ START UNTERDR TCU SPIELR** definiert wird. Wenn die für die letzten fünf Starts verwendete thermische Kapazität 24, 23, 27, 26 bzw. 21 % beträgt und **START UNTERDR TCU SPIELR** = 25 % ist, dann ergibt sich für die **ERFAHRENE STARTKAPAZITÄT** 27 % × 1,25 = 33,75 %.

HINWEIS

Für die mit der Motorbeschleunigung verbundenen Erfahrungswerte muss die Beschleunigungszeitfunktion aktiviert sein. Die Erfahrungsfunktionen dürfen erst nach mindestens *N* + 1 erfolgreichen Motorstarts verwendet werden.

Die Werte für die Startkapazität, den Einschaltstrom und die Beschleunigungszeit für den letzten Start werden im Menü **ISTWERTE ⇨ STATUS ⇨ MOTOR** angezeigt. Durch Leeren der Motordaten (siehe Abschnitt *Löschen von Aufzeichnungen* in Kapitel 7) werden diese Werte auf die Standardeinstellungen zurückgesetzt.

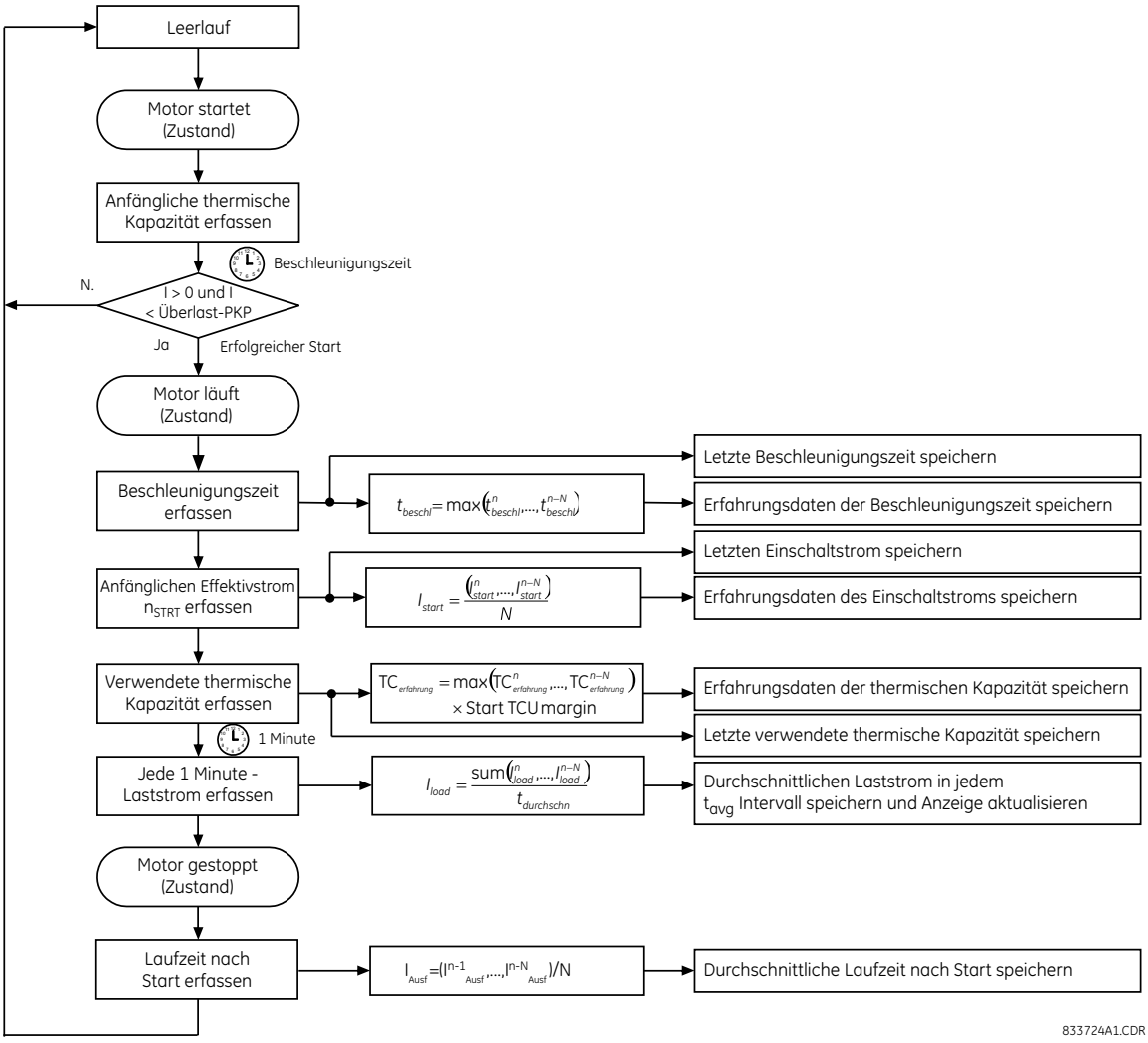
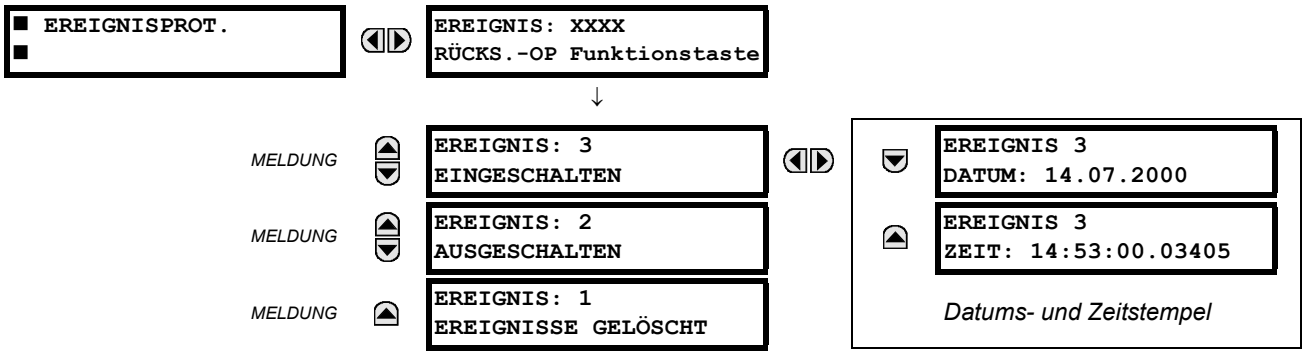


Abbildung 6–4: FUNKTION „ERFAHRUNGSDATEN DES MOTORS“

6.4.4 EREIGNIS PROTOKOLLE

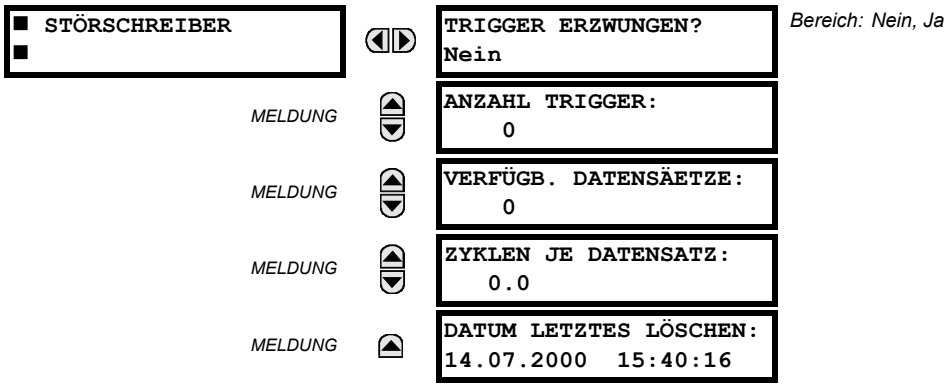
PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ DATENS. ⇨ EREIGNISPROT.



Im Menü „Ereignisprotokoll“ werden die mit bis zu 1.024 Ereignissen verknüpften kontextuellen Daten in chronologischer Reihenfolge dargestellt, vom jüngsten zum ältesten. Wenn alle 1.024 Ereignisprotokolle ausgefüllt sind, wird das älteste Protokoll entfernt, sobald ein neues hinzugefügt wird. In jedem Ereignisprotokoll sind die dem Ereignis-Trigger zugeordnete Ereigniskennung, Sequenznummer, Ursache sowie Datums- und Zeitstempel enthalten. Informationen zum Leeren der Ereignisprotokolle finden Sie im Menü **BEFEHLE ⇩ DATENS. LEEREN**.

6.4.5 STÖRSCHREIBER

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ DATENS. ⇨⇩ STÖRSCHREIBER

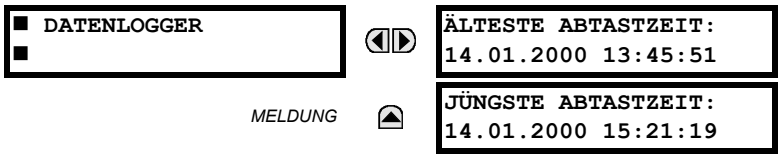


Mit diesem Menü kann der Benutzer die Anzahl der beteiligten Trigger und die Anzahl der verfügbaren Aufzeichnungen der Störschreiber aufrufen. Der Wert **ZYKLEN JE DATENSATZ** wird berechnet, um die feststehende Datenspeichergröße für Störschreiber auszuweisen. Weitere Informationen über *Störschreiber* erhalten Sie in Kapitel 5.

Ein Trigger kann hier jederzeit erzwungen werden, indem der Befehl **TRIGGER ERZWG?** auf „Ja“ gesetzt wird. Informationen zum Löschen von Störschreiber-Datensätzen erhalten Sie im Menü **BEFEHLE ⇨⇩ DATENS. LEEREN**.

6.4.6 DATENLOGGER

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ DATENS. ⇨⇩ DATENLOGGER



Die **ÄLTESTE ABTASTZEIT** ist die Uhrzeit, zu der die ältesten verfügbaren Abtastungen durchgeführt wurden. Sie bleibt so lange statisch, bis das Protokoll gefüllt ist. Danach wird mit der festgelegten Abtastrate gezählt. Die **JÜNGSTE ABTASTZEIT** ist die Uhrzeit, zu der die neuesten Abtastungen durchgeführt wurden. Sie wird bis zur festgelegten Abtastrate gezählt. Wenn die Datenlogger-Kanäle festgelegt wurden, sind beide Werte statisch.

Informationen zum Löschen der Datenlogger-Aufzeichnungen finden Sie im Menü **BEFEHLE ⇨⇩ DATENS. LEEREN**.

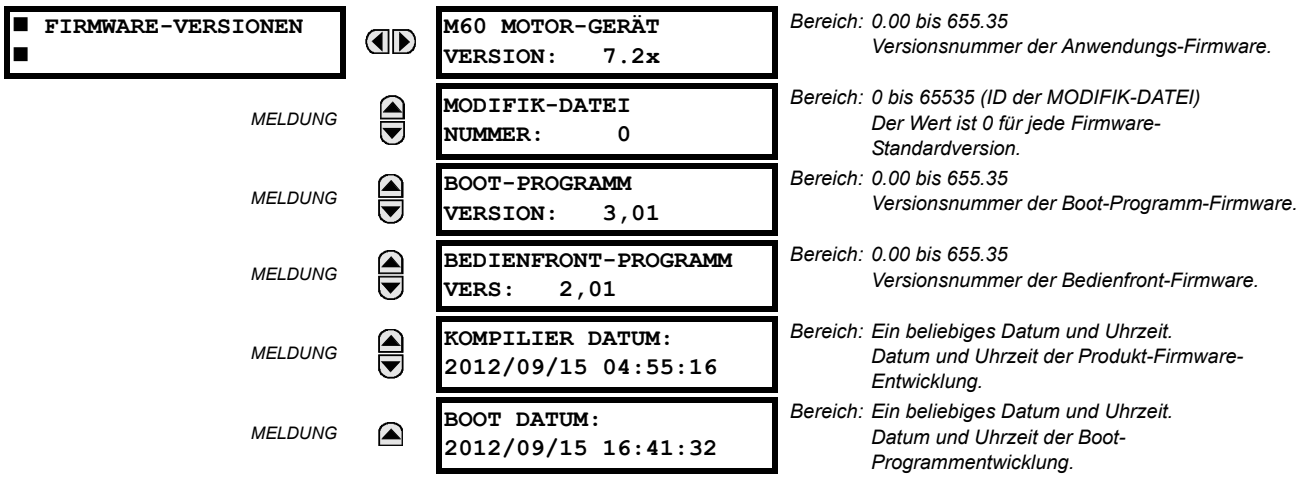
6.5.1 MODELLINFOS

PFAD: ISTWERTE ⇨⇩ PRODUKTINFO ⇨ MODELLINFOS

Hier werden Bestellcode, Seriennummer, Ethernet-Mac-Adresse, Herstellungsdatum und -uhrzeit sowie Betriebsdauer angezeigt.

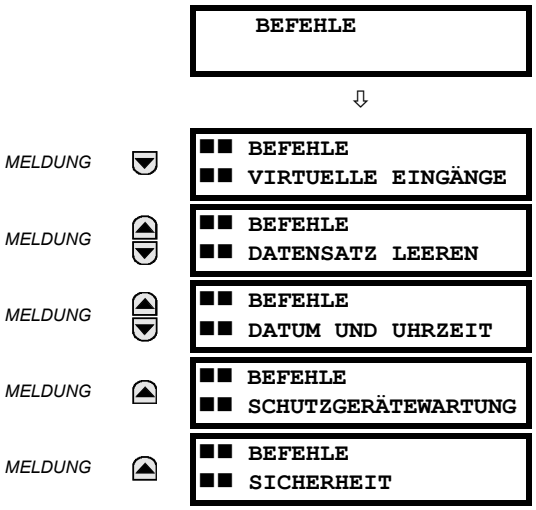
6.5.2 FIRMWARE VERSIONEN

PFAD: MOMENTANWERTE ⇨⇩ PRODUKTINFO ⇨⇩ FIRMWARE-VERSIONEN



Die angegebenen Daten dienen nur zur Veranschaulichung. Die Modifikationsdateinummer 0 gibt an, dass derzeit keine Modifikationen installiert sind.

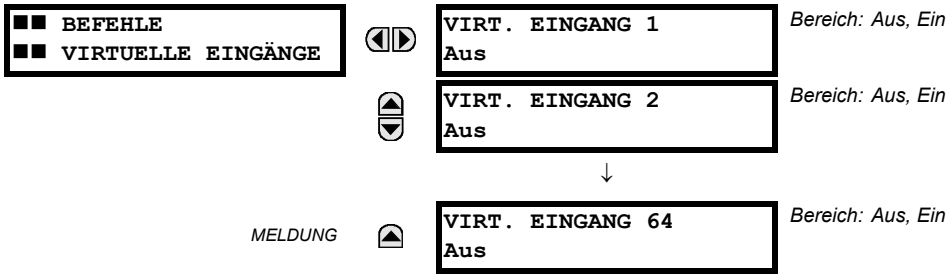
7.1.1 BEFEHLSMENÜ



Das Befehlsmenü enthält für das Bedienpersonal bestimmte Schutzgeräteanweisungen. Alle Befehle können mit dem Befehlspasswort vor unbefugtem Zugriff geschützt werden. Ausführliche Informationen finden Sie im Abschnitt *Sicherheit* in Kapitel 5. Nach erfolgreicher Befehlseingabe wird die folgende Ereignismeldung angezeigt:

7.1.2 VIRTUELLE EINGÄNGE

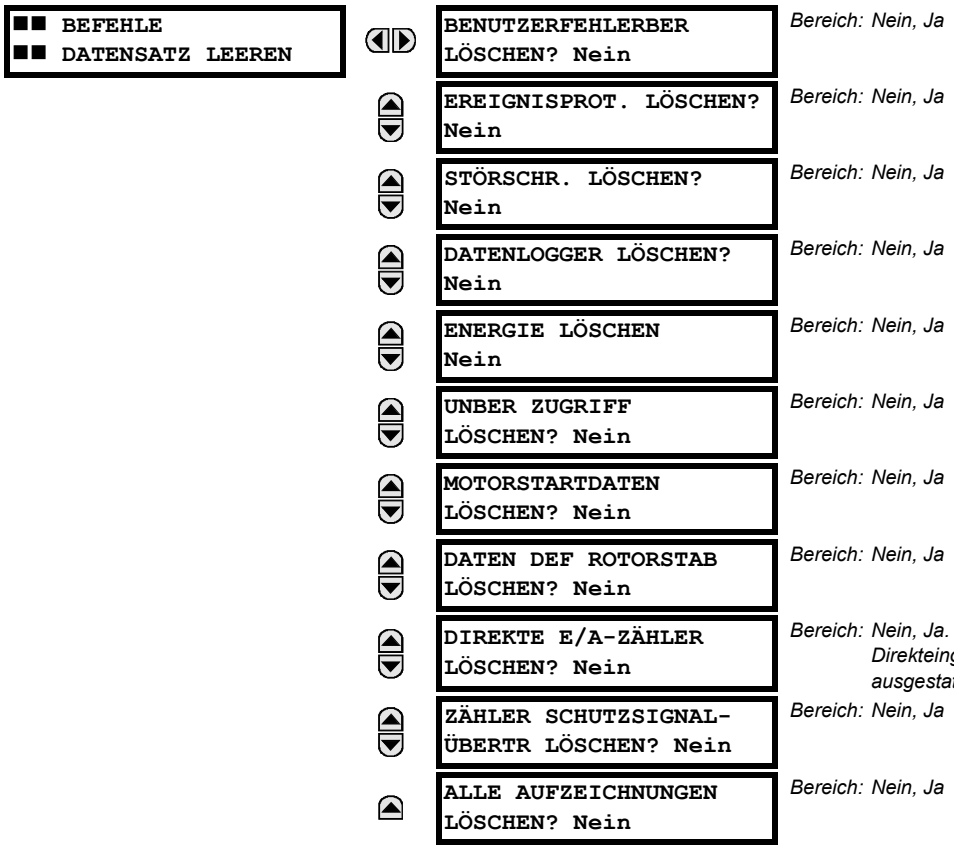
PFAD: BEFEHLE ⇨ VIRTUELLE EINGÄNGE



Hier kann der Status von bis zu 64 virtuellen Eingängen geändert werden. Die erste Zeile der angezeigten Meldung enthält die ID des virtuellen Eingangs. Die zweite Zeile gibt den aktuellen oder ausgewählten Status des virtuellen Eingangs an. Dieser Status lautet entweder aus (logisch „0“) oder ein (logisch „1“).

7.1.3 LEEREN VON PROTOKOLLEN

PFAD: BEFEHLE ⇨⇩ DATENSATZ LEEREN



Dieses Menü enthält Befehle zum Löschen von Verlaufsdaten wie Ereignisprotokolle. Zum Löschen der Daten ändern Sie eine Befehlseinstellung in „Ja“ und drücken die Funktionstaste ENTER. Nach dem Löschen der Daten wird die Befehlseinstellung automatisch wieder auf „Nein“ festgelegt.

7.1.4 EINSTELLEN VON DATUM UND UHRZEIT

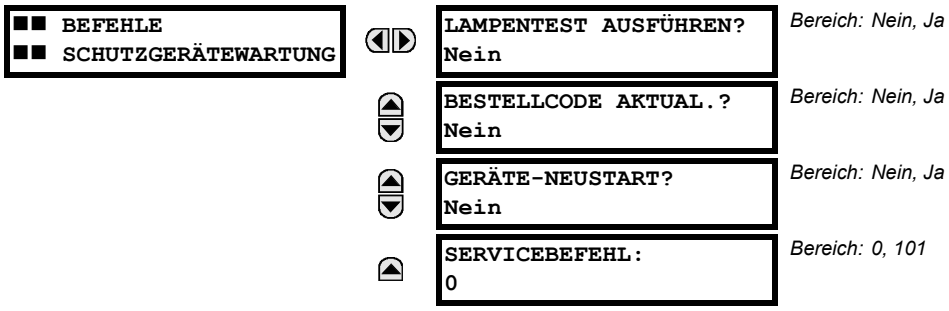
PFAD: BEFEHLE ⇨⇩ DATUM UND UHRZEIT

Datum und Uhrzeit können über das Bedienfront-Tastenfeld eingegeben werden. Die Zeiteinstellung basiert auf dem 24-Stunden-Zeitformat. Zur Ausführung dieses Befehls muss zumindest das vollständige Datum eingegeben werden. Die neue Zeit und das Datum werden wirksam, sobald die ENTER-Funktionstaste betätigt wird.

Wenn das Gerät jedoch mit einer externen Zeitquelle wie PTP, IRIGB oder SNTP synchronisiert wird, wird die manuell eingegebene Zeit überschrieben.

Die Zeitskala der eingegebenen Zeit ist die **Ortszeit**, ggf. unter Beachtung der Sommerzeit.

PFAD: BEFEHLE ⇨⇩ SCHUTZGERÄTEWARTUNG



Dieses Menü enthält Befehle zur Wartung des Schutzgerätes. Befehle für den Lampentest und den Bestellcode werden aktiviert, indem eine Befehlseinstellung in „Ja“ geändert und die ENTER Taste gedrückt wird. Die Befehlseinstellung wird dann automatisch wieder auf „Nein“ festgelegt. Der Wartungsbefehl wird durch Eingabe eines numerischen Codes und Drücken der ENTER Taste aktiviert.

Mit dem Befehl **LAMPENTEST AUSFÜHREN.** werden alle Bedienfront-LEDs kurzzeitig eingeschaltet. Mit dem Befehl **BESTELLCODE AKTUAL.** führt das Gerät ein Scanning der Bus-Leiterplatte nach den Hardwaremodulen durch und aktualisiert den Bestellcode entsprechend. Bei einer Aktualisierung wird folgende Meldung angezeigt.

Wenn keine Änderungen an den Hardwaremodulen vorgenommen wurden, hat dieser Befehl keine Auswirkung. Erfolgt keine Aktualisierung, wird die Meldung **BESTELLCODE NICHT AKTUALISIERT** angezeigt.

Mit dem **SERVICEBEFEHL** werden bestimmte M60 Serviceaktionen durchgeführt. Derzeit ist nur eine Serviceaktion verfügbar. Mit dem Code „101“ werden im nicht flüchtigen Speicher abgelegte werksseitige Diagnoseinformationen gelöscht. Bei Eingabe eines anderen Codes als „101“ wird der Befehl ignoriert und keine Aktionen ausgeführt. Im Hintergrund werden verschiedene Selbsttest-Diagnoseprüfungen durchgeführt, während M60 in Betrieb ist. Diagnoseinformationen werden basierend auf den Ergebnissen des Selbsttests von Zeit zu Zeit im nicht flüchtigen Speicher abgelegt. Die Diagnoseinformationen werden zwar vor Auslieferung des M60 gelöscht, der jeweilige Benutzer möchte aber die Informationen unter bestimmten Umständen möglicherweise selbst löschen. Es kann beispielsweise wünschenswert sein, Diagnoseinformationen nach dem Austausch von Hardware zu löschen. Sobald die Diagnoseinformationen gelöscht sind, werden alle Selbsttestvariablen auf den ursprünglichen Status zurückgesetzt und die Diagnose beginnt von vorn.

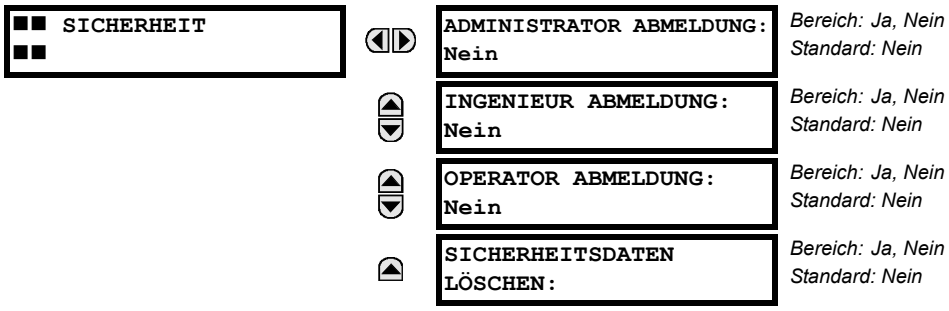
Mit dem **GERÄTE-NEUSTART-BEFEHL** wird das Schutzgerät neu gestartet, damit Änderungen an den Konfigurationseinstellungen wirksam werden. In den meisten Fällen werden Änderungen an den Konfigurationseinstellungen erst nach einem Neustart des Geräts wirksam.

HINWEIS

Mit der CyberSentry-Option kann der Geräte-Neustart-Befehl von der Administrator- oder Operatorrolle initiiert werden.

7.1.6 SICHERHEIT

iPFAD: BEFEHLE ⇨⇩ SICHERHEIT

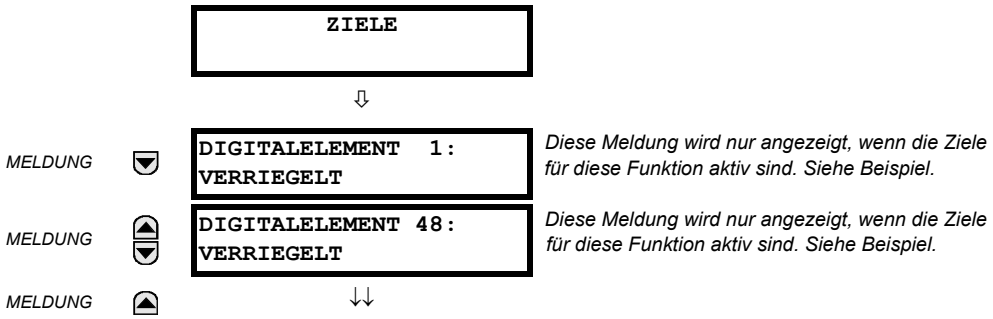


Mit der CyberSentry-Option können mithilfe dieser Einstellung folgende Befehle aktiviert und deaktiviert werden:

- **Administrator-Abmeldung:** Mit „Ja“ kann der Supervisor die Abmeldung einer Administratorsitzung erzwingen.
- **Ingenieur-Abmeldung:** Mit „Ja“ kann der Supervisor die Abmeldung einer Ingenieursitzung erzwingen.
- **Operator-Abmeldung:** Mit „Ja“ kann der Supervisor die Abmeldung einer Operatorsitzung erzwingen.
- **Sicherheitsdaten löschen:** Mit „Ja“ kann der Supervisor das Löschen aller Sicherheitsprotokolle erzwingen, und es werden alle mit den Selbsttests verknüpften Operanden gelöscht.

Ziele

7.1.7 ZIELMENÜ



Der Status aktiver Ziele wird im Zielmenü angezeigt. Sind keine Ziele aktiv, wird die Meldung **KEINE AKTIVEN ZIELE**: angezeigt.

7.1.8 ZIELMELDUNGEN

Wenn keine Ziele aktiv sind, erscheint beim ersten aktiven Ziel sofort standardmäßig diese Meldung in der Anzeige. Navigiert der Benutzer bei vorhandenen aktiven Zielen durch andere Meldungen und der Timer der Standardmeldung läuft ab (d. h. das Tastenfeld wurde für einen definierten Zeitraum nicht verwendet), erscheint im Display standardmäßig wieder die Ereignismeldung.

Die Variablen für die Zielmeldungen werden nachstehend beschrieben. Phaseninformationen sind ggf. angegeben. Wenn sich der Status einer Ereignismeldung ändert, wird der Status mit der höchsten Priorität angezeigt.

Tabelle 7–1: PRIORITÄTSSTATUS DER EREIGNISMELDUNG

PRIORITÄT	AKTIVER STATUS	BESCHREIBUNG
1	OP	Funktion hat geschaltet und ist dennoch angeregt
2	PKP	Funktion ist angeregt und abgelaufen
3	VERRIEGELT	Funktion hat geschaltet, ist jedoch abgefallen

Bei einem Selbsttestfehler wird eine Meldung mit der Fehlerursache angezeigt. Beispiel: Die Meldung **GERÄT NICHT PROGR.** gibt an, dass die minimalen Geräteeinstellungen nicht programmiert wurden.

7.1.9 GERÄTESELBSTTESTS

a) BESCHREIBUNG

Das Schutzgerät führt eine Reihe von Selbsttest-Diagnoseprüfungen aus, um die Integrität des Geräts sicherzustellen. Die beiden Selbsttests (wichtig und geringfügig) werden in den Tabellen unten aufgeführt. Wenn einer der Selbsttestfehler auftritt, wird die „TROUBLE“ LED eingeschaltet und eine Ereignismeldung angezeigt. Für alle Fehler wird ein Ereignis im Ereignisschreiber aufgezeichnet. Verriegelte Fehler können durch Drücken der RESET-Taste gelöscht werden, vorausgesetzt, der Fehlerzustand liegt nicht mehr vor.

Schwerwiegende Selbsttestfehler haben unter anderem folgende Konsequenzen:

- Das Selbstüberwachungskontakt des Netzteilmoduls wird unerregt geschaltet.
- Alle anderen Ausgangskontakte werden unerregt geschaltet, sodass ein fortgesetzter Betrieb verhindert wird.
- Die „IN SERVICE“ LED der Bedienfront wird ausgeschaltet.
- Ein Ereignis **GERÄT AUSSER BETRIEB** wird protokolliert.

b) SCHWERWIEGEND SELBSTTESTFEHLERMELDUNGEN

In diesem Abschnitt werden die schwerwiegenden Selbsttestfehler beschrieben.

```
MODULAUSFALL:
Werk kontakt. (xxx)
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Ja.
- *Problembeschreibung*: Modulhardwarefehler festgestellt.
- *Testhäufigkeit*: Modulabhängig.
- *Vorgehensweise*: Wenden Sie sich an das Werk, und teilen Sie den in der Anzeige angegebenen Fehlercode mit. Der Text „xxx“ in der Meldung gibt an, welches Modul ausgefallen ist (z. B. F8L).

```
INKOMPATIBLE HW:
Werk kontakt. (xxx)
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Ja.
- *Problembeschreibung*: Ein oder mehrere installierte Hardwaremodule sind mit dem Bestellcode des M60 nicht kompatibel.
- *Testhäufigkeit*: Modulabhängig.
- *Vorgehensweise*: Wenden Sie sich an das Werk, und teilen Sie den in der Anzeige angegebenen Fehlercode mit. Der Text „xxx“ in der Meldung gibt an, welches Modul ausgefallen ist (z. B. F8L).

```
GERÄTEFEHLPAARUNG:
mit 2. Position
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Die Konfiguration der Module stimmt nicht mit dem im M60 gespeicherten Bestellcode überein.
- *Testhäufigkeit*: Beim Hochfahren. Anschließend wird die Bus-Leiterplatte alle fünf Sek. auf fehlende Karten überprüft.
- *Vorgehensweise*: Überprüfen Sie den Bestellcode aller Module, stellen Sie sicher, dass die Module ordnungsgemäß eingesetzt sind, und schalten Sie die Steuerspannung aus und wieder ein. Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an das Werk.

```
FLEXLOGIC-FEHLER:
mit 2. Position
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.

- *Problembeschreibung*: Eine FlexLogic-Gleichung ist fehlerhaft.
- *Testhäufigkeit*: Der Test ist ereignisgesteuert. Er wird ausgeführt, sobald eine FlexLogic-Gleichung geändert wird.
- *Vorgehensweise*: Beenden Sie die gesamte Gleichungsbearbeitung und setzen Sie zur Behebung etwaiger Fehler Selbsttests ein.

```
GERÄT NICHT PROGR.:
Einstellungen prüfen
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Die Einstellung **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ INSTALLATION ⇨ GERÄTEEINSTELLUNGEN** gibt an, dass das M60 nicht programmiert ist.
- *Testhäufigkeit*: Beim Hochfahren und sobald die Einstellung **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ INSTALLATION ⇨ GERÄTEEINSTELLUNGEN** geändert wird.
- *Vorgehensweise*: Programmieren Sie alle Einstellungen, und legen Sie dann die Einstellung **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ INSTALLATION ⇨ GERÄTEEINSTELLUNGEN** auf „Programm.“ fest.

c) GERINGFÜGIGE SELBSTTESTFEHLERMELDUNGEN

Die meisten geringfügigen Selbsttestfehler können deaktiviert werden. Siehe Einstellungen in Abschnitt *Parametrierbare Selbsttests* in Kapitel 5.

```
IEC 61850-DATENSATZ:
LLN0 GOOSE#-Fehler
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Ein Datenelement in einem konfigurierbaren GOOSE Datensatz wird vom M60-Bestellcode nicht unterstützt.
- *Testhäufigkeit*: Beim Hochfahren.
- *Vorgehensweise*: Überprüfen Sie, dass alle Funktionen im GOOSE Datensatz von M60 unterstützt werden. In der Software EnerVista UR Setup werden die gültigen Funktionen aufgeführt. Ein IEC61850 Client zeigt außerdem an, welche Knoten für das M60 verfügbar sind.

```
IEC 61850 DATENSATZ:
LLN0 BR# Fehler
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Ein Datenelement in einem konfigurierbaren Berichtsdatensatz wird vom M60-Bestellcode nicht unterstützt.
- *Testhäufigkeit*: Beim Hochfahren.
- *Vorgehensweise*: Überprüfen Sie, dass alle Funktionen im konfigurierbaren Berichtsdatensatz vom M60 unterstützt werden. In der Software EnerVista UR Setup werden die gültigen Funktionen aufgeführt. Ein IEC61850 Client zeigt außerdem an, welche Knoten für das M60 verfügbar sind.

```
WARTUNGSALARM:
Batterie ersetzen
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Ja.
- *Problembeschreibung*: Die Batterie funktioniert nicht.
- *Testhäufigkeit*: Die Batterie wird alle fünf Sek. überwacht. Die Fehlermeldung wird nach 60 Sek. angezeigt, wenn das Problem weiterhin besteht.
- *Vorgehensweise*: Ersetzen Sie die Batterie gemäß der Beschreibung im Kapitel „Wartung“.

```
WARTUNGSALARM:
DIREKT E/A RING FEHL
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Direkteingangs- und -ausgangseinstellungen sind für einen Ring konfiguriert. Bei der Verbindung handelt es sich jedoch nicht um einen Ring.
- *Testhäufigkeit*: Jede Sekunde.
- *Vorgehensweise*: Prüfen Sie die Konfiguration und Verdrahtung der Direktein- und -ausgänge.

```
WARTUNGSALARM:
ENET-PORT # OFFLINE
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Die Ethernet-Verbindung ist für den angegebenen Schnittstelle fehlgeschlagen.
- *Testhäufigkeit*: Alle fünf Sek.
- *Vorgehensweise*: Prüfen Sie die Ethernet-Schnittstelle-Verbindung am Switch.

```
WARTUNGSALARM:
**Fehl. IRIG-B-Sig.**
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Es wurde ein fehlerhaftes IRIG-B-Eingangssignal erkannt.
- *Testhäufigkeit*: Überwachung erfolgt, sobald ein IRIG-B Signal empfangen wird.
- *Vorgehensweise*: Stellen Sie Folgendes sicher:
  - Das IRIG-B-Kabel ist ordnungsgemäß verbunden.
  - Ordnungsgemäße Kabelfunktion (d. h. auf physische Schäden prüfen oder einen Kontinuitätstest durchführen)
  - Der IRIG-B Empfänger funktioniert.
  - Überprüfen Sie den Eingangssignalpegel (er liegt möglicherweise unterhalb der Spezifikation).

  Wenn keiner dieser Fehler vorliegt, wenden Sie sich an das Werk.

```
WARTUNGSALARM:
**Fehl. PTP-Sig.**
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Kein PTP-fähiger Schnittstelle verfügt über einen guten PTP-Signaleingang.
- *Testhäufigkeit*: Aktiviert, wenn kein akzeptables Signal empfangen wird.
- *Vorgehensweise*: Stellen Sie Folgendes sicher:
  - Das bzw. die Ethernet-Kabel sind ordnungsgemäß angeschlossen.
  - Es funktioniert mindestens eine PTP-Uhr, die als Grandmaster fungieren kann.
  - Wenn das strikte Leistungsprofil aktiviert ist, ist das gesamte Netzwerk PP-konform.
  - Das Netzwerk sendet PTP Meldungen an das Gerät.

```
WARTUNGSALARM:
Port ## Ausfall
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Eine Ethernet-Verbindung ist fehlgeschlagen.

- *Testhäufigkeit*: Überwachung alle fünf Sek.
- *Vorgehensweise*: Überprüfen Sie die Ethernet-Verbindungen. Port 1 ist der primäre Port und Port 2 der sekundäre Port.

```
WARTUNGSALARM:
SNTP Ausfall
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Der SNTP Server reagiert nicht.
- *Testhäufigkeit*: Alle 10 bis 60 Sek.
- *Vorgehensweise*: Überprüfen Sie, ob das oder die Ethernet-Kabel ordnungsgemäß angeschlossen ist oder sind. Überprüfen Sie, ob die Konfiguration des SNTP-Servers mit den Einstellungen des aktuellen Servers übereinstimmt. Überprüfen Sie die Verbindung zum Server (geben Sie die IP-Adresse des Servers ein).

```
WARTUNGSALARM:
4L-Diskrepanz
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Es wurde eine Diskrepanz zwischen dem Istzustand und dem Sollzustand eines verriegelten Ausgangskontakts eines installierten Moduls des Typs „4L“ festgestellt.
- *Testhäufigkeit*: Bei Initialisierung einer Änderung des Ausgangskontaktszustands.
- *Vorgehensweise*: Überprüfen Sie den Zustand des Ausgangskontakts, und wenden Sie sich an das Werk, falls das Problem weiterhin besteht.

```
WARTUNGSALARM:
GGIO Ind xxx oszill
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Ein Datenelement in einem konfigurierbaren GOOSE Datenelement schwingt.
- *Testhäufigkeit*: Beim Scannen jedes konfigurierbaren GOOSE Datensatzes.
- *Vorgehensweise*: Der Text „xxx“ gibt das Datenelement an, das als oszillierend erkannt wurde. Werten Sie die gesamte zu dieser Funktion gehörende Logik aus.


```
DIREKTER E/A-FEHLER:
KOMM-Pfad unvollst.
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Ein Direktgerät ist konfiguriert, aber nicht angeschlossen.
- *Testhäufigkeit*: Jede Sekunde.
- *Vorgehensweise*: Prüfen Sie die Konfiguration und Verdrahtung der Direktein- und -ausgänge.

```
ENTFERNTES GERÄT FEHLER:
KOMM-Pfad unvollst
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Nein.
- *Problembeschreibung*: Ein oder mehrere GOOSE Geräte reagieren nicht.

- *Testhäufigkeit*: Ereignisgesteuert. Der Test wird ausgeführt, wenn ein für den Empfang von GOOSE Meldungen programmiertes Gerät keine Meldungen mehr empfängt. Die Häufigkeit kann je nach GOOSE Paketen zwischen 1 bis 60 Sek. variieren.
- *Vorgehensweise*: Prüfen Sie die GOOSE Einrichtung.

```
TEMPERATURÜBERWACHUNG:
ÜBERTEMPERATUR
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Ja.
- *Problembeschreibung*: Die Umgebungstemperatur liegt über der maximalen Betriebstemperatur (+80 °C).
- *Testhäufigkeit*: Jede Stunde.
- *Vorgehensweise*: Nehmen Sie M60 aus dem Betrieb, und installieren Sie das Produkt an einem Standort, an dem die Betriebstemperaturstandards eingehalten werden.

```
UNERWARTETER NEUSTART:
RESET drücken
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Ja.
- *Problembeschreibung*: Anormaler Neustart bei Modulen, die beim Hochfahren vom M60 entfernt oder installiert werden, wenn eine anormale Gleichstromversorgung oder ein interner Schutzgerätefehler vorliegt.
- *Testhäufigkeit*: Ereignisgesteuert.
- *Vorgehensweise*: Kontaktieren Sie das Werk.

```
ETHERNET 1 FEHLER
```

```
ETHERNET 2 FEHLER
```

```
ETHERNET 3 FEHLER
```

- *Verriegelte Ereignismeldung*: Ja.
- *Problembeschreibung*: An einem Ethernet-Schnittstelle wurde ein Link-Verlust festgestellt. Der Link-Verlust ist auf ein abgezogenes Kabel oder eine nicht verfügbare Switch-Schnittstelle zurückzuführen.
- *Testhäufigkeit*:
- *Vorgehensweise*: Überprüfen Sie die Verbindung.

d) MELDUNGEN „FALSCHER TRANSCEIVER“

Beschreibung: Der SFP-Typ stimmt nicht mit dem CPU-Typ überein.

CPU des Typs T = Alle Ports unterstützen nur Faser-SFPs.

Typ: geringfügig

Ziel: verriegelt

Meldung: „FALSCHER TRANSCEIVER“

Es steht eine Website mit SFP-Transceiver-Informationen zur Verfügung. Auf dieser Seite wird der entsprechende SFP-Typ angezeigt. Diese Daten sind in Verbindung mit dem CPU-Typ zu verwenden, um die Ursache des Problems zu ermitteln.

e) MELDUNGEN „SFP-MODUL X FHLR“

Beschreibung: Dieser Selbsttest wird bei einem fehlerhaften SFP-Modul oder einer Unterbrechung der Stromzufuhr des SFP-Moduls durchgeführt.

Typ: geringfügig

Ziel: Selbstrücksetzend

Meldung: SFP-MODUL x FHLR

Für diesen Selbsttest ist die im vorherigen Abschnitt beschriebene Website mit SFP-Transceiver-Informationen ebenfalls relevant. Die Meldung „SFP-Modulfehler“ hat höhere Priorität und unterdrückt die Ereignismeldung „Ethernet-Fehler“. Dieser Selbsttest wird mit der Funktion „SFP-MODUL FEHLERFUNKT“ aktiviert bzw. deaktiviert. Das Ziel für diesen Selbsttest ist prioritätsabhängig, wobei die dritte die höchste Priorität ist. Wenn z. B. alle drei SFP-Module ausfallen, wird das dritte SFP-Ziel aktiviert. Wenn der dritte SFP-Modulfehler behoben ist, wird das zweite SFP-Ziel aktiviert.

HARDFIBER SELF-TEST ERROR MESSAGES

Zusätzlich zu den von Standardgeräten der UR-Serie bereitgestellten Tests implementieren UR-Geräte HardFiber-Selbsttests. Diese Tests sind unten aufgeführt. Da jeder von den LEDs oder dem ausfallsicheren Gerät angezeigte anormale Diagnosezustand ebenfalls zu einer Selbsttestmeldung führt, werden im Folgenden die Maßnahmen zur Fehlerbehebung beschrieben. Informationen über andere Geräte, z. B. B95Plus, finden Sie in der Bedienungsanleitung des jeweiligen Produkts.

Wichtiger Selbsttest für Gerät-Fehlpaarung

Beschreibung: Die Nummer oder der Typ der installierten Hardwaremodule stimmt nicht mit dem in der CPU gespeicherten Bestellcode überein. Mit dem Standardselbsttest der UR-Serie für Gerät-Fehlpaarung kann auch das mögliche Vorhandensein einer Prozesskarte erkannt werden.

Schweregrad: Es ist kein Schutz verfügbar, und alle Ausgangskontakte und gemeinsamen Ausgänge sind deaktiviert.

Überprüfen Sie den Bestellcode aller Module, wenn diese Meldung angezeigt wird. Stellen Sie sicher, dass die Module ordnungsgemäß eingesetzt sind, und schalten Sie die Steuerspannung aus und wieder ein. Wenn ein Modul absichtlich hinzugefügt oder entfernt wurde, teilen Sie dem Gerät über den Befehl Bestellcode aktual. mit, dass die aktuelle Modulkonfiguration korrekt ist.

Wichtiger Selbsttest für Modulausfall

Beschreibung: Es wird ein Modulhardwarefehler des Geräts der UR-Serie erkannt.

Schweregrad: Es ist kein Schutz verfügbar, und alle Ausgangskontakte und gemeinsamen Ausgänge sind deaktiviert.

Wenden Sie sich bei dieser Fehlermeldung an das Werk, und teilen Sie den im Display angezeigten Fehlercode mit. Der Text in der Meldung gibt an, welches Modul ausgefallen ist (z. B. H81). Bei Ausführung des Selbsttests für Modulausfall aufgrund eines Prozesskartenfehlers wird das Gerät der UR-Serie verriegelt, bis es neu gestartet wird.

Wichtiger Selbsttest für Prozessbusausfall

Beschreibung: Über den Prozessbus sind keine erfolgskritischen Daten verfügbar. Eine Wechselstrommenge gilt als kritisch, wenn sowohl AC-Modulquellen als auch die Einstellungen für die Überkreuzprüfung nicht „Keine“ lauten. Dieser Selbsttest wird auch initiiert, wenn eine Wechselstromeingangsdiskrepanz erkannt wird. Weitere Informationen finden Sie in der Beschreibung zur Einstellung für die Überkreuzprüfung in dieser Bedienungsanleitung. Darüber hinaus kann dieser Selbsttest durch Benutzerlogik, die auf einen Ausfall eines kritischen Digitaleingangs/-ausgangs anspricht, oder andere Daten unter Verwendung der parametrierbaren Selbsttesteinstellung Prozessbus-Fehler-Operand initiiert werden. Diese Einstellung befindet sich im Menü Einstellungen > Produkteinrichtung > Parametrierbarer Selbsttest.

Schweregrad: Es ist kein Schutz verfügbar, und alle Ausgangskontakte und gemeinsamen Ausgänge sind deaktiviert.

Wenn diese Meldung angezeigt wird, beheben Sie zunächst alle Selbsttestfehler in Verbindung mit einem Prozessbusproblem und Brick-Problem. Überprüfen Sie den Istwert des Operanden, auf den sich die Einstellung Prozessbus-Fehler-Operand bezieht. Wenn sie „An“ lautet, ermitteln Sie die Ursache, und beheben Sie das Problem.

Wenn das Problem trotz vorgenannter erfolgreicher Überprüfung weiterhin besteht, muss die Ursache eine Wechselstromeingangsdiskrepanz sein. Diese wird in der Regel durch Probleme mit den Eingangssignalen der Bricks oder Fehler in der Eingabehardware des Brick-Eingangs verursacht. Wenn der Fehler beim erstmaligen Auftreten eines signifikanten Signals gemeldet wurde, gehen Sie von der ersten Ursache aus, und überprüfen Sie die externen Kupferanschlüsse des Bricks. Wenn bei mehreren Geräten der UR-Serie Selbsttestfehler auftreten, suchen Sie nach gemeinsamen Ursachen.

Zur weiteren Eingrenzung von AC-Eingangsdiskrepanzfehlern versetzen Sie das Gerät in den Testmodus, und ändern Sie vorübergehend eine Einstellung für die AC-Modulüberkreuzprüfung nach der anderen, bis die Prozessbus-Fehlermeldung nicht mehr angezeigt wird. Sobald das fehlerhafte AC-Modul ermittelt wurde, können die Werte für jeden der beiden Bricks einzeln untersucht werden, indem sie jeweils vorübergehend einem AC-Modul mit einer einzigen Quelle zugeordnet werden.

Untergeordneter Selbsttest für Prozessbusprobleme

Beschreibung: Kommunikationsprobleme mit einem oder mehreren Bricks. Im Text der Meldung sind die betroffenen Feldeinheiten angegeben. Dieser Selbsttest wird durch niedrige Empfangssignalpegel entweder am Brick- oder am Prozesskartenende und durch einen anhaltenden Fehler beim Empfang von Abfrageantworten des entsprechenden Bricks initiiert.

Schweregrad: Dieser Selbsttestfehler ist kein direktes Hemmnis für den Schutz. Die betroffenen Brick-Eingänge/-Ausgänge sind jedoch für das Gerät der UR-Serie möglicherweise nicht verfügbar.

Überprüfen Sie die Istwerte der Feldeinheit, wenn diese Meldung angezeigt wird. Ein Hinweis auf eine Gerät-Fehlpaarung bedeutet, dass die Meldungen von einem Brick empfangen werden, jedoch eine Diskrepanz zwischen den Einstellungen und der tatsächlichen Brick-Seriennummer, dem Bestellcode bzw. der Kernnummer besteht. Überprüfen Sie, dass der richtige Kern am entsprechenden Brick mit dem richtigen Prozesskartenanschluss verbunden ist und dass die Einstellungen für die Feldeinheit korrekt sind. Ein Hinweis auf Kommunikationsausfall bedeutet, dass keine Meldungen empfangen werden. Überprüfen Sie, dass die Konfektionierung korrekt ist und der Brick mit Strom versorgt wird. Falls hier nicht das Problem liegt, verwenden Sie ein professionelles Reinigungskit für LWL-Steckverbinder, um beide Seiten aller LWL-Steckverbinder von der Prozesskarte bis hin zum betroffenen Brick zu reinigen. Wenn das Problem nach der Reinigung weiterhin besteht, wenden Sie sich an das Werk.

Untergeordneter Selbsttest für Brick-Probleme

Beschreibung: Beim internen Brick-Selbsttest wurde ein Brick-internes Problem erkannt.

Schweregrad: Dieser Selbsttestfehler ist kein direktes Hemmnis für den Schutz. Einige oder alle der betroffenen Brick-Eingänge/-Ausgänge sind jedoch für das Gerät der UR-Serie möglicherweise nicht verfügbar.

Wenn diese Meldung angezeigt wird, überprüfen Sie die Brick-Umgebung auf Über-/Untertemperaturen sowie die Spannung der entsprechenden Stromquelle. Wenn die Umgebungstemperatur und die Versorgungsspannung den für den Brick angegebenen technischen Daten entsprechen, wenden Sie sich an das Werk. Probleme, die daraus resultieren, dass ein Brick-Ausgang keinen Ausgangsbefehl beantwortet, können nur erkannt werden, während der Befehl aktiv ist. Daher ist das Ziel in diesem Fall verriegelt. Ein verriegeltes Ziel kann durch Drücken der Rücksetztaste an der Bedienfront entriegelt werden, wenn der Befehl abgeschlossen ist. Der Ausgang funktioniert jedoch unter Umständen nach wie vor nicht.

8.1.1 TESTEN VON UNTERFREQUENZ- UND ÜBERFREQUENZELEMENTEN

Unter- und Überfrequenzschutz erfordert Techniken mit feinen Testimplikationen. Während die meisten Schutzmaßnahmen dazu dienen, Änderungen von normalen in fehlerhafte Bedingungen zu erkennen, die praktisch unmittelbar auftreten, erfordert die Trägheit des Stromnetzes einen Frequenzschutz für die Anregung, während sich die Frequenz langsam ändert. Die Frequenzmessung ist von Natur aus empfindlich gegenüber Geräuschen, was eine hohe Genauigkeit in Verbindung mit großer Geschwindigkeit zu einer Herausforderung sowohl für die Geräte als auch für die Testgeräte macht.

Die Injektion in ein bestimmtes M60-Frequenzelement muss in die konfigurierte Quelle und die Kanäle, die die Quelle für Frequenzmessungen verwendet, erfolgen. Bei einer Frequenzmessung verwendet eine Quelle die erste Größe, die in folgender Reihenfolge konfiguriert ist:

1. Phasenspannungen.
2. Hilfsspannung.
3. Phasenströme.
4. Erdstrom.

Wenn beispielsweise nur die Hilfsspannung und die Phasenströme konfiguriert werden, verwendet die Quelle die Hilfsspannung und nicht die Phasenspannungen oder einen der Ströme.

Wenn Phasenspannungen oder -ströme verwendet werden, wendet die Quelle einen Filter an, der die Komponente im Nullabfolge zurückweist. Daher muss das gleiche Signal nicht in alle drei Phasen injiziert werden oder das injizierte Signal wird komplett herausgefiltert. Bei einem Unterfrequenzelement, das Phasenmengen verwendet, muss das phase L1-Signal über dem **MIN SPNG/AMP**-Einstellwert liegen. Somit sollte entweder nur in phase L1 injiziert werden oder es sollte ein ausgeglichenes dreiphasiges Signal injiziert werden.

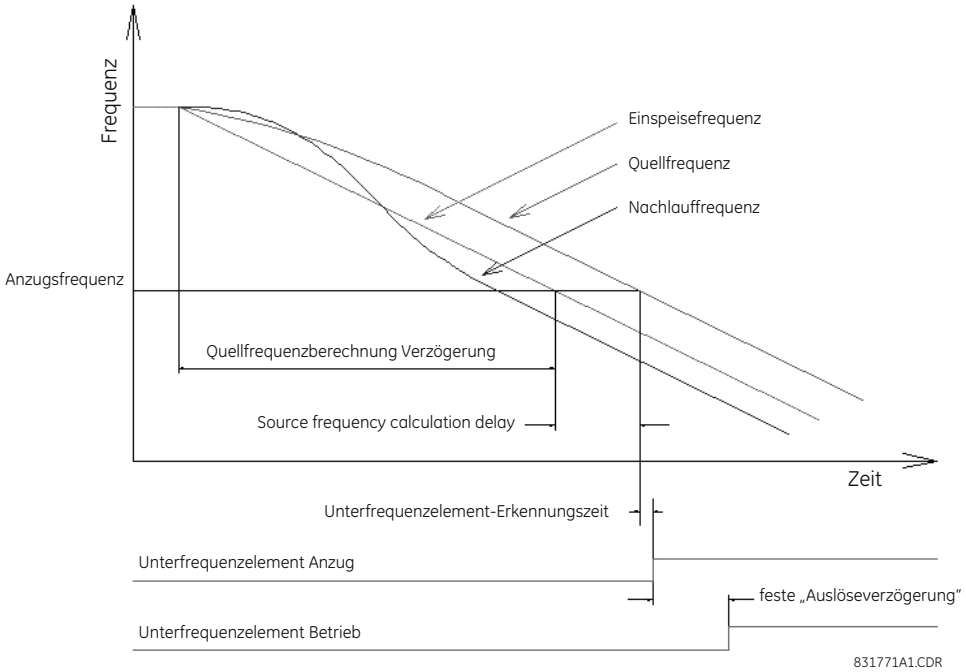


Abbildung 8–1: TYPISCHER TESTZEITPLAN FÜR UNTERFREQUENZELEMENTE

Die statische Genauigkeit der Frequenzschwelle kann bestimmt werden, indem die Frequenz des injizierten Signals langsam in etwa an die festgelegte Anregung angepasst wird. Wenn die M60-Frequenzmessfunktion verwendet wird, um die injizierte Frequenz zu bestimmen, sollte die Messgenauigkeit durch einen Abgleich mit einem bekannten Standard (z. B. dem Stromnetz) überprüft werden.

Zur genauen Messung der Zeitverzögerung eines Frequenzelements ist ein Test, der realistische Stromnetzdynamiken nachbildet, erforderlich. Die injizierte Frequenz sollte reibungslos durch den festgelegten Grenzwert laufen, wobei die Drosselstartfrequenz hinreichend außerhalb des Grenzwerts liegen sollte, sodass sich das Gerät vor dem Betrieb an den Trend anpassen kann. Bei typischen verbundenen Stromnetzen liegt die empfohlene Testdrosselrate bei 0,20 Hz/s.

Die gewünschte Verzögerungszeit ist das Intervall von dem Punkt, an dem die Frequenz den festgelegten Grenzwert kreuzt, bis zu dem Punkt, an dem die Funktion arbeitet. Einige Prüfgeräte können nur die Zeit vom Drosselungsstart zum Funktionsbetrieb messen. In diesem Fall muss die Drosselungszeit vor dem Grenzwert vom Messwert abgezogen werden. Bei einer Drosselrate von 0,20 Hz/s starten Sie die Drosselung beispielsweise 0,20 Hz vor dem Grenzwert und ziehen 1 Sek. von der vom Prüfgerät angezeigten Zeit vom Start der Drosselung bis zum Betrieb des Gerätes ab.

Beachten Sie, dass die M60-Ereignisprotokolle nur die „Auslöseverzögerungs"-Komponente, einen Timer für die definierte Zeit, anzeigen. Die Zeit, die von der auf die Frequenz antwortende Komponente bis zur Anregung benötigt wird, ist nicht eingeschlossen.

Der M60-Störschreiber kann verwendet werden, um die Zeit zwischen der berechneten Quellefrequenz beim Kreuzen des Grenzwerts und den Funktionsbetrieb zu berechnen. Bei dieser Methode wird die berechnete Quellfrequenz jedoch nicht beachtet. Die Sicherheitsfunktionen des Messalgorithmus der Quellfrequenz sorgen dafür, dass die berechnete Frequenz um zwei bis vier Zyklen verzögert ist (oder länger bei Geräuschen beim Eingang). Des Weiteren liegt die Störschreiberauflösung bei 0,004 Hz, was bei 0,20 Hz/s einer Verzögerung von 20 ms entspricht. Die gemessene Netzfrequenz sollte bei Zeitmessungen nicht verwendet werden, da ihr Algorithmus eine Phasensperrung beinhaltet, durch die Frequenz absichtlich hoch oder niedrig gesetzt wird, damit die M60-Abtastuhr je nach Bedarf aufholen oder warten kann, um Synchronität mit dem Stromnetz zu erreichen.

WARNUNG

Wenn Sie ein Modul einschieben oder herausziehen, muss das Gerät von der Steuerspannung getrennt sein. Achten Sie außerdem darauf, dass das richtige Modul in den dafür vorgesehenen Steckplatz eingesetzt wird. Andernfalls können Verletzungen, Schäden am Gerät oder den angeschlossenen Anlagenteilen sowie ein unerwünschtes Betriebsverhalten die Folge sein.

HINWEIS

Zur Vermeidung von Geräteschäden sollten geeignete Mittel zum Schutz vor elektrostatischer Entlastung verwendet werden (z. B. ein Antistatikband), wenn an den Modulen gearbeitet wird, während das Schutzgerät unter Spannung steht.

Der modulare Aufbau des Schutzgerätes erlaubt das Einschieben und Herausziehen von Modulen. Module dürfen nur durch gleiche Module ersetzt werden und auch nur in dem werkseitig dafür vorgesehenen Steckplatz.

Die erweiterte Bedienfront kann nach links aufgeschwenkt werden. Hierzu wird die Rändelschraube gelöst, wie in der nachfolgenden Abbildung gezeigt. Damit lassen sich die Module, die herausgezogen werden sollen, einfach erreichen. Das neue Scharnier mit großem Öffnungswinkel ermöglicht es, die erweiterte Bedienfront vollständig zu öffnen, sodass alle Module im M60 leicht zu erreichen sind.

842812A1.CDR

Abbildung 9–1: EINSCHIEBEN UND HERAUSZIEHEN EINES UR-MODULS (ERWEITERTE BEDIENFRONT)

Die Standardbedienfront kann nach links geöffnet werden. Hierzu wird eine Flipflop auf der rechten Seite nach oben gedrückt, wie unten dargestellt. Damit lassen sich die Module, die herausgezogen werden sollen, einfach erreichen.

842760A1.CDR

Abbildung 9–2: EINSCHIEBEN UND HERAUSZIEHEN EINES UR-MODULS (STANDARDBEDIENFRONT)

Oben und unten an einem Modul befinden sich Clips für das Herausziehen und Einschieben. Wenn ein Modul entfernt werden soll, muss an beiden Clips gleichzeitig gezogen werden. Vorher **muss das Gerät von der Steuerspannung getrennt werden**. Notieren Sie sich die ursprüngliche Position des Moduls, damit Sie dieses oder ein Austauschmodul später in den richtigen Steckplatz einsetzen. Module mit Stromeingängen sind mit einer automatischen Kurzschlussschaltung der externen Stromwandlerleitungen ausgestattet.

Achten Sie beim Einschieben eines Moduls darauf, dass der **richtige** Modultyp in die **richtige** Steckplatzposition eingesetzt wird. Die Clips für das Herausziehen/Einschieben, die sich oben und unten an jedem Modul befinden, müssen sich in entriegelter Position befinden, um das Modul problemlos in den Steckplatz einzusetzen. Nachdem die Clips die angehobene Kante des Gehäuses freigeben, rasten Sie die Clips gleichzeitig ein. Sobald die Clips in ihrer Endstellung eingerastet sind, ist das Modul vollständig eingeschoben.

HINWEIS

Die CPU-Anschlüsse müssen einzeln vom Modul getrennt werden, bevor Sie das Modul aus dem Gehäuse entfernen können.

HINWEIS

Die neuen Strom-/Spannungswandlermodule können nur zusammen mit den neuen CPUs verwendet werden. Analog dazu können die alten Strom-/Spannungswandlermodule nur mit den alten CPUs verwendet werden. Falls die CPU nicht zum Strom-/Spannungswandlermodul passt, funktioniert das Gerät nicht und es wird die Fehlermeldung **DSP FEHLER** oder **HARDWARE BESTÜCKUNGSFEHLER** angezeigt.

9.2.1 BATTERIE ERSETZ

Die Batterie kann bei Bedarf ersetzt werden. Da die Batterie im Netzteilmodul enthalten ist und es 2 Netzteilvarianten gibt, sind 2 Varianten des Austauschs möglich. Prüfen Sie das Netzteilmodul, oder vergleichen Sie mithilfe der hier dargestellten Fotos das zu verwendende Verfahren.

a) BATTERIE FÜR RH-NETZTEIL ERSETZEN

Die Batterie kann bei Bedarf ausgewechselt werden. Die Batterie befindet sich im Netzteilmodul.

⚠VORSICHT **Zur Vermeidung von Verletzungen muss das Gerät vor dem Ersetzen der Batterie mindestens drei Minuten ausgeschaltet sein.**

Brandgefahr besteht, wenn die ersetzte Batterie vom falschen Typ ist oder die Polarität nicht stimmt.

So ersetzen Sie die Batterie:

1. Schalten Sie die Stromversorgung des Gerätes aus.
2. Warten Sie mindestens drei Minuten, um sicherzustellen, dass an der Batterie keine Spannung mehr anliegt.
3. Wie bereits im vorherigen Abschnitt beschrieben, öffnen Sie das Gerät, indem Sie an der Bedienfront rechts die Verriegelung nach oben schieben und die Front zur linken Seite hin öffnen.
4. Schrauben Sie links vorn am Gerät die Halterung ab, damit Sie die Bedienfront vollständig öffnen können und an das Netzteilmodul gelangen, das sich normalerweise im ersten Steckplatz links befindet.
5. Ziehen Sie am Netzteilmodul oben und unten gleichzeitig an den Clips für das Herausziehen, und nehmen Sie das Modul heraus.
6. Lösen Sie alle 4 Schrauben der Metallabdeckung des Moduls.
7. Schieben Sie die Metallabdeckung ca. 1 cm vom Clip weg, und entfernen Sie sie.
8. Lösen Sie den schwarzen Clip, der die Batterie fixiert. Das Plastik ist unten in der Fassung an beiden Seiten angeheftet. Verwenden Sie einen Schraubendreher, falls sich das Plastik nicht mit den Fingern lösen lässt.
9. Beachten Sie die Polarität der Batterie, und ersetzen Sie sie mit der gleichen Polarität, wie sie auf der Batteriehalterung angegeben ist. Ersetzen Sie die Batterie durch ein identisches Modell. Verwenden Sie keine wiederaufladbare Batterie.

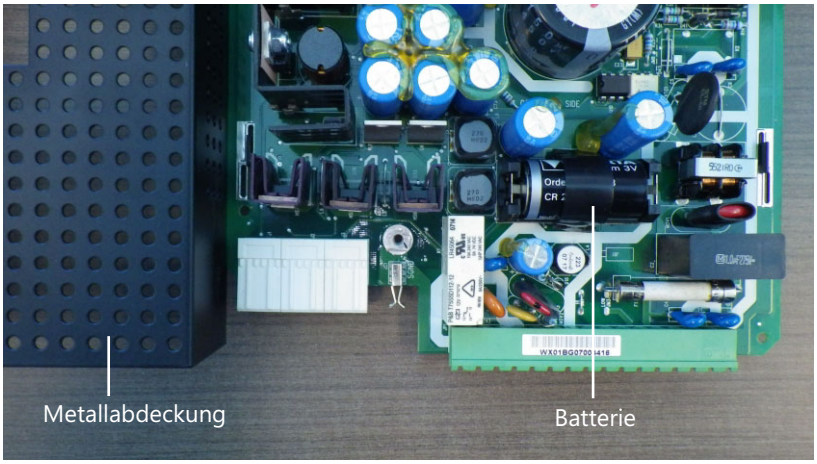


Abbildung 9–3: BATTERIEFACH IM RH-NETZTEILMODUL

10. Setzen Sie den Batterieclip und die Metallabdeckung wieder ein und das Netzteilmodul wieder in das Gerät ein.
11. Schalten Sie das Gerät wieder an.
12. Entsorgen Sie die alte Batterie so, wie es im nächsten Abschnitt beschrieben wird.

b) BATTERIE FÜR RH REV B-NETZTEIL ERSETZEN

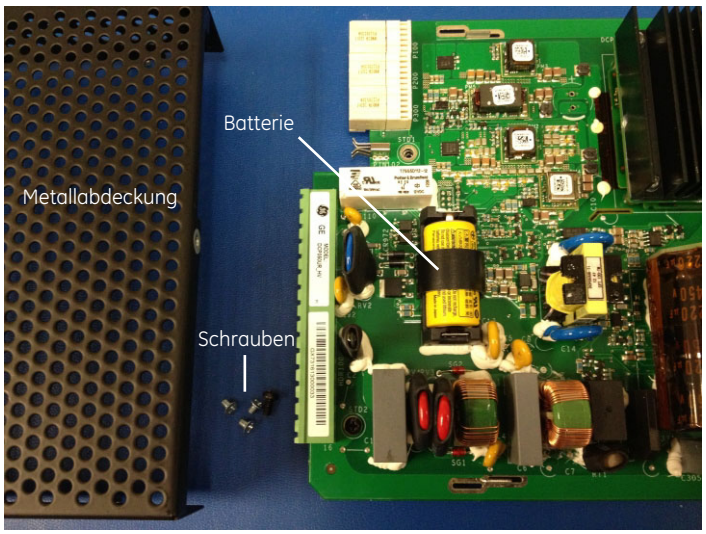
Die Batterie kann bei Bedarf ausgewechselt werden. Die Batterie befindet sich im Netzteilmodul.

⚠VORSICHT **Zur Vermeidung von Verletzungen muss das Gerät vor dem Ersetzen der Batterie mindestens drei Minuten ausgeschaltet sein.**

Brandgefahr besteht, wenn die ersetzte Batterie vom falschen Typ ist oder die Polarität nicht stimmt.

So ersetzen Sie die Batterie:

1. Schalten Sie die Stromversorgung des Gerätes aus.
2. Warten Sie mindestens drei Minuten, um sicherzustellen, an der Batterie keine Spannung mehr anliegt.
3. Wie bereits im vorherigen Abschnitt beschrieben, öffnen Sie das Gerät, indem Sie an der Bedienfront rechts die Verriegelung nach oben schieben und die Front zur linken Seite hin öffnen.
4. Schrauben Sie links vorn am Gerät die Halterung ab, damit Sie die Bedienfront vollständig öffnen können und an das Netzteilmodul gelangen, das sich normalerweise im ersten Steckplatz links befindet.
5. Ziehen Sie am Netzteilmodul oben und unten gleichzeitig an den Clips für das Herausziehen, und nehmen Sie das Modul heraus.
6. Lösen Sie alle 4 Schrauben der Metallabdeckung des Moduls.
7. Schieben Sie die Metallabdeckung ca. 1 cm vom Clip weg, und entfernen Sie sie.
8. Lösen Sie den schwarzen Clip, der die Batterie fixiert. Das Plastik ist unten in der Fassung an beiden Seiten angeheftet. Verwenden Sie einen Schraubendreher, falls sich das Plastik nicht mit den Fingern lösen lässt.
9. Beachten Sie die Polarität der Batterie und ersetzen Sie sie mit der gleichen Polarität, wie sie auf der Batteriehalterung angegeben ist. Ersetzen Sie die Batterie durch ein identisches Modell. Verwenden Sie keine wiederaufladbare Batterie.



859717A1.cdr

Abbildung 9–4: BATTERIEFACH IM RH REV B-NETZTEILMODUL

10. Setzen Sie den Batterieclip und die Metallabdeckung wieder ein, und das Netzteilmodul wieder in das Gerät.
11. Schalten Sie das Gerät wieder ein.
12. Entsorgen Sie die alte Batterie so, wie es im nächsten Abschnitt beschrieben wird.

EN Battery Disposal
This product contains a battery that cannot be disposed of as unsorted municipal waste in the European Union. See the product documentation for specific battery information. The battery is marked with this symbol, which may include lettering to indicate cadmium (Cd), lead (Pb), or mercury (Hg). For proper recycling return the battery to your supplier or to a designated collection point. For more information see: www.recyclethis.info.

CS Nakládání s bateriemi
Tento produkt obsahuje baterie, které nemohou být zneškodněny v Evropské unii jako netříděný komunální odpadu. Viz dokumentace k produktu pro informace pro konkrétní baterie. Baterie je označena tímto symbolem, který může zahrnovat i uvedena písmena, kadmium (Cd), olovo (Pb), nebo rtuť (Hg). Pro správnou recyklaci baterií vraťte svémudodavateli nebo na určeném sběrném místě. Pro více informací viz: www.recyclethis.info.

DA Batteri affald
Dette produkt indeholder et batteri som ikke kan bortskaffes sammen med almindeligt husholdningsaffald i Europa. Se produktinformation for specifikke informationer om batteriet. Batteriet er forsynet med indgraveret symboler for hvad batteriet indeholder: kadmium (Cd), bly (Pb) og kviksølv (Hg). Europæiske brugere af elektrisk udstyr skal aflevere kasserede produkter til genbrug eller til leverandøren. Yderligere oplysninger findes på webstedet www.recyclethis.info.

DE Entsorgung von Batterien
Dieses Produkt beinhaltet eine Batterie, die in der Europäischen Union nicht als unsortierter städtischer Abfall entsorgt werden darf. Beachten Sie die spezifischen Hinweise zur Batterie in der Produktdokumentation. Die Batterie ist mit diesem Symbol gekennzeichnet, welches auch Hinweise auf möglicherweise enthaltene Stoffe wie Kadmium (Cd), Blei (Pb) oder Quecksilber (Hg) gibt. Für die korrekte Wiederverwertung bringen Sie diese Batterie zu Ihrem lokalen Lieferanten zurück oder entsorgen Sie das Produkt an den ausgewiesenen Sammelstellen. Weitere Informationen hierzu finden Sie auf der folgenden Website: www.recyclethis.info.

EL Απόρριψη μπαταριών
Αυτό το προϊόν περιέχει μια μπαταρία που δεν πρέπει να απορρίπτεται σε δημόσια συστήματα απόρριψης στην Ευρωπαϊκή Κοινότητα. Δείτε την τεκμηρίωση του προϊόντος για συγκεκριμένες πληροφορίες που αφορούν τη μπαταρία. Η μπαταρία είναι φέρει σήμανση με αυτό το σύμβολο, το οποίο μπορεί να περιλαμβάνει γράμματα για να δηλώσουν το κάδμιο (Cd), τον μόλυβδο (Pb), ή τον υδράργυρο (Hg). Για την κατάλληλη ανακύκλωση επιστρέψτε την μπαταρία στον προμηθευτή σας ή σε καθορισμένο σημείο συλλογής. Για περισσότερες πληροφορίες δείτε: www.recyclethis.info.

ES Eliminacion de baterias
Este producto contiene una batería que no se pueda eliminar como basura normal sin clasificar en la Unión Europea. Examine la documentación del producto para la información específica de la batería. La batería se marca con este símbolo, que puede incluir siglas para indicar el cadmio (Cd), el plomo (Pb), o el mercurio (Hg). Para el reciclaje apropiado, devuelva este producto a su distribuidor o deshágase de él en los puntos de reciclaje designados. Para mas información : wwwrecyclethis.info.

ET Patareide kõrvaldamine
Käesolev toode sisaldab patareisid, mida Euroopa Liidus ei tohi kõrvaldada sorteerimata olmejäätmetena. Andmeid patareide kohta vaadake toote dokumentatsioonist. Patareid on märgistatud käesoleva sümboliga, millel võib olla kaadmiumi (Cd), pliid (Pb) või elavhõbedat (Hg) tähistavad tähed. Nõuetekohaseks ringlusse võtmiseks tagastage patarei tarnijale või kindlaksmääratud vastuvõtupunkti. Lisainformatsiooni saab Internetist aadressil: www.recyclethis.info.

FI Paristoje ja akkujen hävittäminen
Tuote sisältää pariston, jota ei saa hävittää Euroopan Unionin alueella talousjätteen mukana. Tarkista tuoteselosteesta tuotteen tiedot. Paristo on merkitty tällä symbolilla ja saattaa sisältää cadmiumia (Cd), lyijyä (Pb) tai elohopeaa (Hg). Oikean kierrätystavan varmistamiseksi palauta tuote paikalliselle jälleenmyyjälle tai palauta se paristojen keräyspisteeseen. Lisätietoja sivuilla www.recyclethis.info.

FR Élimination des piles
Ce produit contient une batterie qui ne peuvent être éliminés comme déchets municipaux non triés dans l'Union européenne. Voir la documentation du produit au niveau des renseignements sur la pile. La batterie est marqué de ce symbole, qui comprennent les indications cadmium (Cd), plomb (Pb), ou mercure (Hg). Pour le recyclage, retourner la batterie à votre fournisseur ou à un point de collecte. Pour plus d'informations, voir: www.recyclethis.info.

HU Akkumulátor hulladék kezelése
Ezen termék akkumulátort tartalmaz, amely az Európai Unión belül csak a kijelölt módon és helyen dobható ki. A terméken illetve a mellékelt ismertetőn olvasható a kadmium (Cd), ólom (Pb) vagy higany (Hg) tartalomra utaló betűjelzés. A hulladék akkumulátor leadható a termék forgalmazójánál új akkumulátor vásárlásakor, vagy a kijelölt elektronikai hulladékudvarokban. További információ a www.recyclethis.info oldalon.

IT Smaltimento batterie
Questo prodotto contiene una batteria che non può essere smaltita nei comuni contenitori per lo smaltimento rifiuti, nell' Unione Europea. Controllate la documentazione del prodotto per le informazioni specifiche sulla batteria. La batteria è contrassegnata con questo simbolo e può includere alcuni caratteri ad indicare la presenza di cadmio (Cd), piombo (Pb) oppure mercurio (Hg). Per il corretto smaltimento, potete restituirli al vostro fornitore locale, oppure rivolgervi e consegnarli presso i centri di raccolta preposti. Per maggiori informazioni vedere: ww.recyclethis.info.

LT Baterijų šalinimas
Šios įrangos sudėtyje yra baterijų, kurias draudžiama šalinti Europos Sąjungos viešose nerūšiuotų atliekų šalinimo sistemose. Informaciją apie baterijas galite rasti įrangos techninėje dokumentacijoje. Baterijos žymimos šiuo simboliu, papildomai gali būti nurodoma kad baterijų sudėtyje yra kadmio (Cd), švino (Pb) ar gyvsidabrio (Hg). Eksploatavimui nebetinkamas baterijas pristatykite į tam skirtas surinkimo vietas arba grąžinkite jas tiesioginiam tiekėjui, kad jos būtų tinkamai utilizuotos. Daugiau informacijos rasite šioje interneto svetainėje: www.recyclethis.info.

LV Bateriju likvidēšana
Šis produkts satur bateriju vai akumulatoru, kuru nedrīkst izmest Eiropas Savienībā esošajās sadzīves atkritumu sistēmās. Sk. produkta dokumentācijā, kur ir norādīta konkrēta informācija par bateriju vai akumulatoru. Baterijas vai akumulatora marķējumā ir šis simbols, kas var ietvert burtus, kuri norāda kadmiju (Cd), svinu (Pb) vai dzīvsudrabu (Hg). Pēc ekspluatācijas laika beigām baterijas vai akumulatori jānodod piegādātājam vai specializētā bateriju savākšanas vietā. Sīkāku informāciju var iegūt vietnē: www.recyclethis.info.

NL Verwijderen van baterijen
Dit product bevat een batterij welke niet kan verwijdert worden via de gemeentelijke huisvuilscheiding in de Europese Gemeenschap. Gelieve de product documentatie te controleren voor specifieke batterij informatie. De batterijen met deze label kunnen volgende indictaies bevatten cadium (Cd), lood (Pb) of kwik (Hg). Voor correcte vorm van kringloop, geef je de producten terug aan jou locale leverancier of geef het af aan een gespecialiseerde verzamelpunt. Meer informatie vindt u op de volgende website: www.recyclethis.info.

NO Retur av batteri
Dette produkt inneholder et batteri som ikke kan kastes med usortert kommunalt søppel i den Europeiske Unionen.
Se produktdokumentasjonen for spesifikk batteriinformasjon. Batteriet er merket med dette symbolet som kan inkludere symboler for å indikere at kadmium (Cd), bly (Pb), eller kvikksølv (Hg) forekommer. Returner batteriet til leverandøren din eller til et dedikert oppsamlingspunkt for korrekt gjenvinning. For mer informasjon se: www.recyclethis.info.

PL Pozbywanie się zużytych baterii
Ten produkt zawiera baterie, które w Unii Europejskiej mogą być usuwane tylko jako posegregowane odpady komunalne. Dokładne informacje dotyczące użytych baterii znajdują się w dokumentacji produktu. Baterie oznaczone tym symbolem mogą zawierać dodatkowe oznaczenia literowe wskazujące na zawartość kadmu (Cd), ołowiu (Pb) lub rtęci (Hg). Dla zapewnienia właściwej utylizacji, należy zwrócić baterie do dostawcy albo do wyznaczonego punktu zbiórki. Więcej informacji można znaleźć na stronie internetowej www.recyclethis.info.

PT Eliminação de Baterias
Este produto contêm uma bateria que não pode ser considerado lixo municipal na União Europeia. Consulte a documentação do produto para obter informação específica da bateria. A bateria é identificada por meio de este símbolo, que pode incluir a rotulação para indicar o cádmio (Cd), chumbo (Pb), ou o mercúrio (hg). Para uma reciclagem apropriada envie a bateria para o seu fornecedor ou para um ponto de recolha designado. Para mais informação veja: www.recyclethis.info.

RU Утилизация батарей
Согласно европейской директиве об отходах электрического и электронного оборудования, продукты, содержащие батареи, нельзя утилизировать как обычные отходы на территории ЕС. Более подробную информацию вы найдете в документации к продукту. На этом символе могут присутствовать буквы, которые означают, что батарея собержит кадмий (Cd), свинец (Pb) или ртуть (Hg). Для надлежащей утилизации по окончании срока эксплуатации пользователь должен возвратить батареи локальному поставщику или сдать в специальный пункт приема. Подробности можно найти на веб-сайте: www.recyclethis.info.

SK Zaobchádzanie s batériami
Tento produkt obsahuje batériu, s ktorou sa v Európskej únii nesmie nakladať ako s netriedeným komunálnym odpadom. Dokumentácia k produktu obsahuje špecifické informácie o batérii. Batéria je označená týmto symbolom, ktorý môže obsahovať písmená na označenie kadmia (Cd), olova (Pb), alebo ortuti (Hg). Na správnu recykláciu vráťte batériu vášmu lokálnemu dodávateľovi alebo na určené zberné miesto. Pre viac informácii pozrite: www.recyclethis.info.

SL Odlaganje baterij
Ta izdelek vsebuje baterijo, ki je v Evropski uniji ni dovoljeno odstranjevati kot nesortiran komunalni odpadek. Za posebne informacije o bateriji glejte dokumentacijo izdelka. Baterija je označena s tem simbolom, ki lahko vključuje napise, ki označujejo kadmij (Cd), svinec (Pb) ali živo srebro (Hg). Za ustrezno recikliranje baterijo vrnite dobavitelju ali jo odstranite na določenem zbirališču. Za več informacij obiščite spletno stran: www.recyclethis.info.

SV Kassering av batteri

Denna produkt innehåller ett batteri som inte får kastas i allmänna sophanteringssytem inom den europeiska unionen.
Se produktdokumentationen för specifik batteriinformation. Batteriet är märkt med denna symbol, vilket kan innebära att det innehåller kadmium (Cd), bly (Pb) eller kvicksilver (Hg). För korrekt återvinning skall batteriet returneras till leverantören eller till en därför avsedd deponering. För mer information, se: www.recyclethis.info.

TR Pil Geri Dönüşümü

Bu ürün Avrupa Birliği genel atık sistemlerine atılmaması gereken pil içermektedir. Daha detaylı pil bilgisi için ürünün kataloğunu inceleyiniz. Bu sembolle işaretlenmiş piller Kadmiyum(Cd), Kurşun(Pb) ya da Civa(Hg) içerebilir. Doğru geri dönüşüm için ürünü yerel tedarikçinize geri veriniz ya da özel işaretlenmiş toplama noktlarına atınız. Daha fazla bilgi için: www.recyclethis.info.

Globale Kontaktinformationen

Nordamerika	905-294-6222
Lateinamerika	+55 11 3614 1700
Europa, Naher Osten, Afrika	+(34) 94 485 88 00
Asien	+86-21-2401-3208
Indien	+91 80 41314617

Aus GE Artikelnummer 1604-0021-A1, GE Publikationsnummer GEK-113574

A.1.1 FLEXANALOG-ELEMENTE

FlexAnalog-Funktionen können auch in einem Webbrowser angezeigt werden. Geben Sie im Browser die IP-Adresse des UR ein, öffnen Sie den Menüpunkt **Geräteinformationen** und dann die Option **FlexAnalog-Kanalliste**.

Tabelle A–1: FLEXANALOG-DATENELEMENTE (Tabelle 1 von 10)

ADRESSE	FLEXANALOG-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
5728	Statordiff Iad	Ampere	Statordifferentialschutz Phase L1 Strom (Iad)
5730	Stator Rest Iar	Ampere	Statorhemmung Phase L1 Strom (Iad)
5732	Statordiff Ibd	Ampere	Statordifferentialschutz Phase L2 Strom (Ibd)
5734	Stator Rest Ibr	Ampere	Statorhemmung Phase L2 Strom (Ibr)
5736	Statordiff Icd	Ampere	Statordifferentialschutz Phase L3 Strom (Icd))
5738	Stator Rest Icr	Ampere	Statorhemmung Phase L3 Strom (Icr)
5740	Statordiff, prim. SW	Volt	Statordifferentialschutz, primärer Stromwandler
5760	Sens. Stromr. 1	Watt	Sensible Richtungsleistung 1 Istwert
5762	Sens. Stromr. 2	Watt	Sensible Richtungsleistung 2 Istwert
5824	Feld RTD 1 Wert	---	Feld RTD 1 Wert
5825	Feld RTD 2 Wert	---	Feld RTD 2 Wert
5826	Feld RTD 3 Wert	---	Feld RTD 3 Wert
5827	Feld RTD 4 Wert	---	Feld RTD 4 Wert
5828	Feld RTD 5 Wert	---	Feld RTD 5 Wert
5829	Feld RTD 6 Wert	---	Feld RTD 6 Wert
5830	Feld RTD 7 Wert	---	Feld RTD 7 Wert
5831	Feld RTD 8 Wert	---	Feld RTD 8 Wert
5832	Feld TDR 1 Wert	---	Feld TDR 1 Wert
5834	Feld TDR 2 Wert	---	Feld TDR 2 Wert
5836	Feld TDR 3 Wert	---	Feld TDR 3 Wert
5838	Feld TDR 4 Wert	---	Feld TDR 4 Wert
5840	Feld TDR 5 Wert	---	Feld TDR 5 Wert
5842	Feld TDR 6 Wert	---	Feld TDR 6 Wert
5844	Feld TDR 7 Wert	---	Feld TDR 7 Wert
5846	Feld TDR 8 Wert	---	Feld TDR 8 Wert
6144	SRC 1 Ia RMS	Ampere	Quelle 1 Phase L1 Strom-RMS
6146	SRC 1 Ib RMS	Ampere	Quelle 1 Phase L2 Strom-RMS
6148	SRC 1 Ic RMS	Ampere	Quelle 1 Phase L3 Strom-RMS
6150	SRC 1 In RMS	Ampere	Quelle 1 Neutralleiterstrom-RMS
6152	SRC 1 Ia Gr.	Ampere	Quelle 1 Phase L1 Strom Magnitude
6154	SRC 1 Ia Wkl	Grad	Quelle 1 Phase L1 Strom Winkel
6155	SRC 1 Ib Gr.	Ampere	Quelle 1 Phase L2 Strom Magnitude
6157	SRC 1 Ib Wkl	Grad	Quelle 1 Phase L2 Strom Winkel
6158	SRC 1 Ic Gr.	Ampere	Quelle 1 Phase L3 Strom Magnitude
6160	SRC 1 Ic Wkl	Grad	Quelle 1 Phase L3 Strom Winkel
6161	SRC 1 In Gr.	Ampere	Quelle 1 Neutralleiterstrom Magnitude
6163	SRC 1 In Winkel	Grad	Quelle 1 Neutralleiterstrom Winkel
6164	SRC 1 Ig RMS	Ampere	Quelle 1 Erdstrom-RMS
6166	SRC 1 Ig Gr.	Grad	Quelle 1 Erdstrom Magnitude
6168	SRC 1 Ig Wkl	Ampere	Quelle 1 Erdstrom Winkel
6169	SRC 1 I_0 Gr.	Grad	Quelle 1 Verlagerungsstrom Magnitude
6171	SRC 1 I_0 Wkl	Ampere	Quelle 1 Verlagerungsstrom Winkel

A

Tabelle A–1: FLEXANALOG-DATENELEMENTE (Tabelle 2 von 10)

ADRESSE	FLEXANALOG-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
6172	SRC 1 I_1 Gr.	Grad	Quelle 1 Mitsystemstrom Magnitude
6174	SRC 1 I_1 Wkl	Ampere	Quelle 1 Mitsystemstrom Winkel
6175	SRC 1 I_2 Gr.	Grad	Quelle 1 Gegenstrom Magnitude
6177	SRC 1 I_2 Winkel	Ampere	Quelle 1 Gegenstrom Winkel
6178	SRC 1 Igd Gr.	Grad	Quelle 1 Differential-Erdstrom Magnitude
6180	SRC 1 Igd Winkel	Ampere	Quelle 1 Differential-Erdstrom Winkel
6208	SRC 2 Ia RMS	Ampere	Quelle 2 Phase L1 Strom-RMS
6210	SRC 2 Ib RMS	Ampere	Quelle 2 Phase L2 Strom-RMS
6212	SRC 2 Ic RMS	Ampere	Quelle 2 Phase L3 Strom-RMS
6214	SRC 2 In RMS	Ampere	Quelle 2 Neutralleiterstrom-RMS
6216	SRC 2 Ia Gr.	Ampere	Quelle 2 Phase L1 Strom Magnitude
6218	SRC 2 Ia Wkl	Grad	Quelle 2 Phase L1 Strom Winkel
6219	SRC 2 Ib Gr.	Ampere	Quelle 2 Phase L2 Strom Magnitude
6221	SRC 2 Ib Wkl	Grad	Quelle 2 Phase L2 Strom Winkel
6222	SRC 2 Ic Gr.	Ampere	Quelle 2 Phase L3 Strom Magnitude
6224	SRC 2 Ic Wkl	Grad	Quelle 2 Phase L3 Strom Winkel
6225	SRC 2 In Gr.	Ampere	Quelle 2 Neutralleiterstrom Magnitude
6227	SRC 2 In Winkel	Grad	Quelle 2 Neutralleiterstrom Winkel
6228	SRC 2 Ig RMS	Ampere	Quelle 2 Erdstrom-RMS
6230	SRC 2 Ig Gr.	Grad	Quelle 2 Erdstrom Magnitude
6232	SRC 2 Ig Wkl	Ampere	Quelle 2 Erdstrom Winkel
6233	SRC 2 I_0 Gr.	Grad	Quelle 2 Verlagerungsstrom Magnitude
6235	SRC 2 I_0 Wkl	Ampere	Quelle 2 Verlagerungsstrom Winkel
6236	SRC 2 I_1 Gr.	Grad	Quelle 2 Mitsystemstrom Magnitude
6238	SRC 2 I_1 Wkl	Ampere	Quelle 2 Mitsystemstrom Winkel
6239	SRC 2 I_2 Gr.	Grad	Quelle 2 Gegenstrom Magnitude
6241	SRC 2 I_2 Winkel	Ampere	Quelle 2 Gegenstrom Winkel
6242	SRC 2 Igd Gr.	Grad	Quelle 2 Differential-Erdstrom Magnitude
6244	SRC 2 Igd Winkel	Ampere	Quelle 2 Differential-Erdstrom Winkel
6272	SRC 3 Ia RMS	Ampere	Quelle 3 Phase L1 Strom-RMS
6274	SRC 3 Ib RMS	Ampere	Quelle 3 Phase L2 Strom-RMS
6276	SRC 3 Ic RMS	Ampere	Quelle 3 Phase L3 Strom-RMS
6278	SRC 3 In RMS	Ampere	Quelle 3 Neutralleiterstrom-RMS
6280	SRC 3 Ia Gr.	Ampere	Quelle 3 Phase L1 Strom Magnitude
6282	SRC 3 Ia Wkl	Grad	Quelle 3 Phase L1 Strom Winkel
6283	SRC 3 Ib Gr.	Ampere	Quelle 3 Phase L2 Strom Magnitude
6285	SRC 3 Ib Wkl	Grad	Quelle 3 Phase L2 Strom Winkel
6286	SRC 3 Ic Gr.	Ampere	Quelle 3 Phase L3 Strom Magnitude
6288	SRC 3 Ic Wkl	Grad	Quelle 3 Phase L3 Strom Winkel
6289	SRC 3 In Gr.	Ampere	Quelle 3 Neutralleiterstrom Magnitude
6291	SRC 3 In Winkel	Grad	Quelle 3 Neutralleiterstrom Winkel
6292	SRC 3 Ig RMS	Ampere	Quelle 3 Erdstrom-RMS
6294	SRC 3 Ig Gr.	Grad	Quelle 3 Erdstrom Magnitude
6296	SRC 3 Ig Wkl	Ampere	Quelle 3 Erdstrom Winkel
6297	SRC 3 I_0 Gr.	Grad	Quelle 3 Verlagerungsstrom Magnitude
6299	SRC 3 I_0 Wkl	Ampere	Quelle 3 Verlagerungsstrom Winkel
6300	SRC 3 I_1 Gr.	Grad	Quelle 3 Mitsystemstrom Magnitude

Tabelle A–1: FLEXANALOG-DATENELEMENTE (Tabelle 3 von 10)

ADRESSE	FLEXANALOG-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
6302	SRC 3 I_1 Wkl	Ampere	Quelle 3 Mitsystemstrom Winkel
6303	SRC 3 I_2 Gr.	Grad	Quelle 3 Gegenstrom Magnitude
6305	SRC 3 I_2 Winkel	Ampere	Quelle 3 Gegenstrom Winkel
6306	SRC 3 Igd Gr.	Grad	Quelle 3 Differential-Erdstrom Magnitude
6308	SRC 3 Igd Winkel	Ampere	Quelle 3 Differential-Erdstrom Winkel
6336	SRC 4 Ia RMS	Ampere	Quelle 4 Phase L1 Strom-RMS
6338	SRC 4 Ib RMS	Ampere	Quelle 4 Phase L2 Strom-RMS
6340	SRC 4 Ic RMS	Ampere	Quelle 4 Phase L3 Strom-RMS
6342	SRC 4 In RMS	Ampere	Quelle 4 Neutralleiterstrom-RMS
6344	SRC 4 Ia Gr.	Ampere	Quelle 4 Phase L1 Strom Magnitude
6346	SRC 4 Ia Wkl	Grad	Quelle 4 Phase L1 Strom Winkel
6347	SRC 4 Ib Gr.	Ampere	Quelle 4 Phase L2 Strom Magnitude
6349	SRC 4 Ib Wkl	Grad	Quelle 4 Phase L2 Strom Winkel
6350	SRC 4 Ic Gr.	Ampere	Quelle 4 Phase L3 Strom Magnitude
6352	SRC 4 Ic Wkl	Grad	Quelle 4 Phase L3 Strom Winkel
6353	SRC 4 In Gr.	Ampere	Quelle 4 Neutralleiterstrom Magnitude
6355	SRC 4 In Winkel	Grad	Quelle 4 Neutralleiterstrom Winkel
6356	SRC 4 Ig RMS	Ampere	Quelle 4 Erdstrom-RMS
6358	SRC 4 Ig Gr.	Grad	Quelle 4 Erdstrom Magnitude
6360	SRC 4 Ig Wkl	Ampere	Quelle 4 Erdstrom Winkel
6361	SRC 4 I_0 Gr.	Grad	Quelle 4 Verlagerungsstrom Magnitude
6363	SRC 4 I_0 Wkl	Ampere	Quelle 4 Verlagerungsstrom Winkel
6364	SRC 4 I_1 Gr.	Grad	Quelle 4 Mitsystemstrom Magnitude
6366	SRC 4 I_1 Wkl	Ampere	Quelle 4 Mitsystemstrom Winkel
6367	SRC 4 I_2 Gr.	Grad	Quelle 4 Gegenstrom Magnitude
6369	SRC 4 I_2 Winkel	Ampere	Quelle 4 Gegenstrom Winkel
6370	SRC 4 Igd Gr.	Grad	Quelle 4 Differential-Erdstrom Magnitude
6372	SRC 4 Igd Winkel	Ampere	Quelle 4 Differential-Erdstrom Winkel
6656	SRC 1 Vag RMS	Volt	Quelle 1 Phase L1G Spannungs-RMS
6658	SRC 1 Vbg RMS	Volt	Quelle 1 Phase L2G Spannungs-RMS
6660	SRC 1 Vcg RMS	Volt	Quelle 1 Phase L3G Spannungs-RMS
6662	SRC 1 Vag Gr.	Volt	Quelle 1 Phase L1G Spannung Magnitude
6664	SRC 1 Vag Wkl	Grad	Quelle 1 Phase L1G Spannung Winkel
6665	SRC 1 Vbg Gr.	Volt	Quelle 1 Phase L2G Spannung Magnitude
6667	SRC 1 Vbg Wkl	Grad	Quelle 1 Phase L2G Spannung Winkel
6668	SRC 1 Vcg Gr.	Volt	Quelle 1 Phase L3G Spannung Magnitude
6670	SRC 1 Vcg Wkl	Grad	Quelle 1 Phase L3G Spannung Winkel
6671	SRC 1 Vab RMS	Volt	Quelle 1 Phase L1-L2 Spannung RMS
6673	SRC 1 Vbc RMS	Volt	Quelle 1 Phase L2L3 Spannungs-RMS
6675	SRC 1 Vca RMS	Volt	Quelle 1 Phase L3L1 Spannungs-RMS
6677	SRC 1 Vab Gr.	Volt	Quelle 1 Phase L1-L2 Spannung Magnitude
6679	SRC 1 Vab Wkl	Grad	Quelle 1 Phase L1-L2 Spannung Winkel
6680	SRC 1 Vbc Gr.	Volt	Quelle 1 Phase L2L3 Spannung Magnitude
6682	SRC 1 Vbc Wkl	Grad	Quelle 1 Phase L2L3 Spannung Winkel
6683	SRC 1 Vca Gr.	Volt	Quelle 1 Phase L3L1 Spannung Magnitude
6685	SRC 1 Vca Wkl	Grad	Quelle 1 Phase L3L1 Spannung Winkel
6686	SRC 1 Ux RMS	Volt	Quelle 1 Hilfsspannung RMS

A

Tabelle A–1: FLEXANALOG-DATENELEMENTE (Tabelle 4 von 10)

ADRESSE	FLEXANALOG-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
6688	SRC 1 Ux Gr.	Volt	Quelle 1 Hilfsspannung Magnitude
6690	SRC 1 Ux Wkl	Grad	Quelle 1 Hilfsspannung Winkel
6691	SRC 1 V_0 Gr.	Volt	Quelle 1 Verlagerungsspannung Magnitude
6693	SRC 1 V_0 Wkl	Grad	Quelle 1 Verlagerungsspannung Winkel
6694	SRC 1 V_1 Gr.	Volt	Quelle 1 Mitsystemspannung Magnitude
6696	SRC 1 V_1 Wkl	Grad	Quelle 1 Mitsystemspannung Winkel
6697	SRC 1 V_2 Gr.	Volt	Quelle 1 Gegenspannung Magnitude
6699	SRC 1 V_2 Wkl	Grad	Quelle 1 Gegenspannung Winkel
6720	SRC 2 Vag RMS	Volt	Quelle 2 Phase L1G Spannungs-RMS
6722	SRC 2 Vbg RMS	Volt	Quelle 2 Phase L2G Spannungs-RMS
6724	SRC 2 Vcg RMS	Volt	Quelle 2 Phase L3G Spannungs-RMS
6726	SRC 2 Vag Gr.	Volt	Quelle 2 Phase L1G Spannung Magnitude
6728	SRC 2 Vag Wkl	Grad	Quelle 2 Phase L1G Spannung Winkel
6729	SRC 2 Vbg Gr.	Volt	Quelle 2 Phase L2G Spannung Magnitude
6731	SRC 2 Vbg Wkl	Grad	Quelle 2 Phase L2G Spannung Winkel
6732	SRC 2 Vcg Gr.	Volt	Quelle 2 Phase L3G Spannung Magnitude
6734	SRC 2 Vcg Wkl	Grad	Quelle 2 Phase L3G Spannung Winkel
6735	SRC 2 Vab RMS	Volt	Quelle 2 Phase L1-L2 Spannung RMS
6737	SRC 2 Vbc RMS	Volt	Quelle 2 Phase L2L3 Spannungs-RMS
6739	SRC 2 Vca RMS	Volt	Quelle 2 Phase L3L1 Spannungs-RMS
6741	SRC 2 Vab Gr.	Volt	Quelle 2 Phase L1-L2 Spannung Magnitude
6743	SRC 2 Vab Wkl	Grad	Quelle 2 Phase L1-L2 Spannung Winkel
6744	SRC 2 Vbc Gr.	Volt	Quelle 2 Phase L2L3 Spannung Magnitude
6746	SRC 2 Vbc Wkl	Grad	Quelle 2 Phase L2L3 Spannung Winkel
6747	SRC 2 Vca Gr.	Volt	Quelle 2 Phase L3L1 Spannung Magnitude
6749	SRC 2 Vca Wkl	Grad	Quelle 2 Phase L3L1 Spannung Winkel
6750	SRC 2 Ux RMS	Volt	Quelle 2 Hilfsspannung RMS
6752	SRC 2 Ux Gr.	Volt	Quelle 2 Hilfsspannung Magnitude
6754	SRC 2 Ux Wkl	Grad	Quelle 2 Hilfsspannung Winkel
6755	SRC 2 V_0 Gr.	Volt	Quelle 2 Verlagerungsspannung Magnitude
6757	SRC 2 V_0 Wkl	Grad	Quelle 2 Verlagerungsspannung Winkel
6758	SRC 2 V_1 Gr.	Volt	Quelle 2 Mitsystemspannung Magnitude
6760	SRC 2 V_1 Wkl	Grad	Quelle 2 Mitsystemspannung Winkel
6761	SRC 2 V_2 Gr.	Volt	Quelle 2 Gegenspannung Magnitude
6763	SRC 2 V_2 Wkl	Grad	Quelle 2 Gegenspannung Winkel
6784	SRC 3 Vag RMS	Volt	Quelle 3 Phase L1G Spannungs-RMS
6786	SRC 3 Vbg RMS	Volt	Quelle 3 Phase L2G Spannungs-RMS
6788	SRC 3 Vcg RMS	Volt	Quelle 3 Phase L3G Spannungs-RMS
6790	SRC 3 Vag Gr.	Volt	Quelle 3 Phase L1G Spannung Magnitude
6792	SRC 3 Vag Wkl	Grad	Quelle 3 Phase L1G Spannung Winkel
6793	SRC 3 Vbg Gr.	Volt	Quelle 3 Phase L2G Spannung Magnitude
6795	SRC 3 Vbg Wkl	Grad	Quelle 3 Phase L2G Spannung Winkel
6796	SRC 3 Vcg Gr.	Volt	Quelle 3 Phase L3G Spannung Magnitude
6798	SRC 3 Vcg Wkl	Grad	Quelle 3 Phase L3G Spannung Winkel
6799	SRC 3 Vab RMS	Volt	Quelle 3 Phase L1-L2 Spannung RMS
6801	SRC 3 Vbc RMS	Volt	Quelle 3 Phase L2L3 Spannungs-RMS
6803	SRC 3 Vca RMS	Volt	Quelle 3 Phase L3L1 Spannungs-RMS

Tabelle A–1: FLEXANALOG-DATENELEMENTE (Tabelle 5 von 10)

ADRESSE	FLEXANALOG-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
6805	SRC 3 Vab Gr.	Volt	Quelle 3 Phase L1-L2 Spannung Magnitude
6807	SRC 3 Vab Wkl	Grad	Quelle 3 Phase L1-L2 Spannung Winkel
6808	SRC 3 Vbc Gr.	Volt	Quelle 3 Phase L2L3 Spannung Magnitude
6810	SRC 3 Vbc Wkl	Grad	Quelle 3 Phase L2L3 Spannung Winkel
6811	SRC 3 Vca Gr.	Volt	Quelle 3 Phase L3L1 Spannung Magnitude
6813	SRC 3 Vca Wkl	Grad	Quelle 3 Phase L3L1 Spannung Winkel
6814	SRC 3 Ux RMS	Volt	Quelle 3 Hilfsspannung RMS
6816	SRC 3 Ux Gr.	Volt	Quelle 3 Hilfsspannung Magnitude
6818	SRC 3 Ux Wkl	Grad	Quelle 3 Hilfsspannung Winkel
6819	SRC 3 V_0 Gr.	Volt	Quelle 3 Verlagerungsspannung Magnitude
6821	SRC 3 V_0 Wkl	Grad	Quelle 3 Verlagerungsspannung Winkel
6822	SRC 3 V_1 Gr.	Volt	Quelle 3 Mitsystemspannung Magnitude
6824	SRC 3 V_1 Wkl	Grad	Quelle 3 Mitsystemspannung Winkel
6825	SRC 3 V_2 Gr.	Volt	Quelle 3 Gegenspannung Magnitude
6827	SRC 3 V_2 Wkl	Grad	Quelle 3 Gegenspannung Winkel
6848	SRC 4 Vag RMS	Volt	Quelle 4 Phase L1G Spannungs-RMS
6850	SRC 4 Vbg RMS	Volt	Quelle 4 Phase L2G Spannungs-RMS
6852	SRC 4 Vcg RMS	Volt	Quelle 4 Phase L3G Spannungs-RMS
6854	SRC 4 Vag Gr.	Volt	Quelle 4 Phase L1G Spannung Magnitude
6856	SRC 4 Vag Wkl	Grad	Quelle 4 Phase L1G Spannung Winkel
6857	SRC 4 Vbg Gr.	Volt	Quelle 4 Phase L2G Spannung Magnitude
6859	SRC 4 Vbg Wkl	Grad	Quelle 4 Phase L2G Spannung Winkel
6860	SRC 4 Vcg Gr.	Volt	Quelle 4 Phase L3G Spannung Magnitude
6862	SRC 4 Vcg Wkl	Grad	Quelle 4 Phase L3G Spannung Winkel
6863	SRC 4 Vab RMS	Volt	Quelle 4 Phase L1-L2 Spannung RMS
6865	SRC 4 Vbc RMS	Volt	Quelle 4 Phase L2L3 Spannungs-RMS
6867	SRC 4 Vca RMS	Volt	Quelle 4 Phase L3L1 Spannungs-RMS
6869	SRC 4 Vab Gr.	Volt	Quelle 4 Phase L1-L2 Spannung Magnitude
6871	SRC 4 Vab Wkl	Grad	Quelle 4 Phase L1-L2 Spannung Winkel
6872	SRC 4 Vbc Gr.	Volt	Quelle 4 Phase L2L3 Spannung Magnitude
6874	SRC 4 Vbc Wkl	Grad	Quelle 4 Phase L2L3 Spannung Winkel
6875	SRC 4 Vca Gr.	Volt	Quelle 4 Phase L3L1 Spannung Magnitude
6877	SRC 4 Vca Wkl	Grad	Quelle 4 Phase L3L1 Spannung Winkel
6878	SRC 4 Ux RMS	Volt	Quelle 4 Hilfsspannung RMS
6880	SRC 4 Ux Gr.	Volt	Quelle 4 Hilfsspannung Magnitude
6882	SRC 4 Ux Wkl	Grad	Quelle 4 Hilfsspannung Winkel
6883	SRC 4 V_0 Gr.	Volt	Quelle 4 Verlagerungsspannung Magnitude
6885	SRC 4 V_0 Wkl	Grad	Quelle 4 Verlagerungsspannung Magnitude
6886	SRC 4 V_1 Gr.	Volt	Quelle 4 Verlagerungsspannung Magnitude
6888	SRC 4 V_1 Wkl	Grad	Quelle 4 Mitsystemspannung Winkel
6889	SRC 4 V_2 Gr.	Volt	Quelle 4 Gegenspannung Magnitude
6891	SRC 4 V_2 Wkl	Grad	Quelle 4 Gegenspannung Winkel
7168	SRC 1 P	Watt	Quelle 1 Dreiphasen-Wattleistung
7170	SRC 1 Pa	Watt	Quelle 1 Phase L1 Wattleistung
7172	SRC 1 Pb	Watt	Quelle 1 Phase L2 Wattleistung
7174	SRC 1 Pc	Watt	Quelle 1 Phase L3 Wattleistung
7176	SRC 1 Q	Vars	Quelle 1 Dreiphasen-Blindleistung

A

Tabelle A–1: FLEXANALOG-DATENELEMENTE (Tabelle 6 von 10)

ADRESSE	FLEXANALOG-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
7178	SRC 1 Qa	Vars	Quelle 1 Phase L1 Blindleistung
7180	SRC 1 Qb	Vars	Quelle 1 Phase L2 Blindleistung
7182	SRC 1 Qc	Vars	Quelle 1 Phase L3 Blindleistung
7184	SRC 1 S	VA	Quelle 1 Dreiphasen-Scheinleistung
7186	SRC 1 Sa	VA	Quelle 1 Phase L1 Scheinleistung
7188	SRC 1 Sb	VA	Quelle 1 Phase L2 Scheinleistung
7190	SRC 1 Sc	VA	Quelle 1 Phase L3 Scheinleistung
7192	SRC 1 PF	---	Quelle 1 dreiphasiger Leistungsfaktor
7193	SRC 1 Phase L1 PF	---	Quelle 1 Phase L1 Leistungsfaktor
7194	SRC 1 Phase L2 PF	---	Quelle 1 Phase L2 Leistungsfaktor
7195	SRC 1 Phase L3 PF	---	Quelle 1 Phase L3 Leistungsfaktor
7200	SRC 2 P	Watt	Quelle 2 Dreiphasen-Wattleistung
7202	SRC 2 Pa	Watt	Quelle 2 Phase L1 Wattleistung
7204	SRC 2 Pb	Watt	Quelle 2 Phase L2 Wattleistung
7206	SRC 2 Pc	Watt	Quelle 2 Phase L3 Wattleistung
7208	SRC 2 Q	Vars	Quelle 2 Dreiphasen-Blindleistung
7210	SRC 2 Qa	Vars	Quelle 2 Phase L1 Blindleistung
7212	SRC 2 Qb	Vars	Quelle 2 Phase L2 Blindleistung
7214	SRC 2 Qc	Vars	Quelle 2 Phase L3 Blindleistung
7216	SRC 2 S	VA	Quelle 2 Dreiphasen-Scheinleistung
7218	SRC 2 Sa	VA	Quelle 2 Phase L1 Scheinleistung
7220	SRC 2 Sb	VA	Quelle 2 Phase L2 Scheinleistung
7222	SRC 2 Sc	VA	Quelle 2 Phase L3 Scheinleistung
7224	SRC 2 PF	---	Quelle 2 dreiphasiger Leistungsfaktor
7225	SRC 2 Phase L1 PF	---	Quelle 2 Phase L1 Leistungsfaktor
7226	SRC 2 Phase L2 PF	---	Quelle 2 Phase L2 Leistungsfaktor
7227	SRC 2 Phase L3 PF	---	Quelle 2 Phase L3 Leistungsfaktor
7232	SRC 3 P	Watt	Quelle 3 Dreiphasen-Wattleistung
7234	SRC 3 Pa	Watt	Quelle 3 Phase L1 Wattleistung
7236	SRC 3 Pb	Watt	Quelle 3 Phase L2 Wattleistung
7238	SRC 3 Pc	Watt	Quelle 3 Phase L3 Wattleistung
7240	SRC 3 Q	Vars	Quelle 3 Dreiphasen-Blindleistung
7242	SRC 3 Qa	Vars	Quelle 3 Phase L1 Blindleistung
7244	SRC 3 Qb	Vars	Quelle 3 Phase L2 Blindleistung
7246	SRC 3 Qc	Vars	Quelle 3 Phase L3 Blindleistung
7248	SRC 3 S	VA	Quelle 3 Dreiphasen-Scheinleistung
7250	SRC 3 Sa	VA	Quelle 3 Phase L1 Scheinleistung
7252	SRC 3 Sb	VA	Quelle 3 Phase L2 Scheinleistung
7254	SRC 3 Sc	VA	Quelle 3 Phase L3 Scheinleistung
7256	SRC 3 PF	---	Quelle 3 dreiphasiger Leistungsfaktor
7257	SRC 3 Phase L1 PF	---	Quelle 3 Phase L1 Leistungsfaktor
7258	SRC 3 Phase L2 PF	---	Quelle 3 Phase L2 Leistungsfaktor
7259	SRC 3 Phase L3 PF	---	Quelle 3 Phase L3 Leistungsfaktor
7264	SRC 4 P	Watt	Quelle 4 Dreiphasen-Wattleistung
7266	SRC 4 Pa	Watt	Quelle 4 Phase L1 Wattleistung
7268	SRC 4 Pb	Watt	Quelle 4 Phase L2 Wattleistung
7270	SRC 4 Pc	Watt	Quelle 4 Phase L3 Wattleistung

Tabelle A–1: FLEXANALOG-DATENELEMENTE (Tabelle 7 von 10)

ADRESSE	FLEXANALOG-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
7272	SRC 4 Q	Vars	Quelle 4 Dreiphasen-Blindleistung
7274	SRC 4 Qa	Vars	Quelle 4 Phase L1 Blindleistung
7276	SRC 4 Qb	Vars	Quelle 4 Phase L2 Blindleistung
7278	SRC 4 Qc	Vars	Quelle 4 Phase L3 Blindleistung
7280	SRC 4 S	VA	Quelle 4 Dreiphasen-Scheinleistung
7282	SRC 4 Sa	VA	Quelle 4 Phase L1 Scheinleistung
7284	SRC 4 Sb	VA	Quelle 4 Phase L2 Scheinleistung
7286	SRC 4 Sc	VA	Quelle 4 Phase L3 Scheinleistung
7288	SRC 4 PF	---	Quelle 4 dreiphasiger Leistungsfaktor
7289	SRC 4 Phase L1 PF	---	Quelle 4 Phase L1 Leistungsfaktor
7290	SRC 4 Phase L2 PF	---	Quelle 4 Phase L2 Leistungsfaktor
7291	SRC 4 Phase L3 PF	---	Quelle 4 Phase L3 Leistungsfaktor
7552	SRC 1 Frequenz	Hz	Quelle 1 Frequenz
7554	SRC 2 Frequenz	Hz	Quelle 2 Frequenz
7556	SRC 3 Frequenz	Hz	Quelle 3 Frequenz
7558	SRC 4 Frequenz	Hz	Quelle 4 Frequenz
12306	Störsch Anz Trigger	---	Störschreiber Anzahl der Trigger
13504	Analogeingänge 1 Wert	mA	Analogeingang 1 Istwert
13506	Analogeingänge 2 Wert	mA	Analogeingang 2 Istwert
13508	Analogeingänge 3 Wert	mA	Analogeingang 3 Istwert
13510	Analogeingänge 4 Wert	mA	Analogeingang 4 Istwert
13512	Analogeingänge 5 Wert	mA	Analogeingang 5 Istwert
13514	Analogeingänge 6 Wert	mA	Analogeingang 6 Istwert
13516	Analogeingänge 7 Wert	mA	Analogeingang 7 Istwert
13518	Analogeingänge 8 Wert	mA	Analogeingang 8 Istwert
13520	Analogeingänge 9 Wert	mA	Analogeingang 9 Istwert
13522	Analogeingänge 10 Wert	mA	Analogeingang 10 Istwert
13524	Analogeingänge 11 Wert	mA	Analogeingang 11 Istwert
13526	Analogeingänge 12 Wert	mA	Analogeingang 12 Istwert
13528	Analogeingänge 13 Wert	mA	Analogeingang 13 Istwert
13530	Analogeingänge 14 Wert	mA	Analogeingang 14 Istwert
13532	Analogeingänge 15 Wert	mA	Analogeingang 15 Istwert
13534	Analogeingänge 16 Wert	mA	Analogeingang 16 Istwert
13536	Analogeingänge 17 Wert	mA	Analogeingang 17 Istwert
13538	Analogeingänge 18 Wert	mA	Analogeingang 18 Istwert
13540	Analogeingänge 19 Wert	mA	Analogeingang 19 Istwert
13542	Analogeingänge 20 Wert	mA	Analogeingang 20 Istwert
13544	Analogeingänge 21 Wert	mA	Analogeingang 21 Istwert
13546	Analogeingänge 22 Wert	mA	Analogeingang 22 Istwert
13548	Analogeingänge 23 Wert	mA	Analogeingang 23 Istwert
13550	Analogeingänge 24 Wert	mA	Analogeingang 24 Istwert
13552	RTD-Eingänge 1 Wert	---	RTD-Eingang 1 Istwert
13553	RTD-Eingänge 2 Wert	---	RTD-Eingang 2 Istwert
13554	RTD-Eingänge 3 Wert	---	RTD-Eingang 3 Istwert
13555	RTD-Eingänge 4 Wert	---	RTD-Eingang 4 Istwert
13556	RTD-Eingänge 5 Wert	---	RTD-Eingang 5 Istwert
13557	RTD-Eingänge 6 Wert	---	RTD-Eingang 6 Istwert

A

Tabelle A–1: FLEXANALOG-DATENELEMENTE (Tabelle 8 von 10)

ADRESSE	FLEXANALOG-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
13558	RTD-Eingänge 7 Wert	---	RTD-Eingang 7 Istwert
13559	RTD-Eingänge 8 Wert	---	RTD-Eingang 8 Istwert
13560	RTD-Eingänge 9 Wert	---	RTD-Eingang 9 Istwert
13561	RTD-Eingänge 10 Wert	---	RTD-Eingang 10 Istwert
13562	RTD-Eingänge 11 Wert	---	RTD-Eingang 11 Istwert
13563	RTD-Eingänge 12 Wert	---	RTD-Eingang 12 Istwert
13564	RTD-Eingänge 13 Wert	---	RTD-Eingang 13 Istwert
13565	RTD-Eingänge 14 Wert	---	RTD-Eingang 14 Istwert
13566	RTD-Eingänge 15 Wert	---	RTD-Eingang 15 Istwert
13567	RTD-Eingänge 16 Wert	---	RTD-Eingang 16 Istwert
13568	RTD-Eingänge 17 Wert	---	RTD-Eingang 17 Istwert
13569	RTD-Eingänge 18 Wert	---	RTD-Eingang 18 Istwert
13570	RTD-Eingänge 19 Wert	---	RTD-Eingang 19 Istwert
13571	RTD-Eingänge 20 Wert	---	RTD-Eingang 20 Istwert
13572	RTD-Eingänge 21 Wert	---	RTD-Eingang 21 Istwert
13573	RTD-Eingänge 22 Wert	---	RTD-Eingang 22 Istwert
13574	RTD-Eingänge 23 Wert	---	RTD-Eingang 23 Istwert
13575	RTD-Eingänge 24 Wert	---	RTD-Eingang 24 Istwert
13576	RTD-Eingänge 25 Wert	---	RTD-Eingang 25 Istwert
13577	RTD-Eingänge 26 Wert	---	RTD-Eingang 26 Istwert
13578	RTD-Eingänge 27 Wert	---	RTD-Eingang 27 Istwert
13579	RTD-Eingänge 28 Wert	---	RTD-Eingang 28 Istwert
13580	RTD-Eingänge 29 Wert	---	RTD-Eingang 29 Istwert
13581	RTD-Eingänge 30 Wert	---	RTD-Eingang 30 Istwert
13582	RTD-Eingänge 31 Wert	---	RTD-Eingang 31 Istwert
13583	RTD-Eingänge 32 Wert	---	RTD-Eingang 32 Istwert
13584	RTD-Eingänge 33 Wert	---	RTD-Eingang 33 Istwert
13585	RTD-Eingänge 34 Wert	---	RTD-Eingang 34 Istwert
13586	RTD-Eingänge 35 Wert	---	RTD-Eingang 35 Istwert
13587	RTD-Eingänge 36 Wert	---	RTD-Eingang 36 Istwert
13588	RTD-Eingänge 37 Wert	---	RTD-Eingang 37 Istwert
13589	RTD-Eingänge 38 Wert	---	RTD-Eingang 38 Istwert
13590	RTD-Eingänge 39 Wert	---	RTD-Eingang 39 Istwert
13591	RTD-Eingänge 40 Wert	---	RTD-Eingang 40 Istwert
13592	RTD-Eingänge 41 Wert	---	RTD-Eingang 41 Istwert
13593	RTD-Eingänge 42 Wert	---	RTD-Eingang 42 Istwert
13594	RTD-Eingänge 43 Wert	---	RTD-Eingang 43 Istwert
13595	RTD-Eingänge 44 Wert	---	RTD-Eingang 44 Istwert
13596	RTD-Eingänge 45 Wert	---	RTD-Eingang 45 Istwert
13597	RTD-Eingänge 46 Wert	---	RTD-Eingang 46 Istwert
13598	RTD-Eingänge 47 Wert	---	RTD-Eingang 47 Istwert
13599	RTD-Eingänge 48 Wert	---	RTD-Eingang 48 Istwert
13600	Ohm-Eingänge 1 Wert	Ohm	Ohm-Eingänge 1 Wert
13601	Ohm-Eingänge 2 Wert	Ohm	Ohm-Eingänge 2 Wert
14189	PTP–IRIG-B Delta	ns	PTP-Zeit minus IRIG-B-Zeit
24447	Akt. Parametersatz	---	Strom Parametersatz
26161	Therm Mdl verw Kap	---	Thermisches Modell verwendete Kapazität

Tabelle A–1: FLEXANALOG-DATENELEMENTE (Tabelle 9 von 10)

ADRESSE	FLEXANALOG-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
26163	Therm Mdl Auslzeit	Sekunden	Thermisches Modell Ansprechzeit bei Überlastung
26164	Therm Mdl Sperrzeit	Sekunden	Thermische Modellsperrzeit
26168	Therm Mdl Last	Ohm	Thermische Modelllast
26170	Therm Mdl Stromasym.	---	Thermisches Modell Motorunsymmetrie
26171	Therm Mdl abh Last	Ohm	Thermisches Modell Unter Vorspannung gesetzte Motorlast
26172	Starts/Std Sperre	Sekunden	Starts pro Stunde Sperrzeit
26173	Sperre zw. Starts	Sekunden	Zeit zwischen Starts Sperrzeit
26174	Verz-Sperre Neustart	Sekunden	Verzögerungssperrzeit neu starten
26175	Ges. Motorsperrzeit	Sekunden	Gesamte Motorsperrzeit
32768	Nachlauffrequenz	Hz	Nachlauffrequenz
34752	RRTD RTD 1 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 1 Istwert
34753	RRTD RTD 2 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 2 Istwert
34754	RRTD RTD 3 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 3 Istwert
34755	RRTD RTD 4 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 4 Istwert
34756	RRTD RTD 5 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 5 Istwert
34757	RRTD RTD 6 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 6 Istwert
34758	RRTD RTD 7 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 7 Istwert
34759	RRTD RTD 8 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 8 Istwert
34760	RRTD RTD 9 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 9 Istwert
34761	RRTD RTD 10 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 10 Istwert
34762	RRTD RTD 11 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 11 Istwert
34763	RRTD RTD 12 Wert	°C	Entfernter Temparatursensor Eingang 12 Istwert
39168	FlexElement 1 Wert	---	FlexElement 1 Istwert
39170	FlexElement 2 Wert	---	FlexElement 2 Istwert
39172	FlexElement 3 Wert	---	FlexElement 3 Istwert
39174	FlexElement 4 Wert	---	FlexElement 4 Istwert
39176	FlexElement 5 Wert	---	FlexElement 5 Istwert
39178	FlexElement 6 Wert	---	FlexElement 6 Istwert
39180	FlexElement 7 Wert	---	FlexElement 7 Istwert
39182	FlexElement 8 Wert	---	FlexElement 8 Istwert
39184	FlexElement 9 Wert	---	FlexElement 9 Istwert
39186	FlexElement 10 Wert	---	FlexElement 10 Istwert
39188	FlexElement 11 Wert	---	FlexElement 11 Istwert
39190	FlexElement 12 Wert	---	FlexElement 12 Istwert
39192	FlexElement 13 Wert	---	FlexElement 13 Istwert
39194	FlexElement 14 Wert	---	FlexElement 14 Istwert
39196	FlexElement 15 Wert	---	FlexElement 15 Istwert
39198	FlexElement 16 Wert	---	FlexElement 16 Istwert
40992	Brb Komponenteneb.	dB	Defekter Rotostab Erkennung Komponentenebene
40993	Brb Komponentenfreq	Hz	Defekter Rotorstab Erkennung Komponentenfrequenz
40994	Last bei Brb-Ber	× FLA	Defekter Rotorstab Motorlastberechnung
40995	Lastabw bei Brb-Ber.	× FLA	Motorlastabweichung bei defektem Rotorstab Berechnung
40998	Max. Brb Komp-Ebene	dB	Maximum defekter Rotorstab Erkennung Komponentenebene
40999	Max. Brb Komp-Freq.	Hz	Maximum defekter Rotorstab Erkennung Komponentenfrequenz
41000	Last b. Brb-Max	× FLA	Motorlast bei Maximum defekter Rotorstab Berechnung
41001	Lastabw bei Brb-Max	× FLA	Motorlastabweichung bei Berechnung Maximum defekter Rotorstab
41002	Zeitst. bei Brb-Max	---	Zeitstempel bei Maximum defekter Rotorstab

Tabelle A–1: FLEXANALOG-DATENELEMENTE (Tabelle 10 von 10)

ADRESSE	FLEXANALOG-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
41132	Spannungswandler-Sicherungsausfall 1 V0 3. Oberw.	---	V0 3. Oberw. 1
41134	Spannungswandler-Sicherungsausfall 2 V0 3. Oberw.	---	V0 3. Oberw. 2
41136	Spannungswandler-Sicherungsausfall 3 V0 3. Oberw.	---	V0 3. Oberw. 3
41138	Spannungswandler-Sicherungsausfall 4 V0 3. Oberw.	---	V0 3. Oberw. 4
41140	Spannungswandler-Sicherungsausfall 5 V0 3. Oberw.	---	V0 3. Oberw. 5
41142	Spannungswandler-Sicherungsausfall 6 V0 3. Oberw.	---	V0 3. Oberw. 6
41472	Amp.-Asymm.	---	Stromunsymmetrie Istwert
45584	GOOSE Analogeing. 1	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 1
45586	GOOSE Analogeing. 2	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 2
45588	GOOSE Analogeing. 3	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 3
45590	GOOSE Analogeing. 4	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 4
45592	GOOSE Analogeing. 5	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 5
45594	GOOSE Analogeing. 6	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 6
45596	GOOSE Analogeing. 7	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 7
45598	GOOSE Analogeing. 8	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 8
45600	GOOSE Analogeing. 9	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 9
45602	GOOSE Analogeing. 10	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 10
45604	GOOSE Analogeing. 11	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 11
45606	GOOSE Analogeing. 12	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 12
45608	GOOSE Analogeing. 13	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 13
45610	GOOSE Analogeing. 14	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 14
45612	GOOSE Analogeing. 15	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 15
45614	GOOSE Analogeing. 16	---	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 16

A.1.2 FLEXINTEGER-ELEMENTE

FlexInteger-Funktionen können auch in einem Webbrowser angezeigt werden. Geben Sie im Browser die IP-Adresse des UR ein, öffnen Sie den Menüpunkt **Geräteinformationen** und dann die Option **FlexInteger-Kanalliste**.

Tabelle A–2: FLEXINTEGER-DATENELEMENTE

ADRESSE	FLEXINTEGER-NAME	EINHEITEN	BESCHREIBUNG
9968	GOOSE UInt Input 1	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 1
9970	GOOSE UInt Input 2	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 2
9972	GOOSE UInt Input 3	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 3
9974	GOOSE UInt Input 4	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 4
9976	GOOSE UInt Input 5	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 5
9978	GOOSE UInt Input 6	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 6
9980	GOOSE UInt Input 7	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 7
9982	GOOSE UInt Input 8	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 8
9984	GOOSE UInt Input 9	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 9
9986	GOOSE UInt Input 10	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 10
9988	GOOSE UInt Input 11	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 11
9990	GOOSE UInt Input 12	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 12
9992	GOOSE UInt Input 13	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 13
9994	GOOSE UInt Input 14	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 14
9996	GOOSE UInt Input 15	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 15
9998	GOOSE UInt Input 16	---	IEC61850 GOOSE UInteger-Eingang 16

A

B.1.1 EINFÜHRUNG

Die Schutzgeräte der UR-Serie unterstützen zahlreiche Kommunikationsprotokolle zur Anbindung an Geräte wie etwa PCs, RTUs, SCADA-Master-Stationen oder SPSen. Das Modicon Modbus RTU-Protokoll ist das grundlegendste vom UR unterstützte Protokoll. Modbus ist verfügbar über serielle Verbindungen nach RS232 oder RS485 sowie über Ethernet (unter Verwendung der Modbus/TCP-Spezifikation). Die nachfolgende Beschreibung dient hauptsächlich für Benutzer, die ihre eigenen Master-Kommunikationstreiber entwickeln möchten, und bezieht sich auf das serielle Modbus RTU-Protokoll. Bitte beachten:

- Das UR-Gerät agiert immer als Slave-Gerät. Das heißt, es initiiert niemals die Kommunikation, sondern wartet auf die von einem Master-Computer gesendeten Anforderungen und reagiert darauf.
- Für Modbus wird eine Untermenge des Protokollformats Remote Terminal Unit (RTU) unterstützt, das umfangreiche Überwachungs, Programmier- und Steuerungsfunktion mithilfe von Befehlen zum Lesen und Schreiben von Registern erlaubt.

B.1.2 PHYSISCHE EBENE

Das Modbus RTU-Protokoll ist hardware-unabhängig, sodass als physikalische Layer alle standardmäßigen Hardwarekonfigurationen einschließlich RS232 und RS485 verwendet werden können. Das Gerät besitzt neben einer Bedienfront (Bedienfront) mit RS232-Schnittstelle zwei rückseitige Kommunikationsschnittstellen, die als RS485, Lichtleiter, 10Base-T oder 10Base-F konfigurierbar sind. Der Datenfluss erfolgt halb-duplex in allen Konfigurationen. Die Kommunikationsleitungen werden in Kapitel 3 behandelt.

Jedes Datenbyte wird in einem asynchronen Format übertragen, das aus 1 Startbit, 8 Datenbits, 1 Stoppbit sowie gegebenenfalls 1 Paritätsbit besteht. Dies ergibt einen Datenframe mit 10 oder 11 Bits. Dies kann wichtig für die Übertragung über Modems mit höheren Bitraten sein (11 Bit Datenframes werden bei vielen Modems nur mit Baudraten bis zu 300 bit/s unterstützt).

Die Baudrate und Parität sind unabhängig für jede Kommunikationsschnittstelle programmierbar. Verfügbar sind Baudraten von 300, 1200, 2400, 4800, 9600, 14400, 19200, 28800, 33600, 38400, 57600 oder 115200 bit/s. Die Paritätsarten gerade, ungerade oder keine Parität sind möglich. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation* in Kapitel 5.

Das Master-Gerät in einem System muss die Adresse des Slave-Geräts kennen, mit dem es kommunizieren soll. Das Gerät reagiert auf Anforderungen von einem Master nur, wenn die Adresse in der Anfrage mit der Slave-Adresse des Gerätes übereinstimmt (sofern es sich nicht um eine Broadcast-Adresse handelt – siehe unten).

Die für alle Schnittstellen zu verwendende Slave-Adresse wird über eine zentrale Einstellung festgelegt. Eine Ausnahme bildet die frontseitige Schnittstelle, über den das Schutzgerät bei Verwendung des Modbus RTU-Protokolls jede beliebige Adresse akzeptiert.

B.1.3 DATENVERBINDUNGSSCHICHT

Die Kommunikation erfolgt in Gruppen asynchron zusammengesetzter Byte-Daten, so genannten „Datenpaketen“. Der Master überträgt ein Paket an den Slave, woraufhin der Slave mit einem Paket antwortet. Das Ende eines Pakets wird durch *Pausenzeit* auf der Kommunikationsleitung gekennzeichnet. Das allgemeine Format von Sende- und Empfangspaketen wird nachfolgend beschrieben. Die genauen Details der Paketformatierung finden Sie in den weiteren Abschnitten, in denen der jeweilige Funktionscode beschrieben wird.

Tabelle B–1: MODBUS-PAKETFORMAT

BESCHREIBUNG	GRÖSSE
SLAVE-ADRESSE	1 Byte
FUNKTIONSCODE	1 Byte
DATEN	*N* Byte
CRC, zyklische Redundanzprüfung	2 Byte
PAUSENZEIT	3,5 Byte Übertragungszeit

- **SLAVE-ADRESSE:** Dies ist die Adresse des Slave-Geräts, an den das vom Master gesendete Paket gerichtet ist und das die gewünschte Aktion ausführen soll. Jedes Slave-Gerät an einem Kommunikationsbus muss eine eindeutige Adresse besitzen, sodass Übertragungskonflikte auf dem Bus verhindert werden. Alle Schnittstellen eines Schutzgerätes besitzen dieselbe Adresse, die von 1 bis 254 programmierbar ist; nähere Einzelheiten dazu sind in Kapitel 5 beschrieben. Nur der adressierte Slave reagiert auf ein Paket, das mit seiner Adresse beginnt. Eine Ausnahme bildet der Schnittstelle an der Bedienfront; dieser reagiert auf Nachrichten für alle Slave-Adressen.

  Ein Master-Übertragungspaket mit Slave-Adresse 0 bedeutet einen Broadcastbefehl. Alle Slaves in der Kommunikationsverbindung führen die betreffende Aktion anhand des Pakets aus, senden aber keine Antwort an den Master. Der Broadcastmodus wird nur erkannt, wenn er mit dem Funktionscode 05h assoziiert ist. Bei jedem anderen Funktionscode wird ein Paket mit Broadcastmodus Slave-Adresse 0 ignoriert.
- **FUNKTIONSCODE:** Dies bezieht sich auf einen der unterstützten Funktionscodes des Gerätes, die dem Slave mitteilt, welche Aktion er ausführen soll. Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt *Unterstützte Funktionscodes*. Eine Fehlermeldung vom Slave wird dadurch gekennzeichnet, dass das höchstwertige Bit im Funktionscode des Antwortpakets gesetzt ist. Siehe Abschnitt *Fehlermeldung* für weitere Informationen.
- **DATEN:** Dabei handelt es sich um eine variable Anzahl von Bytes in Abhängigkeit vom Funktionscode. Dazu gehören unter anderem Istwerte, Einstellungen oder Adressen, die vom Master an den Slave oder vom Slave an den Master gesendet werden.
- **CRC, zyklische Redundanzprüfung:** Hierbei handelt es sich um einen zwei Byte langen Fehlerprüfcode. Die RTU-Version von Modbus enthält eine zyklische Redundanzprüfung von 16 Bit Länge (CRC-16) mit jedem Paket. Diese Methode der Fehlererkennung ist ein Industriestandard. Empfängt ein Modbus Slave Gerät ein Paket, das durch die zyklische Redundanzprüfung (CRC) als fehlerhaft markiert ist, erfolgt vom Slave-Gerät keine Reaktion oder Antwort auf das Paket, sodass fehlerhafte Vorgänge vermieden werden. Siehe Abschnitt *CRC-16-Algorithmus* für weitere Informationen zur Berechnung der CRC-Prüfsumme.
- **PAUSENZEIT:** Ein Paket wird abgeschlossen, wenn über einen Zeitraum, der der Übertragung von 3,5 Bytes entspricht (ca. 15 ms bei 2400 bit/s, 2 ms bei 19200 bit/s und 300 µs bei 115200 bit/s) keine Daten empfangen werden. Demzufolge darf das Sendegerät zwischen einzelnen Bytes keine längeren Zwischenräume zulassen als dieses Intervall. Läuft die Pausenzeit ohne Übertragung eines neuen Bytes ab, warten alle Slaves auf ein neues Paket vom Master außer für den adressierten Slave.

B.1.4 CRC-16-ALGORITHMUS

Der CRC-16-Algorithmus behandelt im wesentlichen den gesamten Datenstrom als kontinuierliche Binärzahl (nur Datenbits; Start-, Stopp- und Paritätsbits werden ignoriert). Diese Zahl wird zuerst um 16 Bits nach links verschoben und danach durch ein charakteristisches Polynom (1100000000000101B) dividiert. Der 16-Bit-Rest der Teilung wird an das Ende des Pakets angehängt, beginnend mit dem MSByte. Das resultierende Paket einschließlich CRC ergibt bei Teilung durch dasselbe Polynom beim Empfänger einen Rest von Null, wenn keine Übertragungsfehler aufgetreten sind. Für diesen Algorithmus muss das charakteristische Polynom in umgekehrter Bitfolge vorliegen. Das höchstwertige Bit des charakteristischen Polynoms wird weggelassen, weil es den Wert des Rests nicht beeinflusst.

Eine in der Programmiersprache verfasste Implementierung des CRC-Algorithmus ist auf Anfrage erhältlich.

Tabelle B–2: CRC-16-ALGORITHMUS

SYMBOLE:	-->	Datenübertragung	
	A	16 Bit Arbeitsregister	
	Alow	niederwertiges Byte von A	
	Ahigh	höchstwertiges Byte von A	
	CRC, zyklische Redundanz-prüfung	16 Bit CRC-16-Ergebnis	
	i,j	Schleifenzähler	
	(+)	logischer EXKLUSIVER-ODER-Operator	
	N	Gesamtzahl der Datenbyte	
	Di	i-tes Datenbyte (i = 0 bis N-1)	
	G	16 Bit charakteristisches Polynom = 1010000000000001 (binär) mit weggelassenem MSbit und umgekehrter Bitfolge	
	shr (x)	Rechtsverschiebe-Operator (...tes LSbit von x wird in eine Carry-Flag verschoben, eine '0' wird in das MSbit von x verschoben, alle anderen Bits werden um eine Stelle nach rechts verschoben)	
ALGORITHMUS:	1.	FFFF (hex) --> A	
	2.	0 --> i	
	3.	0 --> j	
	4.	Di (+) Alow --> Alow	
	5.	j + 1 --> j	
	6.	shr (A)	
	7.	Ist ein Übertrag vorhanden?	Nein: gehe zu 8; Ja: G (+) A --> A und fortsetzen.
	8.	Ist j = 8?	Nein: gehe zu 5; Ja: weiter
	9.	i + 1 --> i	
	10.	Ist i = N?	Nein: gehe zu 3; Ja: weiter
	11.	A --> CRC	

B.2.1 UNTERSTÜTZTE FUNKTIONSCODES

Modbus definiert offiziell Funktionscodes von 1 bis 127, wobei davon in der Regel nur eine kleine Untermenge benötigt wird. Das Schutzgerät unterstützt einige dieser Funktionen, wie in der folgenden Tabelle zusammengefasst. Jeder Funktionscode wird in den weiteren Abschnitten detailliert beschrieben.

FUNKTIONSCODE		MODBUS-DEFINITION	GE MULTILIN-DEFINITION
HEX	DEC		
03	3	Halteregister lesen	Istwerte oder Einstellungen lesen
04	4	Halteregister lesen	Istwerte oder Einstellungen lesen
05	5	Befehl ausführen	Vorgang ausführen
06	6	Einzelregister vorbelegen	Einzeleinstellung speichern
10	16	Mehrfachregister vorbelegen	Mehrfacheinstellungen speichern

B.2.2 LESEN VON ISTWERTEN ODER EINSTELLUNGEN (FUNKTIONSCODE 03/04H)

Dieser Funktionscode ermöglicht dem Master das Auslesen eines oder mehrerer zusammenhängender Datenregister (Istwerte oder Einstellungen) aus dem Schutzgerät. Datenregister sind immer Werte von 16 Bit (zwei Byte), die mit höchstwertigem Byte zuerst übertragen werden. In einem einzigen Paket können maximal 125 Register gelesen werden. Die genauen Details zu den Datenregistern sind in der Tabelle *Modbus-Speicherstruktur* zusammengestellt.

Da manche SPS-Implementierungen von Modbus nur einen der Funktionscodes 03h und 04h unterstützen. Die M60-Interpretation ermöglicht die Verwendung eines der beiden Funktionscodes zum Lesen von einem oder mehreren zusammenhängenden Datenregistern. Der Typ der gelesenen Daten wird durch die Daten-Startadresse festgelegt. Deshalb sind die Funktionscodes 03h und 04h identisch.

Die nachfolgende Tabelle zeigt das Format der Master- und Slave-Pakete. Das Beispiel zeigt ein Master-Gerät, das drei Registerwerte ab der Adresse 4050h vom Slave-Gerät 11h (17 dezimal) anfordert; das Slave-Gerät antwortet mit den Werten 40, 300 und 0 aus den Registern 4050h, 4051h und 4052h.

Tabelle B–3: BEISPIEL FÜR DIE PAKETÜBERTRAGUNG ZWISCHEN MASTER- UND SLAVE-GERÄT

MASTER-ÜBERTRAGUNG	
PAKETFORMAT	BEISPIEL (HEX)
SLAVE-ADRESSE	11
FUNKTIONSCODE	04
DATENSTARTADRESSE - hoch	40
DATENSTARTADRESSE - niedrig	50
ANZAHL REGISTER - hoch	00
ANZAHL REGISTER - niedrig	03
CRC - niedrig	A7
CRC - hoch	4A

SLAVE-ANTWORT	
PAKETFORMAT	BEISPIEL (HEX)
SLAVE-ADRESSE	11
FUNKTIONSCODE	04
BYTE-ANZAHL	06
DATA #1 - hoch	00
DATA #1 - niedrig	28
DATA #2 - hoch	01
DATA #2 - niedrig	2C
DATA #3 - hoch	00
DATA #3 - niedrig	00
CRC - niedrig	0D
CRC - hoch	60

B.2.3 AUSFÜHREN DES VORGANGS (FUNKTIONSCODE 05H)

Dieser Funktionscode ermöglicht dem Master die Durchführung verschiedener Operationen im Schutzgerät. Verfügbare Operationen sind in der unten stehenden Tabelle *Zusammenfassung der Betriebscodes* dargestellt.

Die nachfolgende Tabelle zeigt das Format der Master- und Slave-Pakete. Das Beispiel zeigt ein Master-Gerät, das dem Slave-Gerät 11h (17 dezimal) eine Anforderung zum Zurücksetzen überträgt. Die höchst- und niederwertigen Code-Bytes haben die Werte „FF“ und „00“; sie sind der Rest der ursprünglichen Modbus-Definition dieses Funktionscodes.

Tabelle B–4: BEISPIEL FÜR DIE PAKETÜBERTRAGUNG ZWISCHEN MASTER- UND SLAVE-GERÄT

MASTER-ÜBERTRAGUNG	
PAKETFORMAT	**BEISPIEL (HEX)**
SLAVE-ADRESSE	11
FUNKTIONSCODE	05
BETRIEBSCODE - hoch	00
BETRIEBSCODE - niedrig	01
CODEWERT - hoch	FF
CODEWERT - niedrig	00
CRC - niedrig	DF
CRC - hoch	6A

SLAVE-ANTWORT	
PAKETFORMAT	**BEISPIEL (HEX)**
SLAVE-ADRESSE	11
FUNKTIONSCODE	05
BETRIEBSCODE - hoch	00
BETRIEBSCODE - niedrig	01
CODEWERT - hoch	FF
CODEWERT - niedrig	00
CRC - niedrig	DF
CRC - hoch	6A

Tabelle B–5: ZUSAMMENFASSUNG DER BETRIEBSCODES FÜR FUNKTION 05H

BETRIEBSCODE (HEX)	DEFINITION	BESCHREIBUNG
0000	KEIN BETRIEB	Es erfolgt keine Aktivität.
0001	RÜCKSETZEN	Führt dieselbe Funktion wie durch die RESET-Taste an der Bedienfront ausgelöst wird.
0005	EREIGNISPROTOKOLLE LEEREN	Führt dieselbe Funktion aus wie an der Bedienfront durch den Menübefehl **EREIGNISPROTOKOLLE LEEREN**.
0006	STÖRSCHREIBER LEEREN	Leert alle Störschreiber-Datensätze.
1000 bis 103F	VIRTUELLER EINGANG 1 bis 64 EIN/AUS	Setzt die Zustände der virtuellen Eingänge 1 bis 64 entweder auf „EIN“ oder „AUS“.

B.2.4 SPEICHERN EINER EINZELNEN EINSTELLUNG (FUNKTIONSCODE 06H)

Dieser Funktionscode ermöglicht es dem Master, die Inhalte eines einzelnen Einstellregisters in einem Schutzgerät zu ändern. Einstellregister sind immer Werte von 16 Bit (zwei Byte), die mit höchstwertigem Byte zuerst übertragen werden. Die nachfolgende Tabelle zeigt das Format der Master- und Slave-Pakete. Das Beispiel zeigt ein Master-Gerät, das den Wert 200 in Speicherstrukturadresse 4051h in das Slave-Gerät 11h (17 dez) speichert.

Tabelle B–6: BEISPIEL FÜR DIE PAKETÜBERTRAGUNG ZWISCHEN MASTER- UND SLAVE-GERÄT

MASTER-ÜBERTRAGUNG	
PAKETFORMAT	**BEISPIEL (HEX)**
SLAVE-ADRESSE	11
FUNKTIONSCODE	06
DATENSTARTADRESSE - hoch	40
DATENSTARTADRESSE - niedrig	51
DATA - hoch	00
DATA - niedrig	C8
CRC - niedrig	CE
CRC - hoch	DD

SLAVE-ANTWORT	
PAKETFORMAT	**BEISPIEL (HEX)**
SLAVE-ADRESSE	11
FUNKTIONSCODE	06
DATENSTARTADRESSE - hoch	40
DATENSTARTADRESSE - niedrig	51
DATA - hoch	00
DATA - niedrig	C8
CRC - niedrig	CE
CRC - hoch	DD

B.2.5 SPEICHERN VERSCHIEDENER EINSTELLUNGEN (FUNKTIONSCODE 10H)

Dieser Funktionscode ermöglicht es dem Master, die Inhalte eines oder mehrere aufeinander folgenden Einstellregisters in einem Gerät zu ändern. Einstellregister sind Werte von 16 Bit (zwei Byte), die mit höchstwertigem Byte zuerst übertragen werden. In einem einzigen Paket können maximal 60 Einstellregister gespeichert werden. Die nachfolgende Tabelle zeigt das Format der Master- und Slave-Pakete. Das Beispiel zeigt ein Master-Gerät, das den Wert 200 in Spreicherstruktur-adresse 4051h und den Wert 1 an Speicherstrukturadresse 4052h in das Slave-Gerät 11h (17 dezimal) speichert.

Tabelle B–7: BEISPIEL FÜR DIE PAKETÜBERTRAGUNG ZWISCHEN MASTER- UND SLAVE-GERÄT

MASTER-ÜBERTRAGUNG	
PAKETFORMAT	**BEISPIEL (HEX)**
SLAVE-ADRESSE	11
FUNKTIONSCODE	10
DATENSTARTADRESSE - hoch	40
DATENSTARTADRESSE - niedrig	51
ANZAHL DER EINSTELLUNGEN - hoch	00
ANZAHL DER EINSTELLUNGEN - niedrig	02
BYTE-ANZAHL	04
DATA #1 - höchstwertiges Byte	00
DATA #1 - niederwertiges Byte	C8
DATA #2 - höchstwertiges Byte	00
DATA #2 - niederwertiges Byte	01
CRC - niederwertiges Byte	12
CRC - höchstwertiges Byte	62

SLAVE-ANTWORT	
PAKETFORMAT	**BEISPIEL (HEX)**
SLAVE-ADRESSE	11
FUNKTIONSCODE	10
DATENSTARTADRESSE - hoch	40
DATENSTARTADRESSE - niedrig	51
ANZAHL DER EINSTELLUNGEN - hoch	00
ANZAHL DER EINSTELLUNGEN - niedrig	02
CRC - niedrig	07
CRC - hoch	64

B.2.6 FEHLERMELDUNG

Programmier- oder Betriebsfehler sind in der Regel auf unzulässige Daten in einem Paket zurückzuführen. Diese Fehler führen zu einer Fehlermeldung vom Slave. Ein Slave, der einen dieser Fehler erkennt, sendet dem Master ein Antwortpaket, in dem das höchstwertige Bit des Funktionscodes auf 1 gesetzt ist.

Die nachfolgende Tabelle zeigt das Format der Master- und Slave-Pakete. Das Beispiel zeigt ein Master-Gerät, das den nicht unterstützten Funktionscode 39h an Slave-Gerät 11 sendet.

Tabelle B–8: BEISPIEL FÜR DIE PAKETÜBERTRAGUNG ZWISCHEN MASTER- UND SLAVE-GERÄT

MASTER-ÜBERTRAGUNG	
PAKETFORMAT	**BEISPIEL (HEX)**
SLAVE-ADRESSE	11
FUNKTIONSCODE	39
CRC - niederwertiges Byte	CD
CRC - höchstwertiges Byte	F2

SLAVE-ANTWORT	
PAKETFORMAT	**BEISPIEL (HEX)**
SLAVE-ADRESSE	11
FUNKTIONSCODE	B9
FEHLERCODE	01
CRC - niederwertiges Byte	93
CRC - höchstwertiges Byte	95

a) BESCHREIBUNG

Das UR Schutzgerät verfügt über eine generische Dateiübertragungsfunktion; dies bedeutet, dass sich mit derselben Methode alle unterschiedlichen Arten von Dateien von einem Gerät abrufen lassen. Die Modbus-Register, in denen die Dateiübertragung implementiert ist, befinden sich in den Modulen „Modbus-Dateiübertragung (Lesen/Schreiben)“ und „Modbus-Dateiübertragung (Schreibgeschützt)“ ab Adresse 3100 in der Modbus-Speicherstruktur- Um eine Datei aus dem UR Schutzgerät zu lesen, befolgen Sie die nachfolgenden Schritte:

1. Schreiben Sie den Dateinamen mithilfe eines Befehls zum Schreiben in mehrere Register in das Register „Name der zu lesenden Datei“. Ist der Name kürzer als 80 Zeichen, benötigen Sie nur die Anzahl von Registern, die für den vollständigen Text des Dateinamens erforderlich ist. Bei Dateinamen wird nicht zwischen Groß- und Kleinschreibung unterschieden.
2. Lesen Sie mit einem Befehl zum Lesen mehrerer Register wiederholt alle Register in „Modbus-Dateiübertragung (Lesen/Schreiben)“. Es ist nicht notwendig, den gesamten Datenblock zu lesen, da sich das UR Schutzgerät merkt, welches Register Sie zuletzt gelesen haben. Das Register „Position“ hat zunächst den Wert Null und zeigt danach an, wie viele Byte Sie bislang gelesen haben (2-mal Anzahl der Register). Das Register „Größe von...“ gibt die Anzahl der noch zum Lesen verbleibenden Bytes an (maximal 244).
3. Setzen Sie das Lesen so lange fort, bis das Register „Größe von...“ kleiner ist als die Anzahl der Bytes, die Sie übertragen. Dieser Zustand zeigt das Ende der Datei an. Verwerfen Sie alle etwaigen Bytes, die Sie nach der angegebenen Blockgröße gelesen haben.
4. Wenn Sie das Lesen eines Blocks wiederholen müssen, lesen Sie nur die Werte von „Größe von..“ und „Datenblock“, ohne die Position zu lesen. Der Dateizeiger wird nur erhöht, wenn Sie das Positionsregister lesen, sodass derselbe Datenblock zurückgegeben wird, der im vorherigen Vorgang gelesen wurde. Prüfen Sie beim nächsten Lesen, ob es sich um die erwartete Position handelt, und verwerfen Sie den vorherigen Block, wenn dies nicht der Fall ist (dieser Zustand würde bedeuten, dass das UR Schutzgerät Ihre ursprüngliche Leseanforderung nicht verarbeitet hat).

Das UR Schutzgerät merkt sich verbindungsspezifische Dateiübertragungsinformationen, sodass Dateien gleichzeitig an mehreren Modbus-Verbindungen gelesen werden können.

b) ANDERE PROTOKOLLE

Alle über Modbus verfügbaren Dateien lassen sich auch mithilfe des standardmäßigen Dateiübertragungsmechanismus in anderen Protokollen übertragen (z. B. TFTP oder MMS).

c) COMTRADE, STÖRSCHREIBER UND DATENLOGGER-DATEIEN

Störschreiber und Daten Dateien der Datenlogger werden gemäß dem COMTRADE-Dateiformat IEEE C37.111-1999 Standard Common Format for Transient Data Exchange (COMTRADE) für Stromnetze, formatiert. Die Dateien können wahlweise im Textformat oder im binären COMTRADE-Format abgerufen werden.

d) LESEN VON STÖRSCHREIBER-DATEIEN

Zum Verständnis der nachfolgenden Beschreibung ist es erforderlich, mit der Störschreiber-Funktion vertraut zu sein. Einzelheiten finden Sie im Abschnitt *Störschreiber* in Kapitel 5.

Das Register der Störschreiber-Triggeranzahl wird jedes Mal um eins erhöht, wenn eine neue Störschreiberdatei ausgelöst (erfasst) wird. Es wird auf null zurückgesetzt wenn die Störschreiberdaten gelöscht werden. Beim Auftreten einer neuen Auslösung erhält die zugehörige Störschreiberdatei eine Datei-Identifizierungsnummer, die gleich dem inkrementierten Wert dieses Register ist; die neueste Dateinummer ist gleich dem Register Oscillography_Number_of_Triggers. Durch regelmäßiges Auslesen dieses Registers auf geänderte Werte lässt sich ermitteln, ob neue Daten erfasst wurden; wenn die Nummer erhöht ist, dann sind neue Daten verfügbar.

Das Register der Anzahl der Störschreiber Aufzeichnungen gibt an, wie viele Dateien (und wie viele Datenzyklen je Datei) maximal im Speicher des Schutzgerätes abgelegt werden können. Das Register Störschreiber-Register Verfügbare Datensätze gibt die tatsächliche Anzahl der Dateien an, die gespeichert sind und noch zum Auslesen aus dem Schutzgerät zur Verfügung stehen.

Eintragen von „Ja“ (d. h. Wert 1) in das Register „Störschreiber Daten leeren“ die Störschreiber-Datendateien, setzt die beiden Register „Störschreiber Anzahl der Trigger“ und „Störschreiber Verfügbare Datensätze“ auf null und setzt „Störschreiber Datum letztes Löschen“ auf die aktuellen Datums- und Uhrzeitwerte.

Zum Auslesen von binären COMTRADE Störschreiberdateien, lesen Sie die folgenden Dateinamen:

OSCnnnn.CFG und OSCnnn.DAT

Ersetzen Sie „nnn“ mit der gewünschten Störschreiber-Auslösernummer. Verwenden Sie für das ASCII-Format die folgenden Dateinamen

OSCAnnnn.CFG und OSCAnnn.DAT

e) LESEN DER EREIGNISSCHREIBER DATEIEN

Um die gesamten Inhalte des Ereignisschreibers im ASCII-Format (dem einzigen verfügbaren Format) zu lesen, verwenden Sie den folgenden Dateinamen:

EVT.TXT

Zum Lesen ab einem bestimmten Datensatz bis zum Ende des Protokolls verwenden Sie den folgenden Dateinamen:

EVTnnn.TXT (ersetzen Sie nnn durch die gewünschte Anfangsdatensatznummer)

Zum Lesen ab einem bestimmten Datensatz bis zu einem anderen bestimmten Datensatz verwenden Sie den folgenden Dateinamen:

EVT.TXT xxxxx yyyyy (ersetzen Sie xxxxx durch Nummer des ersten zu lesenden Datensatzes und yyyyy durch die Nummer des Datensatzes, bis zu dem gelesen werden soll)

B.3.2 VORGEHENSWEISE BEIM MODBUS-KENNWORT

Das M60 unterstützt die Passworteingabe über eine lokale oder eine Fernverbindung.

Unter „Lokale Verbindung“ fällt jeglicher Zugriff auf die Einstellungen oder Befehle über die frontseitige Schnittstelle. Dazu gehören die Eingabe über das Tastenfeld oder die Übermittlung über den RS232-Anschluss an der Bedienfront gleichermaßen. Unter „Fernverbindung“ fällt jeglicher Zugriff auf die Einstellungen oder Befehle über die rückwärtigen Kommunikationsschnittstellen. Dazu gehören sowohl Ethernet- als auch RS485-Verbindungen. Veränderungen jeglicher Art an den lokalen oder an den Fern-Passwörtern aktivieren diese Funktionalität.

Beim Eingeben eines Einstellungs- oder STEUERPASSWORTs über EnerVista oder eine beliebige serielle Schnittstelle muss der Benutzer das entsprechend Verbindungspasswort eingeben. Wenn die Verbindung auf der Rückseite des M60 besteht, muss das Fernpasswort verwendet werden. Wenn die Verbindung zum RS232-Schnittstelle der Bedienfront erfolgt, muss das lokale Passwort verwendet werden.

Das Steuerpasswort wird an Speicherposition 4000 eingerichtet. Zum Ändern des Steuerpassworts ist Befehlssicherheit erforderlich. Das Einstellungspasswort ist entsprechend an Speicherposition 4002 eingerichtet. Dies sind dieselben Einstellungen, die im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨ PASSWORTSICHERHEIT** über das Tastenfeld zu finden sind. Das Aktivieren der Passwortsicherheit für die Bedienfrontanzeige aktiviert dieses auch für Modbus und *umgekehrt*.

Um Sicherheitszugriff auf Steuerungsebene zu erhalten, muss das STEUERPASSWORT an Speicherposition 4008 eingetragen werden. Um Sicherheitszugriff auf Einstellungsebene zu erhalten, muss das Einstellungspasswort an Speicherposition 400A eingetragen werden. Das eingegebene Einstellungspasswort muss mit der aktuellen Einstellung für das Einstellungspasswort übereinstimmen oder null sein, um Einstellungen ändern oder Firmware herunterladen zu können.

STEUERPASSWORT und Einstellungspasswort haben jeweils einen Timer von 30 Minuten. Jeder Timer startet, wenn Sie das betreffende Passwort eingeben, und wird jedes Mal neu gestartet, wenn Sie es *verwenden*. So wird beispielsweise durch das Schreiben einer Einstellung der Timer für das Einstellungspasswort neu gestartet. Entsprechen führt das Schreiben eines Befehlsregisters oder die Zwangsbetätigung einer Spule zum Neustart des Timers für das STEUERPASSWORT. Der an der Speicherposition 4010 gelesene Wert kann verwendet werden, um zu bestätigen, ob ein STEUERPASSWORT aktiviert oder deaktiviert ist (der Wert 0 bedeutet deaktiviert). Der an der Speicherposition 4011 gelesene Wert kann verwendet werden, um zu bestätigen, ob ein Einstellungspasswort aktiviert oder deaktiviert ist.

Der Sicherheitszugriff auf das STEUERPASSWORT oder das Einstellungspasswort ist auf den bestimmten Schnittstelle oder die bestimmte TCP/IP-Verbindung beschränkt, an denen die Eingabe erfolgte. Passwörter müssen eingegeben werden, wenn ein Zugriff auf das Schutzgerät durch andere Schnittstellen oder Verbindungen erfolgt. Außerdem müssen Passwörter nach dem Trennen und erneuten Verbindung auf TCP/IP Ebene erneut eingegeben werden.

Die Speicherstruktur kann auch in einem Webbrowser angezeigt werden. Geben Sie im Browser die IP-Adresse des UR ein und klicken Sie auf die Option.

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 1 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Geräteinformationen (Schreibgeschützt)						
0000	UR-Produkttyp	0 bis 65535	---	1	F001	0
0002	Produktversion	0 bis 655.35	---	0,01	F001	1
0003	Bootkonfigurationsregister	0 bis 65535	---	1	F001	0
Geräteinformationen (schreibgeschützt -- Verfasst durch Werk)						
0010	Seriennummer	---	---	---	F203	„0“
0020	Herstellungsdatum	0 bis 4294967295	---	1	F050	0
0022	Modifikationsnummer	0 bis 65535	---	1	F001	0
0040	Bestellcode	---	---	---	F204	„Bestellcode x“
0090	Ethernet-MAC Adresse	---	---	---	F072	0
0093	Reserviert (13 Funktionen)	---	---	---	F001	0
00A0	CPU-Modul Seriennummer	---	---	---	F203	(Keine)
00B0	CPU-Lieferant Seriennummer	---	---	---	F203	(Keine)
00C0	Ethernet Submodulseriennummer (8 Funktionen)	---	---	---	F203	(Keine)
Geräteinformationen (schreibgeschützt -- Verfasst durch Werk)						
0110	FPGA Version	---	---	---	F206	(Keine)
0113	FPGA Datum	0 bis 4294967295	--	1	F050	0
Geräteinformationen (Lesen/Schreiben)						
0120	Undefiniert	0 bis 1	---	1	F102	0
Selbsttestziele (schreibgeschützt)						
0200	Selbsttestzustände (4 Funktionen)	0 bis 4294967295	0	1	F143	0
Bedienfront (schreibgeschützt)						
0208	LED Reihe *n* Status, *n* = 1 bis 10 (10 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F501	0
0220	Anzeigemeldung	---	---	---	F204	(Keine)
0248	Letzte gedrückte Taste	0 bis 47	---	1	F530	0 (Keine)
Tastendruck-Emulation (Lesen/Schreiben)						
0280	Simulierter Tastendruck – Null vor jeden Tastenanschlag schreiben	0 bis 46	---	1	F190	0 (Keine Funktionstaste -- verwenden zwischen echten Tasten)
Virtuelle Eingangsbefehle (Lesen-/Schreiben-Befehl) (64 Funktionsbausteine)						
0400	Virtueller Eingang 1 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0401	Virtueller Eingang 2 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0402	Virtueller Eingang 3 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0403	Virtueller Eingang 4 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0404	Virtueller Eingang 5 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0405	Virtueller Eingang 6 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0406	Virtueller Eingang 7 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0407	Virtueller Eingang 8 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0408	Virtueller Eingang 9 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0409	Virtueller Eingang 10 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
040A	Virtueller Eingang 11 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
040B	Virtueller Eingang 12 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
040C	Virtueller Eingang 13 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
040D	Virtueller Eingang 14 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
040E	Virtueller Eingang 15 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
040F	Virtueller Eingang 16 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0410	Virtueller Eingang 17 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0411	Virtueller Eingang 18 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 2 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
0412	Virtueller Eingang 19 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0413	Virtueller Eingang 20 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0414	Virtueller Eingang 21 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0415	Virtueller Eingang 22 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0416	Virtueller Eingang 23 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0417	Virtueller Eingang 24 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0418	Virtueller Eingang 25 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0419	Virtueller Eingang 26 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
041A	Virtueller Eingang 27 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
041B	Virtueller Eingang 28 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
041C	Virtueller Eingang 29 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
041D	Virtueller Eingang 30 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
041E	Virtueller Eingang 31 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
041F	Virtueller Eingang 32 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0420	Virtueller Eingang 33 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0421	Virtueller Eingang 34 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0422	Virtueller Eingang 35 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0423	Virtueller Eingang 36 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0424	Virtueller Eingang 37 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0425	Virtueller Eingang 38 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0426	Virtueller Eingang 39 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0427	Virtueller Eingang 40 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0428	Virtueller Eingang 41 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0429	Virtueller Eingang 42 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
042A	Virtueller Eingang 43 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
042B	Virtueller Eingang 44 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
042C	Virtueller Eingang 45 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
042D	Virtueller Eingang 46 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
042E	Virtueller Eingang 47 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
042F	Virtueller Eingang 48 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0430	Virtueller Eingang 49 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0431	Virtueller Eingang 50 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0432	Virtueller Eingang 51 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0433	Virtueller Eingang 52 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0434	Virtueller Eingang 53 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0435	Virtueller Eingang 54 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0436	Virtueller Eingang 55 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0437	Virtueller Eingang 56 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0438	Virtueller Eingang 57 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
0439	Virtueller Eingang 58 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
043A	Virtueller Eingang 59 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
043B	Virtueller Eingang 60 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
043C	Virtueller Eingang 61 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
043D	Virtueller Eingang 62 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
043E	Virtueller Eingang 63 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
043F	Virtueller Eingang 64 Zustand	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
IEC10 Protokoll Einstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
0582	IEC103 Gemeinsame ASDU Adresse	0 bis 254	---	1	F001	0
0583	IEC103 Sync. Zeitüberschreitung	1 bis 1440	Min	1	F001	1
IEC103 Binäreingänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (96 Funktionsbausteine)						
0584	IEC103 Binäreingang 1 FKT-TYP	0 bis 255	---	1	F001	0
0585	IEC103 Binäreingang 1 INF-NUMMER	0 bis 255	---	1	F001	0
0586	IEC103 Binäreingang 1 Operand	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
0588	...Wiederholt für Binäreingang 2					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 3 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
058C	...Wiederholt für Binäreingang 3					
0590	...Wiederholt für Binäreingang 4					
0594	...Wiederholt für Binäreingang 5					
0598	...Wiederholt für Binäreingang 6					
059C	...Wiederholt für Binäreingang 7					
05A0	...Wiederholt für Binäreingang 8					
05A4	...Wiederholt für Binäreingang 9					
05A8	...Wiederholt für Binäreingang 10					
05AC	...Wiederholt für Binäreingang 11					
05B0	...Wiederholt für Binäreingang 12					
05B4	...Wiederholt für Binäreingang 13					
05B8	...Wiederholt für Binäreingang 14					
05BC	...Wiederholt für Binäreingang 15					
05C0	...Wiederholt für Binäreingang 16					
05C4	...Wiederholt für Binäreingang 17					
05C8	...Wiederholt für Binäreingang 18					
05CC	...Wiederholt für Binäreingang 19					
05D0	...Wiederholt für Binäreingang 20					
05D4	...Wiederholt für Binäreingang 21					
05D8	...Wiederholt für Binäreingang 22					
05DC	...Wiederholt für Binäreingang 23					
05E0	...Wiederholt für Binäreingang 24					
05E4	...Wiederholt für Binäreingang 25					
05E8	...Wiederholt für Binäreingang 26					
05EC	...Wiederholt für Binäreingang 27					
05F0	...Wiederholt für Binäreingang 28					
05F4	...Wiederholt für Binäreingang 29					
05F8	...Wiederholt für Binäreingang 30					
05FC	...Wiederholt für Binäreingang 31					
0600	...Wiederholt für Binäreingang 32					
0604	...Wiederholt für Binäreingang 33					
0608	...Wiederholt für Binäreingang 34					
060C	...Wiederholt für Binäreingang 35					
0610	...Wiederholt für Binäreingang 36					
0614	...Wiederholt für Binäreingang 37					
0618	...Wiederholt für Binäreingang 38					
061C	...Wiederholt für Binäreingang 39					
0620	...Wiederholt für Binäreingang 40					
0624	...Wiederholt für Binäreingang 41					
0628	...Wiederholt für Binäreingang 42					
062C	...Wiederholt für Binäreingang 43					
0630	...Wiederholt für Binäreingang 44					
0634	...Wiederholt für Binäreingang 45					
0638	...Wiederholt für Binäreingang 46					
063C	...Wiederholt für Binäreingang 47					
0640	...Wiederholt für Binäreingang 48					
0644	...Wiederholt für Binäreingang 49					
0648	...Wiederholt für Binäreingang 50					
064C	...Wiederholt für Binäreingang 51					
0650	...Wiederholt für Binäreingang 52					
0654	...Wiederholt für Binäreingang 53					
0658	...Wiederholt für Binäreingang 54					
065C	...Wiederholt für Binäreingang 55					
0660	...Wiederholt für Binäreingang 56					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 4 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
0664	...Wiederholt für Binäreingang 57					
0668	...Wiederholt für Binäreingang 58					
066C	...Wiederholt für Binäreingang 59					
0670	...Wiederholt für Binäreingang 60					
0674	...Wiederholt für Binäreingang 61					
0678	...Wiederholt für Binäreingang 62					
067C	...Wiederholt für Binäreingang 63					
0680	...Wiederholt für Binäreingang 64					
0684	...Wiederholt für Binäreingang 65					
0688	...Wiederholt für Binäreingang 66					
068C	...Wiederholt für Binäreingang 67					
0690	...Wiederholt für Binäreingang 68					
0694	...Wiederholt für Binäreingang 69					
0698	...Wiederholt für Binäreingang 70					
069C	...Wiederholt für Binäreingang 71					
06A0	...Wiederholt für Binäreingang 72					
06A4	...Wiederholt für Binäreingang 73					
06A8	...Wiederholt für Binäreingang 74					
06AC	...Wiederholt für Binäreingang 75					
06B0	...Wiederholt für Binäreingang 76					
06B4	...Wiederholt für Binäreingang 77					
06B8	...Wiederholt für Binäreingang 78					
06BC	...Wiederholt für Binäreingang 79					
06C0	...Wiederholt für Binäreingang 80					
06C4	...Wiederholt für Binäreingang 81					
06C8	...Wiederholt für Binäreingang 82					
06CC	...Wiederholt für Binäreingang 83					
06D0	...Wiederholt für Binäreingang 84					
06D4	...Wiederholt für Binäreingang 85					
06D8	...Wiederholt für Binäreingang 86					
06DC	...Wiederholt für Binäreingang 87					
06E0	...Wiederholt für Binäreingang 88					
06E4	...Wiederholt für Binäreingang 89					
06E8	...Wiederholt für Binäreingang 90					
06EC	...Wiederholt für Binäreingang 91					
06F0	...Wiederholt für Binäreingang 92					
06F4	...Wiederholt für Binäreingang 93					
06F8	...Wiederholt für Binäreingang 94					
06FC	...Wiederholt für Binäreingang 95					
0700	...Wiederholt für Binäreingang 96					
IEC103 ASDU-Einstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (4 Funktionsbausteine)						
0704	IEC103 ASDU1 TYP	0 bis 1	---	1	F630	1(9)
0705	IEC103 ASDU 1 FKT-TYP	0 bis 255	---	1	F001	0
0706	IEC103 ASDU 1 INF-NUMMER	0 bis 255	---	1	F001	0
0707	IEC103 ASDU 1 Scan-Zeitüberschreitung	0 bis 1000	---	1	F001	0
0708	IEC103 ASDU 1 Analogparameter 1	0 bis 65535	---	1	F600	0
0709	IEC103 ASDU 1 Analogfaktor 1	0 bis 65,535	---	0,001	F001	1000
070A	IEC103 ASDU 1 Analog Offset 1	-32768 bis 32767	---	1	F002	0
070B	IEC103 ASDU 1 Analogparameter 2	0 bis 65535	---	1	F600	0
070C	IEC103 ASDU 1 Analogfaktor 2	0 bis 65,535	---	0,001	F001	1000
070D	IEC103 ASDU 1 Analog Offset 2	-32768 bis 32767	---	1	F002	0
070E	IEC103 ASDU 1 Analogparameter 3	0 bis 65535	---	1	F600	0
070F	IEC103 ASDU 1 Analogfaktor 3	0 bis 65,535	---	1	F001	1000
0710	IEC103 ASDU 1 Analog Offset 3	-32768 bis 32767	---	1	F002	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 5 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
0711	IEC103 ASDU 1 Analogparameter 4	0 bis 65535	---	1	F600	0
0712	IEC103 ASDU 1 Analogfaktor 4	0 bis 65,535	---	0,001	F001	1000
0713	IEC103 ASDU 1 Analog Offset 4	-32768 bis 32767	---	1	F002	0
0714	IEC103 ASDU 1 Analogparameter 5	0 bis 65535	---	1	F600	0
0715	IEC103 ASDU 1 Analogfaktor 5	0 bis 65,535	---	0,001	F001	1000
0716	IEC103 ASDU 1 Analog Offset 5	-32768 bis 32767	---	1	F002	0
0717	IEC103 ASDU 1 Analogparameter 6	0 bis 65535	---	1	F600	0
0718	IEC103 ASDU 1 Analogfaktor 6	0 bis 65,535	---	0,001	F001	1000
0719	IEC103 ASDU 1 Analog Offset 6	-32768 bis 32767	---	1	F002	0
071A	IEC103 ASDU 1 Analogparameter 7	0 bis 65535	---	1	F600	0
071B	IEC103 ASDU 1 Analogfaktor 7	0 bis 65,535	---	0,001	F001	1000
071C	IEC103 ASDU 1 Analog Offset 7	-32768 bis 32767	---	1	F002	0
071D	IEC103 ASDU 1 Analogparameter 8	0 bis 65535	---	1	F600	0
071E	IEC103 ASDU 1 Analogfaktor 8	0 bis 65,535	---	0,001	F001	1000
071F	IEC103 ASDU 1 Analog Offset 8	-32768 bis 32767	---	1	F002	0
0720	IEC103 ASDU 1 Analogparameter 9	0 bis 65535	---	1	F600	0
0721	IEC103 ASDU 1 Analogfaktor 9	0 bis 65,535	---	0,001	F001	1000
0722	IEC103 ASDU 1 Analog Offset 9	-32768 bis 32767	---	1	F002	0
0723	...Wiederholt für IEC103 ASDU 2					
0742	...Wiederholt für IEC103 ASDU 3					
0761	...Wiederholt für IEC103 ASDU 4					
IEC103 Befehle (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (32 Funktionsbausteine)						
0780	IEC103 Befehl 1 FKT-TYP	0 bis 255	---	1	F001	0
0781	IEC103 Befehl 1 INF-NUMMER	0 bis 255	---	1	F001	0
0782	IEC103 Befehl 1 Parameter EIN	0 bis 64	---	1	F631	0 (AUS)
0783	IEC103 Befehl 1 Parameter AUS	0 bis 64	---	1	F631	0 (AUS)
0784	...Wiederholt für IEC103 Befehl 2					
0788	...Wiederholt für IEC103 Befehl 3					
078C	...Wiederholt für IEC103 Befehl 4					
0790	...Wiederholt für IEC103 Befehl 5					
0794	...Wiederholt für IEC103 Befehl 6					
0798	...Wiederholt für IEC103 Befehl 7					
079C	...Wiederholt für IEC103 Befehl 8					
07A0	...Wiederholt für IEC103 Befehl 9					
07A4	...Wiederholt für IEC103 Befehl 10					
07A8	...Wiederholt für IEC103 Befehl 11					
07AC	...Wiederholt für IEC103 Befehl 12					
07B0	...Wiederholt für IEC103 Befehl 13					
07B4	...Wiederholt für IEC103 Befehl 14					
07B8	...Wiederholt für IEC103 Befehl 15					
07BC	...Wiederholt für IEC103 Befehl 16					
07C0	...Wiederholt für IEC103 Befehl 17					
07C4	...Wiederholt für IEC103 Befehl 18					
07C8	...Wiederholt für IEC103 Befehl 19					
07CC	...Wiederholt für IEC103 Befehl 20					
07D0	...Wiederholt für IEC103 Befehl 21					
07D4	...Wiederholt für IEC103 Befehl 22					
07D8	...Wiederholt für IEC103 Befehl 23					
07DC	...Wiederholt für IEC103 Befehl 24					
07E0	...Wiederholt für IEC103 Befehl 25					
07E4	...Wiederholt für IEC103 Befehl 26					
07E8	...Wiederholt für IEC103 Befehl 27					
07EC	...Wiederholt für IEC103 Befehl 28					
07F0	...Wiederholt für IEC103 Befehl 29					

B

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 6 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
07F4	...Wiederholt für IEC103 Befehl 30					
07F8	...Wiederholt für IEC103 Befehl 31					
07FC	...Wiederholt für IEC103 Befehl 32					
Digitalzählerzustände (Schreibgeschützt nicht flüchtig) (8 Funktionsbausteine)						
0800	Digitalzähler 1 Wert	-2147483647 bis 2147483647	---	1	F004	0
0802	Digitalzähler 1 Eingefroren	-2147483647 bis 2147483647	---	1	F004	0
0804	Digitalzähler 1 eingefroren Zeitstempel	0 bis 4294967295	---	1	F050	0
0806	Digitalzähler 1 eingefroren Zeitstempel US	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
0808	...Wiederholt für Digitalzähler 2					
0810	...Wiederholt für Digitalzähler 3					
0818	...Wiederholt für Digitalzähler 4					
0820	...Wiederholt für Digitalzähler 5					
0828	...Wiederholt für Digitalzähler 6					
0830	...Wiederholt für Digitalzähler 7					
0838	...Wiederholt für Digitalzähler 8					
FlexStates (Schreibgeschützt)						
0900	FlexState Bits (16 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
Funktionszustände (Schreibgeschützt)						
1000	Funktionsbetriebszustände (64 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F502	0
Parametrierbare Displayanzeige Istwerte (Schreibgeschützt)						
1080	Formatierte parametrierbare Displayanzeigen (16 Funktionen)	---	---	---	F200	(Keine)
Parametrierbare Modbusadressliste Istwerte (Schreibgeschützt)						
1200	Parametrierbare Modbusadressen (256 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
Ziele (Schreibgeschützt)						
14E0	Zielsequenz	0 bis 65535	---	1	F001	0
14E1	Anzahl der Ziele	0 bis 65535	---	1	F001	0
Ziele (Lesen/Schreiben)						
14E2	Zu lesendes Ziel	0 bis 65535	---	1	F001	0
Ziele (Schreibgeschützt)						
14E3	Ereignismeldung	---	---	---	F200	„“
Digitale Eingangs-/Ausgangszustände (Schreibgeschützt)						
1500	Digitaleingangszustände (6 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
1508	Virtuelle Eingangszustände (8 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
1510	Ausgangskontaktszustände (4 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
1518	Ausgangskontakt Stromstatus (4 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
1520	Ausgangskontakt Spannungsstatus (4 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
1528	Virtuelle Ausgangszustände (6 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
1530	Ausgangskontaktsdetektoren (4 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
Eingangs-/Ausgangszustände (Schreibgeschützt)						
1540	Entferntes Gerät Zustände (2 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
1542	Zustände entfernter Eingänge (4 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
1550	Entfernte Geräte online	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
1551	Entfernter Doppelmeldungseingang 1 Zustand	0 bis 3	---	1	F605	3 (Schlecht)
1552	Entfernter Doppelmeldungseingang 2 Zustand	0 bis 3	---	1	F605	3 (Schlecht)
1553	Entfernter Doppelmeldungseingang 3 Zustand	0 bis 3	---	1	F605	3 (Schlecht)
1554	Entfernter Doppelmeldungseingang 4 Zustand	0 bis 3	---	1	F605	3 (Schlecht)
1555	Entfernter Doppelmeldungseingang 5 Zustand	0 bis 3	---	1	F605	3 (Schlecht)
Plattform-Direkteingangs-/Ausgangszustände (Schreibgeschützt)						
15C0	Direkteingang Zustände (6 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
15C8	Direktausgänge, durchschnittliche Meldungsausgabezeit 1	0 bis 65535	ms	1	F001	0
15C9	Direktausgänge, durchschnittliche Meldungsausgabezeit 2	0 bis 65535	ms	1	F001	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 7 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
15CA	Direkteingänge/-Ausgänge, nicht zurückgesendete Meldung Anzahl - Kan. 1	0 bis 65535	---	1	F001	0
15CB	Direkteingänge/-Ausgänge, nicht zurückgesendete Meldung Anzahl - Kan. 2	0 bis 65535	---	1	F001	0
15D0	Direktgerät-Zustände	0 bis 65535	---	1	F500	0
15D1	Reserviert	0 bis 65535	---	1	F001	0
15D2	Direkteingänge/-ausgänge CRC Fehleranzahl 1	0 bis 65535	---	1	F001	0
15D3	Direkteingänge/-ausgänge CRC Fehleranzahl 2	0 bis 65535	---	1	F001	0
Feldeinheit Eingangs-/Ausgangszustände (Schreibgeschützt)						
15E0	Feldeinheit-Digitaleingangszustände (3 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
15E3	Feldeinheit-Digitaleingang Ausgangsoperand Zustände (8 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
15EB	Feldeinheit Ausgangskontakt Zustände (8 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
15F3	Feldeinheit Ausgangskontakt Stromstatus (8 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
15FB	Feldeinheit Ausgangskontakt Zustände (8 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
1603	Feldeinheit gemeinsame Eingänge Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
1604	Feldeinheit gemeinsame Eingänge Kanal Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
1605	Feldeinheit gemeinsame Eingänge Teststatus	0 bis 65535	---	1	F500	0
1606	Feldeinheit gemeinsame Ausgänge Operand Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
1607	Feldeinheit Selbsthaltende Ausgänge Öffnen Operand Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
1608	Feldeinheit Selbsthaltende Ausgänge Schließen Operand Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
1609	Feldeinheit Selbsthaltende Ausgänge Öffnen Treiber Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
160A	Feldeinheit Selbsthaltende Ausgänge Schließen Treiber Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
160B	Feldeinheit Selbsthaltende Ausgänge Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
160C	Feldeinheit Online/Offline Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
160D	Feldeinheit Temperatursensoren Fehler Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
160E	Feldeinheit Messumformer-Eingang Fehler Status	0 bis 65535	---	1	F500	0
Ethernet Lichtwellenleiter Kanal (Lesen/Schreiben)						
1610	Ethernet erster Lichtwellenleiterkanal Status	0 bis 2	---	1	F134	0 (Fehler)
1611	Ethernet zweiter Lichtwellenleiterkanal Status	0 bis 2	---	1	F134	0 (Fehler)
1612	Ethernet dritter Lichtwellenleiterkanal Status	0 bis 2	---	1	F134	0 (Fehler)
Datenlogger Istwerte (Schreibgeschützt)						
1618	Datenlogger Anzahl Kanäle	0 bis 16	Kanal	1	F001	0
1619	Zeit der ältesten verfügbaren Messung	0 bis 4294967295	Sekunden	1	F050	0
161B	Zeit der neuesten verfügbaren Messung	0 bis 4294967295	Sekunden	1	F050	0
161D	Datenlogger-Dauer	0 bis 999,9	Tage	0,1	F001	0
Statordifferentialschutz Istwerte (Schreibgeschützt)						
1660	Generatordifferentialstrom IL1d	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1662	Generatorhaltestrom IL1h	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1664	Generatordifferentialstrom IL2d	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1666	Generatorhaltestrom IL2h	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1668	Generatordifferentialstrom IL3d	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
166A	Generatorhaltestrom IL3h	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
166C	Statordifferentialschutz primärer Stromwandler	0 bis 50000	---	1	F060	1
Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz Istwerte (Schreibgeschützt) (2 Funktionsbausteine)						
1680	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 Leistung	-2147483647 bis 2147483647	W	1	F060	0
1682	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 2 Leistung	-2147483647 bis 2147483647	W	1	F060	0
Feldeinheit Temperatursensoren Istwerte (Schreibgeschützt) (8 Funktionsbausteine)						
16C0	Feldeinheit Temperatursensor 1 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
16C1	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 2					
16C2	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 3					
16C3	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 4					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 8 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
16C4	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 5					
16C5	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 6					
16C6	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 7					
16C7	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 8					
Feldeinheit Messumformer Istwerte (Schreibgeschützt) (8 Funktionsbausteine)						
16C8	Feldeinheit Messumformer 1	-32,768 bis 32,767	---	0,001	F004	0
16CA	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 2					
16CC	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 3					
16CE	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 4					
16D0	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 5					
16D2	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 6					
16D4	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 7					
16D6	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 8					
Quellstrom (Schreibgeschützt) (6 Funktionsbausteine)						
1800	Quelle 1 Phase L1 Strom RMS	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1802	Quelle 1 Phase L2 Strom RMS	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1804	Quelle 1 Phase L3 Strom RMS	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1806	Quelle 1 Nullleiterstrom RMS	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1808	Quelle 1 Phase L1 Strom Magnitude	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
180A	Quelle 1 Phase L1 Strom Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
180B	Quelle 1 Phase L2 Strom Magnitude	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
180D	Quelle 1 Phase L2 Strom Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
180E	Quelle 1 Phase L3 Strom Magnitude	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1810	Quelle 1 Phase L3 Strom Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1811	Quelle 1 Neutralleiterstrom Magnitude	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1813	Quelle 1 Neutralleiterstrom Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1814	Quelle 1 Erdstrom RMS	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1816	Quelle 1 Erdstrom Magnitude	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1818	Quelle 1 Erdstrom Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1819	Quelle 1 Nullsystemstrom Magnitude	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
181B	Quelle 1 Nullsystemstrom Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
181C	Quelle 1 Mitsystemstrom Magnitude	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
181E	Quelle 1 Mitsystemstrom Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
181F	Quelle 1 Gegensystemstrom Magnitude	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1821	Quelle 1 Gegensystemstrom Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1822	Quelle 1 Differential-Erdstrom Magnitude	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
1824	Quelle 1 Differential-Erdstrom Magnitude	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1825	Reserviert (27 Funktionen)	---	---	---	F001	0
1840	...Wiederholt für Quelle 2					
1880	...Wiederholt für Quelle 3					
18C0	...Wiederholt für Quelle 4					
1900	...Wiederholt für Quelle 5					
1940	...Wiederholt für Quelle 6					
Quellspannung (Schreibgeschützt) (6 Funktionsbausteine)						
1A00	Quelle 1 Phase L1E Spannung RMS	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A02	Quelle 1 Phase L2E Spannung RMS	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A04	Quelle 1 Phase L3E Spannung RMS	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A06	Quelle 1 Phase L1E Spannung Magnitude	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A08	Quelle 1 Phase L1E Spannung Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1A09	Quelle 1 Phase L2E Spannung Magnitude	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A0B	Quelle 1 Phase L2E Spannung Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1A0C	Quelle 1 Phase L3E Spannung Magnitude	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A0E	Quelle 1 Phase L3E Spannung Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1A0F	Quelle 1 Phase L1L2 oder L1L3 Spannung RMS	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 9 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
1A11	Quelle 1 Phase L2L3 oder L2L1 Spannung RMS	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A13	Quelle 1 Phase L3L1 oder L3L2 Spannung RMS	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A15	Quelle 1 Phase L1L2 oder L1L3 Spannung Magnitude	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A17	Quelle 1 Phase L1L2 oder L1L3 Spannung Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1A18	Quelle 1 Phase L2L3 oder L2L1 Spannung Magnitude	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A1A	Quelle 1 Phase L2L3 oder L2L1 Spannung Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1A1B	Quelle 1 Phase L3L1 oder L3L2 Spannung Magnitude	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A1D	Quelle 1 Phase L3L1 oder L3L2 Spannung Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1A1E	Quelle 1 Hilfsspannung RMS		V		F060	0
1A20	Quelle 1 Hilfsspannung Magnitude	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A22	Quelle 1 Hilfsspannung Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1A23	Quelle 1 Verlagerungsspannung Magnitude	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A25	Quelle 1 Verlagerungsspannung Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1A26	Quelle 1 Mitsystemspannung Magnitude	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A28	Quelle 1 Mitsystemspannung Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1A29	Quelle 1 Gegensystemspannung Magnitude	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
1A2B	Quelle 1 Gegensystemspannung Winkel	-359,9 bis 0	Grad	0,1	F002	0
1A2C	Reserviert (20 Funktionen)	---	---	---	F001	0
1A40	...Wiederholt für Quelle 2					
1A80	...Wiederholt für Quelle 3					
1AC0	...Wiederholt für Quelle 4					
1B00	...Wiederholt für Quelle 5					
1B40	...Wiederholt für Quelle 6					
Quellleistung (Schreibgeschützt) (6 Funktionsbausteine)						
1C00	Quelle 1 Dreiphasen Wirkleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	W	0,001	F060	0
1C02	Quelle 1 Phase L1 Wirkleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	W	0,001	F060	0
1C04	Quelle 1 Phase L2 Wirkleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	W	0,001	F060	0
1C06	Quelle 1 Phase L3 Wirkleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	W	0,001	F060	0
1C08	Quelle 1 Dreiphasen Blindleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	var	0,001	F060	0
1C0A	Quelle 1 Phase L1 Blindleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	var	0,001	F060	0
1C0C	Quelle 1 Phase L2 Blindleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	var	0,001	F060	0
1C0E	Quelle 1 Phase L3 Blindleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	var	0,001	F060	0
1C10	Quelle 1 Dreiphasen Scheinleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	VA	0,001	F060	0
1C12	Quelle 1 Phase L1 Scheinleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	VA	0,001	F060	0
1C14	Quelle 1 Phase L2 Scheinleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	VA	0,001	F060	0
1C16	Quelle 1 Phase L3 Scheinleistung	-1000000000000 bis 1000000000000	VA	0,001	F060	0
1C18	Quelle 1 Dreiphasen cos-phi	-0,999 bis 1	---	0,001	F013	0
1C19	Quelle 1 Phase L1 cos phi	-0,999 bis 1	---	0,001	F013	0
1C1A	Quelle 1 Phase L2 cos phi	-0,999 bis 1	---	0,001	F013	0
1C1B	Quelle 1 Phase L3 cos phi	-0,999 bis 1	---	0,001	F013	0
1C1C	Reserviert (4 Funktionen)	---	---	---	F001	0
1C20	...Wiederholt für Quelle 2					
1C40	...Wiederholt für Quelle 3					
1C60	...Wiederholt für Quelle 4					
1C80	...Wiederholt für Quelle 5					
1CA0	...Wiederholt für Quelle 6					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 10 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Quellenergie (Schreibgeschützt nicht flüchtige) (6 Funktionsbausteine)						
1D00	Quelle 1 Positive Wirkleistungsverbrauch	0 bis 1000000000000	Wh	0,001	F060	0
1D02	Quelle 1 Negative Wirkleistungsverbrauch	0 bis 1000000000000	Wh	0,001	F060	0
1D04	Quelle 1 Positive Blindleistungsstunden	0 bis 1000000000000	varh	0,001	F060	0
1D06	Quelle 1 Negative Blindleistungsstunden	0 bis 1000000000000	varh	0,001	F060	0
1D08	Reserviert (8 Funktionen)	---	---	---	F001	0
1D10	...Wiederholt für Quelle 2					
1D20	...Wiederholt für Quelle 3					
1D30	...Wiederholt für Quelle 4					
1D40	...Wiederholt für Quelle 5					
1D50	...Wiederholt für Quelle 6					
Energiezählerbefehle (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
1D60	Befehl zum Löschen der Energiezählung	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Quellfrequenz (Schreibgeschützt) (6 Funktionsbausteine)						
1D80	Frequenz für Quelle 1	2 bis 90	Hz	0,001	F003	0
1D82	Frequenz für Quelle 2	2 bis 90	Hz	0,001	F003	0
1D84	Frequenz für Quelle 3	2 bis 90	Hz	0,001	F003	0
1D86	Frequenz für Quelle 4	2 bis 90	Hz	0,001	F003	0
1D88	Frequenz für Quelle 5	2 bis 90	Hz	0,001	F003	0
1D8A	Frequenz für Quelle 6	2 bis 90	Hz	0,001	F003	0
Leistungsschalterüberschlag (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (2 Funktionsbausteine)						
2196	Leistungsschalterüberschlag 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
2197	Leistungsschalterüberschlag 1 Seite 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
2198	Leistungsschalterüberschlag 1 Seite 2 Quelle	0 bis 6	---	1	F211	0 (Keine)
2199	Leistungsschalterüberschlag 1 Status geschlossen L1	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
219B	Leistungsschalterüberschlag 1 Status geschlossen L2	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
219D	Leistungsschalterüberschlag 1 Status geschlossen L3	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
219F	Leistungsschalterüberschlag 1 Spannungs-Anregeschwelle	0 bis 1,5	pu	0,001	F001	850
21A0	Leistungsschalterüberschlag 1 Spannungsdifferenz-Anregeschwelle	0 bis 100000	V	1	F060	1000
21A2	Leistungsschalterüberschlag 1 Strom-Anregeschwelle	0 bis 1,5	pu	0,001	F001	600
21A3	Leistungsschalterüberschlag 1 Auslöseverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	100
21A4	Leistungsschalterüberschlag 1 Überwachung Phase L1	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
21A6	Leistungsschalterüberschlag 1 Überwachung Phase L2	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
21A8	Leistungsschalterüberschlag 1 Überwachung Phase L3	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
21AA	Leistungsschalterüberschlag 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
21AC	Leistungsschalterüberschlag 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
21AD	Leistungsschalterüberschlag 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
21AE	Reserviert (4 Funktionen)	---	---	---	F001	0
21B2	...Wiederholt für Leistungsschalterüberschlag 2					
Passwörter unberechtigter Zugriff (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
2230	Unberechtigten Zugriff zurücksetzen	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Feldeinheit Rohdaten Einstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
2460	Rohfelddaten Port	0 bis 7	---	1	F244	6 (H1a)
2461	Rohfelddaten Einfrieren	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Enfternte Doppelmeldungseingänge (Lesen-/Schreiben-Einstellungsregister) (5 Funktionsbausteine)						
2540	Enfternter Doppelmeldungseingang 1 Gerät	1 bis 32	---	1	F001	1
2541	Enfternter Doppelmeldungseingang 1 Funktion	0 bis 64	---	1	F606	0 (Keine)
2542	Enfternter Doppelmeldungseingang 1 Name	1 bis 64	---	1	F205	„RemDPS Ip“
2548	Enfternter Doppelmeldungseingang 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
2549	... Wiederholt für Doppelmeldungseingang 2					
2552	... Wiederholt für Doppelmeldungseingang 3					
255B	... Wiederholt für Doppelmeldungseingang 4					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 11 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
2564	... Wiederholt für Doppelmeldungseingang 5					
IEC 61850 GGIO5-Konfiguration (Lesen-/Schreiben-Einstellungsregister) (16 Funktionsbausteine)						
26D0	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 1 Operand	---	---	---	F612	0
26D1	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 2 Operand	---	---	---	F612	0
26D2	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 3 Operand	---	---	---	F612	0
26D3	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 4 Operand	---	---	---	F612	0
26D4	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 5 Operand	---	---	---	F612	0
26D5	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 6 Operand	---	---	---	F612	0
26D6	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 7 Operand	---	---	---	F612	0
26D7	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 8 Operand	---	---	---	F612	0
26D8	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 9 Operand	---	---	---	F612	0
26D9	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 10 Operand	---	---	---	F612	0
26DA	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 11 Operand	---	---	---	F612	0
26DB	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 12 Operand	---	---	---	F612	0
26DC	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 13 Operand	---	---	---	F612	0
26DD	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 14 Operand	---	---	---	F612	0
26DE	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 15 Operand	---	---	---	F612	0
26DF	IEC 61850 GGIO5 UInteger-Eingang 16 Operand	---	---	---	F612	0
IEC 61850 Empfangene Integer (schreibgeschützt Istwerte) (16 Funktionsbausteine)						
26F0	IEC 61850 Empfangene UInteger 1	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
26F2	IEC 61850 Empfangene UInteger 2	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
26F4	IEC 61850 Empfangene UInteger 3	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
26F6	IEC 61850 Empfangene UInteger 4	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
26F8	IEC 61850 Empfangene UInteger 5	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
26FA	IEC 61850 Empfangene UInteger 6	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
26FC	IEC 61850 Empfangene UInteger 7	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
26FE	IEC 61850 Empfangene UInteger 8	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
2700	IEC 61850 Empfangene UInteger 9	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
2702	IEC 61850 Empfangene UInteger 10	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
2704	IEC 61850 Empfangene UInteger 11	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
2706	IEC 61850 Empfangene UInteger 12	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
2708	IEC 61850 Empfangene UInteger 13	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
270A	IEC 61850 Empfangene UInteger 14	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
270C	IEC 61850 Empfangene UInteger 15	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
270E	IEC 61850 Empfangene UInteger 16	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
Erweiterte FlexStates (Schreibgeschützt)						
2B00	FlexStates, einer pro Register (256 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
Erweiterte Digitaleingangs-/Ausgangszustände (Schreibgeschützt)						
2D00	Zustand Digitaleingang, einer pro Register (96 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
2D80	Zustand Ausgangskontakt, einer pro Register (64 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
2E00	Zustände virtueller Ausgang, einer pro Register (96 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
Erweiterter entfernter Eingangs-/Ausgangsstatus (Schreibgeschützt)						
2F00	Zustände entferntes Gerät, 1 pro Register (16 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F155	0 (Offline)
2F80	Zustände entfernter Eingang, 1 pro Register (64 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
Störschreiberwerte (Schreibgeschützt)						
3000	Störschreiber Anzahl der Trigger	0 bis 65535	---	1	F001	0
3001	Störschreiber Verfügbare Aufzeichnungen	0 bis 65535	---	1	F001	0
3002	Störschreiber Datum letztes Löschen	0 bis 400000000	---	1	F050	0
3004	Störschreiber Anzahl der Zyklen pro Aufzeichnung	0 bis 65535	---	1	F001	0
Störschreiber Befehle (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
3005	Störschreiber Trigger erzwingen	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 12 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
3011	Störschreiber Aufzeichnungen löschen	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Störschreiber Analogwerte (Schreibgeschützt)						
3012	Störschreiber Anzahl der Trigger	0 bis 32767	---	1	F001	0
Parametrierbarer Fehlerbericht Befehle (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
3060	Benutzerfehlerbericht löschen	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Parametrierbarer Fehlerbericht Istwerte (Schreibgeschützt)						
3070	Nummer des jüngsten Aufzeichnung	0 bis 65535	---	1	F001	0
3071	Datum der Löschung	0 bis 4294967295	---	1	F050	0
3073	Berichtsdatum (10 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F050	0
Parametrierbarer Fehlerbericht (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (2 Funktionsbausteine)						
3090	Fehlerbericht 1 Fehlerauslösung	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
3092	Fehlerbericht 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
3093	Fehlerbericht 1 Fehleranregung	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
3095	Fehlerbericht Analogkanal 1 (32 Funktionen)	0 bis 65536	---	1	F600	0
30B5	Fehlerbericht 1 Reserviert (5 Funktionen)	---	---	---	F001	0
30BA	...Wiederholt für Fehlerbericht 2					
Modbus-Dateiübertragung (lesen/schreiben)						
3100	Name der zu lesenden Datei	---	---	---	F204	(Keine)
Modbus-Dateiübertragung Werte (schreibgeschützt)						
3200	Zeichenposition der aktuellen Blockade innerhalb der Datei	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
3202	Größe der zurzeit verfügbaren Datenblockade	0 bis 65535	---	1	F001	0
3203	Blockade der Daten aus angeforderter Datei (122 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
Sicherheit (Lesen/Schreiben)						
3280	Alphanumerisches Passwort für Administrator	---	---	---	F202	(Keine)
Sicherheit (Schreibgeschützt)						
328A	Alphanumerischer Passwortstatus für Administrator	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Sicherheit (Lesen/Schreiben)						
328B	Alphanumerische Passworteingabe für Administrator	---	---	---	F202	(Keine)
Sicherheit (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
3295	Alphanumerische Passworteinstellung für Supervisor	---	---	---	F202	(Keine)
Sicherheit (Schreibgeschützt)						
329F	Alphanumerischer Passwortstatus für Supervisor	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Sicherheit (Lesen/Schreiben)						
32A0	Alphanumerische Passworteingabe für Supervisor	---	---	---	F202	(Keine)
Sicherheit (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
32AA	Alphanumerische Passworteinstellung für Ingenieur	---	---	---	F202	(Keine)
Sicherheit (Schreibgeschützt)						
32B4	Alphanumerischer Passwortstatus für Ingenieur	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Sicherheit (Lesen/Schreiben)						
32B5	Alphanumerische Passworteingabe für Ingenieur	---	---	---	F202	(Keine)
Sicherheit (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
32BF	Alphanumerische Passworteinstellung für Operator	---	---	---	F202	(Keine)
Sicherheit (Schreibgeschützt)						
32C9	Alphanumerischer Passwortstatus für Operator	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Sicherheit (Lesen/Schreiben)						
32CA	Alphanumerische Passworteingabe für Operator	---	---	---	F202	(Keine)
Sicherheit (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
32D4	Alphanumerische Passworteinstellung für Beobachter	---	---	---	F202	(Keine)
Sicherheit (Schreibgeschützt)						
32DE	Alphanumerischer Passwortstatus für Beobachter	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Sicherheit (Lesen/Schreiben)						
32DF	Alphanumerische Passworteingabe für Beobachter	---	---	1	F202	(Keine)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 13 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Sicherheit (Schreibgeschützt)						
32E9	Reserviert für Passworteinstellungen künftiger Rollen (63 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
3328	Sicherheitsstatus-Anzeige	0 bis 65535	---	1	F618	0
Sicherheit (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
3329	Sitzungsblockade	0 bis 99	---	1	F001	3
332A	Sitzungsblockadezeitraum	0 bis 9999	Min	1	F001	3
332B	Werkseitige Einstellungen laden	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
332C	Systemprotokoll-Server-IP-Adresse	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
332E	Systemprotokoll-Server-Port-Nummer	1 bis 65535	---	1	F001	514
Sicherheitsüberwachung (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
3331	Geräteauthentifizierung aktiviert	0 bis 1	---	1	F126	1 (Ja)
3332	Supervisor-Rolle aktivieren	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
3333	Gerät sperren	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
3334	Werkswartungsmodus aktivieren	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
3335	Alarm für fehlerhafte Authentifizierung aktivieren	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
3336	Firmware-Sperralarm	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
3337	Einstellung Sperralarm	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
3338	Zugriff umgehen	0 bis 1	---	1	F628	0 (Deaktiviert)
3339	Verschlüsselung	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
333A	Zeitüberschreitung Serielle Inaktivität	1 bis 9999	---	1	F001	1
Sicherheitsbefehl (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
3350	Operator-Abmeldung	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
3351	Ingenieur Abmeldung	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
3352	Administrator-Abmeldung	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
3353	Sicherheitsdaten löschen	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Sicherheit reservierte Modbus-Register (Lesen/Schreiben)						
3360	Adresse 0x3360 reserviert für serielle Anmeldung (20 Funktionen)	0 bis 9999	---	1	F001	3
3374	Adresse 0x3374 reserviert für serielle Abmeldung	0 bis 9999	---	1	F001	3
Sicherheit reservierte Modbus-Register (Schreibgeschützt)						
3375	Adresse 0x3374 reserviert für serielle Abmeldung	0 bis 5	---	1	F617	3 (Ingenieur)
Ereignisschreiber Istwerte (schreibgeschützt)						
3400	Ereignisse seit letztem Löschen	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
3402	Anzahl verfügbare Ereignisse	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
3404	Ereignisschreiber Datum letztes Löschen	0 bis 4294967295	---	1	F050	0
Ereignisschreiber-Befehle (lesen/schreiben)						
3406	Befehl zum Löschen des Ereignisschreibers	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Analogeingänge (Schreibgeschützt) (24 Funktionsbausteine)						
34C0	Analogeingang 1 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34C2	Analogeingang 2 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34C4	Analogeingang 3 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34C6	Analogeingang 4 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34C8	Analogeingang 5 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34CA	Analogeingang 6 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34CC	Analogeingang 7 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34CE	Analogeingang 8 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34D0	Analogeingang 9 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34D2	Analogeingang 10 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34D4	Analogeingang 11 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34D6	Analogeingang 12 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34D8	Analogeingang 13 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34DA	Analogeingang 14 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34DC	Analogeingang 15 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34DE	Analogeingang 16 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 14 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
34E0	Analogeingang 17 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34E2	Analogeingang 18 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34E4	Analogeingang 19 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34E6	Analogeingang 20 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34E8	Analogeingang 21 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34EA	Analogeingang 22 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34EC	Analogeingang 23 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
34EE	Analogeingang 24 Wert	-9999999 bis 9999999	---	1	F004	0
Temperatursensoren (Schreibgeschützt) (48 Funktionsbausteine)						
34F0	Temperatursensor 1 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34F1	Temperatursensor 2 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34F2	Temperatursensor 3 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34F3	Temperatursensor 4 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34F4	Temperatursensor 5 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34F5	Temperatursensor 6 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34F6	Temperatursensor 7 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34F7	Temperatursensor 8 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34F8	Temperatursensor 9 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34F9	Temperatursensor 10 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34FA	Temperatursensor 11 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34FB	Temperatursensor 12 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34FC	Temperatursensor 13 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34FD	Temperatursensor 14 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34FE	Temperatursensor 15 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
34FF	Temperatursensor 16 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3500	Temperatursensor 17 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3501	Temperatursensor 18 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3502	Temperatursensor 19 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3503	Temperatursensor 20 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3504	Temperatursensor 21 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3505	Temperatursensor 22 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3506	Temperatursensor 23 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3507	Temperatursensor 24 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3508	Temperatursensor 25 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3509	Temperatursensor 26 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
350A	Temperatursensor 27 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
350B	Temperatursensor 28 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
350C	Temperatursensor 29 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
350D	Temperatursensor 30 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
350E	Temperatursensor 31 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
350F	Temperatursensor 32 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3510	Temperatursensor 33 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3511	Temperatursensor 34 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3512	Temperatursensor 35 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3513	Temperatursensor 36 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3514	Temperatursensor 37 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3515	Temperatursensor 38 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3516	Temperatursensor 39 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3517	Temperatursensor 40 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3518	Temperatursensor 41 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
3519	Temperatursensor 42 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
351A	Temperatursensor 43 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
351B	Temperatursensor 44 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
351C	Temperatursensor 45 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 15 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
351D	Temperatursensor 46 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
351E	Temperatursensor 47 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
351F	Temperatursensor 48 Wert	-32768 bis 32767	°C	1	F002	0
Ohm-Eingangswerte (Schreibgeschützt) (2 Funktionsbausteine)						
3520	Ohm-Eingänge 1 Wert	0 bis 65535	Þ	1	F001	0
3521	Ohm-Eingänge 2 Wert	0 bis 65535	Þ	1	F001	0
Erweiterter Direkteingang-/Ausgangsstatus (Schreibgeschützt)						
3560	Direktgerät-Zustände, einer pro Register (8 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F155	0 (Offline)
3570	Direkteingang-Zustände, einer pro Register (96 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
Radius-Konfiguration (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
3735	Undefiniert	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554706
3737	Undefiniert	1 bis 65535	---	1	F001	1812
3738	Undefiniert	1 bis 65535	---	1	F001	1813
3739	Undefiniert	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554706
373B	Undefiniert	0 bis 65535	---	1	F001	1812
373D	Undefiniert	0 bis 65535	---	1	F001	1813
373F	Undefiniert	---	---	1	F619	0 (EAP-TTLS)
3740	Undefiniert	1 bis 65535	---	1	F001	2910
3741	Undefiniert	0 bis 9999	Sek.	1	F001	10
3742	Undefiniert	0 bis 9999	---	1	F001	3
3743	Undefiniert	---	---	---	F002	(Keine)
PTP-Basiskonfiguration (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
3750	PTP Striktes Leistungsprofil	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
3751	PTP Domänennummer	0 bis 255	---	1	F001	0
3752	PTP VLAN PRIORITÄT	0 bis 7	---	1	F001	4
3753	PTP VLAN ID	0 bis 4095	---	1	F001	0
3754	Nicht definiert (2 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
PTP Port Konfiguration (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (3 Funktionsbausteine)						
3756	PTP Port x Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
3757	PTP Port x Pfadverzögerungsaddierer	0 bis 60000	ns	1	F001	0
3758	PTP Port x Pfadverzögerungsunsymmetrie	-1000 bis 1000	ns	1	F002	0
3759	...Wiederholt für PTP Port 2					
375C	...Wiederholt für PTP Port 3					
Echtzeituhr-Synchronisierung Istwert (Schreibgeschützt)						
375F	Echtzeit Synchronisierungsquelle	0 bis 5	---	1	F624	0 (keine)
3760	PTP-GrandMaster-ID	0 bis 100	--	1	F073	0
3764	Echtzeit-Uhrganggenauigkeit	0 bis 999999999	ns	1	F003	0
3766	PTB Port 1 Zustand (3 Funktionen)	0 bis 4	--	1	F625	0 (Deaktiviert)
3769	Echtzeituhr Offset	0 bis 999999999	ns	1	F004	0
376B	PTP - IRIG-B-Delta	-500000000 bis 500000000	ns	1	F004	0
Echtzeituhr-Synchronisierung FlexAnalogs (Schreibgeschützt)						
376D	PTP - IRIG-B-Delta-FlexAnalog	-262143 bis 262143	---	1	F004	0
Feldeinheiten (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (8 Funktionsbausteine)						
3800	Feldeinheit 1 ID	0 bis 1	---	1	F205	„U1“
3806	Feldeinheit 1 ID Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
3807	Feldeinheit 1 Typ	0 bis 3	---	1	F243	0 (CC-05)
3808	Feldeinheit 1 Seriennummer	1 bis 1	---	1	F205	„000000000000“
380E	Feldeinheit 1 Port	1 bis 4	---	1	F001	1
380F	...Wiederholt für Feldeinheit 2					
381E	...Wiederholt für Feldeinheit 3					
382D	...Wiederholt für Feldeinheit 4					
383C	...Wiederholt für Feldeinheit 5					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 16 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
384B	...Wiederholt für Feldeinheit 6					
385A	...Wiederholt für Feldeinheit 7					
3869	...Wiederholt für Feldeinheit 8					
Feldeinheit-Prozesskartenports (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
3878	Feldeinheit 1 Prozesskartenport	0 bis 7	---	1	F244	6 (H1a)
3879	Feldeinheit 2 Prozesskartenport	0 bis 7	---	1	F244	4 (H2a)
387A	Feldeinheit 3 Prozesskartenport	0 bis 7	---	1	F244	2 (H3a)
387B	Feldeinheit 4 Prozesskartenport	0 bis 7	---	1	F244	0 (H4a)
387C	Feldeinheit 5 Prozesskartenport	0 bis 7	---	1	F244	7 (H1b)
387D	Feldeinheit 6 Prozesskartenport	0 bis 7	---	1	F244	5 (H2b)
387E	Feldeinheit 7 Prozesskartenport	0 bis 7	---	1	F244	3 (H3b)
387F	Feldeinheit 8 Prozesskartenport	0 bis 7	---	1	F244	1 (H4b)
Feldeinheit Strom- und Spannungswandler Einstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (6 Funktionsbausteine)						
3890	Feldeinheit Stromwandler x Quelle 1	0 bis 16	---	1	F247	0 (keine)
3891	Feldeinheit Stromwandler x Quelle 2	0 bis 16	---	1	F247	0 (keine)
3892	Entfernter Erdstromwandler x Quelle 1	0 bis 16	---	1	F248	0 (keine))
3893	Entfernter Erdstromwandler x Quelle 2	0 bis 16	---	1	F248	0 (keine)
3894	AC-Modul Redundanztyp	0 bis 2	---	1	F261	1 (Abhängigkeits-gewichtet)
3895	Feldeinheit Stromwandler 1 Primär	1 bis 65000	---	1	F001	1
3896	Feldeinheit Stromwandler 1 Sekundär	0 bis 1	---	1	F123	0 (1 A)
3897	Feldeinheit Erdstromwandler 1 Primär	1 bis 65000	---	1	F001	1
3898	Feldeinheit Erdstromwandler 1 Sekundär	0 bis 1	---	1	F123	0 (1 A)
3899	Feldeinheit Spannungswandler 1 Anschluss	0 bis 1	---	1	F100	0 (Stern)
389A	Feldeinheit Spannungswandler 1 Sekundär	25 bis 240	---	0,1	F001	664
389B	Feldeinheit Spannungswandler 1 Übersetzung	1 bis 24000	---	1	F060	1
389D	Feldeinheit Hilfsspannungswandler 1 Anschluss	0 bis 6	---	1	F166	1 (Vag)
389E	Feldeinheit Hilfsspannungswandler 1 Sekundär	25 bis 240	---	0,1	F001	664
389F	Feldeinheit Hilfsspannungswandler 1 Übersetzung	1 bis 24000	---	1	F060	1
38A1	...Wiederholt für Feldeinheit 2					
38B2	...Wiederholt für Feldeinheit 3					
38C3	...Wiederholt für Feldeinheit 4					
38D4	...Wiederholt für Feldeinheit 5					
38E5	...Wiederholt für Feldeinheit 6					
Feldeinheit Digitaleingänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (40 Funktionsbausteine)						
3900	Feldeinheit Digitaleingang 1 ID	---	---	---	F205	„FCI 1“
3906	Feldeinheit Digitaleingang 1 Quelle	0 bis 8	---	1	F256	0 (keine)
3907	Feldeinheit Digitaleingang 1 Eingang	1 bis 18	---	1	F001	1
3908	Feldeinheit Digitaleingang 1 nicht-flüchtiger Wert	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
3909	Feldeinheit Digitaleingang 1 Entprellzeit	0 bis 16	ms	0,5	F001	20
390A	Feldeinheit Digitaleingang 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
390B	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 2					
3916	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 3					
3921	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 4					
392C	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 5					
3937	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 6					
3942	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 7					
394D	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 8					
3958	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 9					
3963	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 10					
396E	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 11					
3979	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 12					
3984	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 13					
398F	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 14					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 17 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
399A	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 15					
39A5	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 16					
39B0	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 17					
39BB	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 18					
39C6	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 19					
39D1	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 20					
39DC	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 21					
39E7	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 22					
39F2	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 23					
39FD	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 24					
3A08	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 25					
3A13	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 26					
3A1E	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 27					
3A29	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 28					
3A34	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 29					
3A3F	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 30					
3A4A	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 31					
3A55	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 32					
3A60	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 33					
3A6B	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 34					
3A76	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 35					
3A81	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 36					
3A8C	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 37					
3A97	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 38					
3AA2	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 39					
3AAD	...Wiederholt für Feldeinheit Digitaleingang 40					
Feldeinheit gemeinsame Eingänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (16 Funktionsbausteine)						
3B00	Feldeinheit gemeinsamer Eingang 1 ID	0 bis 65535	---	1	F205	„SI 1“
3B06	Feldeinheit gemeinsamer Eingang 1 Einheit Quelle 1	0 bis 8	---	1	F256	0 (keine)
3B07	Feldeinheit gemeinsamer Eingang 1 Kanal Quelle 1	1 bis 15	---	1	F001	1
3B08	Feldeinheit gemeinsamer Eingang 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
3B09	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 2					
3B12	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 3					
3B1B	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 4					
3B24	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 5					
3B2D	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 6					
3B36	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 7					
3B3F	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 8					
3B48	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 9					
3B51	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 10					
3B5A	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 11					
3B63	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 12					
3B6C	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 13					
3B75	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 14					
3B7E	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 15					
3B87	...Wiederholt für Feldeinheit gemeinsamer Eingang 16					
Feldeinheit Ausgangskontakte (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (8 Funktionsbausteine)						
3B90	Feldeinheit Ausgangskontakt 1 ID (6 Funktionen)	---	---	---	F205	„FCO U /OUT“
3BB4	Feldeinheit Ausgangskontakt 1 Aktiv (6 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
3BC0	Feldeinheit Ausgangskontakt 1 Selbsthaltung (6 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
3BCC	Feldeinheit Ausgangskontakt 1 Ereignisse (6 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
3BD2	...Wiederholt für Feldeinheit Ausgangskontakt 2					
3C14	...Wiederholt für Feldeinheit Ausgangskontakt 3					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 18 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
3C56	...Wiederholt für Feldeinheit Ausgangskontakt 4					
3C98	...Wiederholt für Feldeinheit Ausgangskontakt 5					
3CDA	...Wiederholt für Feldeinheit Ausgangskontakt 6					
3D1C	...Wiederholt für Feldeinheit Ausgangskontakt 7					
3D5E	...Wiederholt für Feldeinheit Ausgangskontakt 8					
Feldeinheit Selbsthaltende Ausgänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (8 Funktionsbausteine)						
3DC7	Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 1 ID	0 bis 1	---	---	F205	„FLO Ux /LO“
3DCD	Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 1 Offen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
3DCF	Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 1 schließen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
3DD1	Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
3DD2	Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 1 Reserviert (2 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
3DD4	...Wiederholt für Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 2					
3DE1	...Wiederholt für Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 3					
3DEE	...Wiederholt für Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 4					
3DFB	...Wiederholt für Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 5					
3E08	...Wiederholt für Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 6					
3E15	...Wiederholt für Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 7					
3E22	...Wiederholt für Feldeinheit Selbsthaltende Ausgang 8					
Feldeinheit gemeinsame Ausgänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (16 Funktionsbausteine)						
3E30	Feldeinheit gemeinsame Ausgang 1 ID	0 bis 65535	---	---	F205	„SO 1“
3E36	Feldeinheit gemeinsame Ausgang 1 Aktiv	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
3E38	Feldeinheit gemeinsame Ausgang 1 Einheit Ziel 1	0 bis 8	---	1	F256	0 (keine)
3E39	Feldeinheit gemeinsame Ausgang 1 Kanal Ziel 1	1 bis 15	---	1	F001	1
3E3A	Feldeinheit gemeinsame Ausgang 1 Einheit Ziel 2	0 bis 8	---	1	F256	0 (keine)
3E3B	Betrieb 1 Kanal Ziel 2	1 bis 15	---	1	F001	1
3E3C	Betrieb 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
3E3D	...Wiederholt für Betrieb 2					
3E4A	...Wiederholt für Betrieb 3					
3E57	...Wiederholt für Betrieb 4					
3E64	...Wiederholt für Betrieb 5					
3E71	...Wiederholt für Betrieb 6					
3E7E	...Wiederholt für Betrieb 7					
3E8B	...Wiederholt für Betrieb 8					
3E98	...Wiederholt für Betrieb 9					
3EA5	...Wiederholt für Betrieb 10					
3EB2	...Wiederholt für Betrieb 11					
3EBF	...Wiederholt für Betrieb 12					
3ECC	...Wiederholt für Betrieb 13					
3ED9	...Wiederholt für Betrieb 14					
3EE6	...Wiederholt für Betrieb 15					
3EF3	...Wiederholt für Betrieb 16					
Feldeinheit Temperatursensoren (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (8 Funktionsbausteine)						
3F00	Feldeinheit Temperatursensor 1 Name	0 bis 1	---	1	F205	„RTD 1“
3F06	Feldeinheit Temperatursensor 1 Quelle	0 bis 24	---	1	F253	0 (keine)
3F07	Feldeinheit Temperatursensor 1 Typ	0 bis 2	---	1	F259	0 (100 Ohm Nickel)
3F08	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 2					
3F10	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 3					
3F18	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 4					
3F20	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 5					
3F28	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 6					
3F30	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 7					
3F38	...Wiederholt für Feldeinheit Temperatursensor 8					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 19 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Feldeinheit Messumformer (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (8 Funktionsbausteine)						
3F40	Feldeinheit Messumformer 1 Name	0 bis 1	---	1	F205	„TRD 1“
3F46	Feldeinheit Messumformer 1 Quelle	0 bis 24	---	1	F53	0 (keine)
3F47	Feldeinheit Messumformer 1 Bereich	0 bis 9	---	1	F246	6 (0...20 mA)
3F48	Feldeinheit Messumformer 1 Min. Wert	-9999.999 bis 9999.999	---	0,01	F004	0
3F4A	Feldeinheit Messumformer 1 Max. Wert	-9999.999 bis 9999.999	---	0,001	F004	100000
3F4C	Feldeinheit Messumformer 1 Einheiten	---	---	---	F206	(Keine)
3F4F	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 2					
3F5E	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 3					
3F6D	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 4					
3F7C	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 5					
3F8B	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 6					
3F9A	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 7					
3FA9	...Wiederholt für Feldeinheit Messumformer 8					
Feldeinheit Kennungen (Schreibgeschützt) (8 Funktionsbausteine)						
3FB8	Angeschlossene Feldeinheit 1 Seriennummer	---	---	1	F205	(Keine)
3FBE	Angeschlossene Feldeinheit 1 Port-Nummer	---	---	1	F001	0
3FBF	Angeschlossene Feldeinheit 1 Typ	0 bis 3	---	1	F243	0 (CC-05)
3FC0	Feldeinheit 1 Status	0 bis 4	---	1	F262	0 (Deaktiviert)
3FC1	...Wiederholt für Feldeinheit 2					
3FCA	...Wiederholt für Feldeinheit 3					
3FD3	...Wiederholt für Feldeinheit 4					
3FDC	...Wiederholt für Feldeinheit 5					
3FE5	...Wiederholt für Feldeinheit 6					
3FEE	...Wiederholt für Feldeinheit 7					
3FF7	...Wiederholt für Feldeinheit 8					
Passwörter (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
4000	Einstellung Steuerpasswort	0 bis 4294967295	---	1	F202	0
Passwörter (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
400A	Einstellung Einstellpasswort	0 bis 4294967295	---	1	F202	0
Passwörter (Lesen/Schreiben)						
4014	Eingabe Steuerpasswort	0 bis 4294967295	---	1	F202	(Keine)
401E	Eingabe Einstellpasswort	0 bis 4294967295	---	1	F202	(Keine)
Passwörter (Schreibgeschützt)						
4028	Status Steuerpasswort	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
4029	Status Einstellpasswort	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Passwörter (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
402A	Zeitüberschreitung bei Zugriff auf Steuerpasswort	5 bis 480	Min	1	F001	5
402B	Zeitüberschreitung bei Zugriff auf Einstellpasswort	5 bis 480	Min	1	F001	30
402C	Anzahl Versuche mit ungültigem Passwort	2 bis 5	---	1	F001	3
402D	Sperrdauer Passworteingabe	5 bis 60	Min	1	F001	5
Passwörter (Lesen/Schreiben)						
402E	Passwort für Zugriff auf Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Passwörter (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
402F	Lokal Einstellungsauthentifizierung	1 bis 4294967295	---	1	F300	1
4031	Fern Einstellungsauthentifizierung	0 bis 4294967295	---	1	F300	1
4033	Zugriff auf Authentifizierungs-Zeitüberschreitung	5 bis 480	Min	1	F001	30
Displayanzeige-Aufruf (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
4040	Operand für Benutzeranzeigemenü aufrufen und durchscrollen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
LED Test (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
4048	LED Test Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
4049	LED Test Steuerung	0 bis 4294967295	---	1	F300	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 20 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Voreinstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
404F	Sprache	0 bis 3	---	1	F531	0 (Englisch)
4050	Sichtbarkeitsdauer der Ereignismeldungen	0,5 bis 10	s	0,1	F001	10
4051	Standardmeldung Zeitüberschreitung	10 bis 900	s	1	F001	300
4052	Standardmeldung Lichtintensität	0 bis 3	---	1	F101	0 (25%)
4053	Bildschirmschoner-Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
4054	Bildschirmschoner-Wartezeit	1 bis 65535	Min	1	F001	30
4055	Minimaler Stromschwellwert	0,002 bis 0,02	pu	0,001	F001	20
4056	Minimaler Spannungsschwellwert	0,1 bis 1	V	0,1	F001	10
Entfernte Temperatursensor Kommunikation (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
407A	Entfernte Temperatursensoren Slave-Adresse	1 bis 254	---	1	F001	254
407B	Entfernte Temperatursensoren Baudrate	0 bis 4	---	1	F602	4 (19200)
Kommunikation (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
407D	COM2 Auswahl	0 bis 3	---	1	F601	0 (RS485)
407E	COM1 Minimale Reaktionszeit	0 bis 1000	ms	10	F001	0
407F	COM2 Minimale Reaktionszeit	0 bis 1000	ms	10	F001	0
4080	Modbus-Slave-Adresse	1 bis 254	---	1	F001	254
4083	RS485-COM1-Baudrate	0 bis 11	---	1	F112	8 (115200)
4084	RS485-COM1-Parität	0 bis 2	---	1	F113	0 (Keine)
4085	RS485-COM2-Baudrate	0 bis 11	---	1	F112	8 (115200)
4086	RS485-COM2-Parität	0 bis 2	---	1	F113	0 (Keine)
4087	IP-Adresse	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554706
4089	IP-Subnetzmaske	0 bis 4294967295	---	1	F003	4294966272
408B	Port 1 Gateway-IP-Adresse	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554497
408D	Netzwerkadresse NSAP	---	---	---	F074	0
4097	Port 1 Kommunikationsstörung	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
4098	Port 2 Kommunikationsstörung	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
4099	Port 3 Kommunikationsstörung	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
409A	DNP Kanal 1 Port	0 bis 5	---	1	F177	0 (Keine)
409B	DNP Kanal 2 Port	0 bis 5	---	1	F177	0 (Keine)
409C	DNP Adresse	0 bis 65519	---	1	F001	1
409E	DNP Client Adressen (2 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
40A3	TCP Port für Modbus-Protokoll	0 bis 65535	---	1	F001	502
40A4	TCP/UDP Port für DNP-Protokoll	0 bis 65535	---	1	F001	20000
40A5	TCP Port für HTTP-Protokoll (Webserver)	0 bis 65535	---	1	F001	80
40A6	Haupt UDP Port für TFTP-Protokoll	0 bis 65535	---	1	F001	69
40A7	Datensende Port für TFTP-Protokoll (Null bedeutet „automatisch“) (2 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
40A9	DNP Nicht angeforderte Antworten Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
40AA	DNP Nicht angeforderte Antworten Zeitüberschreitung	0 bis 60	s	1	F001	5
40AB	DNP Nicht angeforderte Antworten maximale Anzahl Wiederholversuche	1 bis 255	---	1	F001	10
40AC	DNP Nicht angeforderte Antworten Zieladresse	0 bis 65519	---	1	F001	1
40AD	Ethernet-Betriebsmodus	0 bis 1	---	1	F192	1 (Halbduplex)
40AE	DNP Strom-Skalierfaktor	0 bis 8	---	1	F194	2 (1)
40AF	DNP Spannungs-Skalierfaktor	0 bis 8	---	1	F194	2 (1)
40B0	DNP Leistungsskalierfaktor	0 bis 8	---	1	F194	2 (1)
40B1	DNP Energie-Skalierfaktor	0 bis 8	---	1	F194	2 (1)
40B2	DNP Leistungsskalierfaktor	0 bis 8	---	1	F194	2 (1)
40B3	DNP Anderer Skalierfaktor	0 bis 8	---	1	F194	2 (1)
40B4	DNP Strom-Standardtotband	0 bis 100000000	---	1	F003	30000
40B6	DNP Spannungs-Standardtotband	0 bis 100000000	---	1	F003	30000
40B8	DNP Leistungsstandardtotband	0 bis 100000000	---	1	F003	30000
40BA	DNP Energie-Standardtotband	0 bis 100000000	---	1	F003	30000
40BC	DNP cos phi-Standardtotband	0 bis 100000000	--	1	F003	30000

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 21 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
40BE	DNP Anderes Standardtotband	0 bis 100000000	---	1	F003	30000
40C0	DNP IIN-Zeitsynchronisierungsbit Zeitraum	1 bis 10080	Min	1	F001	1440
40C1	DNP Meldung Fragmentgröße	30 bis 2048	---	1	F001	240
40C2	DNP Client-Adresse 3	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
40C4	DNP Client-Adresse 4	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
40C6	DNP Client-Adresse 5	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
40C8	DNP Anzahl Doppelbefehl Datenpunkte	0 bis 32	---	1	F001	0
40C9	DNP TCP-Verb. Zeitüberschreitung	10 bis 65535	---	1	F001	120
40CA	DNP Kommunikation reserviert (22 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
40E0	TCP Port für IEC 60870-5-104-Protokoll	0 bis 65535	---	1	F001	2404
40E1	IEC104 Protokoll Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
40E2	IEC104 Protokoll gemeinsame Adresse der ASDU	0 bis 65535	---	1	F001	0
40E3	IEC104 Protokoll Zeitraum zyklische Datenübertragung	1 bis 65535	s	1	F001	60
40E4	IEC104 Standard Stromschwellwert	0 bis 100000000	---	1	F003	30000
40E6	IEC 60870-5-104 Spannungs-Standardgrenzwert	0 bis 100000000	---	1	F003	30000
40E8	IEC 104 Standard Leistungsschwellwert	0 bis 100000000	---	1	F003	30000
40EA	IEC 104 Standard Energieschwellwert	0 bis 100000000	---	1	F003	30000
40EC	IEC 104 Standard Leistungsschwellwert	0 bis 1	---	0,01	F001	100
40EE	IEC 104 Standard Sonstiger Schwellwert	0 bis 100000000	---	1	F003	30000
40F0	IEC 104 Client-Adressen (5 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
4104	IEC 104 Redundanz-Port	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
4105	Port 2 IP-Adresse	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554706
4107	Port 2 IP-Subnetzmaske	0 bis 4294967295	---	1	F003	4294966272
4109	Port 2 Gateway-IP-Adresse	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554497
410B	Port2 Ethernet-Betriebsmodus	0 bis 1	---	1	F192	1 (Vollduplex)
410C	Port2 Redundanz aktiviert	0 bis 2	---	1	F627	0 (Keine)
410D	Port 3 IP-Adresse	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554706
410F	Port 3 IP-Subnetzmaske	0 bis 4294967295	---	1	F003	4294966272
4111	Port 3 Gateway-IP-Adresse	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554497
4113	Port 3 Ethernet-Betriebsmodus	0 bis 1	---	1	F192	1 (Vollduplex)
4114	Port 1 GOOSE aktiviert	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
4115	Port 2 GOOSE aktiviert	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
4116	Port 3 GOOSE aktiviert	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
4119	Port 2 PRP Multicast Adresse	---	---	---	F072	0
411C	IEC Kommunikation reserviert (33 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
413E	Hoher Ethernet Datenverkehr Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
413F	Hoher Ethernet Datenverkehr Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
4140	DNP Objekt 1 Standardabweichung	1 bis 2	---	1	F001	2
4141	DNP Objekt 2 Standardabweichung	1 bis 3	---	1	F001	2
4142	DNP Objekt 20 Standardabweichung	0 bis 3	---	1	F523	0 (1)
4143	DNP Objekt 21 Standardabweichung	0 bis 3	---	1	F524	0 (1)
4144	DNP Objekt 22 Standardabweichung	0 bis 3	---	1	F523	0 (1)
4145	DNP Objekt 23 Standardabweichung	0 bis 3	---	1	F523	0 (1)
4146	DNP Objekt 30 Standardabweichung	1 bis 5	---	1	F001	1
4147	DNP Objekt 32 Standardabweichung	0 bis 5	---	1	F525	0 (1)
4148	SCADA-Protokoll	0 bis 2	---	1	F629	0 (DNP 3.0)
Kommunikation Istwerte (Schreibgeschützt)						
4160	Verfügbare TCP /IP-Verbindungen für Modbus	0 bis 4	---	1	F001	4
4161	DNP Verfügbare TCP /IP-Verbindungen	0 bis 2	---	1	F001	2
4162	IEC Verfügbare TCP /IP-Verbindungen	0 bis 2	---	1	F001	2
4163	MMS Verfügbare TCP /IP-Verbindungen	0 bis 5	---	1	F001	5
4164	PMU Verfügbare TCP /IP-Verbindungen	0 bis 4	---	1	F001	4
Simple Network Time Protocol (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
4168	SNTP Funktion (Simple Network Time Protocol)	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 22 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
4169	SNTP Server IP Adresse (Simple Network Time Protocol)	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
416B	SNTP UDP Port (Simple Network Time Protocol)	1 bis 65535	---	1	F001	123
Datenlogger-Befehle (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
4170	Datenlogger löschen	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Datenlogger (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
4181	Datenlogger Anzahl Einstellungen (16 Funktionen)	---	---	---	F600	0
4191	Datenlogger-Modus	0 bis 1	---	1	F260	0 (dauernd)
4192	Datenlogger-Trigger	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
4194	Datenlogger-Rate	15 bis 3600000	ms	1	F003	60000
Uhr (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
419F	Synchronisierende Quelle	0 bis 3	---	1	F623	0 (keine)
Uhr (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
41A0	Echtzeit-Uhr einstellen	0 bis 235959	---	1	F050	0
Uhr (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
41A2	SR-Datumsformat	0 bis 4294967295	---	1	F051	0
41A4	SR-Zeitformat	0 bis 4294967295	---	1	F052	0
41A6	IRIG-B Signaltyp	0 bis 2	---	1	F114	0 (Keine)
41A7	Uhrereignisse aktivieren/deaktivieren	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
41A8	Zeitzonen-Offset aus UTC	–24 bis 24	Stunden	0,5	F002	0
41A9	Sommerzeit-Funktion (DST)	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
41AA	Sommerzeitbeginn Monat	0 bis 11	---	1	F237	0 (Januar)
41AB	Sommerzeitbeginn Tag	0 bis 6	---	1	F238	0 (Sonntag)
41AC	Sommerzeitbeginn Tag Instanz	0 bis 4	---	1	F239	0 (Erster)
41AD	Sommerzeitbeginn Stunde	0 bis 23	---	1	F001	2
41AE	Sommerzeitende Monat	0 bis 11	---	1	F237	0 (Januar)
41AF	Sommerzeitende Tag	0 bis 6	---	1	F238	0 (Sonntag)
41B0	Sommerzeitende Tag Instanz	0 bis 4	---	1	F239	0 (Erster)
41B1	Sommerzeitende Stunde	0 bis 23	---	1	F001	2
Störschreiber (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
41C0	Störschreiber Anzahl der Aufzeichnungen	3 bis 64	---	1	F001	15
41C1	Störschreiber Trigger Modus	0 bis 1	---	1	F118	0 (Autom. Überschreiben)
41C2	Störschreiber Trigger Position	0 bis 100	%	1	F001	50
41C3	Störschreiber Trigger	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
41C5	Störschreiber Strom- und Spannungswandler Abtastrate	0 bis 4	---	1	F183	2 (16 Proben/ Zyklus)
41D0	Störschreiber Analogkanal *n* (16 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F600	0
4200	Störschreiber Digitalkanal *n* (63 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
Auslöse- und Alarm-LEDs (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
42B0	Auslösung-LED Eingang FlexLogic-Operand	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
42B2	Alarm-LED Eingang FlexLogic-Operand	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
Parametrierbare LEDs (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (48 Funktionsbausteine)						
42C0	FlexLogic-Operand zum Aktivieren der LED	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
42C2	Parametrierbare LED Typ (Selbsthaltend oder selbst zurücksetzend)	0 bis 1	---	1	F127	1 (Selbstrück-setzend)
42C3	...Wiederholt für parametrierbare LED 2					
42C6	...Wiederholt für parametrierbare LED 3					
42C9	...Wiederholt für parametrierbare LED 4					
42CC	...Wiederholt für parametrierbare LED 5					
42CF	...Wiederholt für parametrierbare LED 6					
42D2	...Wiederholt für parametrierbare LED 7					
42D5	...Wiederholt für parametrierbare LED 8					
42D8	...Wiederholt für parametrierbare LED 9					
42DB	...Wiederholt für parametrierbare LED 10					
42DE	...Wiederholt für parametrierbare LED 11					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 23 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
42E1	...Wiederholt für parametrierbare LED 12					
42E4	...Wiederholt für parametrierbare LED 13					
42E7	...Wiederholt für parametrierbare LED 14					
42EA	...Wiederholt für parametrierbare LED 15					
42ED	...Wiederholt für parametrierbare LED 16					
42F0	...Wiederholt für parametrierbare LED 17					
42F3	...Wiederholt für parametrierbare LED 18					
42F6	...Wiederholt für parametrierbare LED 19					
42F9	...Wiederholt für parametrierbare LED 20					
42FC	...Wiederholt für parametrierbare LED 21					
42FF	...Wiederholt für parametrierbare LED 22					
4302	...Wiederholt für parametrierbare LED 23					
4305	...Wiederholt für parametrierbare LED 24					
4308	...Wiederholt für parametrierbare LED 25					
430B	...Wiederholt für parametrierbare LED 26					
430E	...Wiederholt für parametrierbare LED 27					
4311	...Wiederholt für parametrierbare LED 28					
4314	...Wiederholt für parametrierbare LED 29					
4317	...Wiederholt für parametrierbare LED 30					
431A	...Wiederholt für parametrierbare LED 31					
431D	...Wiederholt für parametrierbare LED 32					
4320	...Wiederholt für parametrierbare LED 33					
4323	...Wiederholt für parametrierbare LED 34					
4326	...Wiederholt für parametrierbare LED 35					
4329	...Wiederholt für parametrierbare LED 36					
432C	...Wiederholt für parametrierbare LED 37					
432F	...Wiederholt für parametrierbare LED 38					
4332	...Wiederholt für parametrierbare LED 39					
4335	...Wiederholt für parametrierbare LED 40					
4338	...Wiederholt für parametrierbare LED 41					
433B	...Wiederholt für parametrierbare LED 42					
433E	...Wiederholt für parametrierbare LED 43					
4341	...Wiederholt für parametrierbare LED 44					
4344	...Wiederholt für parametrierbare LED 45					
4347	...Wiederholt für parametrierbare LED 46					
434A	...Wiederholt für parametrierbare LED 47					
434D	...Wiederholt für parametrierbare LED 48					
PRP-Status (Schreibgeschützt)						
4363	Gesamtanzahl empfangene Meldungen Port A	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
4365	Gesamtanzahl empfangene Meldungen Port B	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
4367	Gesamtanzahl fehlerhaft zugeord. Meldungen Port A	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
4369	Gesamtanzahl fehlerhaft zugeord. Meldungen Port B	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
436B	Gesamtanzahl der Fehler	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
IPv4 Routingtabelle (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (6 Funktionsbausteine)						
4370	IPv4-Netzwerk Route 1 Ziel	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554706
4372	IPv4-Netzwerk Route 1 Netzmaske	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554706
4374	IPv4-Netzwerk Route 1 Gateway	0 bis 4294967295	---	1	F003	56554706
4376	...Wiederholt für Route 2					
437C	...Wiederholt für Route 3					
4382	...Wiederholt für Route 4					
4388	...Wiederholt für Route 5					
438E	...Wiederholt für Route 6					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 24 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Installation (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
43E0	Programmierter Zustand des Schutzgerätes	0 bis 1	---	1	F133	0 (Nicht programmiert)
43E1	Schutzgerätname	---	---	---	F202	„Schutzgerät-1“
Parametrierbare Selbsttests (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
4441	Selbsttest offener Kommunikationsring	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
4442	Selbsttest Kommunikationsstörung Direktgerät	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
4443	Selbsttest Kommunikationsstörung entferntes Gerät	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
4444	Selbsttest Kommunikationsstörung erste Netzwerkschnittstelle	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
4445	Selbsttest Kommunikationsstörung zweite Netzwerkschnittstelle	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
4446	Selbsttest programmierbare Batteriefehler	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
4447	Selbsttest SNTP Fehler	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
4448	Selbsttest IRIG-B Fehler	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
444A	Selbsttest Fehler Prozessbus	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
444C	Selbsttest PTP Fehler	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
444D	Selbsttest Kommunikationsstörung dritte Netzwerkschnittstelle	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
444E	Selbsttest SFP Fehler	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Stromwandler-Einstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (6 Funktionsbausteine)						
4480	Stromwandler 1 Primär	1 bis 65000	A	1	F001	1
4481	Stromwandler 1 Sekundär	0 bis 1	---	1	F123	0 (1 A)
4482	Erdstromwandler 1 Primär	1 bis 65000	A	1	F001	1
4483	Erdstromwandler 1 Sekundär	0 bis 1	---	1	F123	0 (1 A)
4484	...Wiederholt für Stromwandlermodul 2					
4488	...Wiederholt für Stromwandlermodul 3					
448C	...Wiederholt für Stromwandlermodul 4					
4490	...Wiederholt für Stromwandlermodul 5					
4494	...Wiederholt für Stromwandlermodul 6					
Spannungswandler-Einstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (6 Funktionsbausteine)						
4500	Spannungswandler 1 Anschluss	0 bis 1	---	1	F100	0 (Stern)
4501	Spannungswandler 1 Sekundär	25 bis 240	V	0,1	F001	664
4502	Spannungswandler 1 Übersetzung	1 bis 24000	:1	1	F060	1
4504	Hilfsspannungswandler 1 Anschluss	0 bis 6	---	1	F166	1 (Vag)
4505	Hilfsspannungswandler 1 Sekundär	25 bis 240	V	0,1	F001	664
4506	Hilfsspannungswandler 1 Übersetzung	1 bis 24000	:1	1	F060	1
4508	...Wiederholt für Spannungswandlermodul 2					
4510	...Wiederholt für Spannungswandlermodul 3					
4518	...Wiederholt für Spannungswandlermodul 4					
4520	...Wiederholt für Spannungswandlermodul 5					
4528	...Wiederholt für Spannungswandlermodul 6					
Quellen-Einstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (6 Funktionsbausteine)						
4580	Quelle 1 Name	0 bis 1	---	---	F206	„SRC 1“
4583	Quelle 1 Stromwandler	0 bis 63	---	1	F400	0
4584	Quelle 1 Erdstromwandler	0 bis 63	---	1	F400	0
4585	Quelle 1 Spannungswandler	0 bis 63	---	1	F400	0
4586	Quelle 1 Hilfsspannungswandler	0 bis 63	---	1	F400	0
4587	...Wiederholt für Quelle 2					
458E	...Wiederholt für Quelle 3					
4595	...Wiederholt für Quelle 4					
459C	...Wiederholt für Quelle 5					
45A3	...Wiederholt für Quelle 6					
Stromnetz (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
4600	Sollfrequenz	25 bis 60	Hz	1	F001	60

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 25 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
4601	Phasendrehung	0 bis 1	---	1	F106	0 (ABC)
4602	Frequenz- und Phasenreferenz	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
4603	Frequenz Nachlauffunktion	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
Leistungsschaltersteuerung (Lesen-/Schreiben-Einstellungen) (4 Funktionsbausteine)						
47D0	Leistungschalter 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
47D1	Leistungschalter 1 Name	---	---	---	F206	„Bkr 1“
47D4	Leistungschalter 1 Modus	0 bis 1	---	1	F157	0 (3 polig)
47D5	Leistungschalter 1 öffnen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47D7	Leistungschalter 1 schließen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47D9	Leistungschalter 1 Phase L1/dreipolig geschlossen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47DB	Leistungschalter 1 Phase L2 geschlossen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47DD	Leistungschalter 1 Phase L3 geschlossen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47DF	Leistungschalter 1 externer Alarm	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47E1	Leistungschalter 1 Alarmverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F003	0
47E3	Leistungschalter 1 Funktionstastensteuerung	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
47E4	Leistungschalter 1 Erinnerungszeit für manuelles Schließen	0 bis 4294967295	s	0,001	F003	0
47E6	Leistungschalter 1 außer Funktion	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47E8	Leistungschalter 1 Blockade öffnen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47EA	Leistungschalter 1 Blockade schließen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47EC	Leistungschalter 1 Phase L1/dreipolig geöffnet	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47EE	Leistungschalter 1 Phase L2 geöffnet	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47F0	Leistungschalter 1 Phase L3 geöffnet	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
47F2	Leistungschalter 1 Auslösezeit	0 bis 65,535	s	0,001	F001	70
47F3	Leistungschalter 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
47F4	Reserviert	0 bis 65535	s	1	F001	0
47F5	...Wiederholt für Leistungschalter 2					
481A	...Wiederholt für Leistungschalter 3					
483F	...Wiederholt für Leistungschalter 4					
FlexCurve A (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
4910	FlexCurve A (120 Funktionen)	0 bis 655535	ms	1	F011	0
FlexCurve B (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
4988	FlexCurve B (120 Funktionen)	0 bis 655535	ms	1	F011	0
Parametrierbare Modbusadressliste (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
4A00	Adresseinstellung für parametrierbare Modbusadressliste (256 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
Parametrierbare Displayanzeige Einstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (16 Funktionsbausteine)						
4C00	Parametrierbare Displayanzeige 1 Text der oberen Zeile	---	---	---	F202	“ “
4C0A	Parametrierbare Displayanzeige 1 Text der unteren Zeile	---	---	---	F202	“”
4C14	Modbus-Adressen von Anzeige 1 Funktionen (5 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
4C19	Reserviert (7 Funktionen)	---	---	---	F001	0
4C20	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 2					
4C40	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 3					
4C60	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 4					
4C80	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 5					
4CA0	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 6					
4CC0	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 7					
4CE0	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 8					
4D00	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 9					
4D20	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 10					
4D40	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 11					
4D60	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 12					
4D80	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 13					
4DA0	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 14					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 26 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
4DC0	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 15					
4DE0	...Wiederholt für parametrierbare Displayanzeige 16					
Feldeinheiten Rohdaten Istwerte (Schreibgeschützt) (8 Funktionsbausteine)						
4E00	Rohfelddaten AC1 Magnitude	0 bis 0,001	A	0,001	F003	0
4E02	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 1 Winkel	0 bis 0,1	Grad	0,1	F002	0
4E03	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 2 Magnitude	0 bis 0,001	A	0,001	F003	0
4E05	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 2 Winkel	0 bis 0,1	Grad	0,1	F002	0
4E06	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 3 Magnitude	0 bis 0,001	A	0,001	F003	0
4E08	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 3 Winkel	0 bis 0,01	Grad	0,1	F002	0
4E09	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 4 Magnitude	0 bis 0,001	A	0,001	F003	0
4E0B	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 4 Winkel	0 bis 0,01	Grad	0,1	F002	0
4E0C	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 5 Magnitude	0 bis 0,001	A/V	0,001	F003	0
4E0E	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 5 Winkel	0 bis 0,01	Grad	0,1	F002	0
4E0F	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 6 Magnitude	0 bis 0,001	A/V	0,001	F003	0
4E11	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 6 Winkel	0 bis 0,01	Grad	0,1	F002	0
4E12	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 7 Magnitude	0 bis 0,001	A/V	0,001	F003	0
4E14	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 7 Winkel	0 bis 0,01	Grad	0,1	F002	0
4E15	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 8 Magnitude	0 bis 0,001	A/V	0,001	F003	0
4E17	Rohfelddaten Strom- und Spannungswandler 8 Winkel	0 bis 0,01	Grad	0,1	F002	0
4E18	Rohfelddaten Analogeingang 1	0 bis 0,001	V	0,001	F002	0
4E19	Rohfelddaten Analogeingang 2	0 bis 0,001	V	0,001	F002	0
4E1A	Rohfelddaten Analogeingang 3	0 bis 0,001	V	0,001	F002	0
4E1B	Rohfelddaten FCI-Zustände (2 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F500	0
4E1D	Rohfelddaten SI-Zustände	0 bis 1	---	1	F500	0
4E1E	Rohfelddaten SI-Testzustände	0 bis 1	---	1	F500	0
4E1F	Rohfelddaten Feldeinheit ADC-Temperatur	0 bis 1	Grad	1	F002	0
4E20	Rohfelddaten Feldeinheit Transceivertemperatur	0 bis 1	Grad	1	F002	0
4E21	Rohfelddaten Feldeinheit Transceiverspannung	0 bis 0,01	V	0,01	F001	0
4E22	Rohfelddaten Feldeinheit Transceiverstrom	0 bis 1	mA	1	F001	0
4E23	Rohfelddaten Feldeinheit Tx-Leistung	0 bis 0,01	dBm	0,1	F002	0
4E24	Rohfelddaten Feldeinheit Rx-Leistung	0 bis 0,1	dBm	0,1	F002	0
4E25	Rohfelddaten Feldeinheit Diagnose (2 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F500	0
4E27	Rohfelddaten Lokale Transceivertemperatur	0 bis 1	Grad	1	F002	0
4E28	Rohfelddaten Lokale Transceiverspannung	0 bis 0,01	V	0,01	F001	0
4E29	Rohfelddaten Lokaler Sendeempfängerstrom	0 bis 1	mA	1	F001	0
4E2A	Rohfelddaten Lokale Tx-Leistung	0 bis 0,1	dBm	0,1	F002	0
4E2B	Rohfelddaten Lokale Rx-Leistung	0 bis 0,1	dBm	0,1	F002	0
4E2C	Wiederholt für Feldeinheit 2					
4E58	Wiederholt für Feldeinheit 3					
4E84	Wiederholt für Feldeinheit 4					
4E80	Wiederholt für Feldeinheit 5					
4EDC	Wiederholt für Feldeinheit 6					
4F08	Wiederholt für Feldeinheit 7					
4F34	Wiederholt für Feldeinheit 8					
FlexLogic (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
5000	FLEXLOGIC ZEILE (512 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	2097152
Temperatursensoren (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (48 Funktionsbausteine)						
5400	Eingang Temperatursensor 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5401	Eingang Temperatursensor 1 ID	---	---	---	F205	„RTD Ip 1“
5407	Eingang Temperatursensor 1 Typ	0 bis 3	---	1	F174	0 (100 Ohm Platin)
5408	Eingang Temperatursensor 1 Anwendung	0 bis 5	---	1	F550	0 (Keine)
5409	Eingang Temperatursensor 1 Alarmtemperatur	1 bis 249	°C	1	F001	130
540A	Eingang Temperatursensor 1 Alarm-Auslöseverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
540B	Eingang Temperatursensor 1 Auslösetemperatur	1 bis 249	°C	1	F001	130

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 27 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
540C	Eingang Temperatursensor 1 Auslöseverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
540D	Eingang Temperatursensor 1 Auslösungsrücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
540E	Eingang Temperatursensor 1 Auslösevergleich	0 bis 48	---	1	F551	0
540F	Eingang Temperatursensor 1 Unterbrochen	0 bis 2	---	1	F552	0 (Keine)
5410	Eingang Temperatursensor 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
5412	Eingang Temperatursensor 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
5413	Eingang Temperatursensor 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5414	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 2					
5428	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 3					
543C	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 4					
5450	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 5					
5464	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 6					
5478	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 7					
548C	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 8					
54A0	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 9					
54B4	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 10					
54C8	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 11					
54DC	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 12					
54F0	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 13					
5404	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 14					
5518	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 15					
552C	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 16					
5540	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 17					
5554	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 18					
5568	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 19					
557C	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 20					
5590	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 21					
55A4	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 22					
55B8	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 23					
55CC	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 24					
55E0	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 25					
55F4	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 26					
5508	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 27					
561C	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 28					
5630	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 29					
5644	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 30					
5658	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 31					
566C	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 32					
5680	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 33					
5694	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 34					
56A8	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 35					
56BC	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 36					
56D0	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 37					
56E4	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 38					
56F8	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 39					
560C	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 40					
5620	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 41					
5734	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 42					
5748	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 43					
575C	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 44					
5770	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 45					
5784	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 46					
5798	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 47					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 28 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
57AC	...Wiederholt für Eingang Temperatursensor 48					
FlexLogic Timer (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (32 Funktionsbausteine)						
5800	FlexLogic-Timer 1 Typ	0 bis 2	---	1	F129	0 (Millisekunde)
5801	FlexLogic-Timer 1 Auslöseverzögerung	0 bis 60000	---	1	F001	0
5802	FlexLogic-Timer 1 Rücksetzzeit	0 bis 60000	---	1	F001	0
5803	Reserviert (5 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
5808	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 2					
5810	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 3					
5818	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 4					
5820	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 5					
5828	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 6					
5830	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 7					
5838	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 8					
5840	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 9					
5848	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 10					
5850	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 11					
5858	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 12					
5860	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 13					
5868	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 14					
5870	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 15					
5878	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 16					
5880	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 17					
5888	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 18					
5890	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 19					
5898	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 20					
58A0	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 21					
58A8	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 22					
58B0	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 23					
58B8	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 24					
58C0	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 25					
58C8	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 26					
58D0	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 27					
58D8	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 28					
58E0	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 29					
58E8	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 30					
58F0	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 31					
58F8	...Wiederholt für FlexLogic-Timer 32					
Überstromschutz (Lesen/Schreiben Parametersatz) (bis zu 12 Funktionsbausteine)						
5A00	Überstromschutz 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5A01	Überstromschutz 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
5A02	Überstromschutz 1 Anregung	0 bis 30	pu	0,001	F001	1000
5A03	Überstromschutz 1 Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
5A04	Überstromschutz 1 Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
5A05	Überstromschutz 1 Blockade für jede Phase (3 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
5A0B	Überstromschutz 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
5A0C	Überstromschutz 1 Ziel Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5A0D	Reserviert (6 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
5A13	...Wiederholt für Überstromschutz 2					
5A26	...Wiederholt für Überstromschutz 3					
5A39	...Wiederholt für Überstromschutz 4					
5A4C	...Wiederholt für Überstromschutz 5					
5A5F	...Wiederholt für Überstromschutz 6					
5A72	...Wiederholt für Überstromschutz 7					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 29 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
5A85	...Wiederholt für Überstromschutz 8					
5A98	...Wiederholt für Überstromschutz 9					
5AAB	...Wiederholt für Überstromschutz 10					
5ABE	...Wiederholt für Überstromschutz 11					
5AD1	...Wiederholt für Überstromschutz 12					
Überstromschutz Neutral (Lesen/Schreiben Parametersatz) (bis zu 12 Funktionsbausteine)						
5C00	Überstromzeitschutz Neutral 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5C01	Überstromzeitschutz Neutral 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
5C02	Überstromzeitschutz Neutral 1 Anregung	0 bis 30	pu	0,001	F001	1000
5C03	Überstromzeitschutz Neutral 1 Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
5C04	Überstromzeitschutz Neutral 1 Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
5C05	Überstromzeitschutz Neutral 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
5C07	Überstromzeitschutz Neutral 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
5C08	Überstromzeitschutz Neutral 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5C09	Reserviert (8 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
5C11	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 2					
5C22	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 3					
5C33	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 4					
5C44	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 5					
5C55	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 6					
5C66	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 7					
5C77	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 8					
5C88	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 9					
5C99	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 10					
5CAA	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 11					
5CBB	...Wiederholt für Überstromzeitschutz Neutral 12					
Erdüberstromzeitschutz (Lesen/Schreiben Parametersatz) (bis zu 6 Funktionsbausteine)						
5D00	Erdüberstromzeitschutz 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5D01	Erdüberstromzeitschutz 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
5D02	Erdüberstromzeitschutz 1 Eingang	0 bis 1	---	1	F122	0 (Phasor)
5D03	Erdüberstromzeitschutz 1 Anregung	0 bis 30	pu	0,001	F001	1000
5D04	Erdüberstromzeitschutz 1 Kurve	0 bis 16	---	1	F103	0 (IEEE Mod Inv)
5D05	Erdüberstromzeitschutz 1 Multiplikator	0 bis 600	---	0,01	F001	100
5D06	Erdüberstromzeitschutz 1 Rücksetzung	0 bis 1	---	1	F104	0 (Sofort)
5D07	Erdüberstromzeitschutz 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
5D09	Erdüberstromzeitschutz 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
5D0A	Erdüberstromzeitschutz 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5D0B	Reserviert (6 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
5D11	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 2					
5D22	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 3					
5D33	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 4					
5D44	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 5					
5D55	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 6					
Erdüberstromschutz (Lesen/Schreiben Parametersatz) (bis zu 12 Funktionsbausteine)						
5DA0	Erdüberstromzeitschutz 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5DA1	Erdüberstromzeitschutz 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
5DA2	Erdüberstromzeitschutz 1 Anregung	0 bis 30	pu	0,001	F001	1000
5DA3	Erdüberstromzeitschutz 1 Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
5DA4	Erdüberstromzeitschutz1 Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
5DA5	Erdüberstromzeitschutz 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
5DA7	Erdüberstromzeitschutz 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
5DA8	Erdüberstromzeitschutz 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 30 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
5DA9	Reserviert (8 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
5DB1	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 2					
5DC2	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 3					
5DD3	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 4					
5DE4	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 5					
5DF5	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 6					
5E06	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 7					
5E17	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 8					
5E28	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 9					
5E39	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 10					
5E4A	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 11					
5E5B	...Wiederholt für Erdüberstromzeitschutz 12					
Stromwandlerfehler (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (6 Funktionsbausteine)						
5E6C	Stromwandlerfehler 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5E6D	Stromwandlerfehler 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
5E6F	Stromwandlerfehler 1 Stromquelle 1	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
5E70	Stromwandlerfehler 1 Anregung 1	0 bis 2	pu	0,1	F001	2
5E71	Stromwandlerfehler 1 Stromquelle 2	0 bis 5	---	1	F167	1 (SRC 2)
5E72	Stromwandlerfehler 1 Anregung 2	0 bis 2	pu	0,1	F001	2
5E73	Stromwandlerfehler 1 Spannungsquelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
5E74	Stromwandlerfehler 1 Spannung Anregung	0 bis 2	pu	0,01	F001	20
5E75	Stromwandlerfehler 1 Auslöseverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	1000
5E76	Stromwandlerfehler 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
5E77	Stromwandlerfehler 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5E78	...Wiederholt für Stromwandlerfehler 2					
5E84	...Wiederholt für Stromwandlerfehler 3					
5E90	...Wiederholt für Stromwandlerfehler 4					
5E9C	...Wiederholt für Stromwandlerfehler 5					
5EA8	...Wiederholt für Stromwandlerfehler 6					
Parametersätze (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
5F70	Parametersatz für Modbus-Kommunikation (0 bedeutet Satz 1)	0 bis 5	---	1	F001	0
5F71	Parametersätze Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
5F73	FlexLogic zum Aktivieren von Gruppen 2 bis 6 (5 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
5F7D	Parametersätze Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
5F7E	Parametersätze Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Parametersätze (Schreibgeschützt)						
5F7F	Strom Parametersatz	0 bis 5	---	1	F001	0
Parametersatznamen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
5F8C	Parametersatz 1 Name	---	---	---	F203	(Keine)
5F94	Parametersatz 2 Name	---	---	---	F203	(Keine)
5F9C	Parametersatz 3 Name	---	---	---	F203	(Keine)
5FA4	Parametersatz 4 Name	---	---	---	F203	(Keine)
5FAC	Parametersatz 5 Name	---	---	---	F203	(Keine)
5FB4	Parametersatz 6 Name	---	---	---	F203	(Keine)
Gegensystem Überstromschutz (Lesen/Schreiben Parametersatz) (2 Funktionsbausteine)						
63F0	Gegensystem Überstromschutz 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
63F1	Gegensystem Überstromschutz 1 Anregung	0,1 bis 100	%	0,1	F001	400
63F2	Gegensystem Überstromschutz 1 Auslöseverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
63F3	Gegensystem Überstromschutz 1 Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
63F4	Gegensystem Überstromschutz 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
63F6	Gegensystem Überstromschutz 1 Ziele	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 31 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
63F7	Gegensystem Überstromschutz 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
63F8	Gegensystem Überstromschutz 1 Reserviert (5 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
63FD	...Wiederholt für Gegensystem Überstromschutz 2					
Statordifferentialschutz (Lesen/Schreiben Parametersatz)						
6420	Statordifferentialschutz Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6421	Statordifferentialschutz Anregung	0,05 bis 1	pu	0,001	F001	100
6422	Statordifferentialschutz Steigung 1	1 bis 100	%	1	F001	10
6423	Statordifferentialschutz Steigung 2	1 bis 100	%	1	F001	80
6424	Statordifferentialschutz Knickpunkt 1	1 bis 1,5	pu	0,01	F001	115
6425	Statordifferentialschutz Knickpunkt 2	1,5 bis 30	pu	0,01	F001	800
6426	Statordifferentialschutz Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
6428	Statordifferentialschutz Ziele	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
6429	Statordifferentialschutz Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
642A	Statordifferentialschutz Quelle Leitungsende	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
642B	Statordifferentialschutz Quelle neutrales Ende	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
Gegenspannung Überspannung (Lesen/Schreiben Parametersatz) (3 Funktionsbausteine)						
6440	Gegenspannung Überspannung Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6441	Gegenspannung Überspannung Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
6442	Gegenspannung Überspannung Anregung	0 bis 1,25	pu	0,001	F001	300
6443	Gegenspannung Überspannung Auslöseverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	50
6444	Gegenspannung Überspannung Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	50
6445	Gegenspannung Überspannung Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
6447	Gegenspannung Überspannung Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
6448	Gegenspannung Überspannung Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6449	...Wiederholt für Gegenspannung Überspannung 2					
6452	...Wiederholt für Gegenspannung Überspannung 3					
Überfrequenz (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (4 Funktionsbausteine)						
6470	Überfrequenz 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6471	Überfrequenz 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
6473	Überfrequenz 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
6474	Überfrequenz 1 Anregung	20 bis 65	Hz	0,01	F001	6050
6475	Überfrequenz 1 Auslöseverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	500
6476	Überfrequenz 1 Rücksetzverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	500
6477	Überfrequenz 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
6478	Überfrequenz 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6479	Reserviert (4 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
647D	...Wiederholt für Überfrequenz 2					
648A	...Wiederholt für Überfrequenz 3					
6497	...Wiederholt für Überfrequenz 4					
Motoreinstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
6600	Thermisches Modell Motor Volllaststrom (VLS)	0,05 bis 1	pu	0,001	F001	1000
6601	Thermisches Modell Motorüberlastungsfaktor	1 bis 1,5	---	0,01	F001	100
6602	Thermisches Modell Quelle Leitung	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
6603	Thermisches Modell Motor offline	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
6605	Thermisches Modell Temperatursensor 1	0 bis 48	---	1	F151	0 (KEIN)
6606	Thermisches Modell Temperatursensor 2	0 bis 48	---	1	F151	0 (KEIN)
6607	Thermisches Modell Temperatursensor 3	0 bis 48	---	1	F151	0 (KEIN)
6608	Thermisches Modell Temperatursensor 4	0 bis 48	---	1	F151	0 (KEIN)
6609	Thermisches Modell Temperatursensor 5	0 bis 48	---	1	F151	0 (KEIN)
660A	Thermisches Modell Temperatursensor 6	0 bis 48	---	1	F151	0 (KEIN)
660B	Notfallneustart des Motors	0 bis 4294967295	---	1	F300	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 32 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
660D	Motor Nennspannung	100 bis 50000	V	1	F001	600
660E	Geschwindigkeit 2 Motorschutz	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
660F	Geschwindigkeit 2 Motorschalter	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
6611	Geschwindigkeit 2 Schalter 2-1 Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	500
6612	Geschwindigkeit 2 Quelle Motor	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
6613	Geschwindigkeit 2 Motor, Volllaststrom (CLS)	0,05 bis 1	pu	0,001	F001	1000
Thermisches Modell Istwerte (Schreibgeschützt)						
6630	Thermisches Modell Motorstatus	0 bis 3	---	1	F098	1 (Start)
6631	Thermisches Modell Verwendete Kapazität	0 bis 100	%	1	F001	0
6633	Ansprechzeit bei Überlastung	0 bis 10000	---	1	F001	0
6634	Thermisches Modell Sperrzeit	0 bis 65000	Min	1	F001	0
6638	Thermisches Modell Last	0 bis 40	x FLA	0,01	F001	0
663A	Thermisches Modell Motorschieflast	0 bis 100	%	1	F001	0
663B	Thermisches Modell Unter Vorspannung gesetzte Motorlast	0 bis 40	x FLA	0,01	F001	0
663C	Start/Stunde Sperrzeit	0 bis 65000	Min	1	F001	0
663D	Zeit zwischen Starts Sperrzeit	0 bis 65000	Min	1	F001	0
663E	Verzögerungssperrzeit neu starten	0 bis 50000	s	1	F001	0
663F	Gesamte Motorsperrzeit	0 bis 65000	Min	1	F001	0
Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz (Lesen/Schreiben Parametersatz) (2 Funktionsbausteine)						
6680	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6681	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
6682	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 RCA	0 bis 359	Grad	1	F001	0
6683	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 Kalibrierung	0 bis 0,95	Grad	0,05	F001	0
6684	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 STG1 SMIN	-1,2 bis 1,2	pu	0,001	F002	100
6685	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 STG1-Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	50
6686	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 STG2 SMIN	-1,2 bis 1,2	pu	0,001	F002	100
6687	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 STG2-Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	2000
6688	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	---	F300	0
668A	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
668B	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
668C	Reserviert (5 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
6691	...Wiederholt für Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 2					
Unterlastschutz (Lesen/Schreiben Parametersatz) (2 Funktionsbausteine)						
66AA	Unterlastschutz 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
66AB	Unterlastschutz 1 Start Blockade Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	50
66AC	Unterlastschutz 1 Alarm Leistungsanregung	0,05 bis 2	pu	0,01	F001	50
66AD	Unterlastschutz 1 Alarm Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	200
66AE	Unterlastschutz 1 Auslösung Leistung	0,05 bis 2	pu	0,01	F001	40
66AF	Unterlastschutz 1 Auslöseverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	100
66B0	Unterlastschutz 1 Auslösung zurücksetzen Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	100
66B1	Unterlastschutz 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	---	F300	0
66B3	Unterlastschutz 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
66B4	Unterlastschutz 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
66B5	...Wiederholt für Unterlastschutz 2					
Start mit reduzierter Spannung (Lesen/Schreiben Parametersatz)						
6750	Start mit reduzierter Spannung Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6751	Start mit reduzierter Spannung Übergangsmodus	0 bis 2	---	1	F095	0 (Nur Strom)
6752	Start mit reduzierter Spannung Volllaststrom (VLS)	25 bis 300	%	1	F001	125
6753	Start mit reduzierter Spannung Timer	1,0 bis 600,0	s	0,1	F001	100
6754	Start mit reduzierter Spannung Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 33 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
6755	Start mit reduzierter Spannung Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
6757	Start mit reduzierter Spannung Ereignis	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6758	Reserviert (5 Funktionen)	---	---	1	F001	0
Motorstart Istwerte (Schreibgeschützt nicht flüchtig) (5 Funktionsbausteine)						
68D0	Motorstart 1 Zeit/Datum	0 bis 4294967295	---	1	F050	0
68D2	Motorstart 1 Startzeit	0 bis 655.35	s	0,01	F001	0
68D3	Motorstart 1 Wirkstrom	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
68D5	Motorstart 1 Spitzenstrom	0 bis 999999,999	A	0,001	F060	0
68D7	Motorstart 1 Reserviert (9 Funktionen)	---	---	---	F001	0
68DF	...Wiederholt für Motorstart 2					
68EE	...Wiederholt für Motorstart 3					
68FD	...Wiederholt für Motorstart 4					
690C	...Wiederholt für Motorstart 5					
Motorstart-Befehle (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
691F	Motorstart Befehl zum Aufzeichnungen löschen	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Motor maximale Starts (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
6920	Starts pro Stunde Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6921	Starts pro Stunde Zeitintervall	1 bis 300	Min	1	F001	60
6922	Starts pro Stunde maximale Anzahl Starts	1 bis 16	---	1	F001	3
6923	Starts pro Stunde Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
6925	Starts pro Stunde Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
6926	Starts pro Stunde Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6927	Reserviert (9 Funktionen)	---	---	---	F001	0
Motor Zeit zwischen Starts (Lesen-/Schreiben-Einstellung))						
6930	Zeit zwischen Starts Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6931	Zeit zwischen Starts Minimale Zeit	0 bis 300	Min	1	F001	20
6932	Zeit zwischen Starts Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
6934	Zeit zwischen Starts Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
6935	Zeit zwischen Starts Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6936	Reserviert (10 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
Verzögerung Motorneustart (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
6940	Verzögerung Motorneustart - Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6941	Verzögerung Motorneustart - minimale Zeit	0 bis 50000	s	1	F001	0
6942	Verzögerung Motorneustart - Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
6944	Verzögerung Motorneustart - Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
6945	Verzögerung Motorneustart - Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6946	Reserviert (10 Funktionen)	---	---	---	F001	0
Festsitzschutz Motor (Lesen/Schreiben Parametersatz)						
6950	Festsitzschutz Motor - Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6951	Festsitzschutz Motor - Anregung	1 bis 10	x FLA	0,01	F001	200
6952	Festsitzschutz Motor - Auslöseverzögerung	0,1 bis 600	s	0,01	F001	10
6953	Festsitzschutz Motor - Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
6954	Festsitzschutz Motor - Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
6956	Festsitzschutz Motor - Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
6957	Festsitzschutz Motor - Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
6958	Reserviert (8 Funktionen)	---	---	---	F001	0
Erfahrungsdaten des Motors (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
6960	Erfahrungsdaten des Motors Zu erfassende Starts	1 bis 5	---	1	F102	1
6961	Erfahrungsdaten des Motors Berechnungszeitraum	1 bis 90	Minute	1	F001	15
6962	Reserviert	---	---	---	F001	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 34 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Erfahrungsdaten des Motors (Schreibgeschützte Istwerte)						
6963	Erfahrungsdaten des Motors Anzahl Aufzeichnungen	0 bis 250	---	1	F001	0
6964	Erfahrungsdaten des Motors Datum letztes Löschen	0 bis 4294967295	---	---	F050	0
6966	Erfahrungsdaten des Motors Beschleunigungszeit	0 bis 655.35	s	0,01	F001	0
6967	Erfahrungsdaten des Motors Einschaltstrom	0.00 bis 40,00	× FLA	0,01	F001	0
6968	Erfahrungsdaten des Motors Verwendete Wärmekapazität	0 bis 65535	%	1	F001	0
6969	Erfahrungsdaten des Motors Motorlast	0.00 bis 40,00	× FLA	0,01	F001	0
696A	Erfahrungsdaten des Motors Laufzeit nach Start	0 bis 4294967295	---	---	F050	0
696C	Reserviert	---	---	---	F001	0
Unterspannung (Lesen/Schreiben Parametersatz) (3 Funktionsbausteine)						
7000	Unterspannung 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7001	Unterspannung 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
7002	Unterspannung 1 Anregung	0 bis 3	pu	0,001	F001	1000
7003	Unterspannung 1 Kurve	0 bis 1	---	1	F111	0 (Definierte Zeit)
7004	Unterspannung 1 Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	100
7005	Unterspannung 1 Mindestspannung	0 bis 3	pu	0,001	F001	100
7006	Unterspannung 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7008	Unterspannung 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7009	Unterspannung 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
700A	Unterspannung 1 Messmodus	0 bis 1	---	1	F186	0 (Phase zu Erde)
700B	Reserviert (6 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
7011	...Wiederholt für Unterspannung 2					
7022	...Wiederholt für Unterspannung 3					
Überspannung (Lesen/Schreiben Parametersatz) (3 Funktionsbausteine)						
7040	Überspannung 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7041	Überspannung 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
7042	Überspannung 1 Anregung	0 bis 3	pu	0,001	F001	1000
7043	Überspannung 1 Verzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	100
7044	Überspannung 1 Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	100
7045	Überspannung 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7047	Überspannung 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7048	Überspannung 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7049	...Wiederholt für Überspannung 2					
7052	...Wiederholt für Überspannung 3					
Gerichteter Überstromschutz (Lesen/Schreiben Parametersatz) (2 Modul)						
7200	Gerichteter Überstromschutz 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7201	Gerichteter Überstromschutz 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
7202	Gerichteter Überstromschutz 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7204	Gerichteter Überstromschutz 1 Charakteristischer Winkel	0 bis 359	---	1	F001	30
7205	Gerichteter Überstromschutz 1 Polarisierungsspannung Grenzwert	0 bis 3	pu	0,001	F001	700
7206	Gerichteter Überstromschutz 1 Blockade Überstrom	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
7207	Gerichteter Überstromschutz 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7208	Gerichteter Überstromschutz 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7209	Reserviert (8 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
7211	...Wiederholt für Gerichteter Überstromschutz 2					
Gerichteter Überstromschutz Neutral (Lesen/Schreiben Parametersatz) (2 Modul)						
7230	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7231	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
7232	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Polarisation	0 bis 4	---	1	F230	0 (Spannung)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 35 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
7233	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Vorwärts Charakteristischer Winkel	-90 bis 90	° Vzg	1	F002	75
7234	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Vorwärts Grenzwinkel	40 bis 90	Grad	1	F001	90
7235	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Vorwärts Anregung	0,006 bis 30	pu	0,001	F001	50
7236	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Rückwärts Grenzwinkel	40 bis 90	Grad	1	F001	90
7237	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Rückwärts Anregung	0,002 bis 30	pu	0,001	F001	50
7238	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7239	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Blockade	0 bis 65535	---	1	F300	0
723B	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
723C	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Polarisierungsspannung	0 bis 1	---	1	F231	0 (Berechnet V0)
723D	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Betriebsstrom	0 bis 1	---	1	F196	0 (Berechnet 3I0)
723E	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Offset	0 bis 250	Ohm	0,01	F001	0
723F	Gerichteter Überstromschutz Neutral 1 Mitsystem Stabilisierung	0 bis 0,5	---	0,001	F001	63
7240	Reserviert	0 bis 1	---	1	F001	0
7241	...Wiederholt für Gerichteter Überstromschutz Neutral 2					
Trennschalter (Leistungsschalter) (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (24 Funktionsbausteine)						
74A0	Trennschalter 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
74A1	Trennschalter 1 Name	---	---	---	F206	„SW 1“
74A4	Trennschalter 1 Modus	0 bis 1	---	1	F157	0 (3 polig)
74A5	Trennschalter 1 öffnen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
74A7	Trennschalter 1 Öffnen Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
74A9	Trennschalter 1 schließen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
74AB	Trennschalter 1 Schließen Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
74AD	Trennschalter 1 Phase L1/dreipolig geschlossen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
74AF	Trennschalter 1 Phase L1/dreipolig geöffnet	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
74B1	Trennschalter 1 Phase L2 geschlossen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
74B3	Trennschalter 1 Phase L2 geöffnet	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
74B5	Trennschalter 1 Phase L3 geschlossen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
74B7	Trennschalter 1 Phase L3 geöffnet	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
74B9	Trennschalter 1 Auslösezeit	0 bis 65,535	s	0,001	F001	70
74BA	Trennschalter 1 Alarmverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F003	0
74BC	Trennschalter 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
74BD	Reserviert (2 Funktionen)	---	---	---	---	---
74BF	...Wiederholt für Trennschalter 2					
74DE	...Wiederholt für Trennschalter 3					
74FD	...Wiederholt für Trennschalter 4					
741C	...Wiederholt für Trennschalter 5					
743B	...Wiederholt für Trennschalter 6					
755A	...Wiederholt für Trennschalter 7					
7579	...Wiederholt für Trennschalter 8					
7598	...Wiederholt für Trennschalter 9					
75B7	...Wiederholt für Trennschalter 10					
75D6	...Wiederholt für Trennschalter 11					
75F5	...Wiederholt für Trennschalter 12					
7614	...Wiederholt für Trennschalter 13					
7633	...Wiederholt für Trennschalter 14					
7652	...Wiederholt für Trennschalter 15					
7671	...Wiederholt für Trennschalter 16					
7690	...Wiederholt für Trennschalter 17					
76AF	...Wiederholt für Trennschalter 18					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 36 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
76CE	...Wiederholt für Trennschalter 19					
76ED	...Wiederholt für Trennschalter 20					
770C	...Wiederholt für Trennschalter 21					
772B	...Wiederholt für Trennschalter 22					
774A	...Wiederholt für Trennschalter 23					
7769	...Wiederholt für Trennschalter 24					
Widerstandseingänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (2 Funktionsbausteine)						
77F8	Widerstandseingänge 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
77F9	Widerstandseingänge 1 ID	---	---	---	F205	„Ohm Ip 1 “
77FF	Widerstandseingänge 1 Reserviert (9 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
7808	...Wiederholt für Widerstandseingänge 2					
Unterfrequenzschutz (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (6 Funktionsbausteine)						
7A80	Unterfrequenz Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7A81	Unterfrequenz Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7A83	Minimalstrom	0,1 bis 1,25	pu	0,01	F001	10
7A84	Unterfrequenz Anregung	20 bis 65	Hz	0,01	F001	5950
7A85	Unterfrequenz Auslöseverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	2000
7A86	Unterfrequenz Rücksetzverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	2000
7A87	Unterfrequenz Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
7A88	Unterfrequenz Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7A89	Unterfrequenz Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7A8A	Unterfrequenz 1 Reserviert (5 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
7A8F	...Wiederholt für Unterfrequenz 2					
7A9E	...Wiederholt für Unterfrequenz 3					
7AAD	...Wiederholt für Unterfrequenz 4					
7ABC	...Wiederholt für Unterfrequenz 5					
7ACB	...Wiederholt für Unterfrequenz 6					
Thermisches Modell (Lesen/Schreiben Parametersatz)						
7B00	Thermische Modell Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7B01	Thermische Modell Kurve	0 bis 5	---	1	F099	0 (Motor)
7B02	Thermisches Modell TD-Multiplikator	0 bis 600	---	0,01	F001	100
7B03	Thermisches Modell Vorspannungs-K-Faktor	0 bis 19	---	1	F001	0
7B04	Thermisches Modell Zeitkonstante läuft	1 bis 65000	Min	1	F001	15
7B05	Thermisches Modell Zeitkonstante angehalten	1 bis 65000	Min	1	F001	30
7B06	Thermisches Modell Wärme-Kälte-Verhältnis	0,01 bis 1	---	0,01	F001	100
7B07	Thermisches Modell Temperatur Vorspannung	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7B08	Thermisches Modell Temperatur Vorspannung Minimum	0 bis 250	°C	1	F001	40
7B09	Thermisches Modell Temperatur Vorspannungscenter	0 bis 250	°C	1	F001	130
7B0A	Thermisches Modell Temperatur Vorspannung Maximum	0 bis 250	°C	1	F001	155
7B0B	Thermisches Modell Unterdrückungsspielraum	0 bis 25	%	1	F001	0
7B0C	Thermische Modell Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7B0E	Thermische Modell Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7B0F	Thermisches Modell Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7B10	Thermischer Modell Kurveneffekt	0 bis 1	---	1	F096	0 (Absch.)
7B11	Geschwindigkeit 2 Thermisches Modell Kurve	0 bis 5	---	1	F099	0 (Motor)
7B12	Geschwindigkeit 2 Thermisches Modell TD-Multiplikator	0 bis 600	---	0,01	F001	100
7B13	Reserviert	---	---	---	F001	0
7B14	Thermisches Modell IEC Kurven-K-Faktor	1 bis 1,5	---	0,05	F001	110
7B15	Thermisches Modell IEC Kurvenzeitkonstante	0 bis 1000	Min.	1	F001	45
Spannungsabhängige Überlast (Lesen/Schreiben Parametersatz)						
7B20	Spannungsabhängige Überlast Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7B21	Spannungsabhängige Überlast Minimale Motorspannung	60 bis 99	%	1	F001	80
7B22	Spannungsabhängige Überlast Spannungsverlust	0 bis 4294967295	---	1	F300	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 37 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
7B24	Spannungsabhängige Überlast Blockierstrom bei minimaler Spannung	1,5 bis 20	× FLA	0,01	F001	450
7B25	Spannungsabhängige sichere Stillstandszeit bei minimaler Spannung	0,1 bis 1000	s	0,1	F001	200
7B26	Spannungsabhängige Überlast Schnittpunkt Start bei minimaler Spannung	1,5 bis 20	× FLA	0,01	F001	400
7B27	Spannungsabhängige Überlast Blockierstrom bei 100 % Spannung	1,5 bis 20	× FLA	0,01	F001	600
7B28	Spannungsabhängige Überlast Sichere Stillstandszeit bei 100 % Spannung	0,1 bis 1000	s	0,1	F001	100
7B29	Spannungsabhängige Überlast Schnittpunkt Start bei 100 % Spannung	1,5 bis 20	× FLA	0,01	F001	500
7B2A	Geschwindigkeit 2 Spannungsabhängige Überlast Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7B2B	Geschwindigkeit 2 Spannungsabhängige Überlast Minimale Motorspannung	60 bis 99	%	1	F001	80
7B2C	Geschwindigkeit 2 Spannungsabhängige Überlast Spannungsverlust	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7B2E	Geschwindigkeit 2 Spannungsabhängige Überlast Blockierstrom bei minimaler Spannung	1,5 bis 20	× FLA	0,01	F001	450
7B2F	Geschwindigkeit 2 Spannungsabhängige Überlast Sichere Stillstandszeit bei minimaler Spannung	0,1 bis 1000	s	0,1	F001	200
7B30	Geschwindigkeit 2 Spannungsabhängige Überlast Schnittpunkt Start bei minimaler Spannung	1,5 bis 20	× FLA	0,01	F001	400
7B31	Geschwindigkeit 2 Spannungsabhängige Überlast Blockierstrom bei 100 % Spannung	1,5 bis 20	× FLA	0,01	F001	600
7B32	Geschwindigkeit 2 Spannungsabhängige Überlast Sichere Stillstandszeit bei 100 % Spannung	0,1 bis 1000	s	0,1	F001	100
7B33	Geschwindigkeit 2 Spannungsabhängige Überlast Schnittpunkt Start bei 100 % Spannung	1,5 bis 20	× FLA	0,01	F001	500
Motorstartzeit (Lesen/Schreiben Parametersatz)						
7B40	Motorstart Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7B41	Motorstart Strom	1,00 bis 10,00	× FLA	0,01	F001	600
7B42	Motorstart Zeit	0,05 bis 180,00	s	0,01	F001	1000
7B43	Motorstart Modus	0 bis 1	---	1	F097	0 (Definierte Zeit)
7B44	Motorstart Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7B45	Motorstart Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7B46	Motorstart Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7B47	Geschwindigkeit 2 Motorstart Strom	1,00 bis 10,00	x FLA	0,01	F001	600
7B48	Geschwindigkeit 2 Motorstartzeit	0,05 bis 180,00	s	0,01	F001	1000
7B49	Geschwindigkeit 2 Motorstartmodus	0 bis 1	---	1	F097	0 (Definierte Zeit)
7B4B	Geschwindigkeit 2 Motorstartgeschwindigkeit 1-2	0,05 bis 180,00	s	0,01	F001	1000
7B4C	Geschwindigkeit 2 Motorstart Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7B4E	Reserviert (9 Funktionen)	---	---	---	F001	0
Parametrierbare Funktionstasten (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (16 Funktionsbausteine)						
7B60	Parametrierbare Funktionstaste 1 Funktion	0 bis 2	---	1	F137	0 (Deaktiviert)
7B61	Parametrierbare Funktionstaste 1 Oberste Zeile	---	---	---	F202	(Keine)
7B6B	Parametrierbare Funktionstaste 1 Ein-Text	---	---	---	F202	(Keine)
7B75	Parametrierbare Funktionstaste 1 Aus-Text	---	---	---	F202	(Keine)
7B7F	Parametrierbare Funktionstaste 1 Rücksetzzeit	0 bis 60	s	0,05	F001	0
7B80	Parametrierbare Funktionstaste 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7B81	Parametrierbare Funktionstaste 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7B82	Parametrierbare Funktionstaste 1 LED Operand	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7B84	Parametrierbare Funktionstaste 1 Autorücksetzen Verzögerung	0 bis 600	s	0,05	F001	0
7B85	Parametrierbare Funktionstaste 1 Autorücksetzen Verzögerung	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7B86	Parametrierbare Funktionstaste 1 Lokal	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7B88	Parametrierbare Funktionstaste 1 Ereignismeldung Priorität	0 bis 2	---	1	F220	0 (Deaktiviert)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 38 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
7B89	Parametrierbare Funktionstaste 1 Fern	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7B8B	Parametrierbare Funktionstaste 1 Zurücksetzen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7B8D	Parametrierbare Funktionstaste 1 Setzen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7B8F	Parametrierbare Funktionstaste 1 Halten	0 bis 10	s	0,1	F001	1
7B90	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 2					
7BC0	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 3					
7BF0	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 4					
7C20	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 5					
7C50	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 6					
7C80	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 7					
7CB0	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 8					
7DE0	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 9					
7D10	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 10					
7D40	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 11					
7D70	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 12					
7DA0	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 13					
7DD0	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 14					
7E00	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 15					
7E30	...Wiederholt für Parametrierbare Funktionstaste 16					
Neutral-Überspannung (Lesen/Schreiben Parametersatz) (3 Funktionsbausteine)						
7F00	Neutral-Überspannung 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7F01	Neutral-Überspannung 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
7F02	Neutral-Überspannung 1 Anregung	0 bis 3,00	pu	0,001	F001	300
7F03	Neutral-Überspannung 1 Auslöseverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	100
7F04	Neutral-Überspannung 1 Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	100
7F05	Neutral-Überspannung 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7F07	Neutral-Überspannung 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7F08	Neutral-Überspannung 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7F09	Neutral-Überspannung 1 Kurven	0 bis 3	---	1	F116	0 (Definierte Zeit)
7F0A	Reserviert (8 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
7F11	...Wiederholt für Neutral-Überspannung 2					
7F22	...Wiederholt für Neutral-Überspannung 3					
Hilfsunterspannung (Lesen/Schreiben Parametersatz) (3 Funktionsbausteine)						
7F60	Hilfsunterspannung 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7F61	Hilfsunterspannung 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
7F62	Hilfsunterspannung 1 Anregung	0 bis 3	pu	0,001	F001	700
7F63	Hilfsunterspannung 1 Auslöseverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	100
7F64	Hilfsunterspannung 1 Kurve	0 bis 1	---	1	F111	0 (Definierte Zeit)
7F65	Hilfsunterspannung 1 Mindestspannung	0 bis 3	pu	0,001	F001	100
7F66	Hilfsunterspannung 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
7F68	Hilfsunterspannung 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7F69	Hilfsunterspannung 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7F6A	Reserviert (7 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
7F71	...Wiederholt für Hilfsunterspannung 2					
7F82	...Wiederholt für Hilfsunterspannung 3					
Hilfsüberspannung (Lesen/Schreiben Parametersatz) (3 Funktionsbausteine)						
7FA0	Hilfsüberspannung 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7FA1	Hilfsüberspannung 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
7FA2	Hilfsüberspannung 1 Anregung	0 bis 3	pu	0,001	F001	300
7FA3	Hilfsüberspannung 1 Auslöseverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	100
7FA4	Hilfsüberspannung 1 Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	100
7FA5	Hilfsüberspannung 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 39 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
7FA7	Hilfsüberspannung 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
7FA8	Hilfsüberspannung 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
7FA9	Reserviert (8 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
7FB1	...Wiederholt für Hilfsüberspannung 2					
7FC2	...Wiederholt für Hilfsüberspannung 3					
Frequenz (Schreibgeschützt)						
8000	Gemessene Netzfrequenz	2 bis 90	Hz	---	F001	0
Temperaturüberwachung Istwerte (Schreibgeschützt nicht flüchtig)						
81C0	Reserviertes Register T1	-55 bis 125	C	1	F002	-55
81C1	Reserviertes Register T2	-55 bis 125	C	1	F002	125
81C2	Reserviertes Register T3	-2147483647 bis 2147483647	---	1	F004	0
81C4	Reserviertes Register T4	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
81C6	Reserviertes Register T5	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
81C8	Reserviertes Register T6	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
81CA	Reserviertes Register T7	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
81CC	Reserviertes Register T8	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
EGD Schnell Erzeugter Datenaustausch (Schreibgeschützt nicht flüchtig)						
83E0	EGD Schnell Erzeugter Datenaustausch 1 Signatur	0 bis 65535	---	1	F001	0
83E1	EGD Schnell Erzeugter Datenaustausch 1 Konfigurationszeit	0 bis 4294967295	---	---	F003	0
83E3	EGD Schnell Erzeugter Datenaustausch 1 Größe	0 bis 65535	---	1	F001	0
EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch (Schreibgeschützt nicht flüchtig) (2 Funktionsbausteine)						
83F0	EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch 1 Signatur	0 bis 65535	---	1	F001	0
83F1	EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch 1 Konfigurationszeit	0 bis 4294967295	---	---	F003	0
83F3	EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch 1 Größe	0 bis 65535	---	1	F001	0
83F4	...Wiederholt für EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch 2					
EGD Schnell Erzeugter Datenaustausch (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
8400	EGD Schnell Erzeugter Datenaustausch 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
8401	EGD Schnell Erzeugter Datenaustausch 1 Ziel	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
8403	EGD Schnell Erzeugter Datenaustausch 1 Übertragungsgeschwindigkeit	50 bis 1000	ms	50	F001	1000
8404	EGD Schnell Erzeugter Datenaustausch 1 Datenpunkt 1 (20 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
8418	Reserviert (80 Funktionen)	---	---	---	F001	0
EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (2 Funktionsbausteine)						
8468	EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
8469	EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch 1 Ziel	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
846B	EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch 1 Übertragungsgeschwindigkeit	500 bis 1000	ms	50	F001	1000
846C	EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch 1 Datenpunkt 1 (50 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
846E	Reserviert (50 Funktionen)	---	---	---	F001	0
84D0	...Wiederholt für EGD Langsam Erzeugter Datenaustausch 2					
Leistungsschalterversager (Lesen/Schreiben Parametersatz) (4 oder 6 Funktionsbausteine)						
8600	Leistungsschalterversager 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
8601	Leistungsschalterversager 1 Modus	0 bis 1	---	1	F157	0 (3 polig)
8602	Leistungsschalterversager 1 Quelle	0 bis 5	---	1	F167	0 (SRC 1)
8603	Leistungsschalterversager 1 Stromüberwachung	0 bis 1	---	1	F126	1 (Ja)
8604	Leistungsschalterversager 1 Selbsthaltung	0 bis 1	---	1	F126	1 (Ja)
8605	Leistungsschalterversager 1 Dreipolige Initialisierung	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8607	Leistungsschalterversager 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8609	Leistungsschalterversager 1 Phase Amp Auslöseüberwachung	0,001 bis 30	pu	0,001	F001	1050

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 40 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
860A	Leistungsschalterversager 1 Neutralleiter Auslöseüberwachung	0,001 bis 30	pu	0,001	F001	1050
860B	Leistungsschalterversager 1 Verwendeter Timer 1	0 bis 1	---	1	F126	1 (Ja)
860C	Leistungsschalterversager 1 Timer 1 Anregung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	0
860D	Leistungsschalterversager 1 Verwendeter Timer 2	0 bis 1	---	1	F126	1 (Ja)
860E	Leistungsschalterversager 1 Timer 2 Anregung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	0
860F	Leistungsschalterversager 1 Verwendeter Timer 3	0 bis 1	---	1	F126	1 (Ja)
8610	Leistungsschalterversager 1 Timer 3 Anregung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	0
8611	Leistungsschalterversager 1 Leistungsschalterstatus 1 Phase L1/3P	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8613	Leistungsschalterversager 1 Leistungsschalterstatus 2 Phase L1/3P	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8615	Leistungsschalterversager 1 Leistungsschalter Test An	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8617	Leistungsschalterversager 1 Phase L1 Max. Überstrom Anregung	0,001 bis 30	pu	0,001	F001	1050
8618	Leistungsschalterversager 1 Neutrale Max. Überstrom Anregung	0,001 bis 30	pu	0,001	F001	1050
8619	Leistungsschalterversager 1 Phase L1 Min. Überstrom Anregung	0,001 bis 30	pu	0,001	F001	1050
861A	Leistungsschalterversager 1 Neutrale Min. Überstrom Anregung	0,001 bis 30	pu	0,001	F001	1050
861B	Leistungsschalterversager 1 Min. Überstrom Zeit	0 bis 65,535	s	0,001	F001	0
861C	Leistungsschalterversager 1 Auslöse-Rücksetzverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	0
861D	Leistungsschalterversager 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
861E	Leistungsschalterversager 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
861F	Leistungsschalterversager 1 Phase L1 Initialisierung	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8621	Leistungsschalterversager 1 Phase L2 Initialisierung	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8623	Leistungsschalterversager 1 Phase L3 Initialisierung	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8625	Leistungsschalterversager 1 Leistungsschalterstatus 1 Phase L2	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8627	Leistungsschalterversager 1 Leistungsschalterstatus 1 Phase L3	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8629	Leistungsschalterversager 1 Leistungsschalterstatus 2 Phase L2	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
862B	Leistungsschalterversager 1 Leistungsschalterstatus 2 Phase L3	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
862D	...Wiederholt für Leistungsschalterversager 2					
865A	...Wiederholt für Leistungsschalterversager 3					
8687	...Wiederholt für Leistungsschalterversager 4					
86B4	...Wiederholt für Leistungsschalterversager 5					
86E1	...Wiederholt für Leistungsschalterversager 6					
Entfernte Temperatursensoren-Eingänge (Schreibgeschützt Istwerte) (12 Funktionsbausteine)						
87C0	Entfernter Temperatursensor 1 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87C1	Entfernte Temperatursensoren 2 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87C2	Entfernte Temperatursensoren Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87C3	Entfernte Temperatursensoren 4 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87C4	Entfernte Temperatursensoren 5 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87C5	Entfernte Temperatursensoren 6 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87C6	Entfernte Temperatursensoren 7 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87C7	Entfernte Temperatursensoren 8 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87C8	Entfernte Temperatursensoren 9 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87C9	Entfernte Temperatursensoren 10 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87CA	Entfernte Temperatursensoren 11 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
87CB	Entfernte Temperatursensoren 12 Wert	0 bis 200	°C	1	F002	0
FlexState-Einstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
8800	FlexState-Parameter (256 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	---	F300	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 41 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Digitalelemente (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (48 Funktionsbausteine)						
8A00	Digitalelement 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
8A01	Digitalelement 1 Name	---	---	---	F203	„Dig Element 1“
8A09	Digitalelement 1 Eingang	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8A0B	Digitalelement 1 Auslöseverzögerung	0 bis 999999,999	s	0,001	F003	0
8A0D	Digitalelement 1 Rücksetzverzögerung	0 bis 999999,999	s	0,001	F003	0
8A0F	Digitalelement 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8A11	Digitalelement 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
8A12	Digitalelement 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
8A13	Digitalelement 1 Anregung-LED	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
8A14	Reserviert (2 Funktionen)	---	---	---	F001	0
8A16	...Wiederholt für Digitalelement 2					
8A2C	...Wiederholt für Digitalelement 3					
8A42	...Wiederholt für Digitalelement 4					
8A58	...Wiederholt für Digitalelement 5					
8A6E	...Wiederholt für Digitalelement 6					
8A84	...Wiederholt für Digitalelement 7					
8A9A	...Wiederholt für Digitalelement 8					
8AB0	...Wiederholt für Digitalelement 9					
8AC6	...Wiederholt für Digitalelement 10					
8ADC	...Wiederholt für Digitalelement 11					
8AF2	...Wiederholt für Digitalelement 12					
8B08	...Wiederholt für Digitalelement 13					
8B1E	...Wiederholt für Digitalelement 14					
8B34	...Wiederholt für Digitalelement 15					
8B4A	...Wiederholt für Digitalelement 16					
8B60	...Wiederholt für Digitalelement 17					
8B76	...Wiederholt für Digitalelement 18					
8B8C	...Wiederholt für Digitalelement 19					
8BA2	...Wiederholt für Digitalelement 20					
8BB8	...Wiederholt für Digitalelement 21					
8BCE	...Wiederholt für Digitalelement 22					
8BE4	...Wiederholt für Digitalelement 23					
8BFA	...Wiederholt für Digitalelement 24					
8C10	...Wiederholt für Digitalelement 25					
8C26	...Wiederholt für Digitalelement 26					
8C3C	...Wiederholt für Digitalelement 27					
8C52	...Wiederholt für Digitalelement 28					
8C68	...Wiederholt für Digitalelement 29					
8C7E	...Wiederholt für Digitalelement 30					
8C94	...Wiederholt für Digitalelement 31					
8CAA	...Wiederholt für Digitalelement 32					
8CC0	...Wiederholt für Digitalelement 33					
8CD6	...Wiederholt für Digitalelement 34					
8CEC	...Wiederholt für Digitalelement 35					
8D02	...Wiederholt für Digitalelement 36					
8D18	...Wiederholt für Digitalelement 37					
8D2E	...Wiederholt für Digitalelement 38					
8D44	...Wiederholt für Digitalelement 39					
8D5A	...Wiederholt für Digitalelement 40					
8D70	...Wiederholt für Digitalelement 41					
8D86	...Wiederholt für Digitalelement 42					
8D9C	...Wiederholt für Digitalelement 43					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 42 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
8DB2	...Wiederholt für Digitalelement 44					
8DC8	...Wiederholt für Digitalelement 45					
8DDE	...Wiederholt für Digitalelement 46					
8DF4	...Wiederholt für Digitalelement 47					
8E0A	...Wiederholt für Digitalelement 48					
Auslösematrix (Lesen-/Schreiben-Einstellung)) (6 Funktionsbausteine)						
8ED0	Auslösematrix 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
8ED1	Auslösematrix 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	---	F300	0
8ED3	Auslösematrix 1 Auslöseverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
8ED4	Auslösematrix 1 Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
8ED5	Auslösematrix 1 Eingang (16 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
8EF5	Auslösematrix 1 Selbsthaltung	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
8EF6	Auslösematrix 1 Zurücksetzen	0 bis 65535	---	1	F300	0
8EF8	Auslösematrix 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
8EF9	Auslösematrix 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
8EFA	Reserviert (8 Funktionen)	---	---	---	F001	0
8F02	...Wiederholt für Auslösematrix 2					
8F34	...Wiederholt für Auslösematrix 3					
8F66	...Wiederholt für Auslösematrix 4					
8F98	...Wiederholt für Auslösematrix 5					
8FCA	...Wiederholt für Auslösematrix 6					
FlexElement (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (16 Funktionsbausteine)						
9000	FlexElement 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
9001	FlexElement 1 Name	---	---	---	F206	„FxE 1“
9004	FlexElement 1 Eingang Plus	0 bis 65535	---	1	F600	0
9005	FlexElement 1 Eingang Minus	0 bis 65535	---	1	F600	0
9006	FlexElement 1 Vergleichen	0 bis 1	---	1	F516	0 (PEGEL)
9007	FlexElement 1 Eingang	0 bis 1	---	1	F515	0 (M.VORZ)
9008	FlexElement 1 Richtung	0 bis 1	---	1	F517	0 (ÜBER)
9009	FlexElement 1 Hysterese	0,1 bis 50	%	0,1	F001	30
900A	FlexElement 1 Anregung	-90 bis 90	pu	0,001	F004	1000
900C	FlexElement 1 DeltaT-Einheiten	0 bis 2	---	1	F518	0 (Millisekunden)
900D	FlexElement 1 DeltaT	20 bis 86400	---	1	F003	20
900F	FlexElement 1 Auslöseverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	0
9010	FlexElement 1 Rücksetzverzögerung	0 bis 65,535	s	0,001	F001	0
9011	FlexElement 1 Blockade	0 bis 65535	---	1	F300	0
9013	FlexElement 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
9014	FlexElement 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
9015	...Wiederholt für FlexElement 2					
902A	...Wiederholt für FlexElement 3					
903F	...Wiederholt für FlexElement 4					
9054	...Wiederholt für FlexElement 5					
9069	...Wiederholt für FlexElement 6					
907E	...Wiederholt für FlexElement 7					
9093	...Wiederholt für FlexElement 8					
90A8	...Wiederholt für FlexElement 9					
90BD	...Wiederholt für FlexElement 10					
90D2	...Wiederholt für FlexElement 11					
90E7	...Wiederholt für FlexElement 12					
90FC	...Wiederholt für FlexElement 13					
9111	...Wiederholt für FlexElement 14					
9126	...Wiederholt für FlexElement 15					
913B	...Wiederholt für FlexElement 16					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 43 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Entfernte Temperatursensoren (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (12 Funktionsbausteine)						
9260	Entfernter Temperatursensor 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
9261	Entfernter Temperatursensor 1-ID	---	---	---	F205	„RRTD 1“
9267	Entfernter Temperatursensor 1 Typ	0 bis 3	---	1	F174	0 (100 Ohm Platin)
9268	Entfernter Temperatursensor 1 Anwendung	0 bis 5	---	1	F550	0 (Keine)
9269	Entfernter Temperatursensor 1 Alarmtemperatur	1 bis 200	°C	1	F001	130
926A	Entfernter Temperatursensor 1 Alarm-Auslöseverzögerung	5 bis 600	s	5	F001	5
926B	Entfernter Temperatursensor 1 Auslösetemperatur	1 bis 200	°C	1	F001	130
926C	Entfernter Temperatursensor 1 Auslöseverzögerung	5 bis 600	s	5	F001	5
926D	Entfernter Temperatursensor 1 Auslösung zurücksetzen Verzögerung	5 bis 600	s	5	F001	5
926E	Entfernter Temperatursensor 1 Auslösevergleich	0 bis 13	---	1	F603	0 (Keine)
926F	Entfernter Temperatursensor 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
9271	Entfernter Temperatursensor 1 Leiterbruch	0 bis 2	---	1	F552	0 (Keine)
9272	Entfernter Temperatursensor 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
9273	Entfernter Temperatursensor 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
9274	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 2		---			
9288	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 3		---			
929C	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 4		---			
92B0	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 5		---			
92C4	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 6		---			
92D8	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 7		---			
92EC	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 8		---			
9300	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 9		---			
9314	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 10		---			
9328	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 11		---			
933C	...Wiederholt für Entfernter Temperatursensor 12		---			
Analogausgang (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (24 Module)						
9360	Analogausgang 1 Quelle	0 bis 65535	---	1	F600	0
9361	Analogausgang 1 Bereich	0 bis 2	---	1	F522	0 (–1 bis 1 mA)
9362	Analogausgang 1 Minimum	–90 bis 90	pu	0,001	F004	0
9364	Analogausgang 1 Maximum	–90 bis 90	pu	0,001	F004	1000
9366	...Wiederholt für Analogausgang 2					
936C	...Wiederholt für Analogausgang 3					
9372	...Wiederholt für Analogausgang 4					
9378	...Wiederholt für Analogausgang 5					
937E	...Wiederholt für Analogausgang 6					
9384	...Wiederholt für Analogausgang 7					
938A	...Wiederholt für Analogausgang 8					
9390	...Wiederholt für Analogausgang 9					
9396	...Wiederholt für Analogausgang 10					
939C	...Wiederholt für Analogausgang 11					
93A2	...Wiederholt für Analogausgang 12					
93A8	...Wiederholt für Analogausgang 13					
93AE	...Wiederholt für Analogausgang 14					
93B4	...Wiederholt für Analogausgang 15					
93BA	...Wiederholt für Analogausgang 16					
93C0	...Wiederholt für Analogausgang 17					
93C6	...Wiederholt für Analogausgang 18					
93CC	...Wiederholt für Analogausgang 19					
93D2	...Wiederholt für Analogausgang 20					
93D8	...Wiederholt für Analogausgang 21					
93DE	...Wiederholt für Analogausgang 22					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 44 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
93E4	...Wiederholt für Analogausgang 23					
93EA	...Wiederholt für Analogausgang 24					
Direkteingang/-ausgang Namen (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (32 Module)						
9400	Direkteingang 1 Name	0 bis 96	---	1	F205	„Dir Ip 1“
9406	Direktausgang 1 Name	1 bis 96	---	1	F205	„Dir Out 1“
940C	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 2					
9418	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 3					
9424	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 4					
9430	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 5					
943C	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 6					
9448	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 7					
9454	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 8					
9460	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 9					
946C	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 10					
9478	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 11					
9484	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 12					
9490	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 13					
949C	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 14					
94A8	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 15					
94B4	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 16					
94C0	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 17					
94CC	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 18					
94D8	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 19					
94E4	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 20					
94F0	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 21					
94FC	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 22					
9508	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 23					
9514	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 24					
9520	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 25					
952C	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 26					
9538	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 27					
9544	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 28					
9550	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 29					
955C	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 30					
9568	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 31					
9574	...Wiederholt für Direkteingang/-ausgang 32					
IEC 61850 empfangene Integer (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (16 Module)						
98A0	IEC61850 GOOSE-UInteger 1 Standardwert	0 bis 429496295	---	1	F003	1000
98A2	IEC61850 GOOSE-UInteger-Eingang 1 Modus	0 bis 1	---	1	F491	0 (Standardwert)
98A3	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 2					
98A6	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 3					
98A9	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 4					
98AC	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 5					
98AF	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 6					
98B2	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 7					
98B5	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 8					
98B8	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 9					
98BB	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 10					
98BE	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 11					
98C1	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 12					
98C4	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 13					
98C7	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 14					
98CA	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 15					
98CD	...Wiederholt für IEC61850 GOOSE UInteger 16					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 45 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
FlexElement Istwerte (Schreibgeschützt) (16 Funktionsbausteine)						
9900	FlexElement 1 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
9902	FlexElement 2 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
9904	FlexElement 3 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
9906	FlexElement 4 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
9908	FlexElement 5 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
990A	FlexElement 6 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
990C	FlexElement 7 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
990E	FlexElement 8 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
9910	FlexElement 9 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
9912	FlexElement 10 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
9914	FlexElement 11 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
9916	FlexElement12 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
9918	FlexElement 13 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
991A	FlexElement 14 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
991C	FlexElement 15 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
991E	FlexElement 16 Istwert	-2147483,647 bis 2147483,647	---	0,001	F004	0
Schutzsignalübertragung Eingänge/Ausgänge Befehle (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
9980	Schutzsignalübertragung Verlorene Pakete löschen	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Schutzsignalübertragung Eingänge/Ausgänge (Lesen-/Schreiben-Einstellungen)						
9990	Schutzsignalübertragungsfunktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
9991	Schutzsignalübertragung Anzahl der Klemmen	2 bis 3	---	1	F001	2
9992	Schutzsignalübertragung Anzahl der Kanäle	1 bis 2	---	1	F001	1
9993	Schutzsignalübertragung Lokale Gerät-ID	0 bis 255	---	1	F001	0
9994	Schutzsignalübertragung Klemme 1 ID	0 bis 255	---	1	F001	0
9995	Schutzsignalübertragung Klemme 2 ID	0 bis 255	---	1	F001	0
9996	Reserviert (10 Funktionen)	0 bis 1	---	---	F001	0
9A00	Schutzsignalübertragungs-Eingang 1-n Standardzustände (16 Funktionen)	0 bis 3	---	1	F086	0 (Aus)
9A10	Schutzsignalübertragungs-Eingang 2-n Standardzustände (16 Funktionen)	0 bis 3	---	1	F086	0 (Aus)
9A20	Schutzsignalübertragung Ausgang 1-n Operand (16 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
9A40	Schutzsignalübertragung Ausgang 2-n Operand (16 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
Kanaltests für Schutzsignalübertragung (Schreibgeschützt)						
9AA0	Schutzsignalübertragung Kanal 1 Status	0 bis 2	---	1	F134	1 (OK)
9AA1	Schutzsignalübertragung Kanal 1 Anzahl verlorener Pakete	0 bis 65535	---	1	F001	0
9AA2	Schutzsignalübertragung Kanal 2 Status	0 bis 2	---	1	F134	1 (OK)
9AA3	Schutzsignalübertragung Kanal 2 Anzahl verlorener Pakete	0 bis 65535	---	1	F001	0
9AA4	Schutzsignalübertragung Netzwerkstatus	0 bis 2	---	1	F134	2 (n/v)
9AAF	Schutzsignalübertragung Kanal 1 Eingangszustände	0 bis 1	---	1	F500	0
9AB0	Schutzsignalübertragung Kanal 2 Eingangszustände	0 bis 1	---	1	F500	0
9AC0	Schutzsignalübertragungs-Eingang 1 Zustände, 1 pro Register (16 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)
9AD0	Schutzsignalübertragungs-Eingang 2 Zustände, 1 pro Register (16 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F108	0 (Aus)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 46 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Unterstrom (Lesen/Schreiben Parametersatz)						
9F00	Unterstrom Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
9F01	Unterstrom Geschwindigkeit 1 Start Sperrverzögerung	0.00 bis 600,00	s	0,01	F001	50
9F02	Unterstrom Geschwindigkeit 1 Alarm	0,10 bis 0,95	× FLA	0,01	F001	70
9F03	Unterstrom Geschwindigkeit 1 Alarm Anregeverzögerung	0.00 bis 600,00	s	0,01	F001	200
9F04	Unterstrom Geschwindigkeit 1 Auslöseanregung	0,10 bis 0,95	× FLA	0,01	F001	70
9F05	Unterstrom Geschwindigkeit 1 Auslöseanregung Verzögerung	0.00 bis 600,00	s	0,01	F001	100
9F06	Unterstrom Geschwindigkeit 1 Rücksetzen Auslöseverzögerung	0.00 bis 600,00	s	0,01	F001	100
9F07	Unterstrom Geschwindigkeit 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
9F08	Unterstrom Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
9F09	Unterstrom-Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
9F0A	Unterstrom Geschwindigkeit 2 Start Sperrverzögerung	0.00 bis 600,00	s	0,01	F001	50
9F0B	Unterstrom 2 Alarm	0,10 bis 0,95	× FLA	0,01	F001	70
9F0C	Unterstrom Geschwindigkeit 2 Alarm Auslöseverzögerung	0.00 bis 600,00	s	0,01	F001	200
9F0D	Unterstrom Geschwindigkeit 2 Auslöseanregung	0,10 bis 0,95	× FLA	0,01	F001	70
9F0E	Unterstrom Geschwindigkeit 2 Auslöseanregung Verzögerung	0.00 bis 600,00	s	0,01	F001	100
9F0F	Unterstrom Geschwindigkeit 2 Rücksetzen Auslöseverzögerung	0.00 bis 600,00	s	0,01	F001	100
9F10	Unterstrom Geschwindigkeit 2 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
9F11	Reserviert (2 Funktionen)	---	---	---	F001	0
Defekter Rotorstab-Erkennung (Schreibgeschützt Istwerte)						
A020	Defekter Rotorstab Komponentenebene	–100 bis 0	dB	0,1	F002	–1000
A021	Defekter Rotorstab Komponentenfrequenz	0 bis 76	Hz	0,01	F001	0
A022	Defekter Rotorstab Motorlastberechnung	0 bis 1,5	× FLA	0,01	F001	0
A023	Motorlastabweichung bei defektem Rotorstab Berechnung	0 bis 1,5	× FLA	0,01	F001	0
A024	Zeitstempel bei Berechnung defekter Rotorstab	0 bis 4294967295	---	1	F050	0
A026	Maximum defekter Rotorstab Komponentenebene	–100 bis 0	dB	0,1	F002	–1000
A027	Maximalum defekter Rotorstab Komponentenfrequenz	0 bis 76	Hz	0,01	F001	0
A028	Motorlast bei defektem Rotorstab Maximum	0 bis 1,5	× FLA	0,01	F001	0
A029	Motorlastabweichung bei defektem Rotorstab Maximum	0 bis 1,5	× FLA	0,01	F001	0
A02A	Zeitstempel bei defektem Rotorstab Maximum	0 bis 4294967295	---	1	F050	0
Defekter Rotorstab Befehle (Lesen-/Schreiben-Befehle)						
A02D	Befehl zum Löschen von Daten über defektem Rotorstab	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Defekter Rotorstab Erkennung (Lesen-/Schreiben-Einstellungen)						
A030	Defekter Rotorstab Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
A031	Start Offset defekter Rotorstab	–12 bis 11,99	Hz	0,01	F002	40
A032	Ende Offset defekter Rotorstab	–11,99 bis 12	Hz	0,01	F002	200
A033	Defekter Rotorstab Start Sperrverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	6000
A034	Mindest-Motorlast	0,5 bis 1	× FLA	0,01	F001	70
A035	Maximale Lastabweichung	0 bis 1	× FLA	0,01	F001	10
A036	Max. Stromunsymmetrie	0 bis 100	%	0,1	F001	150
A037	Defekter Rotorstab Anregung	–60 bis –12	dB	1	F002	-40
A038	Defekter Rotorstab Rücksetzverzögerung	0 bis 600	s	0,01	F001	0
A039	Defekter Rotorstab Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A03B	Defekter Rotorstab Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
A03C	Defekter Rotorstab Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Spannungswandler Automatenfall Einstellungen (Lesen/Schreiben) (6 Funktionsbausteine)						
A09A	Spannungswandler Automatenfall Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
A09B	Spannungswandler Automatenfall Funktion Neutralleiter unterbrochen	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 47 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
A09C	Spannungswandler Automatenfall Anregung Neutralleiter unterbrochen bei 3. Harmonischen	0 bis 3	pu	0,001	F001	100
A09D	...Wiederholt für Spannungswandler Automatenfall 2					
A0A0	...Wiederholt für Spannungswandler Automatenfall 3					
A0A3	...Wiederholt für Spannungswandler Automatenfall 4					
A0A6	...Wiederholt für Spannungswandler Automatenfall 5					
A0A9	...Wiederholt für Spannungswandler Automatenfall 6					
Spannungswandler Automatenfall Istwerte (schreibgeschützt) (6 Funktionsbausteine)						
A0AC	Spannungswandler Automatenfall x V0 3. Harmonische	0 bis 999999,999	V	0,001	F060	0
A0AE	...Wiederholt für Spannungswandler Automatenfall 2					
A0B0	...Wiederholt für Spannungswandler Automatenfall 3					
A0B2	...Wiederholt für Spannungswandler Automatenfall 4					
A0B4	...Wiederholt für Spannungswandler Automatenfall 5					
A0B6	...Wiederholt für Spannungswandler Automatenfall 6					
Stromunsymmetrie Istwerte (schreibgeschützt)						
A200	Stromunsymmetrie	0 bis 100	%	0,1	F001	0
Wahlschalter Istwerte (Schreibgeschützt)						
A210	Wahlschalter 1 Position	1 bis 7	---	1	F001	0
A211	Wahlschalter 2 Position	1 bis 7	---	1	F001	1
Wahlschalter-Einstellungen (Lesen/Schreiben) (2 Funktionsbausteine)						
A280	Wahlschalter 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
A281	Wahlschalter 1 Bereich	1 bis 7	---	1	F001	7
A282	Wahlschalter 1 Zeitüberschreitung	3 bis 60	s	0,1	F001	50
A283	Wahlschalter 1 Hochschalten	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A285	Wahlschalter 1 Hochschaltverhalten	0 bis 1	---	1	F083	0 (Zeitüb.)
A286	Wahlschalter 1 Bestätigen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A288	Wahlschalter 1 Bit0	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A28A	Wahlschalter 1 Bit1	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A28C	Wahlschalter 1 Bit2	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A28E	Wahlschalter 1 Bit-Modus	0 bis 1	---	1	F083	0 (Zeitüb.)
A28F	Wahlschalter 1 Bit Bestätigen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A291	Wahlschalter 1 Verhalten beim Gerätestart	0 bis 2	---	1	F084	0 (Wiederherstellen)
A292	Wahlschalter 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
A293	Wahlschalter 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
A294	Reserviert (10 Funktionen)	---	---	1	F001	0
A29E	...Wiederholt für Wahlschalter 2					
Digitalzähler (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (8 Funktionsbausteine)						
A300	Digitalzähler 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
A301	Digitalzähler 1 Name	---	---	---	F205	„Counter 1“
A307	Digitalzähler 1 Einheiten	---	---	---	F206	(Keine)
A30A	Digitalzähler 1 Blockade	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A30C	Digitalzähler 1 Auf	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A30E	Digitalzähler 1 Ab	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A311	Digitalzähler 1 Voreinstellung	–2147483647 bis 2147483647	---	1	F004	0
A313	Digitalzähler 1 Vergleich	–2147483647 bis 2147483647	---	1	F004	0
A315	Digitalzähler 1 Zurücksetzen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A317	Digitalzähler 1 Einfrieren/Zurücksetzen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A319	Digitalzähler 1 Einfrieren/Zähler	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A31B	Digitalzähler 1 Auf Voreinstellung setzen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A31D	Reserviert (11 Funktionen)	---	---	---	F001	0
A328	...Wiederholt für Digitalzähler 2					
A350	...Wiederholt für Digitalzähler 3					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 48 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
A378	...Wiederholt für Digitalzähler 4					
A3A0	...Wiederholt für Digitalzähler 5					
A3C8	...Wiederholt für Digitalzähler 6					
A3F0	...Wiederholt für Digitalzähler 7					
A418	...Wiederholt für Digitalzähler 8					
FlexCurves C und D (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
A600	FlexCurve C (120 Funktionen)	0 bis 65535	ms	1	F011	0
A680	FlexCurve D (120 Funktionen)	0 bis 65535	ms	1	F011	0
Nicht flüchtige Verriegelungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (16 Funktionsbausteine)						
A700	Nicht flüchtige Verriegelung 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
A701	Nicht flüchtige Verriegelung 1 Typ	0 bis 1	---	1	F519	0 (Dominates rücksetzen)
A702	Nicht flüchtige Verriegelung 1 Setzen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A704	Nicht flüchtige Verriegelung 1 Zurücksetzen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
A706	Nicht flüchtige Verriegelung 1 Ziel	0 bis 2	---	1	F109	0 (Selbstrück-setzend)
A707	Nicht flüchtige Verriegelung 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
A708	Reserviert (4 Funktionen)	---	---	---	F001	0
A70C	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 2					
A718	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 3					
A724	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 4					
A730	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 5					
A73C	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 6					
A748	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 7					
A754	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 8					
A760	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 9					
A76C	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 10					
A778	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 11					
A784	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 12					
A790	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 13					
A79C	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 14					
A7A8	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 15					
A7B4	...Wiederholt für nicht flüchtige Verriegelung 16					
IEC 61850 empfangene Analogeinstellungen (Lesen/Schreiben) (32 Funktionsbausteine)						
AA00	IEC 61850 GOOSE analog 1 Standardwert	–1000000 bis 1000000	---	0,001	F060	1000
AA02	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 1 Modus	0 bis 1	---	1	F491	0 (Standardwert)
AA03	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 1 Einheiten	---	---	---	F207	(Keine)
AA05	IEC 61850 GOOSE Analogeingang 1 PU-Basis	0 bis 999999999,999	---	0,001	F060	1
AA07	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 2					
AA0E	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 3					
AA15	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 4					
AA1C	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 5					
AA23	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 6					
AA2A	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 7					
AA31	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 8					
AA38	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 9					
AA3F	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 10					
AA46	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 11					
AA4D	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 12					
AA54	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 13					
AA5B	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 14					
AA62	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 15					
AA69	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 16					
AA70	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 17					
AA77	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 18					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 49 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
AA7E	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 19					
AA85	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 20					
AA8C	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 21					
AA93	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 22					
AA9A	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 23					
AAA1	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 24					
AAA8	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 25					
AAAF	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 26					
AAB6	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 27					
AABD	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 28					
AAC4	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 29					
AACB	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 30					
AAD2	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 31					
AAD9	...Wiederholt für IEC 61850 GOOSE Analogeingang 32					
IEC 61850 XCBR Konfiguration (Lesen-/Schreiben-Einstellungen) (6 Funktionsbausteine)						
AB00	Operand für IEC 61850 XCBR1.ST.Lok Status	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
AB02	Befehl zum Löschen des XCBR1-OpCnt (Vorgangszählers)	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
AB03	Operand für IEC 61850 XCBR Sync-Prüfung Release	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
AB05	Operand für IEC 6185 XCBR Interlock öffnen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
AB07	Operand für IEC 61850 XCBR Interlock schließen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
AB09	Operand für IEC 61850 XCBR Pos ct1Model	0 bis 4	---	1	F001	2
AB0A	Operand für IEC 61850 XCBR Pos sboTimeout	2 bis 60	s	1	F001	30
AB0B	...Wiederholt für Modul 2					
AB16	...Wiederholt für Modul 3					
AB21	...Wiederholt für Modul 4					
AB2C	...Wiederholt für Modul 5					
AB37	...Wiederholt für Modul 6					
IEC 61850 LN-Namenspräfixe (Lesen-/Schreiben-Einstellungen)						
AB48	IEC 61850 Logischer Knoten LPHD1-Namenspräfix	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AB4B	IEC 61850 Logischer Knoten PIOCx-Namenspräfix (72 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AC23	IEC 61850 Logischer Knoten PTOCx-Namenspräfix (24 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AC6B	IEC 61850 Logischer Knoten PTUVx-Namenspräfix (13 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AC92	IEC 61850 Logischer Knoten PTOVx-Namenspräfix (10 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
ACB0	IEC 61850 Logischer Knoten PDISx-Namenspräfix (10 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
ACCE	IEC 61850 Logischer Knoten RBRFx-Namenspräfix (24 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AD16	IEC 61850 Logischer Knoten RPSBx-Namenspräfix	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AD19	IEC 61850 Logischer Knoten RRECx-Namenspräfix (6 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AD2B	IEC 61850 Logischer Knoten MMXUx-Namenspräfix (6 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AD3D	IEC 61850 Logischer Knoten GGIOx-Namenspräfix (5 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AD4C	IEC 61850 Logischer Knoten RFLOx-Namenspräfix (5 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AD5B	IEC 61850 Logischer Knoten XCBRx-Namenspräfix (6 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AD6D	IEC 61850 Logischer Knoten PTRCx-Namenspräfix (6 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AD7F	IEC 61850 Logischer Knoten PDIFx-Namenspräfix (6 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AD8B	IEC 61850 Logischer Knoten MMXNx-Namenspräfix (6 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 50 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
ADFA	IEC 61850 Logischer Knoten CSWIx-Namenspräfix (6 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
AE54	IEC 61850 Logischer Knoten XSWIx-Namenspräfix (6 Funktionen)	0 bis 65534	---	1	F206	(Keine)
IEC 61850 GGIO4 Allgemeine Analog-Konfigurationseinstellungen (Lesen/Schreiben)						
AF00	Anzahl Analogpunkte in GGIO4	4 bis 32	---	4	F001	4
AF01	GOOSE analoger Scan-Zeitraum	100 bis 5000	---	10	F001	1000
IEC 61850 GGIO4 Analogeingangspunkte Konfigurationseinstellungen (Lesen/Schreiben)						
AF10	IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 1 Wert	---	---	---	F600	0
AF11	IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 1 Totband	0,001 bis 100	%	0,001	F003	100000
AF13	IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 1 Minimum	–1000000000000 bis 1000000000000	---	0,001	F060	0
AF15	IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 1 Maximum	–1000000000000 bis 1000000000000	---	0,001	F060	1000000
AF17	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 2					
AF1E	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 3					
AF25	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 4					
AF2C	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 5					
AF33	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 6					
AF3A	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 7					
AF41	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 8					
AF48	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 9					
AF4F	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 10					
AF56	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 11					
AF5D	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 12					
AF64	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 13					
AF6B	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 14					
AF72	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 15					
AF79	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 16					
AF80	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 17					
AF87	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 18					
AF8E	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 19					
AF95	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 20					
AF9C	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 21					
AFA3	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 22					
AFAA	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 23					
AFB1	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 24					
AFB8	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 25					
AFBF	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 26					
AFC6	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 27					
AFCD	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 28					
AFD4	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 29					
AFDB	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 30					
AFE2	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 31					
AFE9	...Wiederholt für IEC 61850 GGIO4 Analogeingang 32					
IEC 61850 GOOSE/GSSE-Konfiguration (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
B01C	Standard-GOOSE/GSSE Aktualisierungszeit	1 bis 60	s	1	F001	60
B01D	IEC 61850 GSSE FKT (GsEna)	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
B013	IEC 61850 GSSE ID	---	---	---	F209	„GSSEOut“
B03F	IEC 61850 GOOSE Funktion (GoEna)	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
B040	IEC 61850 GSSE-ZIEL MAC Adresse	---	---	---	F072	0
B043	IEC 61850 Standard-GOOSE ID	---	---	---	F209	„GOOSEOut“
B064	IEC 61850 Standard-GOOSE ZIEL MAC Adresse	---	---	---	F072	0
B067	IEC 61850 GOOSE VLAN-Übertragungspriorität	0 bis 7	---	1	F001	4
B068	IEC 61850 GOOSE VLAN ID	0 bis 4095	---	1	F001	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 51 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
B069	IEC 61850 GOOSE-ETYP-APPID	0 bis 16383	---	1	F001	0
B06A	Reserviert (2 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
IEC 61850 Server-Konfiguration ((Lesen-/Schreiben-Einstellungen/Befehle)						
B06C	TCP-Port-Nummer für IEC 61850/MMS-Protokoll	0 bis 65535	---	1	F001	102
B06D	IEC 61850 Name logisches Gerät	---	---	---	F213	„IECName“
B07D	IEC 61850 Instanz logisches Gerät	---	---	---	F213	„LDInst“
B08D	IEC 61850 LPHD Standort	0 bis 65534	---	---	F204	„Standort“
B0B5	Nicht-IEC-61850-Daten einschließen	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
B0B6	IEC 61850 Serverdaten-Scanfunktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
B0B7	IEC 61850 LPHD Breitengrad	-90 bis 90	Grad	0,001	F004	0
B0B9	IEC 61850 LPHD DC PhyNam Längengrad	-180 bis 180	Grad	0,001	F004	0
B9BB	IEC 61850 LPHD DC PhyNam Höhe	0 bis 10000	m	1	F003	0
B0BD	Reserviert (3 Funktionen)	0 bis 1	---	1	F001	0
IEC 61850 MMXU Totbänder (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (6 Funktionsbausteine)						
B0C0	IEC 61850 MMXU TotW Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0C2	IEC 61850 MMXU TotVAr Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0C4	IEC 61850 MMXU TotVA Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0C6	IEC 61850 MMXU TotPF Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0C8	IEC 61850 MMXU Hz Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0CA	IEC 61850 MMXU PPV.phsAB Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0CC	IEC 61850 MMXU PPV.phsBC Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0CE	IEC 61850 MMXU PPV.phsCA Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0D0	IEC 61850 MMXU PhV.phsATotband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0D2	IEC 61850 MMXU PhV.phsB Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0D4	IEC 61850 MMXU PhV.phsC Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0D6	IEC 61850 MMXU A.phsA Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0D8	IEC 61850 MMXU A.phsB Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0DA	IEC 61850 MMXU A.phsC Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0DC	IEC 61850 MMXU A.neut Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0DE	IEC 61850 MMXU W.phsA Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0E0	IEC 61850 MMXU W.phsB Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0E2	IEC 61850 MMXU W.phsC Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0E4	IEC 61850 MMXU VAr.phsA Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0E6	IEC 61850 MMXU VAr.phsB Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0E8	IEC 61850 MMXU VAr.phsC Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0EA	IEC 61850 MMXU VA.phsA Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0EC	IEC 61850 MMXU VA.phsB Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0EE	IEC 61850 MMXU VA.phsC Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0F0	IEC 61850 MMXU PF.phsA Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0F2	IEC 61850 MMXU PF.phsB Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0F4	IEC 61850 MMXU PF.phsC Totband 1	0,001 bis 100	%	0,001	F003	10000
B0F6	...Wiederholt für Totband 2					
B12C	...Wiederholt für Totband 3					
B162	...Wiederholt für Totband 4					
B198	...Wiederholt für Totband 5					
B1CE	...Wiederholt für Totband 6					
IEC 61850 Empfangene Analogsignale (Schreibgeschützt) (32 Funktionsbausteine)						
B210	IEC 61850 Empfangene Analog 1	-1000000000000 bis 1000000000000	---	0,001	F060	0
B212	...Wiederholt für empfangene Analog 2					
B214	...Wiederholt für empfangene Analog 3					
B216	...Wiederholt für empfangene Analog 4					
B218	...Wiederholt für empfangene Analog 5					
B21A	...Wiederholt für empfangene Analog 6					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 52 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
B21C	...Wiederholt für empfangene Analog 7					
B21E	...Wiederholt für empfangene Analog 8					
B220	...Wiederholt für empfangene Analog 9					
B222	...Wiederholt für empfangene Analog 10					
B224	...Wiederholt für empfangene Analog 11					
B226	...Wiederholt für empfangene Analog 12					
B228	...Wiederholt für empfangene Analog 13					
B22A	...Wiederholt für empfangene Analog 14					
B22C	...Wiederholt für empfangene Analog 15					
B22E	...Wiederholt für empfangene Analog 16					
B230	...Wiederholt für empfangene Analog 17					
B232	...Wiederholt für empfangene Analog 18					
B234	...Wiederholt für empfangene Analog 19					
B236	...Wiederholt für empfangene Analog 20					
B238	...Wiederholt für empfangene Analog 21					
B23A	...Wiederholt für empfangene Analog 22					
B23C	...Wiederholt für empfangene Analog 23					
B23E	...Wiederholt für empfangene Analog 24					
B240	...Wiederholt für empfangene Analog 25					
B242	...Wiederholt für empfangene Analog 26					
B244	...Wiederholt für empfangene Analog 27					
B246	...Wiederholt für empfangene Analog 28					
B248	...Wiederholt für empfangene Analog 29					
B24A	...Wiederholt für empfangene Analog 30					
B24C	...Wiederholt für empfangene Analog 31					
B24E	...Wiederholt für empfangene Analog 32					
IEC 61850 Konfigurierb Bericht Einstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
B290	IEC 61850 Konfigurierbare Bericht-Datenpunkte (64 Funktionen)	0 bis 848	---	1	F615	0 (Keine)
IEC 61850 XSWI Konfiguration (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (24 Funktionsbausteine)						
B370	FlexLogic-Operand für IEC 61850 XSWI.ST.Loc-Status	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
IEC 61850 XSWI Konfiguration (Lesen-/Schreiben-Befehl) (24 Funktionsbausteine)						
B372	Befehl zum Löschen des XSWI-Vorgangszählers	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
B373	...Wiederholt für Funktionsbaustein 2					
B376	...Wiederholt für Funktionsbaustein 3					
B379	...Wiederholt für Funktionsbaustein 4					
B37C	...Wiederholt für Funktionsbaustein 5					
B37F	...Wiederholt für Funktionsbaustein 6					
B382	...Wiederholt für Funktionsbaustein 7					
B385	...Wiederholt für Funktionsbaustein 8					
B388	...Wiederholt für Funktionsbaustein 9					
B38B	...Wiederholt für Funktionsbaustein 10					
B38E	...Wiederholt für Funktionsbaustein 11					
B391	...Wiederholt für Funktionsbaustein 12					
B394	...Wiederholt für Funktionsbaustein 13					
B397	...Wiederholt für Funktionsbaustein 14					
B39A	...Wiederholt für Funktionsbaustein 15					
B39D	...Wiederholt für Funktionsbaustein 16					
B3A0	...Wiederholt für Funktionsbaustein 17					
B3A3	...Wiederholt für Funktionsbaustein 18					
B3A6	...Wiederholt für Funktionsbaustein 19					
B3AC	...Wiederholt für Funktionsbaustein 20					
B3AF	...Wiederholt für Funktionsbaustein 22					
B3B2	...Wiederholt für Funktionsbaustein 23					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 53 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
B3B5	...Wiederholt für Funktionsbaustein 24					
IEC 61850 GGIO1-Konfigurationseinstellungen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
B400	Anzahl der Statusangaben in GGIO1	8 bis 128	---	8	F001	8
B402	IEC 61850 GGIO1 Angabe FlexLogic-Operanden (128 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
IEC 61850 Konfigurierbare GOOSE Übertragung (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (8 Funktionsbausteine)						
B5A0	IEC 61850 Konfigurierbare GOOSE Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Keine)
B5A1	IEC 61850 Konfigurierbare GOOSE ID	---	---	---	F209	„GOOSEOut_x_“
B5C2	Konfigurierbare GOOSE ZIEL MAC Adresse	---	---	---	F072	0
B5C5	IEC 61850 Konfigurierbare GOOSE VLAN-Übertragungspriorität	0 bis 7	---	1	F001	4
B5C6	IEC 61850 Konfigurierbare GOOSE VLAN ID	0 bis 4095	---	1	F001	0
B5C7	IEC 61850 Konfigurierbare GOOSE-ETYP-APPID	0 bis 16383	---	1	F001	0
B5C8	IEC 61850 Konfigurierbare GOOSE Konfigurationsversion	1 bis 4294967295	---	1	F003	1
B5CA	IEC 61850 Konfigurierbare GOOSE Weiterübertragungskurve	0 bis 3	---	1	F611	3 (Entspannt)
B5CB	Konfigurierbare GOOSE Datensatz-Elemente für Übertragung (64 Funktionen)	0 bis 1008	---	1	F616	0 (Keine)
B60B	...Wiederholt für Funktionsbaustein 2					
B676	...Wiederholt für Funktionsbaustein 3					
B6E1	...Wiederholt für Funktionsbaustein 4					
B74C	...Wiederholt für Funktionsbaustein 5					
B7B7	...Wiederholt für Funktionsbaustein 6					
B822	...Wiederholt für Funktionsbaustein 7					
B88D	...Wiederholt für Funktionsbaustein 8					
IEC 61850 Konfigurierbarer GOOSE Empfang (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (16 Funktionsbausteine)						
B900	Konfigurierbare GOOSE Datenpunkte für Empfang (32 Funktionen)	0 bis 197	---	1	F233	0 (Keine)
B920	...Wiederholt für Funktionsbaustein 2					
B940	...Wiederholt für Funktionsbaustein 3					
B960	...Wiederholt für Funktionsbaustein 4					
B980	...Wiederholt für Funktionsbaustein 5					
B9A0	...Wiederholt für Funktionsbaustein 6					
B9C0	...Wiederholt für Funktionsbaustein 7					
B9E0	...Wiederholt für Funktionsbaustein 8					
BA00	...Wiederholt für Funktionsbaustein 9					
BA20	...Wiederholt für Funktionsbaustein 10					
BA40	...Wiederholt für Funktionsbaustein 11					
BA60	...Wiederholt für Funktionsbaustein 12					
BA80	...Wiederholt für Funktionsbaustein 13					
BAA0	...Wiederholt für Funktionsbaustein 14					
BAC0	...Wiederholt für Funktionsbaustein 15					
BAE0	...Wiederholt für Funktionsbaustein 16					
Digitaleingänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (96 Funktionsbausteine)						
BB00	Digitaleingang 1 Name	---	---	---	F205	„Kont Ip 1“
BB06	Digitaleingang 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
BB07	Digitaleingang 1 Entprellzeit	0 bis 16	ms	0,5	F001	20
BB08	...Wiederholt für Digitaleingang 2					
BB10	...Wiederholt für Digitaleingang 3					
BB18	...Wiederholt für Digitaleingang 4					
BB20	...Wiederholt für Digitaleingang 5					
BB28	...Wiederholt für Digitaleingang 6					
BB30	...Wiederholt für Digitaleingang 7					
BB38	...Wiederholt für Digitaleingang 8					
BB40	...Wiederholt für Digitaleingang 9					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 54 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
BB48	...Wiederholt für Digitaleingang 10					
BB50	...Wiederholt für Digitaleingang 11					
BB58	...Wiederholt für Digitaleingang 12					
BB60	...Wiederholt für Digitaleingang 13					
BB68	...Wiederholt für Digitaleingang 14					
BB70	...Wiederholt für Digitaleingang 15					
BB78	...Wiederholt für Digitaleingang 16					
BB80	...Wiederholt für Digitaleingang 17					
BB88	...Wiederholt für Digitaleingang 18					
BB90	...Wiederholt für Digitaleingang 19					
BB98	...Wiederholt für Digitaleingang 20					
BBA0	...Wiederholt für Digitaleingang 21					
BBA8	...Wiederholt für Digitaleingang 22					
BBB0	...Wiederholt für Digitaleingang 23					
BBB8	...Wiederholt für Digitaleingang 24					
BBC0	...Wiederholt für Digitaleingang 25					
BBC8	...Wiederholt für Digitaleingang 26					
BBD0	...Wiederholt für Digitaleingang 27					
BBD8	...Wiederholt für Digitaleingang 28					
BBE0	...Wiederholt für Digitaleingang 29					
BBE8	...Wiederholt für Digitaleingang 30					
BBF0	...Wiederholt für Digitaleingang 31					
BBF8	...Wiederholt für Digitaleingang 32					
BC00	...Wiederholt für Digitaleingang 33					
BC08	...Wiederholt für Digitaleingang 34					
BC10	...Wiederholt für Digitaleingang 35					
BC18	...Wiederholt für Digitaleingang 36					
BC20	...Wiederholt für Digitaleingang 37					
BC28	...Wiederholt für Digitaleingang 38					
BC30	...Wiederholt für Digitaleingang 39					
BC38	...Wiederholt für Digitaleingang 40					
BC40	...Wiederholt für Digitaleingang 41					
BC48	...Wiederholt für Digitaleingang 42					
BC50	...Wiederholt für Digitaleingang 43					
BC58	...Wiederholt für Digitaleingang 44					
BC60	...Wiederholt für Digitaleingang 45					
BC68	...Wiederholt für Digitaleingang 46					
BC70	...Wiederholt für Digitaleingang 47					
BC78	...Wiederholt für Digitaleingang 48					
BC80	...Wiederholt für Digitaleingang 49					
BC88	...Wiederholt für Digitaleingang 50					
BC90	...Wiederholt für Digitaleingang 51					
BC98	...Wiederholt für Digitaleingang 52					
BCA0	...Wiederholt für Digitaleingang 53					
BCA8	...Wiederholt für Digitaleingang 54					
BCB0	...Wiederholt für Digitaleingang 55					
BCB8	...Wiederholt für Digitaleingang 56					
BCC0	...Wiederholt für Digitaleingang 57					
BCC8	...Wiederholt für Digitaleingang 58					
BCD0	...Wiederholt für Digitaleingang 59					
BCD8	...Wiederholt für Digitaleingang 60					
BCE0	...Wiederholt für Digitaleingang 61					
BCE8	...Wiederholt für Digitaleingang 62					
BCF0	...Wiederholt für Digitaleingang 63					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 55 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
BCF8	...Wiederholt für Digitaleingang 64					
BD00	...Wiederholt für Digitaleingang 65					
BD08	...Wiederholt für Digitaleingang 66					
BD10	...Wiederholt für Digitaleingang 67					
BD18	...Wiederholt für Digitaleingang 68					
BD20	...Wiederholt für Digitaleingang 69					
BD28	...Wiederholt für Digitaleingang 70					
BD30	...Wiederholt für Digitaleingang 71					
BD38	...Wiederholt für Digitaleingang 72					
BD40	...Wiederholt für Digitaleingang 73					
BD48	...Wiederholt für Digitaleingang 74					
BD50	...Wiederholt für Digitaleingang 75					
BD58	...Wiederholt für Digitaleingang 76					
BD60	...Wiederholt für Digitaleingang 77					
BD68	...Wiederholt für Digitaleingang 78					
BD70	...Wiederholt für Digitaleingang 79					
BD78	...Wiederholt für Digitaleingang 80					
BD80	...Wiederholt für Digitaleingang 81					
BD88	...Wiederholt für Digitaleingang 82					
BD90	...Wiederholt für Digitaleingang 83					
BD98	...Wiederholt für Digitaleingang 84					
BDA0	...Wiederholt für Digitaleingang 85					
BDA8	...Wiederholt für Digitaleingang 86					
BDB0	...Wiederholt für Digitaleingang 87					
BDB8	...Wiederholt für Digitaleingang 88					
BDC0	...Wiederholt für Digitaleingang 89					
BDC8	...Wiederholt für Digitaleingang 90					
BDD0	...Wiederholt für Digitaleingang 91					
BDD8	...Wiederholt für Digitaleingang 92					
BDE0	...Wiederholt für Digitaleingang 93					
BDE8	...Wiederholt für Digitaleingang 94					
BDF0	...Wiederholt für Digitaleingang 95					
BDF8	...Wiederholt für Digitaleingang 96					
Digitaleingang Grenzwerte (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
BE00	Digitaleingang *n* Grenzwert, *n* = 1 bis 48 (48 Funktionen)	0 bis 3	---	1	F128	1 (33 Vdc)
Virtuelle Eingänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (64 Funktionsbausteine)						
BE30	Virtueller Eingang 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
BE31	Virtueller Eingang 1 Name	---	---	---	F205	„Virt Ip 1“
BE37	Virtueller Eingang 1 Programmierter Typ	0 bis 1	---	1	F127	0 (Verrieg)
BE38	Virtueller Eingang 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
BE39	Reserviert (3 Funktionen)	---	---	---	F001	0
BE3C	...Wiederholt für virtueller Eingang 2					
BE48	...Wiederholt für virtueller Eingang 3					
BE54	...Wiederholt für virtueller Eingang 4					
BE60	...Wiederholt für virtueller Eingang 5					
BE6C	...Wiederholt für virtueller Eingang 6					
BE78	...Wiederholt für virtueller Eingang 7					
BE84	...Wiederholt für virtueller Eingang 8					
BE90	...Wiederholt für virtueller Eingang 9					
BE9C	...Wiederholt für virtueller Eingang 10					
BEA8	...Wiederholt für virtueller Eingang 11					
BEB4	...Wiederholt für virtueller Eingang 12					
BEC0	...Wiederholt für virtueller Eingang 13					
BECC	...Wiederholt für virtueller Eingang 14					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 56 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
BED8	...Wiederholt für virtueller Eingang 15					
BEE4	...Wiederholt für virtueller Eingang 16					
BEF0	...Wiederholt für virtueller Eingang 17					
BEFC	...Wiederholt für virtueller Eingang 18					
BF08	...Wiederholt für virtueller Eingang 19					
BF14	...Wiederholt für virtueller Eingang 20					
BF20	...Wiederholt für virtueller Eingang 21					
BF2C	...Wiederholt für virtueller Eingang 22					
BF38	...Wiederholt für virtueller Eingang 23					
BF44	...Wiederholt für virtueller Eingang 24					
BF50	...Wiederholt für virtueller Eingang 25					
BF5C	...Wiederholt für virtueller Eingang 26					
BF68	...Wiederholt für virtueller Eingang 27					
BF74	...Wiederholt für virtueller Eingang 28					
BF80	...Wiederholt für virtueller Eingang 29					
BF8C	...Wiederholt für virtueller Eingang 30					
BF98	...Wiederholt für virtueller Eingang 31					
BFA4	...Wiederholt für virtueller Eingang 32					
BFB0	...Wiederholt für virtueller Eingang 33					
BFBC	...Wiederholt für virtueller Eingang 34					
BFC8	...Wiederholt für virtueller Eingang 35					
BFD4	...Wiederholt für virtueller Eingang 36					
BFE0	...Wiederholt für virtueller Eingang 37					
BFEC	...Wiederholt für virtueller Eingang 38					
BFF8	...Wiederholt für virtueller Eingang 39					
C004	...Wiederholt für virtueller Eingang 40					
C010	...Wiederholt für virtueller Eingang 41					
C01C	...Wiederholt für virtueller Eingang 42					
C028	...Wiederholt für virtueller Eingang 43					
C034	...Wiederholt für virtueller Eingang 44					
C040	...Wiederholt für virtueller Eingang 45					
C04C	...Wiederholt für virtueller Eingang 46					
C058	...Wiederholt für virtueller Eingang 47					
C064	...Wiederholt für virtueller Eingang 48					
C070	...Wiederholt für virtueller Eingang 49					
C07C	...Wiederholt für virtueller Eingang 50					
C088	...Wiederholt für virtueller Eingang 51					
C094	...Wiederholt für virtueller Eingang 52					
C0A0	...Wiederholt für virtueller Eingang 53					
C0AC	...Wiederholt für virtueller Eingang 54					
C0B8	...Wiederholt für virtueller Eingang 55					
C0C4	...Wiederholt für virtueller Eingang 56					
C0D0	...Wiederholt für virtueller Eingang 57					
C0DC	...Wiederholt für virtueller Eingang 58					
C0E8	...Wiederholt für virtueller Eingang 59					
C0F4	...Wiederholt für virtueller Eingang 60					
C100	...Wiederholt für virtueller Eingang 61					
C10C	...Wiederholt für virtueller Eingang 62					
C118	...Wiederholt für virtueller Eingang 63					
C124	...Wiederholt für virtueller Eingang 64					
Virtuelle Ausgänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (96 Funktionsbausteine)						
C130	Virtueller Ausgang 1 Name	---	---	---	F205	„Virt. Ausgang 1 “
C136	Virtueller Ausgang 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
C137	Reserviert	---	---	---	F001	0

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 57 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
C138	...Wiederholt für virtueller Ausgang 2					
C140	...Wiederholt für virtueller Ausgang 3					
C148	...Wiederholt für virtueller Ausgang 4					
C150	...Wiederholt für virtueller Ausgang 5					
C158	...Wiederholt für virtueller Ausgang 6					
C160	...Wiederholt für virtueller Ausgang 7					
C168	...Wiederholt für virtueller Ausgang 8					
C170	...Wiederholt für virtueller Ausgang 9					
C178	...Wiederholt für virtueller Ausgang 10					
C180	...Wiederholt für virtueller Ausgang 11					
C188	...Wiederholt für virtueller Ausgang 12					
C190	...Wiederholt für virtueller Ausgang 13					
C198	...Wiederholt für virtueller Ausgang 14					
C1A0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 15					
C1A8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 16					
C1B0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 17					
C1B8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 18					
C1C0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 19					
C1C8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 20					
C1D0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 21					
C1D8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 22					
C1E0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 23					
C1E8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 24					
C1F0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 25					
C1F8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 26					
C200	...Wiederholt für virtueller Ausgang 27					
C208	...Wiederholt für virtueller Ausgang 28					
C210	...Wiederholt für virtueller Ausgang 29					
C218	...Wiederholt für virtueller Ausgang 30					
C220	...Wiederholt für virtueller Ausgang 31					
C228	...Wiederholt für virtueller Ausgang 32					
C230	...Wiederholt für virtueller Ausgang 33					
C238	...Wiederholt für virtueller Ausgang 34					
C240	...Wiederholt für virtueller Ausgang 35					
C248	...Wiederholt für virtueller Ausgang 36					
C250	...Wiederholt für virtueller Ausgang 37					
C258	...Wiederholt für virtueller Ausgang 38					
C260	...Wiederholt für virtueller Ausgang 39					
C268	...Wiederholt für virtueller Ausgang 40					
C270	...Wiederholt für virtueller Ausgang 41					
C278	...Wiederholt für virtueller Ausgang 42					
C280	...Wiederholt für virtueller Ausgang 43					
C288	...Wiederholt für virtueller Ausgang 44					
C290	...Wiederholt für virtueller Ausgang 45					
C298	...Wiederholt für virtueller Ausgang 46					
C2A0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 47					
C2A8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 48					
C2B0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 49					
C2B8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 50					
C2C0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 51					
C2C8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 52					
C2D0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 53					
C2D8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 54					
C2E0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 55					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 58 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
C2E8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 56					
C2F0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 57					
C2F8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 58					
C300	...Wiederholt für virtueller Ausgang 59					
C308	...Wiederholt für virtueller Ausgang 60					
C310	...Wiederholt für virtueller Ausgang 61					
C318	...Wiederholt für virtueller Ausgang 62					
C320	...Wiederholt für virtueller Ausgang 63					
C328	...Wiederholt für virtueller Ausgang 64					
C330	...Wiederholt für virtueller Ausgang 65					
C338	...Wiederholt für virtueller Ausgang 66					
C340	...Wiederholt für virtueller Ausgang 67					
C348	...Wiederholt für virtueller Ausgang 68					
C350	...Wiederholt für virtueller Ausgang 69					
C358	...Wiederholt für virtueller Ausgang 70					
C360	...Wiederholt für virtueller Ausgang 71					
C368	...Wiederholt für virtueller Ausgang 72					
C370	...Wiederholt für virtueller Ausgang 73					
C378	...Wiederholt für virtueller Ausgang 74					
C380	...Wiederholt für virtueller Ausgang 75					
C388	...Wiederholt für virtueller Ausgang 76					
C390	...Wiederholt für virtueller Ausgang 77					
C398	...Wiederholt für virtueller Ausgang 78					
C3A0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 79					
C3A8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 80					
C3B0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 81					
C3B8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 82					
C3C0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 83					
C3C8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 84					
C3D0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 85					
C3D8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 86					
C3E0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 87					
C3E8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 88					
C3F0	...Wiederholt für virtueller Ausgang 89					
C3F8	...Wiederholt für virtueller Ausgang 90					
C400	...Wiederholt für virtueller Ausgang 91					
C408	...Wiederholt für virtueller Ausgang 92					
C410	...Wiederholt für virtueller Ausgang 93					
C418	...Wiederholt für virtueller Ausgang 94					
C420	...Wiederholt für virtueller Ausgang 95					
C428	...Wiederholt für virtueller Ausgang 96					
Obligatorisch (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
C430	Testmodusfunktion	0 bis 2	---	1	F245	0 (Deaktiviert)
C431	VFD und LED erzwingen	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
C432	Testmodus einleiten	0 bis 4294967295	---	1	F300	1
Löschen-Befehle (Lesen/Schreiben)						
C434	Befehl zum Löschen aller Schutzgeräte-Aufzeichnungen	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Obligatorisch (Schreibgeschützt)						
C435	DSP Erweiterte Diagnose aktiv	0 bis 1	--	1	F126	0 (Nein)
C436	Phasor Measurement Funktion aktiv	0 bis 1	--	1	F126	0 (Nein)
Obligatorisch (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
C437	Schutzgeräte-Neustart-Befehl	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
C438	Flüchtige Daten speichern	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 59 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Datensätze löschen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
C452	Operand zum Löschen der Benutzerfehlerberichte	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
C454	Operand zum Löschen der Ereignisprotokolle	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
C456	Operand zum Löschen der Störschreiber	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
C458	Operand zum Löschen des Datenloggers	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
C468	Operand zum Löschen der Energie	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
C46C	Operand für unberechtigten Zugriff löschen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
C46E	Operand zum Löschen der Startdaten	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
C470	Operand zum Löschen der Direkteingangs-/-ausgang-Statistiken der Plattform	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
C472	Reserviert (13 Funktionen)	---	---	---	F001	0
Plattform-Direktausgänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (32 Funktionsbausteine)						
C600	Direktausgang 1 Operand	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
C602	Direktausgang 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
C603	...Wiederholt für Direktausgang 2					
C606	...Wiederholt für Direktausgang 3					
C609	...Wiederholt für Direktausgang 4					
C60C	...Wiederholt für Direktausgang 5					
C60F	...Wiederholt für Direktausgang 6					
C612	...Wiederholt für Direktausgang 7					
C615	...Wiederholt für Direktausgang 8					
C618	...Wiederholt für Direktausgang 9					
C61B	...Wiederholt für Direktausgang 10					
C61E	...Wiederholt für Direktausgang 11					
C621	...Wiederholt für Direktausgang 12					
C624	...Wiederholt für Direktausgang 13					
C627	...Wiederholt für Direktausgang 14					
C62A	...Wiederholt für Direktausgang 15					
C62D	...Wiederholt für Direktausgang 16					
C630	...Wiederholt für Direktausgang 17					
C633	...Wiederholt für Direktausgang 18					
C636	...Wiederholt für Direktausgang 19					
C639	...Wiederholt für Direktausgang 20					
C63C	...Wiederholt für Direktausgang 21					
C63F	...Wiederholt für Direktausgang 22					
C642	...Wiederholt für Direktausgang 23					
C645	...Wiederholt für Direktausgang 24					
C648	...Wiederholt für Direktausgang 25					
C64B	...Wiederholt für Direktausgang 26					
C64E	...Wiederholt für Direktausgang 27					
C651	...Wiederholt für Direktausgang 28					
C654	...Wiederholt für Direktausgang 29					
C657	...Wiederholt für Direktausgang 30					
C65A	...Wiederholt für Direktausgang 31					
C65E	...Wiederholt für Direktausgang 32					
Zurücksetzen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
C750	FlexLogic-Operand, der Zurücksetzen initiiert	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
Steuertasten (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (7 Funktionsbausteine)						
C760	Steuertaste 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
C761	Steuertaste 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
C762	...Wiederholt für Steuertaste 2					
C764	...Wiederholt für Steuertaste 3					
C766	...Wiederholt für Steuertaste 4					
C768	...Wiederholt für Steuertaste 5					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 60 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
C76A	...Wiederholt für Steuertaste 6					
C76C	...Wiederholt für Steuertaste 7					
Digitaleingänge-/ausgänge erzwingen (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
C7A0	Digitaleingang erzwingen *x* Zustand (96 Funktionen)	0 bis 2	---	1	F144	0 (Deaktiviert)
C800	Ausgangskontakt erzwingen *x* Zustand (64 Funktionen)	0 bis 3	---	1	F131	0 (Deaktiviert)
Direkteingänge/-ausgänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
C880	Direktgerät-ID	1 bis 16	---	1	F001	1
C881	Direkt-E/A Kanal 1 Ringkonfigurationsfunktion	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
C882	Plattform Direkter E/A Übertragungsgeschwindigkeit	64 bis 128	kbit/s	64	F001	64
C883	Direkt-E/A Kanal 2 Ringkonfigurationsfunktion	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
C884	Plattform Direkter E/A Überschneidungsfunktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
Direkteingang/-ausgang Befehle (Lesen-/Schreiben-Befehl)						
C888	Direkteingang/-ausgang Befehl zum Löschen der Zähler	0 bis 1	---	1	F126	0 (Nein)
Direkteingänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (32 Funktionsbausteine)						
C890	Direkteingang 1 Gerätenummer	0 bis 16	---	1	F001	0
C891	Direkteingang 1 Anzahl	0 bis 96	---	1	F001	0
C892	Direkteingang 1 Standardzustand	0 bis 3	---	1	F086	0 (Aus)
C893	Direkteingang 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
C894	...Wiederholt für Direkteingang 2					
C898	...Wiederholt für Direkteingang 3					
C89C	...Wiederholt für Direkteingang 4					
C8A0	...Wiederholt für Direkteingang 5					
C8A4	...Wiederholt für Direkteingang 6					
C8A8	...Wiederholt für Direkteingang 7					
C8AC	...Wiederholt für Direkteingang 8					
C8B0	...Wiederholt für Direkteingang 9					
C8B4	...Wiederholt für Direkteingang 10					
C8B8	...Wiederholt für Direkteingang 11					
C8BC	...Wiederholt für Direkteingang 12					
C8C0	...Wiederholt für Direkteingang 13					
C8C4	...Wiederholt für Direkteingang 14					
C8C8	...Wiederholt für Direkteingang 15					
C8CC	...Wiederholt für Direkteingang 16					
C8D0	...Wiederholt für Direkteingang 17					
C8D4	...Wiederholt für Direkteingang 18					
C8D8	...Wiederholt für Direkteingang 19					
C8DC	...Wiederholt für Direkteingang 20					
C8E0	...Wiederholt für Direkteingang 21					
C8E4	...Wiederholt für Direkteingang 22					
C8E8	...Wiederholt für Direkteingang 23					
C8EC	...Wiederholt für Direkteingang 24					
C8F0	...Wiederholt für Direkteingang 25					
C8F4	...Wiederholt für Direkteingang 26					
C8F8	...Wiederholt für Direkteingang 27					
C8FC	...Wiederholt für Direkteingang 28					
C900	...Wiederholt für Direkteingang 29					
C904	...Wiederholt für Direkteingang 30					
C908	...Wiederholt für Direkteingang 31					
C90C	...Wiederholt für Direkteingang 32					
Direkteingangs-/Ausgangs-Alarme (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
CAD0	Direkteingangs-/Ausgangskanal 1 CRC-Alarmfunktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
CAD1	Direkt-E/A Kanal 1 CRC Anzahl Alarmmeldungen	100 bis 10000	---	1	F001	600
CAD2	Direkteingangs-/Ausgangskanal 1 CRC-Alarmgrenzwert	1 bis 1000	---	1	F001	10
CAD3	Direkteingangs-/Ausgangskanal 1 CRC-Alarmereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 61 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
CAD4	Reserviert (4 Funktionen)	1 bis 1000	---	1	F001	10
CAD8	Direkteingangs-/Ausgangskanal 2 CRC-Alarmfunktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
CAD9	Direkt-E/A Kanal 2 CRC Anzahl Alarmmeldungen	100 bis 10000	---	1	F001	600
CADA	Direkteingangs-/Ausgangskanal 2 CRC-Alarmgrenzwert	1 bis 1000	---	1	F001	10
CADB	Direkteingangs-/Ausgangskanal 2 CRC-Alarmereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
CADC	Reserviert (4 Funktionen)	1 bis 1000	---	1	F001	10
CAE0	Direkt-E/A Ch 1 Nicht zurückgesendete Meldungen, Alarmfunktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
CAE1	Direkt-E/A Ch 1 Nicht zurückgesendete Meldungen, Anzahl Alarmmeldungen	100 bis 10000	---	1	F001	600
CAE2	Direkt-E/A Ch 1 Nicht zurückgesendete Meldungen, Alarmgrenzwert	1 bis 1000	---	1	F001	10
CAE3	Direkt-E/A Ch 1 Nicht zurückgesendete Meldungen, Alarmereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
CAE4	Reserviert (4 Funktionen)	1 bis 1000	---	1	F001	10
CAE8	Direkter EA-Kan. 2 Nicht zurückgesendete Meldungen, Alarmfunktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
CAE9	Direkter E/A-Kan. 2 Nicht zurückgesendete Meldungen, Anzahl Alarmmeldungen	100 bis 10000	---	1	F001	600
CAEA	Direkter E/A-Kan. 2 Nicht zurückgesendete Meldungen, Alarmgrenzwert	1 bis 1000	---	1	F001	10
CAEB	Direkt-E/A Kanal 2 Nicht zurückgesendete Meldungen, Alarmereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
CAEC	Reserviert (4 Funktionen)	---	---	1	F001	10
Entfernte Geräte (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (32 Funktionsbausteine)						
CB00	Entferntes Geräte 1 GSSE-/GOOSE Application ID	---	---	---	F209	„Entferntes Geräte 1“
CB21	Entferntes Geräte 1 GOOSE Ethernet-APPID	0 bis 16383	---	1	F001	0
CB22	Entferntes Geräte 1 GOOSE Datensatz	0 bis 16	---	1	F184	0 (Fest)
CB24	Undefiniert	0 bis 3	---	1	F626	0 (Keine)
CB25	...Wiederholt für Gerät 2					
CB4A	...Wiederholt für Gerät 3					
CB6F	...Wiederholt für Gerät 4					
CB94	...Wiederholt für Gerät 5					
CBB9	...Wiederholt für Gerät 6					
CBDE	...Wiederholt für Gerät 7					
CC03	...Wiederholt für Gerät 8					
CC28	...Wiederholt für Gerät 9					
CC4D	...Wiederholt für Gerät 10					
CC72	...Wiederholt für Gerät 11					
CC97	...Wiederholt für Gerät 12					
CCBC	...Wiederholt für Gerät 13					
CCE1	...Wiederholt für Gerät 14					
CD06	...Wiederholt für Gerät 15					
CD2B	...Wiederholt für Gerät 16					
CD50	...Wiederholt für Gerät 17					
CD75	...Wiederholt für Gerät 18					
CD9A	...Wiederholt für Gerät 19					
CDBF	...Wiederholt für Gerät 20					
CDE4	...Wiederholt für Gerät 21					
CE09	...Wiederholt für Gerät 22					
CE2E	...Wiederholt für Gerät 23					
CE53	...Wiederholt für Gerät 24					
CE78	...Wiederholt für Gerät 25					
CE9D	...Wiederholt für Gerät 26					
CEC2	...Wiederholt für Gerät 27					
CEE7	...Wiederholt für Gerät 28					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 62 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
CF0C	...Wiederholt für Gerät 29					
CF31	...Wiederholt für Gerät 30					
CF56	...Wiederholt für Gerät 31					
CF7B	...Wiederholt für Gerät 32					
Enfternte Eingänge (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (64 Funktionsbausteine)						
CFA0	Entfernter Eingang 1 Gerät	1 bis 32	---	1	F001	1
CFA1	Enfternter Eingang 1 Bitpaar	0 bis 96	---	1	F156	0 (Keine)
CFA2	Entfernter Eingang 1 Standardzustand	0 bis 3	---	1	F086	0 (Aus)
CFA3	Entfernter Eingang 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
CFA4	Entfernter Eingang 1 Name	1 bis 64	---	1	F205	„Rem Ip 1“
CFAA	...Wiederholt für entfernter Eingang 2					
CFB4	...Wiederholt für entfernter Eingang 3					
CFBE	...Wiederholt für entfernter Eingang 4					
CFC8	...Wiederholt für entfernter Eingang 5					
CFD2	...Wiederholt für entfernter Eingang 6					
CFDC	...Wiederholt für entfernter Eingang 7					
CFE6	...Wiederholt für entfernter Eingang 8					
CFF0	...Wiederholt für entfernter Eingang 9					
CFFA	...Wiederholt für entfernter Eingang 10					
D004	...Wiederholt für entfernter Eingang 11					
D00E	...Wiederholt für entfernter Eingang 12					
D018	...Wiederholt für entfernter Eingang 13					
D022	...Wiederholt für entfernter Eingang 14					
D02C	...Wiederholt für entfernter Eingang 15					
D036	...Wiederholt für entfernter Eingang 16					
D040	...Wiederholt für entfernter Eingang 17					
D04A	...Wiederholt für entfernter Eingang 18					
D054	...Wiederholt für entfernter Eingang 19					
D05E	...Wiederholt für entfernter Eingang 20					
D068	...Wiederholt für entfernter Eingang 21					
D072	...Wiederholt für entfernter Eingang 22					
D07C	...Wiederholt für entfernter Eingang 23					
D086	...Wiederholt für entfernter Eingang 24					
D090	...Wiederholt für entfernter Eingang 25					
D09A	...Wiederholt für entfernter Eingang 26					
D0A4	...Wiederholt für entfernter Eingang 27					
D0AE	...Wiederholt für entfernter Eingang 28					
D0B8	...Wiederholt für entfernter Eingang 29					
D0C2	...Wiederholt für entfernter Eingang 30					
D0CC	...Wiederholt für entfernter Eingang 31					
D0D6	...Wiederholt für entfernter Eingang 32					
D0E0	...Wiederholt für entfernter Eingang 33					
D0EA	...Wiederholt für entfernter Eingang 34					
D0F4	...Wiederholt für entfernter Eingang 35					
D0FE	...Wiederholt für entfernter Eingang 36					
D108	...Wiederholt für entfernter Eingang 37					
D112	...Wiederholt für entfernter Eingang 38					
D11C	...Wiederholt für entfernter Eingang 39					
D126	...Wiederholt für entfernter Eingang 40					
D130	...Wiederholt für entfernter Eingang 41					
D13A	...Wiederholt für entfernter Eingang 42					
D144	...Wiederholt für entfernter Eingang 43					
D14E	...Wiederholt für entfernter Eingang 44					
D158	...Wiederholt für entfernter Eingang 45					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 63 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
D162	...Wiederholt für entfernter Eingang 46					
D16C	...Wiederholt für entfernter Eingang 47					
D176	...Wiederholt für entfernter Eingang 48					
D180	...Wiederholt für entfernter Eingang 49					
D18A	...Wiederholt für entfernter Eingang 50					
D194	...Wiederholt für entfernter Eingang 51					
D19E	...Wiederholt für entfernter Eingang 52					
D1A8	...Wiederholt für entfernter Eingang 53					
D1B2	...Wiederholt für entfernter Eingang 54					
D1BC	...Wiederholt für entfernter Eingang 55					
D1C6	...Wiederholt für entfernter Eingang 56					
D1D0	...Wiederholt für entfernter Eingang 57					
D1DA	...Wiederholt für entfernter Eingang 58					
D1E4	...Wiederholt für entfernter Eingang 59					
D1EE	...Wiederholt für entfernter Eingang 60					
D1F8	...Wiederholt für entfernter Eingang 61					
D202	...Wiederholt für entfernter Eingang 62					
D20C	...Wiederholt für entfernter Eingang 63					
D216	...Wiederholt für entfernter Eingang 64					
Enfternter Ausgang DNA-Paare (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (32 Funktionsbausteine)						
D220	Entfernter Ausgang DNA 1 Operand	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
D222	Entfernter Ausgang DNA 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
D223	Reserviert	0 bis 1	---	1	F001	0
D224	...Wiederholt für entfernter Ausgang 2					
D228	...Wiederholt für entfernter Ausgang 3					
D22C	...Wiederholt für entfernter Ausgang 4					
D230	...Wiederholt für entfernter Ausgang 5					
D234	...Wiederholt für entfernter Ausgang 6					
D238	...Wiederholt für entfernter Ausgang 7					
D23C	...Wiederholt für entfernter Ausgang 8					
D240	...Wiederholt für entfernter Ausgang 9					
D244	...Wiederholt für entfernter Ausgang 10					
D248	...Wiederholt für entfernter Ausgang 11					
D24C	...Wiederholt für entfernter Ausgang 12					
D250	...Wiederholt für entfernter Ausgang 13					
D254	...Wiederholt für entfernter Ausgang 14					
D258	...Wiederholt für entfernter Ausgang 15					
D25C	...Wiederholt für entfernter Ausgang 16					
D260	...Wiederholt für entfernter Ausgang 17					
D264	...Wiederholt für entfernter Ausgang 18					
D268	...Wiederholt für entfernter Ausgang 19					
D26C	...Wiederholt für entfernter Ausgang 20					
D270	...Wiederholt für entfernter Ausgang 21					
D274	...Wiederholt für entfernter Ausgang 22					
D278	...Wiederholt für entfernter Ausgang 23					
D27C	...Wiederholt für entfernter Ausgang 24					
D280	...Wiederholt für entfernter Ausgang 25					
D284	...Wiederholt für entfernter Ausgang 26					
D288	...Wiederholt für entfernter Ausgang 27					
D28C	...Wiederholt für entfernter Ausgang 28					
D290	...Wiederholt für entfernter Ausgang 29					
D294	...Wiederholt für entfernter Ausgang 30					
D298	...Wiederholt für entfernter Ausgang 31					
D29C	...Wiederholt für entfernter Ausgang 32					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 64 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
Entfernter Ausgang UserSt-Paare (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (32 Funktionsbausteine)						
D2A0	Entfernter Ausgang UserSt 1 Operand	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
D2A2	Entfernter Ausgang UserSt 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
D2A3	Reserviert	0 bis 1	---	1	F001	0
D2A4	...Wiederholt für entfernter Ausgang 2					
D2A8	...Wiederholt für entfernter Ausgang 3					
D2AC	...Wiederholt für entfernter Ausgang 4					
D2B0	...Wiederholt für entfernter Ausgang 5					
D2B4	...Wiederholt für entfernter Ausgang 6					
D2B8	...Wiederholt für entfernter Ausgang 7					
D2BC	...Wiederholt für entfernter Ausgang 8					
D2C0	...Wiederholt für entfernter Ausgang 9					
D2C4	...Wiederholt für entfernter Ausgang 10					
D2C8	...Wiederholt für entfernter Ausgang 11					
D2CC	...Wiederholt für entfernter Ausgang 12					
D2D0	...Wiederholt für entfernter Ausgang 13					
D2D4	...Wiederholt für entfernter Ausgang 14					
D2D8	...Wiederholt für entfernter Ausgang 15					
D2DC	...Wiederholt für entfernter Ausgang 16					
D2E0	...Wiederholt für entfernter Ausgang 17					
D2E4	...Wiederholt für entfernter Ausgang 18					
D2E8	...Wiederholt für entfernter Ausgang 19					
D2EC	...Wiederholt für entfernter Ausgang 20					
D2F0	...Wiederholt für entfernter Ausgang 21					
D2F4	...Wiederholt für entfernter Ausgang 22					
D2F8	...Wiederholt für entfernter Ausgang 23					
D2FC	...Wiederholt für entfernter Ausgang 24					
D300	...Wiederholt für entfernter Ausgang 25					
D304	...Wiederholt für entfernter Ausgang 26					
D308	...Wiederholt für entfernter Ausgang 27					
D30C	...Wiederholt für entfernter Ausgang 28					
D310	...Wiederholt für entfernter Ausgang 29					
D314	...Wiederholt für entfernter Ausgang 30					
D318	...Wiederholt für entfernter Ausgang 31					
D31C	...Wiederholt für entfernter Ausgang 32					
IEC 61850 GGIO2 Steuerungs-Konfiguration (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (64 Funktionsbausteine)						
D320	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO1.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D321	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO2.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D322	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO3.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D323	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO4.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D324	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO5.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D325	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO6.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D326	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO7.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D327	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO8.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D328	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO9.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D329	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO10.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D32A	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO11.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D32B	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO12.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D32C	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO13.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D32D	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO14.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D32E	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO15.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D32F	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO16.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D330	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO17.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D331	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO18.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 65 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
D332	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO19.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D333	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO20.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D334	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO21.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D335	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO22.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D336	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO23.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D337	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO24.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D338	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO25.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D339	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO26.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D33A	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO27.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D33B	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO28.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D33C	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO29.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D33D	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO30.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D33E	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO31.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D33F	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO32.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D340	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO33.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D341	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO34.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D342	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO35.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D343	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO36.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D344	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO37.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D345	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO38.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D346	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO39.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D347	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO40.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D348	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO41.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D349	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO42.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D34A	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO43.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D34B	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO44.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D34C	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO45.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D34D	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO46.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D34E	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO47.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D34F	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO48.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D350	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO49.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D351	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO50.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D352	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO51.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D353	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO52.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D354	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO53.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D355	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO54.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D356	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO55.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D357	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO56.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D358	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO57.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D359	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO58.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D35A	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO59.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D35B	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO60.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D35C	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO61.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D35D	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO62.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D35E	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO63.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
D35F	IEC 61850 GGIO2.CF.SPCSO64.ctlModel-Wert	0 bis 2	---	1	F001	1
Entferntess Gerät Status (Schreibgeschützt) (32 Funktionsbausteine)						
D360	Entferntes Geräte 1 Zustandsnummer	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
D362	Entferntes Geräte 1 SqNum	0 bis 4294967295	---	1	F003	0
D364	...Wiederholt für entferntes Gerät 2					
D368	...Wiederholt für entferntes Gerät 3					
D36C	...Wiederholt für entferntes Gerät 4					
D370	...Wiederholt für entferntes Gerät 5					
D374	...Wiederholt für entferntes Gerät 6					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 66 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
D378	...Wiederholt für entferntes Gerät 7					
D37C	...Wiederholt für entferntes Gerät 8					
D380	...Wiederholt für entferntes Gerät 9					
D384	...Wiederholt für entferntes Gerät 10					
D388	...Wiederholt für entferntes Gerät 11					
D38C	...Wiederholt für entferntes Gerät 12					
D390	...Wiederholt für entferntes Gerät 13					
D394	...Wiederholt für entferntes Gerät 14					
D398	...Wiederholt für entferntes Gerät 15					
D39C	...Wiederholt für entferntes Gerät 16					
D3A0	...Wiederholt für entferntes Gerät 17					
D3A4	...Wiederholt für entferntes Gerät 18					
D3A8	...Wiederholt für entferntes Gerät 19					
D3AC	...Wiederholt für entferntes Gerät 20					
D3B0	...Wiederholt für entferntes Gerät 21					
D3B4	...Wiederholt für entferntes Gerät 22					
D3B8	...Wiederholt für entferntes Gerät 23					
D3BC	...Wiederholt für entferntes Gerät 24					
D3C0	...Wiederholt für entferntes Gerät 25					
D3C4	...Wiederholt für entferntes Gerät 26					
D3C8	...Wiederholt für entferntes Gerät 27					
D3CC	...Wiederholt für entferntes Gerät 28					
D3D0	...Wiederholt für entferntes Gerät 29					
D3D4	...Wiederholt für entferntes Gerät 30					
D3D8	...Wiederholt für entferntes Gerät 31					
D3DC	...Wiederholt für entferntes Gerät 32					
Ausgangskontakte (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (64 Funktionsbausteine)						
D3E0	Ausgangskontakt 1 Name	---	---	---	F205	„Cont Op 1“
D3E6	Ausgangskontakt 1 Betrieb	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
D3E8	Ausgangskontakt 1 Selbsthaltung	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
D3EA	Selbsthaltender Ausgang 1 Zurücksetzen	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
D3EC	Ausgangskontakt 1 Ereignisse	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
D3ED	Selbsthaltender Ausgang 1 Typ	0 bis 1	---	1	F090	0 (Dominant betr.)
D3EE	Reserviert	---	---	---	F001	0
D3EF	...Wiederholt für Ausgangskontakt 2					
D3FE	...Wiederholt für Ausgangskontakt 3					
D40D	...Wiederholt für Ausgangskontakt 4					
D41C	...Wiederholt für Ausgangskontakt 5					
D42B	...Wiederholt für Ausgangskontakt 6					
D43A	...Wiederholt für Ausgangskontakt 7					
D449	...Wiederholt für Ausgangskontakt 8					
D458	...Wiederholt für Ausgangskontakt 9					
D467	...Wiederholt für Ausgangskontakt 10					
D476	...Wiederholt für Ausgangskontakt 11					
D485	...Wiederholt für Ausgangskontakt 12					
D494	...Wiederholt für Ausgangskontakt 13					
D4A3	...Wiederholt für Ausgangskontakt 14					
D4B2	...Wiederholt für Ausgangskontakt 15					
D4C1	...Wiederholt für Ausgangskontakt 16					
D4D0	...Wiederholt für Ausgangskontakt 17					
D4DF	...Wiederholt für Ausgangskontakt 18					
D4EE	...Wiederholt für Ausgangskontakt 19					
D4FD	...Wiederholt für Ausgangskontakt 20					
D50C	...Wiederholt für Ausgangskontakt 21					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 67 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
D51B	...Wiederholt für Ausgangskontakt 22					
D52A	...Wiederholt für Ausgangskontakt 23					
D539	...Wiederholt für Ausgangskontakt 24					
D548	...Wiederholt für Ausgangskontakt 25					
D557	...Wiederholt für Ausgangskontakt 26					
D566	...Wiederholt für Ausgangskontakt 27					
D575	...Wiederholt für Ausgangskontakt 28					
D584	...Wiederholt für Ausgangskontakt 29					
D593	...Wiederholt für Ausgangskontakt 30					
D5A2	...Wiederholt für Ausgangskontakt 31					
D5B1	...Wiederholt für Ausgangskontakt 32					
D5C0	...Wiederholt für Ausgangskontakt 33					
D5CF	...Wiederholt für Ausgangskontakt 34					
D5DE	...Wiederholt für Ausgangskontakt 35					
D5ED	...Wiederholt für Ausgangskontakt 36					
D5FC	...Wiederholt für Ausgangskontakt 37					
D60B	...Wiederholt für Ausgangskontakt 38					
D61A	...Wiederholt für Ausgangskontakt 39					
D629	...Wiederholt für Ausgangskontakt 40					
D638	...Wiederholt für Ausgangskontakt 41					
D647	...Wiederholt für Ausgangskontakt 42					
D656	...Wiederholt für Ausgangskontakt 43					
D665	...Wiederholt für Ausgangskontakt 44					
D674	...Wiederholt für Ausgangskontakt 45					
D683	...Wiederholt für Ausgangskontakt 46					
D692	...Wiederholt für Ausgangskontakt 47					
D6A1	...Wiederholt für Ausgangskontakt 48					
D6B0	...Wiederholt für Ausgangskontakt 49					
D6BF	...Wiederholt für Ausgangskontakt 50					
D6CE	...Wiederholt für Ausgangskontakt 51					
D6DD	...Wiederholt für Ausgangskontakt 52					
D6EC	...Wiederholt für Ausgangskontakt 53					
D6FB	...Wiederholt für Ausgangskontakt 54					
D70A	...Wiederholt für Ausgangskontakt 55					
D719	...Wiederholt für Ausgangskontakt 56					
D728	...Wiederholt für Ausgangskontakt 57					
D737	...Wiederholt für Ausgangskontakt 58					
D746	...Wiederholt für Ausgangskontakt 59					
D755	...Wiederholt für Ausgangskontakt 60					
D764	...Wiederholt für Ausgangskontakt 61					
D773	...Wiederholt für Ausgangskontakt 62					
D782	...Wiederholt für Ausgangskontakt 63					
D791	...Wiederholt für Ausgangskontakt 64					
Analogeingang (Lesen-/Schreiben-Einstellung) (24 Funktionsbausteine)						
D7A0	Analogeingang 1 Funktion	0 bis 1	---	1	F102	0 (Deaktiviert)
D7A1	Analogeingang 1 ID	---	---	---	F205	„DCMA I 1“
D7A7	Reserviert 1 (4 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0
D7AB	Analogeingang 1 Einheiten	---	---	---	F206	„mA“
D7AE	Analogeingang 1 Bereich	0 bis 6	---	1	F173	6 (4 bis 20 mA)
D7AF	Analogeingang 1 Mindestwert	-9999.999 bis 9999.999	---	0,001	F004	4000
D7B1	Analogeingang 1 Höchstwert	-9999.999 bis 9999.999	---	0,001	F004	20000
D7B3	...Wiederholt für Analogeingang 2					
D7C6	...Wiederholt für Analogeingang 3					
D7D9	...Wiederholt für Analogeingang 4					

Tabelle B–9: MODBUS-SPEICHERSTRUKTUR (Tabelle 68 von 68)

ADR	REGISTERNAME	BEREICH	EINHEITEN	SCHRITT	FORMAT	STANDARD
D7EC	...Wiederholt für Analogeingang 5					
D7FF	...Wiederholt für Analogeingang 6					
D812	...Wiederholt für Analogeingang 7					
D825	...Wiederholt für Analogeingang 8					
D838	...Wiederholt für Analogeingang 9					
D84B	...Wiederholt für Analogeingang 10					
D85E	...Wiederholt für Analogeingang 11					
D871	...Wiederholt für Analogeingang 12					
D884	...Wiederholt für Analogeingang 13					
D897	...Wiederholt für Analogeingang 14					
D8AA	...Wiederholt für Analogeingang 15					
D8BD	...Wiederholt für Analogeingang 16					
D8D0	...Wiederholt für Analogeingang 17					
D8E3	...Wiederholt für Analogeingang 18					
D9F6	...Wiederholt für Analogeingang 19					
D909	...Wiederholt für Analogeingang 20					
D91C	...Wiederholt für Analogeingang 21					
D92F	...Wiederholt für Analogeingang 22					
D942	...Wiederholt für Analogeingang 23					
D955	...Wiederholt für Analogeingang 24					
DNP/IEC Punkte (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
D968	DNP/IEC 60870-5-104 Binäreingangspunkte (256 Funktionen)	0 bis 4294967295	---	1	F300	0
DB68	DNP/IEC 60870-5-104 Analogwerte(256 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F600	0
Vorlage für Einstellungsdatei (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
ED00	FlexLogic-Anzeigen aktiv	0 bis 1	---	1	F102	1 (Aktiviert)
ED01	Zugriff auf Vorlage	---	---	---	F205	(Keine)
Einstellungsdatei-Vorlage (Schreibgeschützt)						
ED07	Letzte Einst. Änderungsdatum	0 bis 4294967295	---	1	F050	0
Vorlage für Einstellungsdatei (Lesen-/Schreiben-Einstellung)						
ED09	Vorlage Bitmaske (750 Funktionen)	0 bis 65535	---	1	F001	0

F001
UR_UINT16 VORZEICHENLOSE 16-BIT-INTEGER

F002
UR_SINT16 16-BIT-INTEGER MIT VORZEICHEN

F003
UR_UINT32 VORZEICHENLOSE 32-BIT-INTEGER (2 Register)

Das höherwertige Wort wird im ersten Register gespeichert.
Das niederwertige Wort wird im zweiten Register gespeichert.

F004
UR_SINT32 32-BIT-INTEGER MIT VORZEICHEN (2 Register)

Das höherwertige Wort wird im ersten Register gespeichert.
Das niederwertige Wort wird im zweiten Register gespeichert.

F011
UR_UINT16 FLEXCURVE-DATEN (120 Punkte)

FlexCurve ist eine Anordnung von 120 aufeinander folgenden Datenpunkten (x, y), die interpoliert werden, um eine glatte Kurve zu erhalten. Die Y-Achse ist als benutzerdefinierte Einstellung für Auslöse- oder Betriebszeit definiert; die X-Achse bezeichnet das Anregungsverhältnis und ist vordefiniert. Siehe Format F119 für Anregungsverhältnisse. Der Aufzählungswert für das Anregungsverhältnis zeigt den Offset zur FlexCurve-Basisadresse an, wo der entsprechende Zeitwert gespeichert wird.

F013
Leistungsfaktor (16-BIT-INTEGER MIT VORZEICHEN)

Positive Werte kennzeichnen einen nacheilenden Leistungsfaktor, negative Werte voreilenden.

F050
UR_UINT32 ZEIT und DATUM (VORZEICHENLOSE 32-BIT-INTEGER)

Aktuelle Zeit in abgelaufenen Sekunden seit 1. Januar 1970, 00:00:00 Uhr.

F051
UR_UINT32 DATUM im SR-Format (alternatives Format für F050)

Erste 16 Bits = Monat/Tag (MM/TT/xxxx) Monat: 1=Januar, 2=Februar bis 12=Dezember); Tag: 1. bis 31. in Schritt 1
Letzte 16 Bits = Jahr (xx/xx/JJJJ): 1970 bis 2106, Schritt 1

F052
UR_UINT32 ZEIT im SR-Format (alternatives Format für F050)

Erste 16 Bits bezeichnen Stunden/Minuten (HH:MM:xx.xxx). Stunden: 0 bis 23); Minuten: 0 bis 59, Schritt 1

Letzte 16 Bits = Sek. (xx:xx:.SS.SSS): 0=00,000s, 1=00,001 bis 59999=59,999s

F060
FLOATING_POINT IEEE-FLIESSKOMMA (32 Bit)

F072
HEX6 6 BYTES - 12 ASCII-STELLEN

F073
HEX8 8 BYTES - 16 ASCII-STELLEN

F074
HEX20 20 BYTES - 40 ASCII-STELLEN

F083
AUFZÄHLUNG: WAHLSCHALTER-MODI

0 = Zeitüberschreitung, 1 = Bestätigen

F084
AUFZÄHLUNG: WAHLSCHALTER-HOCHFAHREN

0 = Wiederherstellen, 1 = Synchronisieren, 2 = Synch/Wied

F086
AUFZÄHLUNG: DIGITALEINGANG-STANDARDZUSTAND

0 = Aus, 1 = Ein, 2= Letzte/Aus, 3 = Letzte/Ein

F090
AUFZÄHLUNG: VERRIEGELTER AUSGANGSTYP

0 = Dominanter Betrieb, 1 = Dominates rücksetzen

F095
AUFZÄHLUNG: REDUZIERTER SPANNUNGSSTART ÜBERGANGS-MODUS

0 = Strom, 1 = Strom oder Zeit, 2 = Strom und Zeit

F096
AUFZÄHLUNG: THERMISCHER MODELLKURVENEFFEKT

0=Abschaltung, 1=Verlagerung

F097
AUFZÄHLUNG: MOTORBESCHLEUNIGUNGSMODUS

0 = Definierte Zeit, 1 = Adaptiv

F098
AUFZÄHLUNG: MOTORSTATUS

0 = Offline, 1 = Start, 2 = Betrieb, 3 = Überlast

F099
AUFZÄHLUNG: MOTORKURVEN

0 = Motor, 1 = FlexCurve A, 2 = FlexCurve B,
3 = FlexCurve C, 4 = FlexCurve D, 5 = IEC

F100
AUFZÄHLUNG: SPANNUNGSWANDLER-VERBINDUNGSTYP

0 = Stern; 1 = Dreieck

F101
AUFZÄHLUNG: MELDUNGSANZEIGE-INTENSITÄT

0 = 25%, 1 = 50%, 2 = 75%, 3 = 100%

F102
AUFZÄHLUNG: DEAKTIVIERT/AKTIVIERT

0 = Deaktiviert; 1 = Aktiviert

F103
AUFZÄHLUNG: KENNLINIENFORMEN

Bitmaske	Kennlinie
0	IEEE mod inv
1	IEEE sehr inv
2	IEEE ext inv
3	IEC Kurve A
4	IEC Kurve B
5	IEC Kurve C
6	IEC kurz inv
7	IAC ext inv
8	IAC sehr inv

Bitmaske	Kennlinie
9	IAC Inverse
10	IAC kurz inv
11	I2t
12	Definierte Zeit
13	FlexCurve A
14	FlexCurve B
15	FlexCurve C
16	FlexCurve D

F104
AUFZÄHLUNG: RÜCKSETZTYP

0 = Sofort, 1 = Zeitlich festgelegt, 2 = Linear

F106
AUFZÄHLUNG: Drehfeld

0 = L1-L2-L3, 1 = L1-L3-L2

F108
AUFZÄHLUNG: AUS/EIN

0 = Aus, 1 = Ein

F109
AUFZÄHLUNG: AUSGANGSKONTAKTBETRIEB

0 = Selbstrücksetzend, 1 = Verriegelt, 2 = Deaktiviert

F111
AUFZÄHLUNG: UNTERSPANNUNGSKENNLINIENFORMEN

0 = Definierte Zeit, 1 = Inverse Zeit

F112
AUFZÄHLUNG: RS485-BAUDRATEN

Bitmaske	Wert
0	300
1	1200
2	2400
3	4800

Bitmaske	Wert
4	9600
5	19200
6	38400
7	57600

Bitmaske	Wert
8	115200
9	14400
10	28800
11	33600

F113
AUFZÄHLUNG: PARITÄT

0 = Keine, 1 = Ungerade, 2 = Gerade

F114
AUFZÄHLUNG: IRIG-B SignalTYP

0 = Kein, 1 = DC Shift, 2 = Amplitudenmoduliert

F116
AUFZÄHLUNG: NEUTRAL-ÜBERSPANNUNGSKENNLINIEN

0 = Definierte Zeit, 1 = FlexCurve A, 2 = FlexCurve B,
3 = FlexCurve C

F118
AUFZÄHLUNG: STÖRSCHREIBER-MODUS

0 = Automatisch überschreiben, 1 = Geschützt

F122
AUFZÄHLUNG: FUNKTION-EINGANGSSIGNALTYP

0 = Phasor, 1 = RMS

F123
AUFZÄHLUNG: STROMWANDLER SEKUNDÄR

0 = 1 A, 1 = 5 A

F124
AUFZÄHLUNG: FUNKTIONSLISTE

Bitmaske	Funktion
0	Überstromschutz 1
1	Überstromschutz 2
16	Abhängiger Überstromzeitschutz im Leiter 1
17	Abhängiger Überstromzeitschutz im Leiter 2
32	Gerechneter Überstrom 1
33	Gerechneter Überstrom 2
48	Gerechneter Überstromzeitschutz 1
49	Gerechneter Überstromzeitschutz 2
64	Erde Überstromschutz 1
65	Erde Überstromschutz 2
80	Erde Überstromzeitschutz 1
81	Erde Überstromzeitschutz 2
101	Entgegengesetztes Drehfeld
120	Gegenspannung-Überspannung 1
140	Hilfsunterspannung 1
144	Phasen-Unterspannung 1
145	Phasen-Unterspannung 2
148	Hilfsüberspannung 1
151	Phasenüberspannung 1
152	Phasenüberspannung 2
153	Phasenüberspannung 3
154	Kompensierte Überspannung 1
156	Neutralüberspannung 1
214	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 1
215	Empfindlicher Leistungsrichtungsschutz 2
246	Stromwandlerfehler
259	Reduzierter Spannungsstart
260	Motor thermisches Modell
261	Beschleunigungszeit
262	Spannungsabhängige Überlast
265	Statordifferentialschutz
294	Leistungsschalter 1 Überschlag
295	Leistungsschalter 2 Überschlag
324	Stromunsymmetrie 1
325	Stromunsymmetrie 2
336	Parametersatz
337	Reset
377	Starts-pro-Std.
378	Zeit zwischen Starts
379	Neustartverzögerung
380	Mechanische Blockierung
388	Wahlschalter 1
389	Wahlschalter 2
390	Steuerungstaste 1
391	Steuerungstaste 2
392	Steuerungstaste 3
393	Steuerungstaste 4
394	Steuerungstaste 5
395	Steuerungstaste 6
396	Steuerungstaste 7
400	FlexElement 1
401	FlexElement 2
402	FlexElement 3
403	FlexElement 4
404	FlexElement 5
405	FlexElement 6
406	FlexElement 7
407	FlexElement 8
408	FlexElement 9
409	FlexElement 10
410	FlexElement 11
411	FlexElement 12
412	FlexElement 13
413	FlexElement 14
414	FlexElement 15
415	FlexElement 16
420	nicht flüchtige Verriegelung 1
421	nicht flüchtige Verriegelung 2
422	nicht flüchtige Verriegelung 3
423	nicht flüchtige Verriegelung 4
424	nicht flüchtige Verriegelung 5
425	nicht flüchtige Verriegelung 6
426	nicht flüchtige Verriegelung 7
427	nicht flüchtige Verriegelung 8
428	nicht flüchtige Verriegelung 9
429	nicht flüchtige Verriegelung 10
430	nicht flüchtige Verriegelung 11
431	nicht flüchtige Verriegelung 12
432	nicht flüchtige Verriegelung 13
433	nicht flüchtige Verriegelung 14
434	nicht flüchtige Verriegelung 15
435	nicht flüchtige Verriegelung 16
544	Digitalzähler 1
545	Digitalzähler 2
546	Digitalzähler 3
547	Digitalzähler 4
548	Digitalzähler 5
549	Digitalzähler 6
550	Digitalzähler 7
551	Digitalzähler 8
692	Digitalelement 1
693	Digitalelement 2
694	Digitalelement 3
695	Digitalelement 4
696	Digitalelement 5
697	Digitalelement 6
698	Digitalelement 7
699	Digitalelement 8
700	Digitalelement 9
701	Digitalelement 10
702	Digitalelement 11
703	Digitalelement 12

Bitmaske	Funktion
704	Digitalelement 13
705	Digitalelement 14
706	Digitalelement 15
707	Digitalelement 16
708	Digitalelement 17
709	Digitalelement 18
710	Digitalelement 19
711	Digitalelement 20
712	Digitalelement 21
713	Digitalelement 22
714	Digitalelement 23
715	Digitalelement 24
716	Digitalelement 25
717	Digitalelement 26
718	Digitalelement 27
719	Digitalelement 28
720	Digitalelement 29
721	Digitalelement 30
722	Digitalelement 31
723	Digitalelement 32
724	Digitalelement 33
725	Digitalelement 34
726	Digitalelement 35
727	Digitalelement 36
728	Digitalelement 37
729	Digitalelement 38
730	Digitalelement 39
731	Digitalelement 40
732	Digitalelement 41
733	Digitalelement 42
734	Digitalelement 43
735	Digitalelement 44
736	Digitalelement 45
737	Digitalelement 46
738	Digitalelement 47
739	Digitalelement 48
840	Unterlastschutz 1
841	Unterlastschutz 2
842	Auslösematrix 1
843	Auslösematrix 2
844	Auslösematrix 3
845	Auslösematrix 4
846	Auslösematrix 5
847	Auslösematrix 6
848	Unterstrom
849	RTD Eingang 1
850	RTD Eingang 2
851	RTD Eingang 3
852	RTD Eingang 4
853	RTD Eingang 5
854	RTD Eingang 6
855	RTD Eingang 7
856	RTD Eingang 8

Bitmaske	Funktion
857	RTD Eingang 9
858	RTD Eingang 10
859	RTD Eingang 11
860	RTD Eingang 12
861	RTD Eingang 13
862	RTD Eingang 14
863	RTD Eingang 15
864	RTD Eingang 16
865	RTD Eingang 17
866	RTD Eingang 18
867	RTD Eingang 19
868	RTD Eingang 20
869	RTD Eingang 21
870	RTD Eingang 22
871	RTD Eingang 23
872	RTD Eingang 24
873	RTD Eingang 25
874	RTD Eingang 26
875	RTD Eingang 27
876	RTD Eingang 28
877	RTD Eingang 29
878	RTD Eingang 30
879	RTD Eingang 31
880	RTD Eingang 32
881	RTD Eingang 33
882	RTD Eingang 34
883	RTD Eingang 35
884	RTD Eingang 36
885	RTD Eingang 37
886	RTD Eingang 38
887	RTD Eingang 39
888	RTD Eingang 40
889	RTD Eingang 41
890	RTD Eingang 42
891	RTD Eingang 43
892	RTD Eingang 44
893	RTD Eingang 45
894	RTD Eingang 46
895	RTD Eingang 47
896	RTD Eingang 48
900	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 1
901	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 2
902	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 3
903	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 4
904	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 5
905	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 6
906	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 7
907	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 8
908	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 9
909	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 10
910	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 11
911	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 12
912	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 13

Bitmaske	Funktion
913	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 14
914	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 15
915	PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE 16
920	Trennschalter 1
921	Trennschalter 2
922	Trennschalter 3
923	Trennschalter 4
924	Trennschalter 5
925	Trennschalter 6
926	Trennschalter 7
927	Trennschalter 8
928	Trennschalter 9
929	Trennschalter 10
930	Trennschalter 11
931	Trennschalter 12
932	Trennschalter 13
933	Trennschalter 14
934	Trennschalter 15
935	Trennschalter 16
968	Leistungsschalter1
969	Leistungsschalter2
970	Leistungsschalter3
971	Leistungsschalter4
991	Abgesetzer RTD Eingang 1
992	Abgesetzer RTD Eingang 2
993	Abgesetzer RTD Eingang 3
994	Abgesetzer RTD Eingang 4
995	Abgesetzer RTD Eingang 5
996	Abgesetzer RTD Eingang 6
997	Abgesetzer RTD Eingang 7
998	Abgesetzer RTD Eingang 8
999	Abgesetzer RTD Eingang 9
1000	Abgesetzer RTD Eingang 10
1001	Abgesetzer RTD Eingang 11
1002	Abgesetzer RTD Eingang 12
1004	Defekter Rotorstab

F126
AUFZÄHLUNG: NEIN-/JA-AUSWAHL

0 = Nein, 1 = Ja

F127
AUFZÄHLUNG: FLIPFLOPELT ODER SELBST ZURÜCKSETZEND

0 = Verriegelt, 1 = Selbstrücksetzend

F128
AUFZÄHLUNG: DIGITALEINGANGSGRENZWERT

0 = 17 V DC, 1 = 33 V DC, 2 = 84 V DC, 3 = 166 V DC

F129
AUFZÄHLUNG: FLEXLOGIC TIMERTYP

0 = Millisekunde, 1 = Sekunde, 2 = Minute

F131
AUFZÄHLUNG: ERZWUNGENER AUSGANGSKONTAKT ZUSTAND

0 = Deaktivier, 1 = Betätigt, 2 = Unbetätigt, 3 = Einfrieren

F133
AUFZÄHLUNG: PROGRAMMZUSTAND

0 = Nicht programmiert, 1 = Programmiert

F134
AUFZÄHLUNG: BESTANDEN/FAIL

0 = Fehler, 1 = OK, 2 = n/v

F137
AUFZÄHLUNG: PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTE FUNKTION

0 = Deaktiviert, 1 = Selbstrücksetzend, 2 = Verriegelt

F141
AUFZÄHLUNG: SELBSTTESTFEHLER

Bitmaske	Fehler
0	Beliebige Selbsttests
1	IRIG-B-Ausfall
2	Port 1 Offline
3	Port 2 Offline
4	Port 3 Offline
5	Port 4 Offline
6	Port 5 Offline
7	Port 6 Offline
8	RRTD-Kommunikationsfehler
9	Spannungsüberwachung
10	FlexLogic-Fehlertoken
11	Gerätefehlpaarung
12	Prozessbus-Fehler
13	Gerät nicht programmiert
14	Systemausnahme
15	Selbsthaltender Ausgang Diskrepanz
17	Wartungsalarm 01
18	SNTP Ausfall
19	Wartungsalarm
20	Wartungsalarm
21	Wartungsalarm
22	Temperaturüberwachung
23	Prozessbusproblem
24	Brick-Problem
25	Feld-RTD-Problem

Bitmaske	Fehler
26	Feld-TDR-Problem
27	Externes Geräte offline
28	Direktgerät offline
29	Wartungsalarm
30	Beliebiger kleiner Fehler
31	Beliebiger großer Fehler
33	Wartungsalarm
64	Wartungsalarm
65	IEC 61850-Datensatz
66	Aggregatorfehler
67	Gerät nicht kalibriert
68	Einstellungsspeicherfehler
69	SRAM-Datenfehler
70	Programmspeicher
71	Watchdog Fehler
72	Nicht genügend Speicher
73	Prototyp-Firmware
74	Modulausfall 01
75	Modulausfall 02
76	Modulausfall 03
77	Modulausfall 04
78	Modulausfall 05
79	Modulausfall 06
80	Modulausfall 07
81	Modulausfall 08
82	Modulausfall 09
83	Inkompatible Hardware
84	Modulausfall 10
85	Modulausfall 11
86	Modulausfall 12
87	Hoher Ethernet-Datenverkehr
89	Geräteneustart
90	FGM-Ausfall
91	FGM-Ausfall
92	FGM-Ausfall
93	FGM-Ausfall
94	FGM-Ausfall
95	FGM-Fehl.
96	Wartungsalarm
97	PHY-Monitor
98	Speichermedium Alarm
99	Falscher Transceiver

F143
UR_UINT32: 32-BIT-FEHLERCODE (F141 gibt Bit-Nummer an)

Bitwert von 0=kein Fehler, 1=Fehler

F144
AUFZÄHLUNG: ERZWUNGENER DIGITALEINGANG ZUSTAND

0 = Deaktiviert, 1 = Offen, 2 = Geschlossen

F146
AUFZÄHLUNG: SONSTIGE EREIGNISURSACHEN

Bitmaske	Definition
0	Ereignisse gelöscht
1	Störschreiber ausgelöst
2	Datum/Uhrzeit geändert
3	Standardeinstellungen geladen
4	Testmodus erzwingen ein
5	Testmodus erzwingen aus
6	Einschalten
7	Ausschalten
8	Schutzgerät in Betrieb
9	Schutzgerät außer Betrieb
10	Watchdog zurückgesetzt
11	Störschreiber leeren
12	Neustartbefehl
13	LED TEST initiiert
14	Flash-Programmierung
15	Fehlerbericht Trigger
16	Parametrierbare Fehlerberichtsauslöser
17	---
18	Einstellungen für Strom-/ Spannungswandlermodul erneut laden
19	---
20	Ethernet Schnittstelle 1 Offline
21	Ethernet Schnittstelle 2 Offline
22	Ethernet Schnittstelle 3 Offline
23	Ethernet Schnittstelle 4 Offline
24	Ethernet Schnittstelle 5 Offline
25	Ethernet Schnittstelle 6 Offline
26	Testmodus isoliert
27	Testmodus erzwingbar
28	Testmodus deaktiviert
29	Temperaturwarnung ein
30	Temperaturwarnung aus
31	Unberechtigter Zugriff
32	Systemintegritätswiederherstellung
33	Systemintegritätswiederherstellung 06
34	Systemintegritätswiederherstellung 07

F151
AUFZÄHLUNG: RTD-AUSWAHL

Bitmaske	RTD#	Bitmaske	RTD#	Bitmaske	RTD#
0	KEIN	17	RTD 17	33	RTD 33
1	RTD 1	18	RTD 18	34	RTD 34
2	RTD 2	19	RTD 19	35	RTD 35
3	RTD 3	20	RTD 20	36	RTD 36
4	RTD 4	21	RTD 21	37	RTD 37
5	RTD 5	22	RTD 22	38	RTD 38
6	RTD 6	23	RTD 23	39	RTD 39
7	RTD 7	24	RTD 24	40	RTD 40
8	RTD 8	25	RTD 25	41	RTD 41
9	RTD 9	26	RTD 26	42	RTD 42
10	RTD 10	27	RTD 27	43	RTD 43
11	RTD 11	28	RTD 28	44	RTD 44
12	RTD 12	29	RTD 29	45	RTD 45
13	RTD 13	30	RTD 30	46	RTD 46
14	RTD 14	31	RTD 31	47	RTD 47
15	RTD 15	32	RTD 32	48	RTD 48
16	RTD 16				

F152
AUFZÄHLUNG: EINSTELLUNG GRUPPE

0 = Aktive Gruppe, 1 = Gruppe 1, 2 = Gruppe 2, 3 = Gruppe 3
4 = Gruppe 4, 5 = Gruppe 5, 6 = Gruppe 6

F155
AUFZÄHLUNG: STATUS EXTERNES GERÄT

0 = Offline, 1 = Online

F156
AUFZÄHLUNG: Entfernte EINGANG BIT-PAARE

Bitmaske	Wert	Bitmaske	Wert
0	KEIN	35	UserSt-3
1	DNA-1	36	UserSt-4
2	DNA-2	37	UserSt-5
3	DNA-3	38	UserSt-6
4	DNA-4	39	UserSt-7
5	DNA-5	40	UserSt-8
6	DNA-6	41	UserSt-9
7	DNA-7	42	UserSt-10
8	DNA-8	43	UserSt-11
9	DNA-9	44	UserSt-12
10	DNA-10	45	UserSt-13
11	DNA-11	46	UserSt-14
12	DNA-12	47	UserSt-15
13	DNA-13	48	UserSt-16
14	DNA-14	49	UserSt-17
15	DNA-15	50	UserSt-18
16	DNA-16	51	UserSt-19
17	DNA-17	52	UserSt-20
18	DNA-18	53	UserSt-21
19	DNA-19	54	UserSt-22
20	DNA-20	55	UserSt-23
21	DNA-21	56	UserSt-24
22	DNA-22	57	UserSt-25
23	DNA-23	58	UserSt-26
24	DNA-24	59	UserSt-27
25	DNA-25	60	UserSt-28
26	DNA-26	61	UserSt-29
27	DNA-27	62	UserSt-30
28	DNA-28	63	UserSt-31
29	DNA-29	64	UserSt-32
30	DNA-30	65	Datensatzelement 1
31	DNA-31	66	Datensatzelement 2
32	DNA-32	67	Datensatzelement 3
33	UserSt-1	↓	↓
34	UserSt-2	96	Datensatzelement 32

F157
AUFZÄHLUNG: LEISTUNGSSCHALTERMODUS

0 = 3polig, 1 = 1polig

F166
AUFZÄHLUNG: HILFSSPANNUNGSWANDLER-ANSCHLUS-STYP

0 = Vn, 1 = Vag, 2 = Vbg, 3 = Vcg, 4 = Vab, 5 = Vbc, 6 = Vca

B

F167
AUFZÄHLUNG: SIGNALQUELLE

0 = SRC 1, 1 = SRC 2, 2 = SRC 3, 3 = SRC 4,
4 = SRC 5, 5 = SRC 6

F172
AUFZÄHLUNG: STECKPLATZBUCHSTABEN

Bit-maske	Steck-platz	Bit-maske	Steck-platz	Bit-maske	Steck-platz	Bit-maske	Steck-platz
0	F	4	K	8	P	12	U
1	G	5	L	9	R	13	V
2	H	6	M	10	S	14	W
3	J	7	N	11	T	15	X

F173
AUFZÄHLUNG: ANALOGEINGANGS-/AUSGANGSBEREICH

Bitmaske	DC mA Eingangs-/ Analogeingangs
0	0 bis –1 mA
1	0 bis 1 mA
2	–1 bis 1 mA
3	0 bis 5 mA
4	0 bis 10 mA
5	0 bis 20 mA
6	4 bis 20mA

F174
AUFZÄHLUNG: MESSUMFORMER RTD-EINGANG TYP

0 = 100 Ohm Platin, 1 = 120 Ohm Nickel,
2 = 100 Ohm Nickel, 3 = 10 Ohm Kupfer

F177
AUFZÄHLUNG: KOMMUNIKATIONSSCHNITTSTELLE

0 = Keine, 1 = COM1-RS485 (nicht für UR-Firmware 7.00),
2 = COM2-RS485, 3 = RS232 an Bedienfront, 4 = Netzwerk - TCP,
5 = Netzwerk - UDP

F183
AUFZÄHLUNG: STR-/SPG Wandler

Bitmaske	Definition
0	Aus
1	8 Abtastungen/Zyklus
2	16 Abtastungen/Zyklus
3	32 Abtastungen/Zyklus
4	64 Abtastungen/Zyklus

F184
AUFZÄHLUNG: EXTERNES GERÄT GOOSE DATENSATZ

Wert	GOOSE DATENSATZ
0	Aus
1	Gooseln 1
2	Gooseln 2
3	Gooseln 3
4	Gooseln 4
5	Gooseln 5
6	Gooseln 6
7	Gooseln 7
8	Gooseln 8
9	Gooseln 9
10	Gooseln 10
11	Gooseln 11
12	Gooseln 12
13	Gooseln 13
14	Gooseln 14
15	Gooseln 15
16	Gooseln 16

F186
AUFZÄHLUNG: MESSMODUS

0 = Phase/Erde, 1 = Phase/Phase

F190
AUFZÄHLUNG: SIMULIERTER TASTENDRUCK

Bit-maske	Tastendruck	Bit-maske	Tastendruck
0	--- verwenden zwischen echten Tasten	23	Reset
		24	Benutzer 1
1	1	25	Benutzer 2
2	2	26	Benutzer 3
3	3	27	Parametrierbare Funktionstaste 1
4	4	28	Parametrierbare Funktionstaste 2
5	5	29	Parametrierbare Funktionstaste 3
6	6	30	Parametrierbare Funktionstaste 4
7	7	31	Parametrierbare Funktionstaste 5
8	8	32	Parametrierbare Funktionstaste 6
9	9	33	Parametrierbare Funktionstaste 7
10	0	34	Parametrierbare Funktionstaste 8
11	Dezimalpunkt	35	Parametrierbare Funktionstaste 9
12	+ / -	36	Parametrierbare Funktionstaste 10
13	VALUE auf	37	Parametrierbare Funktionstaste 11

Bit-maske	Tastendruck
14	VALUE ab
15	MESSAGE AUF
16	MESSAGE ab
17	MESSAGE links
18	MESSAGE rechts
19	MENU
20	HELP
21	ESCAPE
22	---

Bit-maske	Tastendruck
38	Parametrierbare Funktionstaste 12
43	Parametrierbare Funktionstaste 13
44	Parametrierbare Funktionstaste 14
45	Parametrierbare Funktionstaste 15
46	Parametrierbare Funktionstaste 16
47	Benutzer 4 (Steuerungstasten)
48	Benutzer 5 (Steuerungstasten)
49	Benutzer 6 (Steuerungstasten)
50	Benutzer 7 (Steuerungstasten)

F192
AUFZÄHLUNG: ETHERNET-BETRIEBSMODUS

0 = Halbduplex, 1 = Voll-Duplex

F194
AUFZÄHLUNG: DNP-SKALIERUNG

0 = 0,01; 1 = 0,1; 2 = 1; 3 = 10; 4 = 100; 5 = 1000; 6 = 10000; 7 = 100000; 8 = 0,001

F196
AUFZÄHLUNG: GERECHNETER GERICHTETER ÜBERSTROM, BETRIEBSSTROM

0 = Berechnet 3I0, 1 = Gemess. IG

F200
TEXT40: ASCII-TEXT MIT 40 ZEICHEN

20 Register, 16 Bits: 1. Zeichen MSB, 2. Zeichen LSB

F202
TEXT20: ASCII-TEXT MIT 20 ZEICHEN

10 Register, 16 Bits: 1. Zeichen MSB, 2. Zeichen LSB

F203
TEXT16: ASCII-TEXT MIT 16 ZEICHEN

F204
TEXT80: ASCII-TEXT MIT 80 ZEICHEN

F205
TEXT12: ASCII-TEXT MIT 12 ZEICHEN

F206
TEXT6: ASCII-TEXT MIT 6 ZEICHEN

F207
TEXT4: ASCII-TEXT MIT 4 ZEICHEN

F211
AUFZÄHLUNG: QUELLENAUSWAHL

0 = Keine, 1 = SRC 1, 2 = SRC 2, 3 = SRC 3, 4 = SRC 4, 5 = SRC 5, 6 = SRC 6

F213
TEXT32: ASCII-TEXT MIT 32 ZEICHEN

F220
AUFZÄHLUNG: FUNKTIONSTASTEN-MELDUNGSPRIORITÄT

Wert	Priorität
0	Deaktiviert
1	Normal
2	Hohe Priorität

F230
AUFZÄHLUNG: GERICHTETE POLARISATION

0 = Spannung, 1 = Strom, 2 = Dual, 3 = Dual-V, 4 = Dual-I

F231
AUFZÄHLUNG: POLARISIERUNGSSPANNUNG

0 = Berechnet V0, 1 = Gemess. VX

F232
AUFZÄHLUNG: KONFIGURIERBARE GOOSE DATENSATZ-ELEMENTE FÜR ÜBERTRAGUNG

Wert	GOOSE Datensatz-Element
0	Kein Modul
1	GGIO1.ST.Ind1.q
2	GGIO1.ST.Ind1.stVal
3	GGIO1.ST.Ind2.q
4	GGIO1.ST.Ind2.stVal
↓	↓
255	GGIO1.ST.Ind128.q
256	GGIO1.ST.Ind128.stVal
257	MMXU1.MX.TotW.mag.f
258	MMXU1.MX.TotVAr.mag.f
259	MMXU1.MX.TotVA.mag.f
260	MMXU1.MX.TotPF.mag.f
261	MMXU1.MX.Hz.mag.f
262	MMXU1.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
263	MMXU1.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
264	MMXU1.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
265	MMXU1.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
266	MMXU1.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
267	MMXU1.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f

Wert	GOOSE Datensatz-Element
268	MMXU1.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
269	MMXU1.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
270	MMXU1.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
271	MMXU1.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
272	MMXU1.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
273	MMXU1.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
274	MMXU1.MX.A.phsA.cVal.mag.f
275	MMXU1.MX.A.phsA.cVal.ang.f
276	MMXU1.MX.A.phsB.cVal.mag.f
277	MMXU1.MX.A.phsB.cVal.ang.f
278	MMXU1.MX.A.phsC.cVal.mag.f
279	MMXU1.MX.A.phsC.cVal.ang.f
280	MMXU1.MX.A.neut.cVal.mag.f
281	MMXU1.MX.A.neut.cVal.ang.f
282	MMXU1.MX.W.phsA.cVal.mag.f
283	MMXU1.MX.W.phsB.cVal.mag.f
284	MMXU1.MX.W.phsC.cVal.mag.f
285	MMXU1.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
286	MMXU1.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
287	MMXU1.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
288	MMXU1.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
289	MMXU1.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
290	MMXU1.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
291	MMXU1.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
292	MMXU1.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
293	MMXU1.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
294	MMXU2.MX.TotW.mag.f
295	MMXU2.MX.TotVAr.mag.f
296	MMXU2.MX.TotVA.mag.f
297	MMXU2.MX.TotPF.mag.f
298	MMXU2.MX.Hz.mag.f
299	MMXU2.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
300	MMXU2.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
301	MMXU2.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
302	MMXU2.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
303	MMXU2.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
304	MMXU2.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
305	MMXU2.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
306	MMXU2.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
307	MMXU2.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
308	MMXU2.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
309	MMXU2.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
310	MMXU2.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
311	MMXU2.MX.A.phsA.cVal.mag.f
312	MMXU2.MX.A.phsA.cVal.ang.f
313	MMXU2.MX.A.phsB.cVal.mag.f
314	MMXU2.MX.A.phsB.cVal.ang.f
315	MMXU2.MX.A.phsC.cVal.mag.f
316	MMXU2.MX.A.phsC.cVal.ang.f
317	MMXU2.MX.A.neut.cVal.mag.f
318	MMXU2.MX.A.neut.cVal.ang.f
319	MMXU2.MX.W.phsA.cVal.mag.f
320	MMXU2.MX.W.phsB.cVal.mag.f

Wert	GOOSE Datensatz-Element
321	MMXU2.MX.W.phsC.cVal.mag.f
322	MMXU2.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
323	MMXU2.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
324	MMXU2.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
325	MMXU2.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
326	MMXU2.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
327	MMXU2.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
328	MMXU2.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
329	MMXU2.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
330	MMXU2.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
331	MMXU3.MX.TotW.mag.f
332	MMXU3.MX.TotVAr.mag.f
333	MMXU3.MX.TotVA.mag.f
334	MMXU3.MX.TotPF.mag.f
335	MMXU3.MX.Hz.mag.f
336	MMXU3.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
337	MMXU3.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
338	MMXU3.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
339	MMXU3.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
340	MMXU3.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
341	MMXU3.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
342	MMXU3.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
343	MMXU3.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
344	MMXU3.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
345	MMXU3.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
346	MMXU3.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
347	MMXU3.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
348	MMXU3.MX.A.phsA.cVal.mag.f
349	MMXU3.MX.A.phsA.cVal.ang.f
350	MMXU3.MX.A.phsB.cVal.mag.f
351	MMXU3.MX.A.phsB.cVal.ang.f
352	MMXU3.MX.A.phsC.cVal.mag.f
353	MMXU3.MX.A.phsC.cVal.ang.f
354	MMXU3.MX.A.neut.cVal.mag.f
355	MMXU3.MX.A.neut.cVal.ang.f
356	MMXU3.MX.W.phsA.cVal.mag.f
357	MMXU3.MX.W.phsB.cVal.mag.f
358	MMXU3.MX.W.phsC.cVal.mag.f
359	MMXU3.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
360	MMXU3.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
361	MMXU3.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
362	MMXU3.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
363	MMXU3.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
364	MMXU3.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
365	MMXU3.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
366	MMXU3.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
367	MMXU3.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
368	MMXU4.MX.TotW.mag.f
369	MMXU4.MX.TotVAr.mag.f
370	MMXU4.MX.TotVA.mag.f
371	MMXU4.MX.TotPF.mag.f
372	MMXU4.MX.Hz.mag.f
373	MMXU4.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f

Wert	GOOSE Datensatz-Element
374	MMXU4.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
375	MMXU4.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
376	MMXU4.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
377	MMXU4.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
378	MMXU4.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
379	MMXU4.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
380	MMXU4.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
381	MMXU4.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
382	MMXU4.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
383	MMXU4.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
384	MMXU4.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
385	MMXU4.MX.A.phsA.cVal.mag.f
386	MMXU4.MX.A.phsA.cVal.ang.f
387	MMXU4.MX.A.phsB.cVal.mag.f
388	MMXU4.MX.A.phsB.cVal.ang.f
389	MMXU4.MX.A.phsC.cVal.mag.f
390	MMXU4.MX.A.phsC.cVal.ang.f
391	MMXU4.MX.A.neut.cVal.mag.f
392	MMXU4.MX.A.neut.cVal.ang.f
393	MMXU4.MX.W.phsA.cVal.mag.f
394	MMXU4.MX.W.phsB.cVal.mag.f
395	MMXU4.MX.W.phsC.cVal.mag.f
396	MMXU4.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
397	MMXU4.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
398	MMXU4.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
399	MMXU4.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
400	MMXU4.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
401	MMXU4.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
402	MMXU4.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
403	MMXU4.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
404	MMXU4.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
405	MMXU5.MX.TotW.mag.f
406	MMXU5.MX.TotVAr.mag.f
407	MMXU5.MX.TotVA.mag.f
408	MMXU5.MX.TotPF.mag.f
409	MMXU5.MX.Hz.mag.f
410	MMXU5.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
411	MMXU5.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
412	MMXU5.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
413	MMXU5.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
414	MMXU5.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
415	MMXU5.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
416	MMXU5.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
417	MMXU5.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
418	MMXU5.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
419	MMXU5.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
420	MMXU5.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
421	MMXU5.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
422	MMXU5.MX.A.phsA.cVal.mag.f
423	MMXU5.MX.A.phsA.cVal.ang.f
424	MMXU5.MX.A.phsB.cVal.mag.f
425	MMXU5.MX.A.phsB.cVal.ang.f
426	MMXU5.MX.A.phsC.cVal.mag.f

Wert	GOOSE Datensatz-Element
427	MMXU5.MX.A.phsC.cVal.ang.f
428	MMXU5.MX.A.neut.cVal.mag.f
429	MMXU5.MX.A.neut.cVal.ang.f
430	MMXU5.MX.W.phsA.cVal.mag.f
431	MMXU5.MX.W.phsB.cVal.mag.f
432	MMXU5.MX.W.phsC.cVal.mag.f
433	MMXU5.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
434	MMXU5.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
435	MMXU5.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
436	MMXU5.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
437	MMXU5.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
438	MMXU5.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
439	MMXU5.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
440	MMXU5.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
441	MMXU5.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
442	MMXU6.MX.TotW.mag.f
443	MMXU6.MX.TotVAr.mag.f
444	MMXU6.MX.TotVA.mag.f
445	MMXU6.MX.TotPF.mag.f
446	MMXU6.MX.Hz.mag.f
447	MMXU6.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
448	MMXU6.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
449	MMXU6.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
450	MMXU6.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
451	MMXU6.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
452	MMXU6.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
453	MMXU6.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
454	MMXU6.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
455	MMXU6.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
456	MMXU6.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
457	MMXU6.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
458	MMXU6.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
459	MMXU6.MX.A.phsA.cVal.mag.f
460	MMXU6.MX.A.phsA.cVal.ang.f
461	MMXU6.MX.A.phsB.cVal.mag.f
462	MMXU6.MX.A.phsB.cVal.ang.f
463	MMXU6.MX.A.phsC.cVal.mag.f
464	MMXU6.MX.A.phsC.cVal.ang.f
465	MMXU6.MX.A.neut.cVal.mag.f
466	MMXU6.MX.A.neut.cVal.ang.f
467	MMXU6.MX.W.phsA.cVal.mag.f
468	MMXU6.MX.W.phsB.cVal.mag.f
469	MMXU6.MX.W.phsC.cVal.mag.f
470	MMXU6.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
471	MMXU6.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
472	MMXU6.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
473	MMXU6.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
474	MMXU6.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
475	MMXU6.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
476	MMXU6.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
477	MMXU6.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
478	MMXU6.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
479	GGIO4.MX.AnIn1.mag.f

B

Wert	GOOSE Datensatz-Element
480	GGIO4.MX.AnIn2.mag.f
481	GGIO4.MX.AnIn3.mag.f
482	GGIO4.MX.AnIn4.mag.f
483	GGIO4.MX.AnIn5.mag.f
484	GGIO4.MX.AnIn6.mag.f
485	GGIO4.MX.AnIn7.mag.f
486	GGIO4.MX.AnIn8.mag.f
487	GGIO4.MX.AnIn9.mag.f
488	GGIO4.MX.AnIn10.mag.f
489	GGIO4.MX.AnIn11.mag.f
490	GGIO4.MX.AnIn12.mag.f
491	GGIO4.MX.AnIn13.mag.f
492	GGIO4.MX.AnIn14.mag.f
493	GGIO4.MX.AnIn15.mag.f
494	GGIO4.MX.AnIn16.mag.f
495	GGIO4.MX.AnIn17.mag.f
496	GGIO4.MX.AnIn18.mag.f
497	GGIO4.MX.AnIn19.mag.f
498	GGIO4.MX.AnIn20.mag.f
499	GGIO4.MX.AnIn21.mag.f
500	GGIO4.MX.AnIn22.mag.f
501	GGIO4.MX.AnIn23.mag.f
502	GGIO4.MX.AnIn24.mag.f
503	GGIO4.MX.AnIn25.mag.f
504	GGIO4.MX.AnIn26.mag.f
505	GGIO4.MX.AnIn27.mag.f
506	GGIO4.MX.AnIn28.mag.f
507	GGIO4.MX.AnIn29.mag.f
508	GGIO4.MX.AnIn30.mag.f
509	GGIO4.MX.AnIn31.mag.f
510	GGIO4.MX.AnIn32.mag.f
511	GGIO5.ST.UIntIn1.q
512	GGIO5.ST.UIntIn1.stVal
513	GGIO5.ST.UIntIn2.q
514	GGIO5.ST.UIntIn2.stVal
515	GGIO5.ST.UIntIn3.q
516	GGIO5.ST.UIntIn3.stVal
517	GGIO5.ST.UIntIn4.q
518	GGIO5.ST.UIntIn4.stVal
519	GGIO5.ST.UIntIn5.q
520	GGIO5.ST.UIntIn5.stVal
521	GGIO5.ST.UIntIn6.q
522	GGIO5.ST.UIntIn6.stVal
523	GGIO5.ST.UIntIn7.q
524	GGIO5.ST.UIntIn7.stVal
525	GGIO5.ST.UIntIn8.q
526	GGIO5.ST.UIntIn8.stVal
527	GGIO5.ST.UIntIn9.q
528	GGIO5.ST.UIntIn9.stVal
529	GGIO5.ST.UIntIn10.q
530	GGIO5.ST.UIntIn10.stVal
531	GGIO5.ST.UIntIn11.q
532	GGIO5.ST.UIntIn11.stVal
533	GGIO5.ST.UIntIn12.q
534	GGIO5.ST.UIntIn12.stVal
535	GGIO5.ST.UIntIn13.q
536	GGIO5.ST.UIntIn13.stVal
537	GGIO5.ST.UIntIn14.q
538	GGIO5.ST.UIntIn14.stVal
539	GGIO5.ST.UIntIn15.q
540	GGIO5.ST.UIntIn15.stVal
541	GGIO5.ST.UIntIn16.q
542	GGIO5.ST.UIntIn16.stVal

F233
AUFZÄHLUNG: KONFIGURIERBARE GOOSE DATENSATZ-ELEMENTE FÜR EMPFANG

Wert	GOOSE Datensatz-Element
0	Kein Modul
1	GGIO3.ST.Ind1.q
2	GGIO3.ST.Ind1.stVal
3	GGIO3.ST.Ind2.q
4	GGIO3.ST.Ind2.stVal
↓	↓
127	GGIO1.ST.Ind64q
128	GGIO1.ST.Ind64.stVal
129	GGIO3.MX.AnIn1.mag.f
130	GGIO3.MX.AnIn2.mag.f
131	GGIO3.MX.AnIn3.mag.f
132	GGIO3.MX.AnIn4.mag.f
133	GGIO3.MX.AnIn5.mag.f
134	GGIO3.MX.AnIn6.mag.f
135	GGIO3.MX.AnIn7.mag.f
136	GGIO3.MX.AnIn8.mag.f
137	GGIO3.MX.AnIn9.mag.f
138	GGIO3.MX.AnIn10.mag.f
139	GGIO3.MX.AnIn11.mag.f
140	GGIO3.MX.AnIn12.mag.f
141	GGIO3.MX.AnIn13.mag.f
142	GGIO3.MX.AnIn14.mag.f
143	GGIO3.MX.AnIn15.mag.f
144	GGIO3.MX.AnIn16.mag.f
145	GGIO3.MX.AnIn17.mag.f
146	GGIO3.MX.AnIn18.mag.f
147	GGIO3.MX.AnIn19.mag.f
148	GGIO3.MX.AnIn20.mag.f
149	GGIO3.MX.AnIn21.mag.f
150	GGIO3.MX.AnIn22.mag.f
151	GGIO3.MX.AnIn23.mag.f
152	GGIO3.MX.AnIn24.mag.f
153	GGIO3.MX.AnIn25.mag.f
154	GGIO3.MX.AnIn26.mag.f
155	GGIO3.MX.AnIn27.mag.f
156	GGIO3.MX.AnIn28.mag.f
157	GGIO3.MX.AnIn29.mag.f

Wert	GOOSE Datensatz-Element
158	GGIO3.MX.AnIn30.mag.f
159	GGIO3.MX.AnIn31.mag.f
160	GGIO3.MX.AnIn32.mag.f
161	GGIO3.ST.IndPos1.stVal
162	GGIO3.ST.IndPos2.stVal
163	GGIO3.ST.IndPos3.stVal
164	GGIO3.ST.IndPos4.stVal
165	GGIO3.ST.IndPos5.stVal
166	GGIO3.ST.UIntIn1.q
167	GGIO3.ST.UIntIn1.stVal
168	GGIO3.ST.UIntIn2.q
169	GGIO3.ST.UIntIn2.stVal
170	GGIO3.ST.UIntIn3.q
171	GGIO3.ST.UIntIn3.stVal
172	GGIO3.ST.UIntIn4.q
173	GGIO3.ST.UIntIn4.stVal
174	GGIO3.ST.UIntIn5.q
175	GGIO3.ST.UIntIn5.stVal
176	GGIO3.ST.UIntIn6.q
177	GGIO3.ST.UIntIn6.stVal
178	GGIO3.ST.UIntIn7.q
179	GGIO3.ST.UIntIn7.stVal
180	GGIO3.ST.UIntIn8.q
181	GGIO3.ST.UIntIn8.stVal
182	GGIO3.ST.UIntIn9.q
183	GGIO3.ST.UIntIn9.stVal
184	GGIO3.ST.UIntIn10.q
185	GGIO3.ST.UIntIn10.stVal
186	GGIO3.ST.UIntIn11.q
187	GGIO3.ST.UIntIn11.stVal
188	GGIO3.ST.UIntIn12.q
189	GGIO3.ST.UIntIn12.stVal
190	GGIO3.ST.UIntIn13.q
191	GGIO3.ST.UIntIn13.stVal
192	GGIO3.ST.UIntIn14.q
193	GGIO3.ST.UIntIn14.stVal
194	GGIO3.ST.UIntIn15.q
195	GGIO3.ST.UIntIn15.stVal
196	GGIO3.ST.UIntIn16.q
197	GGIO3.ST.UIntIn16.stVal

F237
AUFZÄHLUNG: ECHTZEITUHR MONAT

Wert	Monat
0	Januar
1	Februar
2	März
3	April
4	Mai
5	Juni
6	Juli
7	August
8	September
9	Oktober
10	November
11	Dezember

F238
AUFZÄHLUNG: ECHTZEITUHR TAG

Wert	Tag
0	Sonntag
1	Montag
2	Dienstag
3	Mittwoch
4	Donnerstag
5	Freitag
6	Samstag

F239
AUFZÄHLUNG: ECHTZEITUHR SOMMERZEIT ERSTE WOCHE

Wert	Instanz
0	1.
1	2.
2	3.
3	4.
4	Letzter

F243
AUFZÄHLUNG: Feldeinheitstyp

0 = CC-05, 1 = CV-05, 2 = CC-01, 3 = CV-01

F244
AUFZÄHLUNG: PROZESSKARTENPORT

0 = H4a, 1 = H4b 2 = H3a, 3 = H3b, 4 = H2a, 5 = H2b, 6 = H1a, 7 = H1b

F245
AUFZÄHLUNG: TESTMODUSFUNKTION

Wert	Instanz
0	Deaktiviert
1	Isoliert
2	Erzwungen

F246
AUFZÄHLUNG: BRICK-MESSUMFORMERBEREICH

Wert	Beschreibung
0	-5...5V
1	-1...1mA
2	0...1mA

Wert	Beschreibung
3	0...-1mA
4	0...5mA
5	0...10mA
6	0...20mA
7	4...20mA
8	Potentiometer
9	Stufenschalterposition

F247
AUFZÄHLUNG: BRICK QUELLE AC GRUPPEN

Wert	Beschreibung
0	Kein Modul
1	U1/AC1..3
2	U1/AC5..7
3	U2/AC1..3
4	U2/AC5..7
5	U3/AC1..3
6	U3/AC5..7
7	U4/AC1..3
8	U4/AC5..7
9	U5/AC1..3
10	U5/AC5..7
11	U6/AC1..3
12	U6/AC5..7
13	U7/AC1..3
14	U7/AC5..7
15	U8/AC1..3
16	U8/AC5..7

F248
AUFZÄHLUNG: BRICK QUELLEN HILFSMODULE

Wert	Beschreibung
0	Keine
1	U1/AC4
2	U1/AC8
3	U2/AC4
4	U2/AC8
5	U3/AC4
6	U3/AC8
7	U4/AC4
8	U4/AC8
9	U5/AC4
10	U5/AC8
11	U6/AC4
12	U6/AC8
13	U7/AC5
14	U7/AC8
15	U8/AC5
16	U8/AC8

F253
AUFZÄHLUNG: BRICK QUELLE MESSUMFORMER

Wert	Beschreibung
0	Keine
1	U1/DC1
2	U1/DC2
3	U1/DC3
4	U2/DC1
...	...
24	U8/DC3

F256
AUFZÄHLUNG: BRICK QUELLE/ZIEL

Wert	Beschreibung
0	Keine
1	U1
2	U2
3	U3
4	U4
5	U5
6	U6
7	U7
8	U8

F259
AUFZÄHLUNG: BRICK TEMPERSENSOR TYP

0 = 100 Ohm Nickel, 1 = 120 Ohm Nickel, 2 = 100 Ohm Platin

F260
AUFZÄHLUNG: DATENLOGGER-MODUS

0 = Kontinuierlich, 1 = Trigger

F261
AUFZÄHLUNG: GRUPPENREDUNDANZTYP

0 = Kein, 1 = Abhängigkeitsbeeinflusst, 2 = Sicherheitsbeeinflusst

F262
AUFZÄHLUNG: BRICK STATUS

0 = Deaktiv., 1 = OK, 2 = Kommunikationsproblem, 3 = GERÄTE FEHLANPASSUNG, 4 = Brick-Problem

F300
UR_UINT32: FLEXLOGIC-BASISTYP (15-Bit-Typ)

Der FlexLogic-BASIS-Typ hat 7 Bit und bildet zusammen mit einer 8-Bit-Beschreibung und 1-Bit-Schutzelement einen 16-Bit-Wert. Die kombinierten Bits haben folgende Form: PTTTTTTTDDDDDDDD, dabei gibt P-Bit ggf. an, dass der FlexLogic-Typ mit einem Schutzelement-Zustand verknüpft ist. Das T-Bit steht für den BASE-Typ, und das D-Bit stellt Bits für den Deskriptor dar.

Die Werte in eckigen Klammern zeigen den Basistyp mit P-Präfix [PTTTTTTT], die Werte in runden Klammern den Beschreibungsbereich. Das T-Bit ganz rechts gibt an, ob der Typ ein Ein- oder AUS-Typ ist. Insgesamt sind 64 Typen (plus Schutzfunktionen) möglich. Insgesamt sind für jeden Typ 256 Deskriptoren möglich.

[0] Aus (0) – Boolescher FALSE-Wert
[1] Ein (1) – Boolescher TRUE-Wert
[2] DIGITALEINGÄNGE(1 bis 96)
[3] DIGITALEINGÄNGE AUS(1-96)
[4] VIRTUELLE EINGÄNGE (1-32)
[6] VIRTUELLE AUSGÄNGE (1-64)
[8] AUSGANGSKONTAKTE
[10] AUSGANGSKONTAKTE SPANNUNG ERKANNT (1-64)
[11] AUSGANGSKONTAKTE SPANNUNG AUS ERKANNT (1-64)
[12] AUSGANGSKONTAKTE STROM ERKANNT (1-64)
[13] AUSGANGSKONTAKTE STROM AUS ERKANNT (1-64)
[14] ENTFERNTE EINGÄNGE(1-32)
[16] DIREKTEINGÄNGE(1-96)
[18] ENTFERNTER AUSGANG DNA-BITPAARE (1-32)
[20] ENTFERNTER AUSGANG UserSt BITPAARE (1-32)
[22] EXTERNES GERÄT ONLINE (1-16)
[24] SONSTIGE GLEICHUNG
[26] EINGÄNGE DER SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNG
[28] INSERT (Nur Tastenfeld)
[30] DELETE (Nur Tastenfeld)
[32] END
[34] NOT (1 EING)
[36] 2 EINGÄNGE XOR (0)
[38] VERRIEGELUNG SET/RESET (2 Eing.)
[40] OR (2-16 Eing.)
[42] AND (2-16 Eing.)
[44] NOR (2-16 Eing.)
[46] NAND (2-16 Eing.)
[48] TIMER (1 bis 32)
[50] VIRTUELLEN AUSGANG ZUWEISEN (1-64)
[52] ONE SHOT
[54] SELBSTTESTFEHLER (Bereich siehe F141)
[56] UR-DIRKETEINGANG (1-96)
[58] UR-DIRKETAUSGANG (1-96)
[60] UR-DIRKETGERÄT (1-8)
[62] SONSTIGE EREIGNISSE (Bereich siehe F146)
[64] PDC-NETZWERKSTEUERUNG
[66] PMU-REKORDER ZU WENIG SPEICHER
[68] PMU-REKORDER GESTOPPT
[128-255] FUNKTIONSZUSTÄNDE (Siehe Abschnitt: Funktionszustände der Adressliste)

F400
UR_UINT16: STROM-/SPANNUNGSWANDLERMODUL-AUSWAHL

Bitmaske	Modul-Auswahl
0	Karte 1 Kontakt 1 bis 4
1	Karte 1 Kontakt 5 bis 8
2	Karte 2 Kontakt 1 bis 4
3	Karte 2 Kontakt 5 bis 8
4	Karte 3 Kontakt 1 bis 4
5	Karte 3 Kontakt 5 bis 8

F491
AUFZÄHLUNG: ANALOGEINGANGSMODUS

0 = Standardwert, 1 = Letzter Wert

F500
UR_UINT16: GEPACKTES BITFELD

Erstes Register gibt Eingangs-/Ausgangszustand mit Bits 0 (MSB) bis 15 (LSB) entsprechend den Eingangs-/Ausgangszustand 1 bis 16 an. Das zweite Register gibt den Eingangs-/Ausgangszustand mit Bits 0 bis 15 entsprechend den Eingangs-/Ausgangszustand 17 bis 32 (wenn erforderlich) an. Das dritte Register gibt den Eingangs-/Ausgangszustand mit Bits 0 bis 15 entsprechend den Eingangs-/Ausgangszustand 33 bis 48 (wenn erforderlich) an. Das vierte Register gibt den Eingangs-/Ausgangszustand mit Bits 0 bis 15 entsprechend den Eingangs-/Ausgangszustand 49 bis 64 (wenn erforderlich) an.

Die erforderliche Registeranzahl wird durch das spezifische Datenelement bestimmt. Ein Bitwert von 0=Aus und 1=Ein.

F501
UR_UINT16: LED Status

Niedriges Registerbit gibt LED Status mit Bit 0 für die obere LED und mit Bit 7 für die untere LED an. Ein Bitwert von 1 steht für LED ein, 0 für LED aus.

F502
BITFELD: FUNKTION-BETRIEBSZUSTÄNDE

Jedes Bit enthält den Betriebszustand für eine Funktion. Siehe F124-Formatcode für eine Funktions-ID-Liste. Das Betriebsbit für Funktions-ID X ist Bit [X mod 16] in Register [X/16].

F515
AUFZÄHLUNG EINGABEMODUS

0 = Mit Vorzeichen, 1 = Absolut

F516
AUFZÄHLUNG VERGLEICHSMODUS

0 = Ebene, 1 = Dreieck

B

F517
AUFZÄHLUNG: FUNKTION RICHTUNGSBETRIEB

0 = Über, 1 = Unter

F518
AUFZÄHLUNG: FLEXELEMENT-EINHEITEN

0 = Millisekunden, 1 = Sekunden, 2 = Minuten

F519
AUFZÄHLUNG: NICHTFLÜCHTIGE VERRIEGELUNG

0 = Dominates zurücksetzen, 1 = Dominates setzen

F522
AUFZÄHLUNG: MESSUMFORMER ANALOGAUSGANG BEREICH

0 = –1 bis 1 mA; 1 = 0 bis 1 mA; 2 = 4 bis 20 mA

F523
AUFZÄHLUNG: DNP-OBJEKTE 20, 22 UND 23 STANDARD-ABWEICHUNG

Bitmaske	Standardabweichung
0	1
1	2
2	5
3	6

F524
AUFZÄHLUNG: DNP OBJEKT 21 STANDARDABWEICHUNG

Bitmaske	Standardabweichung
0	1
1	2
2	9
3	10

F525
AUFZÄHLUNG: DNP OBJEKT 32 STANDARDABWEICHUNG

Bitmaske	Standardabweichung
0	1
1	2
2	3
3	4
4	5
5	7

F530
AUFZÄHLUNG: BEDIENFRONT-BENUTZERSCHNITTSTELLE TASTENDRUCK

Wert	Tastendruck	Wert	Tastendruck	Wert	Tastendruck
0	Kein Modul	15	3	33	parametrierbaren Funktionstaste 3
1	MENU	16	ENTER	34	parametrierbaren Funktionstaste 4
2	MESSAGE auf	17	MESSAGE ab	35	parametrierbaren Funktionstaste 5
3	7	18	0	36	parametrierbaren Funktionstaste 6
4	8	19	Dezimal	37	parametrierbaren Funktionstaste 7
5	9	20	+/–	38	parametrierbaren Funktionstaste 8
6	HELP	21	VALUE auf	39	parametrierbaren Funktionstaste 9
7	MESSAGE links	22	VALUE ab	40	parametrierbaren Funktionstaste 10
8	4	23	Reset	41	parametrierbaren Funktionstaste 11
9	5	24	USER 1	42	parametrierbaren Funktionstaste 12
10	6	25	USER 2	44	USER4
11	ESCAPE	26	USER 3	45	USER5
12	MESSAGE rechts	31	parametrierbaren Funktionstaste 1	46	USER 6
13	1	32	parametrierbaren Funktionstaste 2	47	USER 7
14	2				

F531
AUFZÄHLUNG: SPRACHE

0 = Englisch, 1 = Französisch, 2 = Chinesisch, 3 = Russisch, 4 = Türkisch, 5 = Deutsch

F550
AUFZÄHLUNG: RTD EINGANG ANWENDUNG

Aufzählung	RTD EINGANG Anwendung
0	Keine
1	Stator
2	Lager
3	Umgebung
4	Gruppe 1
5	Gruppe 2

F551
AUFZÄHLUNG: RTD-AUSLÖSEENTSCHEIDUNG

Aufzählung	RTD Auslöseentscheidung
0	Kein Modul
1	Gruppe
2	RTD Eingang 1
3	RTD Eingang 2
4	RTD Eingang 3
5	RTD Eingang 4
6	RTD Eingang 5
7	RTD Eingang 6
8	RTD Eingang 7
9	RTD Eingang 8
10	RTD Eingang 9
11	RTD Eingang 10
12	RTD Eingang 11
13	RTD Eingang 12

F552
AUFZÄHLUNG: RTD EINGANG OFFEN

Aufzählung	RTD offen
0	Kein Modul
1	Alarm
2	Blockade

F600
UR_UINT16: FLEXANALOG-PARAMETER

Entspricht der Modbus-Adresse des Werts, der bei Auswahl dieses Parameters verwendet wird. Nur bestimmte Werte können FlexAnalogs sein (grundsätzlich werden alle Messzählermengen für den Schutz genutzt).

F601
AUFZÄHLUNG: NUTZUNG SCHNITTSTELLE COM2

Aufzählung	Nutzung Schnittstelle COM2
0	RS485
1	RRTD
2	GPM-F
3	RRTD und GPM-F

F602
AUFZÄHLUNG: ENTFERNTER RTD BAUDRATE

Aufzählung	Entfernter RTD Baudrate
0	1200 bit/s
1	2400 bit/s
2	4800 bit/s
3	9600 bit/s
4	19200 bit/s

F603
AUFZÄHLUNG: ABGESETZTER RTD AUSLÖSEENTSCHEIDUNG

Aufzählung	RRTD Auslöseentscheidung
0	Kein RTD
1	Gruppe
2	abgesetzter RTD
3	abgesetzter RTD
4	abgesetzter RTD
5	abgesetzter RTD
6	abgesetzter RTD
7	abgesetzter RTD
8	abgesetzter RTD
9	abgesetzter RTD
10	abgesetzter RTD
11	abgesetzter RTD
12	abgesetzter RTD
13	abgesetzter RTD

F605
AUFZÄHLUNG: ENTFERNTER DOPPELMELDUNGSEINGANG STATUS

Aufzählung	Entfernter DPS-Eingang Status
0	Mitte
1	Aus
2	An
3	Fehler

F606
AUFZÄHLUNG: ENTFERNTER DOPPELMELDUNGSEINGANG

Aufzählung	Entfernter Doppelmeldungseingang
0	Kein Modul
1	Entfernter Eingang 1
2	Entfernter Eingang 2
3	Entfernter Eingang 3
↓	↓
64	Entfernter Eingang 64

F611
AUFZÄHLUNG: GOOSE SENDUNGSWIEDERHOLUNG

Aufzählung	Konfigurierbare GOOSE Sendungswiederholung
0	Impuls
1	Aggressiv
2	Mittel
3	Entspannt

F612
UR_UINT16: FLEXINTEGER-PARAMETER

Der 16-Bit-Wert entspricht der Modbus-Adresse des Werts des ausgewählten FlexInteger-Parameters. Nur bestimmte Werte können als FlexInteger verwendet werden.

F615
AUFZÄHLUNG: IEC 61850 BERICHT DATENSATZ OBJEKTE

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
0	Kein Modul
1	PDIF1.ST.Str.general
2	PDIF1.ST.Op.general
3	PDIF2.ST.Str.general
4	PDIF2.ST.Op.general
5	PDIF3.ST.Str.general
6	PDIF3.ST.Op.general
7	PDIF4.ST.Str.general
8	PDIF4.ST.Op.general
9	PDIS1.ST.Str.general
10	PDIS1.ST.Op.general
11	PDIS2.ST.Str.general
12	PDIS2.ST.Op.general
13	PDIS3.ST.Str.general
14	PDIS3.ST.Op.general
15	PDIS4.ST.Str.general
16	PDIS4.ST.Op.general
17	PDIS5.ST.Str.general
18	PDIS5.ST.Op.general
19	PDIS6.ST.Str.general
20	PDIS6.ST.Op.general
21	PDIS7.ST.Str.general
22	PDIS7.ST.Op.general
23	PDIS8.ST.Str.general
24	PDIS8.ST.Op.general
25	PDIS9.ST.Str.general
26	PDIS9.ST.Op.general
27	PDIS10.ST.Str.general
28	PDIS10.ST.Op.general
29	PIOC1.ST.Str.general
30	PIOC1.ST.Op.general
31	PIOC2.ST.Str.general
32	PIOC2.ST.Op.general
33	PIOC3.ST.Str.general
34	PIOC3.ST.Op.general
35	PIOC4.ST.Str.general
36	PIOC4.ST.Op.general
37	PIOC5.ST.Str.general
38	PIOC5.ST.Op.general
39	PIOC6.ST.Str.general
40	PIOC6.ST.Op.general
41	PIOC7.ST.Str.general
42	PIOC7.ST.Op.general
43	PIOC8.ST.Str.general
44	PIOC8.ST.Op.general
45	PIOC9.ST.Str.general
46	PIOC9.ST.Op.general
47	PIOC10.ST.Str.general
48	PIOC10.ST.Op.general
49	PIOC11.ST.Str.general
50	PIOC11.ST.Op.general
51	PIOC12.ST.Str.general
52	PIOC12.ST.Op.general
53	PIOC13.ST.Str.general
54	PIOC13.ST.Op.general
55	PIOC14.ST.Str.general
56	PIOC14.ST.Op.general
57	PIOC15.ST.Str.general
58	PIOC15.ST.Op.general
59	PIOC16.ST.Str.general
60	PIOC16.ST.Op.general
61	PIOC17.ST.Str.general
62	PIOC17.ST.Op.general
63	PIOC18.ST.Str.general
64	PIOC18.ST.Op.general
65	PIOC19.ST.Str.general
66	PIOC19.ST.Op.general
67	PIOC20.ST.Str.general
68	PIOC20.ST.Op.general
69	PIOC21.ST.Str.general
70	PIOC21.ST.Op.general
71	PIOC22.ST.Str.general
72	PIOC22.ST.Op.general
73	PIOC23.ST.Str.general
74	PIOC23.ST.Op.general
75	PIOC24.ST.Str.general
76	PIOC24.ST.Op.general
77	PIOC25.ST.Str.general
78	PIOC25.ST.Op.general
79	PIOC26.ST.Str.general
80	PIOC26.ST.Op.general
81	PIOC27.ST.Str.general
82	PIOC27.ST.Op.general
83	PIOC28.ST.Str.general
84	PIOC28.ST.Op.general
85	PIOC29.ST.Str.general
86	PIOC29.ST.Op.general
87	PIOC30.ST.Str.general
88	PIOC30.ST.Op.general
89	PIOC31.ST.Str.general
90	PIOC31.ST.Op.general
91	PIOC32.ST.Str.general
92	PIOC32.ST.Op.general
93	PIOC33.ST.Str.general
94	PIOC33.ST.Op.general
95	PIOC34.ST.Str.general

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
96	PIOC34.ST.Op.general
97	PIOC35.ST.Str.general
98	PIOC35.ST.Op.general
99	PIOC36.ST.Str.general
100	PIOC36.ST.Op.general
101	PIOC37.ST.Str.general
102	PIOC37.ST.Op.general
103	PIOC38.ST.Str.general
104	PIOC38.ST.Op.general
105	PIOC39.ST.Str.general
106	PIOC39.ST.Op.general
107	PIOC40.ST.Str.general
108	PIOC40.ST.Op.general
109	PIOC41.ST.Str.general
110	PIOC41.ST.Op.general
111	PIOC42.ST.Str.general
112	PIOC42.ST.Op.general
113	PIOC43.ST.Str.general
114	PIOC43.ST.Op.general
115	PIOC44.ST.Str.general
116	PIOC44.ST.Op.general
117	PIOC45.ST.Str.general
118	PIOC45.ST.Op.general
119	PIOC46.ST.Str.general
120	PIOC46.ST.Op.general
121	PIOC47.ST.Str.general
122	PIOC47.ST.Op.general
123	PIOC48.ST.Str.general
124	PIOC48.ST.Op.general
125	PIOC49.ST.Str.general
126	PIOC49.ST.Op.general
127	PIOC50.ST.Str.general
128	PIOC50.ST.Op.general
129	PIOC51.ST.Str.general
130	PIOC51.ST.Op.general
131	PIOC52.ST.Str.general
132	PIOC52.ST.Op.general
133	PIOC53.ST.Str.general
134	PIOC53.ST.Op.general
135	PIOC54.ST.Str.general
136	PIOC54.ST.Op.general
137	PIOC55.ST.Str.general
138	PIOC55.ST.Op.general
139	PIOC56.ST.Str.general
140	PIOC56.ST.Op.general
141	PIOC57.ST.Str.general
142	PIOC57.ST.Op.general
143	PIOC58.ST.Str.general
144	PIOC58.ST.Op.general
145	PIOC59.ST.Str.general
146	PIOC59.ST.Op.general
147	PIOC60.ST.Str.general
148	PIOC60.ST.Op.general

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
149	PIOC61.ST.Str.general
150	PIOC61.ST.Op.general
151	PIOC62.ST.Str.general
152	PIOC62.ST.Op.general
153	PIOC63.ST.Str.general
154	PIOC63.ST.Op.general
155	PIOC64.ST.Str.general
156	PIOC64.ST.Op.general
157	PIOC65.ST.Str.general
158	PIOC65.ST.Op.general
159	PIOC66.ST.Str.general
160	PIOC66.ST.Op.general
161	PIOC67.ST.Str.general
162	PIOC67.ST.Op.general
163	PIOC68.ST.Str.general
164	PIOC68.ST.Op.general
165	PIOC69.ST.Str.general
166	PIOC69.ST.Op.general
167	PIOC70.ST.Str.general
168	PIOC70.ST.Op.general
169	PIOC71.ST.Str.general
170	PIOC71.ST.Op.general
171	PIOC72.ST.Str.general
172	PIOC72.ST.Op.general
173	PTOC1.ST.Str.general
174	PTOC1.ST.Op.general
175	PTOC2.ST.Str.general
176	PTOC2.ST.Op.general
177	PTOC3.ST.Str.general
178	PTOC3.ST.Op.general
179	PTOC4.ST.Str.general
180	PTOC4.ST.Op.general
181	PTOC5.ST.Str.general
182	PTOC5.ST.Op.general
183	PTOC6.ST.Str.general
184	PTOC6.ST.Op.general
185	PTOC7.ST.Str.general
186	PTOC7.ST.Op.general
187	PTOC8.ST.Str.general
188	PTOC8.ST.Op.general
189	PTOC9.ST.Str.general
190	PTOC9.ST.Op.general
191	PTOC10.ST.Str.general
192	PTOC10.ST.Op.general
193	PTOC11.ST.Str.general
194	PTOC11.ST.Op.general
195	PTOC12.ST.Str.general
196	PTOC12.ST.Op.general
197	PTOC13.ST.Str.general
198	PTOC13.ST.Op.general
199	PTOC14.ST.Str.general
200	PTOC14.ST.Op.general
201	PTOC15.ST.Str.general

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
202	PTOC15.ST.Op.general
203	PTOC16.ST.Str.general
204	PTOC16.ST.Op.general
205	PTOC17.ST.Str.general
206	PTOC17.ST.Op.general
207	PTOC18.ST.Str.general
208	PTOC18.ST.Op.general
209	PTOC19.ST.Str.general
210	PTOC19.ST.Op.general
211	PTOC20.ST.Str.general
212	PTOC20.ST.Op.general
213	PTOC21.ST.Str.general
214	PTOC21.ST.Op.general
215	PTOC22.ST.Str.general
216	PTOC22.ST.Op.general
217	PTOC23.ST.Str.general
218	PTOC23.ST.Op.general
219	PTOC24.ST.Str.general
220	PTOC24.ST.Op.general
221	PTOV1.ST.Str.general
222	PTOV1.ST.Op.general
223	PTOV2.ST.Str.general
224	PTOV2.ST.Op.general
225	PTOV3.ST.Str.general
226	PTOV3.ST.Op.general
227	PTOV4.ST.Str.general
228	PTOV4.ST.Op.general
229	PTOV5.ST.Str.general
230	PTOV5.ST.Op.general
231	PTOV6.ST.Str.general
232	PTOV6.ST.Op.general
233	PTOV7.ST.Str.general
234	PTOV7.ST.Op.general
235	PTOV8.ST.Str.general
236	PTOV8.ST.Op.general
237	PTOV9.ST.Str.general
238	PTOV9.ST.Op.general
239	PTOV10.ST.Str.general
240	PTOV10.ST.Op.general
241	PTRC1.ST.Tr.general
242	PTRC1.ST.Op.general
243	PTRC2.ST.Tr.general
244	PTRC2.ST.Op.general
245	PTRC3.ST.Tr.general
246	PTRC3.ST.Op.general
247	PTRC4.ST.Tr.general
248	PTRC4.ST.Op.general
249	PTRC5.ST.Tr.general
250	PTRC5.ST.Op.general
251	PTRC6.ST.Tr.general
252	PTRC6.ST.Op.general
253	PTUV1.ST.Str.general
254	PTUV1.ST.Op.general

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
255	PTUV2.ST.Str.general
256	PTUV2.ST.Op.general
257	PTUV3.ST.Str.general
258	PTUV3.ST.Op.general
259	PTUV4.ST.Str.general
260	PTUV4.ST.Op.general
261	PTUV5.ST.Str.general
262	PTUV5.ST.Op.general
263	PTUV6.ST.Str.general
264	PTUV6.ST.Op.general
265	PTUV7.ST.Str.general
266	PTUV7.ST.Op.general
267	PTUV8.ST.Str.general
268	PTUV8.ST.Op.general
269	PTUV9.ST.Str.general
270	PTUV9.ST.Op.general
271	PTUV10.ST.Str.general
272	PTUV10.ST.Op.general
273	PTUV11.ST.Str.general
274	PTUV11.ST.Op.general
275	PTUV12.ST.Str.general
276	PTUV12.ST.Op.general
277	PTUV13.ST.Str.general
278	PTUV13.ST.Op.general
279	RBRF1.ST.OpEx.general
280	RBRF1.ST.OpIn.general
281	RBRF2.ST.OpEx.general
282	RBRF2.ST.OpIn.general
283	RBRF3.ST.OpEx.general
284	RBRF3.ST.OpIn.general
285	RBRF4.ST.OpEx.general
286	RBRF4.ST.OpIn.general
287	RBRF5.ST.OpEx.general
288	RBRF5.ST.OpIn.general
289	RBRF6.ST.OpEx.general
290	RBRF6.ST.OpIn.general
291	RBRF7.ST.OpEx.general
292	RBRF7.ST.OpIn.general
293	RBRF8.ST.OpEx.general
294	RBRF8.ST.OpIn.general
295	RBRF9.ST.OpEx.general
296	RBRF9.ST.OpIn.general
297	RBRF10.ST.OpEx.general
298	RBRF10.ST.OpIn.general
299	RBRF11.ST.OpEx.general
300	RBRF11.ST.OpIn.general
301	RBRF12.ST.OpEx.general
302	RBRF12.ST.OpIn.general
303	RBRF13.ST.OpEx.general
304	RBRF13.ST.OpIn.general
305	RBRF14.ST.OpEx.general
306	RBRF14.ST.OpIn.general
307	RBRF15.ST.OpEx.general

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
308	RBRF15.ST.OpIn.general
309	RBRF16.ST.OpEx.general
310	RBRF16.ST.OpIn.general
311	RBRF17.ST.OpEx.general
312	RBRF17.ST.OpIn.general
313	RBRF18.ST.OpEx.general
314	RBRF18.ST.OpIn.general
315	RBRF19.ST.OpEx.general
316	RBRF19.ST.OpIn.general
317	RBRF20.ST.OpEx.general
318	RBRF20.ST.OpIn.general
319	RBRF21.ST.OpEx.general
320	RBRF21.ST.OpIn.general
321	RBRF22.ST.OpEx.general
322	RBRF22.ST.OpIn.general
323	RBRF23.ST.OpEx.general
324	RBRF23.ST.OpIn.general
325	RBRF24.ST.OpEx.general
326	RBRF24.ST.OpIn.general
327	RFLO1.MX.FltDiskm.mag.f
328	RFLO2.MX.FltDiskm.mag.f
329	RFLO3.MX.FltDiskm.mag.f
330	RFLO4.MX.FltDiskm.mag.f
331	RFLO5.MX.FltDiskm.mag.f
332	RPSB1.ST.Str.general
333	RPSB1.ST.Op.general
334	RPSB1.ST.BlkZn.stVal
335	RREC1.ST.Op.general
336	RREC1.ST.AutoRecSt.stVal
337	RREC2.ST.Op.general
338	RREC2.ST.AutoRecSt.stVal
339	RREC3.ST.Op.general
340	RREC3.ST.AutoRecSt.stVal
341	RREC4.ST.Op.general
342	RREC4.ST.AutoRecSt.stVal
343	RREC5.ST.Op.general
344	RREC5.ST.AutoRecSt.stVal
345	RREC6.ST.Op.general
346	RREC6.ST.AutoRecSt.stVal
347	CSWI1.ST.Loc.stVal
348	CSWI1.ST.Pos.stVal
349	CSWI2.ST.Loc.stVal
350	CSWI2.ST.Pos.stVal
351	CSWI3.ST.Loc.stVal
352	CSWI3.ST.Pos.stVal
353	CSWI4.ST.Loc.stVal
354	CSWI4.ST.Pos.stVal
355	CSWI5.ST.Loc.stVal
356	CSWI5.ST.Pos.stVal
357	CSWI6.ST.Loc.stVal
358	CSWI6.ST.Pos.stVal
359	CSWI7.ST.Loc.stVal
360	CSWI7.ST.Pos.stVal

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
361	CSWI8.ST.Loc.stVal
362	CSWI8.ST.Pos.stVal
363	CSWI9.ST.Loc.stVal
364	CSWI9.ST.Pos.stVal
365	CSWI10.ST.Loc.stVal
366	CSWI10.ST.Pos.stVal
367	CSWI11.ST.Loc.stVal
368	CSWI11.ST.Pos.stVal
369	CSWI12.ST.Loc.stVal
370	CSWI12.ST.Pos.stVal
371	CSWI13.ST.Loc.stVal
372	CSWI13.ST.Pos.stVal
373	CSWI14.ST.Loc.stVal
374	CSWI14.ST.Pos.stVal
375	CSWI15.ST.Loc.stVal
376	CSWI15.ST.Pos.stVal
377	CSWI16.ST.Loc.stVal
378	CSWI16.ST.Pos.stVal
379	CSWI17.ST.Loc.stVal
380	CSWI17.ST.Pos.stVal
381	CSWI18.ST.Loc.stVal
382	CSWI18.ST.Pos.stVal
383	CSWI19.ST.Loc.stVal
384	CSWI19.ST.Pos.stVal
385	CSWI20.ST.Loc.stVal
386	CSWI20.ST.Pos.stVal
387	CSWI21.ST.Loc.stVal
388	CSWI21.ST.Pos.stVal
389	CSWI22.ST.Loc.stVal
390	CSWI22.ST.Pos.stVal
391	CSWI23.ST.Loc.stVal
392	CSWI23.ST.Pos.stVal
393	CSWI24.ST.Loc.stVal
394	CSWI24.ST.Pos.stVal
395	CSWI25.ST.Loc.stVal
396	CSWI25.ST.Pos.stVal
397	CSWI26.ST.Loc.stVal
398	CSWI26.ST.Pos.stVal
399	CSWI27.ST.Loc.stVal
400	CSWI27.ST.Pos.stVal
401	CSWI28.ST.Loc.stVal
402	CSWI28.ST.Pos.stVal
403	CSWI29.ST.Loc.stVal
404	CSWI29.ST.Pos.stVal
405	CSWI30.ST.Loc.stVal
406	CSWI30.ST.Pos.stVal
407	GGIO1.ST.Ind1.stVal
408	GGIO1.ST.Ind2.stVal
409	GGIO1.ST.Ind3.stVal
410	GGIO1.ST.Ind4.stVal
411	GGIO1.ST.Ind5.stVal
412	GGIO1.ST.Ind6.stVal
413	GGIO1.ST.Ind7.stVal

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
414	GGIO1.ST.Ind8.stVal
415	GGIO1.ST.Ind9.stVal
416	GGIO1.ST.Ind10.stVal
417	GGIO1.ST.Ind11.stVal
418	GGIO1.ST.Ind12.stVal
419	GGIO1.ST.Ind13.stVal
420	GGIO1.ST.Ind14.stVal
421	GGIO1.ST.Ind15.stVal
422	GGIO1.ST.Ind16.stVal
423	GGIO1.ST.Ind17.stVal
424	GGIO1.ST.Ind18.stVal
425	GGIO1.ST.Ind19.stVal
426	GGIO1.ST.Ind20.stVal
427	GGIO1.ST.Ind21.stVal
428	GGIO1.ST.Ind22.stVal
429	GGIO1.ST.Ind23.stVal
430	GGIO1.ST.Ind24.stVal
431	GGIO1.ST.Ind25.stVal
432	GGIO1.ST.Ind26.stVal
433	GGIO1.ST.Ind27.stVal
434	GGIO1.ST.Ind28.stVal
435	GGIO1.ST.Ind29.stVal
436	GGIO1.ST.Ind30.stVal
437	GGIO1.ST.Ind31.stVal
438	GGIO1.ST.Ind32.stVal
439	GGIO1.ST.Ind33.stVal
440	GGIO1.ST.Ind34.stVal
441	GGIO1.ST.Ind35.stVal
442	GGIO1.ST.Ind36.stVal
443	GGIO1.ST.Ind37.stVal
444	GGIO1.ST.Ind38.stVal
445	GGIO1.ST.Ind39.stVal
446	GGIO1.ST.Ind40.stVal
447	GGIO1.ST.Ind41.stVal
448	GGIO1.ST.Ind42.stVal
449	GGIO1.ST.Ind43.stVal
450	GGIO1.ST.Ind44.stVal
451	GGIO1.ST.Ind45.stVal
452	GGIO1.ST.Ind46.stVal
453	GGIO1.ST.Ind47.stVal
454	GGIO1.ST.Ind48.stVal
455	GGIO1.ST.Ind49.stVal
456	GGIO1.ST.Ind50.stVal
457	GGIO1.ST.Ind51.stVal
458	GGIO1.ST.Ind52.stVal
459	GGIO1.ST.Ind53.stVal
460	GGIO1.ST.Ind54.stVal
461	GGIO1.ST.Ind55.stVal
462	GGIO1.ST.Ind56.stVal
463	GGIO1.ST.Ind57.stVal
464	GGIO1.ST.Ind58.stVal
465	GGIO1.ST.Ind59.stVal
466	GGIO1.ST.Ind60.stVal

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
467	GGIO1.ST.Ind61.stVal
468	GGIO1.ST.Ind62.stVal
469	GGIO1.ST.Ind63.stVal
470	GGIO1.ST.Ind64.stVal
471	GGIO1.ST.Ind65.stVal
472	GGIO1.ST.Ind66.stVal
473	GGIO1.ST.Ind67.stVal
474	GGIO1.ST.Ind68.stVal
475	GGIO1.ST.Ind69.stVal
476	GGIO1.ST.Ind70.stVal
477	GGIO1.ST.Ind71.stVal
478	GGIO1.ST.Ind72.stVal
479	GGIO1.ST.Ind73.stVal
480	GGIO1.ST.Ind74.stVal
481	GGIO1.ST.Ind75.stVal
482	GGIO1.ST.Ind76.stVal
483	GGIO1.ST.Ind77.stVal
484	GGIO1.ST.Ind78.stVal
485	GGIO1.ST.Ind79.stVal
486	GGIO1.ST.Ind80.stVal
487	GGIO1.ST.Ind81.stVal
488	GGIO1.ST.Ind82.stVal
489	GGIO1.ST.Ind83.stVal
490	GGIO1.ST.Ind84.stVal
491	GGIO1.ST.Ind85.stVal
492	GGIO1.ST.Ind86.stVal
493	GGIO1.ST.Ind87.stVal
494	GGIO1.ST.Ind88.stVal
495	GGIO1.ST.Ind89.stVal
496	GGIO1.ST.Ind90.stVal
497	GGIO1.ST.Ind91.stVal
498	GGIO1.ST.Ind92.stVal
499	GGIO1.ST.Ind93.stVal
500	GGIO1.ST.Ind94.stVal
501	GGIO1.ST.Ind95.stVal
502	GGIO1.ST.Ind96.stVal
503	GGIO1.ST.Ind97.stVal
504	GGIO1.ST.Ind98.stVal
505	GGIO1.ST.Ind99.stVal
506	GGIO1.ST.Ind100.stVal
507	GGIO1.ST.Ind101.stVal
508	GGIO1.ST.Ind102.stVal
509	GGIO1.ST.Ind103.stVal
510	GGIO1.ST.Ind104.stVal
511	GGIO1.ST.Ind105.stVal
512	GGIO1.ST.Ind106.stVal
513	GGIO1.ST.Ind107.stVal
514	GGIO1.ST.Ind108.stVal
515	GGIO1.ST.Ind109.stVal
516	GGIO1.ST.Ind110.stVal
517	GGIO1.ST.Ind111.stVal
518	GGIO1.ST.Ind112.stVal
519	GGIO1.ST.Ind113.stVal

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
520	GGIO1.ST.Ind114.stVal
521	GGIO1.ST.Ind115.stVal
522	GGIO1.ST.Ind116.stVal
523	GGIO1.ST.Ind117.stVal
524	GGIO1.ST.Ind118.stVal
525	GGIO1.ST.Ind119.stVal
526	GGIO1.ST.Ind120.stVal
527	GGIO1.ST.Ind121.stVal
528	GGIO1.ST.Ind122.stVal
529	GGIO1.ST.Ind123.stVal
530	GGIO1.ST.Ind124.stVal
531	GGIO1.ST.Ind125.stVal
532	GGIO1.ST.Ind126.stVal
533	GGIO1.ST.Ind127.stVal
534	GGIO1.ST.Ind128.stVal
535	MMXU1.MX.TotW.mag.f
536	MMXU1.MX.TotVAr.mag.f
537	MMXU1.MX.TotVA.mag.f
538	MMXU1.MX.TotPF.mag.f
539	MMXU1.MX.Hz.mag.f
540	MMXU1.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
541	MMXU1.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
542	MMXU1.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
543	MMXU1.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
544	MMXU1.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
545	MMXU1.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
546	MMXU1.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
547	MMXU1.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
548	MMXU1.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
549	MMXU1.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
550	MMXU1.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
551	MMXU1.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
552	MMXU1.MX.A.phsA.cVal.mag.f
553	MMXU1.MX.A.phsA.cVal.ang.f
554	MMXU1.MX.A.phsB.cVal.mag.f
555	MMXU1.MX.A.phsB.cVal.ang.f
556	MMXU1.MX.A.phsC.cVal.mag.f
557	MMXU1.MX.A.phsC.cVal.ang.f
558	MMXU1.MX.A.neut.cVal.mag.f
559	MMXU1.MX.A.neut.cVal.ang.f
560	MMXU1.MX.W.phsA.cVal.mag.f
561	MMXU1.MX.W.phsB.cVal.mag.f
562	MMXU1.MX.W.phsC.cVal.mag.f
563	MMXU1.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
564	MMXU1.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
565	MMXU1.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
566	MMXU1.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
567	MMXU1.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
568	MMXU1.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
569	MMXU1.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
570	MMXU1.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
571	MMXU1.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
572	MMXU2.MX.TotW.mag.f

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
573	MMXU2.MX.TotVAr.mag.f
574	MMXU2.MX.TotVA.mag.f
575	MMXU2.MX.TotPF.mag.f
576	MMXU2.MX.Hz.mag.f
577	MMXU2.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
578	MMXU2.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
579	MMXU2.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
580	MMXU2.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
581	MMXU2.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
582	MMXU2.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
583	MMXU2.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
584	MMXU2.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
585	MMXU2.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
586	MMXU2.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
587	MMXU2.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
588	MMXU2.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
589	MMXU2.MX.A.phsA.cVal.mag.f
590	MMXU2.MX.A.phsA.cVal.ang.f
591	MMXU2.MX.A.phsB.cVal.mag.f
592	MMXU2.MX.A.phsB.cVal.ang.f
593	MMXU2.MX.A.phsC.cVal.mag.f
594	MMXU2.MX.A.phsC.cVal.ang.f
595	MMXU2.MX.A.neut.cVal.mag.f
596	MMXU2.MX.A.neut.cVal.ang.f
597	MMXU2.MX.W.phsA.cVal.mag.f
598	MMXU2.MX.W.phsB.cVal.mag.f
599	MMXU2.MX.W.phsC.cVal.mag.f
600	MMXU2.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
601	MMXU2.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
602	MMXU2.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
603	MMXU2.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
604	MMXU2.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
605	MMXU2.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
606	MMXU2.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
607	MMXU2.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
608	MMXU2.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
609	MMXU3.MX.TotW.mag.f
610	MMXU3.MX.TotVAr.mag.f
611	MMXU3.MX.TotVA.mag.f
612	MMXU3.MX.TotPF.mag.f
613	MMXU3.MX.Hz.mag.f
614	MMXU3.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
615	MMXU3.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
616	MMXU3.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
617	MMXU3.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
618	MMXU3.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
619	MMXU3.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
620	MMXU3.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
621	MMXU3.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
622	MMXU3.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
623	MMXU3.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
624	MMXU3.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
625	MMXU3.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
626	MMXU3.MX.A.phsA.cVal.mag.f
627	MMXU3.MX.A.phsA.cVal.ang.f
628	MMXU3.MX.A.phsB.cVal.mag.f
629	MMXU3.MX.A.phsB.cVal.ang.f
630	MMXU3.MX.A.phsC.cVal.mag.f
631	MMXU3.MX.A.phsC.cVal.ang.f
632	MMXU3.MX.A.neut.cVal.mag.f
633	MMXU3.MX.A.neut.cVal.ang.f
634	MMXU3.MX.W.phsA.cVal.mag.f
635	MMXU3.MX.W.phsB.cVal.mag.f
636	MMXU3.MX.W.phsC.cVal.mag.f
637	MMXU3.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
638	MMXU3.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
639	MMXU3.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
640	MMXU3.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
641	MMXU3.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
642	MMXU3.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
643	MMXU3.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
644	MMXU3.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
645	MMXU3.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
646	MMXU4.MX.TotW.mag.f
647	MMXU4.MX.TotVAr.mag.f
648	MMXU4.MX.TotVA.mag.f
649	MMXU4.MX.TotPF.mag.f
650	MMXU4.MX.Hz.mag.f
651	MMXU4.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
652	MMXU4.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
653	MMXU4.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
654	MMXU4.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
655	MMXU4.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
656	MMXU4.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
657	MMXU4.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
658	MMXU4.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
659	MMXU4.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
660	MMXU4.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
661	MMXU4.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
662	MMXU4.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
663	MMXU4.MX.A.phsA.cVal.mag.f
664	MMXU4.MX.A.phsA.cVal.ang.f
665	MMXU4.MX.A.phsB.cVal.mag.f
666	MMXU4.MX.A.phsB.cVal.ang.f
667	MMXU4.MX.A.phsC.cVal.mag.f
668	MMXU4.MX.A.phsC.cVal.ang.f
669	MMXU4.MX.A.neut.cVal.mag.f
670	MMXU4.MX.A.neut.cVal.ang.f
671	MMXU4.MX.W.phsA.cVal.mag.f
672	MMXU4.MX.W.phsB.cVal.mag.f
673	MMXU4.MX.W.phsC.cVal.mag.f
674	MMXU4.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
675	MMXU4.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
676	MMXU4.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
677	MMXU4.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
678	MMXU4.MX.VA.phsB.cVal.mag.f

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
679	MMXU4.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
680	MMXU4.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
681	MMXU4.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
682	MMXU4.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
683	MMXU5.MX.TotW.mag.f
684	MMXU5.MX.TotVAr.mag.f
685	MMXU5.MX.TotVA.mag.f
686	MMXU5.MX.TotPF.mag.f
687	MMXU5.MX.Hz.mag.f
688	MMXU5.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
689	MMXU5.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
690	MMXU5.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
691	MMXU5.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
692	MMXU5.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
693	MMXU5.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
694	MMXU5.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
695	MMXU5.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
696	MMXU5.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
697	MMXU5.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
698	MMXU5.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
699	MMXU5.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
700	MMXU5.MX.A.phsA.cVal.mag.f
701	MMXU5.MX.A.phsA.cVal.ang.f
702	MMXU5.MX.A.phsB.cVal.mag.f
703	MMXU5.MX.A.phsB.cVal.ang.f
704	MMXU5.MX.A.phsC.cVal.mag.f
705	MMXU5.MX.A.phsC.cVal.ang.f
706	MMXU5.MX.A.neut.cVal.mag.f
707	MMXU5.MX.A.neut.cVal.ang.f
708	MMXU5.MX.W.phsA.cVal.mag.f
709	MMXU5.MX.W.phsB.cVal.mag.f
710	MMXU5.MX.W.phsC.cVal.mag.f
711	MMXU5.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
712	MMXU5.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
713	MMXU5.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
714	MMXU5.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
715	MMXU5.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
716	MMXU5.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
717	MMXU5.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
718	MMXU5.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
719	MMXU5.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
720	MMXU6.MX.TotW.mag.f
721	MMXU6.MX.TotVAr.mag.f
722	MMXU6.MX.TotVA.mag.f
723	MMXU6.MX.TotPF.mag.f
724	MMXU6.MX.Hz.mag.f
725	MMXU6.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
726	MMXU6.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
727	MMXU6.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
728	MMXU6.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
729	MMXU6.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
730	MMXU6.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
731	MMXU6.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
732	MMXU6.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
733	MMXU6.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
734	MMXU6.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
735	MMXU6.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
736	MMXU6.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
737	MMXU6.MX.A.phsA.cVal.mag.f
738	MMXU6.MX.A.phsA.cVal.ang.f
739	MMXU6.MX.A.phsB.cVal.mag.f
740	MMXU6.MX.A.phsB.cVal.ang.f
741	MMXU6.MX.A.phsC.cVal.mag.f
742	MMXU6.MX.A.phsC.cVal.ang.f
743	MMXU6.MX.A.neut.cVal.mag.f
744	MMXU6.MX.A.neut.cVal.ang.f
745	MMXU6.MX.W.phsA.cVal.mag.f
746	MMXU6.MX.W.phsB.cVal.mag.f
747	MMXU6.MX.W.phsC.cVal.mag.f
748	MMXU6.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
749	MMXU6.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
750	MMXU6.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
751	MMXU6.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
752	MMXU6.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
753	MMXU6.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
754	MMXU6.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
755	MMXU6.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
756	MMXU6.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
757	GGIO4.MX.AnIn1.mag.f
758	GGIO4.MX.AnIn2.mag.f
759	GGIO4.MX.AnIn3.mag.f
760	GGIO4.MX.AnIn4.mag.f
761	GGIO4.MX.AnIn5.mag.f
762	GGIO4.MX.AnIn6.mag.f
763	GGIO4.MX.AnIn7.mag.f
764	GGIO4.MX.AnIn8.mag.f
765	GGIO4.MX.AnIn9.mag.f
766	GGIO4.MX.AnIn10.mag.f
767	GGIO4.MX.AnIn11.mag.f
768	GGIO4.MX.AnIn12.mag.f
769	GGIO4.MX.AnIn13.mag.f
770	GGIO4.MX.AnIn14.mag.f
771	GGIO4.MX.AnIn15.mag.f
772	GGIO4.MX.AnIn16.mag.f
773	GGIO4.MX.AnIn17.mag.f
774	GGIO4.MX.AnIn18.mag.f
775	GGIO4.MX.AnIn19.mag.f
776	GGIO4.MX.AnIn20.mag.f
777	GGIO4.MX.AnIn21.mag.f
778	GGIO4.MX.AnIn22.mag.f
779	GGIO4.MX.AnIn23.mag.f
780	GGIO4.MX.AnIn24.mag.f
781	GGIO4.MX.AnIn25.mag.f
782	GGIO4.MX.AnIn26.mag.f
783	GGIO4.MX.AnIn27.mag.f
784	GGIO4.MX.AnIn28.mag.f

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
785	GGIO4.MX.AnIn29.mag.f
786	GGIO4.MX.AnIn30.mag.f
787	GGIO4.MX.AnIn31.mag.f
788	GGIO4.MX.AnIn32.mag.f
789	XSWI1.ST.Loc.stVal
790	XSWI1.ST.Pos.stVal
791	XSWI2.ST.Loc.stVal
792	XSWI2.ST.Pos.stVal
793	XSWI3.ST.Loc.stVal
794	XSWI3.ST.Pos.stVal
795	XSWI4.ST.Loc.stVal
796	XSWI4.ST.Pos.stVal
797	XSWI5.ST.Loc.stVal
798	XSWI5.ST.Pos.stVal
799	XSWI6.ST.Loc.stVal
800	XSWI6.ST.Pos.stVal
801	XSWI7.ST.Loc.stVal
802	XSWI7.ST.Pos.stVal
803	XSWI8.ST.Loc.stVal
804	XSWI8.ST.Pos.stVal
805	XSWI9.ST.Loc.stVal
806	XSWI9.ST.Pos.stVal
807	XSWI10.ST.Loc.stVal
808	XSWI10.ST.Pos.stVal
809	XSWI11.ST.Loc.stVal
810	XSWI11.ST.Pos.stVal
811	XSWI12.ST.Loc.stVal
812	XSWI12.ST.Pos.stVal
813	XSWI13.ST.Loc.stVal
814	XSWI13.ST.Pos.stVal
815	XSWI14.ST.Loc.stVal
816	XSWI14.ST.Pos.stVal
817	XSWI15.ST.Loc.stVal
818	XSWI15.ST.Pos.stVal
819	XSWI16.ST.Loc.stVal
820	XSWI16.ST.Pos.stVal
821	XSWI17.ST.Loc.stVal
822	XSWI17.ST.Pos.stVal
823	XSWI18.ST.Loc.stVal
824	XSWI18.ST.Pos.stVal
825	XSWI19.ST.Loc.stVal
826	XSWI19.ST.Pos.stVal
827	XSWI20.ST.Loc.stVal
828	XSWI20.ST.Pos.stVal
829	XSWI21.ST.Loc.stVal
830	XSWI21.ST.Pos.stVal
831	XSWI22.ST.Loc.stVal
832	XSWI22.ST.Pos.stVal
833	XSWI23.ST.Loc.stVal
834	XSWI23.ST.Pos.stVal
835	XSWI24.ST.Loc.stVal
836	XSWI24.ST.Pos.stVal
837	XCBR1.ST.Loc.stVal

Aufzählung	IEC 61850 Bericht Datensatz Objekte
838	XCBR1.ST.Pos.stVal
839	XCBR2.ST.Loc.stVal
840	XCBR2.ST.Pos.stVal
841	XCBR3.ST.Loc.stVal
842	XCBR3.ST.Pos.stVal
843	XCBR4.ST.Loc.stVal
844	XCBR4.ST.Pos.stVal
845	XCBR5.ST.Loc.stVal
846	XCBR5.ST.Pos.stVal
847	XCBR6.ST.Loc.stVal
848	XCBR6.ST.Pos.stVal

F616
AUFZÄHLUNG: IEC 61850 GOOSE DATENSATZ OBJEKTE

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
0	Kein Modul
1	GGIO1.ST.Ind1.q
2	GGIO1.ST.Ind1.stVal
3	GGIO1.ST.Ind2.q
4	GGIO1.ST.Ind2.stVal
5	GGIO1.ST.Ind3.q
6	GGIO1.ST.Ind3.stVal
7	GGIO1.ST.Ind4.q
8	GGIO1.ST.Ind4.stVal
9	GGIO1.ST.Ind5.q
10	GGIO1.ST.Ind5.stVal
11	GGIO1.ST.Ind6.q
12	GGIO1.ST.Ind6.stVal
13	GGIO1.ST.Ind7.q
14	GGIO1.ST.Ind7.stVal
15	GGIO1.ST.Ind8.q
16	GGIO1.ST.Ind8.stVal
17	GGIO1.ST.Ind9.q
18	GGIO1.ST.Ind9.stVal
19	GGIO1.ST.Ind10.q
20	GGIO1.ST.Ind10.stVal
21	GGIO1.ST.Ind11.q
22	GGIO1.ST.Ind11.stVal
23	GGIO1.ST.Ind12.q
24	GGIO1.ST.Ind12.stVal
25	GGIO1.ST.Ind13.q
26	GGIO1.ST.Ind13.stVal
27	GGIO1.ST.Ind14.q
28	GGIO1.ST.Ind14.stVal
29	GGIO1.ST.Ind15.q
30	GGIO1.ST.Ind15.stVal
31	GGIO1.ST.Ind16.q
32	GGIO1.ST.Ind16.stVal
33	GGIO1.ST.Ind17.q
34	GGIO1.ST.Ind17.stVal
35	GGIO1.ST.Ind18.q
36	GGIO1.ST.Ind18.stVal

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
37	GGIO1.ST.Ind19.q
38	GGIO1.ST.Ind19.stVal
39	GGIO1.ST.Ind20.q
40	GGIO1.ST.Ind20.stVal
41	GGIO1.ST.Ind21.q
42	GGIO1.ST.Ind21.stVal
43	GGIO1.ST.Ind22.q
44	GGIO1.ST.Ind22.stVal
45	GGIO1.ST.Ind23.q
46	GGIO1.ST.Ind23.stVal
47	GGIO1.ST.Ind24.q
48	GGIO1.ST.Ind24.stVal
49	GGIO1.ST.Ind25.q
50	GGIO1.ST.Ind25.stVal
51	GGIO1.ST.Ind26.q
52	GGIO1.ST.Ind26.stVal
53	GGIO1.ST.Ind27.q
54	GGIO1.ST.Ind27.stVal
55	GGIO1.ST.Ind28.q
56	GGIO1.ST.Ind28.stVal
57	GGIO1.ST.Ind29.q
58	GGIO1.ST.Ind29.stVal
59	GGIO1.ST.Ind30.q
60	GGIO1.ST.Ind30.stVal
61	GGIO1.ST.Ind31.q
62	GGIO1.ST.Ind31.stVal
63	GGIO1.ST.Ind32.q
64	GGIO1.ST.Ind32.stVal
65	GGIO1.ST.Ind33.q
66	GGIO1.ST.Ind33.stVal
67	GGIO1.ST.Ind34.q
68	GGIO1.ST.Ind34.stVal
69	GGIO1.ST.Ind35.q
70	GGIO1.ST.Ind35.stVal
71	GGIO1.ST.Ind36.q
72	GGIO1.ST.Ind36.stVal
73	GGIO1.ST.Ind37.q
74	GGIO1.ST.Ind37.stVal
75	GGIO1.ST.Ind38.q
76	GGIO1.ST.Ind38.stVal
77	GGIO1.ST.Ind39.q
78	GGIO1.ST.Ind39.stVal
79	GGIO1.ST.Ind40.q
80	GGIO1.ST.Ind40.stVal
81	GGIO1.ST.Ind41.q
82	GGIO1.ST.Ind41.stVal
83	GGIO1.ST.Ind42.q
84	GGIO1.ST.Ind42.stVal
85	GGIO1.ST.Ind43.q
86	GGIO1.ST.Ind43.stVal
87	GGIO1.ST.Ind44.q
88	GGIO1.ST.Ind44.stVal
89	GGIO1.ST.Ind45.q

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
90	GGIO1.ST.Ind45.stVal
91	GGIO1.ST.Ind46.q
92	GGIO1.ST.Ind46.stVal
93	GGIO1.ST.Ind47.q
94	GGIO1.ST.Ind47.stVal
95	GGIO1.ST.Ind48.q
96	GGIO1.ST.Ind48.stVal
97	GGIO1.ST.Ind49.q
98	GGIO1.ST.Ind49.stVal
99	GGIO1.ST.Ind50.q
100	GGIO1.ST.Ind50.stVal
101	GGIO1.ST.Ind51.q
102	GGIO1.ST.Ind51.stVal
103	GGIO1.ST.Ind52.q
104	GGIO1.ST.Ind52.stVal
105	GGIO1.ST.Ind53.q
106	GGIO1.ST.Ind53.stVal
107	GGIO1.ST.Ind54.q
108	GGIO1.ST.Ind54.stVal
109	GGIO1.ST.Ind55.q
110	GGIO1.ST.Ind55.stVal
111	GGIO1.ST.Ind56.q
112	GGIO1.ST.Ind56.stVal
113	GGIO1.ST.Ind57.q
114	GGIO1.ST.Ind57.stVal
115	GGIO1.ST.Ind58.q
116	GGIO1.ST.Ind58.stVal
117	GGIO1.ST.Ind59.q
118	GGIO1.ST.Ind59.stVal
119	GGIO1.ST.Ind60.q
120	GGIO1.ST.Ind60.stVal
121	GGIO1.ST.Ind61.q
122	GGIO1.ST.Ind61.stVal
123	GGIO1.ST.Ind62.q
124	GGIO1.ST.Ind62.stVal
125	GGIO1.ST.Ind63.q
126	GGIO1.ST.Ind63.stVal
127	GGIO1.ST.Ind64.q
128	GGIO1.ST.Ind64.stVal
129	GGIO1.ST.Ind65.q
130	GGIO1.ST.Ind65.stVal
131	GGIO1.ST.Ind66.q
132	GGIO1.ST.Ind66.stVal
133	GGIO1.ST.Ind67.q
134	GGIO1.ST.Ind67.stVal
135	GGIO1.ST.Ind68.q
136	GGIO1.ST.Ind68.stVal
137	GGIO1.ST.Ind69.q
138	GGIO1.ST.Ind69.stVal
139	GGIO1.ST.Ind70.q
140	GGIO1.ST.Ind70.stVal
141	GGIO1.ST.Ind71.q
142	GGIO1.ST.Ind71.stVal

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
143	GGIO1.ST.Ind72.q
144	GGIO1.ST.Ind72.stVal
145	GGIO1.ST.Ind73.q
146	GGIO1.ST.Ind73.stVal
147	GGIO1.ST.Ind74.q
148	GGIO1.ST.Ind74.stVal
149	GGIO1.ST.Ind75.q
150	GGIO1.ST.Ind75.stVal
151	GGIO1.ST.Ind76.q
152	GGIO1.ST.Ind76.stVal
153	GGIO1.ST.Ind77.q
154	GGIO1.ST.Ind77.stVal
155	GGIO1.ST.Ind78.q
156	GGIO1.ST.Ind78.stVal
157	GGIO1.ST.Ind79.q
158	GGIO1.ST.Ind79.stVal
159	GGIO1.ST.Ind80.q
160	GGIO1.ST.Ind80.stVal
161	GGIO1.ST.Ind81.q
162	GGIO1.ST.Ind81.stVal
163	GGIO1.ST.Ind82.q
164	GGIO1.ST.Ind82.stVal
165	GGIO1.ST.Ind83.q
166	GGIO1.ST.Ind83.stVal
167	GGIO1.ST.Ind84.q
168	GGIO1.ST.Ind84.stVal
169	GGIO1.ST.Ind85.q
170	GGIO1.ST.Ind85.stVal
171	GGIO1.ST.Ind86.q
172	GGIO1.ST.Ind86.stVal
173	GGIO1.ST.Ind87.q
174	GGIO1.ST.Ind87.stVal
175	GGIO1.ST.Ind88.q
176	GGIO1.ST.Ind88.stVal
177	GGIO1.ST.Ind89.q
178	GGIO1.ST.Ind89.stVal
179	GGIO1.ST.Ind90.q
180	GGIO1.ST.Ind90.stVal
181	GGIO1.ST.Ind91.q
182	GGIO1.ST.Ind91.stVal
183	GGIO1.ST.Ind92.q
184	GGIO1.ST.Ind92.stVal
185	GGIO1.ST.Ind93.q
186	GGIO1.ST.Ind93.stVal
187	GGIO1.ST.Ind94.q
188	GGIO1.ST.Ind94.stVal
189	GGIO1.ST.Ind95.q
190	GGIO1.ST.Ind95.stVal
191	GGIO1.ST.Ind96.q
192	GGIO1.ST.Ind96.stVal
193	GGIO1.ST.Ind97.q
194	GGIO1.ST.Ind97.stVal
195	GGIO1.ST.Ind98.q

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
196	GGIO1.ST.Ind98.stVal
197	GGIO1.ST.Ind99.q
198	GGIO1.ST.Ind99.stVal
199	GGIO1.ST.Ind100.q
200	GGIO1.ST.Ind100.stVal
201	GGIO1.ST.Ind101.q
202	GGIO1.ST.Ind101.stVal
203	GGIO1.ST.Ind102.q
204	GGIO1.ST.Ind102.stVal
205	GGIO1.ST.Ind103.q
206	GGIO1.ST.Ind103.stVal
207	GGIO1.ST.Ind104.q
208	GGIO1.ST.Ind104.stVal
209	GGIO1.ST.Ind105.q
210	GGIO1.ST.Ind105.stVal
211	GGIO1.ST.Ind106.q
212	GGIO1.ST.Ind106.stVal
213	GGIO1.ST.Ind107.q
214	GGIO1.ST.Ind107.stVal
215	GGIO1.ST.Ind108.q
216	GGIO1.ST.Ind108.stVal
217	GGIO1.ST.Ind109.q
218	GGIO1.ST.Ind109.stVal
219	GGIO1.ST.Ind110.q
220	GGIO1.ST.Ind110.stVal
221	GGIO1.ST.Ind111.q
222	GGIO1.ST.Ind111.stVal
223	GGIO1.ST.Ind112.q
224	GGIO1.ST.Ind112.stVal
225	GGIO1.ST.Ind113.q
226	GGIO1.ST.Ind113.stVal
227	GGIO1.ST.Ind114.q
228	GGIO1.ST.Ind114.stVal
229	GGIO1.ST.Ind115.q
230	GGIO1.ST.Ind115.stVal
231	GGIO1.ST.Ind116.q
232	GGIO1.ST.Ind116.stVal
233	GGIO1.ST.Ind117.q
234	GGIO1.ST.Ind117.stVal
235	GGIO1.ST.Ind118.q
236	GGIO1.ST.Ind118.stVal
237	GGIO1.ST.Ind119.q
238	GGIO1.ST.Ind119.stVal
239	GGIO1.ST.Ind120.q
240	GGIO1.ST.Ind120.stVal
241	GGIO1.ST.Ind121.q
242	GGIO1.ST.Ind121.stVal
243	GGIO1.ST.Ind122.q
244	GGIO1.ST.Ind122.stVal
245	GGIO1.ST.Ind123.q
246	GGIO1.ST.Ind123.stVal
247	GGIO1.ST.Ind124.q
248	GGIO1.ST.Ind124.stVal

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
249	GGIO1.ST.Ind125.q
250	GGIO1.ST.Ind125.stVal
251	GGIO1.ST.Ind126.q
252	GGIO1.ST.Ind126.stVal
253	GGIO1.ST.Ind127.q
254	GGIO1.ST.Ind127.stVal
255	GGIO1.ST.Ind128.q
256	GGIO1.ST.Ind128.stVal
257	MMXU1.MX.TotW.mag.f
258	MMXU1.MX.TotVAr.mag.f
259	MMXU1.MX.TotVA.mag.f
260	MMXU1.MX.TotPF.mag.f
261	MMXU1.MX.Hz.mag.f
262	MMXU1.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
263	MMXU1.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
264	MMXU1.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
265	MMXU1.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
266	MMXU1.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
267	MMXU1.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
268	MMXU1.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
269	MMXU1.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
270	MMXU1.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
271	MMXU1.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
272	MMXU1.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
273	MMXU1.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
274	MMXU1.MX.A.phsA.cVal.mag.f
275	MMXU1.MX.A.phsA.cVal.ang.f
276	MMXU1.MX.A.phsB.cVal.mag.f
277	MMXU1.MX.A.phsB.cVal.ang.f
278	MMXU1.MX.A.phsC.cVal.mag.f
279	MMXU1.MX.A.phsC.cVal.ang.f
280	MMXU1.MX.A.neut.cVal.mag.f
281	MMXU1.MX.A.neut.cVal.ang.f
282	MMXU1.MX.W.phsA.cVal.mag.f
283	MMXU1.MX.W.phsB.cVal.mag.f
284	MMXU1.MX.W.phsC.cVal.mag.f
285	MMXU1.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
286	MMXU1.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
287	MMXU1.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
288	MMXU1.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
289	MMXU1.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
290	MMXU1.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
291	MMXU1.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
292	MMXU1.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
293	MMXU1.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
294	MMXU2.MX.TotW.mag.f
295	MMXU2.MX.TotVAr.mag.f
296	MMXU2.MX.TotVA.mag.f
297	MMXU2.MX.TotPF.mag.f
298	MMXU2.MX.Hz.mag.f
299	MMXU2.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
300	MMXU2.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
301	MMXU2.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
302	MMXU2.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
303	MMXU2.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
304	MMXU2.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
305	MMXU2.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
306	MMXU2.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
307	MMXU2.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
308	MMXU2.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
309	MMXU2.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
310	MMXU2.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
311	MMXU2.MX.A.phsA.cVal.mag.f
312	MMXU2.MX.A.phsA.cVal.ang.f
313	MMXU2.MX.A.phsB.cVal.mag.f
314	MMXU2.MX.A.phsB.cVal.ang.f
315	MMXU2.MX.A.phsC.cVal.mag.f
316	MMXU2.MX.A.phsC.cVal.ang.f
317	MMXU2.MX.A.neut.cVal.mag.f
318	MMXU2.MX.A.neut.cVal.ang.f
319	MMXU2.MX.W.phsA.cVal.mag.f
320	MMXU2.MX.W.phsB.cVal.mag.f
321	MMXU2.MX.W.phsC.cVal.mag.f
322	MMXU2.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
323	MMXU2.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
324	MMXU2.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
325	MMXU2.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
326	MMXU2.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
327	MMXU2.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
328	MMXU2.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
329	MMXU2.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
330	MMXU2.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
331	MMXU3.MX.TotW.mag.f
332	MMXU3.MX.TotVAr.mag.f
333	MMXU3.MX.TotVA.mag.f
334	MMXU3.MX.TotPF.mag.f
335	MMXU3.MX.Hz.mag.f
336	MMXU3.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
337	MMXU3.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
338	MMXU3.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
339	MMXU3.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
340	MMXU3.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
341	MMXU3.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
342	MMXU3.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
343	MMXU3.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
344	MMXU3.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
345	MMXU3.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
346	MMXU3.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
347	MMXU3.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
348	MMXU3.MX.A.phsA.cVal.mag.f
349	MMXU3.MX.A.phsA.cVal.ang.f
350	MMXU3.MX.A.phsB.cVal.mag.f
351	MMXU3.MX.A.phsB.cVal.ang.f
352	MMXU3.MX.A.phsC.cVal.mag.f
353	MMXU3.MX.A.phsC.cVal.ang.f
354	MMXU3.MX.A.neut.cVal.mag.f

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
355	MMXU3.MX.A.neut.cVal.ang.f
356	MMXU3.MX.W.phsA.cVal.mag.f
357	MMXU3.MX.W.phsB.cVal.mag.f
358	MMXU3.MX.W.phsC.cVal.mag.f
359	MMXU3.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
360	MMXU3.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
361	MMXU3.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
362	MMXU3.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
363	MMXU3.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
364	MMXU3.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
365	MMXU3.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
366	MMXU3.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
367	MMXU3.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
368	MMXU4.MX.TotW.mag.f
369	MMXU4.MX.TotVAr.mag.f
370	MMXU4.MX.TotVA.mag.f
371	MMXU4.MX.TotPF.mag.f
372	MMXU4.MX.Hz.mag.f
373	MMXU4.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
374	MMXU4.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
375	MMXU4.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
376	MMXU4.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
377	MMXU4.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
378	MMXU4.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
379	MMXU4.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
380	MMXU4.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
381	MMXU4.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
382	MMXU4.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
383	MMXU4.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
384	MMXU4.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
385	MMXU4.MX.A.phsA.cVal.mag.f
386	MMXU4.MX.A.phsA.cVal.ang.f
387	MMXU4.MX.A.phsB.cVal.mag.f
388	MMXU4.MX.A.phsB.cVal.ang.f
389	MMXU4.MX.A.phsC.cVal.mag.f
390	MMXU4.MX.A.phsC.cVal.ang.f
391	MMXU4.MX.A.neut.cVal.mag.f
392	MMXU4.MX.A.neut.cVal.ang.f
393	MMXU4.MX.W.phsA.cVal.mag.f
394	MMXU4.MX.W.phsB.cVal.mag.f
395	MMXU4.MX.W.phsC.cVal.mag.f
396	MMXU4.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
397	MMXU4.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
398	MMXU4.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
399	MMXU4.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
400	MMXU4.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
401	MMXU4.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
402	MMXU4.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
403	MMXU4.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
404	MMXU4.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
405	MMXU5.MX.TotW.mag.f
406	MMXU5.MX.TotVAr.mag.f
407	MMXU5.MX.TotVA.mag.f

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
408	MMXU5.MX.TotPF.mag.f
409	MMXU5.MX.Hz.mag.f
410	MMXU5.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
411	MMXU5.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
412	MMXU5.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
413	MMXU5.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
414	MMXU5.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
415	MMXU5.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
416	MMXU5.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
417	MMXU5.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
418	MMXU5.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
419	MMXU5.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
420	MMXU5.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
421	MMXU5.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
422	MMXU5.MX.A.phsA.cVal.mag.f
423	MMXU5.MX.A.phsA.cVal.ang.f
424	MMXU5.MX.A.phsB.cVal.mag.f
425	MMXU5.MX.A.phsB.cVal.ang.f
426	MMXU5.MX.A.phsC.cVal.mag.f
427	MMXU5.MX.A.phsC.cVal.ang.f
428	MMXU5.MX.A.neut.cVal.mag.f
429	MMXU5.MX.A.neut.cVal.ang.f
430	MMXU5.MX.W.phsA.cVal.mag.f
431	MMXU5.MX.W.phsB.cVal.mag.f
432	MMXU5.MX.W.phsC.cVal.mag.f
433	MMXU5.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
434	MMXU5.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
435	MMXU5.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
436	MMXU5.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
437	MMXU5.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
438	MMXU5.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
439	MMXU5.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
440	MMXU5.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
441	MMXU5.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
442	MMXU6.MX.TotW.mag.f
443	MMXU6.MX.TotVAr.mag.f
444	MMXU6.MX.TotVA.mag.f
445	MMXU6.MX.TotPF.mag.f
446	MMXU6.MX.Hz.mag.f
447	MMXU6.MX.PPV.phsAB.cVal.mag.f
448	MMXU6.MX.PPV.phsAB.cVal.ang.f
449	MMXU6.MX.PPV.phsBC.cVal.mag.f
450	MMXU6.MX.PPV.phsBC.cVal.ang.f
451	MMXU6.MX.PPV.phsCA.cVal.mag.f
452	MMXU6.MX.PPV.phsCA.cVal.ang.f
453	MMXU6.MX.PhV.phsA.cVal.mag.f
454	MMXU6.MX.PhV.phsA.cVal.ang.f
455	MMXU6.MX.PhV.phsB.cVal.mag.f
456	MMXU6.MX.PhV.phsB.cVal.ang.f
457	MMXU6.MX.PhV.phsC.cVal.mag.f
458	MMXU6.MX.PhV.phsC.cVal.ang.f
459	MMXU6.MX.A.phsA.cVal.mag.f
460	MMXU6.MX.A.phsA.cVal.ang.f

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
461	MMXU6.MX.A.phsB.cVal.mag.f
462	MMXU6.MX.A.phsB.cVal.ang.f
463	MMXU6.MX.A.phsC.cVal.mag.f
464	MMXU6.MX.A.phsC.cVal.ang.f
465	MMXU6.MX.A.neut.cVal.mag.f
466	MMXU6.MX.A.neut.cVal.ang.f
467	MMXU6.MX.W.phsA.cVal.mag.f
468	MMXU6.MX.W.phsB.cVal.mag.f
469	MMXU6.MX.W.phsC.cVal.mag.f
470	MMXU6.MX.VAr.phsA.cVal.mag.f
471	MMXU6.MX.VAr.phsB.cVal.mag.f
472	MMXU6.MX.VAr.phsC.cVal.mag.f
473	MMXU6.MX.VA.phsA.cVal.mag.f
474	MMXU6.MX.VA.phsB.cVal.mag.f
475	MMXU6.MX.VA.phsC.cVal.mag.f
476	MMXU6.MX.PF.phsA.cVal.mag.f
477	MMXU6.MX.PF.phsB.cVal.mag.f
478	MMXU6.MX.PF.phsC.cVal.mag.f
479	GGIO4.MX.AnIn1.mag.f
480	GGIO4.MX.AnIn2.mag.f
481	GGIO4.MX.AnIn3.mag.f
482	GGIO4.MX.AnIn4.mag.f
483	GGIO4.MX.AnIn5.mag.f
484	GGIO4.MX.AnIn6.mag.f
485	GGIO4.MX.AnIn7.mag.f
486	GGIO4.MX.AnIn8.mag.f
487	GGIO4.MX.AnIn9.mag.f
488	GGIO4.MX.AnIn10.mag.f
489	GGIO4.MX.AnIn11.mag.f
490	GGIO4.MX.AnIn12.mag.f
491	GGIO4.MX.AnIn13.mag.f
492	GGIO4.MX.AnIn14.mag.f
493	GGIO4.MX.AnIn15.mag.f
494	GGIO4.MX.AnIn16.mag.f
495	GGIO4.MX.AnIn17.mag.f
496	GGIO4.MX.AnIn18.mag.f
497	GGIO4.MX.AnIn19.mag.f
498	GGIO4.MX.AnIn20.mag.f
499	GGIO4.MX.AnIn21.mag.f
500	GGIO4.MX.AnIn22.mag.f
501	GGIO4.MX.AnIn23.mag.f
502	GGIO4.MX.AnIn24.mag.f
503	GGIO4.MX.AnIn25.mag.f
504	GGIO4.MX.AnIn26.mag.f
505	GGIO4.MX.AnIn27.mag.f
506	GGIO4.MX.AnIn28.mag.f
507	GGIO4.MX.AnIn29.mag.f
508	GGIO4.MX.AnIn30.mag.f
509	GGIO4.MX.AnIn31.mag.f
510	GGIO4.MX.AnIn32.mag.f
511	GGIO5.ST.UIntIn1.q
512	GGIO5.ST.UIntIn1.stVal
513	GGIO5.ST.UIntIn2.q

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
514	GGIO5.ST.UIntIn2.stVal
515	GGIO5.ST.UIntIn3.q
516	GGIO5.ST.UIntIn3.stVal
517	GGIO5.ST.UIntIn4.q
518	GGIO5.ST.UIntIn4.stVal
519	GGIO5.ST.UIntIn5.q
520	GGIO5.ST.UIntIn5.stVal
521	GGIO5.ST.UIntIn6.q
522	GGIO5.ST.UIntIn6.stVal
523	GGIO5.ST.UIntIn7.q
524	GGIO5.ST.UIntIn7.stVal
525	GGIO5.ST.UIntIn8.q
526	GGIO5.ST.UIntIn8.stVal
527	GGIO5.ST.UIntIn9.q
528	GGIO5.ST.UIntIn9.stVal
529	GGIO5.ST.UIntIn10.q
530	GGIO5.ST.UIntIn10.stVal
531	GGIO5.ST.UIntIn11.q
532	GGIO5.ST.UIntIn11.stVal
533	GGIO5.ST.UIntIn12.q
534	GGIO5.ST.UIntIn12.stVal
535	GGIO5.ST.UIntIn13.q
536	GGIO5.ST.UIntIn13.stVal
537	GGIO5.ST.UIntIn14.q
538	GGIO5.ST.UIntIn14.stVal
539	GGIO5.ST.UIntIn15.q
540	GGIO5.ST.UIntIn15.stVal
541	GGIO5.ST.UIntIn16.q
542	GGIO5.ST.UIntIn16.stVal
543	PDIF1.ST.Str.general
544	PDIF1.ST.Op.general
545	PDIF2.ST.Str.general
546	PDIF2.ST.Op.general
547	PDIF3.ST.Str.general
548	PDIF3.ST.Op.general
549	PDIF4.ST.Str.general
550	PDIF4.ST.Op.general
551	PDIS1.ST.Str.general
552	PDIS1.ST.Op.general
553	PDIS2.ST.Str.general
554	PDIS2.ST.Op.general
555	PDIS3.ST.Str.general
556	PDIS3.ST.Op.general
557	PDIS4.ST.Str.general
558	PDIS4.ST.Op.general
559	PDIS5.ST.Str.general
560	PDIS5.ST.Op.general
561	PDIS6.ST.Str.general
562	PDIS6.ST.Op.general
563	PDIS7.ST.Str.general
564	PDIS7.ST.Op.general
565	PDIS8.ST.Str.general
566	PDIS8.ST.Op.general

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
567	PDIS9.ST.Str.general
568	PDIS9.ST.Op.general
569	PDIS10.ST.Str.general
570	PDIS10.ST.Op.general
571	PIOC1.ST.Str.general
572	PIOC1.ST.Op.general
573	PIOC2.ST.Str.general
574	PIOC2.ST.Op.general
575	PIOC3.ST.Str.general
576	PIOC3.ST.Op.general
577	PIOC4.ST.Str.general
578	PIOC4.ST.Op.general
579	PIOC5.ST.Str.general
580	PIOC5.ST.Op.general
581	PIOC6.ST.Str.general
582	PIOC6.ST.Op.general
583	PIOC7.ST.Str.general
584	PIOC7.ST.Op.general
585	PIOC8.ST.Str.general
586	PIOC8.ST.Op.general
587	PIOC9.ST.Str.general
588	PIOC9.ST.Op.general
589	PIOC10.ST.Str.general
590	PIOC10.ST.Op.general
591	PIOC11.ST.Str.general
592	PIOC11.ST.Op.general
593	PIOC12.ST.Str.general
594	PIOC12.ST.Op.general
595	PIOC13.ST.Str.general
596	PIOC13.ST.Op.general
597	PIOC14.ST.Str.general
598	PIOC14.ST.Op.general
599	PIOC15.ST.Str.general
600	PIOC15.ST.Op.general
601	PIOC16.ST.Str.general
602	PIOC16.ST.Op.general
603	PIOC17.ST.Str.general
604	PIOC17.ST.Op.general
605	PIOC18.ST.Str.general
606	PIOC18.ST.Op.general
607	PIOC19.ST.Str.general
608	PIOC19.ST.Op.general
609	PIOC20.ST.Str.general
610	PIOC20.ST.Op.general
611	PIOC21.ST.Str.general
612	PIOC21.ST.Op.general
613	PIOC22.ST.Str.general
614	PIOC22.ST.Op.general
615	PIOC23.ST.Str.general
616	PIOC23.ST.Op.general
617	PIOC24.ST.Str.general
618	PIOC24.ST.Op.general
619	PIOC25.ST.Str.general

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
620	PIOC25.ST.Op.general
621	PIOC26.ST.Str.general
622	PIOC26.ST.Op.general
623	PIOC27.ST.Str.general
624	PIOC27.ST.Op.general
625	PIOC28.ST.Str.general
626	PIOC28.ST.Op.general
627	PIOC29.ST.Str.general
628	PIOC29.ST.Op.general
629	PIOC30.ST.Str.general
630	PIOC30.ST.Op.general
631	PIOC31.ST.Str.general
632	PIOC31.ST.Op.general
633	PIOC32.ST.Str.general
634	PIOC32.ST.Op.general
635	PIOC33.ST.Str.general
636	PIOC33.ST.Op.general
637	PIOC34.ST.Str.general
638	PIOC34.ST.Op.general
639	PIOC35.ST.Str.general
640	PIOC35.ST.Op.general
641	PIOC36.ST.Str.general
642	PIOC36.ST.Op.general
643	PIOC37.ST.Str.general
644	PIOC37.ST.Op.general
645	PIOC38.ST.Str.general
646	PIOC38.ST.Op.general
647	PIOC39.ST.Str.general
648	PIOC39.ST.Op.general
649	PIOC40.ST.Str.general
650	PIOC40.ST.Op.general
651	PIOC41.ST.Str.general
652	PIOC41.ST.Op.general
653	PIOC42.ST.Str.general
654	PIOC42.ST.Op.general
655	PIOC43.ST.Str.general
656	PIOC43.ST.Op.general
657	PIOC44.ST.Str.general
658	PIOC44.ST.Op.general
659	PIOC45.ST.Str.general
660	PIOC45.ST.Op.general
661	PIOC46.ST.Str.general
662	PIOC46.ST.Op.general
663	PIOC47.ST.Str.general
664	PIOC47.ST.Op.general
665	PIOC48.ST.Str.general
666	PIOC48.ST.Op.general
667	PIOC49.ST.Str.general
668	PIOC49.ST.Op.general
669	PIOC50.ST.Str.general
670	PIOC50.ST.Op.general
671	PIOC51.ST.Str.general
672	PIOC51.ST.Op.general

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
673	PIOC52.ST.Str.general
674	PIOC52.ST.Op.general
675	PIOC53.ST.Str.general
676	PIOC53.ST.Op.general
677	PIOC54.ST.Str.general
678	PIOC54.ST.Op.general
679	PIOC55.ST.Str.general
680	PIOC55.ST.Op.general
681	PIOC56.ST.Str.general
682	PIOC56.ST.Op.general
683	PIOC57.ST.Str.general
684	PIOC57.ST.Op.general
685	PIOC58.ST.Str.general
686	PIOC58.ST.Op.general
687	PIOC59.ST.Str.general
688	PIOC59.ST.Op.general
689	PIOC60.ST.Str.general
690	PIOC60.ST.Op.general
691	PIOC61.ST.Str.general
692	PIOC61.ST.Op.general
693	PIOC62.ST.Str.general
694	PIOC62.ST.Op.general
695	PIOC63.ST.Str.general
696	PIOC63.ST.Op.general
697	PIOC64.ST.Str.general
698	PIOC64.ST.Op.general
699	PIOC65.ST.Str.general
700	PIOC65.ST.Op.general
701	PIOC66.ST.Str.general
702	PIOC66.ST.Op.general
703	PIOC67.ST.Str.general
704	PIOC67.ST.Op.general
705	PIOC68.ST.Str.general
706	PIOC68.ST.Op.general
707	PIOC69.ST.Str.general
708	PIOC69.ST.Op.general
709	PIOC70.ST.Str.general
710	PIOC70.ST.Op.general
711	PIOC71.ST.Str.general
712	PIOC71.ST.Op.general
713	PIOC72.ST.Str.general
714	PIOC72.ST.Op.general
715	PTOC1.ST.Str.general
716	PTOC1.ST.Op.general
717	PTOC2.ST.Str.general
718	PTOC2.ST.Op.general
719	PTOC3.ST.Str.general
720	PTOC3.ST.Op.general
721	PTOC4.ST.Str.general
722	PTOC4.ST.Op.general
723	PTOC5.ST.Str.general
724	PTOC5.ST.Op.general
725	PTOC6.ST.Str.general

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
726	PTOC6.ST.Op.general
727	PTOC7.ST.Str.general
728	PTOC7.ST.Op.general
729	PTOC8.ST.Str.general
730	PTOC8.ST.Op.general
731	PTOC9.ST.Str.general
732	PTOC9.ST.Op.general
733	PTOC10.ST.Str.general
734	PTOC10.ST.Op.general
735	PTOC11.ST.Str.general
736	PTOC11.ST.Op.general
737	PTOC12.ST.Str.general
738	PTOC12.ST.Op.general
739	PTOC13.ST.Str.general
740	PTOC13.ST.Op.general
741	PTOC14.ST.Str.general
742	PTOC14.ST.Op.general
743	PTOC15.ST.Str.general
744	PTOC15.ST.Op.general
745	PTOC16.ST.Str.general
746	PTOC16.ST.Op.general
747	PTOC17.ST.Str.general
748	PTOC17.ST.Op.general
749	PTOC18.ST.Str.general
750	PTOC18.ST.Op.general
751	PTOC19.ST.Str.general
752	PTOC19.ST.Op.general
753	PTOC20.ST.Str.general
754	PTOC20.ST.Op.general
755	PTOC21.ST.Str.general
756	PTOC21.ST.Op.general
757	PTOC22.ST.Str.general
758	PTOC22.ST.Op.general
759	PTOC23.ST.Str.general
760	PTOC23.ST.Op.general
761	PTOC24.ST.Str.general
762	PTOC24.ST.Op.general
763	PTOV1.ST.Str.general
764	PTOV1.ST.Op.general
765	PTOV2.ST.Str.general
766	PTOV2.ST.Op.general
767	PTOV3.ST.Str.general
768	PTOV3.ST.Op.general
769	PTOV4.ST.Str.general
770	PTOV4.ST.Op.general
771	PTOV5.ST.Str.general
772	PTOV5.ST.Op.general
773	PTOV6.ST.Str.general
774	PTOV6.ST.Op.general
775	PTOV7.ST.Str.general
776	PTOV7.ST.Op.general
777	PTOV8.ST.Str.general
778	PTOV8.ST.Op.general

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
779	PTOV9.ST.Str.general
780	PTOV9.ST.Op.general
781	PTOV10.ST.Str.general
782	PTOV10.ST.Op.general
783	PTRC1.ST.Tr.general
784	PTRC1.ST.Op.general
785	PTRC2.ST.Tr.general
786	PTRC2.ST.Op.general
787	PTRC3.ST.Tr.general
788	PTRC3.ST.Op.general
789	PTRC4.ST.Tr.general
790	PTRC4.ST.Op.general
791	PTRC5.ST.Tr.general
792	PTRC5.ST.Op.general
793	PTRC6.ST.Tr.general
794	PTRC6.ST.Op.general
795	PTUV1.ST.Str.general
796	PTUV1.ST.Op.general
797	PTUV2.ST.Str.general
798	PTUV2.ST.Op.general
799	PTUV3.ST.Str.general
800	PTUV3.ST.Op.general
801	PTUV4.ST.Str.general
802	PTUV4.ST.Op.general
803	PTUV5.ST.Str.general
804	PTUV5.ST.Op.general
805	PTUV6.ST.Str.general
806	PTUV6.ST.Op.general
807	PTUV7.ST.Str.general
808	PTUV7.ST.Op.general
809	PTUV8.ST.Str.general
810	PTUV8.ST.Op.general
811	PTUV9.ST.Str.general
812	PTUV9.ST.Op.general
813	PTUV10.ST.Str.general
814	PTUV10.ST.Op.general
815	PTUV11.ST.Str.general
816	PTUV11.ST.Op.general
817	PTUV12.ST.Str.general
818	PTUV12.ST.Op.general
819	PTUV13.ST.Str.general
820	PTUV13.ST.Op.general
821	RBRF1.ST.OpEx.general
822	RBRF1.ST.OpIn.general
823	RBRF2.ST.OpEx.general
824	RBRF2.ST.OpIn.general
825	RBRF3.ST.OpEx.general
826	RBRF3.ST.OpIn.general
827	RBRF4.ST.OpEx.general
828	RBRF4.ST.OpIn.general
829	RBRF5.ST.OpEx.general
830	RBRF5.ST.OpIn.general
831	RBRF6.ST.OpEx.general

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
832	RBRF6.ST.OpIn.general
833	RBRF7.ST.OpEx.general
834	RBRF7.ST.OpIn.general
835	RBRF8.ST.OpEx.general
836	RBRF8.ST.OpIn.general
837	RBRF9.ST.OpEx.general
838	RBRF9.ST.OpIn.general
839	RBRF10.ST.OpEx.general
840	RBRF10.ST.OpIn.general
841	RBRF11.ST.OpEx.general
842	RBRF11.ST.OpIn.general
843	RBRF12.ST.OpEx.general
844	RBRF12.ST.OpIn.general
845	RBRF13.ST.OpEx.general
846	RBRF13.ST.OpIn.general
847	RBRF14.ST.OpEx.general
848	RBRF14.ST.OpIn.general
849	RBRF15.ST.OpEx.general
850	RBRF15.ST.OpIn.general
851	RBRF16.ST.OpEx.general
852	RBRF16.ST.OpIn.general
853	RBRF17.ST.OpEx.general
854	RBRF17.ST.OpIn.general
855	RBRF18.ST.OpEx.general
856	RBRF18.ST.OpIn.general
857	RBRF19.ST.OpEx.general
858	RBRF19.ST.OpIn.general
859	RBRF20.ST.OpEx.general
860	RBRF20.ST.OpIn.general
861	RBRF21.ST.OpEx.general
862	RBRF21.ST.OpIn.general
863	RBRF22.ST.OpEx.general
864	RBRF22.ST.OpIn.general
865	RBRF23.ST.OpEx.general
866	RBRF23.ST.OpIn.general
867	RBRF24.ST.OpEx.general
868	RBRF24.ST.OpIn.general
869	RFLO1.MX.FltDiskm.mag.f
870	RFLO2.MX.FltDiskm.mag.f
871	RFLO3.MX.FltDiskm.mag.f
872	RFLO4.MX.FltDiskm.mag.f
873	RFLO5.MX.FltDiskm.mag.f
874	RPSB1.ST.Str.general
875	RPSB1.ST.Op.general
876	RPSB1.ST.BlkZn.stVal
877	RREC1.ST.Op.general
878	RREC1.ST.AutoRecSt.stVal
879	RREC2.ST.Op.general
880	RREC2.ST.AutoRecSt.stVal
881	RREC3.ST.Op.general
882	RREC3.ST.AutoRecSt.stVal
883	RREC4.ST.Op.general
884	RREC4.ST.AutoRecSt.stVal

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
885	RREC5.ST.Op.general
886	RREC5.ST.AutoRecSt.stVal
887	RREC6.ST.Op.general
888	RREC6.ST.AutoRecSt.stVal
889	CSWI1.ST.Loc.stVal
890	CSWI1.ST.Pos.stVal
891	CSWI2.ST.Loc.stVal
892	CSWI2.ST.Pos.stVal
893	CSWI3.ST.Loc.stVal
894	CSWI3.ST.Pos.stVal
895	CSWI4.ST.Loc.stVal
896	CSWI4.ST.Pos.stVal
897	CSWI5.ST.Loc.stVal
898	CSWI5.ST.Pos.stVal
899	CSWI6.ST.Loc.stVal
900	CSWI6.ST.Pos.stVal
901	CSWI7.ST.Loc.stVal
902	CSWI7.ST.Pos.stVal
903	CSWI8.ST.Loc.stVal
904	CSWI8.ST.Pos.stVal
905	CSWI9.ST.Loc.stVal
906	CSWI9.ST.Pos.stVal
907	CSWI10.ST.Loc.stVal
908	CSWI10.ST.Pos.stVal
909	CSWI11.ST.Loc.stVal
910	CSWI11.ST.Pos.stVal
911	CSWI12.ST.Loc.stVal
912	CSWI12.ST.Pos.stVal
913	CSWI13.ST.Loc.stVal
914	CSWI13.ST.Pos.stVal
915	CSWI14.ST.Loc.stVal
916	CSWI14.ST.Pos.stVal
917	CSWI15.ST.Loc.stVal
918	CSWI15.ST.Pos.stVal
919	CSWI16.ST.Loc.stVal
920	CSWI16.ST.Pos.stVal
921	CSWI17.ST.Loc.stVal
922	CSWI17.ST.Pos.stVal
923	CSWI18.ST.Loc.stVal
924	CSWI18.ST.Pos.stVal
925	CSWI19.ST.Loc.stVal
926	CSWI19.ST.Pos.stVal
927	CSWI20.ST.Loc.stVal
928	CSWI20.ST.Pos.stVal
929	CSWI21.ST.Loc.stVal
930	CSWI21.ST.Pos.stVal
931	CSWI22.ST.Loc.stVal
932	CSWI22.ST.Pos.stVal
933	CSWI23.ST.Loc.stVal
934	CSWI23.ST.Pos.stVal
935	CSWI24.ST.Loc.stVal
936	CSWI24.ST.Pos.stVal
937	CSWI25.ST.Loc.stVal

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
938	CSWI25.ST.Pos.stVal
939	CSWI26.ST.Loc.stVal
940	CSWI26.ST.Pos.stVal
941	CSWI27.ST.Loc.stVal
942	CSWI27.ST.Pos.stVal
943	CSWI28.ST.Loc.stVal
944	CSWI28.ST.Pos.stVal
945	CSWI29.ST.Loc.stVal
946	CSWI29.ST.Pos.stVal
947	CSWI30.ST.Loc.stVal
948	CSWI30.ST.Pos.stVal
949	XSWI1.ST.Loc.stVal
950	XSWI1.ST.Pos.stVal
951	XSWI2.ST.Loc.stVal
952	XSWI2.ST.Pos.stVal
953	XSWI3.ST.Loc.stVal
954	XSWI3.ST.Pos.stVal
955	XSWI4.ST.Loc.stVal
956	XSWI4.ST.Pos.stVal
957	XSWI5.ST.Loc.stVal
958	XSWI5.ST.Pos.stVal
959	XSWI6.ST.Loc.stVal
960	XSWI6.ST.Pos.stVal
961	XSWI7.ST.Loc.stVal
962	XSWI7.ST.Pos.stVal
963	XSWI8.ST.Loc.stVal
964	XSWI8.ST.Pos.stVal
965	XSWI9.ST.Loc.stVal
966	XSWI9.ST.Pos.stVal
967	XSWI10.ST.Loc.stVal
968	XSWI10.ST.Pos.stVal
969	XSWI11.ST.Loc.stVal
970	XSWI11.ST.Pos.stVal
971	XSWI12.ST.Loc.stVal
972	XSWI12.ST.Pos.stVal
973	XSWI13.ST.Loc.stVal
974	XSWI13.ST.Pos.stVal
975	XSWI14.ST.Loc.stVal
976	XSWI14.ST.Pos.stVal
977	XSWI15.ST.Loc.stVal
978	XSWI15.ST.Pos.stVal
979	XSWI16.ST.Loc.stVal
980	XSWI16.ST.Pos.stVal
981	XSWI17.ST.Loc.stVal
982	XSWI17.ST.Pos.stVal
983	XSWI18.ST.Loc.stVal
984	XSWI18.ST.Pos.stVal
985	XSWI19.ST.Loc.stVal
986	XSWI19.ST.Pos.stVal
987	XSWI20.ST.Loc.stVal
988	XSWI20.ST.Pos.stVal
989	XSWI21.ST.Loc.stVal

Aufzählung	GOOSE DATENSATZ OBJEKTE
990	XSWI21.ST.Pos.stVal
991	XSWI22.ST.Loc.stVal
992	XSWI22.ST.Pos.stVal
993	XSWI23.ST.Loc.stVal
994	XSWI23.ST.Pos.stVal
995	XSWI24.ST.Loc.stVal
996	XSWI24.ST.Pos.stVal
997	XCBR1.ST.Loc.stVal
998	XCBR1.ST.Pos.stVal
999	XCBR2.ST.Loc.stVal
1000	XCBR2.ST.Pos.stVal
1001	XCBR3.ST.Loc.stVal
1002	XCBR3.ST.Pos.stVal
1003	XCBR4.ST.Loc.stVal
1004	XCBR4.ST.Pos.stVal
1005	XCBR5.ST.Loc.stVal
1006	XCBR5.ST.Pos.stVal
1007	XCBR6.ST.Loc.stVal
1008	XCBR6.ST.Pos.stVal

F617
AUFZÄHLUNG: ANMELDEROLLEN

Aufzählung	Rolle
0	Kein Modul
1	Administrator
2	Supervisor
3	Ingenieur
4	Operator
5	Werk

F623
AUFZÄHLUNG: RTC (Real Time Clock) SYNCHRONISIER QUELLE KONFIGURATION

Aufzählung	Funktion
0	Keine Quelle
1	PP/IRIG-B/PTP/SNTP
2	IRIG-B/PP/PTP/SNTP
3	PP/PTP/IRIG-B/SNTP

F624
AUFZÄHLUNG: RTC (Real Time Clock) SYNCHRONISIE-RUNGSQUELLE MOMENTANWERTE

Aufzählung	Funktion
0	Keine Quelle
1	Port 1 PTP-Uhr
2	Port 2 PTP-Uhr
3	Port 3 PTP-Uhr
4	IRIG-B
5	SNTP

F625
AUFZÄHLUNG: PTP (Precision Time Protocol) ZUSTAND

Aufzählung	Funktion
0	Deaktiviert
1	Kein Signal
2	Kalibriere
3	Synchronisiert
4	Synchronisiert (keine P-Verzögerung)

F626
AUFZÄHLUNG: NETZWERKSCHNITSTELLE FÜR EXTERNES GERÄT

Aufzählung	Funktion
0	Kein Modul
1	NetzwerkPort 1
2	NetzwerkPort 2
3	NetzwerkPort 3

F627
AUFZÄHLUNG: REDUNDANZMODUS

Aufzählung	Funktion
0	Keiner
1	Failover
2	PRP

C.1.1 EINFÜHRUNG

Der Standard IEC 61850 wurde von Stromversorgern und Herstellern von Elektroausrüstung gemeinsam erarbeitet, um die Produktion standardisierter Kommunikationssysteme zu ermöglichen. IEC 61850 ist eine Normenreihe, die folgende Bereiche festlegt: Kommunikation von Client/Server und Peer-to-Peer, Design und Konfiguration von Schaltanlagen Testverfahren sowie Umwelt- und Projektstandards. Die vollständige Normengruppe beinhaltet:

- IEC 61850-1: Einführung und Überblick
- IEC 61850-2: Glossar
- IEC 61850-3: Allgemeine Anforderungen
- IEC 61850-4: System- und Projektmanagement
- IEC 61850-5: Kommunikation und Anforderungen für Funktionen und Gerätemodelle
- IEC 61850-6: Konfigurations-Beschreibungssprache zur Kommunikation in elektrischen Schaltanlagen im Zusammenhang mit IEDs
- IEC 61850-7-1: Grundlegende Kommunikationsstruktur für Schaltanlagen- und Schaltgeräteausrüstung – Prinzipien und Modelle
- IEC 61850-7-2: Grundlegende Kommunikationsstruktur für Schaltanlagen- und Schaltgeräteausrüstung – Abstrakte Kommunikationsservice-Schnittstelle ACSI (Abstract Communication Service Interface)
- IEC 61850-7-3: Grundlegende Kommunikationsstruktur für Schaltanlagen- und Schaltgeräteausrüstung – Gemeinsame Datenklassen
- IEC 61850-7-4: Grundlegende Kommunikationsstruktur für Schaltanlagen- und Schaltgeräteausrüstung – kompatible Klassen für logische Knoten und Daten
- IEC 61850-8-1: Specific Communication Service Mapping (SCSM) – Zuordnungen zu MMS (ISO 9506-1 und ISO 9506-2) sowie zu ISO/IEC 8802-3
- IEC 61850-9-1: Specific Communication Service Mapping (SCSM) – Abgetastete Werte über serielle unidirektionale Multidrop-Punkt-zu-Punkt-Verbindung
- IEC 61850-9-2: Specific Communication Service Mapping (SCSM) – Abgetastete Werte über ISO/IEC 8802-3
- IEC 61850-10: Konformitätstest

Diese Dokumente sind beim IEC erhältlich (http://www.iec.ch). Alle Personen, die an Implementierungen gemäß IEC 61850 beteiligt sind, sollten sich diese Dokumentationsreihe beschaffen.

C.1.2 KOMMUNIKATIONSPROFILE

IEC 61850 spezifiziert für die Übertragung von Echtzeitdaten basierend auf der Verwendung der Manufacturing Message Specification (MMS) auf der oberen Ebene (Anwendungsebene). Dieses Protokoll existiert schon seit mehreren Jahren und legt eine Gruppe von Diensten fest, die sich für die Übertragung von Daten innerhalb einer Schaltanlagen-LAN-Umgebung eignen. Die Zuordnung tatsächlicher MMS-Protokolldienste zu abstrakten Diensten gemäß IEC 61850 erfolgt in IEC 61850-8-1.

Das M60 Schutzgerät unterstützt Serverdienste über TCP/IP gemäß IEC 61850. Das TCP/IP-Profil setzt voraus, dass das M60 eine IP-Adresse zur Herstellung der Kommunikation besitzt. Diese Adresse befindet sich im Menü **EINSTELLUNGEN** ⇨ **PRODUKTEINRICHTUNG** ⇨⇩ **KOMMUNIKATION** ⇨⇩ **NETZWERK**. Es sind bis zu fünf gleichzeitige Verbindungen (zusätzlich zu Verbindungen über DNP und Modbus/TCP (nicht-IEC 61850) möglich).

- **Client/Server:** Dies ist ein verbindungsorientierter Kommunikationstyp. Die Verbindung wird vom Client initiiert, der auch die Kommunikationsaktivität steuert. IEC 61850-Clients sind häufig Stationsautomatisierungssysteme, auf denen HMI-Programme oder SOE-Aufzeichnungssoftware ausgeführt wird. Server sind normalerweise Schaltanlagengeräte wie etwa Schutzgeräte, Zählereinrichtungen, RTUs, Transformatorstufenstellers oder Feldleitgeräte.
- **Peer-to-Peer:** Dies ist ein nicht-verbindungsorientierter Kommunikationstyp zur schnellen Datenübertragung und wird in der Regel zwischen Schaltanlagenausrüstungen wie beispielsweise Schutzgeräten eingesetzt. GSSE und GOOSE sind Methoden der Peer-to-Peer-Kommunikation.

- **Substation Configuration Language (SCL):** Eine Schaltanlagenkonfigurationssprache besteht aus einer Anzahl von Dateien zur Beschreibung der Konfiguration der Schaltanlagenausrüstung. Jedes konfigurierte Gerät besitzt eine Datei mit der *IEC Capability Description* (ICD). Die Informationen zu dem Einlinien-Schema der Schaltanlage werden in der Datei vom Typ *System Specification Description* (SSD) gespeichert. Die Konfiguration der gesamten Schaltanlage wird in einer Datei vom Typ *Substation Configuration Description* (SCD) gespeichert. Die SCD-Datei ist eine Kombination einzelner ICD-Dateien und der SSD-Datei.

C.2.1 ÜBERSICHT

IEC 61850 definiert einen objektorientierten Ansatz für Daten und Dienste. Ein *physisches Gerät* gemäß IEC 61850 kann ein oder mehrere *logische Geräte beinhalten*. Jedes logische Gerät kann eine Anzahl *logischer Knoten* enthalten. Jeder logische Knoten kann eine Anzahl von *Datenobjekten enthalten*. Jedes Datenobjekt besteht aus *Datenattributen* und *Datenattributkomponenten*. Dienste sind auf jeder Ebene zum Durchführen verschiedener Funktionen verfügbar, beispielsweise Lesen, Schreiben, Steuerbefehle und Berichte.

Jedes M60 IED stellt ein physisches Gerät gemäß IEC 61850 dar. Das physische Gerät enthält ein logisches Gerät, und das logische Gerät enthält viele logische Knoten. Der logische Knoten LPHD1 enthält Informationen über das physische Gerät M60. Der logische Knoten LLN0 enthält Informationen über das logische Gerät M60.

C.2.2 GGIO1: DIGITALE STATUSWERTE

Der logischer Knoten GGIO1 ist im M60 verfügbar, um Zugriff auf bis zu 128 digitale Statusinformationen sowie die zugehörigen Zeitstempel und Qualitäts-Flags bereitzustellen. Die Dateninhalte müssen konfiguriert sein, bevor die Daten verwendet werden können. GGIO1 stellt digitale Statusinformationen für den Zugriff durch Clients bereit.

Clients sollen GGIO1 nutzen, um auf digitale Statuswerte aus dem M60 zuzugreifen. Über Konfigurationseinstellungen kann ausgewählt werden, wie viele digitale Statusangaben (8 bis 128) in GGIO1 bereitgestellt werden. Ferner erlauben sie die Auswahl der M60 FlexLogic-Operanden, die den Status von GGIO1-Statusangaben beeinflussen. Clients können die vom GGIO1 bereitgestellten gepufferten und ungepufferten Berichtsfunktionen gemäß IEC 61850 verwenden, um Protokolle von Ereignisabfolgen (Sequence of Events, SOE) und HMI Anzeigen aufzubauen. Gepufferte Berichte sollten generell für SOE-Protokolle verwendet werden, da die Pufferungskapazität die Wahrscheinlichkeit verringert, dass Datenzustandsänderungen fehlen. Ungepufferte Berichte sollten generell für die lokale Statusanzeige verwendet werden.

C.2.3 GGIO2: DIGITALE KONTROLLWERTE

Der logische Knoten GGIO2 ist verfügbar, um auf die virtuellen Eingänge des M60 zuzugreifen. Virtuelle Eingänge sind Einzelpunkt-Steuerungswerte (binär), die von Clients geschrieben werden können. Sie dienen allgemein als Steuereingänge. GGIO2 bietet Zugriff auf die virtuellen Eingänge über die Dienste des Standardsteuerungsmodells (ctlModel) von IEC 61850:

- Nur Status.
- Direkte Steuerung mit normaler Sicherheit.
- SBO-Steuerung mit normaler Sicherheit.

Das Steuerungsmodell für jeden Punkt lässt sich in den Konfigurationseinstellungen auswählen. Bei jedem durch GGIO2 verwendeten virtuellen Eingang sollte dessen Einstellung für **VIRTUELLER EINGANG 1(64) FUNKTION** als „Aktiviert“ und seine zugehörige Einstellung **GGIO2 CF SPSCO1(64) CTLMODEL** auf die entsprechende Steuerungskonfiguration programmiert sein.

C.2.4 GGIO3: DIGITALER STATUS UND ANALOGE WERTE AUS GOOSE-DATEN

Der logische Knoten GGIO3 ist verfügbar, um Clients den Zugriff auf Werte zu ermöglichen, die über Meldungen für konfigurierbare GOOSE empfangen wurden. Die Werte der digitalen Statusangaben und die Analogwerte in GGIO3 stammen von GOOSE-Meldungen, die von anderen Geräten gesendet wurden.

C.2.5 GGIO4: ALLGEMEINE ANALOGE MESSWERTE

Der logische Knoten GGIO4 bietet Zugriff auf bis zu 32 Analogwertpunkte sowie die zugehörigen Zeitstempel und Qualitäts-Flags. Die Dateninhalte müssen konfiguriert sein, bevor die Daten verwendet werden können. GGIO4 stellt analoge Werte für den Zugriff durch Clients bereit.

Clients sollen GGIO4 nutzen, um auf generische Analogwerte aus dem M60 zuzugreifen. Über Konfigurationseinstellungen kann ausgewählt werden, wie viele (4 bis 32) Analogwerte in GGIO4 bereitgestellt werden. Ferner erlauben sie die Auswahl der FlexAnalog-Werte, die den Wert der von GGIO4-Analogeingänge bestimmen. Clients können mittels Polling-Abfrage oder mit der vom GGIO4 bereitgestellten gepufferten und ungepufferten Berichtsfunktion gemäß IEC 61850 die von GGIO4 bereitgestellten Analogwerte abrufen.

C.2.6 MMXU: ANALOGE MESSWERTE

Eine begrenzte Anzahl gemess. Analogwerte ist über die logischen Knoten MMXU verfügbar.

Jeder logische MMXU-Knoten stellt Daten aus einer Strom- und Spannungsquelle des M60 zur bereit. Es ist jeweils nur eine MMXU für jede konfigurierbare Quelle verfügbar (programmiert im Menü **EINSTELLUNGEN ⇨⇩ SYSTEMEINRICHTUNG ⇨⇩ SIGNALQUELLEN**). MMXU1 stellt Daten aus M60 Quelle 1 bereit, MMXU2 stellt Daten aus M60 Quelle 2 bereit.

MMXU-Daten werden in zwei Formen bereitgestellt: kurzzeitig und Totband. Die kurzzeitigen Werte werden jedes Mal aktualisiert, wenn eine Leseoperation durch einen Client erfolgt. Die Totband-Werte werden gemäß der Beschreibung in IEC 61850 Teil 7-1 und 7-3 berechnet. Die Auswahl geeigneter Totband-Einstellungen für das M60 wird in Kapitel 5 dieses Handbuchs beschrieben.

Die gepufferte und ungepufferte Berichtsfunktion gemäß IEC 61850 ist in allen logischen MMXU-Knoten verfügbar. Logisch MMXUx-Knoten bieten für jede Quelle die nachfolgenden Daten:

- MMXU1.MX.TotW: Dreiphasen-Wattleistung
- MMXU1.MX.TotVAr: Dreiphasen-Blindleistung
- MMXU1.MX.TotVA: Dreiphasen-Scheinleistung
- MMXU1.MX.TotPF: dreiphasiger Leistungsfaktor
- MMXU1.MX.Hz: Frequenz
- MMXU1.MX.PPV.phsAB: Phase AB Spannung Magnitude und Winkel
- MMXU1.MX.PPV.phsBC: Phase BC Spannung Magnitude und Winkel
- MMXU1.MX.PPV.phsCA: Phase CA Spannung Magnitude und Winkel
- MMXU1.MX.PhV.phsA: Phase AG Spannung Magnitude und Winkel
- MMXU1.MX.PhV.phsB: Phase BG Spannung Magnitude und Winkel
- MMXU1.MX.PhV.phsC: Phase CG Spannung Magnitude und Winkel
- MMXU1.MX.A.phsA: Phase L1 Strom Magnitude und Winkel
- MMXU1.MX.A.phsB: Phase L2 Strom Magnitude und Winkel
- MMXU1.MX.A.phsC: Phase L3 Strom Magnitude und Winkel
- MMXU1.MX.A.neut: Erdstrom Magnitude und -winkel
- MMXU1.MX.W.phsA: Phase L1 Wattleistung
- MMXU1.MX.W.phsB: Phase L2 Wattleistung
- MMXU1.MX.W.phsC: Phase L3 Wattleistung
- MMXU1.MX.VAr.phsA: Phase L1 Blindleistung
- MMXU1.MX.VAr.phsB: Phase L2 Blindleistung
- MMXU1.MX.VAr.phsC: Phase L3 Blindleistung
- MMXU1.MX.VA.phsA: Phase L1 Scheinleistung
- MMXU1.MX.VA.phsB: Phase L2 Scheinleistung
- MMXU1.MX.VA.phsC: Phase L3 Scheinleistung
- MMXU1.MX.PF.phsA: Phase L1 Leistungsfaktor
- MMXU1.MX.PF.phsB: Phase L2 Leistungsfaktor
- MMXU1.MX.PF.phsC: Phase L3 Leistungsfaktor

C.2.7 SCHUTZ UND WEITERE LOGISCHE KNOTEN

Die nachfolgende Liste beschreibt die Schutzelemente für alle Schutzgeräte der UR-Serie. Das M60 Schutzgerät enthält eine Untermenge der Schutzelemente dieser Liste.

- PDIF: Bus-Differenz, Transformatorsofortdifferenz, Transformatorprozentdifferenz, Stromdifferentialschutz
- PDIS: Distanzschutz, Erdfehler-Distanzschutz
- PIOC: Unabhängiger Maximalstrom-Zeitschutz für Phase, unabhängiger Maximalstrom-Zeitschutz für Neutralleiter, unabhängiger Maximalstrom-Zeitschutz für Gegenspannung
- PTOC: abhängiger Maximalstrom-Zeitschutz im Leiter, abhängiger Maximalstrom-Zeitschutz im Neutralleiter, abhängiger Gegen-Maximalstrom-Zeitschutz, neutraler gerichteter Überstrom, gerichteter Gegensystemstrom
- PTUV: Phasen-Unterspannungsschutz, Hilfsunterspannung, Neutralleiter-Unterspannung der dritten harmonischen Oberschwingung
- PTOV: Phasenüberspannung, Neutralleiterüberspannung, Hilfsüberspannung, Gegenüberspannung
- RBRF: Leistungsschalterversager
- RREC: Automatische Wiedereinschaltung
- RPSB: Netzpendelungserkennung
- RFLO: Fehlerortung
- XCBR: Leistungsschaltersteuerung
- XSWI: Schutzschalter
- CSWI: Schaltersteuerung

Die oben aufgeführten Schutzelemente enthalten Flags für *Start* (Anregung) und *Betrieb*. Das Start-Flag für PIOC1 ist beispielsweise PIOC1.ST.Str.general. Das Betriebs-Flag für PIOC1 ist PIOC1.ST.Op.general. Für die M60 Schutzelemente beziehen diese Flags ihre Werte aus den FlexLogic-Operanden für Anregung und Betrieb der betreffenden Funktion.

Manche der oben aufgelisteten Schutzelemente enthalten direktionale Startwerte. Der direktionale Startwert für PDIS1 ist beispielsweise PDIS1.ST.Str.dirGeneral. Dieser Werte wird aus den direktionalen FlexLogic-Operanden für die Funktion erstellt.

Der logische Knoten RFLO enthält die Messung der Distanz zur Fehlerberechnung in Kilometern. Dieser Wert stammt aus der Fehlerortungsfunktion.

Der logische Knoten XCBR ist direkt mit der Leistungsschaltersteuerungsfunktion verknüpft.

- XCBR1.ST.Loc: Dies ist der Zustand des lokalen/entfernten XCBR1-Schalters. Eine Einstellung zur Zuordnung eines FlexLogic-Operanden ist verfügbar, um den Zustand zu ermitteln. Im lokalen Modus werden Befehle von IEC 61850-Clients zurückgewiesen.
- XCBR1.ST.Opcnt: Dies ist ein Betriebszähler gemäß der Definition in IEC 61850. Zum Leeren des Zählers sind Befehlseinstellungen verfügbar.
- XCBR1.ST.Pos: Dies ist die Position des Leistungsschalters. Die FlexLogic-Operanden zur Leistungsschaltersteuerung dienen zur Ermittlung dieses Zustands.
  - Der Mittenzustand (00) wird angezeigt, wenn die Operanden LST-SCH 1 OFF. und LST-SCH 1 GESCHL beide Ein sind.
  - Der Zustand Aus (01) wird angezeigt, wenn der Operand LST-SCH 1 OFF. Ein ist.
  - Der Zustand An (10) wird angezeigt, wenn der Operand LST-SCH 1 GESCHL Ein ist.
  - Der Fehlerzustand (11) wird angezeigt, wenn die Operanden LST-SCH 1 OFF. und LST-SCH 1 GESCHL Aus sind.
- XCBR1.ST.BlkOpn: Dies ist der Zustand der Logik des Öffnen-Befehls des Blocks. Wenn wahr, werden Öffnen-Befehle für den Leistungsschalter von IEC 61850-Clients zurückgewiesen.
- XCBR1.ST.BlkCls: Dies ist der Zustand der Logik des Schließen-Befehls des Blocks. Wenn wahr, werden Schließen-Befehle für den Leistungsschalter von IEC 61850-Clients zurückgewiesen.
- XCBR1.CO.Pos: Hier können IEC 61850-Clients Öffnen- oder Schließbefehle an den Leistungsschalter ausgeben. SBO-Steuerung mit normaler Sicherheit ist das einzige unterstützte IEC 61850-Steuerungsmodell.

- XCBR1.CO.BlkOpn: Hier können IEC 61850-Clients Block-Öffnen-Befehle an den Leistungsschalter ausgeben. Direktsteuerung mit normaler Sicherheit ist das einzige unterstützte IEC 61850-Steuerungsmodell.
- XCBR1.CO.BlkCls: Hier können IEC 61850-Clients Block-Schließen-Befehle an den Leistungsschalter ausgeben. Direktsteuerung mit normaler Sicherheit ist das einzige unterstützte IEC 61850-Steuerungsmodell.

C.3.1 GEPUFFERTE/UNGEPUFFERTE BERICHTSERSTELLUNG

Gemäß IEC 61850 werden gepufferte und ungepufferte Berichte in den logischen Knoten GGIO1 (für binäre Statuswerte) und MMXU1 bis MMXU6 (für analog gemessene Werte) bereitgestellt. Berichtseinstellungen können mithilfe der EnerVista UR Setup Software, Schaltanlagen-Konfigurationssoftware oder über einen IEC 61850-Client konfiguriert werden. Die folgenden Funktionen können konfiguriert werden:

- **TrgOps:** Auslösungsoptionen. Das M60 unterstützt die folgenden Bits:
  - Bit 1: Datenänderung
  - Bit 4: Integrität
  - Bit 5: allgemeine Abfrage
- **OptFlds:** Optionsfelder. Das M60 unterstützt die folgenden Bits:
  - Bit 1: Folgenummer
  - Bit 2: Bericht-Zeitstempel
  - Bit 3: Grund für Aufnahme
  - Bit 4: Datensatzname
  - Bit 5: Datenreferenz
  - Bit 6: Puffer-Überlauf (nur für gepufferte Berichte)
  - Bit 7: entryID (nur für gepufferte Berichte)
  - Bit 8: Konfigurationsversion
  - Bit 9: Segmentierung
- **IntgPd:** Integritätszeitraum.
- **BufTm:** Pufferzeit.

C.3.2 DATEIÜBERTRAGUNG

MMS-Dateidienste werden unterstützt, um die Übertragung von Störschreiber-, Ereignisprotokoll- oder anderen Dateien von einem M60 Schutzgerät zu ermöglichen.

C.3.3 ZEITSTEMPEL UND SCANS

Die mit allen IEC 61850-Datenfunktionen verknüpften Zeitstempelwerte repräsentieren mit der *Zeit der letzten Änderung* entweder den Wert oder das Qualitäts-Bit der Datenfunktion. Zur Erfüllung dieser Funktionalität müssen alle IEC 61850-Datenfunktionen regelmäßig auf Datenänderungen abgetastet und bei erkannten Änderungen die Zeitstempel aktualisiert werden, unabhängig vom Verbindungsstatus von IEC 61850-Clients. Für Anwendungen, bei denen kein IEC 61850-Client verwendet wird, kann die IEC 61850-Einstellung **SERVER-SCANNEN** als „Deaktiviert“ programmiert werden. Wenn ein Client in Benutzung ist, sollte diese Einstellung als „Aktiviert“ programmiert werden, um die ordnungsgemäße Funktion von IEC 61850-Zeitstempeln sicherzustellen.

C.3.4 NAME EINES LOGISCHEN GERÄTS

Der logische Gerätename dient zur Identifizierung des im M60 vorhandenen logischen IEC 61850-Geräts. Dieser Name setzt sich aus zwei Teilen zusammen: der IED-Namenseinstellung und der Instanz des logischen Geräts. Der vollständige logische Gerätename ist die Kombination der beiden in den Einstellungen **IEDNAME** und **LD INST** programmierten Zeichenfolgen. Die Standardwerte für diese Zeichenfolgen sind „IEDName“ und „LDInst“. Diese Werte sollten geändert werden, um logisch Namenskonvention für alle logischen IEC 61850-Geräte im System widerzuspiegeln.

C.3.5 STANDORT

Der logische Knoten LPHD1 einhält ein Datenattribut namens *Standort* (LPHD1.DC.PhyNam.location). Dabei handelt es sich um eine Buchstabenfolge zur Beschreibung des physischen Einbauorts des M60. Dieses Attribut wird über die Einstellung **STANDORT** programmiert und hat den Standardwert „Standort“ Dieser Wert sollte geändert werden, um den tatsächlichen physischen Einbauorts des M60 zu bezeichnen.

C.3.6 NAMENSPRÄFIXE FÜR LOGISCHEN KNOTEN

IEC 61850 schreibt vor, dass jeder logische Knoten einen Namen mit einer Gesamtlänge von 11 Zeichen haben kann. Die Bestandteile des Namens sind:

- Ein Namenspräfix von fünf oder sechs Zeichen.
- Ein aus vier Zeichen bestehender Standardname (z. B. MMXU, GGIO, PIOC usw.).
- Ein Instantiierungsindex von einem oder zwei Zeichen.

Vollständige Namen haben die Form `xxxxxxPIOC1`, wobei die Zeichenfolge `xxxxxx` konfigurierbar ist. Details zu den Namensregeln für logische Knoten sind in IEC 61850 Teil 6 und 7-2 angegeben. Es wird empfohlen, für ein gesamtes Schaltanlagen eine konsistente Namenskonvention zu verwenden.

C.3.7 VERBINDUNGSDAUER

Eine integrierte Zeitüberschreitung von zwei Minuten erkennt das M60 als „tote“ TCP/IP-Verbindungen. Falls auf einer TCP-Verbindung mehr als zwei Minuten lang kein Datenverkehr stattfindet, wird die Verbindung vom M60 getrennt. Damit wird die Verbindung frei für die Nutzung durch andere Clients. Deshalb sollten Clients bei der Verwendung der IEC 61850-Berichtsfunktion die Kontrollblockfunktionen so konfigurieren, dass mindestens alle 2 Minuten (120000 ms) ein Integritätsbericht ausgegeben wird. Dies stellt sicher, dass die Verbindung nicht durch das M60 abgebrochen wird. Werden andere MMS-Daten auf derselben Verbindung mindestens einmal pro 2 Minuten abgefragt, dann wird diese Zeitüberschreitung nicht angewendet.

C.3.8 NICHT-IEC-61850-DATEN

Das M60 Schutzgerät stellt zahlreiche Datenelemente zur Verfügung, die nicht IEC 61850 entsprechen. Der Zugriff auf diese Datenelemente erfolgt über die MMS-Domäne „UR“. IEC 61850-Daten lassen sich über das logische Gerät gemäß IEC 61850-Standard abrufen. Für den Zugriff auf Nicht-IEC-Datenelemente muss die Einstellung **EINSCHL NICHT-IEC-DAT** auf „Aktiviert“ gesetzt sein.

C.3.9 KOMMUNIKATIONS-SOFTWAREDIENSTPROGRAMME

Die genaue Struktur und die Werte der unterstützten logischen Knoten gemäß IEC 61850 lassen sich anzeigen, indem das M60 Schutzgerät mit einem MMS-Browser verbunden wird, beispielsweise dem „MMS Object Explorer und AXS4-MMS“ DDE/OPC Server der Firma Sisco Inc.

C.4.1 ÜBERSICHT

IEC 61850 legt zwei Diensttypen zur Datenübertragung zwischen gleichberechtigten Teilnehmern (Peer-to-Peer) fest: Generic Substation State Events (GSSE) und Generic Object Oriented Substation Events (GOOSE). GSSE-Dienste sind kompatibel mit UCA 2.0 GOOSE. IEC 61850-konforme GOOSE-Dienste stellen Unterstützung für virtuelle LAN-Verbindung (VLAN), Ethernet-Priorisierungsfunktion und Konfiguration einer Ethertype Application ID bereit. Die Unterstützung für VLANs und Priorisierungskennzeichnung ermöglicht die Optimierung des Datenverkehrs im Ethernet-Netzwerk. GOOSE-Meldungen können gegenüber dem normalen Ethernet-Datenverkehr mit einer höheren Priorität versehen werden und lassen sich in spezifischen VLANs trennen. Wegen der zusätzlichen Funktionen von GOOSE-Services gegenüber GSSE-Services wir grundsätzlich die Verwendung von GOOSE empfohlen, wenn keine Abwärtskompatibilität mit GSSE (oder UCA 2.0 GOOSE) benötigt wird.

Geräte, die GSSE und/oder GOOSE-Meldungen übertragen, fungieren auch als Server. Jeder GSSE-Versender enthält einen „GSSE-Kontrollblock“ zum Konfigurieren und Steuern der Übertragung. Jeder GOOSE-Versender enthält einen „GOOSE-Kontrollblock“ zum Konfigurieren und Steuern der Übertragung. Die Übertragung wird auch mithilfe von Geräteeinstellungen gesteuert. Diese Einstellungen sind in den Dateien des Typs ICD und/oder SCD bzw. in der Software oder den Dateien zur Gerätekonfiguration zugänglich.

IEC 61850 empfiehlt für GOOSE einen standardmäßigen Prioritätswert von 4. Ethernet-Datenverkehr, der kein Prioritätskennzeichen enthält, hat die Standardpriorität 1. Weitere Details dazu enthält IEC 61850 Teil 8-1.

IEC 61850 empfiehlt, die Ethertype Application ID-Nummer gemäß der GOOSE-Quelle zu konfigurieren. Beim M60 muss die übertragene GOOSE Application ID-Nummer mit der im Empfänger konfigurierte Application ID-Nummer für den Empfang übereinstimmen. Es kann eine gemeinsame Nummer für alle GOOSE-Sender in einem System verwendet werden. Nähere Einzelheiten sind in IEC 61850 Teil 8-1 festgelegt.

C.4.2 GSSE-KONFIGURATION

Die Kommunikation gemäß IEC 61850 Generic Substation Status Event (GSSE) ist mit der UCA GOOSE-Kommunikation kompatibel. GSSE-Meldungen enthalten eine Reihe von Doppelmeldungs-Datenfunktionen. Diese Funktionen werden in zwei vordefinierten Datenstrukturen namens DNA und UserSt übertragen. Jede Funktion vom Typ DNA und UserSt wird als „Bitpaar“ bezeichnet. GSSE-Meldungen werden als Antwort auf Zustandsänderungen der in der Meldung enthaltenen Datenpunkte übertragen. GSSE-Meldungen enthalten immer dieselbe Anzahl von DNA- und UserSt-Bitpaaren. Je nach der Konfiguration enthalten möglicherweise nicht alle dieser Bitpaare Werte, die für empfangende Geräte von Interesse sind.

Die Einstellungen **GSSE-FUNKTION**, **GSSE-ID** und **GSSE-ZIEL-MAC-ADRESSE** dienen zum Konfigurieren der GSSE-Übertragung. **GSSE-FUNKTION** ist auf „Aktiviert“ gesetzt, um die Übertragung zu ermöglichen. Falls eine gültige Multicast Ethernet MAC-Adresse für die Einstellung **GSSE-ZIEL-MAC-ADRESSE** angegeben sind, wird diese Adresse als MAC-Zieladresse für GSSE-Meldungen verwendet. Wird keine gültige MAC-Adresse für Ethernet-Multicast eingegeben (z. B. 00 00 00 00 00 00), verwendet das M60 die Ethernet MAC-Adresse des Quellengeräts als Zielangabe mit gesetztem Multicast-Bit.

C.4.3 FESTE GOOSE

Das M60 unterstützt zwei Arten der Kommunikation gemäß IEC 61850 Generic Object Oriented Substation Event (GOOSE): feste GOOSE und konfigurierbare GOOSE. Alle GOOSE-Meldungen enthalten IEC 61850-Daten, die in einem *Datensatz* gesammelt werden. Dieser Datensatz wird mithilfe von GOOSE-Meldungsdiensten übertragen. Der mit den festen GOOSE des M60 übertragene Datensatz enthält dieselben Daten, die auch mit der GSSE-Funktion übertragen werden, also DNA- und UserSt-Bitpaare. Die FlexLogic-Operanden zur Festlegung des Zustands der DNA- und UserSt-Bitpaare sind über Einstellungen konfigurierbar, wobei jedoch der feste GOOSE-Datensatz immer dieselbe DNA/UserSt-Datenstruktur enthält. Zur Umstellung von GSSE auf GOOSE-Dienste muss lediglich feste GOOSE aktiviert und GSSE deaktiviert werden. Die entfernten Eingänge und Ausgänge werden bei GSSE und festen GOOSE auf dieselbe Art und Weise konfiguriert.

Empfohlen wird die Verwendung von festen GOOSE für Implementierungen, die GOOSE-Datenübertragung zwischen IEDs der UR-Serie erfordern. Konfigurierbare GOOSE kann verwendet werden für Implementierungen, die GOOSE-Datenübertragung zwischen IEDs der UR-Serie und Geräten anderer Hersteller erfordern.

C.4.4 KONFIGURIERBARES GOOSE

Die Funktion für konfigurierbares GOOSE ermöglicht die Konfiguration der Datensätze, die vom M60 gesendet bzw. empfangen werden sollen. Das M60 unterstützt die Konfiguration von acht (8) Sende- und Empfangsdatensätzen zur Optimierung der Datenübertragung zwischen Geräten.

Bei Funktionen, die für Datensatz 1 und 2 programmiert sind, werden Änderungen an ihrem Status direkt bei deren Erkennung übertragen. Datensatz 1 sollte für die Hochgeschwindigkeitsübertragung von Daten verwendet werden, die für Anwendungen wie unmittelbare Freigabe, Sperrung und Leistungsschalterversager erforderlich sind. Im erforderlichen Datensatz muss mindestens ein digitaler Statuswert konfiguriert werden, um die Übertragung aller für Datensatz 1 konfigurierten Daten zu ermöglichen. Wenn Analogdaten nur für Datensatz 1 programmiert werden, wird keine Übertragung aktiviert.

Bei Funktionen, die für die Datensätze 3 bis 8 konfiguriert sind, werden Änderungen ihrem Status mit einer maximalen Rate von 100 ms Zeitabstand übertragen. Die Datensätze 3 bis 8 analysieren regelmäßig jedes darin konfigurierte Datenelement alle 100 ms, um festzustellen, ob Änderungen vorgenommen wurden. Wenn Änderungen in den Datenelementen erkannt werden, dann werden diese Änderungen durch eine GOOSE Meldung übertragen. Falls innerhalb der Zeitspanne von 100 ms keine Änderungen erkannt werden, dann wird keine GOOSE Meldung gesendet.

Für alle Datensätze 1 bis 8 wird die GOOSE Meldung zur Integrität auch dann mit der vorkonfigurierten Rate gesendet, wenn keine Änderungen in den Datenelementen erkannt wurden.

Die GOOSE Funktion wurde verbessert, um zu verhindern, dass das Schutzgerät das Kommunikationsnetzwerk mit GOOSE Meldungen aufgrund von Schwingungen, die eine Meldung auslösen, überschwemmen kann.

Das M60 kann erkennen, ob ein Datenelement in einem der GOOSE Datensätze fehlerhaft schwingt. Dies kann durch verschiedene Ereignisse verursacht werden, etwa Fehler in der Logikprogrammierung, nicht ordnungsgemäß gesetzt und zurückgesetzte Eingänge oder defekte Stationskomponenten. Wenn eine fehlerhafte Schwingung erkannt wird, beendet das M60 das Senden von GOOSE Meldungen des Datensatzes für einen Zeitraum von mindestens einer Sekunde. Sollte die Schwingung auch nach der Zeitüberschreitungsfrist von einer Sekunde anhalten, setzt das M60 die Sperrung der Übertragung des Datensatzes fort. Das M60 setzt die Selbsttest-Fehlermeldung **WARTUNGSALARM: GGIO Ind xxx oszill** Selbsttestfehler-Meldung auf der Anzeige an der Bedienfront, wobei **XXX** das als oszillierend erkannte Datenelement bezeichnet.

Die Funktion für konfigurierbares GOOSE wird für Anwendungen empfohlen, die GOOSE Datenübertragung zwischen IEDs der UR-Serie und Geräten anderer Hersteller erfordern. feste GOOSE werden für Anwendungen empfohlen, die GOOSE Datenübertragung zwischen IEDs der UR-Serie erfordern.

GOOSE Meldungen gemäß IEC 61850 enthalten eine Reihe konfigurierbarer Parameter, die alle korrekt sein müssen, um die erfolgreiche Datenübertragung sicherzustellen. Die konfigurierten Datensätze von Übertragungs- und Empfangsgeräten müssen unbedingt dieselbe Datenstruktur besitzen. Ebenso wichtig ist es, dass die GOOSE Adressen und Zeichenfolgen genau übereinstimmen. Die manuelle Konfiguration ist möglich; es gibt jedoch auch Fremdsoftware zur Konfiguration von Schaltanlagen, mit der sich der Prozess automatisieren lässt. Die EnerVista UR Setup-Software kann IEC 61850 ICD-Dateien erzeugen und IEC 61850 SCD-Dateien importieren, die von einem Konfigurationsprogramm für Schaltanlagenleitsysteme erzeugt werden (siehe Informationen zur IEC 61850 IED-Konfiguration weiter unten in diesem Anhang).

HINWEIS Verwenden Sie für die IEC 61850-Kommunikation unabhängige Schnittstellen, und gehen Sie bei der Konfiguration der Einstellungen sorgfältig vor. Andernfalls kann die Schutzwirkung des Gerätes verloren gehen, oder es kann zu Funktionsstörungen kommen.

Das nachfolgende Beispiel illustriert die Konfiguration, die zum Übertragen von IEC 61850-Datenpunkten zwischen zwei Geräten erforderlich ist. Für die Konfiguration der Übertragung sind die folgenden allgemeinen Schritte erforderlich:

1. Konfigurieren Sie den Übertragungsdatensatz.
2. Konfigurieren Sie die GOOSE Diensteinstellungen.
3. Konfigurieren Sie die Daten.

Für die Konfiguration des Empfangs sind die folgenden allgemeinen Schritte erforderlich:

1. Konfigurieren Sie den Empfangsdatensatz.
2. Konfigurieren Sie die GOOSE Diensteinstellungen.
3. Konfigurieren Sie die Daten.

Dieses Beispiel veranschaulicht, wie drei IEC 61850-Datenpunkte für die Übertragung und den Empfang konfiguriert werden: eine Einzelmeldung, das zugeordnete Qualitäts-Flag und ein analoger Fließkommawert.

Das folgende Vorgehen veranschaulicht die Übertragungskonfiguration.

1. Konfigurieren Sie den zu übertragenden Datensatz, indem Sie im Einstellungsmenü unter **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG ⇨⇩ KONFIGURIERBARES GOOSE ⇨ KONFIGURIERBARES GOOSE 1 ⇨⇩ KONFIG GO1 DATENPUNKTE** die folgenden Änderungen vornehmen:
   - Setzen Sie **PUNKT 1** auf „GGIO1.ST.Ind1.q“, um das Qualitäts-Flag für GGIO 1 Datenpunkt anzugeben.
   - Setzen Sie **PUNKT 2** auf „GGIO1.ST.Ind1.stVal“, um den Statuswert für GGIO 1 Datenpunkt anzugeben.

   Der Übertragungsdatensatz enthält jetzt einen Satz von Qualitäts-Flags und einen Booleschen Wert für die Einzelmeldung. Der Empfangsdatensatz des empfangenden Geräts muss genau mit dieser Struktur übereinstimmen.
2. Konfigurieren Sie GOOSE Diensteinstellungen, indem Sie im Einstellungsmenü unter **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨ ÜBERTRAGUNG ⇨⇩ KONFIGURIERBARES GOOSE ⇨ KONFIGURIERBARES GOOSE 1** die folgenden Änderungen vornehmen:
   - Setzen Sie **KONFIG GO1 FUNKTION** auf „Aktiviert“.
   - Setzen Sie **KONFIG. GSE 1 ID** auf eine entsprechende Beschreibungszeichenfolge, (der Standardwert ist „GOOSEOut_1“).
   - Setzen Sie **KONFIG GSE 1 DST MAC** auf eine Multicast-Adresse (zum Beispiel 01 00 00 12 34 56).
   - Legen Sie die **KONFIG GO1 VLAN PRIO** fest; in diesem Beispiel der Standardwert „4“ verwendet.
   - Legen Sie den Wert von **KONFIG GO1 VLAN ID** fest; der Standardwert ist „0“, wobei dieser für einige Netzwerkswitche auf „1“ geändert werden muss.
   - Legen Sie den Wert **KONFIG GO1 GO1 APPID** fest. Diese Einstellung repräsentiert die Ethertype Application ID und muss mit der Konfiguration des Empfängers übereinstimmen (der Standardwert ist „0“).
   - Legen Sie den Wert **KONFIG GO1 CONFREV** fest. Dieser Wert ändert sich automatisch, wie in IEC 61850 Teil 7-2 beschrieben. Für das Beispiel kann der Standardwert beibehalten werden.
3. Konfigurieren Sie die Daten, indem Sie die folgenden Einstellungen im Einstellungsmenü **PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GGIO1 STATUS KONFIGURATION** vornehmen:
   - Setzen Sie **GGIO1 STATUS 1** auf einen FlexLogic-Operanden, der zur Bereitstellung des Status von GGIO1.ST.Ind1.stVal verwendet wird (zum Beispiel den Status von Digitaleingang, virtueller Eingang, Schutzfunktionen usw.).

Das M60 muss neu gestartet werden (durch Unterbrechen und erneutes Anlegen der Steuerspannung), damit diese Änderungen wirksam werden.

Das folgende Verfahren veranschaulicht die Empfangskonfiguration.

1. Konfigurieren Sie den Empfangsdatensatz indem Sie im Einstellungsmenü unter **PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ IEC 61850 PROTOKOLL ⇨ GSSE/GOOSE KONFIGURATION ⇨⇩ EMPFANG ⇨⇩ KONFIGURIERBARES GOOSE ⇨ KONFIGURIERBARES GOOSE 1 ⇨⇩ KONFIG GO1 DATENPUNKTE** die folgenden Änderungen vornehmen:
   - Setzen Sie **PUNKT 1** auf „GGIO3.ST.Ind1.q“, um das Qualitäts-Flag für GGIO3 Datenpunkt 1 anzugeben.
   - Setzen Sie **PUNKT 2** auf „GGIO3.ST.Ind1.stVal“, um den Statuswert für GGIO3-Datenpunkt 1 anzuzeigen.

   Der Empfangsdatensatz enthält jetzt einen Satz von Qualitäts-Flags, einen Booleschen Wert für die Einzelmeldung und einen analogen Fließkommawert. Dies stimmt mit der Konfiguration des Übertragungsdatensatzes weiter oben überein.
2. Konfigurieren Sie die GOOSE Diensteinstellungen, indem Sie im Einstellungsmenü **EINSTELLUNGEN > EINGÄNGE/AUSGÄNGE ⇨⇩ ENTFERNTE GERÄTE ⇨⇩ ENTFERNTES GERÄT 1** die folgenden Änderungen vornehmen:
   - Setzen Sie **ENTFERNTES GERÄT 1 ID** auf denselben GOOSE ID Zeichenfolge wie beim Sender. Geben Sie „GOOSE_AUS_1“ ein.
   - Setzen Sie **ENTFERNTES GERÄT 1 ETYPE APPID** auf dieselbe Ethertype Application ID wie der Sender. Dies ist „0“ im obigen Beispiel.

– Legen den Wert für **ENTFERNTES GERÄT 1 DATASET** fest. Dieser Wert repräsentiert die verwendete Datensatznummer. Da wir in diesem Beispiel konfigurierbares GOOSE 1 verwenden, programmieren Sie diesen Wert als „GOOSE Ein 1“.

3. Konfigurieren Sie die Daten, indem Sie im Einstellungsmenü **EINGÄNGE/AUSGÄNGE** ⇨⇩ **ENTFERNTE EINGÄNGE** ⇨⇩ **ENTFERNTER EINGANG 1** die folgenden Änderungen vornehmen:

   – Legen Sie **ENTF EING 1 GERÄT** auf „GOOSE_AUS_1“ fest.

   – Legen Sie **ENTF EING 1 PUNKT** auf „Dataset Objekt“ fest. Dadurch wird der Wert des Einzelmeldungsdatenpunkts GGIO3.ST.Ind1.stVal dem entfernten Eingang 1 zugeordnet.

Entfernter Eingang 1 kann jetzt in FlexLogic-Gleichungen oder anderen Einstellungen verwendet werden. Das M60 muss neu gestartet werden (durch Unterbrechen und erneutes Anlegen der Steuerspannung), damit diese Änderungen wirksam werden.

Der Wert von entferntem Eingang 1 (Boolesches Ein oder Aus) im Empfangsgerät wird durch den Wert GGIO1.ST.Ind1.stVal im sendenden Gerät bestimmt. Die oben beschriebenen Einstellungen werden automatisch durch die EnerVista UR Setup Software gesetzt, wenn eine vollständige SCD-Datei von einer Fremdsoftware zur Schaltanlagenkonfiguration erzeugt wird.

C.4.5 ETHERNET-MAC-ADRESSE FÜR GSSE/GOOSE

Ethernet-fähige Geräte besitzen eine eindeutige Identifizierungsadresse, die als MAC (Media Access Control) bezeichnet wird. Diese Adresse kann nicht geändert werden und ist für jedes weltweit produzierte Ethernet-Gerät eindeutig. Die Adresse besteht aus sechs Bytes und wird normalerweise in Form von sechs Hexadezimalwerten angegeben (beispielsweise 00 A0 F4 01 02 03). Sie wird in allen Ethernet-Frames als „Quellen“-Adresse des Frames verwendet. Jeder Ethernet-Frame enthält ferner auch eine *Ziel*-Adresse. Die Zieladresse kann für jeden Ethernet-Frame unterschiedliche sein, abhängig vom beabsichtigten Ziel des Frames.

Wenn der Ethernet-Frame von mehreren Geräten empfangen werden kann, wird dazu eine spezieller Adresstyp verwendet, die *Multicast*-Adresse. Eine Ethernet MAC-Adresse ist ein Multicast, wenn das niederwertige Bit des ersten Bytes gesetzt ist (so ist beispielsweise 01 00 00 00 00 00 eine Multicast-Adresse).

GSSE- und GOOSE-Meldungen müssen MAC-Zieladressen für Multicast besitzen.

Standardmäßig ist das M60 zur Verwendung eines automatischen Multicast-MAC-Schemas konfiguriert. Falls die MAC-Ziel-Adresse des M60 keine gültige Multicast-Adresse ist (also das niederwertige Bit des ersten Bytes nicht gesetzt ist), dann wird als MAC-Zieladresse die lokale MAC-Adresse mit gesetztem Multicast-Bit verwendet. Dadurch wäre für die lokale MAC-Adresse 00 A0 F4 01 02 03 die MAC-Zieladresse also 01 A0 F4 01 02 03.

C.4.6 GSSE-ID- UND GOOSE-ID-EINSTELLUNGEN

GSSE-Meldungen enthalten eine Identifizierungszeichenfolge, mit deren Hilfe Geräte den Absender der Meldung ermitteln können. Diese wird in IEC 61850 Teil 8-1 als GsID definiert. Dies ist eine programmierbare Zeichenfolge von 65 Buchstaben. Diese Zeichenfolge sollte gewählt werden, um einen beschreibenden Namen für den Urheber der GSSE-Meldung bereitzustellen.

GOOSE-Meldungen enthalten eine Identifizierungszeichenfolge, mit deren Hilfe Geräte den Absender der Meldung ermitteln können. Diese wird in IEC 61850 Teil 8-1 als GoID definiert. Diese 65 Buchstaben umfassende Zeichenfolge sollte einen beschreibenden Namen für den Urheber der GOOSE-Meldung bereitstellen. GOOSE-Meldungen enthalten außerdem zwei zusätzliche Buchstabenfolgen, die zur Identifizierung der Meldung verwendet werden: DatSet - Name des zugehörigen Datensatzes und GoCBRef - Referenz (Name) des zugehörigen GOOSE-Kontrollblocks. Diese Zeichenfolgen werden automatisch vom M60 gefüllt und ausgewertet; es sind keine Einstellungen erforderlich.

C.5.1 ÜBERSICHT

Die Konfiguration des M60 nach IEC 61850 wird über die EnerVista UR Setup Software, wie nachfolgend beschrieben, vorgenommen.

1. Für das M60 wird mithilfe der EnerVista UR Setup Software eine ICD-Datei erzeugt, in der die Möglichkeiten des IED beschrieben werden.
2. Die ICD-Datei wird danach zusammen mit anderen ICD-Dateien für andere IEDs (von GE oder anderen Herstellern) in einen Systemkonfigurator zur Systemkonfiguration importiert.
3. Das Ergebnis wird in einer SCD-Datei gespeichert, die danach wieder in EnerVista UR Setup importiert wird, um eine oder mehrere Einstellungsdatei(en) zu erzeugen. Einstellungsdateien ermöglichen das Aktualisieren der Schutzgeräte mit den neuen Konfigurationsinformationen.

Der Konfigurationsvorgang wird nachfolgend veranschaulicht.

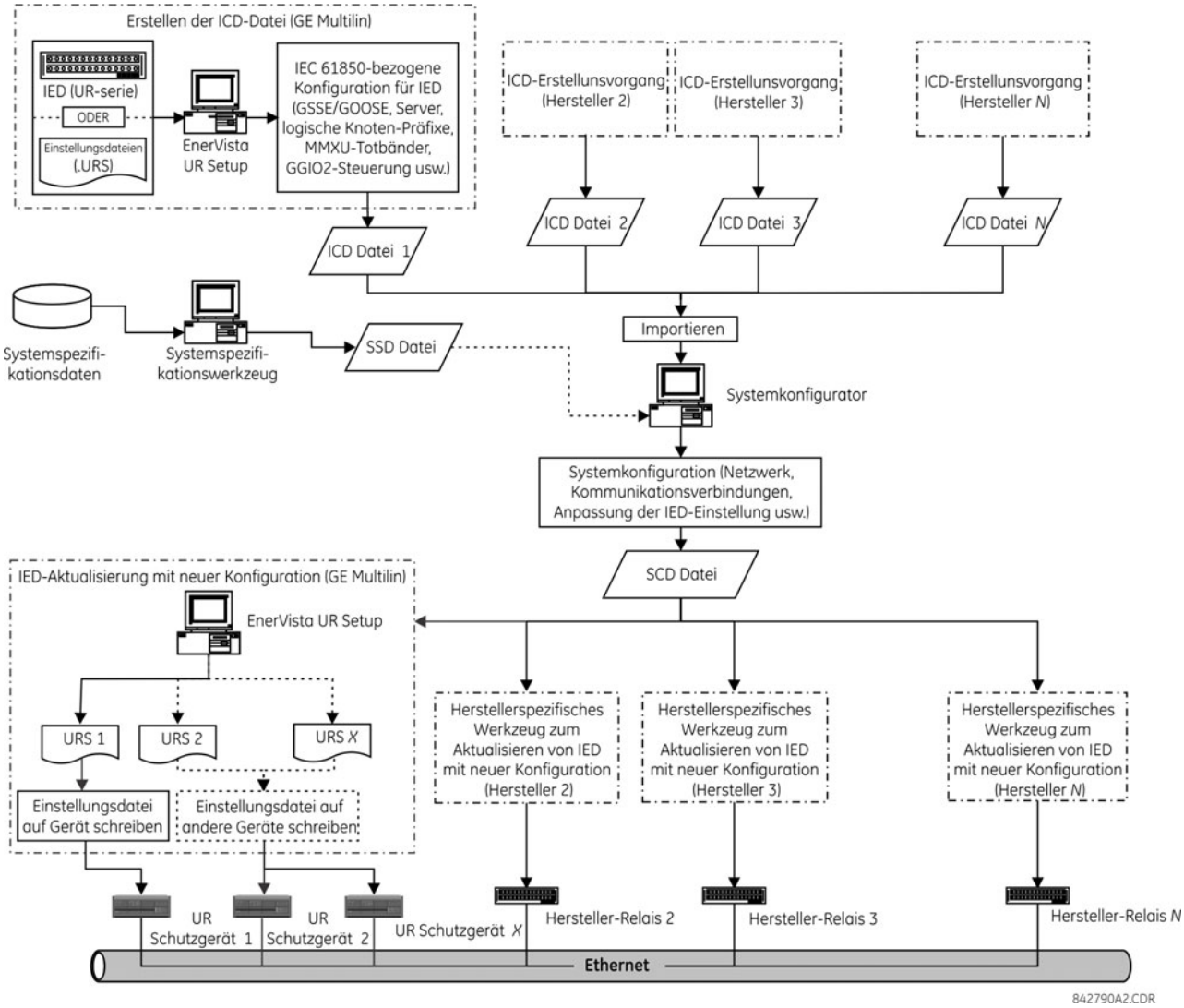


Abbildung C–1: IED-KONFIGURATIONSPROZESS

In den Verfahren zur Beschreibung des IED-Konfigurationsprozesses für IEC 61850 werden die folgenden Akronyme und Abkürzungen verwendet:

- BDA: Basic Data Attribute, ein grundlegendes Datenattribut, das nicht strukturiert ist.
- DAI: Instantiated Data Attribute, instanziiertes Datenattribut.
- DO: Datenobjekt-Typ oder Instanz je nach Kontext.
- DOI: Instantiated Data Object, instanziiertes Datenobjekt.
- IED: Intelligent Electronic Device, intelligentes elektronisches Gerät.
- LDInst: Instantiated Logical Device, instanziiertes logisches Gerät.
- LNInst: Instantiated Logical Node, instanziierter logischer Knoten.
- SCL: Substation Configuration Description Language, Sprache zur Beschreibung der Konfiguration der Schaltanlage Die Konfigurationssprache ist eine Anwendung der Extensible Markup Language (XML) Version 1.0.
- SDI: Instantiated Sub DATA; mittlerer Namensbestandteil eines strukturierten DATA-Namens.
- UR: GE Multilin Universal-Relay Serie.
- URI: Universal Resource Identifier, eindeutige Ressourcenkennung.
- URS: Einstellungsdatei der UR Schutzgeräte-Serie.
- XML: Extensible Markup Language, erweiterbare Auszeichnungssprache.

Außerdem werden die nachfolgenden SCL-Varianten verwendet:

- ICD: IED Capability Description, Beschreibung des Funktionsumfangs eines intelligenten elektronischen Geräts.
- CID: Configured IED Description, konfigurierte IED-Beschreibung.
- SSD: System Specification Description, systemspezifische Beschreibung.
- SCD: Substation Configuration Description, Beschreibung der Konfiguration der Schaltanlage.

In den Verfahren zur Beschreibung des IED-Konfigurationsprozesses für IEC 61850 wird auf die folgenden IEC-bezogenen Tools verwiesen:

- **Systemkonfigurator** oder **Schaltanlagen-Konfigurator:** Dies ist ein IED-unabhängiges Systemtool zum Importieren oder Exportieren von Konfigurationsdateien, die durch IEC 61850-6 definiert sind. Es kann Konfigurationsdateien (ICD) von verschiedenen IEDs zur Entwicklung auf Systemebene importieren und dient zum Hinzufügen von Systeminformationen, die von verschiedenen IEDs gemeinsam genutzt werden. Die Systemkonfiguration erzeugt eine auf die Schaltanlage bezogene Konfigurationsdatei (SCD), die wieder in den IED-Konfigurator (beispielsweise EnerVista UR Setup) zur systembezogenen IED-Konfiguration importiert wird. Der Systemkonfigurator sollte auch das Lesen einer Systemspezifikationsdatei (SSD) ermöglichen, um diese als Ausgangspunkt für die Systementwicklung zu verwenden oder mit einem entwickelten System für dieselbe Schaltanlage zu vergleichen.
- **IED-Konfigurator:** Hierbei handelt es sich um ein herstellerspezifisches Tool, das eine ICD-Datei von der IED (beispielsweise von einer Einstellungsdatei) direkt oder indirekt erzeugen kann. Es kann auch eine System-SCL-Datei (SCD) importieren, um Parameter zur Konfiguration der Kommunikation (d. h. erforderliche Adressen, GOOSE Datensätze für den Empfang, IDs eingehender GOOSE Datensätze usw.) für das IED festzulegen. Die Funktion als IED-Konfigurator ist in der GE Multilin EnerVista UR Setup Software implementiert.

C.5.2 KONFIGURIEREN VON IEC 61850-EINSTELLUNGEN

Vor dem Erstellen einer ICD-Datei kann der Benutzer die für IEC 61850 relevanten Einstellungen für das IED anpassen. So können etwa der Name und die logische Geräteinstanz des IED festgelegt werden, um das IED innerhalb der Schaltanlage eindeutig zu identifizieren. Ferner lasen sich GOOSE-Datensätze für die Übertragung erstellen, anhand derer der Systemkonfigurator die Kommunikationsverbindungen zum Senden von GOOSE-Meldungen vom IED konfigurieren kann. Nach dem Konfigurieren der IEC 61850-Einstellungen erkennt der ICD-Erzeugungsprozess die Änderungen und erzeugt anhand der aktualisierten Einstellungen eine ICD-Datei.

Einige der IED-Einstellungen werden während der Systemkonfiguration geändert. Das betrifft zum Beispiel die Zuweisung neuer IP-Adressen, das Hinzufügen oder Löschen von Zeilen in einem GOOSE-Datensatz für die Übertragung oder das Ändern von Präfixen oder bestimmter logischer Knoten. Alle neuen Konfigurationen werden beim Importieren einer SCD-Datei in der M60 Einstellungsdatei entsprechend angepasst, alle unveränderten Werte behalten in der neuen Einstellungsdatei ihre ursprünglichen Werte bei.

Diese Einstellungen können entweder direkt über das Bedienfeld des Schutzgerätes oder aber über die EnerVista UR Setup Software (bevorzugte Methode) konfiguriert werden. Die vollständigen IEC 61850-Einstellungen sind nachfolgend aufgelistet:

- Netzwerkkonfiguration: IP-Adresse, IP-Subnetzmaske und standardmäßige Gateway-IP-Adresse (Zugriff über die Menüstruktur **Einstellungen > Produkteinrichtung > Kommunikation > Netzwerk** in EnerVista UR Setup).
- Server-Konfiguration: IED-Name und Instanz für logisches Gerät (Zugriff über die Menüstruktur **Einstellungen > Produkteinrichtung > Kommunikation > IEC 61850 > Server-Konfiguration** in EnerVista UR Setup).
- Präfixe für logische Knoten, umfassen Präfixe für alle logischen Knoten außer LLN0 (Zugriff über die Menüstruktur **Einstellungen > Produkteinrichtung > Kommunikation > IEC 61850 > Namenspräfixe für logischen Knoten** in EnerVista UR Setup).
- MMXU-Totbänder, was alle Totbänder für alle verfügbaren MMXUs umfasst. Die Anzahl der MMXUs richtet sich nach der Anzahl der Strom-/Spannungswandlermodule im Schutzgerät. Es gibt zwei MMXUs für jedes Strom-/Spannungswandlermodul. Enthält ein Schutzgerät beispielsweise zwei Strom-/Spannungswandlermodule, stehen vier MMXUs zur Verfügung (Zugriff über die Menüstruktur **Einstellungen > Produkteinrichtung > Kommunikation > IEC 61850 > MMXU Totbänder** in EnerVista UR Setup).
- GGIO1-Statuskonfiguration, die neben der Anzahl der in GGIO1 existierenden Statuspunkten auch die potenziellen internen Zuordnungen für jede GGIO1 Angabe enthält. Es wird allerdings nur die Anzahl der Statuspunkte im ICD-Erzeugungsprozess verwendet (Zugriff über die Menüstruktur **Einstellungen > Produkteinrichtung > Kommunikation > IEC 61850 > GGIO1 Status Konfiguration** in EnerVista UR Setup).
- GGIO2-Steuerungskonfiguration, die ctlModels für alle SPCSOs in GGIO2 umfasst (Zugriff über die Menüstruktur **Einstellungen > Produkteinrichtung > Kommunikation > IEC 61850 > GGIO2 Strg Konfiguration** in EnerVista UR Setup).
- Konfigurierbare Übertragungs-GOOSE bestehend aus acht konfigurierbaren Datensätzen, die zur GOOSE-Übertragung verwendet werden können. Es können sowohl die GOOSE-ID für jeden Datensatz (dieser muss eindeutig sowohl im IED als auch in der gesamten Schaltanlage sein) als auch die MAC-Zieladressen, die VLAN-Priorität, die VLAN-ID, ETYPE APPID und die Dataset Objekte festgelegt werden. Die Auswahl des Dataset Objekts ist je nach Firmware-Version eingeschränkt; mit Version 7.2x sind nur GGIO1.ST.Indx.stVal und GGIO1.ST.Indx.q gültig auswählbar (wobei *x* zwischen 1 und *N* sein kann und *N* durch die Anzahl der GGIO1-Statuspunkte festgelegt wird). Konfigurierbare Übertragungs-GOOSE können zwar von einigen Systemkonfiguratoren anderer Hersteller erzeugt und geändert werden. Es wird jedoch empfohlen, Übertragungs-GOOSE für GE Multilin IEDs vor dem Erzeugen der ICD zu konfigurieren und dies ausschließlich mit der Einrichtungssoftware EnerVista UR Setup oder über die Anzeige an der Bedienfront vorzunehmen (Zugriff über die Menüstruktur **Einstellungen > Produkteinrichtung > Kommunikation > IEC 61850 > GSSE/GOOSE-Konfiguration > Übertragung > Tx Konfigurierbare GOOSE** in EnerVista UR Setup).
- Konfigurierbare Empfangs-GOOSE bestehend aus acht konfigurierbaren Datensätzen, die zum GOOSE-Empfang verwendet werden können. Datensätze für den Empfang enthalten im Gegensatz zu Datensätzen für die Übertragung nur Dataset Objekte und werden normalerweise automatisch beim Importieren der SCD-Datei erzeugt (Zugriff über die Menüstruktur **Einstellungen > Produkteinrichtung > Kommunikation > IEC 61850 > GSSE/GOOSE-Konfiguration > Empfang > Rx Konfigurierbare GOOSE** in EnerVista UR Setup).

- Konfiguration externer Geräte, bestehend aus der ID des externen Geräts GOOSE ID oder GoID des eingehenden Übertragungs-GOOSE-Datensatzes, ETYPE APPID (des GSE-Kommunikationsblocks für die eingehende Übertragungs-GOOSE) und DATASET (Name des zugehörigen Empfangs-GOOSE-Datensatzes). Diese Einstellungen werden normalerweise beim Importieren der SCD-Datei automatisch erzeugt (Zugriff über die Menüstruktur **Einstellungen > Eingänge/Ausgänge > Entfernte Geräte** in EnerVista UR Setup).
- Konfiguration der entfernten Eingänge, bestehend aus den Werten für Gerät (entfernte Geräte-ID) und Funktion (im zugehörigen Empfangs-GOOSE-Datensatz zuzuordnendes Dataset Objekt). Es sollten nur diejenigen Funktionen zugeordnet werden, für die eine Kommunikationsverbindung in der SCD-Datei erstellt wurde. Diese Konfigurationen werden normalerweise beim Importieren der SCD-Datei automatisch erzeugt (Zugriff über die Menüstruktur **Einstellungen > Eingänge/Ausgänge > Entfernte Eingänge** in EnerVista UR Setup).

C.5.3 INFORMATIONEN ZU ICD-DATEIEN

Die SCL-Sprache basiert auf XML, und ihre Syntaxdefinition ist als W3C XML-Schema beschrieben. ICD ist ein Typ von SCL-Datei (zu denen auch Dateien des Typs SSD, CID und SCD gehören). Die ICD-Datei beschreibt den Funktionsumfang eines IED und besteht aus vier Hauptabschnitten:

- Kopfzeile
- Kommunikation
- LEDs
- DataTypeTemplates

Die grundlegende Struktur einer ICD-Datei wird nachfolgend illustriert.

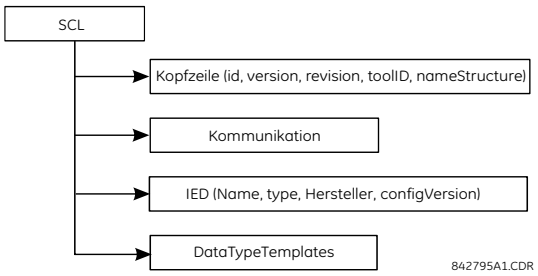


Abbildung C–2: ICD-DATEISTRUKTUR, SCL (ROOT)-KNOTEN

Der Knoten **Kopfzeile** identifiziert die ICD-Datei und ihre Version und legt Optionen für die Zuordnung von Namen zu Signalen fest.

Der Knoten **Kommunikation** beschreibt die Möglichkeiten der direkten Kommunikationsverbindung zwischen logischen Knoten mithilfe von logischen Bussen (Subnetzwerken) und IED-Zugriffsports. Der Kommunikationsabschnitt hat die folgende Struktur.

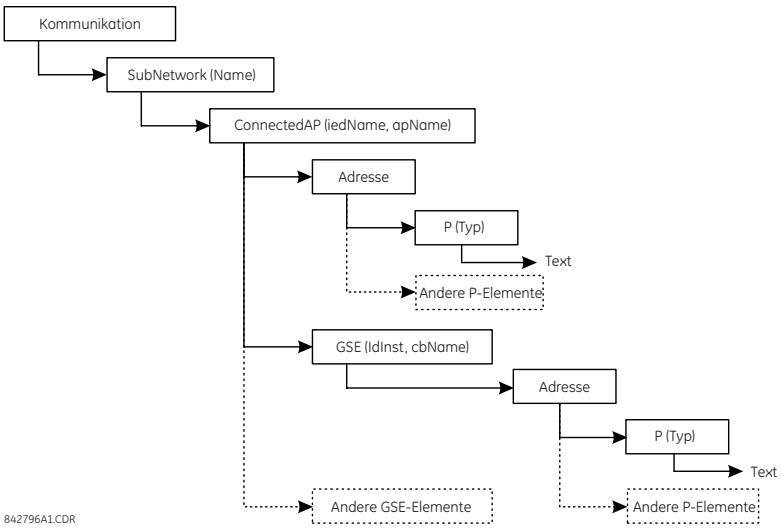


Abbildung C–3: ICD-DATEISTRUKTUR, KOMMUNIKATIONSKNOTEN

Der Knoten **SubNetwork** enthält alle Zugangspunkte, die (logisch) mit dem Subnetzwerk-Protokoll und ohne den intervenierenden Router kommunizieren können. Der Knoten **ConnectedAP** beschreibt den IED-Zugangspunkt, der mit diesem Subnetzwerk verbunden ist. Der Knoten **Adresse** enthält die Adressparameter des Zugangspunkts. Der Knoten **GSE** stellt das Adresselement zur Angabe der Kontrollblock-Adressparameter bereit. Dabei bedeutet **ldInst** die Instanz-Identifizierung des logischen Geräts innerhalb des IED, auf dem sich der Kontrollblock befindet, und **cbName** ist der Name des Kontrollblocks.

Der Knoten **IED** beschreibt die (Vor-)Konfiguration eines IED: seine Zugangspunkte sowie die auf ihm instanziierten logischen Geräte und logische Knoten. Er definiert ferner die Fähigkeiten eines IED in Bezug auf angebotene Kommunikationsdienste sowie in Verbindung mit seinem **LNType**, instanziierte Daten (DO) und seine Standard- oder Konfigurationswerte. Eine ICD-Datei sollte nur einen IED-Abschnitt enthalten, weil sie nur ein IED beschreibt.

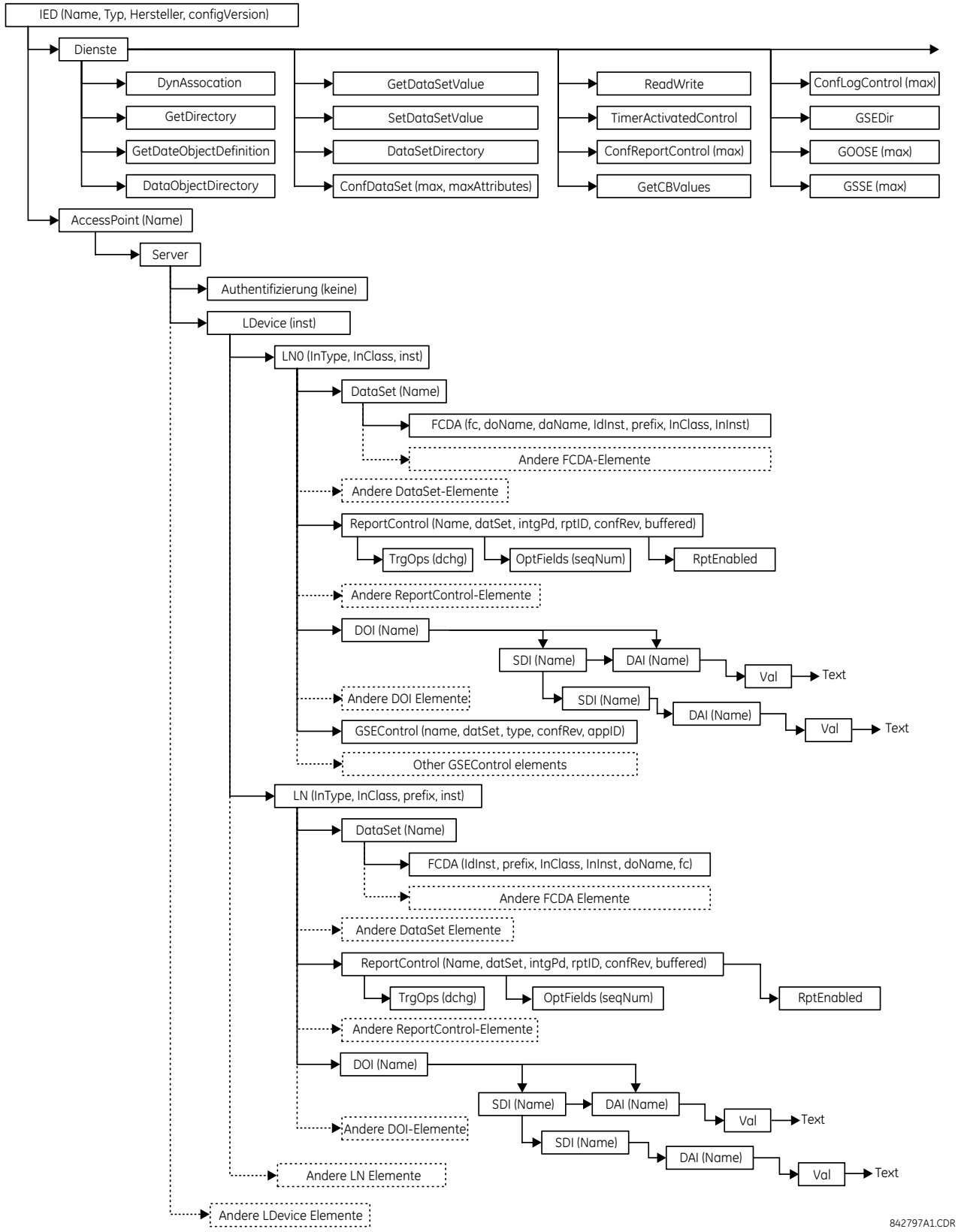


Abbildung C–4: ICD-DATEISTRUKTUR, IED-KNOTEN

Der Knoten **DataTypeTemplates** definiert instanziierbare logische Knoten-Typen. Ein logischer Knoten-Typ ist eine instanziierbare Vorlage der Daten eines logischen Knotens. Ein **LnodeType** wird jedes Mal referenziert, wenn dieser instanziierbare Typ mit einem IED benötigt wird. Eine Vorlage für logische Knotentypen wird aus DATA-Funktionen (DO) erstellt, die wiederum einen DO-Typ besitzen, der aus den DATA-Klassen (CDC) abgeleitet ist. DOs bestehen aus Attributen (DA) oder aus Funktionen bereits definierter DO-Typen (SDO). Das Attribut (DA) besitzt eine funktionale Einschränkung und kann entweder einen grundlegenden Typ besitzen, eine Aufzählung oder eine Struktur eines **DAType** sein. Der DAType wird aus BDA-Funktionen aufgebaut, welche die Strukturelemente definieren, die ihrerseits **BDA**-Funktionen sein Können und einen Basistyp wie DA besitzen können.

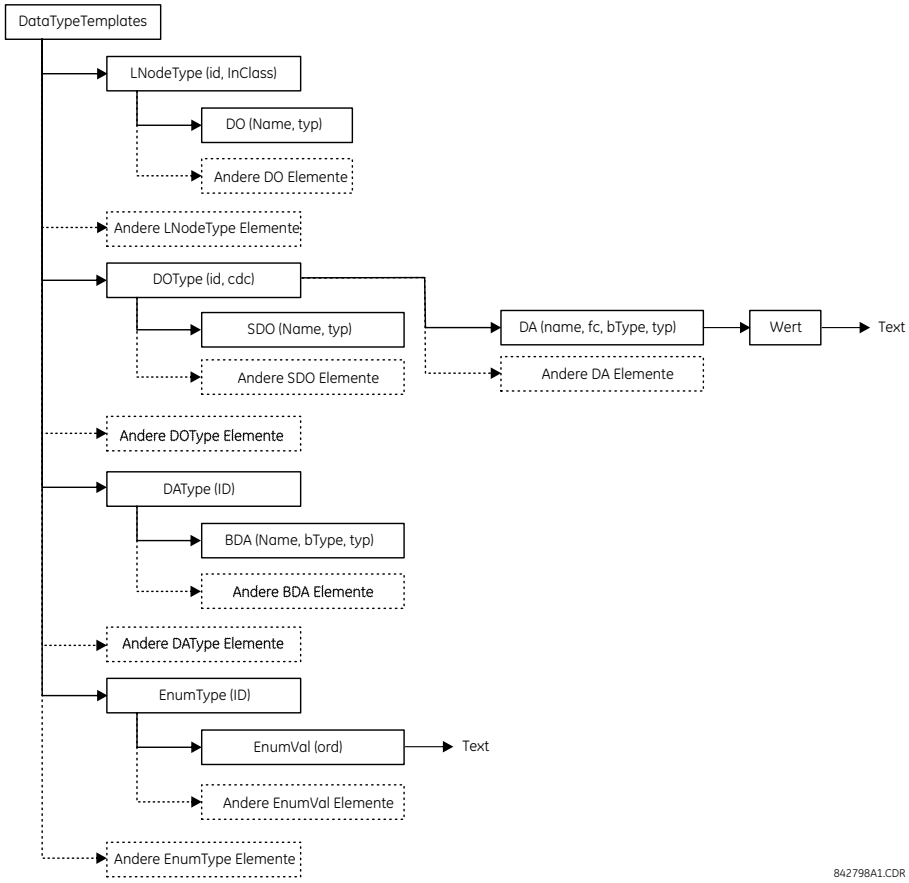
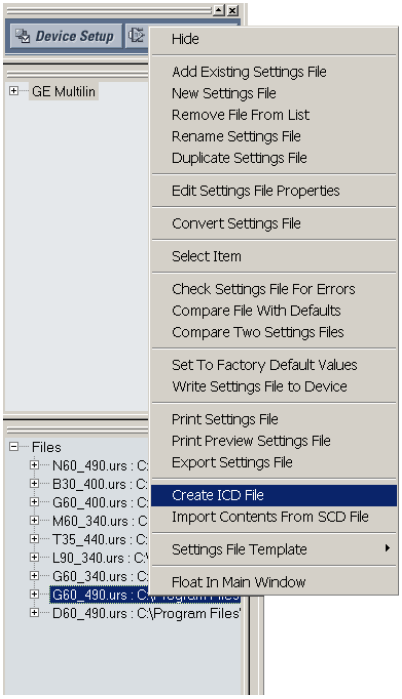


Abbildung C–5: ICD-DATEISTRUKTUR, DATATYPETEMPLATES-KNOTEN

C.5.4 ERSTELLEN EINER ICD-DATEI MIT ENERVISTA UR SETUP

Eine ICD-Datei kann direkt aus einem angeschlossenen M60 IED oder aus der Einstellungsdatei eines offline befindlichen M60 erzeugt werden. Dies geschieht mit der EnerVista UR Setup Software anhand der nachfolgenden Beschreibung:

1. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf die auf das verbundene Schutzgerät der UR-Serie oder dessen Einstellungsdatei, und wählen Sie **ICD-Datei erstellen** aus.



2. Das EnerVista UR Setup fordert Sie auf, die Datei zu speichern. Wählen Sie den Dateipfad aus, geben Sie den Namen für die ICD-Datei ein, und klicken Sie danach auf **OK**, um die Datei zu erzeugen.

Das Erstellen einer ICD-Datei über die Einstellungsdatei eines M60 im Offline-Modus ist schneller, als wenn die ICD-Datei direkt über das Schutzgerät erstellt wird.

C.5.5 INFORMATIONEN ZU SCD-DATEIEN

Die Systemkonfiguration wird im Systemkonfigurator durchgeführt. Viele Hersteller (unter anderem auch GE Multilin) verwenden ihre eigenen Tools zur Systemkonfiguration. Darüber hinaus sind auch einige Systemkonfiguratoren auf dem Markt erhältlich (beispielsweise Siemens DIGSI Version 4.6 oder höher und ASE Visual SCL Beta 0.12).

Obwohl sich die Konfigurationswerkzeuge je nach Anbieter unterscheiden können, ist das Verfahren weitgehend gleich. Zuerst muss ein Schaltanlagenprojekt erstellt werden, entweder als leere Vorlage oder durch Importieren bestehender Systeminformationen aus einer Systemspezifikationsdatei (SSD). Danach werden IEDs zur Schaltanlage hinzugefügt. Da jedes IED durch seine zugehörige ICD dargestellt wird, werden die ICD-Dateien in das Schaltanlagenprojekt importiert, und der Systemkonfigurator überprüft die ICD-Dateien während des Importvorgangs. Wenn die ICD-Dateien erfolgreich in das Schaltanlagenprojekt importiert wurden, sind gegebenenfalls noch geringfügige Maßnahmen erforderlich, um die IEDs mit der Schaltanlage zu verknüpfen (nähere Einzelheiten dazu enthält das Systemkonfigurator-Handbuch).

Nachdem alle IEDs in die Schaltanlage eingefügt wurden, sind weitere Konfigurationen möglich, wie etwa:

- Zuweisen von Netzwerkadressen zu einzelnen IEDs.
- Anpassen der Präfixe von logischen Knoten.
- Erstellen von Kommunikationsverbindungen (Konfigurieren von GOOSE Meldungen, von einem IED an andere gesendet werden sollen).

Wenn die Systemkonfigurationen vollständig sind, werden die Ergebnisse in einer SCD-Datei gespeichert. Diese enthält nicht nur die Konfiguration für jedes IED in der Schaltanlage, sondern auch die Systemkonfiguration für die gesamte Schaltanlage. Zuletzt wird die SCD-Datei wieder an den IED-Konfigurator zurückgereicht (herstellerspezifisches Tool), um die neue Konfiguration in das IED zu aktualisieren.

Die SCD-Datei besteht aus mindestens fünf Hauptabschnitten:

- Kopfzeile.
- Schaltanlage.
- Kommunikation.
- IED-Abschnitt(e).
- DataTypeTemplates.

Die grundlegende Struktur einer SCD-Datei wird nachfolgend illustriert.

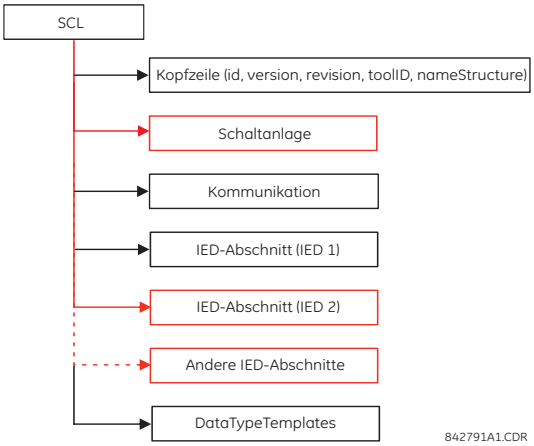


Abbildung C–6: SCD-DATEISTRUKTUR, SCL (ROOT)-KNOTEN

Wie bei ICD-Dateien, identifiziert der Knoten **Header** die SCD-Datei und ihre Version und legt Optionen für die Zuordnung von Namen zu Signalen fest.

Der Knoten **Substation** beschreibt die Schaltanlagenparameter:

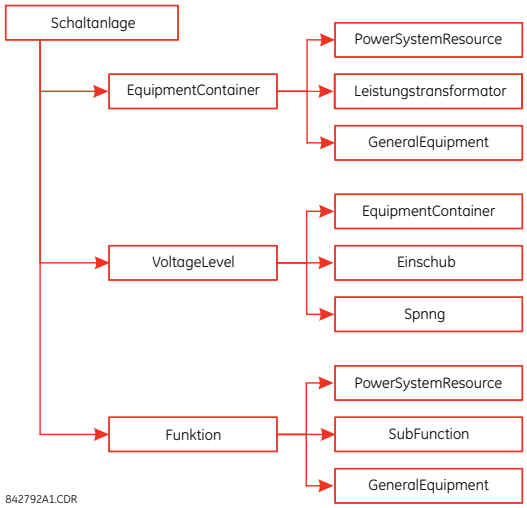


Abbildung C–7: SCD-DATEISTRUKTUR, KNOTEN „SCHALTANLAGE“

Der Knoten **Kommunikation** beschreibt die Möglichkeiten der direkten Kommunikationsverbindung zwischen logischen Knoten mithilfe von logischen Bussen (Subnetzwerken) und IED-Zugriffsports. Der Kommunikationsabschnitt hat die folgende Struktur.

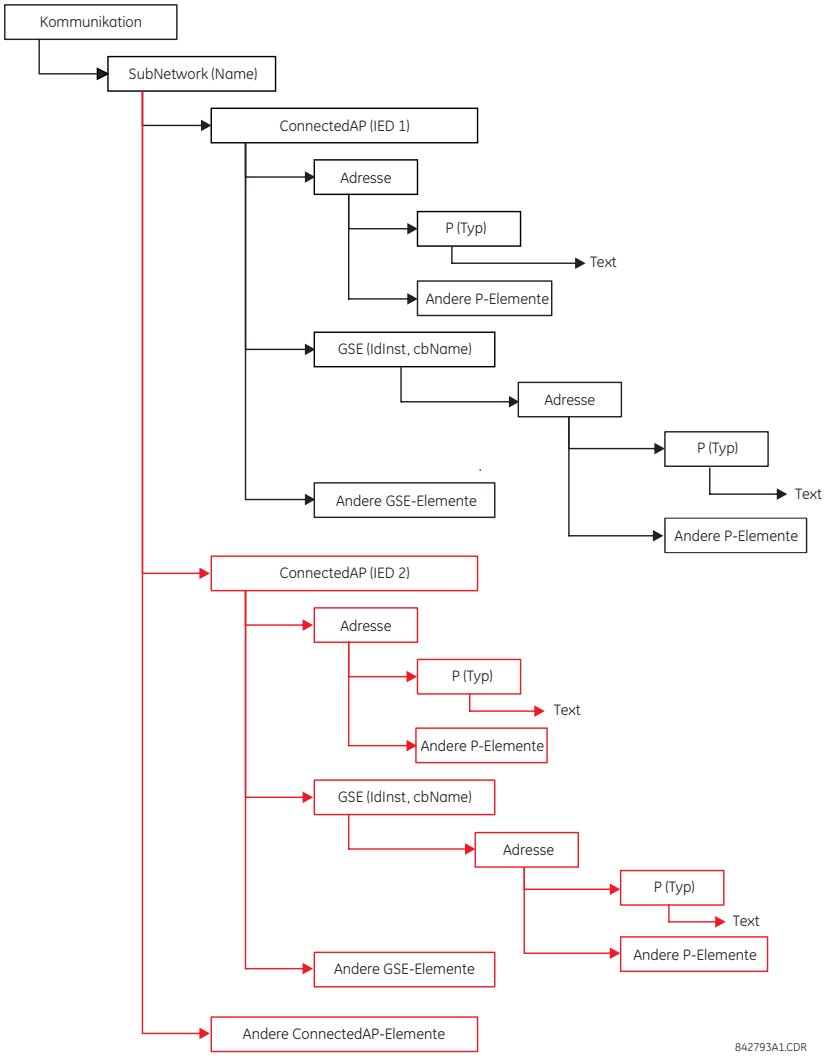


Abbildung C–8: SCD-DATEISTRUKTUR, KOMMUNIKATIONSKNOTEN

Der Knoten **SubNetwork** enthält alle Zugangspunkte, die (logisch) mit dem Subnetzwerk-Protokoll und ohne den intervenierenden Router kommunizieren können. Der Knoten **ConnectedAP** beschreibt den IED-Zugangspunkt, der mit diesem Subnetzwerk verbunden ist. Der Knoten **Adresse** enthält die Adressparameter des Zugangspunkts. Der Knoten **GSE** stellt das Adresselement zur Angabe der Kontrollblock-Adressparameter bereit. Dabei bedeutet **ldInst** die Instanz-Identifizierung des logischen Geräts innerhalb des IED, auf dem sich der Kontrollblock befindet, und **cbName** ist der Name des Kontrollblocks.

Der Knoten **IED Section** beschreibt die Konfiguration eines IED.

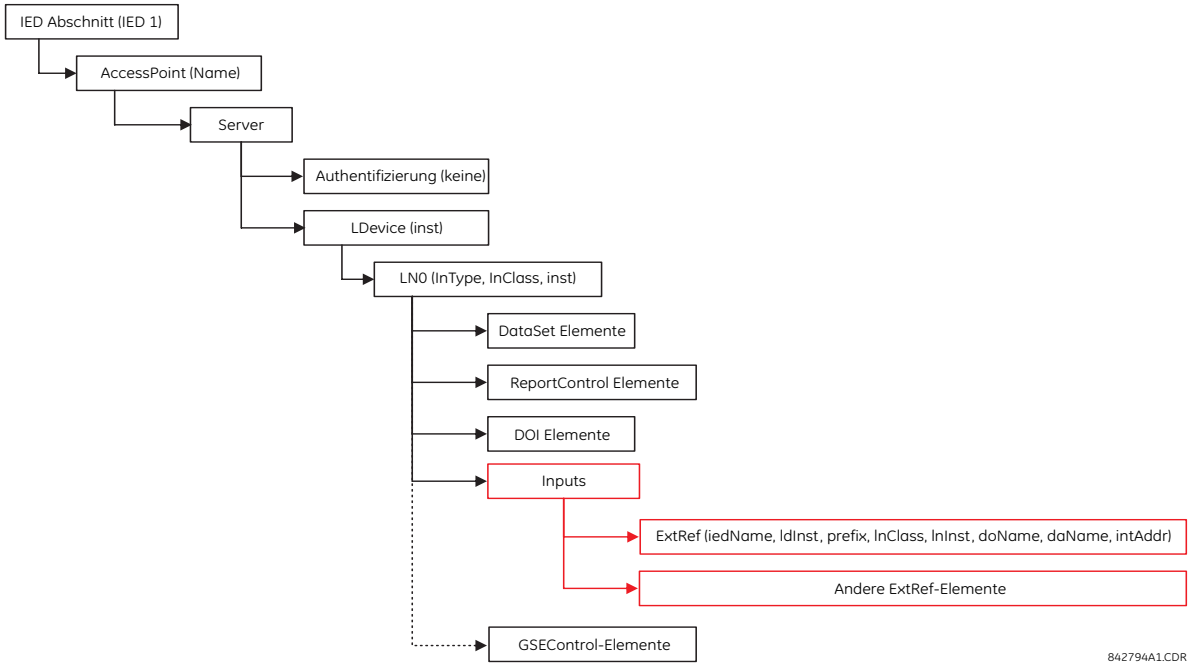
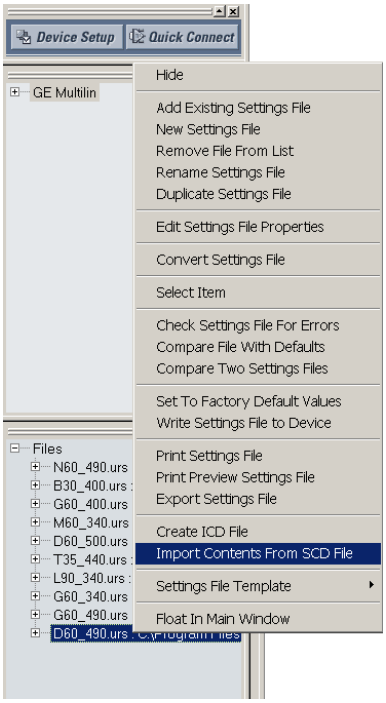


Abbildung C–9: SCD-DATEISTRUKTUR, IED-KNOTEN

C.5.6 IMPORTIEREN EINER SCD-DATEI MIT ENERVISTA UR SETUP

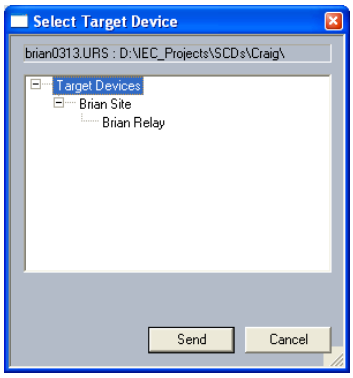
Die nachfolgende Vorgehensweise beschreibt die Aktualisierung eines M60 mit der neuen Konfiguration einer SCD-Datei mit der EnerVista UR Setup Software.

1. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf eine beliebige Position des Dateienfensters, und wählen Sie die Funktion **Inhalte aus SCD-Datei importieren** aus.



2. Wählen Sie die gespeicherte SCD-Datei aus, und klicken Sie auf **Öffnen**.
3. Die Software öffnet die SCD-Datei und fordert den Benutzer dann auf, eine Einstellungsdatei für die UR-Serie zu speichern. Wählen Sie einen Speicherort und einen Namen für die URS-Datei (Geräteeinstellungsdatei der UR-Serie) aus.

   Wenn in der SCD-Datei mehrere GE Multilin IEDs definiert sind, fordert die Software den Benutzer auf, eine UR-Serien-Einstellungsdatei für jedes IED zu speichern.
4. Nach dem Erstellen der URS-Datei können Sie (bei Bedarf) einzelne Einstellungen ändern.
5. Um das Schutzgerät mit den neuen Einstellungen zu aktualisieren, klicken Sie in der Einstellungsstruktur mit der rechten Maustaste auf die Einstellungsdatei und wählen Sie die Funktion **Einstellungsdatei auf Gerät schreiben** aus.
6. Die Software fordert zur Auswahl des Zielgeräts auf. Wählen Sie das Zielgerät aus der angezeigten Liste aus, und klicken Sie auf **Senden**. Die neuen Einstellungen werden auf das ausgewählte Gerät aktualisiert.



C.6.1 GRUNDLEGENDE ACSI-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG

DIENSTE		SERVER/ HERAUSGEBER	UR-FAMILIE
CLIENT-SERVER-ROLLEN			
B11	**Server**-Seite (von Verknüpfungen zwischen zwei Anwendungen)	**c1**	**Ja**
B12	**Client**-Seite (von Verknüpfungen zwischen zwei Anwendungen)	**---**	
SCSMS UNTERSTÜTZT			
B21	**SCSM**: IEC 61850-8-1 verwendet		**Ja**
B22	**SCSM**: IEC 61850-9-1 verwendet		
B23	**SCSM**: IEC 61850-9-2 verwendet		
B24	**SCSM**: andere		
„GENERIC SUBSTATION EVENT“ MODELL (GSE)			
B31	**Herausgeber**-Seite	**O**	**Ja**
B32	**Abonnenten**-Seite	**---**	**Ja**
„TRANSMISSION OF SAMPLED VALUE“-MODELL (SVC)			
B41	**Herausgeber**-Seite	**O**	
B42	**Abonnenten**-Seite	**---**	

HINWEIS

c1: wird „M“, wenn das „LOGICAL-DEVICE“-Modell unterstützt wird
O: Optional
M: Obligatorisch (Mandatory)

C.6.2 KONFORMITÄTSERKLÄRUNG ZU ACSI-MODELLEN

DIENSTE		SERVER/ HERAUSGEBER	UR-FAMILIE
WENN SERVERSEITIG (B11) UNTERSTÜTZT			
M1	**Logisches Gerät**	**c2**	**Ja**
M2	**Logischer Knoten**	**c3**	**Ja**
M3	**Daten**	**c4**	**Ja**
M4	**Datensatz**	**c5**	**Ja**
M5	**Substitution**	**O**	
M6	**Parametersatzsteuerung**	**O**	
	BERICHTE		
M7	**Gepufferte Berichtssteuerung**	**O**	**Ja**
M7-1	Folgenummer		
M7-2	Bericht-Zeitstempel		
M7-3	Grund für Aufnahme		
M7-4	Datensatzname		
M7-5	Datenreferenz		
M7-6	Pufferüberlauf		
M7-7	Datensatz-ID		
M7-8	BufTm		
M7-9	IntgPd		
M7-10	GI		
M8	**Ungepufferte Berichtssteuerung**	**O**	**Ja**
M8-1	Folgenummer		
M8-2	Bericht-Zeitstempel		
M8-3	Grund für Aufnahme		

DIENSTE		SERVER/ HERAUSGEBER	UR-FAMILIE
M8-4	Datensatzname		
M8-5	Datenreferenz		
M8-6	BufTm		
M8-7	IntgPd		
M8-8	GI		
	Aufzeichnung	**O**	
M9	**Aufzeichnungssteuerung**	**O**	
M9-1	IntgPd		
M10	**Protokoll**	**O**	
M11	**Steuerung**	**M**	**Ja**
WENN GSE (B31/32) UNTERSTÜTZT WIRD			
	GOOSE	**O**	**Ja**
M12-1	Datensatz-ID		
M12-2	DataReflnc		
M13	**GSSE**	**O**	**Ja**
WENN SVC (B41/B42) UNTERSTÜTZT WIRD			
M14	Multicast-SVC	**O**	
M15	Unicast-SVC	**O**	
M16	**Zeit**	**M**	**Ja**
M17	**Dateiübertragung**	**O**	**Ja**

HINWEIS

c2: wird „M“, wenn das „LOGICAL-NODE“-Modell unterstützt wird
c3: wird „M“, wenn das „DATA“-Modell unterstüzt wird
c4: wird „M“, wenn das DATA-SET-, Substitutions-, Berichts, Protokollsteuerung oder Zeitmodelle unterstützt werden
c5: wird „M“, wenn Berichte, GSE- oder SMV-Modelle unterstützt werden
M: Obligatorisch (Mandatory)

C.6.3 KONFORMITÄTSERKLÄRUNG ZU ACSI-DIENSTEN

In der unten stehenden Tabelle bezieht sich die Abkürzung AA (Application Associations) auf Anwendungsverknüpfungen (TP: Two Party / MC: Multicast). Die Einträge c6 bis c10 werden in den Anmerkungen unterhalb der Tabelle definiert.

DIENSTE		AA: TP/MC	SERVER/ HERAUSGEBER	UR-FAMILIE
SERVER (ABSCHNITT 7)				
S1	ServerDirectory	TP	M	Ja
APPLICATION ASSOCIATION (ABSCHNITT 8)				
S2	Verknüpfen	TP	M	Ja
S3	Abbrechen	TP	M	Ja
S4	Freigeben	TP	M	Ja
LOGISCHES GERÄT (ABSCHNITT 9)				
S5	LogicalDeviceDirectory	TP	M	Ja
LOGISCHER KNOTEN (ABSCHNITT 10)				
S6	LogicalNodeDirectory	TP	M	Ja
S7	GetAllDataValues	TP	M	Ja
DATEN (ABSCHNITT 11)				
S8	GetDataValues	TP	M	Ja
S9	SetDataValues	TP	O	Ja
S10	GetDataDirectory	TP	M	Ja
S11	GetDataDefinition	TP	M	Ja

DIENSTE		AA: TP/MC	SERVER/ HERAUSGEBER	UR-FAMILIE
DATENSATZ (ABSCHNITT 12)				
S12	GetDataSetValues	TP	M	Ja
S13	SetDataSetValues	TP	O	
S14	CreateDataSet	TP	O	
S15	DeleteDataSet	TP	O	
S16	GetDataSetDirectory	TP	O	Ja
PARAMETERSATZ-STEUERUNG (ABSCHNITT 16)				
S18	SelectActiveSG	TP	O	
S19	SelectEditSG	TP	O	
S20	SetSGValues	TP	O	
S21	ConfirmEditSGValues	TP	O	
S22	GetSGValues	TP	O	
S23	GetSGCBValues	TP	O	
BERICHTE (ABSCHNITT 17)				
	BUFFERED REPORT CONTROL BLOCK (BRCB)			
S24	Bericht	TP	c6	Ja
S24-1	data-change (dchg)			Ja
S24-2	qchg-change (qchg)			
S24-3	data-update (dupd)			
S25	GetBRCBValues	TP	c6	Ja
S26	SetBRCBValues	TP	c6	Ja
	UNBUFFERED REPORT CONTROL BLOCK (URCB)			
S27	Bericht	TP	c6	Ja
S27-1	data-change (dchg)			Ja
S27-2	qchg-change (qchg)			
S27-3	data-update (dupd)			
S28	GetURCBValues	TP	c6	Ja
S29	SetURCBValues	TP	c6	Ja
LOGGING (ABSCHNITT 17)				
	LOG CONTROL BLOCK			
S30	GetLCBValues	TP	M	
S31	SetLCBValues	TP	M	
	LOG			
S32	QueryLogByTime	TP	M	
S33	QueryLogByEntry	TP	M	
S34	GetLogStatusValues	TP	M	
GENERIC SUBSTATION EVENT MODELL (GSE) (ABSCHNITT 18, ANHANG C)				
	GOOSE-CONTROL-BLOCK (ABSCHNITT 18)			
S35	SendGOOSEMessage	MC	c8	Ja
S36	GetReference	TP	c9	
S37	GetGOOSEElementNumber	TP	c9	
S38	GetGoCBValues	TP	O	Ja
S39	SetGoCBValues	TP	O	Ja
	GSSE-CONTROL-BLOCK (ANHANG C)			
S40	SendGSSEMessage	MC	c8	Ja
S41	GetReference	TP	c9	
S42	GetGSSEElementNumber	TP	c9	
S43	GetGsCBValues	TP	O	Ja

DIENSTE		AA: TP/MC	SERVER/ HERAUSGEBER	UR-FAMILIE
S44	SetGsCBValues	TP	O	Ja
ÜBERTRAGUNG VON „SAMPLED VALUE“-MODELL (SVC) (ABSCHNITT 19)				
	MULTICAST SVC			
S45	SendMSVMessage	MC	c10	
S46	GetMSVCBValues	TP	O	
S47	SetMSVCBValues	TP	O	
	UNICAST SVC			
S48	SendUSVMessage	MC	c10	
S49	GetUSVCBValues	TP	O	
S50	SetUSVCBValues	TP	O	
CONTROL (ABSCHNITT 20)				
S51	Auswählen		O	Ja
S52	SelectWithValue	TP	O	
S53	Abbrechen	TP	O	Ja
S54	Schalten	TP	M	Ja
S55	Befehls-Beendigung	TP	O	
S56	TimeActivated-Operate	TP	O	
DATEIÜBERTRAGUNG (ABSCHNITT 23)				
S57	GetFile	TP	M	Ja
S58	SetFile	TP	O	
S59	DeleteFile	TP	O	
S60	GetFileAttributeValues	TP	M	Ja
TIME (ABSCHNITT 5.5)				
T1	Zeitauflösung der internen Uhr (nächste negative Zweierpotenz in Sekunden)			20
T2	Echtzeituhr-Genauigkeit			SNTP, IRIG-B
T3	Unterstützte Zeitstempel-Auflösung (nächster Wert von 2^{-n} in Sekunden, gemäß 6.1.2.9.3.2)			20

HINWEIS

c6: deklariert Unterstützung für mindestens eines (BRCB oder URCB)
c7: deklariert Unterstützung für mindestens eines (QueryLogByTime oder QueryLogAfter)
c8: deklariert Unterstützung für mindestens eines (SendGOOSEMessage oder SendGSSEMessage)
c9: deklariert Unterstützung, wenn TP-Verknüpfung verfügbar ist
c10: deklariert Unterstützung für mindestens eines (SendMSVMessage oder SendUSVMessage)

C.7.1 LOGISCHE KNOTEN – TABELLE

Die Geräte der UR Schutzgeräteserie unterstützen logische Knoten gemäß IEC 61850 anhand der Angaben in der nachfolgenden Tabelle. Beachten Sie, dass die tatsächliche Instanziierung jedes logischen Knotens durch den Produkt-Bestellcode festgelegt ist. Beispiel: Der logische Knoten „PDIS“ (Distanzschutz) ist nur im Leitungsdistanzschutzgerät D60 verfügbar.

Tabelle C–1: LOGISCHE KNOTEN GEMÄß IEC 61850 (Tabelle 1 von 4)

KNOTEN	UR-FAMILIE
L: LOGISCHE KNOTEN, SYSTEM	
LPHD: Physische Geräteinformationen	Ja
LLN0: Logischer Knoten null	Ja
LCCH: Überwachung des physischen Kommunikationskanals	---
LGOS: GOOSE Abonnement	---
LSVS: Abtastwert-Abonnement	---
LTIM: Zeitverwaltung	---
LTMS: Time-Master-Überwachung	---
LTRK: Dienstverfolgung	---
A: LOGISCHE KNOTEN FÜR AUTOMATISCHE STEUERUNG	
ANCR: Neutralleiterstromregler	---
ARCO: Blindleistungssteuerung	---
ATCC: Automatischer Stufenumschalter-Controller	---
AVCO: Spannungssteuerung	---
C: LOGISCHE KNOTEN FÜR STEUERUNG	
CALH: Alarmhandhabung	---
CCGR: Kühlgruppensteuerung	---
CILO: Flipflop	---
CPOW: Point-on-wave-Umschaltung	---
CSWI: Schaltersteuerung	Ja
CSYN: Synchronisierungscontroller	---
F: LOGISCHE KNOTEN FÜR FUNKTIONALE BLÖCKE	
FCNT: Zähler	---
FCSD: Kennlinienform-Beschreibung	---
FFIL: Generischer Füller	---
FLIM: Steuerungsfunktion-Ausgangsbegrenzung	---
FPID: PID-Regler	---
FRMP: Drosselfunktion	---
FSPT: Sollwertsteuerungsfunktion	---
FXOT: Aktion bei Grenzwertüberschreitung	---
FXUT: Aktion bei Grenzwertunterschreitung	---
G: LOGISCHE KNOTEN FÜR GENERISCHE REFERENZEN	
GAPC: Generische automatische Prozesssteuerung	---
GGIO: Generische Prozess-E/A	Ja
GLOG: Generisches Protokoll	---
GSAL: Generische Sicherheitsanwendung	---
I: LOGISCHE KNOTEN FÜR SCHNITTSTELLEN UND ARCHIVIERUNG	
IARC: Archivierung	---
IHMI: Mensch-Maschinen-Schnittstelle	---
ISAF: Sicherheitsalarmfunktion	---
ITCI: Fernsteuerungsschnittstelle	---
ITMI: Fernüberwachungsschnittstelle	---

Tabelle C–1: LOGISCHE KNOTEN GEMÄß IEC 61850 (Tabelle 2 von 4)

KNOTEN	UR-FAMILIE
ITPC: Schutzsignalübertragungs-Kommunikationsschnittstellen	---
K: LOGISCHE KNOTEN FÜR MECHANISCHE UND NICHT-ELEKTRISCHE PRIMÄRGERÄTE	
KFAN: Lüfter	---
KFIL: Filter	---
KPMP: Pumpe	---
KTNK: Tank	---
KVLV: Ventilsteuerung	---
M: LOGISCHE KNOTEN FÜR VERBRAUCHSERFASSUNG UND MESSUNG	
MENV: Umgebungsinformationen	---
MFLK: Flicker-Messungsname	---
MHAI: Oberwellen oder Zwischenwellen	---
MHAN: Nicht-phasenbezogene Oberwellen oder Zwischenwellen	---
MHYD: Hydrologische Informationen	---
MMDC: DC-Messung	---
MMET: Meteorologische Informationen	---
MMTN: Messung	---
MMTR: Messung	---
MMXN: Nicht-phasenbezogene Messung	Ja
MMXU: Messung	Ja
MSQI: Sequenz und Unsymmetrie	Ja
MSTA: Verbrauchszählungsstatistiken	---
P: LOGISCHE KNOTEN FÜR SCHUTZFUNKTIONEN	
PDIF: Differenz	Ja
PDIR: Richtungsvergleich	---
PDIS: Distanz	Ja
PDOP: Richtungs-Überleistung	---
PDUP: Richtungs-Unterlastschutz	---
PFRC: Frequenzänderungsrate	---
PHAR: Oberwellen-Stabilisierung	---
PHIZ: Erdungsdetektor	---
PIOC: Überstromschutz	Ja
PMRI-Motor-Neustartverhinderung	---
PMSS: Motorstartzeit-Überwachung	---
POPF: Überleistungsfaktor	---
PPAM: Phasenwinkel-Messung	---
PRTR: Rotorschutz	---
PSCH: Schutzschema	---
PSDE: Sensibler gerichteter Erdungsfehler	---
PTEF: Transienter Erdschluss	---
PTOC: Überstromzeitschutz	Ja
PTOF: Überfrequenz	---
PTOV: Überspannung	Ja
PTRC: Schutzauslösekonditionierung	Ja
PTTR: Thermische Überlastung	---
PTUC: Unterstrom	---
PTUF: Unterfrequenz	---
PTUV: Unterspannungsschutz	Ja

Tabelle C–1: LOGISCHE KNOTEN GEMÄß IEC 61850 (Tabelle 3 von 4)

KNOTEN	UR-FAMILIE
PUPF: Unterlastschutzfaktor	---
PVOC: Spannungsgesteuerter Zeitüberstrom	---
PVPH: Volt pro Hz	---
PZSU: Stillstand oder Unterdrehzahl	---
Q: LOGISCHE KNOTEN FÜR STROMQUALITÄTSEREIGNISSE	
QFVR: Frequenzabweichung	---
QITR: Stromschwankung	---
QIUB: Strom-Unsymmetrieabweichung	---
QVTR: Spannungsschwankung	---
QVUB: Spannungs-Unsymmetrieabweichung	---
QVVR: Spannungsabweichung	---
R: LOGISCHE KNOTEN FÜR SCHUTZBEZOGENE FUNKTIONEN	
RADR: Störungsaufzeichnungskanal analog	---
RBDR: Störungsaufzeichnungskanal binär	---
RBRF: Leistungsschalterversager	---
RDIR: Richtungselement	---
RDRE: Störungsaufzeichnungsfunktion	---
RDRS: Störungsaufzeichnungsbehandlung	---
RFLO: Fehlerortung	Ja
RMXU: Differenzmessungen	---
RPSB: Netzpendelung Erkennung/Sperrung	Ja
RREC: Automatische Wiedereinschaltung	Ja
RSYN: Synchronismus-Check oder Synchronisierung	---
S: LOGISCHE KNOTEN FÜR SENSOREN UND ÜBERWACHUNG	
SARC: Überwachung und Diagnose für Lichtbögen	---
SCBR: Leistungsschalter-Überwachung	---
SIMG: Spannungsfestigkeitsmedium-Überwachung (Gas)	---
SIML: Spannungsfestigkeitsmedium-Überwachung (Flüssigkeit)	---
SLTC: Stufenschalter-Überwachung	---
SOPM: Überwachung von Betätigungsmechanismen	---
SPDC: Überwachung und Diagnose für Teilentladungen	---
SPTR: Leistungstransformator-Überwachung	---
SSWI: Schutzschalter-Überwachung	---
STMP: Temperaturüberwachung	---
SVBR: Vibrationsüberwachung	---
T: LOGISCHE KNOTEN FÜR WANDLER	
TANG: Winkel	---
TAXD: Axiale Verschiebung	---
TCTR: Stromwandler	---
TDST: Distanz	---
TFLW: Flüssigkeitsfluss	---
TFRQ: Frequenz	---
TGSN: Generischer Sensor	---
THUM: Luftfeuchtigkeit	---
TLVL: Medienfüllstand	---
TMGF: Magnetisches Feld	---
TMVM: Bewegungssensor	---

Tabelle C–1: LOGISCHE KNOTEN GEMÄß IEC 61850 (Tabelle 4 von 4)

KNOTEN	UR-FAMILIE
TPOS: Positionsanzeiger	---
TPRS: Drucksensor	---
TRTN: Drehgeber	---
TSND: Schalldrucksensor	---
TTMP: Temperatursensor	---
TTNS: Mechanische Spannung	---
TVBR: Vibrationssensor	---
TVTR: Spannungswandler	---
TWPH: Wasser-Säuregrad	---
X: LOGISCHE KNOTEN FÜR SCHALTANLAGEN	
XCBR: Leistungsschalter	Ja
XSWI: Schutzschalter	Ja
Y: LOGISCHE KNOTEN FÜR LEISTUNGSTRANSFORMATOREN	
YEFN: Erdschlusskompensation (Petersen-Spule)	---
YLTC: Stufenschalter	---
YPSH: Leistungsmesswiderstand	---
YPTR: Leistungstransformator	---
Z: LOGISCHE KNOTEN FÜR WEITERE NETZAUSRÜSTUNGEN	
ZAXN: Hilfsnetzwerk	---
ZBAT: Batterie	---
ZBSH: Durchführung	---
ZCAB: Stromkabel	---
ZCAP: Kondensator-Bank	---
ZCON: Konverter	---
ZGEN: Generator	---
ZGIL: Gasisolierte Leitung	---
ZLIN: Stromfreileitung	---
ZMOT: Motor	---
ZREA: Reaktor	---
ZRES: Widerstand	---
ZRRC: Rotierender Blindkomponente	---
ZSAR: Überspannungsableiter	---
ZSCR: Halbleitergesteuerter Gleichrichter	---
ZSMC: Synchronmaschine	---
ZTCF: Thyristorgesteuerter Frequenzwandler	---
ZTRC: Thyristorgesteuerte reaktive Komponente	---

D.1.1 ÜBERSICHT

Das IEC 60870-5-103 Protokoll ist als ein Begleitstandard für die informative Funktion der Schutzausrüstung definiert. IEC 60870-5-103 definiert lediglich die Kommunikation für eine serielle, asymmetrische Verbindung. Die Kommunikationsgeschwindigkeiten werden entweder auf 9600 oder auf 19200 Baud festgelegt.

In diesem Handbuch werden Grundkenntnisse des IEC 60870-5-103-Protokolls und der standardmäßigen IEC 60870-Dokumente mit Bezug auf das Protokoll vorausgesetzt.

Standardmäßige IEC 60870-Dokumente mit Bezug auf IEC 60870-5-103:

- IEC 60870-5-1 – Übertragungs-Frame–Formate
- IEC 60870-5-2 – Übertragungsprozeduren
- IEC 60870-5-3 – Struktur der Anwendungsdaten
- IEC 60870-5-4 – Definition und Codierung der Informationselemente
- IEC 60870-5-5 – Grundlegende Anwendungsfunktionen
- IEC 60870-5-6 – Richtlinien für Konformitätstests

Zum Bereitstellen einer Interoperabilitätstabelle ist ein IEC 60870-5-103-Gerät erforderlich. Interoperabilität bedeutet, dass sämtliche erforderlichen Anwendungsdaten im Gerät, die sich in einen IEC 60870-5-103-Datentyp codieren lassen, dem IEC 60870-5-103-Adressraum zugeordnet werden können. Diese Daten werden von jeglichem IEC 60870-5-103-Master erkannt.

D.1.2 FAKTOR- UND OFFSET-BERECHNUNG FÜR MESSWERTÜBERTRAGUNG

Die allgemeine Formel für den übertragenen Wert lautet Xt = a * X + b

dabei ist X der Messwert, a der Multiplikationsfaktor, b der Offset und Xt der übertragene Wert.

Die Bedingungen zum Bestimmen von a und b, wenn die Werte den Bereich übersteigen, lauten wie folgt:

4096 = a*Xmax + b (Xmax ist der Höchstwert für den Messwert)

-4095 =a*Xmin + b (Xmin ist der Mindestwert für den Messwert)

Durch die Auflösung des oben stehenden Gleichungssystems ergibt sich:

a = 8191 / (Xmax - Xmin)

b = -4096 * (Xmax + Xmin) / (Xmax - Xmin)

Daher gilt:

Xt = 8191/(Xmax - Xmin)) * X - 4096 * (Xmax + Xmin) / (Xmax - Xmin)

Eine weitere Vereinfachung der Gleichung ist für folgende Situationen möglich:

1)

Xmin = -Xmax (positive und negative Werte):

Xt = (8191/2*Xmax) * X

a = 4096/Xmax

b = 0

2)

Wenn Xmin = 0 (nur positive Werte)

Xt = (8191/Xmax) * X - 4096

a = 2 * 4096/Xmax

b = -4096

Für die Berechnung von Xmax muss der Nennwert für die spezifische Art des Messwerts bekannt sein.

Xmax = 2.4 * Xrated

Die Kästchen zeigen Folgendes an: ☒ – in Standardrichtung verwendet; ☐ – nicht verwendet.

1. Physikalische Schicht

Elektrische Schnittstelle

☒ EIA RS-485

32 Anzahl der Lasten für ein Schutzelement

Optische Schnittstelle

☐ Glasfaser

☐ Kunststofffaser

☐ F-SMA-Anschluss

☐ BFOC/2,5-Anschlüsse

Übertragungsgeschwindigkeit

☒ 9600 bit/s

☒ 19.200 bit/s

2. VERBINDUNGSSCHICHT

Es gibt keine Auswahlmöglichkeiten für die Verbindungsschicht.

3. ANWENDUNGSSCHICHT

Übertragungsmodus für Anwendungsdaten

Modus 1 (niedrigstwertiges Oktett zuerst), wie in 4.10 von IEC 60870-5-4 definiert, wird nur in dieser Begleitnorm verwendet.

Gemeinsame Adresse der ASDU

☒ Eine GEMEINSAME ADRESSE DER ASDU (identisch mit Stationsadresse)

☐ Mehr als eine GEMEINSAME ADRESSE DER ASDU

Auswahl von Standardinformationsnummern in Überwachungsrichtung

Systemfunktionen in Überwachungsrichtung

	INF	Semantik
☒	<0>	Ende der Generalabfrage
☒	<0>	Zeitsynchronisierung
☒	<2>	Rücksetzen FCB
☒	<3>	Rücksetzen CU
☒	<4>	Start/Neustart
☒	<5>	Einschalten

Statusanzeigen in Überwachungsrichtung

	INF	Semantik
☐	<16>	Automatische Wiedereinschaltung aktiv
☐	<17>	Schutzsignalübertragung aktiv
☐	<18>	Schutz aktiv
☐	<19>	LED-Reset
☐	<20>	Überwachungsrichtung gesperrt
☐	<21>	Testmodus

☐ <22> Parametrierung vor Ort
☐ <23> Charakteristik 1
☐ <24> Charakteristik 2
☐ <25> Charakteristik 3
☐ <26> Charakteristik 4
☐ <27> Hilfseingang 1
☐ <28> Hilfseingang 2
☐ <29> Hilfseingang 3
☐ <30> Hilfseingang 4

Überwachungsanzeigen in Überwachungsrichtung

INF Semantik

☐ <32> Messgrößen-Überwachung I
☐ <33> Messgrößen-Überwachung U
☐ <35> Drehfeldüberwachung
☐ <36> Auslösekreisüberwachung
☐ <37> I>> Notbetrieb
☐ <38> Spannungswandler Automatenfall
☐ <39> Schutzsignalübertragung gestört
☐ <46> Gruppenwarnung
☐ <47> Gruppenalarm

Erdschlussanzeigen in Überwachungsrichtung

INF Semantik

☐ <48> Erdschluss L_1
☐ <49> Erdschluss L_2
☐ <50> Erdschluss L_3
☐ <51> Erdschluss vorwärts, d.h. Leitung
☐ <52> Erdschluss vorwärts, d.h. Sammelschiene

Fehleranzeigen in Überwachungsrichtung

INF Semantik

☐ <64> Start/Anregung L_1
☐ <65> Start/Anregung L_2
☐ <66> Start/Anregung L_3
☐ <67> Start/Anregung N
☐ <68> Allgemeine Auslösung
☐ <69> Auslöser L_1
☐ <70> Auslöser L_2
☐ <71> Auslöser L_3
☐ <72> Auslöser I>> (Notbetrieb)
☐ <73> Fehlerortung X in Ohm
☐ <74> Fehler vorwärts/Leitung

☐ <75> Fehler zurück/Sammelschiene
☐ <76> Schutzsignalübertragung, Signal gesendet
☐ <77> Schutzsignalübertragung, Signal empfangen
☐ <78> Zone 1
☐ <79> Zone 2
☐ <80> Zone 3
☐ <81> Zone 4
☐ <82> Zone 5
☐ <83> Zone 6
☐ <84> Allgemeine Start / Anregung
☐ <85> Leistungsschalterversager
☐ <86> Auslöser-Messsystem L_1
☐ <87> Auslöser-Messsystem L_2
☐ <88> Auslöser-Messsystem L_3
☐ <89> Auslöser-Messsystem E
☐ <90> Auslöser I>
☐ <91> Auslöser I>>
☐ <92> Auslöser IN>
☐ <93> Auslöser IN>>

Anzeigen für automatische Wiedereinschaltung in Überwachungsrichtung

INF Semantik

☐ <128> CB 'ein' durch AWE
☐ <129> CB 'ein' durch Langzeit-AWE
☐ <130> AWE gesperrt

Messgrößen in Überwachungsrichtung

INF Semantik

☐ <144> Messgröße I
☐ <145> Messgrößen I, U
☐ <146> Messgrößen I, U, P, Q
☐ <147> Messgrößen I_N, U_{EN}
☐ <148> Messgrößen I_{L123}, U_{L123}, P, Q, f

Generische Funktionen in Überwachungsrichtung

INF Semantik

☐ <240> Überschriften aller definierten Gruppen lesen
☐ <241> Werte oder Attribute aller Einträge einer Gruppe lesen
☐ <243> Verzeichnis eines einzelnen Eintrags lesen
☐ <244> Wert oder Attribut eines einzelnen Eintrags lesen
☐ <245> Ende der allgemeinen Abfrage generischer Daten
☐ <249> Eintrag schreiben mit Bestätigung
☐ <250> Eintrag schreiben mit Ausführung
☐ <251> Eintrag schreiben abgebrochen

Auswahl von Standardinformationsnummern in Überwachungsrichtung

Systemfunktionen in Steuerungsrichtung

	INF	Semantik
☒	<0>	Initialisierung der allgemeinen Abfrage
☒	<0>	Zeitsynchronisierung

Allgemeine Befehle in Steuerungsrichtung

	INF	Semantik
☐	<16>	Automatische Wiedereinschaltung ein/aus
☐	<17>	Schutzsignalübertragung ein/aus
☐	<18>	Schutz ein/aus
☐	<19>	LED-Reset
☐	<23>	Charakteristik 1 aktivieren
☐	<24>	Charakteristik 2 aktivieren
☐	<25>	Charakteristik 3 aktivieren
☐	<26>	Charakteristik 4 aktivieren

Generische Funktionen in Überwachungsrichtung

	INF	Semantik
☐	<240>	Überschriften aller definierten Gruppen lesen
☐	<241>	Werte oder Attribute aller Einträge einer Gruppe lesen
☐	<243>	Verzeichnis eines einzelnen Eintrags lesen
☐	<244>	Wert oder Attribut eines einzelnen Eintrags lesen
☐	<245>	Allgemeine Abfrage generischer Daten
☐	<248>	Eintrag schreiben
☐	<249>	Eintrag schreiben mit Bestätigung
☐	<250>	Eintrag schreiben mit Ausführung
☐	<251>	Eintrag schreiben Abbruch

Grundlegende Anwendungsfunktionen

- ☐ Testmodus
- ☐ Sperren der Überwachungsrichtung
- ☐ Störungsdaten
- ☐ Generische Services
- ☐ Private Daten

Verschiedenes

MESSGRÖßE	MAX MVAL = MAL NENNWERT		
	1,2	ODER	2,4
Strom L:$_1$A	☐		☒
Strom L:$_2$A	☐		☒
Strom L:$_3$A	☐		☒
Spannung L_{1-E}	☐		☒
Spannung L_{2-E}	☐		☒
Spannung L_{3-E}	☐		☒

MESSGRÖßE	MAX MVAL = MAL NENNWERT			
	1,2	ODER	2,4	
Wirkleistung P	☐		☒	
Blindleistung Q	☐		☒	
Frequenz f	☐		☒	
Spannung L_1-L_2	☐		☒	

E.1.1 DOKUMENT ZUR INTEROPERABILITÄT

Dieses Dokument ist von der Norm IEC 60870-5-104 abgeleitet. Im vorliegenden Abschnitt haben die Felder die folgende Bedeutung: ☒ – im Standard; ☐ – nicht verwendet; ■ – in der Norm IEC 60870-5-104 nicht auswählbar.

1. SYSTEM ODER GERÄT:

☐ Systemdefinition

☐ Definition für „Steuerungsstation“ (Master)

☒ **Definition „Gesteuerte Station“(Slave)**

2. NETZWERKKONFIGURATION:

■ ~~Punkt-zu-Punkt~~ ■ ~~Mehrpunkt~~

■ ~~Mehrfach-End-End-Konfiguration~~ ■ ~~Mehrpunkt-Stern~~

3. Physikalische Schicht

Übertragungsgeschwindigkeit (Steuerungsrichtung):

Unsymmetrische Schnittstelle V.24/V.28 genormt:	Unsymmetrische Schnittstelle Schaltkreis V.24/V.28 Empfohlen bei >1200 bit/s:	Symmetrische Schnittstelle V.24/V.28:
■ ~~100 bit/s~~. ■ ~~200 bit/s~~. ■ ~~300 bit/s~~. ■ ~~600 bit/s~~. ■ ~~1200 bit/s~~.	■ ~~2400 bit/s~~. ■ ~~4800 bit/s~~. ■ ~~9600 bit/s~~.	■ ~~2400 bit/s~~. ■ ~~4800 bit/s~~. ■ ~~9600 bit/s~~. ■ ~~19200 bit/s~~. ■ ~~38400 bit/s~~. ■ ~~56000 bit/s~~. ■ ~~64000 bit/s~~.

Übertragungsgeschwindigkeit (Überwachungsrichtung):

Unsymmetrische Schnittstelle V.24/V.28 genormt:	Unsymmetrische Schnittstelle Schaltkreis V.24/V.28 Empfohlen bei >1200 bit/s:	Symmetrische Schnittstelle V.24/V.28:
■ ~~100 bit/s~~. ■ ~~200 bit/s~~. ■ ~~300 bit/s~~. ■ ~~600 bit/s~~. ■ ~~1200 bit/s~~.	■ ~~2400 bit/s~~. ■ ~~4800 bit/s~~. ■ ~~9600 bit/s~~.	■ ~~2400 bit/s~~. ■ ~~4800 bit/s~~. ■ ~~9600 bit/s~~. ■ ~~19200 bit/s~~. ■ ~~38400 bit/s~~. ■ ~~56000 bit/s~~. ■ ~~64000 bit/s~~.

4. VERBINDUNGSSCHICHT

Verbindungsübertragungsverfahren:	Adressfeld der Verbindungsschicht:
■ ~~Symmetrische Übertragung~~ ■ ~~Asymmetrische Übertragung~~	■ ~~Nicht vorhanden (nur symmetrische Übertragung)~~ ■ ~~Ein Oktett~~ ■ ~~Zwei Oktette~~ ■ ~~Strukturiert~~ ■ ~~Unstrukturiert~~
Frame-Länge (maximale Länge, Anzahl Oktette): Nicht auswählbar in Begleitnorm IEC 60870-5-104	

Bei Verwendung einer unsymmetrischen Verbindungsschicht werden die folgenden ADSU-Typen in Meldungen der Klasse 2 (niedrige Priorität) mit den angegebenen Ursachen der Übertragung zurückgegeben:

■ ~~Die Standardzuordnung von ADSUs zu Meldungen der Klasse 2 wird wie folgt verwendet~~:

■ ~~Eine spezielle Zuordnung von ADSUs zu Meldungen der Klasse 2 wird wie folgt verwendet~~:

5. ANWENDUNGSSCHICHT

Übertragungsmodus für Anwendungsdaten:
Modus 1 (niederwertiges Oktett zuerst) gemäß Abschnitt 4.10 von IEC 60870-5-4 wird ausschließlich in dieser Begleitnorm verwendet.

Gemeinsame Adresse der ADSU:

■ ~~Ein Oktett~~

☒ Zwei Oktette

Informationsobjekt-Adresse:

■ ~~Ein Oktett~~ ☒ Strukturiert

■ ~~Zwei Oktette~~ ☒ Unstrukturiert

☒ Drei Oktette

Übertragungsursache:

■ ~~Ein Oktett~~

☒ Zwei Oktette (mit Absenderadresse). Absenderadresse wird auf null gesetzt, wenn nicht verwendet.

Maximale Länge von APDU: 253 (die maximale Länge kann vom System reduziert werden).

Auswahl von Standard-ASDUs:

Im vorliegenden Abschnitt habe die Felder die folgende Bedeutung: ☒ – im Standard entfernten; ☐ – nicht verwendet; ■ – in der Norm IEC 60870-5-104 nicht auswählbar.

Prozessinformationen in Überwachungsrichtung

☒ <1> := Einzelmeldung	M_SP_NA_1
■ ~~<2> := Einzelmeldung mit Zeitstempel~~	~~M_SP_TA_1~~
☐ <3> := Doppelmeldung	M_DP_NA_1
■ ~~<4> := Doppelmeldung mit Zeitstempel~~	~~M_DP_TA_1~~
☐ <5> := Stufenstellungsmeldung	M_ST_NA_1
■ ~~<6> := Stufenstellungsmeldung mit Zeitstempel~~	~~M_ST_TA_1~~
☐ <7> := Bitmuster von 32 bit	M_BO_NA_1
■ ~~<8> := Bitmuster von 32 bit mit Zeitstempel~~	~~M_BO_TA_1~~
☐ <9> := Gemessener Wert, normierter Wert	M_ME_NA_1
■ ~~<10> := Gemessener Wert, normierter Wert mit Zeitstempel~~	~~M_NE_TA_1~~
☐ <11> := Gemessener Wert, skalierter Wert	M_ME_NB_1
■ ~~<12> := Gemessener Wert, skalierter Wert mit Zeitstempel~~	~~M_NE_TB_1~~
☒ <13> := Gemessener Wert, verkürzte Gleitkommazahl	M_ME_NC_1
■ ~~<14> := Gemessener Wert, verkürzte Gleitkommazahl mit Zeitstempel~~	~~M_NE_TC_1~~
☒ <15> := Zählwerte	M_IT_NA_1
■ ~~<16> := Zählwerte mit Zeitstempel~~	~~M_IT_TA_1~~
■ ~~<17> := Schutzereignis mit Zeitstempel~~	~~M_EP_TA_1~~
■ ~~<18> := Geblockte Anregungen des Schutzes mit Zeitstempel~~	~~M_EP_TB_1~~
■ ~~<19> := Geblockte Auslösungen des Schutzes mit Zeitstempel~~	~~M_EP_TC_1~~
☐ <20> := Geblockte Einzelmeldung mit Statusänderungserkennung	M_SP_NA_1

☐ <21> := Gemessener Wert, normierter Wert ohne Mengendeskriptor	M_ME_ND_1
☒ <30> := Einzelmeldung mit Zeitstempel CP56Time2a	M_SP_TB_1
☐ <31> := Doppelpunkt-Informationen mit Zeitstempel CP56Time2a	M_DP_TB_1
☐ <32> := Stufenstellungsmeldung mit Zeitstempel CP56Time2a	M_ST_TB_1
☐ <33> := Bitmuster von 32 bit mit Zeitstempel CP56Time2a	M_BO_TB_1
☐ <34> := Gemessener Wert, normierter Wert mit Zeitstempel CP56Time2a	M_ME_TD_1
☐ <35> := Gemessener Wert, skalierter Wert mit Zeitstempel CP56Time2a	M_ME_TE_1
☐ <36> := Gemessener Wert, verkürzte Gleitkommazahl mit Zeitstempel CP56Time2a	M_ME_TF_1
☒ <37> := Zählwerte mit Zeitstempel CP56Time2a	M_IT_TB_1
☐ <38> := Schutzereignis mit Zeitstempel CP56Time2a	M_EP_TD_1
☐ <39> := Geblockte Anregungen des Schutzes mit Zeitstempel CP56Time2a	M_EP_TE_1
☐ <40> := Geblockte Auslösungen des Schutzes mit Zeitstempel CP56Time2a	M_EP_TF_1

Es werden entweder die ASDUs von Satz <2>, <4>, <6>, <8>, <10>, <12>, <14>, <16>, <17>, <18>, und <19> oder von Satz <30> bis <40> verwendet.

Prozessinformationen in Steuerungsrichtung

☒ <45> := Einzelbefehl	C_SC_NA_1
☐ <46> := Doppelbefehl	C_DC_NA_1
☐ <47> := Stufenstellbefehl	C_RC_NA_1
☐ <48> := Sollwertbefehl, normalisierter Wert	C_SE_NA_1
☐ <49> := Sollwertbefehl, skalierter Wert	C_SE_NB_1
☐ <50> := Sollwertbefehl, verkürzte Gleitkommazahl	C_SE_NC_1
☐ <51> := Bitmuster von 32 bit	C_BO_NA_1
☒ <58> := Einzelbefehl mit Zeitstempel CP56Time2a	C_SC_TA_1
☐ <59> := Doppelbefehl mit Zeitstempel CP56Time2a	C_DC_TA_1
☐ <60> := Stufenstellbefehl mit Zeitstempel CP56Time2a	C_RC_TA_1
☐ <61> := Sollwertbefehl, normalisierter Wert mit Zeitstempel CP56Time2a	C_SE_TA_1
☐ <62> := Sollwertbefehl, skalierter Wert mit Zeitstempel CP56Time2a	C_SE_TB_1
☐ <63> := Sollwertbefehl, verkürzte Gleitkommazahl mit Zeitstempel CP56Time2a	C_SE_TC_1
☐ <64> := Bitmuster von 32 bit mit Zeitstempel CP56Time2a	C_BO_TA_1

Es werden entweder die ASDUs von Satz <45> bis <51> oder von Satz <58> bis <64> verwendet.

Systeminformationen in Überwachungsrichtung

☒ <70> := Ende der Initialisierung	M_EI_NA_1

Systeminformationen in Steuerungsrichtung

☒ <100> := Abfragebefehl	C_IC_NA_1
☒ <101> := Zählerabfragebefehl	C_CI_NA_1
☒ <102> := Lesebefehl	C_RD_NA_1
☒ <103> := Uhrensynchronisierungsbefehl (siehe Abschnitt 7.6 der Norm)	C_CS_NA_1
■ ~~<104> := Testbefehl~~	~~C_TS_NA_1~~
☒ <105> := Prozess-Rücksetzbefehl	C_RP_NA_1
■ <106> := Verzögerung Abfragebefehl	C_CD_NA_1
☒ <107> := Testbefehl mit Zeitstempel CP56Time2a	C_TS_TA_1

Parameter in Steuerungsrichtung

☐ <110> := Parameter von gemessenem Wert, normierter Wert	PE_ME_NA_1
☐ <111> := Parameter von gemessenem Wert, skalierter Wert	PE_ME_NB_1
☒ <112> := Parameter von gemessenem Wert, verkürzte Gleitkommazahl	PE_ME_NC_1
☐ <113> := Parameter-Aktivierung	PE_AC_NA_1

Dateiübertragung

☐ <120> := Datei bereit	F_FR_NA_1
☐ <121> := Abschnitt bereit	F_SR_NA_1
☐ <122> := Verzeichnis aufrufen, Datei auswählen, Datei aufrufen, Abschnitt aufrufen	F_SC_NA_1
☐ <123> := Letzter Abschnitt, letztes Segment	F_LS_NA_1
☐ <124> := Datei bestätigen, Abschnitt bestätigen	F_AF_NA_1
☐ <125> := Segment	F_SG_NA_1
☐ <126> := Verzeichnis (leer oder X, verfügbar nur in Überwachungsrichtung [Standardrichtung])	C_CD_NA_1

Typbezeichner und Ursache der Übertragungszuweisungen
(stationsspezifische Parameter)

In der folgenden Tabelle gilt:

•Schattierte Felder sind nicht erforderlich.

•Schwarze Felder sind nicht zulässig.

•Leere Felder bezeichnen nicht verwendete Funktionen oder ASDU.

•„**X**“ nur in der Standardrichtung verwendet

TYPBEZEICHNUNG		GRUND DER ÜBERTRAGUNG																		
		PERIODISCH, ZYKLISCH	HINTERGRUNDABTASTUNG	SPONTAN	INITIALISIERT	ANFORDERN ODER ANGEFORDERT	AKTIVIERUNG	AKTIVIERUNGSBESTÄTIGUNG	DEAKTIVIERUNG	DEAKTIVIERUNGSBESTATIGUNG	AKTIVIERUNGSBEENDIGUNG	RÜCKGABEINFO DURCH LOKALEN BEFEHL VERURSACHT	DATEIÜBERTRAGUNG	ABGEFRAGT NACH GRUPPE <NUMMER>	ANGEFORDERT NACH GRUPPE <N> ZÄHLER ERFORDERLICH	UNBEKANNTE TYPBEZEICHNUNG	UNBEKANNTER UBERTRAGUNGSGRUND	UNBEKANNTE GEMEINSAME ADRESSE VON ADSU	UNBEKANNTE INFORMATIONSOBJEKT-ADRESSE	UNBEKANNTE INFORMATIONSOBJEKT-ADRESSE
NO.	MNEMONIC	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	20 BIS 36	37 BIS 41	44	45	46	47
<1>	M_SP_NA_1			X		X						X	X		X					
<2>	M_SP_TA_1																			

TYPBEZEICHNUNG		GRUND DER ÜBERTRAGUNG																		
		PERIODISCH, ZYKLISCH	HINTERGRUNDABTASTUNG	SPONTAN	INITIALISIERT	ANFORDERN ODER ANGEFORDERT	AKTIVIERUNG	AKTIVIERUNGSBESTÄTIGUNG	DEAKTIVIERUNG	DEAKTIVIERUNGSBESTATIGUNG	AKTIVIERUNGSBEENDIGUNG	RÜCKGABEINFO DURCH LOKALEN BEFEHL VERURSACHT	DATEIUBERTRAGUNG	ABGEFRAGT NACH GRUPPE <NUMMER>	ANGEFORDERT NACH GRUPPE <N> ZÄHLER ERFORDERLICH	UNBEKANNTE TYPBEZEICHNUNG	UNBEKANNTER UBERTRAGUNGSGRUND	UNBEKANNTE GEMEINSAME ADRESSE VON ADSU	UNBEKANNTE INFORMATIONSOBJEKT-ADRESSE	UNBEKANNTE INFORMATIONSOBJEKT-ADRESSE
NO.	MNEMONIC	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	20 BIS 36	37 BIS 41	44	45	46	47
<3>	M_DP_NA_1																			
<4>	M_DP_TA_1			X		X						X	X							
<5>	M_ST_NA_1																			
<6>	M_ST_TA_1			X		X						X	X							
<7>	M_BO_NA_1																			
<8>	M_BO_TA_1			X		X														
<9>	M_ME_NA_1														X					
<10>	M_ME_TA_1			X		X														
<11>	M_ME_NB_1														X					
<12>	M_ME_TB_1			X		X														
<13>	M_ME_NC_1	X		X		X									X					
<14>	M_ME_TC_1			X		X														
<15>	M_IT_NA_1			X												X				
<16>	M_IT_TA_1			X												X				
<17>	M_EP_TA_1			X																
<18>	M_EP_TB_1			X																
<19>	M_EP_TC_1			X																
<20>	M_PS_NA_1																			
<21>	M_ME_ND_1														X					
<30>	M_SP_TB_1			X								X	X							
<31>	M_DP_TB_1																			
<32>	M_ST_TB_1																			
<33>	M_BO_TB_1																			
<34>	M_ME_TD_1																			
<35>	M_ME_TE_1																			
<36>	M_ME_TF_1																			

E

TYPBEZEICHNUNG		GRUND DER ÜBERTRAGUNG																		
		PERIODISCH, ZYKLISCH	HINTERGRUNDABTASTUNG	SPONTAN	INITIALISIERT	ANFORDERN ODER ANGEFORDERT	AKTIVIERUNG	AKTIVIERUNGSBESTÄTIGUNG	DEAKTIVIERUNG	DEAKTIVIERUNGSBESTATIGUNG	AKTIVIERUNGSBEENDIGUNG	RUCKGABEINFO DURCH LOKALEN BEFEHL VERURSACHT	DATEIUBERTRAGUNG	ABGEFRAGT NACH GRUPPE <NUMMER>	ANGEFORDERT NACH GRUPPE <N> ZAHLER ERFORDERLICH	UNBEKANNTE TYPBEZEICHNUNG	UNBEKANNTER UBERTRAGUNGSGRUND	UNBEKANNTE GEMEINSAME ADRESSE VON ADSU	UNBEKANNTE INFORMATIONSOBJEKT-ADRESSE	UNBEKANNTE INFORMATIONSOBJEKT-ADRESSE
NO.	MNEMONIC	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	20 BIS 36	37 BIS 41	44	45	46	47
<37>	M_IT_TB_1			X												X				
<38>	M_EP_TD_1																			
<39>	M_EP_TE_1																			
<40>	M_EP_TF_1																			
<45>	C_SC_NA_1						X	X	X	X	X									
<46>	C_DC_NA_1																			
<47>	C_RC_NA_1																			
<48>	C_SE_NA_1																			
<49>	C_SE_NB_1																			
<50>	C_SE_NC_1																			
<51>	C_BO_NA_1																			
<58>	C_SC_TA_1						X	X	X	X	X									
<59>	C_DC_TA_1																			
<60>	C_RC_TA_1																			
<61>	C_SE_TA_1																			
<62>	C_SE_TB_1																			
<63>	C_SE_TC_1																			
<64>	C_BO_TA_1																			
<70>	M_EI_NA_1*)				X															
<100>	C_IC_NA_1						X	X	X	X	X									
<101>	C_CI_NA_1						X	X			X									
<102>	C_RD_NA_1					X														
<103>	C_CS_NA_1			X			X	X												
<104>	C_TS_NA_1																			
<105>	C_RP_NA_1						X	X												
<106>	C_CD_NA_1																			

TYPBEZEICHNUNG		GRUND DER ÜBERTRAGUNG																		
		PERIODISCH, ZYKLISCH	HINTERGRUNDABTASTUNG	SPONTAN	INITIALISIERT	ANFORDERN ODER ANGEFORDERT	AKTIVIERUNG	AKTIVIERUNGSBESTÄTIGUNG	DEAKTIVIERUNG	DEAKTIVIERUNGSBESTATIGUNG	AKTIVIERUNGSBEENDIGUNG	RÜCKGABEINFO DURCH LOKALEN BEFEHL VERURSACHT	DATEIUBERTRAGUNG	ABGEFRAGT NACH GRUPPE <NUMMER>	ANGEFORDERT NACH GRUPPE <N> ZÄHLER ERFORDERLICH	UNBEKANNTE TYPBEZEICHNUNG	UNBEKANNTER UBERTRAGUNGSGRUND	UNBEKANNTE GEMEINSAME ADRESSE VON ADSU	UNBEKANNTE INFORMATIONSOBJEKT-ADRESSE	UNBEKANNTE INFORMATIONSOBJEKT-ADRESSE
NO.	MNEMONIC	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	20 BIS 36	37 BIS 41	44	45	46	47
<107>	C_TS_TA_1	■	■	■	■	■			■	■	■	■	■	■		■				
<110>	P_ME_NA_1	■	■	■	■	■			■	■	■	■	■	■		■				
<111>	P_ME_NB_1	■	■	■	■	■			■	■	■	■	■	■		■				
<112>	P_ME_NC_1	■	■	■	■	■	X	X	■	■	■	■	■	■	X	■				
<113>	P_AC_NA_1	■	■	■	■	■			■	■	■	■	■	■	■	■				
<120>	F_FR_NA_1	■	■	■	■	■					■	■	■		■	■				
<121>	F_SR_NA_1	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■		■	■				
<122>	F_SC_NA_1	■	■	■	■	■		■	■	■	■	■	■		■	■				
<123>	F_LS_NA_1	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■		■	■				
<124>	F_AF_NA_1	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■		■	■				
<125>	F_SG_NA_1	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■		■	■				
<126>	F_DR_TA_1*)	■	■	■	■		■		■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■	■

6. GRUNDLEGENDE ANWENDUNGSFUNKTIONEN

Stationsinitialisierung:

☒ Entfernte Initialisierung

Zyklische Datenübertragung:

☒ Zyklische Datenübertragung

Leseprozedur:

☒ Leseprozedur

Spontane Übertragung:

☒ Spontane Übertragung

Doppelübertragung von Informationsobjekten mit spontaner Übertragungsursache:

Bei einer Änderung eines einzelnen Status eines Informationsobjekts können die nachfolgenden Typbezeichnungen nacheinander übertragen werden. Die betreffenden Informationsobjekt-Adressen, für die Doppelübertragung aktiviert ist, sind in einer projektspezifischen Liste festgelegt.

- ☐ Einzelmeldung: M_SP_NA_1, M_SP_TA_1, M_SP_TB_1 und M_PS_NA_1
- ☐ Doppelmeldung: M_DP_NA_1, M_DP_TA_1 und M_DP_TB_1
- ☐ Stufenstellungsmeldung: M_ST_NA_1, M_ST_TA_1 und M_ST_TB_1
- ☐ Bitmuster von 32 bit: M_BO_NA_1, M_BO_TA_1 und M_BO_TB_1 (falls für ein spezifisches Projekt definiert)
- ☐ Gemessener Wert, normierter Wert: M_ME_NA_1, M_ME_TA_1, M_ME_ND_1 und M_ME_TD_1
- ☐ Gemessener Wert, skalierter Wert: M_ME_NB_1, M_ME_TB_1 und M_ME_TE_1
- ☐ Gemessener Wert, verkürzte Gleitkommazahl: M_ME_NC_1, M_ME_TC_1 und M_ME_TF_1

Stationsabfrage:

- ☒ Global

☒ Gruppe 1	☒ Gruppe 5	☒ Gruppe 9	☒ Gruppe 13
☒ Gruppe 2	☒ Gruppe 6	☒ Gruppe 10	☒ Gruppe 14
☒ Gruppe 3	☒ Gruppe 7	☒ Gruppe 11	☒ Gruppe 15
☒ Gruppe 4	☒ Gruppe 8	☒ Gruppe 12	☒ Gruppe 16

Uhrensynchronisierung:

- ☒ Uhrensynchronisierung (optional, siehe Abschnitt 7.6)

Befehlsübertragung:

- ☒ Direkte Befehlsübertragung
- ☐ Direkte Sollwertbefehlsübertragung
- ☒ Befehl auswählen und ausführen
- ☐ Sollwertbefehl auswählen und ausführen
- ☒ C_SE ACTTERM verwendet
- ☒ Keine zusätzliche Definition
- ☒ Kurze Impulsdauer (Dauer durch einen Systemparameter in der Außenstation definiert)
- ☒ Lange Impulsdauer (Dauer durch einen Systemparameter in der Außenstation definiert)
- ☒ Dauerhafter Ausgang
- ☒ Überwachung von maximaler Verzögerung in Befehlsrichtung von Befehlen und Sollwertbefehlen

Maximale zulässige Verzögerung in Befehlsrichtung von Befehlen und Sollwertbefehlen: **10 s**

Übertragung von integrierten Gesamtwerten:

- ☒ Modus A: Lokales Einfrieren mit spontaner Übertragung
- ☒ Modus B: Lokales Einfrieren Zählerabfrage
- ☒ Modus C: Einfrieren und Übertragung durch Zählerabfragebefehle
- ☒ Modus D: Einfrieren durch Zählerabfragebefehl, eingefrorene Werte gleichzeitig gemeldet
- ☒ Zähler lesen
- ☒ Zähler einfrieren ohne Zurücksetzen
- ☒ Zähler einfrieren mit Zurücksetzen
- ☒ Zähler rücksetzen
- ☒ Allgemeiner Anforderungszähler
- ☒ Anforderungszähler Gruppe 1

☒ Anforderungszähler Gruppe 2

☒ Anforderungszähler Gruppe 3

☒ Anforderungszähler Gruppe 4

Parameter wird geladen:

☒ Grenzwert

☐ Glättungsfaktor

☐ Untere Grenze für Übertragung von gemessenen Werten

☐ Obere Grenze für Übertragung von gemessenen Werten

Parameter-Aktivierung:

☐ Aktivierung/Deaktivierung von dauerhafter oder periodischer Übertragung des adressierten Objekts

Testprozedur:

☐ Testprozedur

Dateiübertragung:

Dateiübertragung in Überwachungsrichtung:

☐ Transparente Datei

☐ Übertragung von Störungsdaten des Schutzelements

☐ Übertragung von Folgen von Ereignissen

☐ Übertragung von Folgen aufgezeichneter Analogwerte

Dateiübertragung in Steuerungsrichtung:

☐ Transparente Datei

Hintergrundabtastung:

☐ Hintergrundabtastung

Erfassung von Übertragungsverzögerung:

■ ~~Erfassung von Übertragungsverzögerung~~

Definition von Zeitüberschreitungen:

PARAMETER	STANDARD-WERT	BEMERKUNGEN	AUS-GEWÄHLTER WERT
t_0	30 s	Zeitüberschreitung von Verbindungsherstellung	120 s
t_1	15 s	Zeitüberschreitung von Senden oder Testen von APDUs	15 s
t_2	10 s	Zeitüberschreitung für Bestätigungen im Falle nicht vorhandener Datenmeldungen $t_2 < t_1$	10 s
t_3	20 s	Zeitüberschreitung für Senden von Testframes im Falle eines langen Leerlaufzustands	20 s

Maximaler Wertebereich für alle Zeitüberschreitungen: 1 bis 255 s, Genauigkeit 1 s

Maximale Anzahl ausstehender APDUs im I-Format *k* und neuesten Bestätigen-APDUs (*w*):

PARAMETER	STANDARD-WERT	BEMERKUNGEN	AUS-GEWÄHLTER WERT
k	12 APDUs	Maximale unterschiedliche Empfangsfolgenanzahl zum Senden von Zustandsvariable	12 APDUs
w	8 APDUs	Letztes Bestätigen nach Empfang von *w* I-Format-APDUs	8 APDUs

Maximaler Wertebereich *k*: 1 bis 32767 ($2^{15} - 1$) APDUs, Genauigkeit 1 APDU

Maximaler Wertebereich *w*: 1 bis 32767 APDUs, Genauigkeit 1 APDU
Empfehlung: *w* sollte nicht größer sein als zwei Drittel von *k*.

Port-Nummer:

PARAMETER	WERT	BEMERKUNGEN
Port-Nummer	2404	In allen Fällen

RFC 2200 Gruppe:

RFC 2200 ist ein offizieller Internet-Standard, der den Zustand der Standardisierung der im Internet verwendeten Protokolle gemäß der Festlegung durch das Internet Architecture Board (IAB) beschreibt. Er bietet ein breites Spektrum tatsächlicher im Internet verwendeter Standards. Die geeignete Auswahl von Dokumenten aus den in diesem Standard definierten RFC 2200 für gegebene Projekte durch den Nutzer dieses Standards erfolgen.

☒ Ethernet 802.3

☐ Serielle X.21-Schnittstelle

☐ Andere Auswahl(en) aus RFC 2200 (nachfolgend auflisten, falls ausgewählt)

E.1.2 PUNKTLISTE

Die Konfiguration der IEC 60870-5-104-Datenpunkte wird über das Menü **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ DNP/IEC104 PUNKTLISTE** vorgenommen. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation* in Kapitel 5.

F.1.1 DNP V3.00-GERÄTEPROFIL

Die nachfolgende Tabelle zeigt ein „Geräteprofilspezifikation“ in dem in DNP 3.0 Subset Definitions Document festgelegten Standardformat.

Tabelle F–1: DNP V3.00 GERÄTEPROFIL (Tabelle 1 von 3)

<table>
<tr><td colspan="2">(Siehe auch die IMPLEMENTIERUNGSTABELLE im nachfolgenden Abschnitt)</td></tr>
<tr><td colspan="2">Herstellername: General Electric Multilin</td></tr>
<tr><td colspan="2">Gerätename: Schutzgerät der UR-Serie</td></tr>
<tr><td>Höchste unterstützte DNP-Ebene:
Für Anforderungen: Ebene 2
Für Antworten: Ebene 2</td><td>Gerätefunktion:
☐ Master
☒ Slave</td></tr>
<tr><td colspan="2">Zu nennende Objekte, Funktionen und/oder Qualifizierer, die zusätzlich zu den unterstützten höchsten DNP-Ebenen unterstützt werden (die vollständige Liste ist in der beigefügten Tabelle beschrieben):
Binäreingänge (Objekt 1)
Binäreingangsänderung (Objekt 2)
Binärausgänge (Objekt 10)
Steuergerätausgangsblock (Objekt 12)
Binärzähler (Objekt 20)
Eingefrorene Zähler (Objekt 21)
Zähleränderungsereignis (Objekt 22)
Eingefrorenes Zählerereignis (Objekt 23)
Analogeingänge (Objekt 30)
Analogeingang Änderungen (Objekt 32)
Analoge Totbänder (Objekt 34)
Uhrzeit und Datum (Objekt 50)
Dateiübertragung (Objekt 70)
Interne Angaben (Objekt 80)</td></tr>
<tr><td>Maximale Größe der Datenverbindungsschicht (Oktetts):
Übertragen: 292
Empfangen: 292</td><td>Maximale Größe für die Anwendungsschicht (Oktetts):
Übertragen: konfigurierbar bis zu 2048
Empfangen: 2048</td></tr>
<tr><td>Maximale Wiederholungen für die Datenverbindungsschicht:
☒ Keine
☐ Festgelegt auf 3
☐ Konfigurierbar</td><td>Maximale Wiederholungen für die Anwendungsschicht:
☒ Keine
☐ Konfigurierbar</td></tr>
<tr><td colspan="2">Erfordert Bestätigung für Sicherungsschicht:
☒ Nie
☐ Immer
☐ Manchmal
☐ Konfigurierbar</td></tr>
</table>

F

Tabelle F–1: DNP V3.00 GERÄTEPROFIL (Tabelle 2 von 3)

Erfordert Bestätigung für Anwendungsschicht:

- ☐ Nie
- ☐ Immer
- ☒ Beim Berichten von Ereignisdaten
- ☒ Beim Senden von Mehrfragment-Antworten
- ☐ Manchmal
- ☐ Konfigurierbar

Zeitüberschreitung beim Warten auf:

Datenverbindungsbestätigung:	☒ Keine	☐ Festgelegt auf ____	☐ Variabel	☐ Konfigurierbar
Vollst. Anwendungsfragment:	☒ **Keine**	☐ Festgelegt auf ____	☐ Variabel	☐ Konfigurierbar
Anwendungsbestätigung:	☐ Keine	☒ **Festgelegt auf 10 s**	☐ Variabel	☐ Konfigurierbar
Vollst. Anwendungsantwort:	☒ **Keine**	☐ Festgelegt auf ____	☐ Variabel	☐ Konfigurierbar

Sonstiges:

Übertragungsverzögerung:	**Keine beabsichtigte Verzögerung**
Zeitintervall erforderlich:	**Konfigurierbar (Standard = 24 Std)**
Auswahl-/Betätigungsarm-Zeitüberschreitung:	**10 s**
Binäreingang, Änderungsabtastzeit:	**8 Mal pro Zykluszeit**
Analogeingang, Änderungsabtastzeit:	**500 ms**
Zähler, Änderungsabtastzeit:	**500 ms**

Eingefrorenes Zählerereignis, Änderungsabtastzeit: **500 ms**

Benachrichtigungsverzögerung für nicht angeforderte Antwort: **100 ms**

Wiederholungsverzögerung für nicht angeforderte Antwort: **konfigurierbar 0 bis 60 Sek.**

Senden/Ausführen von Steuerungsoperationen:

SCHREIBEN Binärausgänge	☒ **Nie**	☐ Immer	☐ Manchmal	☐ Konfigurierbar
AUSWÄHLEN/BETÄTIGEN	☐ Nie	☒ **Immer**	☐ Manchmal	☐ Konfigurierbar
DIREKT BETÄTIGEN	☐ Nie	☒ **Immer**	☐ Manchmal	☐ Konfigurierbar
DIREKT BETÄTIGEN – KEINE BESTÄTIGUNG	☐ Nie	☒ **Immer**	☐ Manchmal	☐ Konfigurierbar
Zählen > 1	☒ **Nie**	☐ Immer	☐ Manchmal	☐ Konfigurierbar
Impuls ein	☐ Nie	☐ Immer	☒ **Manchmal**	☐ Konfigurierbar
Impuls aus	☐ Nie	☐ Immer	☒ **Manchmal**	☐ Konfigurierbar
Verriegelung ein	☐ Nie	☐ Immer	☒ **Manchmal**	☐ Konfigurierbar
Verriegelung aus	☐ Nie	☐ Immer	☒ **Manchmal**	☐ Konfigurierbar
Warteschlange	☒ **Nie**	☐ Immer	☐ Manchmal	☐ Konfigurierbar
Warteschlange löschen	☒ **Nie**	☐ Immer	☐ Manchmal	☐ Konfigurierbar

Erläuterung des Begriffs „Manchmal“: Objekt 12 Punkte sind virtuellen UR-Eingängen zugeordnet. Die Dauerhaftigkeit von virtuellen Eingängen wird durch die Einstellungen **VIRT EINGANG X TYP** festgelegt. Die Operationen „Impuls ein“ und „Verriegelung ein“ führen dieselbe Funktion im UR aus, der entsprechende virtuelle Eingang wird also in den Zustand „An“ versetzt. Wenn der virtuelle Eingang auf „Selbstrücksetzung“ gesetzt ist, erfolgt die Rücksetzung nach einem Durchgang von FlexLogic. Die An-/Aus-Zeiten und der Zählerwert werden ignoriert. Die Operationen „Impuls ein“ und „Verriegelung ein“ versetzen den entsprechenden virtuellen Eingang in den Zustand „Aus“. Die Operationen „Auslösen“ und „Schließen“ versetzen den entsprechenden virtuellen Eingang in den Zustand „An“.

Tabelle F–1: DNP V3.00 GERÄTEPROFIL (Tabelle 3 von 3)

Berichtet Änderungsereignisse am Binäreingang, wenn keine spezifische Variation angefordert wird: ☐ Nie ☒ **Nur mit Zeitstempel versehene** ☐ Nur nicht mit Zeitstempel versehene ☐ Konfigurierbar	**Berichtet mit Zeitstempel versehene Änderungsereignisse am Binäreingang, wenn keine spezifische Variation angefordert wird:** ☐ Nie ☒ Binäreingangsänderung mit Zeit ☐ Binäreingangsänderung mit relativer Zeit ☐ Konfigurierbar (Erläuterung beifügen)
Sendet nicht angeforderte Antworten: ☐ **Nie** ☒ Konfigurierbar ☐ Nur bestimmte Objekte ☐ Manchmal (Erläuterung beifügen) ☒ AKTIVIEREN/DEAKTIVIEREN nicht angeforderte Funktionscodes unterstützt	**Sendet Statistikdaten in nicht angeforderten Antworten:** ☒ Nie ☐ Bei Neustart des Geräts ☐ Bei Änderung von Status-Flags Keine anderen Optionen sind zulässig.
Standard-Zählerobjekt/Variation: ☐ Keine Zähler berichtet ☐ Konfigurierbar (Erläuterung beifügen) ☒ **Standardobjekt: 20** **Standardvariation: 1** ☒ **Punktweise Liste beigefügt**	**Zähler brechen um bei:** ☐ Keine Zähler berichtet ☐ Konfigurierbar (Erläuterung beifügen) ☒ **16 Bits (Zähler 8)** ☒ **32 Bits (Zähler 0 bis 7, 9)** ☐ Sonstiger Wert: _____ ☒ **Punktweise Liste beigefügt**
Sendet Mehrfragment-Antworten: ☒ **Ja** ☐ Nein	

F

F.1.2 TABELLE FÜR DIE IMPLEMENTIERUNG

Die nachfolgende Tabelle identifiziert die Variationen, Funktionscodes und Qualifizierer, die vom M60 sowohl in Anforderungsnachrichten als auch in Antwortnachrichten unterstützt werden. Bei statischen Objekten (die keinem Änderungsereignis unterliegen), werden Anforderungen, die mit Qualifizierern 00, 01, 06, 07 oder 08 gesendet werden, mit den Qualifizierern 00 oder 01 beantwortet. Statische Objektanforderungen, die mit Qualifizierer 17 oder 28 gesendet wurden, werden mit Qualifizierer 17 oder 28 beantwortet. Bei Änderungsereignis-Objekten wird auf die Qualifizierer 17 oder 28 immer geantwortet.

Tabelle F–2: IMPLEMENTIERUNGSTABELLE (Tabelle 1 von 8)

OBJEKT			ANFORDERUNG		ANTWORT	
OBJEKT -NR.	VARIATION -NR.	BESCHREIBUNG	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)
1	0	Binäreingang (Variation 0 wird zur Anforderung von Standardabweichung verwendet)	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)		
	1	Binäreingang	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
	2	Binäreingang mit Status	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
2	0	Binäreingangsänderung (Variation 0 wird zur Anforderung von Standardabweichung verwendet)	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)		
	1	Binäreingangsänderung ohne Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	2	Binäreingangsänderung mit Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	3	Binäreingangsänderung mit relativer Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)		

Anmerkung 1: Eine Standardabweichung bezieht sich auf die Variation, die zurückgegeben wird, wenn Variation 0 angefordert wird sowie/oder in Abtastungen der Klasse 0, 1, 2 oder 3 Die Standardabweichungen für Objekttypen 1, 2, 20, 21, 22, 23, 30 und 32 werden über die Geräteeinstellung ausgewählt. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation in Kapitel 5. Dies optimiert Datengröße von Abfragen der Klasse 0.*

Anmerkung 2: Bei statischen Objekten (ohne Änderungsereignis) wird auf die Qualifizierer 17 oder 28 nur geantwortet, wenn eine Anforderung mit Qualifizierer 17 bzw. 28, gesendet wurde. Andernfalls werden statische Objektanforderungen mit Qualifizierern 00, 01, 06, 07 oder 08 mit Qualifizierern 00 oder 01 beantwortet (bei Objekten mit Änderungsereignis werden die Qualifizierer 17 oder 28 immer beantwortet.)

Anmerkung 3: Kalt-Neustarts werden auf dieselbe Weise implementiert wie Warm-Neustarts – das M60 wird nicht neu gestartet, aber der DNP-Prozess wird neu gestartet.

Tabelle F–2: IMPLEMENTIERUNGSTABELLE (Tabelle 2 von 8)

OBJEKT			ANFORDERUNG		ANTWORT	
OBJEKT -NR.	VARIATION -NR.	BESCHREIBUNG	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)
10	0	Binärausgangsstatus (Variation 0 wird zur Anforderung von Standardabweichung verwendet)	1 (lesen)	00, 01(Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)		
	2	Binärausgangsstatus	1 (lesen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
12	1	Steuergeräteausgangsblock	3 (auswählen) 4 (betätigen) 5 (Direkt-OP) 6 (Dir-OP, keine Bestät.)	00, 01 (Start-Stopp) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	Echo der Anforderung
20	0	Binärzähler (Variation 0 wird zur Anforderung von Standardabweichung verwendet)	1 (lesen) 7 (einfrieren) 8 (einfrieren, keine Bestät.) 9 (einfrieren, leeren) 10 (einfr., leer., k. Bestät.) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01(Start-Stopp) 06(kein Bereich oder alle) 07, 08(begrenzte Menge) 17, 28(Index)		
	1	32-Bit-Binärzähler	1 (lesen) 7 (einfrieren) 8 (einfrieren, keine Bestät.) 9 (einfrieren, leeren) 10 (einfr., leer., k. Bestät.) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*

Anmerkung 1: Eine Standardabweichung bezieht sich auf die Variation, die zurückgegeben wird, wenn Variation 0 angefordert wird sowie/oder in Abtastungen der Klasse 0, 1, 2 oder 3 Die Standardabweichungen für Objekttypen 1, 2, 20, 21, 22, 23, 30 und 32 werden über die Geräteeinstellung ausgewählt. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation in Kapitel 5. Dies optimiert Datengröße von Abfragen der Klasse 0.*

Anmerkung 2: Bei statischen Objekten (ohne Änderungsereignis) wird auf die Qualifizierer 17 oder 28 nur geantwortet, wenn eine Anforderung mit Qualifizierer 17 bzw. 28, gesendet wurde. Andernfalls werden statische Objektanforderungen mit Qualifizierern 00, 01, 06, 07 oder 08 mit Qualifizierern 00 oder 01 beantwortet (bei Objekten mit Änderungsereignis werden die Qualifizierer 17 oder 28 immer beantwortet.)

Anmerkung 3: Kalt-Neustarts werden auf dieselbe Weise implementiert wie Warm-Neustarts – das M60 wird nicht neu gestartet, aber der DNP-Prozess wird neu gestartet.

Tabelle F–2: IMPLEMENTIERUNGSTABELLE (Tabelle 3 von 8)

OBJEKT			ANFORDERUNG		ANTWORT	
OBJEKT -NR.	**VARIATION -NR.**	**BESCHREIBUNG**	**FUNKTIONS-CODE (DEZ)**	**QUALIFIZIERER-CODES (HEX)**	**FUNKTIONS-CODE (DEZ)**	**QUALIFIZIERER-CODES (HEX)**
20 Forts.	2	16-Bit-Binärzähler	1 (lesen) 7 (einfrieren) 8 (einfrieren, keine Bestät.) 9 (einfrieren, leeren) 10 (einfr., leer., k. Bestät.) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
	5	32-Bit-Binärzähler ohne Flag	1 (lesen) 7 (einfrieren) 8 (einfrieren, keine Bestät.) 9 (einfrieren, leeren) 10 (einfr., leer., k. Bestät.) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
	6	16-Bit-Binärzähler ohne Flag	1 (lesen) 7 (einfrieren) 8 (einfrieren, keine Bestät.) 9 (einfrieren, leeren) 10 (einfr., leer., k. Bestät.) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
21	0	Eingefrorene Zähler (Variation 0 wird zur Anforderung von Standardabweichung verwendet)	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)		
	1	32-Bit eingefrorener Zähler	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
	2	16-Bit eingefrorener Zähler	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
	9	32-Bit eingefrorener Zähler ohne Flag	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
	10	16-Bit eingefrorener Zähler ohne Flag	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*

Anmerkung 1: Eine Standardabweichung bezieht sich auf die Variation, die zurückgegeben wird, wenn Variation 0 angefordert wird sowie/oder in Abtastungen der Klasse 0, 1, 2 oder 3 Die Standardabweichungen für Objekttypen 1, 2, 20, 21, 22, 23, 30 und 32 werden über die Geräteeinstellung ausgewählt. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation in Kapitel 5. Dies optimiert Datengröße von Abfragen der Klasse 0.*

Anmerkung 2: Bei statischen Objekten (ohne Änderungsereignis) wird auf die Qualifizierer 17 oder 28 nur geantwortet, wenn eine Anforderung mit Qualifizierer 17 bzw. 28, gesendet wurde. Andernfalls werden statische Objektanforderungen mit Qualifizierern 00, 01, 06, 07 oder 08 mit Qualifizierern 00 oder 01 beantwortet (bei Objekten mit Änderungsereignis werden die Qualifizierer 17 oder 28 immer beantwortet.)

Anmerkung 3: Kalt-Neustarts werden auf dieselbe Weise implementiert wie Warm-Neustarts – das M60 wird nicht neu gestartet, aber der DNP-Prozess wird neu gestartet.

Tabelle F–2: IMPLEMENTIERUNGSTABELLE (Tabelle 4 von 8)

OBJEKT			ANFORDERUNG		ANTWORT	
OBJEKT -NR.	VARIATION -NR.	BESCHREIBUNG	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)
22	0	Zähleränderungsereignis (Variation 0 wird zur Anforderung von Standardabweichung verwendet)	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)		
	1	32-Bit-Zähleränderungsereignis	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	2	16-Bit-Zähleränderungsereignis	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	5	32-Bit-Zähleränderungsereignis mit Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	6	16-Bit-Zähleränderungsereignis mit Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
23	0	Eingefrorenes Zählerereignis (Variation 0 wird zur Anforderung von Standardabweichung verwendet)	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)		
	1	32-Bit eingefrorenes Zählerereignis	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	2	16-Bit eingefrorenes Zählerereignis	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
23 Forts.	5	32-Bit eingefrorenes Zählerereignis mit Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	6	16-Bit eingefrorenes Zählerereignis mit Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)

Anmerkung 1: Eine Standardabweichung bezieht sich auf die Variation, die zurückgegeben wird, wenn Variation 0 angefordert wird sowie/oder in Abtastungen der Klasse 0, 1, 2 oder 3 Die Standardabweichungen für Objekttypen 1, 2, 20, 21, 22, 23, 30 und 32 werden über die Geräteeinstellung ausgewählt. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation in Kapitel 5. Dies optimiert Datengröße von Abfragen der Klasse 0.*

Anmerkung 2: Bei statischen Objekten (ohne Änderungsereignis) wird auf die Qualifizierer 17 oder 28 nur geantwortet, wenn eine Anforderung mit Qualifizierer 17 bzw. 28, gesendet wurde. Andernfalls werden statische Objektanforderungen mit Qualifizierern 00, 01, 06, 07 oder 08 mit Qualifizierern 00 oder 01 beantwortet (bei Objekten mit Änderungsereignis werden die Qualifizierer 17 oder 28 immer beantwortet.)

Anmerkung 3: Kalt-Neustarts werden auf dieselbe Weise implementiert wie Warm-Neustarts – das M60 wird nicht neu gestartet, aber der DNP-Prozess wird neu gestartet.

Tabelle F–2: IMPLEMENTIERUNGSTABELLE (Tabelle 5 von 8)

OBJEKT			ANFORDERUNG		ANTWORT	
OBJEKT -NR.	VARIATION -NR.	BESCHREIBUNG	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)
30	0	Analogeingang (Variation 0 wird zur Anforderung von Standardabweichung verwendet)	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)		
	1	32-Bit-Analogeingang	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
	2	16-Bit-Analogeingang	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
	3	32-Bit-Analogeingang ohne Flag	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
	4	16-Bit-Analogeingang ohne Flag	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
	5	kurzes Fließkomma	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	00, 01 (Start-Stopp) 06(kein Bereich oder alle) 07, 08(begrenzte Menge) 17, 28(Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*

Anmerkung 1: Eine Standardabweichung bezieht sich auf die Variation, die zurückgegeben wird, wenn Variation 0 angefordert wird sowie/oder in Abtastungen der Klasse 0, 1, 2 oder 3 Die Standardabweichungen für Objekttypen 1, 2, 20, 21, 22, 23, 30 und 32 werden über die Geräteeinstellung ausgewählt. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation in Kapitel 5. Dies optimiert Datengröße von Abfragen der Klasse 0.*

Anmerkung 2: Bei statischen Objekten (ohne Änderungsereignis) wird auf die Qualifizierer 17 oder 28 nur geantwortet, wenn eine Anforderung mit Qualifizierer 17 bzw. 28, gesendet wurde. Andernfalls werden statische Objektanforderungen mit Qualifizierern 00, 01, 06, 07 oder 08 mit Qualifizierern 00 oder 01 beantwortet (bei Objekten mit Änderungsereignis werden die Qualifizierer 17 oder 28 immer beantwortet.)

Anmerkung 3: Kalt-Neustarts werden auf dieselbe Weise implementiert wie Warm-Neustarts – das M60 wird nicht neu gestartet, aber der DNP-Prozess wird neu gestartet.

Tabelle F–2: IMPLEMENTIERUNGSTABELLE (Tabelle 6 von 8)

OBJEKT			ANFORDERUNG		ANTWORT	
OBJEKT -NR.	VARIATION -NR.	BESCHREIBUNG	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)
32	0	Analogänderungsereignis (Variation 0 wird zur Anforderung von Standardabweichung verwendet)	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)		
	1	32-Bit-Analogänderungsereignis ohne Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	2	16-Bit-Analogänderungsereignis ohne Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	3	32-Bit-Analogänderungsereignis mit Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	4	16-Bit-Analogänderungsereignis mit Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	5	Kurzes Fließkomma Analogänderungsereignis ohne Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
	7	Kurzes Fließkomma Analogänderungsereignis mit Zeit	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	17, 28 (Index)
34	0	Analogeingangsbericht-Totband (Variation 0 wird zur Anforderung von Standardabweichung verwendet)	1 (lesen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)		
	1	16-Bit Analogeingangsbericht-Totband (Standard- siehe Anmerkung 1)	1 (lesen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
			2 (schreiben)	00, 01 (Start-Stopp) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)		

Anmerkung 1: Eine Standardabweichung bezieht sich auf die Variation, die zurückgegeben wird, wenn Variation 0 angefordert wird sowie/oder in Abtastungen der Klasse 0, 1, 2 oder 3 Die Standardabweichungen für Objekttypen 1, 2, 20, 21, 22, 23, 30 und 32 werden über die Geräteeinstellung ausgewählt. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation in Kapitel 5. Dies optimiert Datengröße von Abfragen der Klasse 0.*

Anmerkung 2: Bei statischen Objekten (ohne Änderungsereignis) wird auf die Qualifizierer 17 oder 28 nur geantwortet, wenn eine Anforderung mit Qualifizierer 17 bzw. 28, gesendet wurde. Andernfalls werden statische Objektanforderungen mit Qualifizierern 00, 01, 06, 07 oder 08 mit Qualifizierern 00 oder 01 beantwortet (bei Objekten mit Änderungsereignis werden die Qualifizierer 17 oder 28 immer beantwortet.)

Anmerkung 3: Kalt-Neustarts werden auf dieselbe Weise implementiert wie Warm-Neustarts – das M60 wird nicht neu gestartet, aber der DNP-Prozess wird neu gestartet.

Tabelle F–2: IMPLEMENTIERUNGSTABELLE (Tabelle 7 von 8)

OBJEKT			ANFORDERUNG		ANTWORT	
OBJEKT -NR.	**VARIATION -NR.**	**BESCHREIBUNG**	**FUNKTIONS-CODE (DEZ)**	**QUALIFIZIERER-CODES (HEX)**	**FUNKTIONS-CODE (DEZ)**	**QUALIFIZIERER-CODES (HEX)**
34 Forts.	2	32-Bit-Analogeingangsbericht-Totband	1 (lesen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
			2 (schreiben)	00, 01 (Start-Stopp) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)		
	3	Kurzes Fließkomma Analogeingangsbericht-Totband	1 (lesen)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
50	1	Uhrzeit und Datum (Standard – siehe Anmerkung 1)	1 (lesen) 2 (schreiben)	00, 01 (Start-Stopp) 06 (kein Bereich oder alle) 07 (begrenzte Menge=1) 08 (begrenzte Menge) 17, 28 (Index)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp) 17, 28 (Index) *(siehe Anmerkung 2)*
52	2	Abschlag für Zeitverzögerung			129 (Antwort)	07 (begrenzte Menge) (Menge = 1)
60	0	Daten der Klasse 0, 1, 2 und 3	1 (lesen) 20 (n. angef. aktivieren) 21 (n. angef. deaktivieren) 22 (Klasse zuordnen)	06 (kein Bereich oder alle)		
	1	Daten der Klasse 0	1 (lesen) 22 (Klasse zuordnen)	06 (kein Bereich oder alle)		
	2	Daten der Klasse 1	1 (lesen) 20 (n. angef. aktivieren) 21 (n. angef. deaktivieren) 22 (Klasse zuordnen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)		
	3	Daten der Klasse 2				
	4	Daten der Klasse 3				

Anmerkung 1: Eine Standardabweichung bezieht sich auf die Variation, die zurückgegeben wird, wenn Variation 0 angefordert wird sowie/oder in Abtastungen der Klasse 0, 1, 2 oder 3 Die Standardabweichungen für Objekttypen 1, 2, 20, 21, 22, 23, 30 und 32 werden über die Geräteeinstellung ausgewählt. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation in Kapitel 5. Dies optimiert Datengröße von Abfragen der Klasse 0.*

Anmerkung 2: Bei statischen Objekten (ohne Änderungsereignis) wird auf die Qualifizierer 17 oder 28 nur geantwortet, wenn eine Anforderung mit Qualifizierer 17 bzw. 28, gesendet wurde. Andernfalls werden statische Objektanforderungen mit Qualifizierern 00, 01, 06, 07 oder 08 mit Qualifizierern 00 oder 01 beantwortet (bei Objekten mit Änderungsereignis werden die Qualifizierer 17 oder 28 immer beantwortet.)

Anmerkung 3: Kalt-Neustarts werden auf dieselbe Weise implementiert wie Warm-Neustarts – das M60 wird nicht neu gestartet, aber der DNP-Prozess wird neu gestartet.

Tabelle F–2: IMPLEMENTIERUNGSTABELLE (Tabelle 8 von 8)

OBJEKT			ANFORDERUNG		ANTWORT	
OBJEKT -NR.	VARIATION -NR.	BESCHREIBUNG	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)	FUNKTIONS-CODE (DEZ)	QUALIFIZIERER-CODES (HEX)
70	0	Dateiereignis - beliebige Variation	1 (lesen)	06 (kein Bereich oder alle) 07, 08 (begrenzte Menge)		
			22 (Klasse zuordnen)	06 (kein Bereich oder alle)		
	2	Dateiauthentifizierung	29 (authentifizieren)	5b (Freiformat)	129 (Antwort)	5b (Freiformat)
	3	Dateibefehl	25 (öffnen) 27 (löschen)	5b (Freiformat)		
	4	Dateibefehlsstatus	26 (schließen) 30 (abbrechen)	5b (Freiformat)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	5b (Freiformat)
	5	Dateiübertragung	1 (lesen) 2 (schreiben)	5b (Freiformat)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	5b (Freiformat)
	6	Dateiübertragungsstatus			129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	5b (Freiformat)
	7	Dateideskriptor	28 (Datei-Info abrufen.)	5b (Freiformat)	129 (Antwort) 130 (unaufg. Antw.)	5b (Freiformat)
80	1	Interne Angaben	1 (lesen)	00, 01 (Start-Stopp) (Index =7)	129 (Antwort)	00, 01 (Start-Stopp)
			2 (schreiben) *(siehe Anmerkung 3)*	00 (Start-Stopp) (Index =7)		
---		Kein Objekt (nur Funktionscode) *siehe Anmerkung 3*	13 (kalter Neustart)			
---		Kein Objekt (nur Funktionscode)	14 (warmer Neustart)			
---		Kein Objekt (nur Funktionscode)	23 (Verzögerungsmess.)			

Anmerkung 1: Eine Standardabweichung bezieht sich auf die Variation, die zurückgegeben wird, wenn Variation 0 angefordert wird sowie/oder in Abtastungen der Klasse 0, 1, 2 oder 3 Die Standardabweichungen für Objekttypen 1, 2, 20, 21, 22, 23, 30 und 32 werden über die Geräteeinstellung ausgewählt. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation in Kapitel 5. Dies optimiert Datengröße von Abfragen der Klasse 0.*

Anmerkung 2: Bei statischen Objekten (ohne Änderungsereignis) wird auf die Qualifizierer 17 oder 28 nur geantwortet, wenn eine Anforderung mit Qualifizierer 17 bzw. 28, gesendet wurde. Andernfalls werden statische Objektanforderungen mit Qualifizierern 00, 01, 06, 07 oder 08 mit Qualifizierern 00 oder 01 beantwortet (bei Objekten mit Änderungsereignis werden die Qualifizierer 17 oder 28 immer beantwortet.)

Anmerkung 3: Kalt-Neustarts werden auf dieselbe Weise implementiert wie Warm-Neustarts – das M60 wird nicht neu gestartet, aber der DNP-Prozess wird neu gestartet.

F.2.1 BINÄREINGANGSPUNKTE

Die Konfiguration der DNP-Datenpunkte für den Binäreingang erfolgt über das Menü **EINSTELLUNGEN ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ DNP/IEC104 PUNKTLISTE ⇨ BINÄREINGANG/MSP PUNKTE**. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation* in Kapitel 5. Wird eine Einfrieren-Funktion auf einem Binärzählerpunkt angewendet, ist der eingefrorene Wert im entsprechenden eingefrorenen Zählerpunkt verfügbar.

BINÄREINGANGSPUNKTE

Statische (stationäre) Objektnummer: **1**

Änderungsereignis-Objektnummer: **2**

Unterstützte Anforderungs-Funktionscodes: **1 (lesen), 22 (Klasse zuordnen)**

Berichtete statische Variation, wenn Variation 0 angefordert wird: **2 (Binäreingang mit Status), Konfigurierbar**

Berichtete Änderungsereignisvariation, wenn Variation 0 angefordert wird: **2 (Binäreingangsänderung mit Zeit), Konfigurierbar**

Änderungsereignis-Abtastrate: **8 Mal pro Zykluszeit**

Änderungsereignis-Puffergröße: **500**

Standardklasse für alle Punkte: **1**

F.2.2 BINÄR- UND STEUERGERÄTAUSGANG

Unterstützte Steuergerätausgangsblock-Felder: Impuls ein, Impuls aus, Verriegelung an, Verriegelung aus, gepaarte Auslösung, paarweises Schließen.

BINÄRAUSGANG-STATUSPUNKTE

Objektnummer: **10**

Unterstützte Anforderungs-Funktionscodes: **1 (lesen)**

Berichtete Standardabweichung, wenn Variation 0 angefordert wird: **2 (Binärausgangszustand)**

STEUERGERÄTAUSGANGSBLÖCKE

Objektnummer: **12**

Unterstützte Anforderungs-Funktionscodes: **3 (auswählen), 4 (betätigen), 5 (direkt betätigen), 6 (direkt betätigen, keine Bestätigung)**

Tabelle F–3: BINÄR-/STEUERUNGSAUSGÄNGE

PUNKT	NAME/BESCHREIBUNG
0	Virtueller Eingang 1
1	Virtueller Eingang 2
2	Virtueller Eingang 3
3	Virtueller Eingang 4
4	Virtueller Eingang 5
5	Virtueller Eingang 6
6	Virtueller Eingang 7
7	Virtueller Eingang 8
8	Virtueller Eingang 9
9	Virtueller Eingang 10
10	Virtueller Eingang 11
11	Virtueller Eingang 12
12	Virtueller Eingang 13
13	Virtueller Eingang 14
14	Virtueller Eingang 15
15	Virtueller Eingang 16
16	Virtueller Eingang 17
17	Virtueller Eingang 18
18	Virtueller Eingang 19
19	Virtueller Eingang 20
20	Virtueller Eingang 21
21	Virtueller Eingang 22
22	Virtueller Eingang 23
23	Virtueller Eingang 24
24	Virtueller Eingang 25
25	Virtueller Eingang 26
26	Virtueller Eingang 27
27	Virtueller Eingang 28
28	Virtueller Eingang 29
29	Virtueller Eingang 30
30	Virtueller Eingang 31
31	Virtueller Eingang 32

Tabelle F–3: BINÄR-/STEUERUNGSAUSGÄNGE

PUNKT	NAME/BESCHREIBUNG
32	Virtueller Eingang 33
33	Virtueller Eingang 34
34	Virtueller Eingang 35
35	Virtueller Eingang 36
36	Virtueller Eingang 37
37	Virtueller Eingang 38
38	Virtueller Eingang 39
39	Virtueller Eingang 40
40	Virtueller Eingang 41
41	Virtueller Eingang 42
42	Virtueller Eingang 43
43	Virtueller Eingang 44
44	Virtueller Eingang 45
45	Virtueller Eingang 46
46	Virtueller Eingang 47
47	Virtueller Eingang 48
48	Virtueller Eingang 49
49	Virtueller Eingang 50
50	Virtueller Eingang 51
51	Virtueller Eingang 52
52	Virtueller Eingang 53
53	Virtueller Eingang 54
54	Virtueller Eingang 55
55	Virtueller Eingang 56
56	Virtueller Eingang 57
57	Virtueller Eingang 58
58	Virtueller Eingang 59
59	Virtueller Eingang 60
60	Virtueller Eingang 61
61	Virtueller Eingang 62
62	Virtueller Eingang 63
63	Virtueller Eingang 64

F.2.3 ZÄHLER

Die nachfolgende Tabelle enthält sowohl Binärzähler (Objekt 20) als auch eingefrorene Zähler (Objekt 21). Wird eine Einfrieren-Funktion auf einem Binärzählerpunkt angewendet, ist der eingefrorene Wert im entsprechenden eingefrorenen Zählerpunkt verfügbar.

BINÄRZÄHLER

Statische (stationäre) Objektnummer: **20**

Änderungsereignis-Objektnummer: **22**

Unterstützte Anforderungs-Funktionscodes: **1 (lesen), 7 (einfrieren), 8 (einfrieren, keine Bestätigung), 9 (einfrieren und leeren), 10 (einfrieren und leeren, keine Bestätigung), 22 (Klasse zuordnen)**

Berichtete statische Variation, wenn Variation 0 angefordert wird: **1 (32-Binärzähler mit Flag)**

Berichtete Änderungsereignisvariation, wenn Variation 0 angefordert wird: **1 (32-Bit-Zähleränderungsereignis ohne Zeit)**

Änderungsereignis-Puffergröße: **10**

Standardklasse für alle Punkte: **3**

EINGEFRORENE ZÄHLER

Statische (stationäre) Objektnummer: **21**

Änderungsereignis-Objektnummer: **23**

Unterstützte Anforderungs-Funktionscodes: **1 (lesen)**

Berichtete statische Variation, wenn Variation 0 angefordert wird: **1 (32-Bit eingefrorener Zähler mit Flag)**

Berichtete Änderungsereignisvariation, wenn Variation 0 angefordert wird: **1 (32-Bit eingefrorenes Zählerereignis ohne Zeit)**

Änderungsereignis-Puffergröße: **10**

Standardklasse für alle Punkte: **3**

F

Tabelle F–4: BINÄRZÄHLER UND EINGEFRORENE ZÄHLER

PUNKT INDEX	NAME/BESCHREIBUNG
0	Binärzähler 1
1	Binärzähler 2
2	Binärzähler 3
3	Binärzähler 4
4	Binärzähler 5
5	Binärzähler 6
6	Binärzähler 7
7	Binärzähler 8
8	Störschreiber-Trigger-Zähler
9	Ereignisse seit letztem Löschen

Ein Befehl zum Einfrieren eines Zählers hat keine Bedeutung für Zähler 8 und 9. M60 Binärzählerwerte werden als 32-Bit-Ganzzahlen dargestellt. Das Protokoll DNP 3.0 definiert Zähler als vorzeichenlose Ganzzahlen. Bei der Interpretation negativer Zählerwerte sollte sorgfältig vorgegangen werden.

F.2.4 ANALOGEINGÄNGE

Die Konfiguration der DNP-Datenpunkte für den Analogeingang erfolgt über das Menü **EINSTELLUNG ⇨ PRODUKTEINRICHTUNG ⇨⇩ KOMMUNIKATION ⇨⇩ DNP/IEC104 PUNKTLISTE ⇨ ANALOGEINGANG/MME PUNKTE**. Einzelheiten dazu siehe Abschnitt *Kommunikation* in Kapitel 5.

Dabei ist zu beachten, dass 16-Bit und 32-Bit-Abweichungen von Analogeingängen durch DNP als Zahlen mit Vorzeichen übertragen werden. Selbst für Analogwerte, die nicht als negative Werte gültig sind, liegt die maximale positive Darstellung bei 32767 für 16-Bit-Werte und 2147483647 für 32-Bit-Werte. Dies ist eine DNP-Anforderung.

Die Totbänder für alle Analogwerte befinden sich in denselben Einheiten wie die Analogeingangsmenge. So hat beispielsweise eine in Volt gemessene Analogeingangsgröße ein zugehöriges Totband in Volt. Dies steht im Einklang mit DNP Technical Bulletin 9809-001: Analogeingang-Berichte Totband. Es sind Geräteeinstellungen verfügbar, um Standard Totbandwerte entsprechend dem jeweiligen Datentyp festzulegen. Totbänder für einzelne Analogwerte können mithilfe von DNP Objekt 34 gesetzt werden.

Statische (stationäre) Objektnummer: **30**

Änderungsereignis-Objektnummer: **32**

Unterstützte Anforderungs-Funktionscodes: **1 (lesen), 2 (schreiben, nur Totbänder), 22 (Klasse zuordnen)**

Berichtete statische Variation, wenn Variation 0 angefordert wird: **1 (32-Bit-Analogeingang)**

Berichtete Änderungsereignisvariation, wenn Variation 0 angefordert wird: **1 (Analogänderungsereignis ohne Zeit)**

Änderungsereignis-Abtastrate: Standardeinstellungen sind **500 ms**

Änderungsereignis-Puffergröße: **256**

Standardklasse für alle Punkte: **2**

F

G.1.1 RADIUS-SERVER-KONFIGURATION

Die folgende Vorgehensweise ist ein Beispiel für die Einrichtung eines einfachen RADIUS-Servers, wobei das verwendete Drittanbieter-Tool ebenfalls ein Beispiel ist.

1. Laden Sie das Tool FreeRADIUS herunter, und installieren Sie es als den RADIUS-Server.
2. Suchen Sie in der Datei RADIUSD.CONF das Feld „bind_address“, und geben Sie die IP-Adresse Ihres RADIUS-Servers ein.
3. Fügen Sie in der Datei USERS.CONF im Ordner „<Pfad_zu_Radius>\etc\raddb“ den folgenden Text hinzu, um den Benutzer „Tester“ mit einer Administrator-Rolle zu konfigurieren.

   ```
   Tester:
   ->User-Password == "Testing1!1"
   ->GE-UR-Role = Administrator
   ```

4. Fügen Sie in der Datei CLIENTS.CONF im Ordner „<Pfad_zu_Radius>\etc\raddb“ den folgenden Text hinzu, um einen RADIUS-Client zu definieren, bei dem die Client-IP-Adresse 10.0.0.2 und die Subnetzmaske 255.255.255.0 lauten und das hier angegebene gemeinsame Geheimnis auch auf dem UR-Gerät konfiguriert ist, um eine erfolgreiche Authentifizierung zu gewährleisten, und der Kurzname ein kurzer optionaler Aliasname ist, der anstelle eine IP-Adresse verwendet werden kann.

   ```
   client 10.0.0.2/24 {
   secret = testing123
   shortname = private-network-1
   }
   ```

5. Erstellen Sie im Ordner „<Pfad_zu_Radius>\etc\raddb“ eine Datei mit dem Namen „dictionary.ge“, und fügen Sie den folgenden Inhalt hinzu:

   ```
   # ############################################################
   GE VSAs
   ############################################################
   VENDOR                          GE              2910

   # Management authorization
   BEGIN-VENDOR                    GE

   # Role ID
   ATTRIBUTE                       GE-UR-Role      1           integer

   # GE-UR-ROLE values
   VALUE GE-UR-Role                Administrator   1
   VALUE GE-UR-Role                Supervisor      2
   VALUE GE-UR-Role                Engineer        3
   VALUE GE-UR-Role                Operator        4
   VALUE GE-UR-Role                Observer        5

   END-VENDOR                      GE
   ############################################################
   ```

6. Fügen Sie in der Dictionary-Datei im Ordner „<Pfad_zu_Radius>\etc\raddb“ die folgende Zeile hinzu:

   ```
   $INCLUDE dictionary.ge
   ```

7. Führen Sie den RADIUS-Server beim erstmaligen Start im Debugmodus aus. Geben Sie dazu Folgendes ein:

   ```
   <Path_to_Radius>/start_radiusd_debug.bat
   ```

8. Richten Sie den RADIUS-Client auf dem UR folgendermaßen ein: Greifen Sie auf **Gerät > Einstell > Produkteinr > Sicherheit** zu. Konfigurieren Sie die IP-Adresse und Schnittstellen für den RADIUS-Server. Ändern Sie nicht den voreingestellten Wert 2910 im Feld für die GE-Hersteller-ID. Aktualisieren Sie das gemeinsame Geheimnis von RADIUS entsprechend der Festlegung in der Datei CLIENTS.CONF.

Tabelle H–1: REVISIONSVERLAUF

BEDIENUNGS-ANLEITUNG ART.-NR.	M60 VERSION	FREIGABEDATUM	ECO
1601-0108-B1	2.6x	9. März 2001	URM-001
1601-0108-B2	2.8x	12. Oktober 2001	URM-002
1601-0108-B3	2.9x	3. Dezember 2001	URM-003
1601-0108-B4	2.6x	27. Februar 2004	URX-120
1601-0108-C1	3.0x	2. Juli 2002	URM-004
1601-0108-C2	3.1x	30. August 2002	URM-005
1601-0108-C3	3.0x	18. November 2002	URM-006
1601-0108-C4	3.1x	18. November 2002	URM-007
1601-0108-C5	3.0x	11. Februar 2003	URM-008
1601-0108-C6	3.1x	11. Februar 2003	URM-009
1601-0108-D1	3.2x	11. Februar 2003	URM-010
1601-0108-D2	3.2x	2. Juni 2003	URX-084
1601-0108-E1	3.3x	1. Mai 2003	URX-080
1601-0108-E2	3.3x	29. Mai 2003	URX-083
1601-0108-F1	3.4x	10. Dezember 2003	URX-111
1601-0108-F2	3.4x	9. Februar 2004	URX-115
1601-0108-G1	4.0x	23. März 2004	URX-123
1601-0108-G2	4.0x	17. Mai 2004	URX-136
1601-0108-H1	4.2x	30. Juni 2004	URX-145
1601-0108-H2	4.2x	23. Juli 2004	URX-151
1601-0108-J1	4.4x	15. September 2004	URX-156
1601-0108-K1	4.6x	15. Februar 2005	URX-176
1601-0108-L1	4.8x	5. August 2005	URX-202
1601-0108-M1	4.9x	15. Dezember 2005	URX-208
1601-0108-M2	4.9x	27. Februar 2006	URX-214
1601-0108-N1	5.0x	31. März 2006	URX-217
1601-0108-N2	5.0x	26. Mai 2006	URX-220
1601-0108-P1	5.2x	23. Oktober 2006	URX-230
1601-0108-P2	5.2x	24. Januar 2007	URX-232
1601-0108-R1	5.4x	1. Juli 2007	URX-242
1601-0108-R2	5.4x	31. August 2007	URX-246
1601-0108-R3	5.4x	17. Oktober 2007	URX-251
1601-0108-S1	5.5x	7. Dezember 2007	URX-253
1601-0108-S2	5.5x	22. Februar 2008	URX-258
1601-0108-S3	5.5x	12. März 2008	URX-260
1601-0108-T1	5.6x	27. Juni 2008	08-0390
1601-0109-U1	5.7x	29. Mai 2009	09-0938
1601-0109-U2	5.7x	30. September 2009	09-1165
1601-0109-V1	5.8x	29. Mai 2010	09-1457
1601-0109-V2	5.8x	4. Januar 2011	11-2237
1601-0109-W1	5.9x	12. Januar 2011	11-2227
1601-0109-X1	6.0x	21. Dezember 2011	11-2840
1601-0109-X2	6.0x	5. April 2012	12-3254
1601-0109-Y1	7.0x	30. September 2012	12-3529

Tabelle H–1: REVISIONSVERLAUF

BEDIENUNGS-ANLEITUNG ART.-NR.	M60 VERSION	FREIGABEDATUM	ECO
1601-0109-Y2	7.0x	11. November 2012	12-3601
1601-0109-Z1	7.1x	30. März 2013	13-0126
1601-0109-AA1	7.2x	1. August 2013	13-0401

H.1.2 ÄNDERUNGEN AM M60 HANDBUCH

Tabelle H–2: HAUPT-UPDATES FÜR DIE M60 BEDIENUNGSANLEITUNG VERSION AA1

SEITE (Z1)	SEITE (AA1)	ÄNDERUNG	BESCHREIBUNG
---	---	Ergänzung	Zusätzlicher Inhalte zu IEC 60870-5-103 über das gesamte Dokument verteilt
2-	2-	Aktualisierung	Aktualisierte Bestellcodes
2-	2-	Aktualisierung	Aktualisierte technische Daten
8-	---	Gelöscht	Kapitel 9 über Sicherheit gelöscht. Inhalt in andere Kapitel verschoben
---	9-	Ergänzung	Kapitel über Wartung hinzugefügt. Inhalt wurde aus anderen Kapiteln hierher verschoben. Zudem neue Anweisungen zum Batteriewechsel
---	D-	Ergänzung	Neuer Anhang zur IEC 60870-5-103-Interoperabilität hinzugefügt

Tabelle H–3: HAUPT-UPDATES FÜR DIE M60 BEDIENUNGSANLEITUNG VERSION Z1

SEITE (Y3)	SEITE (Z1)	ÄNDERUNG	BESCHREIBUNG
---	---	Ergänzung	Bestellcode-Tabelle in Kapitel 2 um die CPU-Optionen U und V erweitert, in Kapitel 3 einen Hinweis zur Abbildung „Übersicht der Klemmen auf der Rückseite“ und in Kapitel 3 die Abbildung „Kommunikationsleitungen des CPU-Moduls“ eingefügt.
---	---	Ergänzung	Parallel Redundancy Protocol (PRP) zu den Bestellcode-Tabellen und Spezifikationen in Kapitel 2, Abschnitt 5.2.5d (Einstellungen > Produkteinrichtung > Kommunikation > Netzwerk), Abschnitt 6.3.1 (Istwerte > Status > PRP) und Modbus-Tabelle und Aufzählungstabellen F627 und F628 zu Anhang B hinzugefügt.
--	--	Ergänzung	Funktionsmerkmal „Stromwandlerausfall“ zu Tabelle 2-2 (Sonstige Gerätefunktionen), zu Kapitel 5 (Einstellungen > Steuerfunktionen > Überwachungs-Funktionen > Erkennung Stromwandler-Ausfall) und – als Bitmask-Element „246 Stromwandlerausfall“ – zu Anhang B, Tabelle F124 (Elementliste) hinzugefügt
1-1	1-1	Ergänzung	„Allgemeine Sicherheitsvorsichtsmaßregeln und Warnhinweise“ zu Abschnitt 1.1.1 hinzugefügt
1-5	1-5	Aktualisierung	Abschnitt 1.3.1 zu „Systemanforderungen“ überarbeitet (einschließlich Ergänzung um Support für Windows 7 und Windows Server 2008)
2-10	2-10	Aktualisierung	Verschiedene Spezifikationen aktualisiert
5-25	5-25	Ergänzung	Abschnitt 5.2.5e (Routing) aufgenommen
5-90	5-90	Aktualisierung	Abbildungen 5-24 und 5-25 (Blatt 1 und 2 der Dual-Leistungsschaltersteuerung-Schaltlogik) aktualisiert
5-94	5-94	Aktualisierung	Abbildung 5-26 (Trenner-Schaltlogik) aktualisiert
5-240	5-240	Ergänzung	Abschnitt 5.8.5c wieder eingefügt: Entfernte Geräte: Bezeichnung des Geräts für den Empgang von GSSE/GOOSE Meldungen, womit die Einstellungen „Einstellungen > Eingang/Ausgänge > Entfernte Geräte“ gemeint sind

Tabelle H–4: HAUPT-UPDATES FÜR DIE M60 BEDIENUNGSANLEITUNG VERSION Y3

SEITE (Y2)	SEITE (Y3)	ÄNDERUNG	BESCHREIBUNG
--	ix	Ergänzung	Informationen zur Batterieentsorgung als Kapitel 0 hinzugefügt

Tabelle H–5: HAUPT-UPDATES FÜR DIE M60 BEDIENUNGSANLEITUNG VERSION Y2

SEITE (Y1)	SEITE (Y2)	ÄNDERUNG	BESCHREIBUNG
Alle	Alle	Aktualisierung	Kleinere Änderungen über das gesamte Dokument verteilt
Alle	Alle	Gelöscht	CPU-Optionen U und V gelöscht
1-1	1-1	Aktualisierung	Abbildung 1-1 (Typenschild auf der Rückseite) aktualisiert
3-8	3-8	Aktualisierung	Abbildung 3-10 (Übersicht der Klemmen auf der Rückseite) aktualisiert

Tabelle H–6: HAUPT-UPDATES FÜR DIE M60 BEDIENUNGSANLEITUNG VERSION Y1 (Tabelle 1 von 2)

SEITE (X2)	SEITE (Y1)	ÄNDERUNG	BESCHREIBUNG
Alle	Alle	Gelöscht	Inhalte im Zusammenhang mit dem Ethernet-Switch gelöscht
Titel	Titel	Aktualisierung	Teilenummern geändert. Adress- und Kontaktinformationen aktualisiert.
1-1	1-1	Aktualisierung	Adress- und Kontaktinformationen aktualisiert
2-	2-	Ergänzung	Bestellcode-Tabelle um die CPU-Optionen T, U und V erweitert
2-	2-	Gelöscht	E, G, H, J und S aus den CPU-Optionen der Bestellcode-Tabellen gelöscht
2-8	2-8	Gelöscht	9S, 2S, und 2T aus den Bestellcode-Tabellen 2-7 und 2-8 für Austauschmodule gelöscht
2-18	2-18	Aktualisierung	Ethernet-Glasfaser-Tabelle in Abschnitt 2.2.8 (Kommunikation) aktualisiert
3-10	3-10	Aktualisierung	Abbildung 3-12 (Typischer Verdrahtungsplan) aktualisiert
3-23	3-23	Aktualisierung	Veweise auf COM1 RS485-Schnittstelle aus Abschnitt 3.2.9 (CPU-Kommunikationsschnittstellen) gelöscht Text und Abbildung 3-24 (Kommunikationsverdrahtung des CPU-Moduls) in Abschnitt 3.2.9a dahingehend überarbeitet, dass nur die Module T, U und V aufgeführt werden.
5-1	5-1	Aktualisierung	Das Hauptmenü „Gerätefront“ dahingehend aktualisiert, dass es das Sicherheitsmenü „CyberSentry“ umfasst
5-15	5-15	Aktualisierung	Hauptmenü „Kommunikation“ aktualisiert, um das Untermenü „SNTP PROTOKOLL“ zu entfernen
5-16	5-16	Gelöscht	Verweise auf COM1 RS485-Schnittstelle aus Abschnitt 5.2.4b (Serielle Schnittstellen) gelöscht
5-16	5-16	Ergänzung	Abschnitt 5.2.4c (Ethernet-Netzwerktopologie) hinzugefügt
5-17	5-17	Aktualisierung	Abschnitt 5.2.4d (Netzwerke) dahingehend aktualisiert, dass dieser nun alle drei Ethernet-Schnittstellen umfasst
5-17	5-17	Aktualisierung	0 als gültige Nummer zum Abschnitt 5.2.4e (Modbus Protokoll) hinzugefügt
5-40	5-	Gelöscht	„Ortszeitverschiebung“, „Sommerzeit“, „Anfang/Ende Sommerzeit“ aus dem Menü „Echtzeituhr“ gelöscht
5-	5-40	Ergänzung	Untermenüs „Precision Time Protocol“, „SNTP PROTOKOLL“ und „Ortszeit“ sowie Einstellungen zu „Synchronisierende Quelle“ zum Menü „Echtzeituhr“ hinzugefügt
5-	5-41	Ergänzung	Neues Menü „Precision Time Protocol (1588)“ und Beschreibungen der Einstellungen hinzugefügt
5-	5-	Aktualisierung	Im Einstellungenpfad „SNTP PROTOKOLL“ die Standardeinstellung für „Kommunikation“ auf „Echtzeituhr“ geändert. Menü „SNTP PROTOKOLL“ und Beschreibungen der Einstellungen in den Unterabschnitt „Echtzeituhr“ verschoben
5-37	5-	Gelöscht	Abschnitt k) (SNTP PROTOKOLL) und die Beschreibungen der Einstellungen gelöscht
5-	5-44	Ergänzung	Neuen Abschnitt für die Einstellung des Menüs „Ortszeit“ und die Beschreibung der Einstellungen hinzugefügt
5-	5-52	Ergänzung	Neuen Menüeintrag „PTP FEHLER“ zum Menü „Parametrierbare Selbsttests“ hinzugefügt
5-	5-	Ergänzung	FlexLogic-Operanden-Tabelle um PTP-AUSFALL und UHR NICHT SYNCHRON. erweitert
5-	5-114	Aktualisierung	Zeile für FlexElement hinzugefügt zu Tabelle 5-: FlexElement-Basiseinheiten
5-231	5-231	Gelöscht	Abschnitt 5.8.5c gelöscht: Entfernte Geräte: Bezeichnung des Geräts für den Empgang von GSSE/GOOSE Meldungen, womit die Einstellungen „Einstellungen > Eingang/Ausgänge > Entfernte Geräte“ gemeint sind
5-	5-254	Ergänzung	Neuen Abschnitt „CyberSentry-Sicherheit“ und Unterabschnitte „Hauptmenü“, „Lokale Passwörter“, „Sitzungseinstellungen“, „Wiederherstellen der Standardeinstellungen“ und „Überwachungen“ zu Kapitel 5 hinzugefügt

Tabelle H–6: HAUPT-UPDATES FÜR DIE M60 BEDIENUNGSANLEITUNG VERSION Y1 (Tabelle 2 von 2)

SEITE (X2)	SEITE (Y1)	ÄNDERUNG	BESCHREIBUNG
6-1	6-1	Aktualisierung	Hauptmenü „Istwerte“ dahingehend aktualisiert, dass es das Untermenü „Echtzeituhr-Synchronisation“ umfasst
6-	6-7	Ergänzung	Neuen Abschnitt zum „Synchronisieren der Echtzeituhr“ hinzugefügt, bestehend aus dem Menü der Einstellungen und den Beschreibungen der Einstellungen
6-11	6-11	Gelöscht	Abschnitt 6.2.20 (Ethernet-Switch) gelöscht
6-	6-13	Ergänzung	Neuen Abschnitt 6.2.21 (Status der verbleibenden Verbindungszeit) aufgenommen
7-	7-1	Ergänzung	Befehl „Sicherheit“ zum Hauptmenü „Befehle“ hinzugefügt
7-	7-3	Ergänzung	Befehl „Gerät-Neustart“ und Beschreibung zu den Einträgen des Menüs „Gerätwartung“ hinzugefügt
7-	7-	Ergänzung	Menü „Sicherheit“ und Untermenübefehle und -beschreibungen zum Menü „Befehl“ hinzugefügt
7-	7-	Ergänzung	Selbsttestfehlermeldung „**Fehl. PTP-Sig.**“ zu „Geringfügig“ hinzugefügt
8-	8-4	Ergänzung	Neuen Abschnitt für die Softwareoption „CyberSentry“ mit Unterabschnitten „Übersicht“ und „Sicherheitsmenü“ hinzugefügt.
10-	10-3	Ergänzung	Tabellen für RADIUS-Server-Einstellungen, allgemeine Sicherheitseinstellungen und Sicherheitsalarmeinstellungen hinzugefügt
10-	10-2	Ergänzung	Abbildung 10-1 (Sicherheitseinstellungen-Menü) hinzugefügt
A-	A-	Ergänzung	Tabelle A-1 um Flexanalog-Element PTP–IRIG-B Delta ergänzt: FlexAnalog-Datenelemente
B-8	B-8	Aktualisierung	Modbus-Speicherstruktur-Tabelle dahingehend ergänzt, dass sie Schnittstelle 0 für die Modbus-Slave-Adresse, TCP, DNP, HTTP, TFTP und MMS enthält; Verweise auf COM1 RS485-Schnittstelle gelöscht
C-23	C-23	Aktualisierung	Tabellen in den Abschnitten C.6.3 (Konformitätserklärung zu ACSI-Diensten) und C.7.1 (Logische Knoten – Tabelle) aktualisiert

H.2.1 STANDARDABKÜRZUNGEN

A..... Ampere
AC ..... Wechselstrom (Alternating Current)
A/D ..... Analog nach Digital
AE ..... Versehentliche Stromzufuhr (Accidental Energization), Anwendungseinheit
AMP ..... Ampere
ANG ..... Winkel (Angle)
ANSI..... American National Standards Institute
AR ..... Automatische Wiedereinschaltung (Automatic Reclosure)
ASDU ..... Application-Layer Service Data Unit
ASYM ..... Unsymmetrie
AUTO ..... Automatisch
AUX..... Hilfs- (Auxiliary)
AVG..... Durchschnitt (Average)

BCS..... Wahlschalter für die optimale Uhr (Best Clock Selector)
BER..... Bitfehlerrate (Bit Error Rate)
BF..... Leistungsschalterversager (Breaker Fail)
BFI..... Leistungsschalterversager Initialisierung (Breaker Failure Initiate)
BKR..... Leistungsschalter (Breaker)
BLK ..... Blockade (Block)
BLKG..... Sperrung (Blocking)
BPNT..... Knickpunkt einer Charakteristik (Breakpoint)
BRKR ..... Leistungsschalter (Breaker)

CAP..... Kondensator (Capacitor)
CC..... Kopplungskondensator (Coupling Capacitor)
CCVT ..... Kopplungskondensator-Spannungswandler (Coupling Capacitor Voltage Transformer)
CFG..... Konfigurieren/Konfigurierbar (Configure/Configurable)
.CFG..... Dateinamenserweiterung für Störschreiber-Dateien
CHK..... Prüfung (Check)
CHNL ..... Kanal (Channel)
CLS ..... Schließen (Close)
CLSD..... Geschlossen (Closed)
CMND ..... Befehl (Command)
CMPRSN..... Vergleich (Comparison)
CO..... Ausgangskontakt (Contact Output)
COM..... Kommunikation (Communication)
COMM..... Kommunikation (Communication)
COMP ..... Kompensiert, Vergleich (Compensated, Comparison)
CONN..... Verbindung (Connection)
CONT..... Kontinuierlich, Kontakt (Continuous, Contact)
CO-ORD..... Koordination (Coordination)
CPU..... Hauptprozessor (Central Processing Unit)
CRC ..... Zyklische Redundanzprüfung (Cyclic Redundancy Code)
CRT, CRNT .... Strom (Current)
CSA..... Canadian Standards Association
CT ..... Stromwandler (Current Transformer)
CVT ..... Kapazitiver Spannungswandler (Capacitive Voltage Transformer)

D/A ..... Digital nach Analog
DC (dc)..... Gleichstrom (Direct Current)
DD..... Fehlererkennung (Disturbance Detector)
DFLT ..... Standard (Default)
DGNST..... Diagnosefunktion
DI..... Digitaleingang (Digital Input)
DIFF ..... Differential
DIR ..... Gerichtet (Directional)
DISCREP ..... Diskrepanz (Discrepancy)
DIST ..... Abstand (Distance)
DMD ..... Bedarf (Demand)
DNP..... Distributed Network Protocol
DPO ..... Rückfall (Dropout)
DSP..... Digitaler Signalprozessor
dt ..... Veränderungsrate
DTT ..... Unmittelbare Freigabe (Direct Transfer Trip)
DUTT..... Selektivschutz mit Unterreichweite und unmittelbarer Fernauslösung (Direct Under-reaching Transfer Trip)

ENCRMNT.....Eingriff (Encroachment)
EPRI .....Electric Power Research Institute
.CFG .....Dateinamenserweiterung für Ereignisschreiber-Dateien
EXT.....Erweiterung (Extension), Extern

F.....Feld
FAIL .....Ausfall (Failure)
FD.....Fehlererkennung (Fault Detector)
FDH .....Fehlererkennung (hoch) (Fault Detector high-set)
FDL.....Fehlererkennung (niedrig) (Fault Detector low-set)
FLA .....Volllaststrom (Full Load Current)
FO.....Lichtwellenleiter
FREQ.....Frequenz
FSK.....Frequency Shift Keying
FTP .....File Transfer Protocol
FxE .....FlexElement™
FWD.....Vorwärts (Forward)

G .....Generator
GE.....General Electric
GND.....Erde (Ground)
GNTR.....Generator
GOOSE.....General Object Oriented Substation Event
GPS .....Global Positioning System

HARM .....Oberwelle(n) (Harmonic)
HCT .....Hochstromzeit (HSZ)
HGF .....Hochimpedanz-Erdstromfehler (High-Impedance Ground Fault) (Stromwandler)
HIZ.....Hochimpedanz und Lichtbogenerde (High-Impedance and Arcing Ground)
HMI .....Mensch-Maschine-Schnittstelle (Human-Machine Interface)
HTTP .....Hyper Text Transfer Protocol
HYB .....Hybrid

I.....Kurzzeitig (Instantaneous)
I_0.....Nullabfolgestrom (Zero Sequence current)
I_1.....Mitsystemstrom (Positive Sequence current)
I_2.....Gegensystemstrom (Negative Sequence current)
IA .....Strom Phase L1
IAB .....Strom Phase L1 minus Phase L2
IB .....Strom Phase L2
IBC.....Strom Phase L2 minus Phase L3
IC .....Strom Phase L3
ICA.....Strom Phase L3 minus Phase L1
ID .....Bezeichnung (Identification)
IED.....Intelligentes elektronisches Gerät (Intelligent Electronic Device)
IEC.....International Electrotechnical Commission
IEEE.....Institute of Electrical and Electronic Engineers
IG .....Erdstrom (nicht Reststrom)
Igd.....Differentialerdstrom
IN .....Stromwandler-Reststrom (3Io) oder Eingang (Input)
INC SEQ.....Unvollständige Abfolge (Incomplete Sequence)
INIT.....Initiieren
INST.....Kurzzeitig (Instantaneous)
INV.....Invers
E/A.....Eingang/Ausgang
IOC .....Überstromschutz (Instantaneous Overcurrent)
IOV.....Kurzzeitige Überspannung (Instantaneous Overvoltage)
IRIG .....Inter-Range Instrumentation Group
ISO.....International Standards Organization
IUV.....Kurzzeitige Unterspannung (Instantaneous Undervoltage)

K0 .....Nullabfolge-Stromausgleich (Zero Sequence Current Compensation)
kA.....Kiloampere
kV.....Kilovolt

LED.....Leuchtdiode (Light Emitting Diode)
LEO.....Leitungsende offen
LFT BLD .....Linker Blinder (Left Blinder)
LOOP.....Loopback

H

LPU ..... Leitungsanregung (Line Pickup)
LRA ..... Gesperrter-Rotor-Strom (Locked-Rotor Current)
LTC..... Laststufenänderung (Load Tap-Changer)

M ..... Maschine
mA..... Milliampere
MAG ..... Größenordnung (Magnitude)
MAN ..... Manual / Manuell
MAX ..... Maximum
MIC..... Modellimplementierungskonformität (Model Implementation Conformance)
MIN..... Minimum, Minuten
MMI ..... Mensch-Maschine-Schnittstelle (Man Machine Interface)
MMS..... Manufacturing Message Specification
MRT ..... Minimale Reaktionszeit (Minimum Response Time)
MSG ..... Meldung (Message)
MTA..... Maximaler Drehmomentwinkel (Maximum Torque Angle)
MTR ..... Motor
MVA..... Megavoltampere (gesamt, 3-phasig)
MVA_A ..... Megavoltampere (Phase L1)
MVA_B ..... Megavoltampere (Phase L2)
MVA_C ..... Megavoltampere (Phase L3)
MVAR ..... Megavar (gesamt, 3-phasig)
MVAR_A..... Megavar (Phase L1)
MVAR_B..... Megavar (Phase L2)
MVAR_C ..... Megavar (Phase L3)
MVARH ..... Megavarstunde
MW..... Megawatt (gesamt, 3-phasig)
MW_A ..... Megawatt (Phase L1)
MW_B ..... Megawatt (Phase L2)
MW_C ..... Megawatt (Phase L3)
MWH ..... Megawattstunde

N..... Neutral
N/A, n/a ..... Nicht zutreffend (Not Applicable)
NEG ..... Negativ
NMPLT ..... Typenschild (Nameplate)
NOM..... Nominell
NTR..... Neutral

O ..... Über- (Over)
OC, O/C ..... Überstrom (Overcurrent)
O/P, Op..... Ausgang (Output)
OP ..... Betrieb (Operate)
OPER ..... Betrieb (Operate)
OPERATG..... In Betrieb (Operating)
O/S ..... Betriebssystem (Operating System)
OSI ..... Open Systems Interconnect
OSB..... Polschlupfblockade (Out-of-Step Blocking)
OUT..... Ausgang (Output)
OV ..... Überspannung (Overvoltage)
OVERFREQ ... Überfrequenz (Overfrequency)
OVLD ..... Überlast (Overload)

P..... Phase
PC ..... Phasenvergleich (Phase L3omparison), Personal Computer
PCNT ..... Prozent (Percent)
PF..... Leistungsfaktor (Power Factor) (gesamt, 3-phasig)
PF_A ..... Leistungsfaktor (Power Factor) (Phase L1)
PF_B ..... Leistungsfaktor (Power Factor) (Phase L2)
PF_C ..... Leistungsfaktor (Power Factor) (Phase L3)
PFLL..... Phasen- und Frequenzregelschleife (Phase and Frequency Lock Loop)
PHS..... Phase
PICS..... Protokollimplementierungs- und -konformität-Statement
PKP ..... Anregung (Pickup)
PLC ..... Trägerfrequenzanlage (Power Line Carrier)
POS..... Positiv
POTT..... Selektivschutz mit Überreichweite und Freigabe (Permissive Over-reaching Transfer Trip)
PRESS ..... Druck (Pressure)
PRI ..... Primär
PROT ..... Schutz (Protection)
PSEL ..... Darstellungs-Wahlschalter (Presentation Selector)
pu ..... Je Einheit (Per Unit)
PUIB..... Anregestromblockade (Pickup Current Block)
PUIT ..... Anregetromauslösung (Pickup Current Trip)
PUSHBTN..... Funktionstasten (Pushbutton)
PUTT ..... Selektivschutz mit Unterreichweite und Freigabe (Permissive Under-reaching Transfer Trip)
PWM ..... Pulsweitenmodulation
PWR ..... Leistung (Power)

QUAD ..... Quadrilateral

R ..... Rate, Zurück (Reverse)
RCA ..... Reichweitencharakteristikwinkel (Reach Characteristic Angle)
REF..... Referenz
REM..... Fern (Remote)
REV ..... Zurück (Reverse)
RI ..... Wiedereinschaltung Initialisierung (Reclose Initiate)
RIP..... Wiedereinschaltung wird ausgeführt (Reclose In Progress)
RGT BLD ..... Rechter Blinder (Right Blinder)
RMS..... Effektivwert (Root Mean Square)
ROD..... Fern-Offen-Detektor (Remote Open Detector)
RST..... Rücksetzen (Reset)
RSTR..... Eingeschränkt (Restrained)
RTD..... Temperatursensor (Resistance Temperature Detector)
RTU..... Entfernte Geräteeinheit (Remote Terminal Unit)
RX (Rx)..... Empfangen, Empfänger (Receive, Receiver)

s ..... Sekunde
S ..... Sensibel
SAT ..... Stromwandlersättigung (CT Saturation)
SBO ..... Auswahl vor Betätigung (Select Before Operate)
SCADA ..... Supervisory Control and Data Acquisition
SEC ..... Sekundär (Secondary)
SEL ..... Auswählen, Wahlschalter, Auswahl (Select, Selector, Selection)
SENS ..... Sensibel
SEQ ..... Sequenz
SIR..... Quellen-Impedanz-Verhältnis (Source Impedance Ratio)
SNTP ..... Simple Network Time Protocol
SRC ..... Quelle (Source)
SSB..... Einseitiger Bandträger (Single Side Band)
SSEL..... Sitzungswahlschalter (Session Selector)
STATS..... Statistiken
SUPN..... Überwachung (Supervision)
SUPV..... Überwachen, Überwachung (Supervise, Supervision)
SV ..... Überwachung (Supervision), Service
SYNC..... Synchrocheck
SYNCHCHK... Synchrocheck

T..... Zeit (Time), Transformator
TC ..... Thermische Kapazität (Thermal Capacity)
TCP..... Transmission Control Protocol
TCU ..... Verwendete thermische Kapazität (Thermal Capacity Used)
TD MULT..... Zeitwahl-Multiplikator (Time Dial Multiplier)
TEMP..... Temperatur
TFTP..... Trivial File Transfer Protocol
THD ..... Gesamte harmonische Verzerrung (Total Harmonic Distortion)
TMR..... Timer
TOC ..... Zeitüberstrom (Time Overcurrent)
TOV..... Zeitüberspannung (Time Overvoltage)
TRANS..... Transiente
TRANSF ..... Übertragen (Transfer)
TSEL..... Transportwahlschalter (Transport Selector)
TUC ..... Zeitunterstrom (Time Undercurrent)
TUV..... Zeitunterspannung (Time Undervoltage)
TX (Tx)..... Senden, Sender (Transmit, Transmitter)

U ..... Unter
UC..... Unterstrom (Undercurrent)
UCA ..... Utility Communications Architecture
UDP ..... User Datagram Protocol
UL ..... Underwriters Laboratories
UNBAL..... Unsymmetrie (Unbalance)
UR..... Universal Relay
URC ..... Universelle Recloser-Steuerung (Universal Recloser Control)

.URS..... Dateinamenserweiterung für Einstellungsdateien
UV ..... Unterspannung (Undervoltage)

V/Hz ..... Volt/Hertz
V_0..... Verlagerungsspannung (Zero Sequence voltage)
V_1..... Mitsystemspannung (Positive Sequence Voltage)
V_2..... Gegenspannung (Negative Sequence Voltage)
VA..... Spannung Phase L1 (Phase L1 voltage)
VAB ..... Spannung Phase L1 nach Phase L2 (Phase L1 to B voltage)
VAG..... Spannung Phase L1 nach Erdung (Phase L1 to Ground voltage)
VARH ..... Varstundenspannung
VB ..... Spannung Phase L2 (Phase L2 voltage)
VBA..... Spannung Phase L2 nach Phase L1 (Phase L2 to A voltage)
VBG..... Spannung Phase L2 nach Erdung (Phase L2 to Ground voltage)
VC ..... Spannung Phase L3 (Phase L3 voltage)
VCA..... Spannung Phase L3 nach Phase L1 (Phase L3 to A voltage)
VCG .....Spannung Phase L3 nach Erdung (Phase L3 to Ground voltage)
VF .....Variable Frequenz
VIBR .....Vibration
VT .....Spannungswandler (Voltage Transformer)
VTFF.....Spannungswandler Automatenfall (Voltage Transformer Fuse Failure)
VTLOS .....Spannungswandler-Lebensdauerreduzierung (Voltage Transformer Loss Of Signal)

WDG .....Wicklung (Winding)
WH.....Wattstunde
w/ opt .....Mit Option (With Option)
WRT.....Hinsichtlich (With Respect To)

X .....Reaktanz
XDUCER.....Messumformer (Transducer)
XFMR.....Transformator

Z.....Impedanz, Zone

Numeriks

10BASE-F
Einstellungen 5-32
Schnittstelle 3-38

A

ABG TEMPSENS-EING
Einstellungen 5-287
Istwerte 6-24
ABHÄNGIGER Überstromzeitschutz IM LEITER
siehe Eintrag für PHASE TOC
ABKÜRZUNGEN H-5
AC-SPANNUNGSEINGÄNGE 2-24, 3-12
AC-STROMEINGÄNGE 2-24, 3-11, 5-103
AKTIVER PARAMETERSATZ 5-149
AKTIVIERUNG DES GERÄTES 1-20, 4-30
ALARM-LEDs 5-80
AMP ASYMMETR
Einstellungen 5-174
FlexLogic-Operanden 5-128
Logik 5-175
ANALOGAUSGANG
Modbus-Register B-51
ANALOGAUSGÄNGE
Beschreibung 3-22
Einstellungen 5-291
Technische Daten 2-27
ANALOGEINGANG
Modbus-Register B-75
ANALOGEINGÄNGE 6-24
Einstellungen 5-283
Modbus-Register B-21
Technische Daten 2-25
ÄNDERUNGEN L60-HANDBUCH H-2
ANSI-GERÄTENUMMERN 2-1
ANSPRECHZEITEN 2-18
ANWENDUNGSBEISPIELE
Digitaleingänge 5-267
Integrität des Leistungsschalter-Auslösekreises 5-250
Sensitive Richtungsleistung 5-189
ANZEIGE 1-18, 4-25, 5-25
ARCHITEKTUR 5-125
AUFZ LÖSCHEN 7-2
AUSFALLSICHERES GERÄT 2-26
AUSGÄNGE
Ausgangskontakte 5-268
entfernte Ausgänge 5-274
Schließerkontakt 2-26, 3-13, 3-14, 3-19
Schneller Wechslerkontakt 2-26
Selbsthaltende Ausgänge 2-26, 5-268
Selbstüberwachungskontakt 2-26
Steuerspannung 2-26
Virtuelle Ausgänge 5-271
Wechsler-Gerät 2-26, 3-13, 3-19
AUSGANGSKONTAKT ERZW 5-297
AUSGANGSKONTAKTE
Einstellungen 5-268
FlexLogic-Operanden 5-134
Istwerte 6-5
Modbus-Register B-14, B-19
Ausgangskontakte
Modbus-Register B-74
AUSLÖSE-LEDs 5-80
AUSLÖSEMATRIX
Einstellungen 5-230
FlexLogic-Operanden 5-133
Modbus-Register B-50
AUSPACKEN DES GERÄTES 1-2
AUSTAUSCHMODULE 2-16, 2-17
AUSWAHL VOR BETÄTIGUNG 5-57
AUTOMATENFALL
siehe SPW-AUTOMATENFALL

B

BATTERIE
Ausfall 7-6
Ersetzen 9-3
BATTERIE-FEHLER 7-6
BEDIENFRONT 3-1, 3-2
BEDIENFRONTAUSSCHNITT 3-1, 3-2
BEDIENFRONT-BEDIENFELDER 4-15, 4-25
BEDIENTASTEN 1-19, 4-25
BEFEHLSMENÜ 7-1
BEN-PROGRAMMIERB FEHLERBERCHT
Einstellungen 5-73
Istwerte 6-25
Leeren 5-27
BENUTZERTASTEN
Spezifikationen 2-22
Benutzertasten, PARAMETRIERBAR
siehe PARAMETRIERBARE DRUCKTASTEN
BESCHLEUNIGUNGSZEIT
Einstellungen 5-150
FlexLogic-Operanden 5-130
Modbus-Register B-41
BESTELLCODE AKTUALISIEREN 7-3
BESTELLCODES 2-9, 2-11, 2-12, 2-14, 6-29, 7-3
BESTELLCODES, AKTUALISIEREN 7-3
BESTELLUNG 2-9, 2-11, 2-12, 2-14
BETRIEBSTEMPERATUR 2-29
BEZEICHNUNGEN DER KLEMMEN AUF DER RÜCKSEITE 3-8
BIAS ASYMM. 5-153, 5-160
BINÄRAUSGANGSPUNKTE F-13
BINÄREINGANGSPUNKTE F-12
BINÄRZÄHLER
Einstellungen 5-251
FlexLogic-Operanden 5-129
Istwerte 6-7
Logik 5-252
Modbus-Register B-10, B-12, B-13, B-14, B-55
BLINDLEISTUNG 2-23, 6-20
BLOCKDIAGRAMM 1-3
BREAKER-AND-A-HALF-SCHEMA 5-7

C

C37.94-KOMMUNIKATION 3-39, 3-41, 3-44
C37.94SM-KOMMUNIKATION 3-42
CE-ZULASSUNGEN 2-30
COMTRADE B-7, B-8
CRC-16-ALGORITHMUS B-3
CRC-ALARM 5-98
CSA-ZULASSUNG 2-30

D

DATENFORMATE, MODBUS B-77

DATENLOGGER
Einstellungen 5-76
Löschen 7-2
Modbus-Register B-15, B-30
Spezifikationen 2-23
über COMTRADE B-7
DATENS. LEEREN 5-27
DATUM 7-2
DCMA-AUSGÄNGE
Modbus-Register B-51
DEF. ROTORSTAB
Einstellungen 5-262
FlexLogic-Operand 5-131
Istwerte 6-22
Modbus-Register B-54
DEFINIERTE ZEITKENNLINIE 5-209, 5-222
DESIGN 1-3
DIFFERENTIALSCHUTZ
Stator 2-18, 5-183, 6-16
DIGITALAUSGÄNGE
siehe Ausgangskontakte
DIGITALEINGÄNGE
eigenspannungsversorgter Kontakte 3-19
Einstellungen 5-265
FlexLogic-Operanden 5-134
fremdspannungsversorgte Kontaktanschlüsse 3-19
Grenzwerte 5-265
Istwerte 6-3
Modbus-Register B-14, B-19, B-61, B-63
Technische Daten 2-24
DIGITALELEMENTE
Anwendungsbeispiel 5-249
Einstellungen 5-247
FlexLogic-Operanden 5-129
Logik 5-248
Modbus-Register B-49
DIREKTAUSGÄNGE
Anwendungsbeispiel 5-276, 5-277
Einstellungen 5-276
Modbus-Register B-14, B-15, B-68
Zähler leeren 7-2
DIREKT-E/A
siehe auch DIREKTEINGÄNGE und DIREKTAUSGÄNGE
Anwendungsbeispiel 5-276, 5-277
Einstellungen 5-92, 5-98, 5-99, 5-275
Konfigurationsbeispiele 5-92, 5-95, 5-98, 5-99
DIREKTEINGÄNGE
Anwendungsbeispiel 5-276, 5-277
Einstellungen 5-275
FlexLogic-Operanden 5-134
Istwerte 6-9
Modbus-Register B-14, B-15, B-23, B-68
Technische Daten 2-25
Zähler leeren 7-2
DIREKTEINGÄNGE/-AUSGÄNGE
Fehlermeldungen 7-7
DIREKTGERÄTE
Einstellungen 5-275
Istwerte 6-9
Modbus-Register B-23
DNA-1 BITPAAR 5-274
DNP KOMMUNIKATION
Einstellungen 5-39
DNP-KOMMUNIKATION
Binärausgangspunkte F-13
Binäreingangspunkte F-12
Binärzähler F-14
eingefrorene Zähler F-14
Geräteprofilspezifikation F-1
Implementierungstabelle F-4
Modbus-Register B-28
Steuergerätausgangsblöcke F-13
DUPLEX, HALB B-1

E

ECHTZEIT-UHR
Einstellungen 5-67
Modbus-Register B-30
EGD-PROTOKOLL
Einstellungen 5-60, 5-62
Istwerte 6-10
Modbus-Register B-47
EINFÜHRUNG 1-3
EINGANG ERZW 5-296
EINGÄNGE
AC-Spannung 5-104
AC-Strom 5-103
ANALOGEINGÄNGE 2-25, 3-22
Digitaleingänge 2-24, 5-265, 5-296
Direkteingänge 2-25
Entfernte Eingänge 2-25, 5-271, 5-272, 5-273
IRIG-B 2-25, 3-27
Spannungswandlereingänge 2-24
Stromwandlereingänge 2-24
Temperatursensoren-Eingänge 2-25, 3-22
Virtuell 5-267
EINHEIT NICHT PROG. 5-101, 7-6
EINMALWERTE 5-137
EINSTELLUNG „FUNKTION“ 5-5
EINSTELLUNG BLOCK 5-5
EINSTELLUNG EREIGNISSE 5-5
EINSTELLUNG ZIEL 5-5
EINSTELLUNGEN, ÄNDERN 4-29
EINSTELLVORLAGE
Aktivieren 4-5
Anzeigen 4-7
Bearbeiten 4-5
Beschreibung 4-5
Entfernen 4-9
Modbus-Register B-76
Passwortschutz 4-7
EINZELLINIENDIAGRAMM 2-1, 2-2
ELEKTROSTATISCHE ENTLADUNG 2-29
E-MAIL-ADRESSE DES SUPPORTS 1-2
EMPFINDLICHER LEISTUNGSRICHTUNGSSCHUTZ
Istwerte 6-21
Modbus-Register B-40
ENERGIEMESSUNG
Istwerte 6-21
Modbus-Register B-18
Spezifikationen 2-24
ENERGIEMESSUNG, LEEREN 5-27
ENERGIEMESSUNG, LÖSCHEN 7-2

ENERVISTA UR SETUP
Anforderungen ... 1-5
Ereignisschreiber ... 4-2
Erstellen einer Anlagenliste ... 4-1
Firmware-Aktualisierungen ... 4-3
Installation ... 1-5
introduction ... 4-1
Störschreiber ... 4-2
Übersicht ... 4-1
ENTF DPS-EINGÄNGE
Einstellungen ... 5-273
Istwerte ... 6-4
ENTFERNTE AUSGÄNGE
DNA-1 Bitpaar ... 5-274
Modbus-Register ... B-71, B-72
UserSt-1 Bitpaar ... 5-274
ENTFERNTE EINGÄNGE
Einstellungen ... 5-272
FlexLogic-Operanden ... 5-134
Istwerte ... 6-4
Modbus-Register ... B-14, B-19, B-70
Technische Daten ... 2-25
ENTFERNTE GERÄTE
Einstellungen ... 5-271
Fehlermeldungen ... 7-8
FlexLogic-Operanden ... 5-135
Gerät-ID ... 5-272
Istwerte ... 6-6
Modbus-Register ... B-14, B-19
Statistiken ... 6-6
Entfernte Geräte
Modbus-Register ... B-69, B-73
ENTFERNTE TEMPERATURSENSOR EINGÄNGE
Modbus-Register ... B-48
ENTFERNTER TEMPERATURSENSOR SCHUTZ
FlexLogic-Operanden ... 5-131
Entsorgung der
Batterie ... 9-5
ERDSTROMMESSUNG ... 6-18
EREIGNISMELDUNGEN ... 5-25
EREIGNISSCHREIBER
Istwerte ... 6-27
Leeren ... 5-27
Löschen ... 7-2
Modbus ... B-8
Modbus-Register ... B-21
Spezifikationen ... 2-23
über die EnerVista Software ... 4-2
EREIGNISURSACHEN-ANZEIGEN ... 4-17, 4-18
ERFHRG-DATEN MOTOR
Istwerte ... 6-26
Modbus-Register ... B-41, B-42
ERKENNUNG EINES BEGINNENDEN KABELFEHLERS
Modbus-Register ... B-38
ETHERNET
Einstellungen ... 5-32
Fehlermeldungen ... 7-7
Istwerte ... 6-8
Konfiguration ... 1-8
Modbus-Register ... B-15
Schnellverbindung ... 1-10

F

F485 ... 1-18
FAXNUMMER ... 1-2
FEHLERMELDUNGEN ... B-6
FIRMWARE-AKTUALISIERUNGEN ... 4-3
FIRMWARE-VERSION ... 6-29
FLEXCURVES
Einstellungen ... 5-118
Gleichung ... 5-209
Modbus-Register ... B-56
Spezifikationen ... 2-22
Tabelle ... 5-118
FLEXELEMENTS
Anregung ... 5-146
Einstellungen ... 5-144, 5-145, 5-147
FlexLogic-Operanden ... 5-129
Hysterese ... 5-146
Istwerte ... 6-23
Modbus-Register ... B-50, B-53
Richtung ... 5-146
Schaltlogik ... 5-145
Spezifikationen ... 2-22
FLEXLOGIC
Arbeitsblatt ... 5-140
Auswertung ... 5-138
Bearbeiten mit EnerVista UR Setup ... 4-2
Beispiel ... 5-125, 5-138
Beispielhafte Gleichung ... 5-233
Fehlermeldungen ... 7-5
Feste Zuordnung zu einer Seriennummer ... 4-12
Gattereigenschaften ... 5-136
Gleichungs-Editor ... 5-143
Gleichungseinträge sperren ... 4-10
Modbus-Register ... B-34
Operanden ... 5-126, 5-128
Operatoren ... 5-137
Regeln ... 5-137
Sicherheit ... 4-10
Spezifikationen ... 2-22
FLEXLOGIC TIMER
Einstellungen ... 5-143
Modbus-Register ... B-36
FLEXLOGIC-GLEICHG-EDITOR ... 5-143
FLEX-ZUSTANDSPARAMETER
Einstellungen ... 5-89
Istwerte ... 6-7, 6-8
Modbus-Register ... B-19, B-48
Spezifikationen ... 2-22
FREQUENZ, SOLL- ... 5-105
FREQUENZÄNDERUNGSRATE
Modbus-Register ... B-15, B-16
FREQUENZMESSUNG
Einstellungen ... 5-105
Istwerte ... 6-21
Modbus-Register ... B-18
Spezifikationen ... 2-24
FREQUENZNACHLAUF ... 5-105, 6-23
FUNKTIONEN ... 5-4
FUNKTIONSMERKMALE ... 2-1
Funktionstasten
FlexLogic-Operanden ... 5-128

G

G.703 ... 3-31, 3-33, 3-34, 3-39
GATEWAY-ADRESSE ... 5-34
GEGENSYSTEM ÜBERSTROMSCHUTZ
Modbus-Register ... B-38

Gegensystem-Überspannung
Einstellungen 5-227
FlexLogic-Operanden 5-130
Logik 5-227
Modbus-Register B-39
Spezifikationen 2-21
GELEITETE RFI 2-29
GEMESSENE NETZFREQUENZ 6-23, B-47
GEMESSENER ERDÜBERSTROMZEITSCHUTZ
siehe Eintrag für MASSE TOC
GERÄT NICHT PROGRAMMIERT 1-20
GERÄTARCHITEKTUR 5-125
GERÄT-AUFZEICHNG LÖSCHEN
Modbus-Register B-67
GERÄTEINFORMATIONEN 6-29, B-9
GERÄTENAME 5-101
GERÄTEPROFILSPEZIFIKATION F-1
GERÄT-FEHLPAARUNGSFEHLER 7-5
GERÄT-GERÄT-KOMMUNIKATION 2-28
GERÄT-ID 5-272
GERICHTETE POLARISIERUNG 5-196
GERICHTETER NEUTRAL-ÜBERSTROM
Einstellungen 5-199
FlexLogic-Operanden 5-130
Logik 5-204
Polarisierung 5-202
Spezifikationen 2-19
GERICHTETER PHASENÜBERSTROM
Einstellungen 5-195, 5-196
FlexLogic-Operanden 5-130
Logik 5-197
phase L1 Polarisierung 5-195
siehe Einträge für PHASE, MASSE und NEUTRAL, DIREKTIONAL
Spezifikationen 2-19
GERICHTETER ÜBERSTROMSCHUTZ OC
Modbus-Register B-42
GE-TYP-IAC-KURVEN 5-208
GLEICHUNGEN
Definierte Zeitkennlinie 5-209, 5-222
FlexCurve 5-209
I²t-Kurven 5-209
IAC-Kurven 5-208
IEC-Kurven 5-207
IEEE-Kurven 5-206
GSSE 5-272, 5-273, 5-274, 6-6

H

HALB-DUPLEX B-1
HEISS/KALT-STILLSTZEIT-VERH 5-162
HELLIGKEIT 5-25
HERSTELLUNGSDATUM 6-29
HF-IMMUNITÄT 2-29
HILFE 1-2
HILFSSPANNUNGSKANAL 3-12
HILFSSPANNUNGSMESSUNG 6-19
HILFSÜBERSPANNUNG
Einstellungen 5-229
FlexLogic-Operanden 5-128
Logik 5-229
Modbus-Register B-46
Spezifikationen 2-20
HILFSUNTERSPANNUNGSSCHUTZ
Einstellungen 5-228
FlexLogic-Operanden 5-128
Logik 5-228
Modbus-Register B-46
Spezifikationen 2-20
HTTP-PROTOKOLL 5-58

I

I2T-KURVEN 5-209
IAC-KURVEN 5-208
IEC 60870-5-103
Einstellungen 5-62
IEC 60870-5-103-PROTOKOLL
Interoperabilitätsspezifikation D-1
IEC 60870-5-104 PROTOKOLL
Punktliste E-10
IEC 60870-5-104-PROTOKOLL
Einstellungen 5-59
Interoperabilitätsspezifikation E-1
IEC 61850 GOOSE-ANALOGWERTE
Einstellungen 5-280
IEC 61850 GOOSE-UINTEGER
Einstellungen 5-282
IEC 61850 PROTOKOLL
DNA2-Bezeichnungen 5-274
Einstellungen 5-44
Entfernte Eingänge 5-273
Fehlermeldungen 7-8
Gerät-ID 5-272
Modbus-Register B-56, B-57, B-58, B-59, B-60, B-61, B-72
UserSt-1 Bitpaar 5-274
IEC 870-5-103
Erläuterung 2-8
IEC-KURVEN 5-207
IED-EINRICHTUNG 1-5
IEEE C37.94-KOMMUNIKATION 3-39, 3-41, 3-44
IEEE-KURVEN 5-206
IN-BETRIEB-ANZEIGE 7-5
INKOMPATIBLER HARDWAREFEHLER 7-5
INSPEKTIONSPRÜFLISTE 1-2
INSTALLATION
Einstellungen 5-101
Kommunikation 3-24
RS485 3-25
Stromwandlereingänge 3-11, 3-12
INSTALLATIONSANFORDERUNGEN 1-5
INVERSER ZEIT-UNTERSPANNUNGSSCHUTZ 5-223
IOC
siehe Einträge für PHASE IOC, MASSE IOC und NEUTRAL IOC
IP-ADRESSE 5-32
an der Bedientfront eingeben 1-19, 4-25
Gateway 5-34
IRIG-B
Fehlermeldungen 7-7
Technische Daten 2-25
Verbindung 3-27
ISO-9000-REGISTRIERUNG 2-30
ISTWERTE
Geräteinformationen 6-29
Messwesen 6-13
Status 6-3

K

KANÄLE
  Module 5-103, 5-104
KANALTESTS 6-11
KENNWÖRTER
  ändern 4-31
  Authentifizierung umgehen 5-23
  Einstellungen 2-3
  Einstellvorlagen 4-7
  Modbus B-8
  Modbus-Register B-18, B-27
  Sicherheit 2-3
  Übersicht 1-20
  Verlorengegangenes Passwort 5-9
KLEMMEN 3-8
KOMMUNIKATION
  10BASE-F 5-32
  CRC-16-Fehlerprüfung B-3
  DNP 5-39, F-1
  EGD 5-60
  Einstellungen 5-32, 5-39, 5-44, 5-59, 5-60, 5-62, 5-67
  G.703 3-33
  Gerät-Gerät-Kommunikation 2-28
  halb-duplex B-1
  Herstellen einer Verbindung zum UR 1-8, 1-15
  HTTP 5-58
  IEC 60870-5-10 5-62
  IEC 60870-5-104-Protokoll 5-59
  IEC 61850 5-271
  Modbus 5-37, 5-67, B-1, B-4
  Modbus-Register B-28
  Netzwerk 5-32
  RS232 3-23
  RS485 3-25
  Spezifikationen 2-28
  Technische Daten 2-27
  Übersicht 1-18
  UCA/MMS 5-273
  Webserver 5-58
KOMPATIBILITÄT 1-3
KondensatorbanksteuerungRUNG
  Modbus-Register B-23
KONFIGURIERBARE
  Funktionscode 10h B-6
  Mappingliste B-33
  Mehrfacheinstellungen speichern B-6
  Speicherstruktur-Datenformate B-77
  Störschreiber B-7
KONTINUIERLICHE ÜBERWACHUNG
  Einstellungen 5-258
  Logik 5-258
KÜHLUNG 5-161
KÜHLZEITKONSTANTE 5-153, 5-160
KURVEN
  Definierte Zeit 5-209, 5-222
  FlexCurves 5-118, 5-209
  I2T 5-209
  IAC 5-208
  IEC 5-207
  IEEE 5-206
  Inverser Zeit-Unterspannungsschutz 5-222
  Typen 5-205

L

LAGERTEMPERATUR 2-29
LAMPENTEST 7-3
LASERMODUL 3-31
LED ANZEIGEN 4-17, 4-18, 4-19
LED TEST
  FlexLogic-Operand 5-135
  Spezifikationen 2-22
LED-ANZEIGEN 4-16, 4-17, 4-24, 5-80
LED-TEST
  Einstellungen 5-78
LEISTUNGSSCHALTERSTEUERUNG
  Beschreibung 4-26
  Dual-Leistungsschalter-Logik 5-113, 5-114
  Einstellungen 5-111
  FlexLogic-Operanden 5-129
  Modbus-Register B-33
  Steuerung von 2 Leistungsschaltern 4-26
LEISTUNGSSCHALTERÜBERSCHLAG
  Einstellungen 5-254
  FlexLogic-Operanden 5-128
  Logik 5-257
  Modbus-Register B-18
LEISTUNGSSCHALTERVERSAGER
  Beschreibung 5-213
  Bestimmung 5-214
  Einstellungen 5-212, 5-215
  FlexLogic-Operanden 5-128
  Hauptpfadabfolge 5-215
  Logik 5-218, 5-219
  Modbus-Register B-47
  Spezifikationen 2-21
LEITER-/NEUTRALLEITER-/ERD-IOC 2-19
LOGIKGATTER 5-137
LÖSCHEN DER SCHUTZGERÄTAUFZEICHNUNGEN
  Einstellungen 5-27

M

MASSE 3-1, 3-2
MASSE IOC
  Einstellungen 5-211
  FlexLogic-Operanden 5-129
  Logik 5-211
  Modbus-Register B-37
MASSE TOC
  Einstellungen 5-210
  FlexLogic-Operanden 5-129
  Logik 5-210
  Modbus-Register B-37
  Spezifikationen 2-18
MAXIMALE STARTRATE
  Einstellungen 5-243
MECH. BLOCK.
  Einstellungen 5-175
  Modbus-Register B-41
MECHANISCHE BLOCKIERUNG
  FlexLogic-Operanden 5-130
MENU NAVIGATION 1-19, 4-27
MENÜFÜHRUNG 4-28
MENÜSTRUKTUR 1-19, 4-27
MESSFUNKTIONEN
  Frequenz 2-24
  Leistung 2-23
  Spannung 2-23
  Strom 2-23
  Vereinbarungen 6-13, 6-14
MESSKONVENTIONEN 6-14

MESSUMFORMER-E/A
Einstellungen 5-283, 5-284, 5-287, 5-288
Istwerte 6-24
Technische Daten 2-25
Verdrahtung 3-22
MESSUNG SYMMETRISCHER KOMPONENTEN 6-14
MODBUS
Beziehen von Dateien B-7
Datenlogger B-7
Einführung B-1
Einstellungen 5-37
Einzeleinstellung speichern B-5
Ereignisschreiber B-8
Flex-Statusparameter 5-90
Funktionscode 03/04h B-4
Funktionscode 06h B-5
Lesen-/Schreiben-Einstellungen/Istwerte B-4
Störschreiber B-7
unterstützte Funktionscodes B-4
MODELLINFOS 6-29
MODIFIK-DATEINUMMER 6-29
MODULAUSFALLFEHLER 7-5
MODULE 5-7, 5-103, 5-104
Bestellcodes 2-16
CT 3-12
Direkteingänge/-Ausgangskontakte 3-30
Einschieben 9-1
Herausziehen 9-1
Kommunikation 3-24
Messumformer-E/A 3-22
Netzteil 3-10
Spannungswandler 3-12
STROM-/SPANNUNGSWANDLER 3-11, 5-7
MONTAGE 3-1, 3-2
MOTOR
Einstellungen 5-108, 5-150, 5-205
Istwerte 6-3, 6-17
Messwesen 6-17
MOTOR 2 GESCHW
Beschleunigungszeit 5-180
Einstellungen 5-178
FlexLogic-Operanden 5-130
thermisches Modell 5-179
Unterstrom 5-181
MOTOR THERMISCHES MODELL
siehe Indexeintrag zu THERMISCHES MODELL
MOTOREINSTELLUNGEN
Modbus-Register B-39
MOTORKÜHLUNG 5-161
MOTORKURVEN 5-154, 5-158, 5-159
MOTORSTARTÜBERWACHUNG
Einstellungen 5-242
Istwerte 6-25
Spezifikationen 2-21

N

NETZFREQUENZ 5-105
NETZMESSUNG
Modbus-Register B-17
Spezifikationen 2-23
Werte 6-20
NETZTEIL
Beschreibung 3-10
Spezifikationen 2-25
Unterer Spannungsbereich 2-25
NEUSTARTVERZÖGERUNG
Einstellungen 5-245
FlexLogic-Operand 5-131
Modbus-Register B-41
NEUTRAL DIREKTIONAL OC
Modbus-Register B-42
NEUTRAL IOC
Einstellungen 5-198
FlexLogic-Operanden 5-130
Logik 5-199
Modbus-Register B-37
Spezifikationen 2-19
NEUTRAL TOC
Spezifikationen 2-18
NEUTRALÜBERSPANNUNG
Einstellungen 5-226
FlexLogic-Operanden 5-130
Logik 5-226
Modbus-Register B-46
Spezifikationen 2-20
NICHT RÜCKG MELDG ALARM 5-99
NICHTFLÜCHTIGE FLIPFLOPS
Modbus-Register B-56
Spezifikationen 2-22
NICHTFLÜCHTIGE VERRIEGELUNGEN
Einstellungen 5-148
FlexLogic-Operanden 5-130
NULLSYSTEM SUMMENSTROM 3-12

P

PARALLEL REDUNDANCY PROTOKOLL
Einstellungen 5-32
Erläuterung 5-33
Istwerte 6-12
Technische Daten 2-27
PARAMETERSÄTZE 5-132, 5-149, 5-232, B-38
Parametersätze 5-149
PARAMETRIERBARE
Adressliste 5-67, B-14
Einstellungen 5-67
Fehlermeldungen B-6
Funktionscode 05h B-5
Vorgang ausführen B-5
parametrierbare
Passwörter B-8
PARAMETRIERBARE BENUTZERTASTEN
Modbus-Register B-34
Spezifikationen 2-22
parametrierbare Benutzertasten
Modbus-Register B-45
PARAMETRIERBARE DISPLAYANZEIGEN
Aufrufen und Scrollen 5-90
Beispiel 5-92
Einstellungen 5-90, 5-92
Modbus-Register B-33
Spezifikationen 2-22
Parametrierbare Displayanzeigen
Modbus-Register B-27
PARAMETRIERBARE FUNKTIONSTASTEN
Einstellungen 5-84
PARAMETRIERBARE Funktionstasten
FlexLogic-Operanden 5-136

PARAMETRIERBARE LEDs
benutzerdefiniertes Beschriften ... 4-24
Beschreibung ... 4-17
Einstellungen ... 5-80
Spezifikationen ... 2-22
parametrierbare LEDs
Beschreibung ... 4-18
Modbus-Register ... B-30
Standardeinstellungen ... 4-19
PARAMETRIERBARE SELBSTTESTS
Einstellungen ... 5-81
Modbus-Register ... B-32
PARAMETRIERBARER FEHLERBERICHT
Löschen ... 7-2
Modbus-Register ... B-20
PARITÄT ... 5-29
PASSWORTSICHERHEIT
FlexLogic-Operanden ... 5-135
PC-SOFTWARE
siehe Eintrag für ENERVISTA UR SETUP
PER-UNIT-MENGE ... 5-4
PHASE IOC
FlexLogic-Operanden ... 5-131
Logik ... 5-194
Spezifikationen ... 2-19
PHASE TOC
Spezifikationen ... 2-18
PHASENDREHUNG ... 5-105
PHASENSTROMMESSUNG ... 6-18
PHASEN-ÜBERSPANNUNG
Einstellungen ... 5-225
FlexLogic-Operanden ... 5-131
Logik ... 5-225
Spezifikationen ... 2-20
PHASEN-UNTERSPANNUNGSSCHUTZ
Einstellungen ... 5-224
FlexLogic-Operanden ... 5-131
Logik ... 5-224
Spezifikationen ... 2-20
PHASENWINKEL-MESSUNG ... 6-14
PROBLEM-ANZEIGE ... 7-5
PRODUKTEINRICHTUNG ... 5-9, 5-20
PRODUKTIONSTESTS ... 2-30
PROZESS-BUS
Übersicht ... 3-13
PRP
Einstellungen ... 5-32
Erläuterung ... 5-33
Istwerte ... 6-12
Technische Daten ... 2-27
PU-MENGE ... 5-4

Q

QUELLEN
Beispiel für die Verwendung ... 5-107
Beschreibung ... 5-5
Einstellungen ... 5-106
Messwesen ... 6-18
Modbus-Register ... B-32
QUELLENTRANSFER-SCHEMATA ... 5-222
QUELLFREQUENZ ... 6-21

R

RECLOSER-KURVEN ... 5-121
REDUNDANZ
Einstellungen ... 5-32
PRP, Erläuterung ... 5-33
PRP-Istwerte ... 6-12
Technische Daten ... 2-27
REDUZIERTER SPANNUNGSSTART
Einstellungen ... 5-245
FlexLogic-Operanden ... 5-131
REINIGUNG ... 2-30
RFI, GELEITET ... 2-29
RICHTUNGSLEISTUNG
Siehe Eintrag für SENSITIVE RICHTUNGSLEISTUNG
RMS-SPANN. ... 2-23
RMS-STROM ... 2-23
RS232
Konfiguration ... 1-10
Technische Daten ... 2-27
Verdrahtung ... 3-23
RS422
Konfiguration ... 3-35
Lichtwellenleiter-Schnittstelle ... 3-38
Zeitsynchronisierung ... 3-38
Zweikanal-Anwendung ... 3-37
RS485
Beschreibung ... 3-25
Technische Daten ... 2-27
RÜCKFÜHRBARKEIT
Regeln ... 4-14
Übersicht ... 4-12
Rückverfolgbarkeit
Daten ... 4-13, 4-14

S

SBO ... 5-57
SCHEINLEISTUNG ... 2-23, 6-20
SCHLIESSER-GERÄT
Ausgänge ... 3-13, 3-14, 3-19
Stromkreise mit hoher Impedanz ... 3-14
Technische Daten ... 2-26
SCHNELLES WECHSLER-GERÄT ... 2-26
SCHUTZFUNKTIONEN ... 5-4
Schutzfunktionen
LEITER-/NEUTRALLEITER-/ERD-IOC ... 2-19
SCHUTZGERÄT FREISCHALTEN ... 4-30
SCHUTZGERÄTEWARTUNG ... 7-3
SCHUTZSIGNALÜBERTRAGUNG
Einstellungen ... 5-100, 5-279
FlexLogic-Operanden ... 5-133
Istwerte ... 6-5
Logik ... 5-280
Modbus-Register ... B-53
Technische Daten ... 2-25
Übersicht ... 5-278
Zähler leeren ... 7-2
SELBSTHALTENDE AUSGÄNGE
Anwendungsbeispiel ... 5-269, 5-270
Einstellungen ... 5-268
Technische Daten ... 2-26
Selbsttestfehler ... 7-10

SELBSTTESTS
Beschreibung 7-5
Fehlermeldungen 7-6
FlexLogic-Operanden 5-136
Modbus-Register B-9
Selbstüberwachungskontakt 3-10
SENSIBLE RICHTUNGSLEISTUNG
Einstellungen 5-187, 5-189
FlexLogic-Operanden 5-129
Kennlinie 5-188
Logik 5-190
Modbus-Register B-15, B-40
Spezifikationen 2-20
SERIENNUMMER 6-29
SICHERUNGS 2-26
SIGNALQUELLEN
Beschreibung 5-5
Messwesen 6-18
SIGNALTYPEN 1-3
SNTP PROTOKOLL
Fehlermeldungen 7-8
Modbus-Register B-29
SNTP-PROTOKOLL
Einstellungen 5-71
Genauigkeit 2-27
SOFTWARE
Installation 1-5
siehe Eintrag für ENERVISTA UR SETUP
SOFTWARE, PC
siehe Eintrag für EnerVista UR Setup
SOFTWAREARCHITEKTUR 1-4
SPANNG-FUNKTIONEN 5-222
SPANNUNG
Einstellungen 5-222
SPANNUNGSFESTIGKEIT 3-10
SPANNUNGSGRUPPEN 5-104
SPANNUNGSMESSUNG
Modbus-Register B-16
Spezifikationen 2-23
Werte 6-19
SPANNUNGSSCHWANKUNGEN 2-29
SPANNUNGSWANDLEREINGÄNGE 3-12, 5-7, 5-104
SPANNUNGSWANDLERVERDRAHTUNG 3-12
SPEICHERSTRUKTUR-DATENFORMATE B-77
SPRACHE 5-25
SPW_AUTOMATENFALL
Einstellungen 5-260
Logik 5-261
Modbus-Register B-54
STANDARDABKÜRZUNGEN H-5
STANDORTLISTE, ERSTELLEN 4-1
START MIT REDUZIERTER SPANNUNG
Modbus-Register B-40
START UNTERDR 5-163
STARTDATEN
Leeren 5-27
Löschen 7-2
STARTS-PRO-STUNDE
Einstellungen 5-243
FlexLogic-Operand 5-132
Modbus-Register B-41
STARTZEIT
Modbus-Register B-45
STATORDIFFERENTIALSCHUTZ
Beschreibung 5-183
Einstellungen 5-183
FlexLogic-Operanden 5-133
Istwerte 6-16
Kennlinie 5-183
Logik 5-185
Modbus-Register B-15, B-39
Spezifikationen 2-18
STATUSANZEIGEN 4-16, 4-18
STEUERFUNKTIONEN 5-230
STEUERSPANNUNG
Beschreibung 3-11
Technische Daten 2-26
STEUERTASTEN
Einstellungen 5-82
Modbus-Register B-67
STÖRFESTIGKEIT 2-29
STÖRSCHREIBER
Einstellungen 5-74
Istwerte 6-28
Leeren 5-27
Löschen 7-2
Modbus B-7
Modbus-Register B-19, B-30
Spezifikationen 2-23
über COMTRADE B-7
über die EnerVista Software 4-2
STROM-ASYMMETRIE
Einstellungen 5-174
Logik 5-175
STROMDIFFERENTIALSCHUTZ
Modbus-Register B-18
STROMKREIS-ÜBERWACHUNGSANWENDUNGEN 5-248
STROMMESSUNG
Istwerte 6-18
Modbus-Register B-16
Spezifikationen 2-23
STROMMODUL 5-103
STROMNETZ
Modbus-Register B-32
STROM-UNSYMMETRIE 6-17
Modbus-Register B-55
STROMWANDLEREINGÄNGE 3-12, 5-7, 5-103
STROMWANDLERFEHLER
Einstellungen 5-259
Logik 5-260
STROMWANDLERMODULE
Einstellungen 5-103
STROMWANDLERVERDRAHTUNG 3-12
SUBHARMONISCHER STATOR-ERDSCHLUSSSCHUTZ
FlexLogic-Operanden 5-132
SUMMENZÄHLER
Modbus-Register B-47, B-55
SUPPORT, TECHNISCHER 1-2
SYNCHROCHECK
Istwerte 6-10, 6-24
SYNCHROPHASOREN
Befehle 7-4
SYSTEMANFORDERUNGEN 1-5
SYSTEMEINRICHTUNG 5-103

T

TCP-PORTNUMMER 5-58
TECHNISCHE DATEN 2-18
TECHNISCHER SUPPORT 1-2

TELEFONNUMMER DES SUPPORTS 1-2
TEMPERATURSENSOREN-EINGÄNGE
Einstellungen 5-284, 5-288
Istwerte 6-24
Modbus-Register B-22, B-34
Technische Daten 2-25
TEMPERATURSENSOREN-VORSPANNUNG 5-153, 5-162
TEMPERATURSENSOR-SCHUTZ
FlexLogic-Operanden 5-132
Spezifikationen 2-21
TEMPERATURÜBERWACHNG 5-136, 7-9
TEST
Lampentest 7-3
Selbsttestfehlermeldungen 7-5
Simulieren von Digitaleingängen 5-296, 5-297
TEST AUF SCHNELLE TRANSIENTE STÖRUNG 2-29
TEST AUF SCHWINGENDE TRANSIENTE STÖRUNG 2-29
THERMISCHES MODELL
Einstellungen 5-153
FlexLogic-Operanden 5-130
Kühlung 5-161
Kurven 5-154, 5-158
Logik 5-173
Modbus-Register B-40, B-44
Spezifikationen 2-18
TIMER 5-143
TOC
Erdung 5-210
Spezifikationen 2-18
TRENNER
Einstellungen 5-115
FlexLogic-Operanden 5-133
Logik 5-117
Modbus-Register B-43
TRIGGER ERZWG 6-28
TYPENSCHILD 1-2

U

ÜBERFREQUENZ
Einstellungen 5-241
FlexLogic-Operanden 5-130
Logik 5-242
Modbus-Register B-39
Spezifikationen 2-21
ÜBERSPANNUNG
Gegenrichtung 5-227
Gegenspannung 2-21
Hilfs- 2-20, 5-229
Modbus-Register B-42
Neutral 2-20, 5-226
Phase 2-20, 5-225
ÜBERSTROM-KURVEN
Definierte Zeit 5-209
FlexCurves 5-209
I2T 5-209
IAC 5-208
IEC 5-207
IEEE 5-206
ÜBERSTROM-KURVEN-TYPEN 5-205
Überstromschutz
siehe Eintrag für PHASE IOC
siehe Einträge für PHASE IOC, MASSE IOC und NEUTRAL IOC
ÜBERWACHUNGSFUNKTIONEN 5-253
UHR
Datum und Uhrzeit einstellen 7-2
Einstellungen 5-67
UL-ZULASSUNG 2-30
UNABHÄNGIGER NEUTRAL-Überstromzeitschutz
siehe Eintrag für NEUTRAL IOC
UNB VERSUCHE VOR BLOCKADE
Zurücksetzen 7-2
UNBERECHT. ZUGRIFF
Befehle 5-27
UNERWARTETER NEUSTARTFEHLER 7-9
UNTERFREQUENZ
Einstellungen 5-240
FlexLogic-Operanden 5-134
Logik 5-241
Spezifikationen 2-21
UNTERLASTSCHUTZ
Einstellungen 5-191
FlexLogic-Operanden 5-134
Spezifikationen 2-20
UNTERSPANNG.
Hilfs- 2-20
Phase 2-20, 5-224
UNTERSPANNUNGSSCHUTZ
Modbus-Register B-42
UNTERSPANNUNGSSCHUTZ-CHARAKTERISTIKEN 5-222
UNTERSTROM
Einstellungen 5-177
FlexLogic-Operanden 5-133, 5-134
Modbus-Register B-54
Spezifikationen 2-20
URPC
siehe Eintrag für ENERVISTA UR SETUP
USERST-1 BITPAAR 5-274

V

VAR-STUNDEN 2-24, 6-21
VERBINDUNGSLEISTUNGSBUDGET 2-28
VERLORENES PASSWORT 5-9
VERRIEGELTE AUSGANGSKONTAKTE
Fehlermeldungen 7-8
VERSIONSVERLAUF H-1
VERW THERM KAPAZITÄT 5-154
VIBRATIONSTEST 2-29
VIRTUELLE AUSGÄNGE
Einstellungen 5-271
FlexLogic-Operanden 5-135
Istwerte 6-6
Modbus-Register B-64
VIRTUELLE EINGÄNGE
Befehle 7-1
Einstellungen 5-267
FlexLogic-Operanden 5-134
Istwerte 6-4
Logik 5-267
Modbus-Register B-9, B-63
VLS 5-108
VOLLLASTSTROM 5-108
VOREINSTELLUNGEN
Modbus-Register B-28
VORSICHTSMASSREGELN 1-1
VTFF
siehe SPW-AUTOMATENFALL

W

WAHLSCH.
Anwendungsbeispiel 5-238
Einstellungen 5-234
FlexLogic-Operanden 5-132
Istwerte 6-7
Logik 5-239
Modbus-Register B-55
Spezifikationen 2-22
Zeitsynchronisierung 5-237, 5-238
WARNHINWEISE 1-1
WARTUNG
Austausch von Modulen 9-1
Batterie 9-3
Warnung zum Ersetzen der Batterie 7-6
WARTUNGSBEFEHLE 7-3
WATTLEISTG 2-23, 6-20
WATTSTUNDEN 2-24, 6-21
WEB-SERVER-PROTOKOLL 5-58
WEBSITE 1-2
WECHSLER-GERÄT
Ausgänge 3-13, 3-19
Technische Daten 2-26
WERKSEINST. RÜCKS 5-9
Wiedereinschalt-KurveN 5-209

Z

ZÄHLER
Einstellungen 5-251
Istwerte 6-7
ZEIT 7-2
ZEIT ZWISCHEN STARTS
Einstellungen 5-244
FlexLogic-Operanden 5-133
Modbus-Register B-41
ZEITÜBERSTROM
siehe Einträge für PHASE TOC, NEUTRAL TOC und MASSE TOC
ZIELMELDUNGEN 7-4
ZIELMENÜ 7-4
ZULÄSSIGE FUNKTIONEN 5-222
ZULASSUNGEN 2-30
ZURÜCKSETZEN 5-9, 5-135, 5-275

GE VERNOVA

GE Vernova
650 Markland Street
Markham, Ontario
Canada L6C 0M1
Worldwide telephone: +1 905 927 7070
Europe/Middle East/Africa telephone: +34 94 485 88 54
North America toll-free: 1 800 547 8629
Fax: +1 905 927 5098
Worldwide e-mail: GA.support@gevernova.com
Website: https://www.gevernova.com/grid-solutions/multilin/