UMB Config Tool

Bedienungsanleitung UMB-Konfigurations-Software



Stand 02.09.2015 Dokument-Version 2.6

G. LUFFT MESS- UND REGELTECHNIK GMBH POSTFACH 4252 70719 FELLBACH TEL. 49 (711) - 51822-0 FAX 49 (711) - 51822-41



Inhaltsverzeichnis:

Vorbemerkungen, Bestimmungsgemäße Verwendung	4
	4
Systemvoraussetzungen Verbindungeningtellungen / Kommunikation	4
Verbindungseinstellungen / Kommunikation	Э 7
Sensoriiste erstellen	1
Sensoren konfigurieren	8
Vergabe von Geräte-Ids	10
Schnittstelleneinstellungen	10
Konfiguration ANACON-UMB	11
IRS31Pro-UMB und der IRS31-UMB Kompatibilitätsmodus	12
Konfiguration von Sensoren, die in anderen Protokollen (z.B. MODBUS, SDI12) laufen	12
Messwerte der Sensoren abfragen	12
Kanalliste eines Sensors aktualisieren	14
Firmwareupdate	15
Aktuellen Firmwarestand ermitteln	15
Sensor-Update programmieren	16
Mögliche Fehlerquellen	20
Sensoren auf Werkseinstellung zurücksetzen	20
Abgleich eines VS20-UMB Sichtweitenmessgeräts	21
Rücksetzen der Regenmengen von WSx-UMB	22
Rücksetzen des Servicelevels von NIRS31-UMB	22
Allgemeines	22
Manuelles Update mit HexLoad	25
Update ISOCON-UMB	25
Manuelles Update IRS21CON-UMB	25
Manuelles Update VS20-UMB, R2S-UMB, WSx-UMB, IRS31-UMB, ARS31-UMB	26
Zusätzliche Informationen	27

Dokument- Version	Datum	Bearbeiter	Änderungsbeschreibung	
1.0	24.01.2007	EES	von Kurzanleitung V02 übernommen und ergänzt	
1.1	09.02.2007	EES	Systemvoraussetzungen ergänzt	
1.2	23.02.2007	EES	Screenshots aktualisiert	
1.3	10.02.2009	BR	Anpassungen auf aktuelle Software V1.0 (deutsch)	
1.4	27.10.2009	BR	Anpassungen auf aktuelle Software V1.1	
1.5	08.10.2010	BR	Anpassungen auf aktuelle Software V1.3	
1.6	18.02.2011	BR	Integration neuer Sensoren, Bugfix Heizleistung Ventus-UMB	
1.7	08.08.2011	BR	Integration ARS31PRO Glättungsoperatur für GfT ARS31 einstellbar Umschaltfunktion für Sensoren die mit anderen Protokollen laufen IRS31-ARS31-Kopplung integriert Anacon: Neuer Sensor CMPx einstellbar TCP/IP Unterstützung Energiesparmodus WSx-UMB zusammengefasst	
1.8	02.02.2012	BR	Anleitung zum UMB Config Tool V1.6 Update ARS31(Pro) auf aktuellen Stand der Entwicklung Update für DPI-Awareness Bei allen Einstellmöglichkeiten sollten nun die Einheiten angegeben sein (sofern anwendbar) Bei Analogausgängen ändert sich bei umschalten des Quell-Kanals der Wertebereich des Ausgabekanals Schreibgeschützte Sensorkonfigurationsdateien werden unterstützt	

Versionsgeschichte:



			Frei wählbare Namen/Pfade für Sensorkonfigurationsdateien
1.9	08.03.2013	BR	Erweiterte NIRS31-UMB Servicefunktionen
			Warnung beim Versuch eines Firmware Downgrade
2.0	15.10.2013	BR	Neue inkompatible Struktur der Ini-Datei zur Vorbereitung des erweiterten Adressraums der Gruppen-IDs. Unterstützung für IRS31Pro-UMB. Überarbeitung des Handlings der Kommunikationsschnittstelle. WSx-UMB: Unterstützung für NMEA XDR ab Fw. V. 4.5.
2.3	14.11.2014	BR	Marwis-UMB integriert
2.6	02.09.2015	BR	WS800-UMB, Support für ARS31Pro-UMB aktuelle Firmware, Support für Ventus-UMB aktuelle Firmware

Vorbemerkungen, Bestimmungsgemäße Verwendung

Das UMB Config Tool ist zur Konfiguration, Inbetriebnahme, Wartung, Kalibrierung und Überprüfung von Lufft-UMB Sensoren, Modulen und Systemen bestimmt. Es ist nicht dafür vorgesehen, Messwerte von Stationen dauerhaft abzufragen und zu speichern. Für die dauerhafte Abfrage ist von Lufft die Software Smartview 3 erhältlich.

Werden im UMB Config Tool Werte bzw. Wertebereiche angezeigt, und diese sind unterschiedlich zu denen in der Gerätebeschreibung des Sensors, gelten immer die Angaben in der Betriebsanleitung zu dieser Sensorversion (siehe auch Abschnitt "Kanalliste eines Sensors aktualisieren").

Das UMB Config Tool ist eine Einzelplatz-Software. Es ist nicht vorgesehen, dass mehrere Benutzer das Programm gleichzeitig aus einem Verzeichnis benutzen.

Das UMB Config Tool ist in der Lage, Log-Dateien zu erzeugen. Werden diese Dateien während des Betriebs des UMB Config Tools durch andere Programme geöffnet, kann es bei der Aktualisierung der Logdatei durch das UMB Config Tool zu Schreibfehlern (EA-Fehler) kommen, und die Datei wird nicht korrekt aktualisiert.

Details zu speziellen Funktionen für einzelne Sensoren finden sie in den Betriebsanleitungen zu diesen Sensoren.

Installation UMB Config Tool

Setup_UMB_Config_xxxxxx.EXE' starten und den Anweisungen des Installationsprogramm folgen.

Standardmäßig wir die Software unter ,C:\Lufft\UMB-Config' installiert. Das UMB Config Tool darf unter MS-Windows Vista und MS-Windows 7 nicht in die Verzeichnisse C:\Programme bzw. C:\Programme (x86) installiert werden, da dies besonders geschützte

Systemverzeichnisse sind, und der Schutz mit der normalen Programmfunktion des UMB Config Tool kollidiert.

Mit ,Start' \rightarrow ,Programme' \rightarrow ,Lufft UMB Config' \rightarrow ,Config Tool' kann die Anwendung gestartet werden.

Installationspfade:

Pfad	Inhalt
\Lufft\UMB-Config\	Anwendung und INI-Files
\Lufft\UMB-Config\Firmware	Gerätefirmware (mot-Files)
\Lufft\UMB-Config\Hexload	Bootloader-Programm für Firmwareupdate
\Lufft\UMB-Config\UMB_FWUpdate	Firmware Update Programm für Marwis-UMB
\Lufft\UMB-Config\Konfig	gespeicherte Gerätekonfigurationen

Vor Firmware-Updates von Sensoren die aktuelle Gerätefirmware in das Firmware-Verzeichnis kopieren.

Mit ...\Lufft\UMB-Config\UNWISE.EXE' kann die UMB Config Software deinstalliert werden.

Systemvoraussetzungen

Windows 2000 / XP / Vista / 7 / 8 / 8.1 / 10 jeweils (32 oder 64 Bit) 10 MB freie Festplattenkapazität eine freie serielle Schnittstelle (COM) für Konfiguration, Diagnose und Firmwareupdate alternativ: TCP/IP Verbindung zum Messaufbau für Konfiguration und Diagnose



Verbindungseinstellungen / Kommunikation

Das UMB Config Tool arbeitet bei Verbindungen zu Messaufbauten prinzipiell mit den Verbindungseinstellungen 19200 Baud, 8 Datenbits, 1 Stopbit, keine Parität. Eine abweichende Baudrate ist nur durch editieren der Datei ULSPS.INI einstellbar.

Ab UMB Config Tool Version 1.5 wird neben der direkten seriellen Verbindung zum Messaufbau auch die Verbindung über TCP/IP unterstützt. Die TCP/IP Kommunikation wird im UMB Config Tool über ,Bearbeiten' -> ,Verwende TCP/IP' aktiviert, oder im Dialog der Verbindungseinstellungen aktiviert. Der Messaufbau wird dazu über einen RS232/RS485 zu LAN/WLAN Adapter (oder ähnliches Gerät) angeschlossen. Das UMB Config Tool unterstützt den Verbindungsaufbau zu Hostnamen bzw. IPv4-Adressen. Da TCP/IP-Verbindungen im Gegensatz zu direkten RS232-Verbindungen latenzbehaftet sind, muss ein zusätzliches Timeout für das Warten auf die Antworten der Geräte im UMB-Messaufbau spezifiziert werden. Die Zeitangaben im Konfigurationsdialog sind ms. Für direkte LAN-Verbindungen zu IP-Adressen sollten Werte von 100 (ms) ausreichen. Für Ziele mit Namensauflösung und Verbindungen z.B. über GPRS sind Werte bis zu 10000 (ms) erforderlich.

Achtung: Derzeit wird für die Kommunikation nur die Verbindungsart ,roh' (nicht Telnet-Emulation) unterstützt.

Achtung: Die eingestellten zusätzlichen Wartezeiten werden auch bei RS232-Verbindungen berücksichtigt.

Achtung: Firmware Updates werden nur über (virtuelle) COM-Schnittstellen unterstützt, nicht über TCP/IP Direktverbindungen.

Kommunikationseinstellungen	
Verbindungsart	
Hostadress oder Hostname 192.168.129.13 TCP-Port 8000	RS232 Port auswählen COM1
Zusätzliche Wartezeit für langsa 1500 🕞	me Hostverbindungen
ΟΚ	Abbrechen



Soll eine Verbindung zu UMB Geräten über LCOM-Serviceprogramm und Lcom hergestellt werden, ist zunächst das LCOM Serviceprogramm (Version 2.0 oder neuer) zu starten und damit eine Verbindung zur Station herzustellen. Danach kann man mit dem UMB Config Tool mit den Verbindungseinstellungen

- Verbindungsart: Verwende TCP/IP
- Hostname: localhost
- TCP-Port: 8000 (falls nicht im Lcom Serviceprogramm verändert)
- auf die am LCOM angeschlossenen UMB-Geräte zugegriffen werden.

Als "Zusätzliche Wartezeit für langsame Hostverbindungen" empfehlen sich dann Werte von 5000mS an aufwärts.

Hinweis: In der Titelzeile des Hauptformulars wird neben dem Programmnamen die Verbindungsart, falls die Schnittstelle geöffnet ist die entsprechende Schnittstelle angezeigt.

Verbindungsart (Port geschlossen, hier TCP/IP):

UMB Config Tool - TCP/IP

```
Datei Bearbeiten Extras Hilfe
```

Verbindungsart (Port geöffnet, hier TCP/IP):

UMB Config Tool - 192.168.129.13:8000

Datei Bearbeiten Extras Hilfe



Sensorliste erstellen

Menü: Bearbeiten \rightarrow Sensoren:

Stations-Sense	oren			
Sensorauswa	ahl			
Art des Sensors VS20-UMB	ID 1]	
				Speichern/Ende
Zufügen	Löschen	Ändern	Konfigurieren	Abbrechen/Ende
Kanalliste	aktualisieren	Firmwareup	date Sensor	
Ausgewählte	Sensoren			
ID	Тур	Adresse	Kanäle	Aktive Kanäle
1	VS20-UMB	0x3001=12289	40	0
Sensor anklicken, t Autoscan	um ihn zu editieren/ Überprü	entfernen I	Den Sensor doppell	klicken, um aktive Kanäle auszuwählen

,Art des Sensors' auswählen; ID vergeben und mit ,Zufügen' der Liste zufügen. Mit ,Löschen' Sensor löschen und mit ,Ändern' kann ein Sensor der Liste geändert werden. Es wird der Sensor gelöscht oder geändert, welcher in der Liste ,Ausgewählte Sensoren' angezeigt wird.

,Konfigurieren' erlaubt die Konfiguration der Sensoren in der Sensorliste. ,Firmwareupdate Sensor' Startet die Routine zum Firmwareupdate des selektierten Sensors. ,Kanalliste aktualisieren' liest aus dem angeschlossenen UMB-Modul / Sensor die Kanalliste aus, und pflegt sie in die vorhandene Kanalliste ein.

Mit ,Autoscan' wird das Netz nach vorhandenen Sensoren abgefragt. ,Überprüfen' prüft, ob die in der Sensorliste vorhandenen Sensoren auch im Netzwerk erreichbar sind.

Mit ,Speichern' und ,Laden' kann die Sensorliste (inklusive selektierte Kanäle) gespeichert und später wieder geladen werden.



Sensoren konfigurieren

Mit einem einfachen Klick auf den Sensor in der Liste den zu konfigurierenden Sensor auswählen und dann auf "Konfigurieren" klicken. Es öffnet sich folgender Dialog:

📟 Sensorkonfiguration		
Start		
		Zu konfigurierenden Sensor wählen
	Konfiguration des Sensors lesen	0x3001=12289
	Konfiguration Laden	
	Kontrguration aut Sensor schreiben	
	Konfiguration auf HD Speichern	
	Abgleichwerte Laden	
	Schließen	
	Schließen	

Über die Auswahlbox "Zu konfigurierenden Sensor wählen" kann auf einen anderen Sensor des Aufbaus gewechselt werden.

Mit ,Konfiguration des Sensors lesen' Konfiguration vom Sensor laden. In der entsprechenden Maske die gewünschten Einstellungen vornehmen ...

Sensorkonfiguration		>
Start Info VS20-UMB		
Allgemeine Einstellungen	Schnittstelleneinstellungen	
ID D	Baudrate 19200 💌	
Beschreibung visibility-sensor VS20-UMB	Protokoll Binär 💌	
	Timeout für Protokollwechsel 5	[min]
Ausgangseinstellungen	Messeinstellungen	
Ausgangsart 420mA	Mittelungsintervall für Sichtweite [min] 5	
Fehlerstrom [mA]	Sichtweitenoffset [m]	
Skalierung 0 2000 m	Grenzkontrast 5	
	Mittelungsintervall für Temperatur [min] 5	
	Temperaturoffset [°C]	
Kalibrierwerte		
DAC Offset 63.85248 Kalibrierwert	6201.97754 Kalibrierstatus 3	
DAC Verstärkung 163.11475 Kalibrier Offset	0.00033	



... und dann mit ,Konfiguration auf Sensor schreiben' den Sensor programmieren.

Sensorkonfiguration		
Start Luca Lycoo UMD	1	
	1	
		Zu konfigurierenden Sensor wählen
	Konfiguration des Sensors lesen	0x3001=12289
	Konfiguration Laden	
	Konfiguration auf Sensor schreiben	
	Konfiguration auf HD Speichern	
	Abgleichwerte Laden	
	Schließen	

Mit ,Konfiguration auf HD Speichern' kann die Sensorkonfiguration abgespeichert werden und mit ,Konfiguration Laden' wieder geladen werden.

Hinweis: Im Falle eines Service-Auftrags hilft eine abgespeicherte Sensorkonfiguration viel mehr, als ein oder mehrere Screenshots der Sensorkonfiguration.



Vergabe von Geräte-Ids

Jedes Gerät in einem UMB-Netzwerk benötigt eine eindeutige Adresse.

Die Adressierung erfolgt über eine 16-Bit Adresse. Diese gliedert sich in eine Sensorklassen-ID und eine Geräte-ID.

Damit keine Adresse doppelt vor kommt, werden pro Sensorklasse (also Sensor-Type) die Geräte-Ids aufsteigend vergeben:

Stations-Se	ensoren			
Sensoraus	swahl			
Art des Sensors ANACON-UME	iD 3 💌 🛛 4			Speichem/Ende
Zufügen	Löschen	Ändern	Konfigurieren	Abbrechen/Ende
Kanalli	ste aktualisieren	Firmwareu	pdate Sensor	
Ausgewäh In	Ite Sensoren	Adresse	Kanäle	Aktive Kanäle
1	IBS21CON-LIMB	0x1001=4097	26	
2	IBS21CON-UMB	0x1002=4098	26	0
3	IRS21CON-UMB	0x1003=4099	26	0
1	R2S-UMB	0x2001=8193	15	0
2	R2S-UMB	0x2002=8194	15	0
1	VS20-UMB	0x3001=12289	40	0
2	VS20-UMB	0x3002=12290	40	0
1	ANACON-UMB	0x6001=24577	135	0
2	ANACON-UMB	0x6002=24578	135	0
3	ANACON-UMB	0x6003=24579	135	0
4	ANACON-UMB	0x6004=24580	135	0
Sensor anklicke Autosca	en, um ihn zu editieren/ an Überprü	'entfernen	Den Sensor doppe beichern	ilklicken, um aktive Kanäle auszuwählen Laden

ACHTUNG: Bei der Konfiguration einer neuen Anlage ist darauf zu achten, dass neue Geräte immer die ID 1 haben! Befinden sich mehrere gleiche Sensoren in einem Netzwerk ist es sinnvoll, vor der Inbetriebnahme des Netzwerkes, die Sensoren mit den entsprechenden Ids einzeln zu konfigurieren.

Schnittstelleneinstellungen

Die im UMB Config Tool vorgenommenen Schnittstelleneinstellungen beziehen sich auf den angegebenen Sensor.

Achtung: Ändern sie die Schnittstelleneinstellungen nur, wenn sie sicher sind, dass sie es müssen, und wenn sie sich aller Konsequenzen der Änderung bewusst sind. Diese Änderungen sind unter Umständen nicht auf einfache Art und Weise rückgängig zu machen.



Konfiguration ANACON-UMB

Da es sich bei dem ANACON-UMB um einen universellen Messtransmitter handelt, welcher mit verschiedenen analogen Sensoren betrieben werden kann, muss dieses Modul prinzipiell **vor** der Inbetriebnahme auf den jeweils angeschlossenen Sensor konfiguriert werden.

Hierzu wird das Modul an die Versorgungsspannung angeschlossen (ohne weitere Bus-Teilnehmer) und über ein RS232-Kabel (1:1) mit dem PC verbunden. Wie in Kapitel ,Sensor konfigurieren' wird über , Konfiguration des Sensors lesen' die aktuelle Konfiguration geladen:

In ,Messeinstellungen' unter ,Kanal 1' und ,Kanal 2' den jeweils angeschlossen Sensortype auswählen:

lligemeine Einstellungen		C - L - 11 - 1			
_		Schnittst	elleneinstellunge	n	
) 1	\$	RS232 Ba	udrate	19200 💌	
eschreibung measure	e-module-ANACON-U	Protokoll		Binär 💌]
		Timeout fü	ir Protokollwechsel	10	3
Sensorart	Messgröße temperature		Einheit °C		
Sensorart TFF (8160.TFF) Digitaleingang intern PT100	Messgröße temperature Maxwert 70.000		Einheit °C Offset	In Einheit von Kanal	[
Sensorart TFF (8160.TFF) Digitaleingang intern PT100 TFF (8160.TFF) Value Kanchi (80.0000)	Messgröße temperature Maxwert 70.000		Einheit *C Offset 0.000	In Einheit von Kanal	[
Sensorart TFF (8160TFF) Digitaleingang intern PT100 TFF (8160TFF) Kombi Wind (8368.01) combi wind 4. 20m4 extern combi wind 4. 20m4 extern	Messgröße temperature Maxwert 70.000 Overrange [%] 0		Einheit *C 0.ffset 0.000 Hochlaufzeit des 5	In Einheit von Kanal	[
Sensorart TFF (8150.TFF) Digitaleingang intern PT100 PT100 TFF (8150.TFF) Kombi Wind (8368.01) combi wind 4.20mA extern Lutrdruck (8355.03)	Messgröße temperature Maxwert 70.000 Overrange [%] 0 🗲 Anzahl der Messungen für N	viittelwert	Einheit *C 0.ffset 0.000 Hochlaufzeit des 5	In Einheit von Kanal	[

Bei Bedarf noch die ID, das Messintervall und die Anzahl der Messwerte für die Min- Maxund Mittel-Werte einstellen:

Abtastrate [s]		Anzahl der Messu	ingen für M	fittelwert
5	•	12	\$	Mittelwert über 60 s

Danach unter ,Start' mit , Konfiguration auf Sensor schreiben" die geändert Konfiguration im Modul speichern.

ACHTUNG!! Beim Temperatur-Feuchte-Fühler (TFF 8160.TFF) müssen in ,Allgemeine Parameter' die Werte C12 und C76, welche auf dem Sensorkopf des Fühlers vermerkt sind, eingetragen werden !

Allgemeine Parameter	Kanal 1 Kanal 2					
Ortshöhe [m]	100	÷				
TFF C12	1625	\$	TFF C76	1956	ŧ	



IRS31Pro-UMB und der IRS31-UMB Kompatibilitätsmodus

Um eine IRS31Pro-UMB in den IRS31-UMB Kompatibilitätsmodus umzuschalten ist ein IRS31Pro-UMB in den Messaufbau aufzunehmen und entsprechend zu konfigurieren. Achtung: Ist der Sensor dann auf den Kompatibilitätsmodus programmiert, ist ein IRS31-UMB mit der entsprechenden ID in den Messaufbau aufzunehmen (z.B. für die Kanalabfrage oder Konfiguration). Wird beim Lesen der Konfiguration eines IRS31-UMB festgestellt, dass es sich um einen IRS31Pro-UMB im Kompatibilitätsmodus handelt, wird die Konfigurationsoberfläche des IRS31-Pro-UMB angezeigt, und der Kompatibilitätsmodus kann dann wieder deaktiviert werden.

Konfiguration von Sensoren, die in anderen Protokollen (z.B. MODBUS, SDI12) laufen

Sind Sensoren dauerhaft auf andere Protokolle als UMB (Binär oder ASCII) eingestellt, so müssen sie, falls man die Konfiguration mit dem UMB Config Tool ändern möchte, zunächst in das UMB-Protokoll umgeschaltet werden.

Die Vorgehensweise dazu ist wie folgt:

- 1. Messaufbau von der Versorgungsspannung trennen
- Im UMB Config Tool die Funktion ,Extras' -> ,Alle Sensoren temporär auf UMB-Protokoll umschalten' aufrufen
- 3. Messaufbau wieder an die Versorgungsspannung anschließen.
- 4. Nach ca. 5s (oder länger) im UMB Config Tool ,Beenden' anklicken

Die Sensoren können nun für die unter ,Timeout für Protokollwechsel' im Sensor eingestellte Zeit in Minuten mit dem UMB Config Tool konfiguriert werden. UMB-Telegramme wie z.B. Messwertabfrage, Konfiguration Lesen / Schreiben resetieren den Timeout auf die eingestellte Zeit. Nach einem Reset läuft der Sensor wieder im konfigurierten Protokoll. Achtung: Nach ,Konfiguration auf Sensor schreiben' wird der Sensor vom UMB Config Tool automatisch resetiert und läuft dann wieder im eingestellten Protokoll.

Sensor	Firmware neuer oder gleich Version
ANACON-UMB	Nicht verfügbar
ARS31-UMB	Nicht verfügbar
ARS31pro-UMB	Nicht verfügbar
DACON8-UMB	Keine Angabe
IRS31-UMB	Nicht verfügbar
IRS31Pro-UMB	Version 1.0
Marwis-UMB	Version 1.0
NIRS31-UMB	Version 1.2
R2S-UMB	Nicht verfügbar
VENTUS-UMB	Version 1.6
VS20-UMB	Nicht verfügbar
V200A-UMB	Version 1.6
WSx-UMB	Version 2.2

Für diese Vorgehensweise gelten folgende Voraussetzungen:

Messwerte der Sensoren abfragen

Mit einem Doppelklick auf einen Sensor in der Sensorliste wird die Kanalliste des Sensors geöffnet:



回 Aktiv	ve Kanäle wählen					
K.Nr.	Messung	Einheit	Bereich	aktiv		Kanal zum auswählen anklicken
100	Act. temperature CH1	°C	-200.00 450.00	inaktiv		Füge Kanal ab Nummer # zu
120	Min. temperature CH1	°C	-200.00 450.00	inaktiv		1
140	Max. temperature CH1	°C	-200.00 450.00	inaktiv		Füge Kanal bis Nummer # zu
160	Avg. temperature CH1	°C	-200.00 450.00	inaktiv		Abstand zwischen Kanalnummern
105	Act. temperature CH1	۴F	-328.00 842.00	inaktiv		1
125	Min. temperature CH1	۴F	-328.00 842.00	inaktiv		Operation über mehrere Kanäle
145	Max. temperature CH1	۴F	-328.00 842.00	inaktiv		Kanale auswahlen
165	Avg. temperature CH1	۴F	-328.00 842.00	inaktiv		💿 Alle Kanäle abwählen
101	Act. temperature CH2	°C	-200.00 450.00	inaktiv		Start
121	Min. temperature CH2	°C	-200.00 450.00	inaktiv		
141	Max. temperature CH2	°C	-200.00 450.00	inaktiv		ОК
161	Avg. temperature CH2	°C	-200.00 450.00	inaktiv		Vorlage speich Vorlage laden
106	Act. temperature CH2	۴F	-328.00 842.00	inaktiv		
126	Min. temperature CH2	۴F	-328 00 842 00	inaktiv	-	

Hier lassen sich die abzufragenden Kanäle auswählen, entweder durch einfaches anklicken des entsprechenden Kanals in der Liste, oder über Mehrfachoperationen über die Kanalnummern.

Beispiel:

Sollen in der Kanalliste oben die Kanäle 100,120,140,160 mit dem Config Tool abgefragt werden, so könnten diese Kanäle über die Einstellungen:

Füge Kanal ab Nummer # zu: 100

Füge Kanal bis Nummer # zu: 160

Abstand zwischen den Kanälen #: 20

Operation über mehrere Kanäle: Kanäle Auswählen

mit anschließenden anklicken von "Ausführen" erfolgen.

Die bei diesem Sensor aktuell aktiven Kanäle lassen sich über "Vorlage speichern" in einer Datei abspeichern. Über "Vorlage laden" lässt sich dann die Liste der ausgewählten Kanäle auf einen Sensor mit einer beliebigen ID übertragen.

Hinweis: Sollte ein in der Betriebsanleitung des Sensors aufgeführter Kanal hier nicht angezeigt werden, muss die Kanalliste des UMB-Konfigtools für diesen Sensor aktualisiert werden. Dazu empfiehlt es sich, zunächst die Firmware des entsprechenden Sensors auf den aktuellen Stand zu bringen (siehe Kapitel Firmwareupdate).

Im Menü unter ,Datei' \rightarrow ,Messung starten' lässt sich die Messung starten:



Konfigurationssoftware-UMB - COM1 - 19200 Datei Bearbeiten Extras Hilfe

······	ANACON-UMB ID1 temperature [°F] Act	ANACON-UMB ID1 relative humidity [%] Act	ANACON-UMB ID1 absolut humidity [g/m²] Act
20.87	69.57	38.82	8.02
20.89	69.60	38.72	8.01
20.88	69.59	38.73	8.01
20.91	69.64	38.73	8.02
20.90	69.62	38.70	8.01
20.90	69.62	38.71	8.01
20.89	69.61	38.66	8.00
20.91	69.64	38.69	8.01
20.90	69.62	38.63	8.00
20.90	69.63	38.62	8.00

Unter ,Bearbeiten' \rightarrow ,Abtastrate', kann die Abfragerate der Software für die Abfrage der Sensoren eingestellt werden. Die Einstellung Abtastrate 1s ist nicht UMB-Protokollkonform und kann bei Ausbleibenden Antworten von Sensoren zu einer fehlerhaften Darstellung der gelieferten Messwerte führen.

Achtung: Die hier ausgewählten Kanäle haben nur Einfluss auf die Messwertabfrage durch das UMB-Config Tool, und haben keinerlei Einfluss auf die durch die Anwendersoftware abfragbaren Kanäle.

Kanalliste eines Sensors aktualisieren

Den gewünschten Sensor im Messaufbau zufügen und zum aktuell ausgewählten Sensor machen (durch Anklicken des Listeneintrags).

	buren			
Sensorausv	vahl			
Art des Sensors DACON8-UMB	ID T			
				Speichern/Ende
Zufügen	Löschen	Ändern	Konfigurieren	Abbrechen/Ende
Kanalliste	e aktualisieren	Firmwareup	odate Sensor	
Ausgewählt	e Sensoren	1	1	
lid	lyp	Adresse	Kanale	Aktive Kanale
1	DACONOLIMO	0.001 01441	0	io i
1	DACON8-UMB	0xF001=61441	0	
1 Sensor anklicken	DACON8-UMB	0xF001=61441 /entfernen	0 Den Sensor doppe	0

Danach "Kanalliste aktualisieren" auswählen. Das UMB-Config Tool liest jetzt die Kanalliste des ausgewählten Sensors aus und sortiert neue Kanäle in die Kanalliste ein. Bei diesem Vorgang werden keine Kanäle gelöscht, jedoch Bezeichnungen und sonstige Angaben der alten Kanäle durch die Angaben der neu ausgelesenen Kanäle ersetzt. Auch die angezeigte Art des Sensors im UMB-Configtool kann sich durch diesen Vorgang ändern. Dieser Vorgang funktioniert auch bei bisher nicht benutzten Sensorarten. Allerdings lassen sich solche Sensoren dann (noch) nicht über das UMB-Config Tool konfigurieren, eine Messdatenabfrage kann jedoch erfolgen.



Firmwareupdate

Bitte informieren Sie sich vor einem Update über die aktuellen Firmwarestände der UMB-Produkte bei Fa. Lufft. Programmieren sie nie ohne Rücksprache mit Lufft eine ältere Firmware in ein Modul, als die bereits installierte.

Aktuellen Firmwarestand ermitteln

Vor einem Update der Firmware sollte der aktuelle Firmwarestand ermittelt werden. Dazu muss wie in "Sensoren konfigurieren" die Konfiguration gelesen werden. Auf der "Info"-Seite wird die aktuelle SW-Version unter "Firmwareversion" angezeigt

Sensorkonfiguration					
Start Info R2S-UMB					
Name	R2S-UMB				
Seriennummer	001.0706.0007.000				
Nummer	001				
Getestet	0706				
Projektnummer	0007				
Stückliste Version	9				
Stromlaufplanversion	8				
Hardwareversion	8				
Firmwareversion	40				
Konfigurationsversion	10				
Geräteversion	000				
Klassen-Id	2				

40 entspricht der Version V4.0



Sensor-Update programmieren

Vor dem Update die aktuelle Geräte-Firmware (mot-File) im Installationsverzeichnis unter ,Firmware' speichern (z.B. C:\Programme\Lufft\UMB-Config\Firmware)

ACHTUNG: Bei einem Update von ANACON-UMB oder IRS21CON-UMB muss die RS232-Verbindung **direkt** an dem Modul eingesteckt werden, welches upgedatet werde soll. Anacon-UMB und IRS21CON-UMB mit Fertigungsdatum ab Februar 2009 können auch über den Bus aktualisiert werden. ANACON-UMB ohne Front-RS232 können ausschließlich über den Bus aktualisiert werden. Dazu wird mindestens ein ISOCON-UMB im Messaufbau benötigt.

ACHTUNG: Bei einem Update von Marwis-UMB kommt nicht das Programm "Hexload.exe" sondern das Programm "UMB_FWUpdate.exe" zum Einsatz. Beide Programme werden bei der Installation des UMB Config Tool in Unterverzeichnisse des Installationsverzeichnisses des UMB Config Tools installiert.

ISOCON-UMB müssen manuell upgedated werden, eine Anleitung dazu findet sich im Abschnitt ,Manuelles Update mit HexLoad'.

Unter ,Bearbeiten' \rightarrow ,Sensoren' die Sensorliste öffnen; gegebenenfalls Liste mit ,Autoscan' neu erstellen, oder eine gespeicherte Liste mit ,Laden' laden. Mit ,Überprüfen' prüfen, ob die in der Sensorliste vorhandenen Sensoren auch im Netzwerk erreichbar sind.

@ St	ations-Sens	oren					<u> </u>
Se	nsorauswa	ahl					
Art d	les Sensors 20-UMB	ID I				Speich	em/Ende
	Zufügen	Löschen	Ändern	Konfigurieren		Abbrec	hen/Ende
	Kanalliste	aktualisieren	Firmwareu	pdate Sensor			
Au	sgewählte	Sensoren					
ID		Тур	Adresse	Kanäle	Aktive Kanäle		
1		VS20-UMB	0x3001=12289	40	0		
1		IRS21CON-UMB	0x1001=4097	26	0		
1		ANACON-UMB	0x6001=24577	135	0		
2		ANACON-UMB	0x6002=24578	135	0		
2		R2S-UMB	0x2002=8194	15	0		
Sen	sor anklicken, i	um ihn zu editieren/	entfernen	Den Sensor doppell	klicken, um akti	ive Kanäle	auszuwählen
	Autoscan	Überprü	fen Sp	eichern	Laden		

In der Sensorliste den entsprechenden Sensor auswählen; der ausgewählte Sensor wird im Bereich ,Art des Sensors' angezeigt (im Beispiel VS20-UMB).

Mit ,Firmwareupdate Sensor' wird der Update-Vorgang gestartet. Wird diese Funktion des Config-Tools zum ersten Mal verwendet, öffnet sich je nach Sensor eines dieser Fenster:



Pfad zum Hexloa	d-Programm aus	wählen			<u>? ×</u>
<u>S</u> uchen in:	🗀 UMB-Config		•	수 🗈 💣 🎟•	
Zuletzt verwendete D Desktop	in Hexload				
Eigene Dateien					
Arbeitsplatz					
Netzwerkumaeb	Dateiname:			_	<u> </u>
ung	– Datei <u>t</u> yp:	, Hexload program			Abbrechen

Wählen Sie hier unter ,Hexload' die Datei ,HexLoad.exe' aus.

oder

Pfad zum UMB Firmware Update Programm (UMB_FWUpdate) auswählen								
Suchen in:	UMB_FWUp	date 👻	G 🤌 📂 🛄 🕶					
(Pa)	Name	*	Änderungsdatum	Тур				
	L2P-UMB_F	rameGenerator.exe	23.09.2014 08:47	Anwendung				
Zuletzt besucht	UMB_FWUpdate.exe		24.10.2014 11:06	Anwendung				
Desktop								
Bibliotheken								
Computer								
	•	III	1	•				
Netzwerk	Datei <u>n</u> ame:	UMB_FWUpdate.exe		▼ Öffnen				
	Dateityp:	UMB firmware update program		▼ Abbrechen				

Wählen sie unter UMB_FWUpdate die Datei UMB_FWUpdate.exe aus.

Danach (und bei allen weiteren Updates) öffnet sich ein Fenster, in dem Sie das für das Update relevante .mot-File bzw. .bin-File (Marwis-UMB) auswählen:



Firmware um de	n aktuellen Senso	r upzudaten			? ×
<u>S</u> uchen in:	🚞 Firmware		•	🗢 🗈 💣 🎟 •	
Zuletzt verwendete D Desktop Eigene Dateien Arbeitsplatz	<pre>> isocon_release_ vs20_release_ anacon_release_ WSx_Release_ IRS31_V031_RU R25_Release_v IRS21con_V018 ARS31_V11.mo</pre>	V14.mot /23.mot eV21.mot V13.mot 06.mot /51.mot 3.mot 3.mot			
	Dateiname:	vs20, release, V23 mot		_	Üffnen
ung	Dateityp:	Firmware file			Abbrechen



Es folgt die Programmierung des Gerätes:

🔣 HexLoad ¥3.04					
File Edit View Target Options Window Help					
Project	Target				
Hexfile: VS20_RELEASE_V16.MOT COM Port: COM1 Baudrate: 19200	Range:E8000 - FDFEFCRC:Application:BTL_VS20_V3 Jun 6 2006 16:04:CPU:M16C/28 64pinBTL VersionBTL V3.00				
Current data - [D:\PROGRAMME\LUFFT\UMB-CONFIG\FIRMWARE\V520_RELEASE_V16.MOT]					
Address: 0xE8000 x1 x2 x4					
Address 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9	A B C D E F ASCII				
E8000 FC EF 70 95 18 05 60 F0 00 96	C9 04 C4 F0 70 C9p`p.				
E8020 84 70 A8 03 Programming target	× p. T j0.				
E8030 1C F3 4C 46 Status	.LFxh				
E8040 9F 02 48 F4	.H4.N				
E8050 60 6E 2H 02 E8060 3C E6 C0 5E	n*.t. :=				
E8070 94 01 68 F7 9%	.hTie.Ø.				
E8080 E0 9B 50 01	.PX*.				
E8090 5C F9 24 08	.\$\$.@.				
E80A0 F9 00 88 FA Ca	ncel				
E80C0 7C FC 94 6F					
E80D0 9D 00 A8 FD C0 0E 95 00 0C FE	CØ FD 8C 00 70 FEp.				
E80E0 AE 62 85 00 D4 FE 40 37 7E 00	38 FF 26 76 77 00 .b07~.8.&vw.				
E80F0 9C FF 24 1A 71 00 00 00 E0 1D	6B 00 64 00 28 7Ck.d.()				
F8110 A4 82 56 00 F4 01 A0 17 52 00	но 33 55 00 70 01 е/ .,зі 58 02 66 FD 4D 00В.ХМ.				
E8120 BC 02 4C 00 4A 00 20 03 64 4B	46 00 84 03 B6 CAL.JdKF				
F8130 42 00 F8 03 00 76 3F 00 4C 04	78 55 37 00 R0 04 R 7 L 1				
Log					
CRC of loaded file: D9E4					
Clear target succeed					
Programming target started					
I					
Ready					

Bei Marwis-UMB:

www.UMB_FWUpdate	x
V011-SVN1624\MARWIS-UMB_RELEASE_V11\MARWIS_RELEASE_V11_SVN1627.BIN Force-Flags set	^
Parsing passed Starting Firmware Update	
Opening COMPort (COM1) Opening BinFile (N:\PROJEKTE\1007 MARWIS-UMB\SOFTWARE\FIRMWARE\FW-V011-SVN1627 _BL-V011-SVN1624\MARWIS-UMB_RELEASE_V11\MARWIS_RELEASE_V11_SVN1627.BIN)	=
BinFile metadata: ProjectNumber:1007; SWVersion:11; Size:121984Bytes Transfering data	-

Nach erfolgreicher Programmierung meldet sich das Config-Tool mit



Informationen			
(į)	Firmwareupdate erfolgreich		
	ОК		

Danach arbeitet das Gerät mit neuer Firmware.

Mögliche Fehlerquellen

- wird eine Firmware gewählt, welche nicht zu dem entsprechenden Sensor passt, wird die Fehlermeldung , Ungültiger Firmware-Dateiname für dieses Modul' ausgegeben.
- bei einem Update von älteren ANACON-UMB oder älteren IRS21CON-UMB muss die RS232-Verbindung direkt an dem Modul eingesteckt werden, welches upgedatet werde soll.
- ein ISOCON-UMB kann mit dieser Vorgehensweise nicht upgedatet werden (siehe Seite 25, Manuelles Update mit HexLoad).
- Es erfolgt eine Plausibilitätsprüfung über die Firmwareversionsnummer des Sensors und der neu zu programmierenden Firmware. Ein Ersetzen einer neuen Firmware durch eine ältere darf nur auf ausdrückliche Anweisung des Sensorherstellers erfolgen. Liegt diese nicht vor, und der Sensor wird durch den nicht authorisierten Vorgang beschädigt, erlischt jede Herstellergarantie.
- Bei Marwis-UMB die in oder vor 11/2014 produziert wurden, kann es sein, dass der Sensor inkompatibel zum hier verwendeten Protokoll ist. Bitte dann mit der Seriennummer des Sensors die Hersteller-Hotline kontaktieren.

Sensoren auf Werkseinstellung zurücksetzen

Über den Menüpunkt "Extras" – "UMB Reset auf Werkseinstellung" können UMB-Sensoren und Module auf die Werkseinstellung zurückgesetzt werden.

UMB auf Werkseinstellungen zurücksetzen					
ARS31/ARS31Pro-UMB Sensortyp	Sensor-ID, 0 = Broadcast				
Globale Parameter auf Werkseinstellungen zurücksetzen					
Geräte-Parameter auf Werkseinstellungen zurücksetzen					
Für nicht ARS31-UMB Sensoren beide Checkboxen für UMB Bef	ehl 0x25 Funktion 0x11 anhaken				
ОК	Abbrechen				

Achtung: Diese Funktion setzt auch die Sensor-ID auf die Werkseinstellung "1" zurück!

Werden als Sensortyp "Broadcast" und Sensor-ID 0 eingetragen, so werden alle angeschlossenen UMB-Sensoren auf die Werkseinstellung zurückgesetzt! Da bei Broadcast-Telegrammen keine Antwort der Sensoren erfolgt liefert diese Funktion keine Rückmeldung, wenn sie ausgeführt wird.



Abgleich eines VS20-UMB Sichtweitenmessgeräts

Zuerst eine Sensorliste erstellen, in der das VS20-UMB das abgeglichen werden soll enthalten ist. Beispiel:

scation	s-Sensoren				_D×
Sensor	auswahl				
Art des Ser IRS21CO	nsors ID N-UMB 💽 1				Speichern/Ende
Zufi	igen Löschen	Ändern	Konfigurieren		Abbrechen/Ende
K	analliste aktualisieren	Firmwareu	ipdate Sensor		
Ausgev In	vahlte Sensoren	Advassa	Kanälo	Aktivo Kanäk	
1	R2S-UMB	0x2001=8193	15		
				-	
1	ANACON-UMB	0x6001=24577	135	0	
1	ANACON-UMB VS20-UMB	0x6001=24577 0x3001=12289	135 40	0 0	

Danach ,Speichern/Ende', ,Extras → ,VS20-UMB Kalibrierung'.

Den Abgleich wie im Textfeld und in der Anleitung zum Kalibrierset beschrieben durchführen, Bild siehe unten.

Configurations:	software-UMB - COM1 - 19200			
<u>D</u> atei <u>B</u> earbeiten	Extras Hilfe			
Kalibrierschritte	0x3001=12289			
C 2	Schritt 1	Start		
С 3	Required items: 1x Kalibrierset Sichtweite (8366.UKAL1)	Beenden		
C 4	Der Kalibriervorgang wird ca. 10 Minuten dauern.		- 0	
C 5	when the calibration process is interrupted, the VS20 will not measure until reset or power off.			
C 6	Press "Start" when you have all the equipment ready and you want to proceed		-	
07	"Beenden" anklicken, um abzubrechen			-1
C 8				
0.9			Streukoeffizient	Enter scattering coefficient here



Rücksetzen der Regenmengen von WSx-UMB

Über ,Extras' → ,WSx-UMB Regensummen zurücksetzen' werden die Absolutwerte der Regenmengen aller angeschlossenen WSx-UMB zurückgesetzt. Es muss vorher kein Messaufbau mit den WSx-UMB angelegt werden. Es empfiehlt sich aber, bei den WSx-UMB über eine Messwertabfrage zu kontrollieren, ob der Befehl erfolgreich ausgeführt wurde.

Rücksetzen des Servicelevels von NIRS31-UMB

Nach der Durchführung der Wartung und dem Tausch der Reflektoreinheit muss dieser Vorgang dem Sensor über das UMB-Config-Tool mitgeteilt werden. Im Menü unter "Extras" den Eintrag "NIRS31-UMB" – "NIRS31-UMB Service" wählen:

•	UMB Config Tool					
	Datei	Bearbeiten	Extr	as Hilfe		
L				Alle Sensoren temporär auf UMB-Protokoll umschalten		
L		RS232 Spezialfunktionen				
		VS20-UMB Kallibrierung				
L.	WSx-UMB Regensummen zurücksetzen				,	
	NIRS31-UMB		۲	NIRS31-UMB Service		
	Schließe Kommunikationsschnittstelle			Schließe Kommunikationsschnittstelle		NIRS31-UMB Adaption prüfen
				ARS31(Pro)-UMB Reset auf Werkseinstellungen		NIRS31-UMB Statusfile generieren

Die Durchführung der Wartung mit ,OK' bestätigen.

NIRS31-UMB Service	×			
Die folgenden Arbeiten wurden laut Betriebsanleitung ausgef	ührt:			
✓ Sensor wurde gereinigt				
✓ Reflektoreinheit wurde getauscht				
0K Abbrechen				

Wichtiger Hinweis: Verwenden Sie diese Funktion nur wenn die Wartung auch tatsächlich ausgeführt und die Reflektoreinheit getauscht wurde!

Allgemeines

,Bearbeiten' \rightarrow ,Passwort Eingabe' erlaubt das Wechseln in andere Benutzergruppen mit erweiterten Möglichkeiten.

Parameter die derzeit nur über die ULSPS.INI eingestellt werden können: [Settings] LogToFile=1 Protokolliert die gemessenen Werte in einer Datei, Datei-Namen siehe ,LogFileName'. Die Spaltenüberschriften sind im Format GruppenID:ID:Kanal (wie in der Messwerttabelle).

LogFileName=Values.Txt

Dateiname der als Basis für die Logdatei verwendet wird. Wird zusätzlich um das Datum erweitert. Die Software legt prinzipiell für jeden Tag eine neue Datei an.

FTimestampsHaveMS=1



Die Zeitstempel der Messdaten in den Logdateien erhalten Millisekunden, für 0 oder fehlenden Eintrag haben die Zeitstempel nur die Auflösung von Sekunden.

CreateDayFiles=1

Die aufgezeichneten Messwerte werden in Tagesdateien abgelegt, bei 0 gibt es eine einzige Messwertdatei.

MaxRetriesForProtocolWhenFailure=2 Anzahl der Wiederholungen pro Befehl, bevor ein Fehler ausgegeben wird.

AdditionalTimeoutInMSForSlowConnectionsToHost=0

Zeit in ms, die zusätzlich zu der im UMB-Protokoll spezifizierten Antwortzeit gewartet wird, bevor für diesen Befehl Timeout erzeugt wird. Die im Protokoll spezifizierten Zeiten gelten für direkte 1:1 Kommunikation. Erfolgt die Abfrage z.B. über GPRS sind hier 10000 (ms, entspricht 10s) vorzusehen. Achtung: Bei 2 Wiederholungen jedes Befehls (siehe *MaxRetriesForProtocolWhenFailure*) dauert es dann 3x10s = 30s, bevor dieser Befehl als "Failed gewertet wird. Dies muss unbedingt beachtet werden, wenn ein 'Autoscan' durchgeführt werden soll, bzw. eine Messwertabfrage mit kurzem Abfrageintervall. Dieser Wert wird im TCP/IP Konfigurationsmenue einstellbar sein.

InifileVersion=2

Bezeichnet die Version des Ini-Fileformates. Ab Version 2 hat jeder Sensor einen eigenen Abschnitt in der Datei. [S1_0] ist der Abschnitt für den Sensor mit Gruppen-ID 1. Ist dieser Eintrag nicht vorhanden geht ein UMB Config Tool der Version 2.0 oder neuer von einer alten Dateistruktur aus, und versucht diese in das neue Format zu konvertieren (Dauer je nach PC 1-2 Minuten)

AutoScanDeltaForFail=3

Beim ,Autoscan' wird für jede mögliche Gruppe von Adresse 1 beginnend ein ,Verify' Befehl verschickt. Antwortet das Gerät nicht werden noch die nächsten *AutoScanDeltaForFail* –1 Adressen in aufsteigender Folge über ,Verify' abgefragt. Abgefragt werden die Gruppen 1 bis 14 (Gruppe 0 dient zu geräteübergreifenden Broadcasts, Gruppe 15 sind Master, also die Abfragesoftware selbst)

Bsp: Messaufbau mit 1 Gerät der Gruppe 2 Id 1 und 1 Gerät der Gruppe 3 Id 2. *AutoScanDeltaForFail* sei 3. Ablauf der Abfrage (Adressen, in Gruppenid:Id Notation):

1:1 – Failed 1:2 - Failed 1:3 – Failed 2:1 – OK 2:2 - Failed 2:3 - Failed 2:4 – Failed 3:1 - Failed 3:2 – OK 3:3 - Failed 3:4 - Failed 3:5 - Failed 4:1 - Failed 4:2 - Failed 4:3 - Failed 5:1 - Failed 5:2 - Failed 5:3 - Failed



6:1 - Failed 6:2 - Failed 6:3 - Failed 7:1 - Failed 7:2 - Failed 7:3 - Failed 8:1 - Failed 8:2 - Failed 8:3 - Failed 9:1 - Failed 9:2 - Failed 9:3 - Failed 10:1 - Failed 10:2 - Failed 10:3 - Failed 11:1 - Failed 11:2 - Failed 11:3 - Failed 12:1 - Failed 12:2 - Failed 12:3 - Failed 13:1 - Failed 13:2 - Failed 13:3 - Failed 14:1 - Failed 14:2 - Failed 14:3 - Failed

Also 45 Telegramme, um die 2 Geräte (mit diesen ID) zu finden. Da jedes der 'Failed' Telegramme in der Grundeinstellung 2 mal wiederholt wird, sind das insgesamt 131 Abfragetelegramme. Steht jetzt noch *AdditionalTimeoutInMSForSlowConnectionsToHost* auf 10s dauert der 'Autoscan' ca. 25 Minuten – Also bitte die Parameter mit Bedacht einstellen, wenn die 'Autoscan' Funktion verwendet werden soll.



Manuelles Update mit HexLoad

Falls ein Sensor-Update mit dem Config-Tool abgebrochen wurde oder es sich um ein ISOCON-UMB handelt, muss folgende Vorgehensweise angewandt werden.

Update ISOCON-UMB

- 1. Trennen Sie die Versorgungsspannung und den angeschlossenen Sensor von dem ISOCON-UMB-Modul
- 2. Verbinden Sie die RS232-Schnittstelle des ISOCON-UMB-Moduls mit dem PC
- 3. Starten Sie HexLoad (...\Programme\Lufft\UMB-Config\Hexload\HexLoad.exe)
- 4. Laden Sie mit ,File' → ,Open' das aktuelle mot-File. Es **muss (!!!)** die Dateibezeichnung ,isocon_release_Vxx.mot' haben, wobei ,xx' die Versionsnummer angibt.
- 5. Schalten Sie die Versorgungsspannung des ISOCON-UMB-Moduls ein.
- 6. In HexLoad muss nun im Fenster ,Target' neben ,Application' ,BTL_ISOCON_Vx....' erscheinen

💦 HexLoad V3.00j	
<u>File E</u> dit <u>V</u> iew <u>T</u> arget <u>O</u> ptions <u>W</u> indow <u>H</u> elp	
R Project	🕂 Target
Hexfile: (isocon_release)12.mot	Range: E8000 - FDFEF
COM Port: COM1	CRC:
Baudrate: 19200	Application: BIL_ISOCON of Jun 6 2006 15:5
	BTL Version BTL V3.00
Urrent data - [N:\PROJEKTE\0509 ISOCON-4D\50ftware]	Firmware) isocon release V12 mot 1
Address: 0xE8000 x1 x2 x4	
Address: 0xE8000 x1 x2 x4 Address 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9	A B C D E F ASCII

- 7. Starten Sie mit F9 die Programmierung.
- 8. Bei erfolgreicher Programmierung erscheint die Meldung ,Job succeed'; danach HexLoad beenden.
- 9. Das Modul ist nun mit neuer Firmware betriebsbereit.

Manuelles Update IRS21CON-UMB

Muss ein ISR21CON-UMB-Modul manuell upgedatet werden, so ist hier wie bei ,Update ISOCON-UMB' zu verfahren, wobei der Dateiname des mot-Files ,IRS21con_Vx_x.mot' entsprechen muss.



Manuelles Update VS20-UMB, R2S-UMB, WSx-UMB, IRS31-UMB, ARS31-UMB

- 1. Trennen Sie die Versorgungsspannung des Sensors vom ISOCON-UMB
- 2. Schalten Sie die Versorgungsspannung des ISOCON-UMB-Moduls ein
- 3. Verbinden Sie die RS232-Schnittstelle des ISOCON-UMB-Moduls mit dem PC
- 4. Starten Sie HexLoad (...\Programme\Lufft\UMB-Config\Hexload\HexLoad.exe)
- 5. Laden Sie mit ,File' → ,Open' das aktuelle mot-File. Das File **muss (!!!)** die folgende Dateibezeichnung haben, wobei ,xx' die Versionsnummer angibt.
 - VS20-UMB: ,vs20_release_Vxx.mot'
 - R2S-UMB: ,R2S_Release_Vxx.mot'
 - WSx-UMB 'WSx_Release_Vxx.mot'
 - IRS31-UMB 'IRS31_Vxxx.mot'
 - ARS31-UMB 'ARS31_Vxx.mot'
 - VENTUS-UMB: 'Ventus_Vxx.mot'
 - V200A-UMB 'Ventus_Vxx.mot' (!)
 - NIRS-UMB: 'NIRS_Release_Vxx.mot'
- 6. Stecken Sie die Versorgungsspannung des Sensors in das ISOCON-UMB-Modul ein.
- 7. In HexLoad muss nun im Fenster ,Target' neben ,Application' folgender Test erscheinen
 - VS20-UMB: ,BTL_VS20_V.....'

<mark>२</mark> Project		<mark>祝</mark> Target		
Hexfile: 🕻	vs20_release_VD [*] .mot	Range:	E8000 - FDFEF	
COM Port:	COMI	CRC:		
Baudrate:	19200	Application	BTL_VS20_V3 JD	6 2006 16:04:
		CPU:	M100/20 04pin	
		BTL Version	BTL V3.00	

• R2S-UMB: ,BTL R2S V.....'

	· –	_		
Rroject			<u> </u> Target	
Hexfile: 🤇	R2S_Release_V48.mot		Range:	E8000 - FDFEF
COM Port:	COMA		CRC:	
Baudrate:	19200		Application:	BTL_R2S_V2 JuD 3 2006 09:44:5
			CPU:	M100/20 04pm
			BTL Version	BTL V3.00

- 8. Starten Sie mit F9 die Programmierung.
- 9. Bei erfolgreicher Programmierung erscheint die Meldung ,Job succeed'; danach HexLoad beenden.
- 10. Der Sensor ist nun mit neuer Firmware betriebsbereit.



Zusätzliche Informationen

Details zu der Konfiguration der einzelnen Sensoren finden sich in den Betriebsanleitungen zu diesen Sensoren.

Details zur UMB-Protokoll Spezifikation inklusive der UMB Fehlercodes finden sich im "UMB Protokoll". Diese Dokumente sind auf <u>www.lufft.com</u> im Abschnitt Support – Downloads – Betriebsanleitungen – UMB-Technik verfügbar.

G. Lufft Mess- und Regeltechnik GmbH

Gutenbergstraße 20 70736 Fellbach

Postfach 4252 70719 Fellbach Deutschland

Tel: +49 711 51822-0 Hotline: +49 711 51822-52 Fax: +49 711 51822-41 E-Mail: <u>info@lufft.de</u>

