

SAE J1939

Protokoll- Beschreibung SAE J1939

HDA 4000

Druckmessumformer

(Originalanleitung)



Inhalt

1	<i>Einleitung</i>	4
1.1	Funktionen	4
2	<i>Address-Claiming</i>	4
2.1	Übersicht	4
2.2	Name	4
2.3	Adresse	5
2.4	Einschaltvorgang	6
3	<i>Konfiguration</i>	6
3.1	Übersicht	6
3.2	Mögliche Einstellungen	6
3.2.1	Liste aller Einstellungen	6
3.2.2	Einstellungen der Baudrate	9
3.2.3	Einstellungen der Messwertübertragung	9
3.2.4	Einstellungen der Messwertdarstellung	10
3.2.5	Gerätemodus und Gerätetestatus	11
3.3	Durchführen der Konfiguration	12
3.4	Aufbau der Nachrichtendaten	12
3.5	Steuerbefehle	13
3.5.1	Starten des Editiermodus	13
3.5.2	Speichern der Einstellungen	14
3.5.3	Wiederherstellen des Auslieferungszustandes	14
3.5.4	Neustart durchführen	14
4	<i>Senden des Messwertes</i>	14
5	<i>Sonstiges</i>	14

Vorwort

Diese Dokumentation beschreibt die bestimmungsgemäße Einbindung des Produktes in ein übergeordnetes Steuerungssystem. Sie dient dazu, die bereitgestellte Kommunikationsschnittstelle kennen zu lernen und ihre Einsatzmöglichkeiten optimal zu nutzen.
Die Angaben in dieser Dokumentation entsprechen dem Zeitpunkt der Literaturerstellung. Abweichungen bei technischen Angaben, Abbildungen und Maßen sind deshalb möglich.

Entdecken Sie beim Lesen dieser Dokumentation Fehler oder haben weitere Anregungen und Hinweise, so wenden Sie sich bitte an:

HYDAC ELECTRONIC GMBH
Technische Dokumentation
Hauptstraße 27
66128 Saarbrücken
-Deutschland-
Tel: +49(0)6897 / 509-01
Fax: +49(0)6897 / 509-1726
Email: electronic@hydac.com

Die Redaktion freut sich über Ihre Mitarbeit.

„Aus der Praxis für die Praxis“

Dieses Dokument, einschließlich der darin enthaltenen Abbildungen, ist urheberrechtlich geschützt. Drittanwendungen dieser Anleitung, welche von den urheberrechtlichen Bestimmungen abweichen, sind verboten. Die Reproduktion, Übersetzung sowie die elektronische und fotografische Archivierung und Veränderung bedarf der schriftlichen Genehmigung durch den Hersteller. Ein Verstoß kann rechtliche Schritte gegen den Zu widerhandelnden nach sich ziehen.

Im Falle der Übersetzung ist der Text der deutschen Originalanleitung der allein gültige.

1 Einleitung

Der HDA besitzt eine CAN 2.0B-Schnittstelle und kann mit den in der Norm SAE-J1939 definierten Verfahren bedient werden. Die Schnittstellenfunktionen gliedern sich in 3 Teile:

Address-Claiming, Konfiguration und Senden der Messwerte.

1.1 Funktionen

- Erfassung des aktuellen Druckwertes mit:
 - 1 kHz Sample-Rate
 - 13 Bit Auflösung
- Erfassung des aktuellen Gerätetemperaturwertes
- Umrechnung der Druckwerte in einen beliebig skalierbaren, linearen Prozesswert.
- Senden des aktuellen Druckwertes und der Gerätetemperatur
 - Zyklisch im Bereich von 1 Millisekunde bis 1 Minute

2 Address-Claiming

2.1 Übersicht

Jeder HDA besitzt einen Namen und eine Adresse. Beide Angaben können vom Anwender konfiguriert werden. Der Name des HDA ist ein 64-Bit-Wert und ist weltweit eindeutig, die Adresse ist ein 8-Bit-Wert, der am Bus eindeutig sein muss. Das heißt es dürfen sich keine zwei Geräte mit der gleichen Adresse am gleichen Bus befinden.

Beim Address-Claiming teilt der HDA den anderen Busteilnehmern seine Adresse und seinen Namen mit. Dabei wird auch auf eventuelle Adresskonflikte reagiert.

2.2 Name

Der Name setzt sich aus folgenden Teilen zusammen:

Adressierungsfähigkeit

- 1 Bit Arbitrary Address Capable

Funktionsbezogenen Teile

- 3 Bit Industrial Group (Z.B. Global, Marine, Agriculture, ...)
- 7 Bit Vehicle System (Abhängig von Industrial Group: Tractor, trailer, ...)
- 4 Bit Vehicle System Instance (Laufende Nummer für gleichartige Systeme)
- 8 Bit Function (abh. von Industrial Group: z.B. System Display, Leveling System,...)
- 5 Bit Function Instance (Laufende Nummer für gleichartige Funktionen)
- 3 Bit ECU-Instance (Laufende Nummer für Controller mit der gleichen Funktion)

Herstellerbezogenen Teile

- 11 Bit Manufacturer Code
- 21 Bit Identity

Die funktionsbezogenen Teile sind konfigurierbar, die herstellerbezogenen Teile sind fest hinterlegt. Dadurch ist gewährleistet, dass die Adresse weltweit eindeutig ist.



Möglichkeiten zum Ändern des J1939-Namen:

- Über Index 10-19
- Der Sensor unterstützt das J1939 Name Management nach Norm J1939-81. Mittels der „Name Management“- Nachricht (PGN 37632) kann der J1939-Name im Betrieb geändert werden. Der Manufacturer Code des J1939-Namens kann nicht verändert werden, er entspricht immer dem Herstellercode.

D

2.3 Adresse

Die Adresse kann zwischen 0 und 253 eingestellt werden. Die Adressen 254 ist reserviert für den Zustand "keine Adresse zugewiesen", der Wert 255 wird als Broadcast-Adresse verwendet.

Die Adresse befindet sich bei jeder Nachricht, die der HDA sendet in den untersten 8 Bit der Nachrichten- Id.



Möglichkeiten zur Adressierung:

- Der Sensor kann als "Service Configurable Device" über einen separaten, vom Bus getrennten, Vorgang konfiguriert werden. Bei diesem Vorgang werden unsere proprietären Einträge dazu genutzt das Gerät zu adressieren (Index 1)
- Der Sensor unterstützt die dynamische Adressierung nach Norm J1939-81. Die dynamische Adressierung ist aktiv, wenn das Bit „Arbitrary Address Capable“ des J1939-Namens 1 entspricht und inaktiv wenn es 0 entspricht. Wenn die dynamische Adressierung aktiv ist, versendet das Gerät beim Start eine „Request for Address Claim“-Nachricht, um alle bereits verwendeten Adressen in Erfahrung zu bringen und sich anschließend eine freie Adresse zu wählen.
- Der Sensor unterstützt die „Commanded Address“-Nachricht (PGN 65240) nach Norm J1939-81. Hiermit kann dem Gerät, nach vorherigem Scheitern eines Address Claim, eine neue Adresse zugewiesen werden. Die konfigurierte Adresse ist bis zum nächsten Neustart gültig, kann aber auch über einen anschließenden Konfigurationsvorgang mittels Eintrag 102 persistent gespeichert werden.

2.4 Einschaltvorgang

Nach jedem Einschalten, sendet der HDA eine "Address Claimed"-Nachricht. Damit teilt er den anderen Teilnehmern seine Adresse und seinen Namen mit. Diese Nachricht kann auch mit einer "Request"-Nachricht gezielt von anderen Teilnehmern angefordert werden. Sendet ein anderer Teilnehmer eine "Address Claimed"-Nachricht mit der gleichen Adresse, dann hängt die Reaktion des HDA von dem Namen des anderen Teilnehmers ab. Besitzt der HDA den kleineren Namen (numerisch betrachtet), so sendet er erneut eine "Address Claimed"-Nachricht. Besitzt der HDA den größeren Namen (numerisch betrachtet), so sendet er eine "Cannot Claim"-Nachricht und ist danach nicht mehr ansprechbar. Er muss dann kurzzeitig von der Versorgungsspannung getrennt werden. Nach dem Versenden einer "Address Claimed"-Nachricht dauert es 250 ms bis der HDA seinen regulären Betrieb aufnimmt. Das ist eine der Forderungen der SAE-J1939, um Geräten mit der gleichen Adresse genügend Zeit zum Antworten zu lassen.

3 Konfiguration



Diese Protokollbeschreibung ist gültig für die Geräte Software V03 und folgende. Um sicher zu stellen, dass die vorliegende Beschreibung für Ihr Produkt gültig ist, lesen Sie bitte Index 5 aus.

Lautet der Eintrag 02xx, so liegt Ihnen ein Produkt mit älterer Software vor. Die zugehörige Protokollbeschreibung *HDA 4000/7000 J1939 Protokoll Beschr.D/E* (Mat.Nr. 669883) finden Sie zum Download auf unserer Homepage unter <https://www.hydac.com/de-de/produkte/sensorik/drucksensoren/druckmessumformer/hda-4700/show/Download/index.html> und <https://www.hydac.com/de-de/produkte/sensorik/drucksensoren/druckmessumformer/hda-7700/show/Download/index.html>

3.1 Übersicht

Der HDA besitzt verschiedene Einstellungen, die ein Master mit SAE-J1939-Nachrichten lesen und schreiben kann. Dies geschieht mit der sogenannten proprietären Parametergruppe A, mit der PGN 61184 (0x00EF00). In den Daten befinden sich dann Informationen, welche Einstellung gelesen oder geschrieben werden soll, sowie die Werte selbst.

3.2 Mögliche Einstellungen

Alle Einstellungen besitzen einen Index, mit dem sie angesprochen werden. In der folgenden Tabelle sind alle Einstellungen mit ihrem zugehörigen Index aufgeführt. Manche Einstellungen sind nur lesbar (read only, ro) andere sind auch schreibbar (read write, rw) oder nur schreibbar (write only, wo). Der Datentyp ist ebenfalls vermerkt.

3.2.1 Liste aller Einstellungen

In den folgenden Tabellen sind alle Einstellungen mit dem zugehörigen Index aufgeführt. Der Datentyp gibt an, wie die Daten zu interpretieren sind. Bei einem uint16-Wert werden zum Beispiel nur die ersten beiden Bytes verwendet und als vorzeichenloser, 16-Bit-Integerwert interpretiert. Manche Einstellungen können nur gelesen werden (ro = read only), andere wiederum auch geschrieben (rw = read write). In den Klammern ist der Voreinstellungswert angegeben.

Profil

Index	Subindex	Datentyp	r/w	Einstellung
0	0	uint16	ro	Profilnummer, legt das Layout der Einstellungstabelle fest. Ist bei einem HDA immer 1.

Allgemeines

Index	Subindex	Datentyp	r/w	Einstellung
1	0	uint8	rw	Adresse (1)
2	0	uint8	rw	Baudrate, siehe Baudrate-Tabelle weiter unten. (3 = 250 kBit)
3	0	string	ro	Die Zeichen 1-4 der internen Geräte-Id. Diese entspricht der Software-Id (Hptj").
4	0	string	ro	Die Zeichen 5-8 der internen Geräte-Id (Software-Id) („2 „)
5	0	string	ro	Versions und Releasenummer (z.B. 0510=Version5, Release10)
6	0	uint32	ro	Produktcode, 32Bit-Zahl
7	0	uint32	ro	Seriенnummer, 32Bit-Zahl

Namensteile

Index	Subindex	Datentyp	r/w	Einstellung
10	0	unit8	rw	1 Bit arbitrary address capable (Adressierungsmodus)
11	0	uint8	rw	3 Bit Industrial Group (0=Global)
12	0	uint8	rw	7 Bit Vehicle System (0x7F)
13	0	uint8	rw	4 Bit Vehicle System Instance (0)
14	0	uint8	rw	8 Bit Function (0xFF)
15	0	uint8	rw	5 Bit Function Instance (0)
16	0	uint8	rw	3 Bit Control Unit Instance (0)
17	0	unit8	rw	1 Bit reserved
18	0	uint16	ro	11 Bit manufacturer code (124 = HYDAC ELECTRONIC GMBH)
19	0	uint32	ro	21 Bit Identity Number (entspricht der Seriennummer)

Messwertübertragung

Index	Subindex	Datentyp	r/w	Einstellung
21	0	uint16	rw	Transmission Rate [ms] (100)
22	0	uint8	rw	Länge der Nachricht [Bytes], 2..8 (8)
23	0	uint8	rw	Priorität, 0..7 (6)
24	0	uint8	rw	PDU Format (0xFF = Proprietär B)
25	0	uint8	rw	PDU Specific (0x00)
26	0	uint8	rw	Offset der Druckes in der Nachricht [Bytes]
27	0	uint8	rw	Offset der Gerätetemperatur in der Nachricht[Bytes]
28	0	uint8	rw	Extended data page bit
29	0	uint8	rw	Data page bit

Messwertdarstellung, Druck

Die Defaultwerte hängen von dem Messbereich des Druckmessumformers ab. Im Folgenden sind die Defaultwerte für einen Druckmessumformer HDA 4700 mit Messbereich 0 bis 250 bar aufgeführt.

Index	Subindex	Datentyp	r/w	Einstellung
31	0	uint8	rw	Einheit 0: bar, 1: psi, 2: MPa (z.B. 0=bar)
32	0	uint8	rw	Datenlänge 16 Bit (2 Byte (2)) oder 32 Bit (4 Byte (4))
33	0	uint32	rw	Auflösung pro Digit mit 3 Nachkommastellen (z.B. 50; Schrittweite hier 0,050)
34	0	int32	rw	Offset des Messwertes mit 3 Nachkommastellen. (z.B. 0)
35	0	int32	ro	Unterer Messbereich mit 3 Nachkommastellen. (z.B. 0)
36	0	int32	ro	Oberer Messbereich mit 3 Nachkommastellen. (z.B. 250000 = 250,000bar)
37	0	uint8	wo	Autokalibrierung durchführen (1= Kalibrierung durchführen)

Betriebsdaten

Index	Subindex	Datentyp	r/w	Einstellung
51	0	uint16	ro	Messwert, Druck
53	0	uint32	ro	Gerätemodus/Status
54	0	uint16/32	ro	Messwert, Gerätetemperatur
59	0	uint8	ro	Höchster Subindex Status Kanal
59	1	uint32	ro	Status Kanal 1, Druck
59	3	uint32	ro	Status Kanal 3, Gerätetemperatur

Messwertdarstellung, Gerätetemperatur

Der Messbereich der Gerätetemperatur beträgt -25 bis 100 °C

Index	Subindex	Datentyp	r/w	Einstellung
61	0	uint8	rw	Einheit 3: °C, 4: °F, 5: K (z.B. 3 = °C)
62	0	uint8	rw	Datenlänge 16 Bit (2 Byte (2)) oder 32 Bit (4 Byte (4))
63	0	uint32	rw	Auflösung pro Digit mit 3 Nachkommastellen (z.B. 250; Schrittweite hier 0,250 °C)
64	0	int32	rw	Offset des Messwertes mit 3 Nachkommastellen. (z.B. -25000 = -25,000°C)
65	0	int32	ro	Unterer Messbereich mit 3 Nachkommastellen. (z.B. -25,000°C)
66	0	int32	ro	Oberer Messbereich mit 3 Nachkommastellen. (z.B. 100000 = 100,000°C)

Steuerbefehle

Index	Subindex	Datentyp	r/w	Einstellung
101	0	uint32	wo	Starten des Editiermodus (edit)
102	0	uint32	wo	Speichern der Einstellungen (save)
103	0	uint32	wo	Wiederherstellen des Auslieferungszustandes (load)
104	0	uint32	wo	Neustart durchführen (boot)

3.2.2 Einstellungen der Baudrate

Der HDA unterstützt Baudraten von 10 kBit bis zu 1 MBit, entsprechend der folgenden Tabelle:

Index	Baudrate
0	1000 kBit
1	800 kBit
2	500 kBit
3	250 kBit
4	125 kBit
5	100 kBit
6	50 kBit
7	20 kBit
8	10 kBit

3.2.3 Einstellungen der Messwertübertragung

Bei der Messwertübertragung wird festgelegt, in welcher Nachricht der aktuelle Druck übertragen wird und an welcher Stelle. Außerdem wie oft. Dies ist notwendig, weil damit bestimmte vordefinierte Parametergruppen realisierbar sind. Die Datenbreite beträgt in der Voreinstellung immer 16 Bit, das heißt 2 Bytes. So kann zum Beispiel der Druck ab dem 4. Byte in einer Nachricht mit einer Länge von 8 Bytes übertragen werden. Die anderen 6 Bytes in der Nachricht sind dann leer.

Es sind folgende Einstellungen möglich:

- Die Übertragungsrate (siehe Index 21) gibt an, wie oft der Druckwert übertragen wird. Die Angabe erfolgt in ms. Bei 0 ms wird der Druck nur auf Anforderung übertragen.
- Die Länge der Nachricht in der der Druckwert übertragen wird, (siehe Index 22).
- Die Priorität der Nachricht, (siehe Index 23).
- Die PGN (Parameter Group Number), bestehend aus PF (Parameter Format) (siehe Index 24) und PS (Parameter Specific) (siehe Index 25). Aus dieser PGN ergibt sich zusammen mit der Priorität und der Adresse die Id der Nachricht, mit der Druck versendet wird.
- Offset des Druckwertes in der Nachricht, (siehe Index 26).

3.2.4 Einstellungen der Messwertdarstellung

Bei der Messwertdarstellung wird festgelegt, wie ein bestimmter Druck oder die Gerätetemperatur als Zahlenwert dargestellt werden. Dabei sind folgende Einstellungen möglich:

- Einstellen der Einheit des Druckes (bar, psi oder MPa) (siehe Index 31) und der Gerätetemperatur (°C, °F oder K) (siehe Index 61).
- Unterer und oberer Messbereich, (siehe Index 35 und 36 sowie Index 65 und 66). Diese Werte sind nur lesbar. Es handelt sich dabei um vorzeichenbehaftete 32-Bit-Werte, die mit 3 Nachkommastellen dargestellt sind.
Beispiel: Bei einer oberen Messbereichsgrenze von 250 bar wird damit der Zahlenwert 250000 ausgelesen.
- Die Datenlänge, mit der der aktuelle Druck bzw die Gerätetemperatur ausgegeben werden, ist auf 16 Bit (2 Bytes) voreingestellt. Sie kann auf 32 Bit geändert werden, (siehe Index 32 und 62).
- Mit den Einstellungen Auflösung und Offset (siehe Index 33 und 34 sowie Index 63 und 64) kann die Darstellung des aktuellen Druckwertes bzw der Gerätetemperatur angepasst werden. Beide Einstellungen besitzen ebenfalls 3 Nachkommastellen. Die Auflösung gibt die den Druck bzw. die Gerätetemperatur pro digit an.

Der HDA sendet nur dann richtige Messwerte, wenn die Messwertdarstellung so konfiguriert ist, dass alle Werte des Messbereiches in einen vorzeichenlosen 16-Bit-Wert passen. Die Werte 0xFFFF und 0xFFFE sind dabei von SAE J1939 reserviert. Das heißt, der Messwert an der unteren Messbereichsgrenze muss nach der Umrechnung größer oder gleich 0 sein und der Wert an der oberen Messbereichsgrenze kleiner oder gleich 65533.

Wurde die Datenlänge zur Messwertdarstellung auf 32 Bit geändert, sind entsprechend die Fehlerwerte 0xFFFFFFFF und 0xFFFFFFF und die obere Messbereichsgrenze kleiner oder gleich 4294967293.

Ist die Messwertdarstellung nicht richtig konfiguriert, so wird als Wert immer 0xFFE gesendet, was nach SAE J1939 "Fehler" bedeutet. Außerdem sind dann der Gerätemodus und der Gerätetestatus entsprechend gesetzt.

Beispiel 1 Druckbereich von 0 bis 250bar

Der aktuelle Druckwert soll mit 0,05 bar-Schritten verschickt werden. Das heißt ein Wert von 1200 bedeutet 60 bar. Daraus ergeben sich folgende Einstellungen

- Einheit: 0 (=bar)
- Unterer Messbereich: 0 (0,000 bar)
- Oberer Messbereich: 250000 (250,000 bar)
- Offset: 0 (0,000 bar)
- Auflösung: 50 (0,050 bar/digit)

3.2.5 Gerätmodus und Gerätetestatus

Der Gerätmodus und der Gerätetestatus (siehe Index 53) bilden den Zustand des Gerätes ab. Beide Angaben zusammen sind 32 Bit groß. Das erste Byte enthält den Gerätmodus, die nächsten drei Bytes enthalten den Gerätetestatus. Im Gerätetestatus hat jedes Bit eine bestimmte Bedeutung.

In der folgenden Tabelle ist abgebildet, welche Fehler zu welchem Modus führen und welches der zugehörige Wert des Gerätetestatus ist. Bei mehreren Fehlern, ergibt sich der Status aus einer Oder-Verknüpfung der Fehlerwerte.

Byte 1: Gerät Modus

Modus		Fehler
0	Betriebsbereit	Kein aktiver Fehler vorhanden, Gerät ist betriebsbereit.
2	Leichter Fehler	Es ist aktuell ein leichter Fehler vorhanden. Sobald der Fehler behoben ist, funktioniert das Gerät wieder.
3	Mittlerer Fehler	Es ist ein mittelschwerer Fehler vorhanden. Durch Ein/Ausschalten lässt sich der Fehler eventuell beheben.
4	Schwerer Fehler	Es ist ein schwerer Fehler vorhanden.

Byte 2+3: Gerätetestatus

Status	Fehler	Modus
0x00000000	frei	0
Bit0 (0x00000001)	Laden der Einstellungen für die Betriebsdatenerfassung fehlgeschlagen	2
Bit1 (0x00000002)	Asicfehler	3
Bit2 (0x00000004)	Messwertunterschreitung	0
Bit3 (0x00000008)	Messwertüberschreitung	0
Bit4 (0x00000010)	Laden des Productionsetups fehlgeschlagen	4
Bit5 (0x00000020)	Laden des Factorysetups fehlgeschlagen	4
Bit6 (0x00000040)	Laden des Usersetups fehlgeschlagen	2
Bit7 (0x00000080)	Speichern des Usersetups fehlgeschlagen	2
Bit8 (0x00000100)	Asicfehler	3
Bit9 (0x00000200)	Fehler in der Konfiguration der Messwertübertragung	2
Bit10 (0x00000400)	Laden des Pcbsetups fehlgeschlagen	0
Bit11 (0x00000800)	Laden des Hardwaresetups fehlgeschlagen	4
Bit12 (0x00001000)	Limitunterschreitung	2
Bit13 (0x00002000)	Limitüberschreitung	2
Bit14 (0x00004000)	Fehler in der Empfangswarteschlange des CAN-Handlers	3
Bit15 (0x00008000)	Fehler beim Starten des SAE J1939-Controllers.	4

3.3 Durchführen der Konfiguration



Damit Einstellungen geändert werden können, muss der HDA zuerst in den Editiermodus versetzt werden. Die geänderten Einstellungen müssen dann gespeichert werden und danach muss ein Neustart durchgeführt werden. Siehe Kapitel "Steuerbefehle" weiter unten.

Um Einstellungen zu lesen und schreiben, sendet der Master eine Nachricht mit der Parametergruppennummer 61184 an die Adresse des HDA. Der HDA antwortet dann mit der gleichen Parametergruppennummer und sendet einen Acknowledge-Code. Bei Leseanfragen werden die gewünschten Daten mitgesendet.

3.4 Aufbau der Nachrichtendaten

Der Inhalt der Nachrichten geht aus folgender Tabelle hervor:

Byte	Inhalt
0	Index der Einstellung
1	r/w, 0=Lesen, 1=Schreiben
2	Subindex der Einstellung (0 wenn kein Subindex verwendet wird)
3	Acknowledge, siehe Anmerkungen
4-7	Daten LittleEndian



Bei Einträgen, bei denen ein Subindex verwendet wird, z.B. 59 (Status Kanal), muss der Subindex gesetzt werden um den Kanal abzufragen.

Der Acknowledge-Code ist bei den Nachrichten, die der Master sendet immer 0. In der Antwort des HDA hat der Acknowledge-Code folgende Bedeutung:

Ack-Code	Beschreibung
0	Ok
1	Parameter nur lesbar
2	Wert zu groß
3	Wert zu klein
4	Index existiert nicht
5	Fehler beim Speichern der Parameter
6	Fehler beim Wiederherstellen der Parameter
7	Ungültiges r/w Byte (z.B. >1)
8	Parameter nur beschreibbar
9	Ungültige Daten
10	Prozessor beschäftigt
11	Fehler beim Zugriff auf die Hardware
12	Subindex existiert nicht

Beispiel Lesen der Seriennummer (index=7)

Master

index	r/w	dc	ack	value (4Bytes)
7	0	0	0	0

HDA

index	r/w	dc	ack	value (4Bytes)
7	0	0	0	123456

Beispiel Setzen der Übertragungsrate (index=21) auf 150 ms

Master

index	r/w	dc	ack	value (4Bytes)
21	1	0	0	150

HDA

index	r/w	dc	ack	value (4Bytes)
21	1	0	0	0

3.5 Steuerbefehle

3.5.1 Starten des Editiermodus

Bevor Einstellungen geschrieben werden, muss der Master den Sensor in den Editiermodus versetzen. Das geschieht, indem die Zeichenkette "edit" in den Index 101 geschrieben wird. Im Editiermodus reagiert der Sensor ausschließlich auf Konfigurationsbefehle. Der Editiermodus kann nur durch einen Neustart beendet werden.



Vor einem Neustart müssen Änderungen explizit gespeichert werden (Index 102). Bei Neustart ohne Speicherung gehen alle vorgenommenen Änderungen verloren!

Master

Index (Byte 1)	r/w (Byte 2)	dc (Byte 3)	ack (Byte 4)	Value (→ „edit“)			
				(Byte 5)	(Byte 6)	(Byte 7)	(Byte 8)
101	1	0	0	0x65 „e“	0x64 „d“	0x69 „i“	0x74 „t“

Sensor

Index (Byte 1)	r/w (Byte 2)	dc (Byte 3)	ack (Byte 4)	Value			
				(Byte 5)	(Byte 6)	(Byte 7)	(Byte 8)
101	1	0	0	0	0	0	0

3.5.2 Speichern der Einstellungen

Die geänderten Einstellungen werden nicht automatisch persistent, das heißt dauerhaft, gespeichert. Dazu muss explizit ein Speichervorgang durchgeführt werden. Dies geschieht indem die Zeichenkette "save" in den Index 102 geschrieben wird.

Master

Index (Byte 1)	r/w (Byte 2)	dc (Byte 3)	ack (Byte 4)	Value (→ „save“)			
				(Byte 5)	(Byte 6)	(Byte 7)	(Byte 8)
102	1	0	0	0x73 „s“	0x61 „a“	0x76 „v“	0x65 „e“

Sensor

Index (Byte 1)	r/w (Byte 2)	dc (Byte 3)	ack (Byte 4)	Value			
				(Byte 5)	(Byte 6)	(Byte 7)	(Byte 8)
102	1	0	0	0	0	0	0

3.5.3 Wiederherstellen des Auslieferungszustandes

Die Einstellungen können jederzeit wieder auf den Auslieferungszustand zurückgesetzt werden. Dazu muss in Index 103 die Zeichenkette "load" geschrieben werden.

Master

Index (Byte 1)	r/w (Byte 2)	dc (Byte 3)	ack (Byte 4)	Value (→ „load“)			
				(Byte 5)	(Byte 6)	(Byte 7)	(Byte 8)
103	1	0	0	0x6C „l“	0x6F „o“	0x61 „a“	0x64 „d“

Sensor

Index (Byte 1)	r/w (Byte 2)	dc (Byte 3)	ack (Byte 4)	Value			
				(Byte 5)	(Byte 6)	(Byte 7)	(Byte 8)
103	1	0	0	0	0	0	0

3.5.4 Neustart durchführen

Ein Neustart wird durchgeführt, indem der HDA kurzzeitig von der Versorgungsspannung getrennt wird. Ein Neustart kann aber auch durchgeführt werden, in dem die Zeichenkette "boot" in den index 104 geschrieben wird.

Master

Index (Byte 1)	r/w (Byte 2)	dc (Byte 3)	ack (Byte 4)	Value (→ „boot“)			
				(Byte 5)	(Byte 6)	(Byte 7)	(Byte 8)
104	1	0	0	0x62 „b“	0x6F „o“	0x6F „o“	0x74 „t“

4 Senden des Messwertes

Je nach Konfiguration sendet der HDA den aktuellen Druck in einer Nachricht. Die Konfiguration wurde im vorherigen Kapitel beschrieben. Außer dem zyklischen Versenden kann der Messwert jederzeit mit einer "Request"-Nachricht, PGN 59904 (0x00EA00) angefordert werden.

5 Sonstiges

Mit einer "Request"-Nachricht auf die PGN 65242 (0x00FEDA) kann die Software Identification (Versionsnummer) angefordert werden.

HYDAC ELECTRONIC GMBH

Hauptstr. 27
D-66128 Saarbrücken
Germany

Web: www.hydac.com
E-Mail: electronic@hydac.com
Tel.: +49 (0)6897 509-01
Fax.: +49 (0)6897 509-1726

HYDAC Service

Für Fragen zu Reparaturen steht Ihnen der HYDAC Service zur Verfügung.

HYDAC SERVICE GMBH

Hauptstr. 27
D-66128 Saarbrücken
Germany

Tel.: +49 (0)6897 509-1936
Fax.: +49 (0)6897 509-1933

Anmerkung

Die Angaben in dieser Bedienungsanleitung beziehen sich auf die beschriebenen Betriebsbedingungen und Einsatzfälle. Bei abweichenden Einsatzfällen und/oder Betriebsbedingungen wenden Sie sich bitte an die entsprechende Fachabteilung.

Bei technischen Fragen, Hinweisen oder Störungen nehmen Sie bitte Kontakt mit Ihrer HYDAC-Vertretung auf.