

Technische Daten

Anzahl Druckkanäle	
PSC4	4 uni- oder bidirektional
PSC5	5 uni- oder bidirektional
PSC8	8 uni- oder bidirektional
PSC16	16 uni- oder bidirektional
PSC24	24 uni- oder bidirektional
Messbereiche	
Alle Versionen	125 Pa – 15 kPa (1,25 – 150 mbar) uni- und bidirektional (Auf Anfrage können auch andere Sensoren eingebaut werden)
Genauigkeit und Abtastraten	
Nichtlinearität & Hysterese	max ±0,25% FSS (typisch ±0,1 %)
Abtastrate pro Kanal	1-100 Hz (PSC4, PSC5) 1-50 Hz (PSC8, PSC16, PSC24)
Stromversorgung	
PSC4-CAN	CAN 7-24 V, 50 mA
PSC5-CAN	CAN 7-24 V, 50 mA
PSC8-CAN/-LAN PSC8-USB PSC8-MV	7-24 V, 1 A über USB 7-24 V, 1 A (MV = Variante mit internen Magnetventilen)
PSC16-CAN/-LAN PSC16-USB	7-24 V, 1 A über USB
PSC24-CAN/-LAN PSC24-USB	7-24 V, 1 A über USB
Umgebungsbedingungen	
Temperatur	5°C...50°C
Luftfeuchtigkeit	0...95%, nicht kondensieren
Betriebsmedium	Luft und nicht-korrosive Gase
Maße	
Gehäuse PSC4, PSC5	60 x 30 x 80 mm ³ (B x H x T)
Gehäuse PSC8, PSC16, PSC 24	130 x 55 x 170 mm ³ (B x H x T)
Druckanschlüsse	Schlauchtüllen D = 2,0 mm
Empfohlene Schläuche	Weich-PE und Silikonschläuche 1,5 x 3,5 mm

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

Serielle Schnittstelle

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

Befehl	Funktion	Antwort
CAL a x	Skalierungsfaktor für Sensor a auf den Wert x setzen	#Scaler=... Offset=...
CAL? A	Abfrage der Skalierungsfaktoren von Sensor a	#Scaler=... Offset=...
EE_LOAD	Kalibrierdaten aus EEPROM laden	#EEPROM:loaded
EE_SAVE	Kalibrierdaten in EEPROM speichern	#EEPROM:saved
*IDN?	Geräteerkennung abfragen	#PSC24-LAN 2.4.0 #SN35000
RATE x	Abtastraten definieren Bereich x = 20 ...5000 [ms] Standard: 1000 [ms] → 1 [Hz]	#Rate=x ms #Error: Rate-Range
RATE 0	Abfrage- und Trigger-Modus aktivieren Durch Senden von „?“ wird der aktuelle Wert ausgegeben	#Request-Mode active
?	Aktuellen Wert anfordern (nur im Request-Mode)	0.00 0.00 0.00 0.00 ...
*RST	Standardeinstellungen lade	#RESET
SCAN_A x SCAN_B x SCAN_C x	Scanlist (Kanalauswahl) definieren Binär, jedes Bit steht für einen Kanal	
TARA	Nullabgleich der Sensoren durchführen	#TARA
FILTER x	Exponentiellen Filter aktivieren x = 0: deaktiviert; x > 0: Bereich des Filters in ms	#FILTER=x
Ein Befehl wird immer mit einem Zeilenumbruch (CR oder LF oder CR+LF) terminiert. Die Sensornummerierung beginnt in allen Fällen mit der Nummer „1“.		

Zusätzlich in der PSC-CAN Variante:

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