

Einfach
besser messen



**SCHMIDT[®] Strömungssensor
SS 20.260
Gebrauchsanweisung**

SCHMIDT[®] Strömungssensor

SS 20.260

Inhaltsverzeichnis

1	Wichtige Information.....	3
2	Einsatzbereich	4
3	Montagehinweise.....	4
4	Elektrischer Anschluss	11
5	Signalisierung	12
6	Inbetriebnahme.....	14
7	Hinweise zum Betrieb.....	15
8	Service-Informationen	16
9	Technische Daten.....	17
10	EG-Konformitätserklärung.....	18

Impressum:

Copyright 2011 **SCHMIDT Technology GmbH**

Alle Rechte vorbehalten

Ausgabe: 508981.01E

Änderungen vorbehalten

1 Wichtige Information

Die Gebrauchsanweisung enthält alle erforderlichen Informationen für eine schnelle Inbetriebnahme und einen sicheren Betrieb von **SCHMIDT® Strömungssensoren**:

- Diese Gebrauchsanweisung ist vor Inbetriebnahme des Gerätes vollständig zu lesen und mit Sorgfalt zu beachten.
- Bei Nichtbeachtung oder Nichteinhaltung kann für daraus entstandene Schäden ein Anspruch auf Haftung des Herstellers nicht geltend gemacht werden.
- Eingriffe am Gerät jeglicher Art – außer den bestimmungsgemäßen und in dieser Gebrauchsanweisung beschriebenen Vorgängen – führen zum Gewährleistungsverfall und zum Haftungsausschluss.
- Das Gerät ist ausschließlich für den nachstehend beschriebenen Einsatzzweck (siehe *Kapitel 2*) bestimmt. Es ist insbesondere nicht vorgesehen zum direkten oder indirekten Schutz von Personen.
- **SCHMIDT Technology** übernimmt keinerlei Gewährleistung hinsichtlich der Eignung für irgendeinen bestimmten Zweck und übernimmt keine Haftung für zufällige oder Folgeschäden im Zusammenhang mit der Lieferung, Leistungsfähigkeit oder Verwendung dieses Geräts.

Verwendete Symbolik

Nachfolgend ist die Bedeutung der verwendeten Symbole erklärt.



Gefahren und Sicherheitshinweise – Unbedingt lesen!

Eine Nichtbeachtung kann eine Beeinträchtigung von Personen oder der Funktion des Gerätes nach sich ziehen.

Genereller Hinweis

Alle Maße sind in mm angegeben.

2 Einsatzbereich

Der **SCHMIDT® Strömungssensor SS 20.260** ist für die stationäre Messung sowohl der Strömungsgeschwindigkeit als auch der Temperatur von Luft und Gasen unter atmosphärischen Bedingungen konzipiert.

Der Sensor basiert auf dem Messprinzip des thermischen Anemometers und misst als Strömungsgeschwindigkeit den Massenstrom des Messmediums, der als Normalgeschwindigkeit¹ w_N (Einheit: m/s), bezogen auf die Normalbedingungen von 1013,25 hPa und 20 °C, linear ausgegeben wird. Das resultierende Ausgangssignal ist somit unabhängig vom Druck und der Temperatur des Messmediums.

Der **SCHMIDT® Strömungssensor SS 20.260** ist für den Einsatz innerhalb geschlossener Räume vorgesehen und nicht für den Einsatz im Freien geeignet.

3 Montagehinweise

Allgemeine Handhabung

Bei dem Sensor **SS 20.260** handelt es sich um ein Präzisionsinstrument mit hoher Messempfindlichkeit. Trotz der robusten Konstruktion des Sensorkopfs kann eine Verschmutzung des innenliegenden Sensorelements zu Messverfälschungen führen (siehe auch *Kapitel 8*). Bei Vorgängen wie Transport, Montage oder Ausbau des Sensors, die die Schmutzeinbringung besonders fördern, sollte deshalb generell die von **SCHMIDT Technology** mitgelieferte Schutzkappe auf die Sensorspitze aufgesteckt und nur für den Betrieb abgezogen werden.



Bei verschmutzungsgefährdenden Vorgängen wie Transport oder Montage sollte die Schutzkappe über den Sensorkopf gesteckt sein.

Allgemeine Einbaubedingungen

Der Sensor misst die Strömungsgeschwindigkeit nur in der auf Gehäuse und Sensorkopf angezeigten Richtung (Pfeil) korrekt. Daher ist darauf zu achten, dass er richtig zur Strömungsrichtung ausgerichtet wird (siehe Abbildung 1), wobei eine Verkippung bis zu $\pm 3^\circ$ zulässig ist².



Der Sensor misst unidirektional und muss unbedingt korrekt zur Strömungsrichtung ausgerichtet werden.

¹ Entspricht der Realgeschwindigkeit unter den genannten Normalbedingungen.

² Messabweichung < 1 %

Ein entgegen der Strömungsrichtung eingebauter Sensor liefert falsche (zu hohe) Messwerte.



Die untere Messbereichsgrenze des Sensors beträgt systembedingt 0,2 m/s.



Bei niedrigen Strömungsgeschwindigkeiten (< 2 m/s) wird eine zu hohe Mediumtemperatur angezeigt.

Die Mitte des Kammerkopfs, auf die sich auch die Längenangabe L des Fühlers bezieht (siehe Abbildung 2), stellt den eigentlichen Messort der Strömungsmessung dar und sollte möglichst günstig in der Strömung, also z. B. in der Rohrmitte, platziert sein (siehe Abbildung 1).

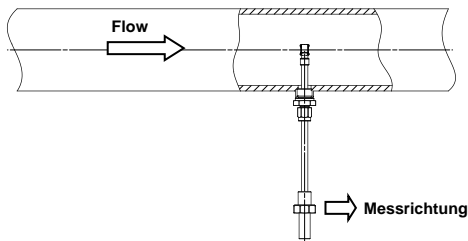


Abbildung 1 Positionierung im Rohr



In geschlossenen Systemen den Sensorkopf immer in der Mitte des Rohres oder des Schachtes positionieren.

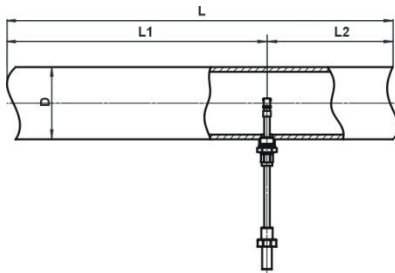
Störungsarmer Einbau

Lokale Verwirbelungen des Mediums können Messverfälschungen hervorrufen. Deshalb muss durch die Einbaubedingungen garantiert sein, dass der Gasstrom hinreichend beruhigt und turbulenzarm an den Messfühler herangeführt wird, um die spezifizierten Genauigkeiten einzuhalten (siehe Kapitel 9 *Technische Daten*).



Für korrekte Messungen muss eine beruhigte, möglichst turbulenzarme Strömung vorliegen.

Einen ungestörten Strömungsverlauf erhält man, wenn eine genügend lange Strecke sowohl vor (Einlaufstrecke) als auch hinter (Auslaufstrecke) dem Einbauort des Sensors absolut gerade und ohne Störungsstellen (wie Kanten, Nähte, Krümmungen etc.) bereitgestellt wird (siehe Abbildung 2). Der Gestaltung der Auslaufstrecke muss ebenfalls Beachtung geschenkt werden, da Störungsstellen auch **entgegen** der Strömungsrichtung zu Turbulenzen führen.



L = Länge der gesamten Messstrecke

L1 = Länge der Einlaufstrecke

L2 = Länge der Auslaufstrecke

D = Innendurchmesser der Messstrecke

Abbildung 2

Die nachfolgende Tabelle 1 zeigt die notwendigen Beruhigungsstrecken in Abhängigkeit vom Rohrdurchmesser „D“ bei verschiedenen Störungsursachen.

Strömungshindernis vor der Messstrecke	Mindestlänge Einlauf (L1)	Mindestlänge Auslauf (L2)
Geringe Krümmung (< 90°)	10 x D	5 x D
Reduktion / Erweiterung / 90° Bogen oder T-Stück	15 x D	5 x D
2 Bogen á 90° in einer Ebene (2-dimensional)	20 x D	5 x D
2 Bogen á 90° (3-dimensionale Richtungsänderung)	35 x D	5 x D
Absperrventil	45 x D	5 x D

Tabelle 1

Angegeben sind jeweils die erforderlichen **Mindestwerte**. Können die aufgeführten Beruhigungsstrecken nicht eingehalten werden, muss mit erhöhten Abweichungen des Messergebnisses gerechnet werden³.

Volumenstromberechnung

Aus dem Ausgangssignal der Strömungsgeschwindigkeit w_N kann bei bekannter Querschnittsfläche des Rohres der Norm-Volumenstrom des Mediums berechnet werden. Der vom Durchmesser D abhängige Profilkoeffizient PF⁴ dient hierbei der Berechnung einer mittleren, über den Rohrquerschnitt konstanten, Strömungsgeschwindigkeit $\overline{w_N}$.

Somit kann aus der gemessenen Norm-Strömungsgeschwindigkeit in einem Rohr mit bekanntem Innendurchmesser der Norm-Volumenstrom des Mediums berechnet werden.

³ Alternativ können Strömungsgleichrichter, wie z. B. Wabenkeramiken, eingebaut werden.

⁴ Berücksichtigt das parabolische Strömungsprofil und die Versperrung durch den Sensor.

$$A = \frac{\pi}{4} \cdot D^2$$

$$\bar{w}_N = PF \cdot w_N$$

$$\dot{V}_N = \bar{w}_N \cdot A \cdot EF$$

D Innendurchmesser des Rohrs [m]

A Querschnittsfläche des Rohrs [m²]

w_N Strömungsgeschwindigkeit in der Rohrmitte [m/s]

\bar{w}_N Mittlere Strömungsgeschwindigkeit im Rohr [m/s]

PF Profilmfaktor (für Rohre mit kreisförmigem Querschnitt)

EF Einheitenfaktor (Umrechnung in Nicht-SI-Einheiten)

\dot{V}_N Norm-Volumenstrom [m³/s]

In Tabelle 2 sind Profilmfaktoren und Volumenstrommessbereiche (für gängige Sensormessbereiche und Rohrdurchmesser) aufgeführt.

Durchmesser Messrohr				Profil- faktor PF	Volumenstrommessbereich [m ³ /h]			
Nenn- maß	Norm-Maß		Innen [mm]		Min. @	@ Sensormessbereich [m/s]		
	DN	Zoll				0,2 m/s	2,5 m/s	20 m/s
25	25	1	26,0	0,796	0,30	3,8	30	76
	32		32,8	0,796	0,48	6,1	48	121
40		1 1/4	36,3	0,770	0,57	7,2	57	143
	40	1 1/2	39,3	0,748	0,65	8,2	65	163
			43,1	0,757	0,80	9,9	80	199
50			45,8	0,763	0,91	11,3	91	226
	50	2	51,2	0,772	1,14	14,3	114	286
			57,5	0,777	1,45	18,2	145	363
65	65	2 1/2	70,3	0,786	2,20	27,5	220	549
			76,1	0,792	2,59	32,4	259	648
80	80	3	82,5	0,797	3,07	38,3	307	767
100	100	4	100,8	0,804	4,62	57,7	462	1.155
125	125	5	125,0	0,812	7,17	89,7	717	1.794
150	150	6	150,0	0,817	10,4	130	1.040	2.599
180			182,5	0,825	15,5	194	1.554	3.885
200	200	8	206,5	0,829	20,0	250	1.999	4.998
		10	260,4	0,835	32,0	400	3.202	8.004
300	300	12	309,7	0,840	45,6	570	4.556	11.390
		14	339,6	0,842	54,9	686	5.491	13.728
400	400	16	389	0,845	72,2	903	7.223	18.058
450	450	18	437	0,847	91,5	1.143	9.147	22.867
500	500	20	486	0,850	114	1.419	11.353	28.383
600	600	24	585	0,854	165	2.066	16.527	41.317
700	700	28	684	0,857	227	2.834	22.673	56.683
800	800	32	783	0,859	298	3.723	29.781	74.452
900	900	36	882	0,862	379	4.740	37.920	94.800
1000	1000	40	980	0,864	469	5.865	46.923	117.308

Tabelle 2

Der Einheitenfaktor EF dient hierbei lediglich der Umrechnung in nicht SI-Maßeinheiten, wie z. B. m³/h (siehe Tabelle 3).

		Maßeinheit Durchmesser		
		m	cm	mm
Maßeinheit Volumenstrom	EF			
	m ³ /s	1	1,0E-04	1,0E-06
	m ³ /min	60	6,0E-03	6,0E-05
	m ³ /h	3600	3,6E-01	3,6E-03
	l/s	1000	1,0E-01	1,0E-03
	l/min	6,0E+04	6	0,06
l/h	3,6E+06	360	3,6	

Tabelle 3

SCHMIDT Technology stellt für die Berechnung von Strömungsgeschwindigkeit oder Volumenstrom in Rohren für die verschiedenen Sensortypen einen „Strömungsrechner“ auf seiner Homepage zur Verfügung, der auch heruntergeladen werden kann:

<http://www.schmidttechnology.de/de/sensorik/download/FlowCalculator.zip>

Direkte Montage in Wand

Das Gehäuse verfügt über ein Außengewinde M18 x 1 von 19 mm Länge für die direkte Montage an bzw. durch eine gerade, medientrennende Wand. Der Vorteil liegt in der einfachen Montage ohne besonderes Zubehör, die Eintauchtiefe ist hier allerdings durch die Fühlerlänge festgelegt und der Einbau erfordert einen beidseitigen Zugang zur Handhabung.

- Bohrung mit 13 ... 14 mm Durchmesser in die Wandung einbringen.
- Messfühler mit aufgesteckter Hülse vorsichtig in Bohrung einschieben, bis Montageblock des Gehäuses die Wandung berührt.
- Medienseitig die mitgelieferte Befestigungsmutter handfest aufschrauben, Sensor in gewünschte Position drehen und die Befestigungsmutter (SW 22) festziehen (dabei Gehäuse am Montageblock mit SW30 gegenhalten).



Darauf achten, dass die Verkippung des Sensorkopfes relativ zur Strömungsrichtung weniger als $\pm 3^\circ$ beträgt.

- Ausrichtung sorgfältig prüfen, z. B. mit einer Wasserwaage an oder auf einer ebenen Fläche des sechseckigen Gehäuseteils.
- Abschließend die Schutzkappe von der Sensorspitze abziehen.

Montage mit Durchgangsverschraubung (DG)

Der Sensor wird mithilfe einer speziellen Durchgangsverschraubung (517206) auf das Rohr montiert. Typischerweise wird hierfür eine Muffe als Anschlussstutzen auf ein Loch in dem mediumsführenden Rohr geschweißt, in die das Außengewinde $G\frac{1}{2}$ der DG eingeschraubt wird (siehe Abbildung 3).

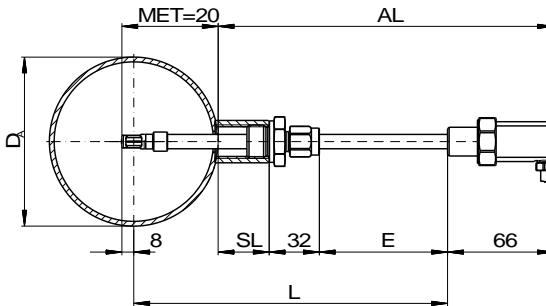


Abbildung 3

<i>L</i>	Fühlerlänge [mm]
<i>SL</i>	Länge Einschweißmuffe [mm]
<i>AL</i>	Ausstandsweite [mm]
<i>D_A</i>	Außendurchmesser Rohr [mm]
<i>MET</i>	Mindesteintauchtiefe [mm]
<i>E</i>	Einstelllänge Fühlerrohr [mm]

- Montageöffnung in Rohrwand bohren.
- Anschlussstutzen mit Innengewinde $G\frac{1}{2}$ zentral über Montageöffnung am Rohr anschweißen.
 - Empfohlene Stutzenlänge: 15 ... 40 mm
- Gewindestück der DG bei Bedarf mit Dichtungsband, z. B. aus PTFE, umwickeln.
- Gewindestück der DG mit der Hand eine oder zwei Umdrehungen in den Anschlussstutzen einschrauben, dann fest anziehen (Sechskant mit SW27).
- Überwurfmutter der DG (SW17) vollständig abschrauben und Dichtungshälften entnehmen.
- Schutzkappe vom Sensorkopf abziehen und Überwurfmutter der DG auf Fühlerrohr aufstecken.

- Sensorfühler in Gewindestück der DG einführen, Dichtungshälften einlegen und Überwurfmutter handfest aufschrauben, so dass sich der Sensor verschieben lässt, ohne zu klemmen.
- Bei lang ausstehenden Sensoren das Fühlerrohr nach Bedarf in das Rohr reinschieben.



Darauf achten, dass beim Einschrauben in die Durchgangsverschraubung der Messfühler nicht verbogen wird.

- Fühler vorsichtig soweit verschieben, dass die Mitte des Kammerkopfs auf Messposition in der Rohrmitte steht.
- Überwurfmutter leicht mit der Hand anziehen, sodass der Sensor etwas fixiert ist.
- Sensor unter Beibehaltung der Eintauchtiefe mit der Hand am Sensorgehäuse in die gewünschte Messrichtung drehen.



Darauf achten, dass die Verkippung des Sensorkopfes relativ zur Rohrlängsachse weniger als $\pm 3^\circ$ beträgt.

- Sensor festhalten und die Überwurfmutter mit einer Vierteldrehung des Gabelschlüssels (SW17) anziehen.
 - Empfohlenes Drehmoment: 10 ... 15 Nm
- Ausrichtung sorgfältig prüfen, z. B. mit einer Wasserwaage an oder auf einer ebenen Fläche des sechseckigen Gehäuseteils.

Montagezubehör

Typ / Art.-Nr.	Zeichnung	Montage
Muffe ⁵ a.) 524 916 b.) 524 882		- Innengewinde G $\frac{1}{2}$ - Material: a.) Stahl, schwarz b.) Edelstahl 1.4571
Durchgangsverschraubung Messing 517 206		- Eintauchfühler - Rohr (typ.), Wand - Einschrauben in Gewindestutzen - Material: Messing PTFE, NBR Atmosphärischer Einsatz!

Tabelle 4

⁵ Muss aufgeschweißt werden.

4 Elektrischer Anschluss



Bei der elektrischen Montage ist zu gewährleisten, dass keine Betriebsspannung anliegt und ein versehentliches Einschalten der Betriebsspannung nicht möglich ist.

Der Sensor wird über ein fest mit seinem Gehäuse verbundenes, vieradriges Kabel mit offenen Kabelenden gemäß Tabelle 5 elektrisch angeschlossen.

Aderfarbe	Bezeichnung	Funktion
Braun (BR)	Power	Betriebsspannung: $+U_B$
Weiß (WH)	GND	Betriebsspannung: Masse
Gelb (YE)	Analog w_N	Ausgangssignal: Geschwindigkeit
Grün (GR)	Analog T_M oder AGND	Ausgangssignal: Temperatur Medium oder Masse Analogausgang

Tabelle 5

Betriebsspannung

Der Sensor benötigt für seinen bestimmungsgemäßen Betrieb eine Gleichspannung mit einem Nennwert von 24 V bei einer zulässigen Toleranz von $\pm 10\%$ und ist gegen eine Verpolung geschützt.

Abweichende Werte führen zur Abschaltung der Messfunktion oder sogar zu Defekten. Soweit funktional möglich, werden fehlerhafte Betriebsbedingungen durch die LED-Anzeige und den beiden Analogausgängen signalisiert (siehe Kapitel 5 *Signalisierung*).



Sensor nur im angegebenen Spannungsbereich betreiben (24 V DC $\pm 10\%$). Bei Unterspannung ist die Funktionsfähigkeit nicht gewährleistet. Überspannungen können zu irreversiblen Schäden führen.

Beschaltung Analogausgänge

Der Analogausgang der Sensorbasisvariante („-1“), die nur die Strömungsgeschwindigkeit misst, ist wahlweise (Bestelloption) vom Typ Spannung⁶ (0 ... 10 V) oder als Stromschnittstelle (4 ... 20 mA) ausgelegt. Die erweiterte Sensorvariante („-2“) mit Temperatúrausgang verfügt über zwei Stromschnittstellen. Beide Schnittstellentypen bieten permanenten Kurzschlusschutz gegen die Rails der Betriebsspannung U_B .

⁶ Es wird empfohlen, beim Spannungsausgang die Messbürde gegen AGND zu schalten.

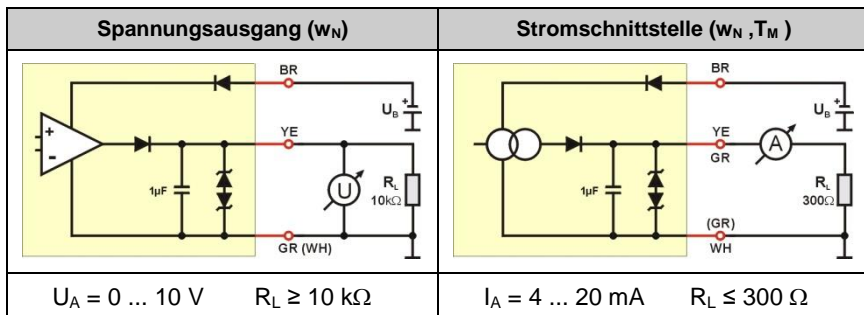


Abbildung 4

Die Messbürde R_L muss zwischen Signalausgang und GND (AGND) geschaltet werden (siehe Abbildung 4), die maximale Lastkapazität C_L beträgt 10 nF.

5 Signalisierung

Leuchtdioden

Der Sensor verfügt über 2 Leuchtdioden (LED), die den funktionalen Zustand des Sensors anzeigen.

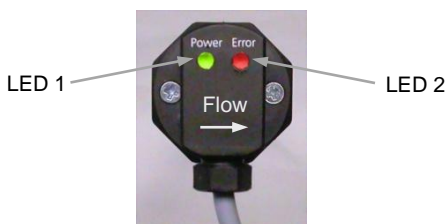


Abbildung 5

Betriebszustand	LED 1	LED 2
Versorgungsspannung zu gering	○	○
Betriebsbereit	●	○
Versorgungsspannung zu hoch Mediumtemperatur außerhalb Spezifikation	◐	○
Sensor defekt	●	◑

Tabelle 6

○ LED aus

● LED an: grün

◐ LED blinkt (ca. 2 Hz): grün

◑ LED blinkt (ca. 2 Hz): rot

Analogausgänge

- Fehlersignalisierung

Liegt eine zu hohe Betriebsspannung an oder erkennt der Sensor einen Defekt, gibt die eine bzw. geben beide Schnittstellen 0 V bzw. 2 mA aus⁷.

- Darstellung Messbereich

Der Messbereich der jeweiligen Messgröße wird linear auf den Signalisierungsbereich des zugehörigen Analogausgangs abgebildet.

Bei Strömungsmessung reicht der Messbereich von Null bis zum wählbaren Messbereichsende $w_{N,max}$ (= 100 % in Abbildung 6). Eine stärkere Strömung wird noch bis 110 % (= 11 V bzw. 21,6 mA) linear ausgegeben, darüber hinaus bleibt das Signal konstant.

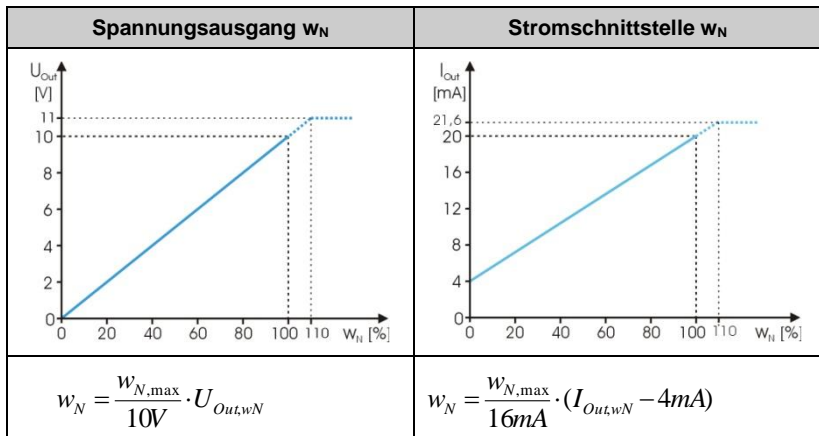


Abbildung 6 Abbildungsvorschriften für Strömungsgeschwindigkeit

Der Messbereich der Mediumstemperatur beträgt -20 bis +120 °C (siehe Abbildung 7). Eine Unterschreitung wird noch bis ca. -30 °C linear fortgeführt (3 mA), darunter bleibt der T-Ausgang konstant. Eine Überschreitung der zulässigen Temperatur wird noch bis ca. 130 °C linear angezeigt (21,2 mA), darüber hinaus bleibt der T-Ausgang konstant.



Für eine korrekte Messung der Temperatur muss die Strömungsgeschwindigkeit am Sensorkopf > 2 m/s sein. Darunter wird ein zu großer Temperaturwert ausgegeben.

⁷ In Anlehnung an die NAMUR-Spezifikation.

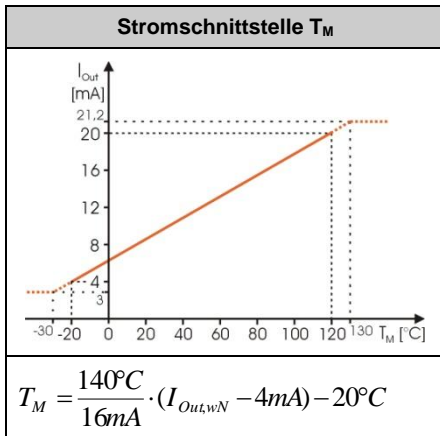


Abbildung 7 Abbildungsvorschrift für Mediumtemperatur



Selbst kurzfristige Überschreitungen der Mediumtemperatur können zu irreversiblen Schäden am Sensor führen.

6 Inbetriebnahme

Bevor der **SCHMIDT® Strömungssensor SS 20.260** mit Spannung beaufschlagt wird, sind folgende Prüfungen durchzuführen:

- Eintauchtiefe Sensorfühler und Ausrichtung Gehäuse.
- Verschraubung (Gehäuse, Überwurfmutter etc.) fest angezogen.
- Korrekter, elektrischer Anschluss im Feld (Steuerschrank o. Ä.).



Vor Inbetriebnahme des Sensors die Montage und den elektrischen Anschluss prüfen.

Der Sensor ist innerhalb von 5 sec nach dem Einschalten betriebsbereit. Sollte der Sensor eine andere Temperatur als die des Einsatzortes aufweisen, verlängert sich diese Zeit, bis sich der Sensor auf Umgebungstemperatur befindet.

Sollte der Sensor aus sehr kalten Lagerbedingungen kommen ist vor der Inbetriebnahme zu warten, bis der Sensor inklusive Sensorgehäuse die Temperatur der Umgebung angenommen hat.

7 Hinweise zum Betrieb



Verschmutzungen oder sonstige Beläge auf dem Messfühler führen zu Messverfälschungen.

Der Sensor ist daher regelmäßig auf Verunreinigungen zu untersuchen und ggf. zu reinigen.



(Kondensierende) Flüssigkeit am Messfühler führt zu gravierenden Messabweichungen.

Nach Abtrocknung misst der Sensor wieder korrekt.

Störungen beseitigen

Nachfolgend sind in Tabelle 7 mögliche Fehler (-bilder) aufgelistet. Hierbei wird beschrieben, wie sich Fehler erkennen lassen. Weiterhin erfolgt eine Auflistung von möglichen Ursachen und Maßnahmen, die zu einer Beseitigung des Fehlers führen können.

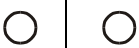
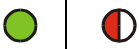
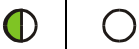
Fehlerbild		Mögliche Ursachen	Abhilfe
		Probleme mit der Versorgungsspannung U_B : <ul style="list-style-type: none"> ➤ Keine U_B vorhanden ➤ U_B verpolt ➤ $U_B < 15\text{ V}$ 	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Ist das Sensorkabel korrekt aufgelegt? ➤ Ist die Versorgungsspannung an der Steuerung aufgelegt? ➤ Liegt ein Kabelbruch in der Zuleitung vor? ➤ Ist das Netzteil ausreichend dimensioniert?
$I_{wN}, I_{TM} = 0\text{ mA}$		Sensor defekt	
		Sensorelement defekt	Sensor zur Reparatur einschicken
$I_{wN}, I_{TM} = 2\text{ mA}$			
		Betriebsspannung zu hoch	Betriebsspannung prüfen und auf ein gültiges Maß reduzieren
$I_{wN}, I_{TM} = 2\text{ mA}$			
Flowsignal w_N zu groß / klein		Messbereich zu klein / zu groß Messmedium entspricht nicht Luft Sensorelement verschmutzt Sensor entgegen der Strömungsrichtung eingebaut	Sensorkonfiguration prüfen Messbürde prüfen Fremdgasfaktor korrekt? Sensorkopf reinigen Einbaurichtung überprüfen
Flowsignal w_N schwankt		U_B instabil Einbaubedingungen: <ul style="list-style-type: none"> ➤ Sensorkopf nicht in optimaler Position ➤ Ein- / Auslaufstrecke zu kurz Starke Schwankungen von Druck oder Temperatur	Spannungsversorgung prüfen Einbaubedingungen prüfen Betriebsparameter prüfen

Tabelle 7

8 Service-Informationen

Wartung

Durch Ablagerung von Schmutz auf dem Sensorelement entsteht eine Messwertabweichung. Deshalb ist der Sensorkopf regelmäßig auf Verschmutzung zu untersuchen und bei Bedarf zu reinigen.

Reinigung des Sensorkopfes

Der Sensorkopf kann bei Verstaubung oder Verschmutzung durch vorsichtiges Schwenken in warmem Wasser unter Zusatz eines Geschirrspülmittels gereinigt werden, notfalls kann zusätzlich ein weicher Pinsel verwendet werden.



Keine scharfen Reinigungsmittel, Lösungsmittel, keine Bürste oder sonstige harte Gegenstände zur Reinigung des Sensorkopfes verwenden

Vor der erneuten Inbetriebnahme ist abzuwarten, bis der Sensorkopf vollständig getrocknet ist.

Transport / Versand des Sensors

Für den Transport oder den Versand des Sensors ist generell die mitgelieferte Schutzkappe über den Sensorkopf zu ziehen. Verschmutzungen und mechanische Belastungen sind zu vermeiden.

Re-Kalibrierung

Soweit kundenseitig keine andere Vorgabe getroffen ist, empfehlen wir die Wiederholung einer Kalibrierung im Rhythmus von 12 Monaten. Der Sensor ist hierzu an den Hersteller einzusenden.

Ersatzteile oder Reparatur

Ersatzteile sind nicht verfügbar, da eine Reparatur nur beim Hersteller möglich ist. Bei Defekten sind die Sensoren an den Lieferanten zur Reparatur einzusenden.

Bei Einsatz des Sensors in betriebswichtigen Anlagen empfehlen wir die Bereithaltung eines Ersatzsensors.

Prüfzeugnisse und Werkstoffzeugnisse

Jedem neu ausgelieferten Sensor liegt eine Werksbescheinigung nach EN 10204-2.1 bei. Werkstoffzeugnisse liegen nicht vor.

Auf Wunsch erstellen wir gegen Berechnung ein Kalibrierzertifikat, das auf nationale Standards rückführbar ist.

9 Technische Daten

Messgrößen	Normalgeschwindigkeit w_N von Luft, bezogen auf Normalbedingungen von 20 °C und 1013,25 hPa Mediumtemperatur T_M
Messmedium	Luft oder Stickstoff; weitere Gase auf Anfrage
Messbereich w_N	0 ... 2,5 / 10 / 20 / 40 / 50 m/s
Untere Nachweisgrenze w_N	0,2 m/s
Messgenauigkeit w_N - Standard - Hochpräzision*	$\pm(5\% \text{ v. Messwert} + [0,4\% \text{ v. Endwert; min. } 0,02 \text{ m/s}])$ $\pm(3\% \text{ v. Messwert} + [0,4\% \text{ v. Endwert; min. } 0,02 \text{ m/s}])$
Reproduzierbarkeit w_N	$\pm 1,5\% \text{ v. Messwert}$
Ansprechzeit (t_{90}) w_N	3 s (Sprung von 5 auf 0 m/s)
Temperaturgradient w_N	< 8 K/min @ 5 m/s
Messbereich T_M (Option)	-20 ... +120 °C
Messgenauigkeit T_M ($w_N \geq 2 \text{ m/s}$)	$\pm 1 \text{ K}$ (0 ... 40 °C) $\pm 2 \text{ K}$ (restlicher Messbereich)
Betriebstemperatur - Medium - Elektronik	-20 ... +120 °C 0 ... +70 °C
Feuchtbereich	0 ... 95 % Rel. Feuchte (RH), nicht kondensierend
Betriebsdruck	atmosphärisch (700 ... 1300 mbar)
Einbautoleranz	$\pm 3^\circ$ (relativ zur Anströmrichtung)
Betriebsspannung U_B	24 V _{DC} $\pm 10\%$ (verpolungsgeschützt)
Stromaufnahme	< 60 mA
Analogausgänge - Typ Spannung (U) - Typ Strom (I) - Lastkapazität	1 oder 2 St. (kurzschlussgeschützt) 0 ... 10 V (R _L $\geq 10 \text{ k}\Omega$) 4 ... 20 mA** (R _L $\leq 300 \Omega$) C _L $\leq 10 \text{ nF}$
Elektrischer Anschluss	Kabel gehäuseseitig fest, 4-polig, Länge 2 m, pigtail***
Leitungslänge	$\leq 15 \text{ m}$ (U) / 100 m (I)
Schutzklasse****	III (PELV)
Schutzart	IP65
Befestigung	Gehäusegewinde, Zubehör (optional)
Einbaulänge L	50 / 100 / 200 / 350 / 500 mm
Gewicht	200 g max.

Tabelle 8

* Unter Abgleichbedingungen und in Bezug auf die Reproduzierbarkeit der Referenz.

** Fehlersignalisierung: 2 mA; Messbereichsüberschreitung: bis 22 mA

*** Mit Aderendhülsen

**** Gemäß EN 50178

10 EG-Konformitätserklärung

EG-Konformitätserklärung Certificate of Conformity Déclaration de conformité CE



SCHMIDT Technology GmbH erklärt, dass das Produkt
SCHMIDT Technology GmbH herewith declares that the product
SCHMIDT Technology GmbH déclare que le produit

SCHMIDT® Flow-Sensor **SS 20.260** Part-No.: **506690**

den wesentlichen Schutzanforderungen entspricht, die in der Richtlinie des Rates zur Angleichung der Rechtsvorschriften der Mitgliedsstaaten über elektromagnetische Verträglichkeit (2004/108/EG) festgelegt sind.

is in compliance with the relevant protection requirements in respect of the electromagnetical compatibility (EMC) which are laid down in the guidelines of the council for the harmonization of the regulations of the members within the European community (2004/108/EG).

correspond aux prescriptions de protection établies dans la norme du conseil pour l'harmonisation de règles de droit des Etats membre sur la compatibilité électromagnétique (2004/108/EG).

Zur Beurteilung hinsichtlich elektromagnetischer Verträglichkeit wurden folgende Normen herangezogen:

The assessment of EMC for industrial applications refers to the following European standards:

Pour le jugement de la compatibilité électromagnétique normes suivantes sont appliquées:

- a) Störaussendung (Emission) / Electromagnetic Emission / Interférence
EN 61000-6-3:2007

- b) Störfestigkeit / Electromagnetic Immunity / Immunité aux parasites
EN 61000-6-2:2005

A handwritten signature in blue ink, appearing to read "Scholz", written over a horizontal line.

Helmar Scholz
Leiter Entwicklung Sensoren / R&D Manager Division Sensors / Directeur développement capteur

St. Georgen, März 2011 / March 2011 / Mardi 2011



Notizen:

SCHMIDT Technology GmbH

Feldbergstrasse 1
78112 St. Georgen / Schwarzwald
Phone +49 (0)7724 / 899-0
Fax +49 (0)7724 / 899-101
sensors@schmidttechnology.de
www.schmidttechnology.de