

Commandable objects

Dieses Beispiel veranschaulicht eine mögliche Konfiguration mit Hilfe des Priority Arrays der Commandable Objects.

Das PCD Programm schreibt mit der Priorität 16 sobald das PCD Programm läuft.
Ein HMI schreibt mit der Priorität 8 ins Priority Array.
Im Störfall (Frostschutz) wird mit der höchsten Priorität in das Priority Array geschrieben um zu verhindern, dass andere BACnet Teilnehmer den Wert verändern können.

Die Enable Flags werden benutzt, um die einzelnen Felder im Priority Array zu beschreiben oder freizugeben (NULL).

Status Enable Flag:

0 = Feld freigeben es wird "NULL" eingetragen (NULL <> "0" = Nichts)

1 = der zugehörige Wert wird in das entsprechende Prio Feld übertragen

Der daraus resultierende Wert wird wieder an das PCD Programm übergeben und kann als physikalischer Ausgang verwendet werden.

Der Vorteil bei dieser Art und Weise der Konfiguration ist, dass andere BACnet Teilnehmer sehen können in welchem Zustand sich dieser Ausgang gerade befindet.

Genaue Konfiguration

Das Register Ventil_Ausgang_ist mit dem BACnet Objekt Ventil_Ausgang
(Analog Output 0) als Present Value verbunden.

Das Analog Output Objekt ist "commandable" so das es auch von anderen BACnet Teilnehmern mit verschiedenen Prioritäten beschrieben werden kann.

Stellen Sie sicher dass das Register Ventil_Ausgang nicht von der PCD beschrieben wird, weil sonst zyklisch die Werte von der BACnet Seite überschrieben werden.

Normalzustand:

HMI_switch_Auto_Manual "AUS" and Antifreezing_thermostat "AUS"

PID_OP wird auf das BACnet Objekt Ventil_Ausgang mit Priorität 16 übertragen

Priority1 = Null

Priority8 = Null

Priority16 = PID_OP

Resultierendes Present value = PID_OP

Zustand HMI Handeingriff:

HMI_switch_Auto_Manual "EIN" and Antifreezing_thermostat "AUS"

HMI_manual_value wird auf das BACnet Objekt Ventil_Ausgang mit Priorität 8 übertragen

Priority1 = Null

Priority8 = HMI_OVR_VAL

Priority16 = PID_OP

Resultierendes Present value = HMI_OVR_VAL

Zustand Frostschutz:

HMI_switch_Auto_Manual "EIN" oder "AUS" und Antifreezing_thermostat "EIN"

Antifreezing_override_value auf das BACnet Objekt Ventil_Ausgang mit der höchsten Priorität 1 übertragen

Priority1 = AntiF_OVR_VAL

Priority8 = HMI_OVR_VAL or NULL

Priority16 = PID_OP

Resultierendes Present value = AntiF_OVR_VAL