

# Parametersatz - Parameter set

Das USBoard besitzt einen Parametersatz, mit dem eine individuelle Konfiguration möglich ist. Der Parametersatz kann komfortabel mit dem mitgelieferten Parameter-Editor editiert, auf der Festplatte des Konfigurations-Rechners gespeichert, in das EEPROM des USBoards geschrieben und aus dem EEPROM gelesen werden.

Die folgende Tabelle zeigt den Aufbau des Parametersatzes, der aus 54 Bytes besteht.

Byte-Nr.	Inhalt
1	CAN Baudrate: 0 = 1000 kBaud ( <b>Werkseinstellung</b> ) 1 = 500 kBaud 2 = 250 kBaud 3 = 125 kBaud 4 = 100 kBaud 5 = 50 kBaud
2-5	CAN Basis Adresse Die Adresse wird aus den Bytes 2 - 5 wie folgt gebildet: CAN Basis Adresse = (Byte 5 << 24)   (Byte 4 << 16)   (Byte 3 << 8)   Byte 2 CAN Basis Adresse = 0x400 ( <b>Werkseinstellung</b> )
6	CAN Extended ID 0 = CAN Extended ID nicht verwenden ( <b>Werkseinstellung</b> ) 1 = CAN Extended ID verwenden
7	Sendemodus für Messwerte 0 = Senden der Messwerte nur auf Anforderung ( <b>Werkseinstellung</b> ) 1 = kontinuierliches Senden ohne Anforderung über CAN 2 = kontinuierliches Senden ohne Anforderung über RS-232 3 = kontinuierliches Senden ohne Anforderung über CAN und RS-232
8	Zeitintervall für kontinuierliches Senden 0 = 0,5 s 1 = 1,0 s 2 = 2,0 s 3 = 0,2 s
9	Sensor 1 bis 8 aktiv (Byte ist bit-codiert); <b>Werkseinstellung = alle aktiv</b>
10	Sensor 9 bis 16 aktiv (Byte ist bit-codiert); <b>Werkseinstellung = alle aktiv</b>
11-26	Warndistanz Sensoren 1 – 16, in cm; <b>Werkseinstellung = 100 cm</b>
27-42	Alarmdistanz Sensoren 1– 16, in cm; <b>Werkseinstellung = 30 cm</b>
43-51	Beliebiger Wert, nicht mehr verwendet
52-54	Seriennummer, nur lesen

The USBoard uses a parameter set which allows a custom configuration. The graphical parameter editor can be used to easily manipulate the board's settings, store them on the host computer's hard drive, write them to the EEPROM on the USBoard or read the current values from the board.

The following table shows the structure of the 54 bytes parameter set.

Byte-Nr.	Content
1	CAN Baud rate: 0 = 1000 kBaud ( <b>default</b> ) 1 = 500 kBaud 2 = 250 kBaud 3 = 125 kBaud 4 = 100 kBaud 5 = 50 kBaud
2-5	CAN basic address The basic address is build from bytes 1 - 4 as: CAN basic address = (Byte 4 << 24)   (Byte 3 << 16)   (Byte 2 << 8)   Byte 1 CAN basic address = 0x400 ( <b>default</b> )
6	CAN Extended ID 0 = do not use CAN Extended ID ( <b>default</b> ) 1 = use CAN Extended ID
7	Transmission mode for measurement data 0 = Send on request ( <b>default</b> ) 1 = Send continuously via CAN 2 = Send continuously via RS-232 3 = Send continuously via CAN and RS-232
8	Transmission interval when sending continuously 0 = 0,5 s 1 = 1,0 s 2 = 2,0 s 3 = 0,2 s
9	Sensor 1 to 8 active (byte is bit-coded); <b>default = all active</b>
10	Sensor 9 to 16 active (byte is bit-coded); <b>default = all active</b>
11-26	Warning distance of sensors 1 – 16, in cm; default = 100 cm
27-42	Alarm distance of sensors 1 – 16, in cm; <b>default = 30 cm</b>
43-51	Any value, obsolete
52-54	Serial number, read only