

2020e
2020e

Régulateurs



**Manuel
Utilisateur**



EUROTHERM

 **invensys**
An Invensys company

RÉGULATEURS DE TEMPÉRATURE MODÈLES 2208e ET 2204e

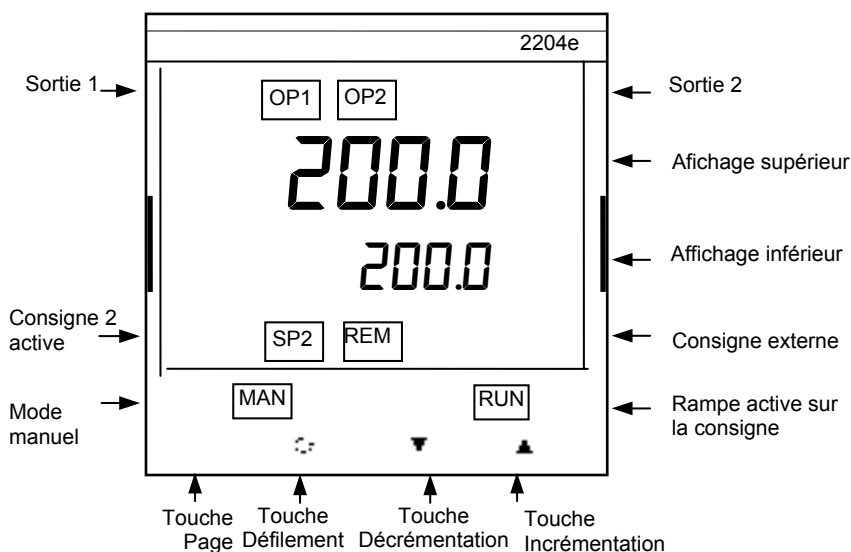
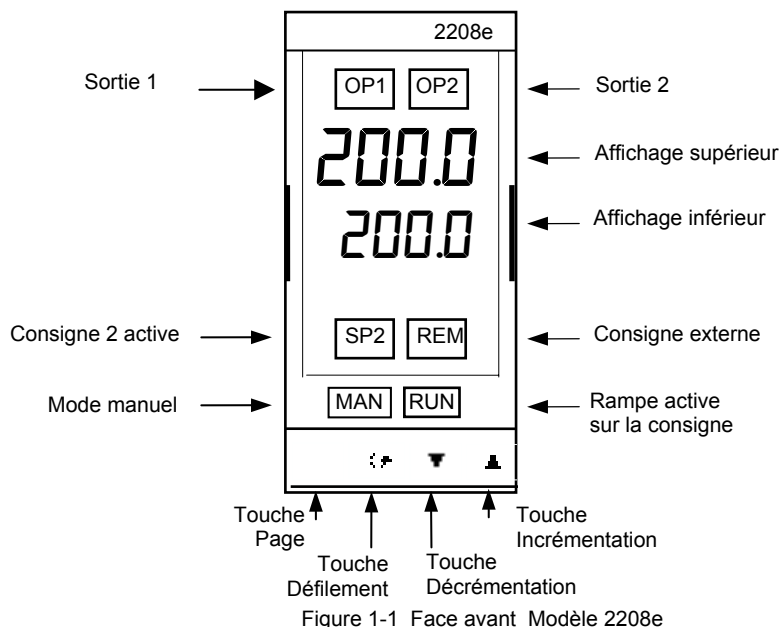
MANUEL D'INSTALLATION ET D'UTILISATION

Sommaire	Page
Chapitre 1	UTILISATION 1-1
Chapitre 2	INSTALLATION 2-1
Chapitre 3	NIVEAUX D'ACCÈS 3-1
Chapitre 4	RÉGLAGE 4-1
Chapitre 5	CONFIGURATION 5-1
Chapitre 6	CALIBRATION UTILISATEUR 6-1
Chapitre 7	CONFIGURATION DES ALARMES 7-1
Annexe A	CODE DE COMMANDE A-1
Annexe B	INFORMATIONS RELATIVES À LA SÉCURITÉ ET À LA COMPATIBILITÉ ÉLECTRO-MAGNÉTIQUE B-1
Annexe C	ADDITIF POUR LA COMMANDE SERVO-MOTEUR C-1

Chapitre 1 UTILISATION

FACE AVANT DES RÉGULATEURS	1-2
MISE EN ROUTE.....	1-4
SCHÉMA DE DÉPLACEMENT.....	1-10
TABLE DES PARAMÈTRES.....	1-12
RÉGLAGE DES SEUILS D'ALARME	1-19
ALARME DE DIAGNOSTIC.....	1-20

FACE AVANT DES REGULATEURS







Touche ou voyant	Nom	Explication
OP1	Sortie 1	Lorsqu'il est allumé, indique que la sortie 1 est active. Il s'agit normalement de la sortie inverse.
OP2	Sortie 2	Lorsqu'il est allumé, indique que la sortie 2 est active. Il s'agit normalement de la sortie directe.
SP2	Consigne 2	Lorsqu'il est allumé, indique que la consigne 2 a été sélectionnée.
REM	Consigne déportée	Lorsqu'il est allumé, indique que l'entrée de la consigne déportée PDSIO a été sélectionnée ou que la communication est active.
MAN	Voyant Manuel	Lorsqu'il est allumé, indique que le mode manuel a
RUN	Voyant rampe	Lorsqu'il est allumé, il indique que la rampe est active.
	Touche page	Appuyer sur cette touche pour sélectionner une nouvelle liste de paramètres.
	Touche défilement	Appuyer sur cette touche pour sélectionner un nouveau paramètre dans une liste.
	Touche décrémentation	Appuyer sur cette touche pour faire décrémentation une valeur sur l'affichage inférieur.
	Touche incrémentation	Appuyer sur cette touche pour faire incrémentation une valeur sur l'affichage inférieur.

Figure 1.3 Touches et voyants du régulateur

NOTE



Pour les régulateurs commande servo-moteur se référer à l'appendice D

MISE EN ROUTE

Nous vous remercions d'avoir choisi le régulateur modèle 2208e/04e. Cette section décrit les opérations de base.

AFFICHAGE DE LA MESURE ET DE LA CONSIGNE

Installer et câbler le régulateur selon les instructions données dans le chapitre 2, puis le mettre sous tension. Après une séquence automatique de tests durant 3 secondes, vous obtiendrez l'affichage suivant :

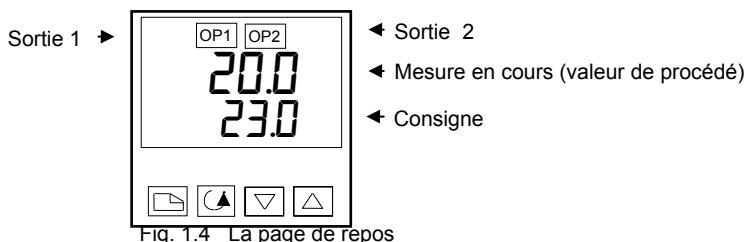


Fig. 1.4 La page de repos

NOTE



Un message d'alarme peut clignoter sur l'afficheur. Se référer à la table plus loin dans ce chapitre pour en connaître la signification.

REGLAGE DE LA CONSIGNE

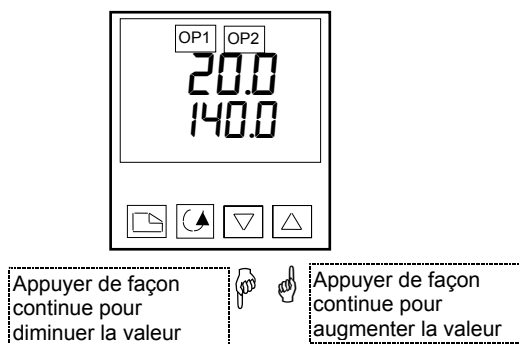


Fig 1.5 La lecture du bas donne la consigne

Après 2 secondes l'affichage du bas clignotera pour confirmer que la nouvelle valeur a été prise en compte.

VISUALISATION DES UNITES D'AFFICHAGE

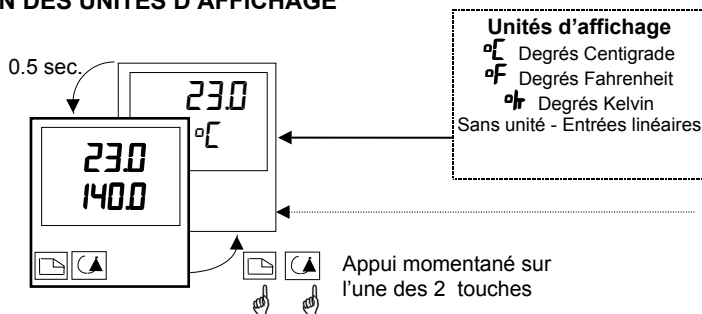


Fig. 1.6 Appui sur ou fera clignoter les unités d'affichage pendant 0,5 secondes

NOTE



Si vous êtes perdu, un appui simultané sur ou vous permettra de retourner à la page de repos.

UTILISATION DE LA TOUCHE DE DEFILEMENT

Un appui sur la touche de défilement permettra d'afficher la puissance de sortie. Plusieurs appuis successifs feront défiler les autres paramètres tels qu'ils sont précisés dans la liste des paramètres Utilisateur.

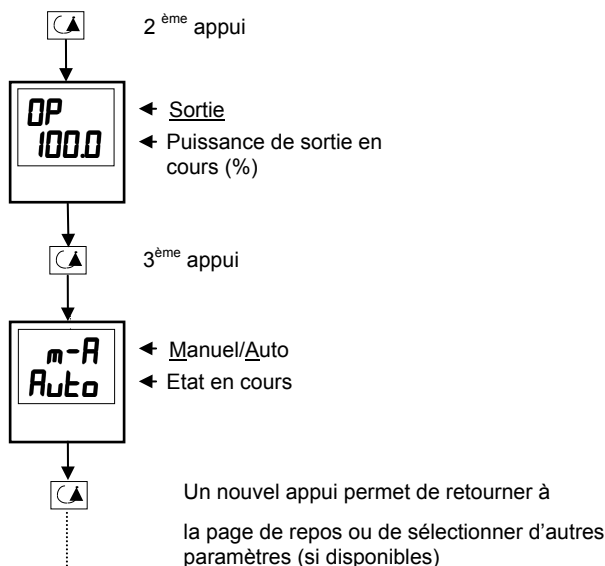



Fig. 1.7
L'affichage du haut donne le nom du paramètre, celui du bas, sa valeur.

UTILISATION DE LA TOUCHE PAGE

La touche PAGE  donne accès aux listes de paramètres.

Les paramètres sont réglés par l'utilisateur pour adapter le régulateur au procédé. Exemples : Alarmes, Auto-réglage, etc. Ils se trouvent sous les en-têtes appelées LISTES ; une liste complète de tous ces paramètres est donnée plus loin dans ce chapitre.

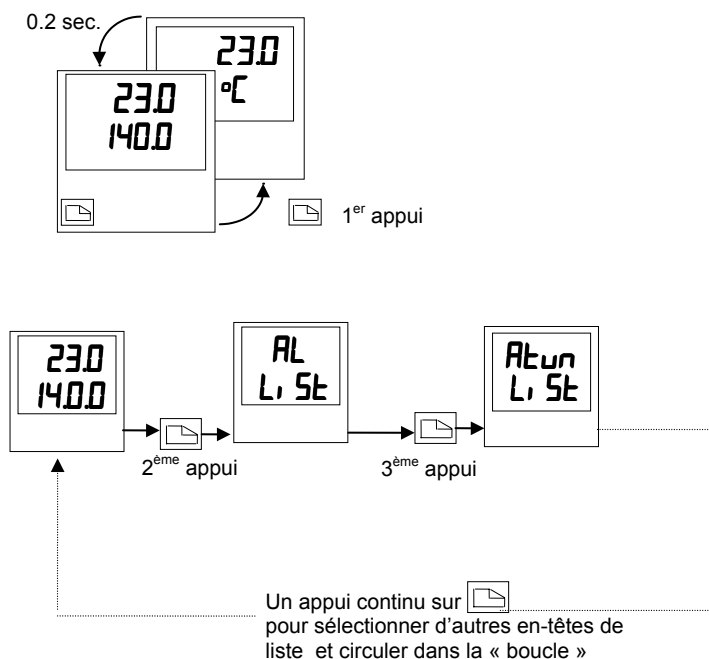




Fig 1.8 Appui sur  pour choisir la liste de paramètres.

NOTE



La liste des en-têtes peut être plus longue ou plus courte que celle décrite dans l'exemple ci-dessus. En effet, vous pouvez, suivant les besoins de l'opérateur, personnaliser cette liste au niveau EDIT (Modification des menus) - voir chapitre 3.

LISTE DES PARAMETRES

Appuyer sur  pour choisir une liste - "ALARMS" par exemple. Cette liste permet de déterminer la valeur des seuils de déclenchement des alarmes. Les paramètres apparaissant dans cette liste varient suivant la configuration de votre régulateur.

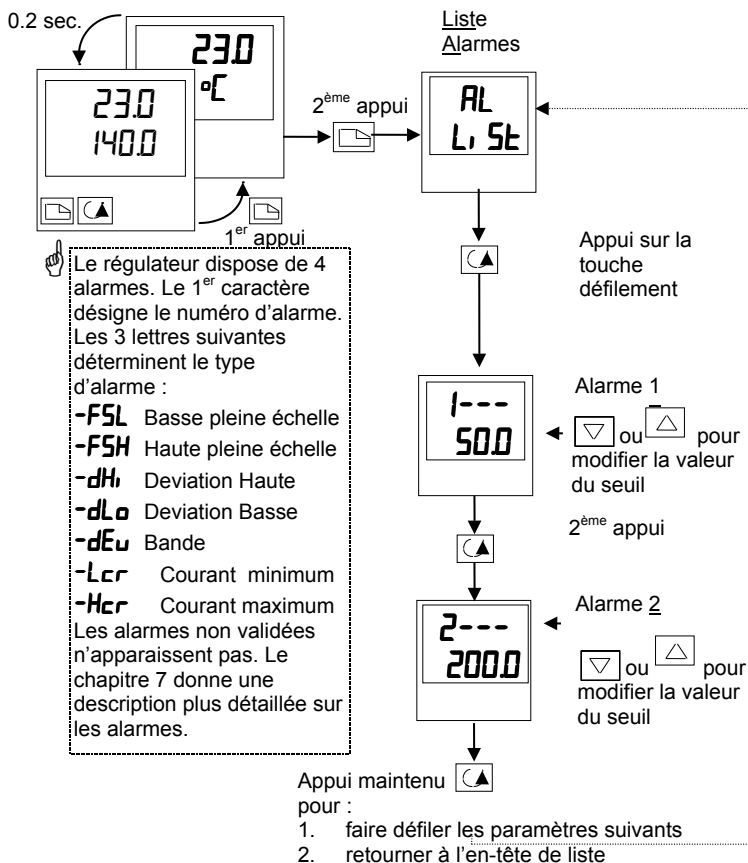


Fig 1.9 Choix d'une liste. Appuyer sur  pour sélectionner un paramètre.

NOTE



A tout moment, si aucun appui sur une touche n'est effectué pendant au moins 45 secondes, l'affichage retournera à la page de repos.

MODES OPERATOIRES

Le régulateur peut fonctionner suivant 2 modes :

Mode Automatique - dans ce mode la puissance de sortie est contrôlée automatiquement par le régulateur pour maintenir la valeur du prodédé à la consigne désirée. Le régulateur fonctionne normalement selon ce mode.

Mode Manuel - Dans ce mode la puissance sortie est ajustée manuellement par l'opérateur. Le voyant MAN est allumé.

Un mode spécifique est aussi aussi disponible :

Consigne externe -Le point de consigne est piloté par un signal externe issu d'un autre régulateur Série 2000 maître. Dans ce mode le voyant REM est allumé.

SELECTION DU MODE AUTO OU MANU

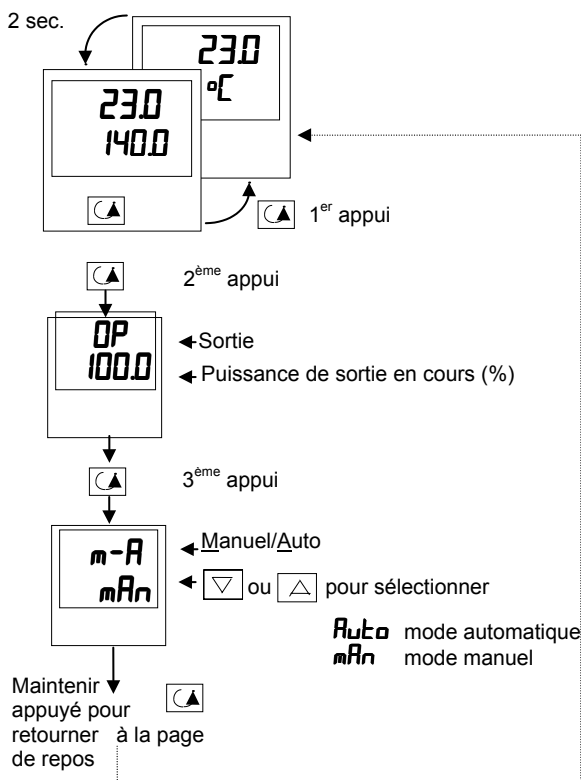


Fig. 1.10 Sélection du mode auto/manu

REGLAGE MANUEL DE LA PUISSANCE DE SORTIE

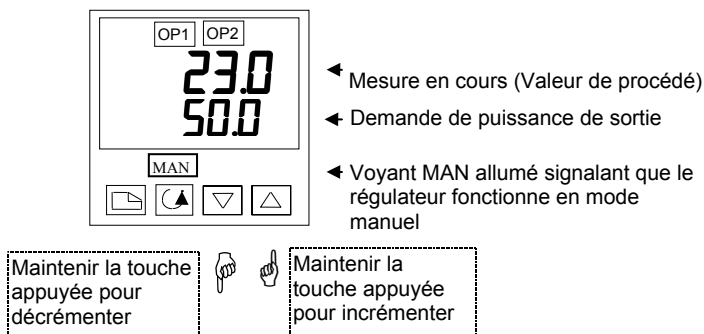



Fig. 1.11 Page de repos en mode manuel


NOTE





Le mode manuel est utilisé pour des tests et lors de la mise en route. Prenez garde de ne pas laisser le régulateur dans ce mode de fonctionnement, sinon vous risqueriez des dommages corporels et matériels.

OPERATIONS DE BASE

Pour passer d'une en-tête de liste à une autre, appuyer sur la touche .

Pour afficher un paramètre à l'intérieur d'une liste, appuyer sur  jusqu'à ce que le paramètre voulu apparaisse.

Pour changer la valeur ou l'état d'un paramètre, appuyer sur la touche incrémentation  ou décrémentation .

Le reste de ce chapitre vous donne une liste complète de tous les paramètres disponibles.

SCHEMA DE DEPLACEMENT (PARTIE A)

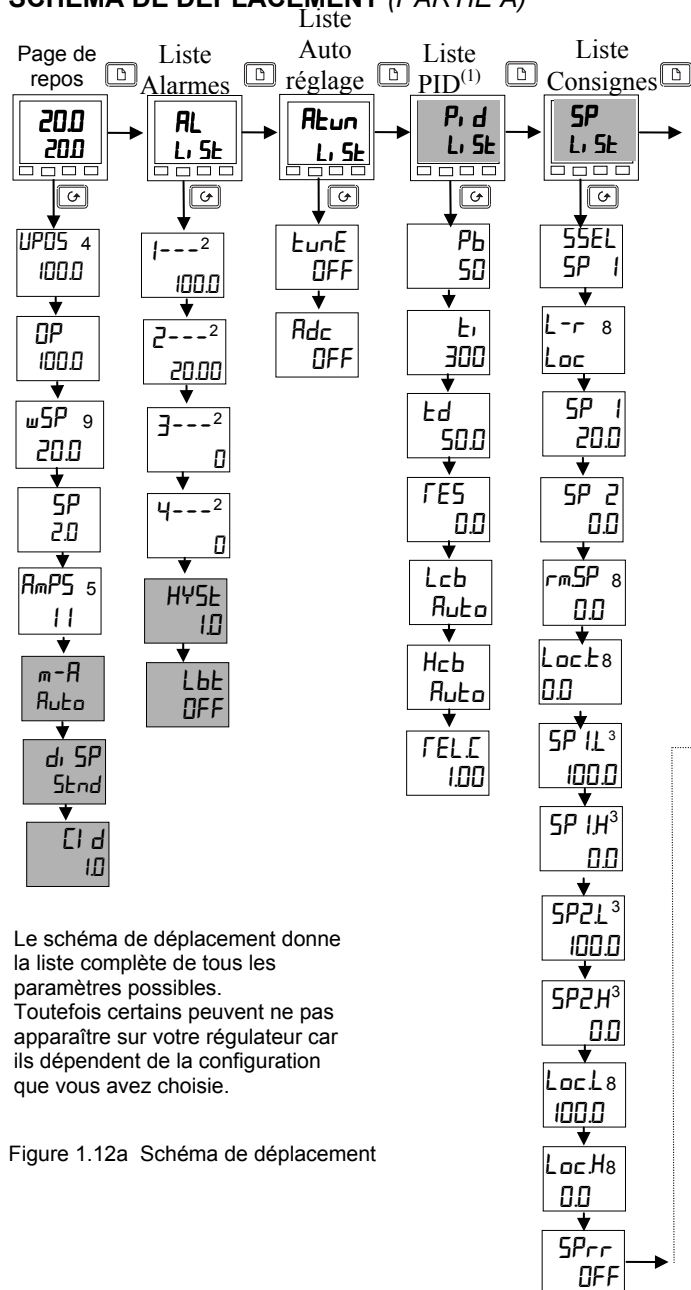
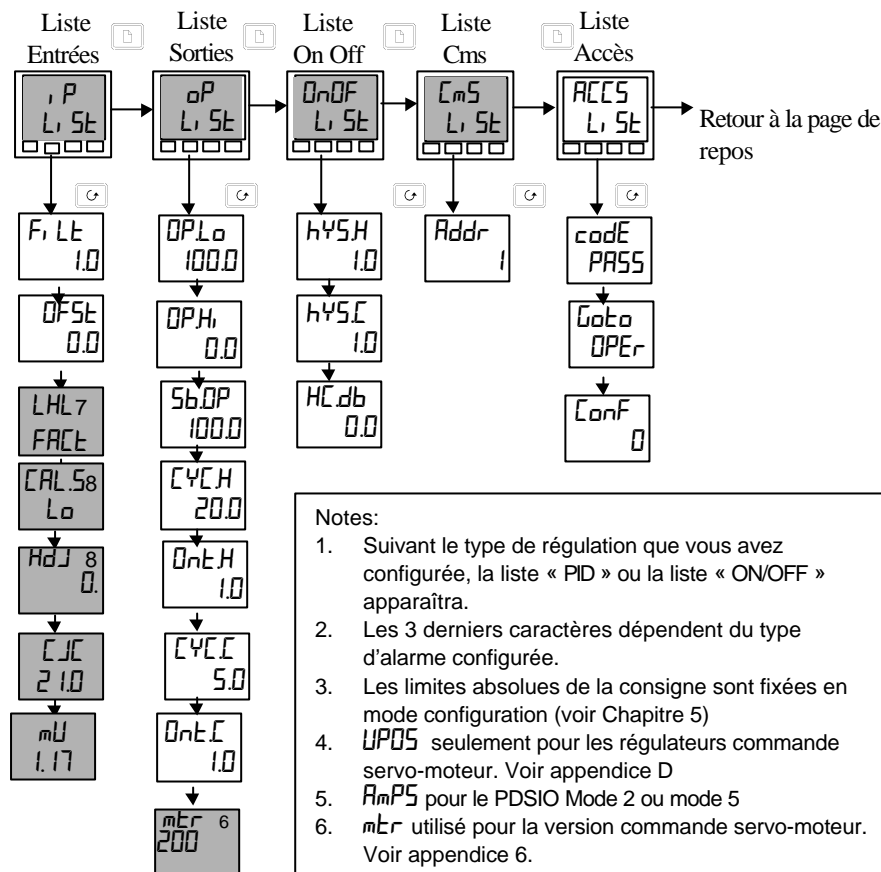


Figure 1.12a Schéma de déplacement

SCHEMA DE DEPLACEMENT (PARTIE B)



Notes:

1. Suivant le type de régulation que vous avez configurée, la liste « PID » ou la liste « ON/OFF » apparaîtra.
2. Les 3 derniers caractères dépendent du type d'alarme configurée.
3. Les limites absolues de la consigne sont fixées en mode configuration (voir Chapitre 5)
4. *UPDS* seulement pour les régulateurs commande servo-moteur. Voir appendice D
5. *RmPS* pour le PDSIO Mode 2 ou mode 5
6. *mtr* utilisé pour la version commande servo-moteur. Voir appendice 6.
7. **Attention !** Utilisé pour la calibration. Voir Chapitre 6.
8. Seulement disponible si on utilise la communication PDSIO à l'emplacement HA
9. *uSP* est disponible si on utilise une rampe sur la consigne.

Les paramètres figurant dans les zones ombrées sont normalement cachés en niveau Utilisateur. Pour accéder à tous les paramètres, vous devez sélectionner le niveau régleur (Voir Chapitre 3-Niveaux d'accès).

Figure 1.12b Schéma de déplacement

TABLE DES PARAMETRES

Nom	Description du paramètre	Valeur par défaut		Valeur Minimum	Valeur Maximum	Unité	Réglage Client
		Europe	USA				

	Liste de la Page de repos						
	Valeur mesurée et consigne (SP)	SP=25°C	SP=75°F			selon l'affichage	
ωP_{OS}	Puissance de sortie commande servo-moteur			0.00	100.0	% de m_{tr}	
OP	Puissance de sortie%			- 100	100.0	%	
ωSP	Consigne de travail					selon l'affichage	
SP	Consigne			-999	9999	selon l'affichage	
R_{mPS}	Courant dans la charge (PDSIO mode 2 et 5)			0	100	Amps	
$m-A$	Sélection auto/manu	Auto	Auto				Néant, Std, R_{mPS} , OP , SP_{AL} , ωP_{OS}
d, SP	Configuration de la lecture de l'afficheur du bas de la page de repos	Std	Std				
C, d	Identification Client	0	0	0	9999		
D'autres aparmètres peuvent être affichés dans cette liste, si elle a été personnalisée (Voir chapitre 3, Niveau Modification des menus Edit)							

Nom	Description des paramètres	Valeur par défaut		Valeur minimum	Valeur maximum	Unités	Réglages client
		Europe	USA				

RL	Liste des Alarmes						
1---	Seuil de l'alarme 1	0	0			selon l'affichage	
2---	Seuil de l'alarme 2	0	0			selon l'affichage	
3---	Seuil de l'alarme 3	0	0			selon l'affichage	
4---	Seuil de l'alarme 4	0	0			selon l'affichage	
<i>A l'emplacement des tirets, les 3 derniers caractères indiquent le type d'alarme de la façon suivante :</i>							
-FSH	Alarme haute pleine échelle			0	9999	selon l'affichage	
-FSL	Alarme basse pleine échelle			0	9999	selon l'affichage	
-dEu	Alarme de bande			0	9999	selon l'affichage	
-dHi	Alarme de déviation haute			0	9999	selon l'affichage	
-dLo	Alarme de déviation basse			0	9999	selon l'affichage	
-Lcr	Alarme courant minimum			0	100	RmPS	
-Hcr	Alarme courant maximum			0	100	RmPS	
HYSL	Hystérésis			0	9999	selon l'affichage	
Lbt	Alarme de temps de rupture de boucle	OFF	OFF	0	9999	SECS	

Nom	Description du paramètre	Valeur par défaut		Valeur Minimum	Valeur Maximum	Unité	Réglage Client
		Europe	USA				

Aut	Liste Auto-réglage						
AutE	Auto-réglage validé	OFF	OFF	OFF	ON		
Adc	Compensation automatique des pertes (Intégrale manuelle) validée (présente seulement si ti = OFF)	MAN	MAN	MAN	CALC		

PID	Liste PID						
Pb	Bande proportionnelle	20.0	30	1	9999	selon l'affichage	
ti	Temps d'intégrale	360	360	OFF	9999	secondes	
td	Temps de dérivée	60	60	OFF	9999	secondes	
rES	Intégrale manuelle (seulement si ti = OFF)	0.0	0.0	0.00	100.0	%	
Lcb	Cutback bas	Auto	Auto	0	9999	selon l'affichage	
Hcb	Cutback haut	Auto	Auto	0	9999	selon l'affichage	
rELC	Gain relatif froid (jeu 1)	100	100	0.01	9.99		

Nom	Description du paramètre	Valeur par défaut		Valeur	Valeur	Unité	Réglage Client
		Europe	USA	Minimum	Maximum		
SP	Réglage des consignes						
SSEL	Sélection de la consigne 1 ou consigne 2	SP1	SP1	SP2	SP2		
L-r	Sélection de la consigne locale ou externe*	Loc	Loc	Loc	rmE		
SP1	Valeur de la consigne 1	25	70	Selon l'affichage			
SP2	Valeur de la consigne 2	25	70	Selon l'affichage			
rmSP	Consigne externe	0	0	Selon l'affichage			
LocE	Correction locale de consigne	0	0	Selon l'affichage			
SP1L	Limite basse consigne 1	0	32	Selon l'affichage			
SP1H	Limite haute consigne 1	1000	2100	Selon l'affichage			
SP2L	Limite basse consigne 2	0	32	Selon l'affichage			
SP2H	Limite haute consigne 2	1000	2100	Selon l'affichage			
LocL	Limite basse de la correction interne de consigne	-210	-346	Selon l'affichage			
LocH	Limite haute de la correction interne de consigne	1200	2192	Selon l'affichage			
SPrr	Vitesse de rampe sur la consigne	OFF	OFF	Selon l'affichage			
dwEl	Durée du palier	OFF	OFF	0,1 à 999,9 minutes			
EndE	Type de fin de programme	rES	rES				Hold, StbV, rES
Prog	Contrôle du programme	rES	rES				run, rES
StAt	Etat du programme						

Nom	Description du paramètre	Valeur par défaut		Valeur Minimum	Valeur Maximum	Unité	Réglage Client
		Europe	USA				

Liste de l'entrée							
*F_{LT}	Constante de temps du filtre sur l'entrée	1.6	1.6	00 ou OFF	999.9	secs	
OFF_{LT}	Décalage de la mesure			-999	999.9	selon l'affichage	
Les 5 paramètres suivants apparaîtront si la calibration Utilisateur a été validée lors de la configuration. Pour la calibration, voir chap.6							
FACT	ré-activer l'étalonnage usine et désactiver l'étalonnage Utilisateur. Réglage par défaut : FACT USER active l'étalonnage Utilisateur antérieur et rend les paramètres d'étalonnages suivants, disponibles						
FACT.S	Sélection de la calibration Utilisateur	néant	néant				H ₁ , L ₀ , néant
Adj.^o	Réglage par rapport à la source d'étalonnage						
Les 2 paramètres suivants sont toujours présents au niveau Régleur mais pas au niveau Utilisateur							
CTC^o	Compensation de soudure froide						
mV	Entrée millivolts						

* Un filtre minimum d'une seconde est recommandé pour apporter une immunité suffisante aux bruits.

Nom	Description du paramètre	Valeur par défaut		Valeur Minimum	Valeur Maximum	Unité	Réglage Client
		Europe	USA				

oP	Liste des sorties Note : Si le régulateur a été configuré en régulation ON/OFF, seuls SbOP , onLH et onLE apparaîtront						
OPLo	Limite basse de la puissance de sortie	00 ou - 100.0 (directe)		- 100.0	100.0	%	
OPHi	Limite haute de la puissance de sortie	100.0	100.0	- 100.0	100.0	%	
SbOP	Puissance de sortie en cas de rupture capteur	00		- 100.0	100.0	%	
*CYCH	Temps de cycle sortie inverse	10 (logique) 20 (relais)		0.2	999.9	secs	
onLH	Temps minimum sortie inverse	0.1	0.1	Auto (50mS)	1.0	secs	
*CYCL	Temps de cycle sortie directe	10 (logique) 20 (relais)		0.2	999.9	secs	
*onLE	Temps minimum « ON » sur psortie directe	0.1	0.1	Auto (50mS)	1.0	secs	
mtr	Temps de course du servomoteur			0.0	999.9	secs	

* Non utilisé pour une régulation commande servomoteur

Nom	Description des paramètres	Valeur par défaut		Valeur Minimum	Valeur Maximum	Unité	Réglage Client
		Europe	USA				
ONOFF	Liste ON/OFF						
Cette liste de paramètres apparaît seulement si une régulation ON /OFF a été configurée							
<i>HYSH</i>	<u>Hystérésis sortie inverse</u>	0	0	0	9999	selon l'afficheur	
<i>HYSL</i>	Hytérésis sortie directe	0	0	0	9999	selon l'afficheur	
<i>HCdb</i>	<u>Bande morte inverse/directe</u>	1	1	0	9999	selon l'afficheur	

CAS	Liste Communication						
<i>Addr</i>	Adresse de communication	1	1	1	254		

ACCESS	Liste d'accès						
<i>codE</i>	Mot de passe pour niveau Modification des menus et Régleur	1	1	0	9999		
<i>Goto</i>	Aller vers le niveau <i>-OPER' FULL' Edit' or conf</i>	OPER	OPER	OPER	conf		
<i>Conf</i>	Mot de passe pour accéder la configuration	2	2	0	9999		

REGLAGE DES SEUILS D'ALARME

Jusqu'à 4 alarmes peuvent être configurées. Chaque alarme est donnée avec un nom décrivant sa fonction (voir table ci-dessous) :

Si une alarme n'est pas utilisée, elle n'apparaîtra pas dans la liste ci-dessous :

A la place des tirets, des lettres indiquent le nom des alarmes :

- FSL Basse pleine échelle
- FSH Haute pleine échelle
- dH Déviation haute
- dLo Déviation basse
- dEu Bande
- Lcr Courant minimum
- Hcr Courant maximum

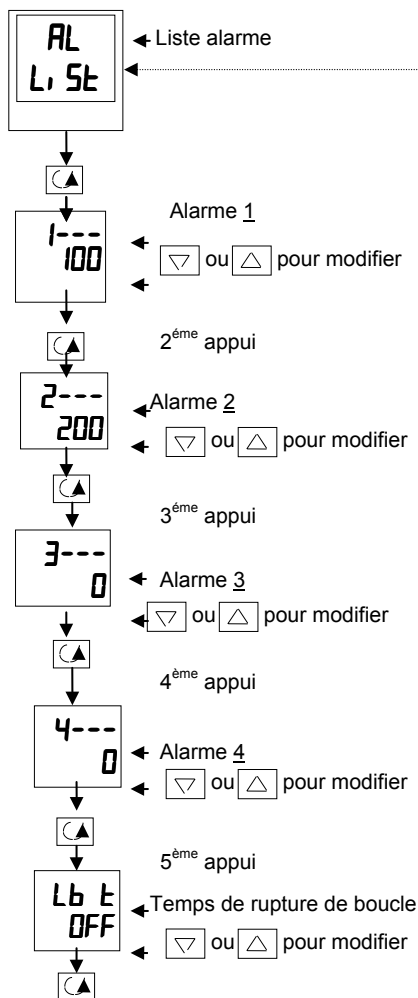


Figure 1.13

ALARMES DE DIAGNOSTIC

Elles iniquent qu'un défaut existe sur le régulateur ou sur des éléments qui lui sont connectés.

Code	Signification	Marche à suivre
EEEr	<i>Erreur de mémoire effaçable électriquement :</i> la valeur d'un paramètre utilisateur ou d'un paramètre de configuration a été altérée.	Ce défaut fait passer automatiquement en mode configuration. Vérifier l'ensemble des paramètres de configuration avant de revenir au niveau utilisateur. Une fois au niveau utilisateur, vérifier l'ensemble des paramètres utilisateur avant de reprendre le fonctionnement normal. Si le défaut persiste ou se produit fréquemment, appeler Eurotherm Automation.
Sbr	<i>Rupture de capteur :</i> le capteur d'entrée est détérioré ou le signal d'entrée est hors plage.	Vérifier que le capteur est correctement branché ou qu'il n'est pas détérioré.
Lbr	<i>Rupture de boucle :</i> la boucle de régulation est en circuit ouvert.	Vérifier que les circuits de chauffage et de refroidissement fonctionnent correctement.
LdF	<i>Défaut de charge :</i> indique un défaut dans le circuit de chauffage ou le relais de contacteur statique.	Alarme émise par les informations d'un contacteur statique Eurotherm TE10S fonctionnant en mode PDSIO 1 (cf. <i>l'installation électrique</i> chapitre 1). Indique un contacteur statique en circuit ouvert ou en court-circuit, un fusible claqué, une absence d'alimentation ou un chauffage en circuit ouvert.
SSrF	<i>Défaut du bloc thyristor :</i> indique un défaut dans le bloc thyristor.	Alarme émise par les informations d'un contacteur statique Eurotherm TE10S fonctionnant en mode PDSIO 2 (cf. <i>l'installation électrique</i> chapitre 1). Indique un bloc thyristor en circuit ouvert ou en court-circuit.
HtF	<i>Défaut de chauffage :</i> indique un défaut dans le circuit de chauffage ou le contacteur statique.	Alarme émise par les informations d'un contacteur statique Eurotherm TE10S fonctionnant en mode PDSIO 2 (cf. <i>l'installation électrique</i> chapitre 1). Indique un fusible claqué, une absence d'alimentation ou un chauffage en circuit ouvert.
HwEr	<i>Erreur matérielle :</i> indique qu'un module est d'un type erroné, manque ou est défectueux.	Vérifier que les modules corrects sont installés.
IlJ	<i>Pas de module d'entrée/sortie :</i> indique qu'un module est d'un type erroné, manque ou est défectueux.	Vérifier que les modules corrects sont installés.

Tableau 1.14a Alarmes de diagnostic (suite page suivante)

ALARMES DE DIAGNOSTIC (suite)

Indiquent qu'il existe un défaut sur le régulateur ou sur des éléments qui lui sont connectés.

Code	Signification	Marche à suivre
r_{mLF}	Défaut entrée consigne déportée. Le circuit d'entrée PDSIO est ouvert.	Vérifier si le circuit d'entrée est ouvert ou en court-circuit.
$LLLL$	<i>Mesure inférieure au minimum spécifié</i>	Vérifier la valeur de l'entrée
$HHHH$	<i>Mesure supérieure au maximum spécifié</i>	Vérifier la valeur de l'entrée
$Err1$	<i>Erreur 1</i> : échec du test automatique de la ROM	Envoyer le régulateur en réparation
$Err2$	<i>Erreur 2</i> : échec du test automatique de la RAM	Envoyer le régulateur en réparation
$Err3$	<i>Erreur 3</i> : échec du chien de garde	Envoyer le régulateur en réparation
$Err4$	<i>Erreur 4</i> : défaut du clavier Touche bloquée ou une touche a été enfoncée lors de la mise en route.	Couper l'alimentation puis la rétablir sans manipuler les touches du régulateur.
$Err5$	<i>Erreur 5</i> : défaut sur circuit d'entrée.	Envoyer le régulateur en réparation.
P_{wrF}	Défaut alimentation. La tension de la ligne est trop faible.	Vérifier que l'alimentation du régulateur se trouve dans la plage spécifiée (voir page iii).

Tableau 1-14b Alarmes de diagnostic

Si l'utilisateur a démonté puis remonté le régulateur, ce message d'erreur peut apparaître si l'une des cartes n'a pas été reconnectée correctement.

Chapitre 2 INSTALLATION

DESCRIPTIF MECANIQUE DES RÉGULATEURS.....2-2

INTRODUCTION.....2-4

MONTAGE MÉCANIQUE.....2-4

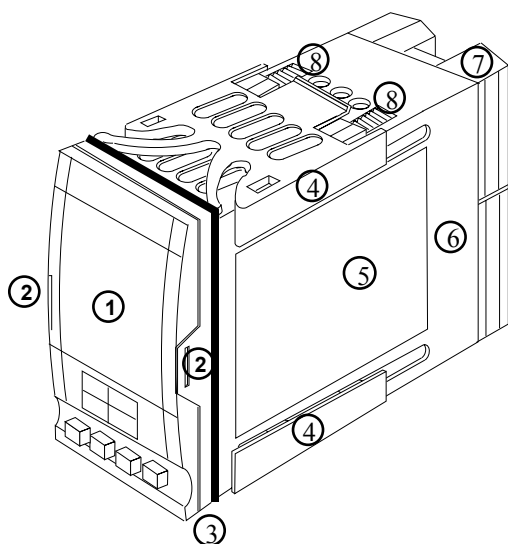
CÂBLAGE2-5

BRANCHEMENT DES SORTIES 1 ET 2.....2-7

BRANCHEMENT DE LA COMMUNICATION NUMÉRIQUE2-9

SCHÉMA TYPIQUE DE CÂBLAGE.....2-11

DESCRIPTIF MECANIQUE DES REGULATEURS



1. Ecran d'affichage
2. Clips de verrouillage
3. Joint d'étanchéité
4. Clips de fixation
5. Etiquette
6. Manchon
7. Cache- bornes
8. Cliquets

Figure 2-1 Régulateur 2208e 1/8 DIN

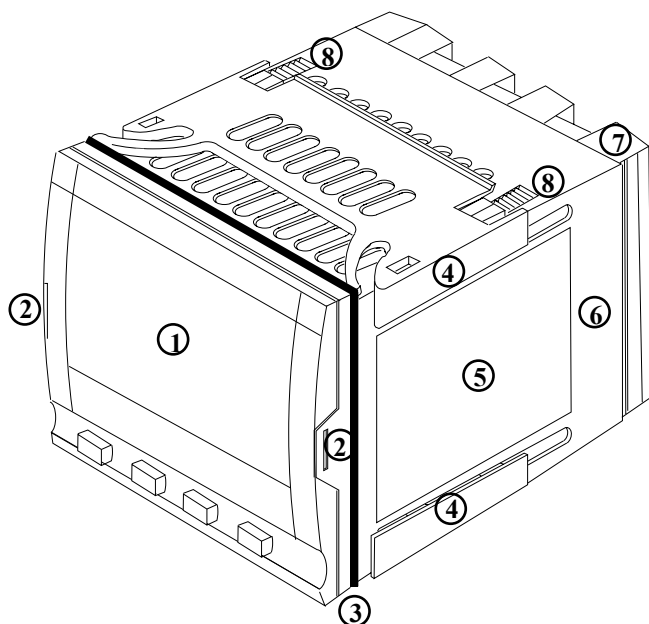


Figure 2-2 Régulateur 2204e 1/4 DIN

Dimensions

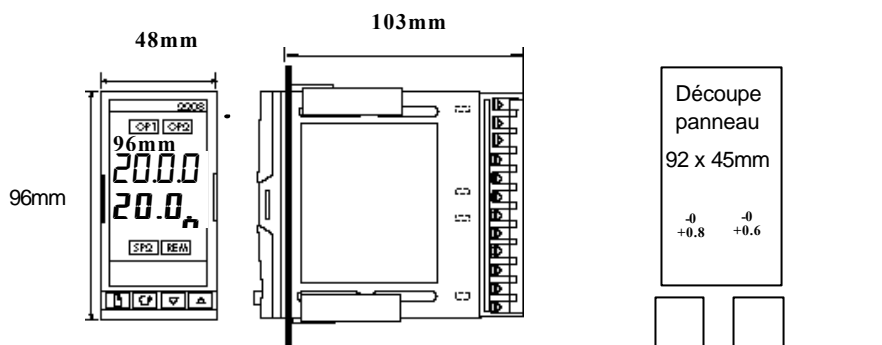


Figure 2-3 Dimensions du régulateur 2208e

**Espace
minimum
recommandé
entre les
régulateurs**

*(Schéma
non mis à
l'échelle)*

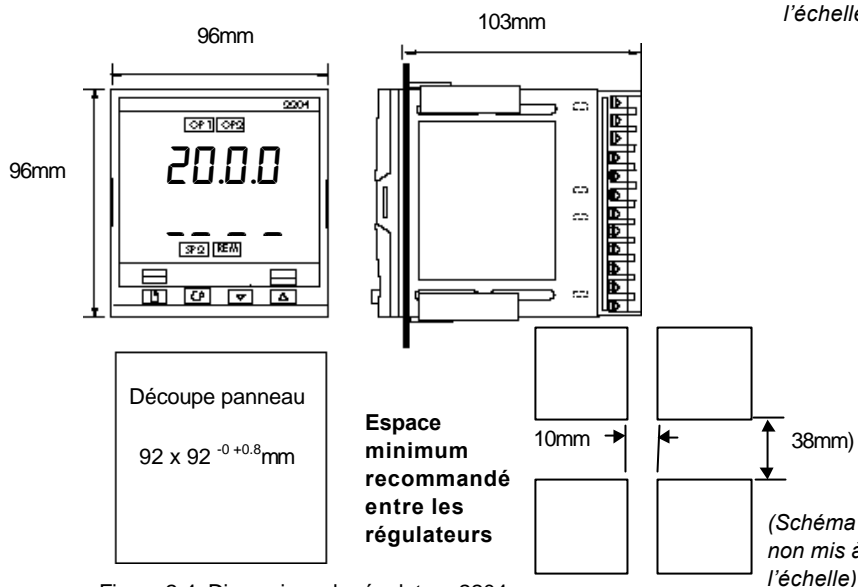


Figure 2-4 Dimensions du régulateur 2204e

La partie électronique du régulateur s'insère dans un manchon en plastique rigide qui est lui-même monté en panneau. La découpe au format DIN est représentée sur les figures 2-3 et 2-4.

INTRODUCTION

Les modèles 2208e et 2204e sont des régulateurs de température de précision avec réglage automatique. Ils sont de conception modulaire et offre deux sorties de régulation, deux relais standard et un port de communications. Deux entrées logiques sont disponibles en standard. Le régulateur 2404e possède de plus la possibilité de recevoir un module de sortie relais 10 ampères.

Avant d'installer le régulateur, lisez les *Informations relatives à la sécurité*, à la page (ii)

Etiquettes du régulateur

Les étiquettes situées sur les côtés du régulateur portent le code de commande, le numéro de série et les branchements.

L'annexe A *Code de commande* explique la configuration logicielle et matérielle de votre régulateur.

INSTALLATION MECANIQUE

Pour installer le régulateur

1. Préparer la découpe du panneau de commande à la taille indiquée sur la figure 2-3 ou 2-4

Attention : prévoir horizontalement 1 cm minimum d'espace entre 2 régulateurs.

2. Insérer le régulateur par la découpe du panneau.
3. Mettre en place les clips de fixation inférieur et supérieur. Immobiliser le régulateur en le tenant horizontal et en poussant les deux clips de fixation vers l'avant.

N.B. : s'il faut ultérieurement retirer les clips de fixation pour extraire le régulateur du panneau de commande, il est possible de les décrocher avec les doigts ou un tournevis.

Pose et dépose du régulateur

Si besoin est, il est possible de retirer le régulateur de son manchon en tirant légèrement les clips de verrouillage vers l'extérieur et en le sortant du manchon. Lorsqu'on replace le régulateur dans son manchon, il faut veiller à ce que les clips de verrouillage s'encliquètent afin que l'étanchéité IP65 soit assurée.

CÂBLAGE

- Avant de procéder au câblage, veuillez lire attentivement les informations relatives à la sécurité et à la compatibilité électro-magnétique en annexe B.

ATTENTION

Il faut vérifier que le régulateur est correctement configuré pour l'application prévue car une mauvaise configuration pourrait entraîner une détérioration du procédé régulé et des blessures corporelles. Il incombe à l'installateur de s'assurer que la configuration est correcte. Le régulateur peut avoir été configuré lorsqu'il a été commandé ou peut nécessiter une configuration sur site. Cf. le chapitre 5 *Configuration*.

Branchement du régulateur 2208e

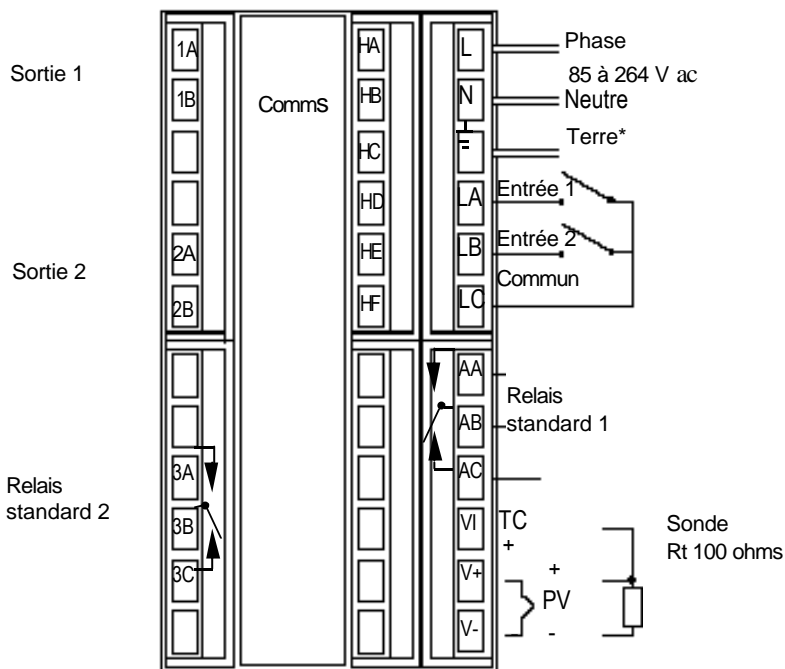
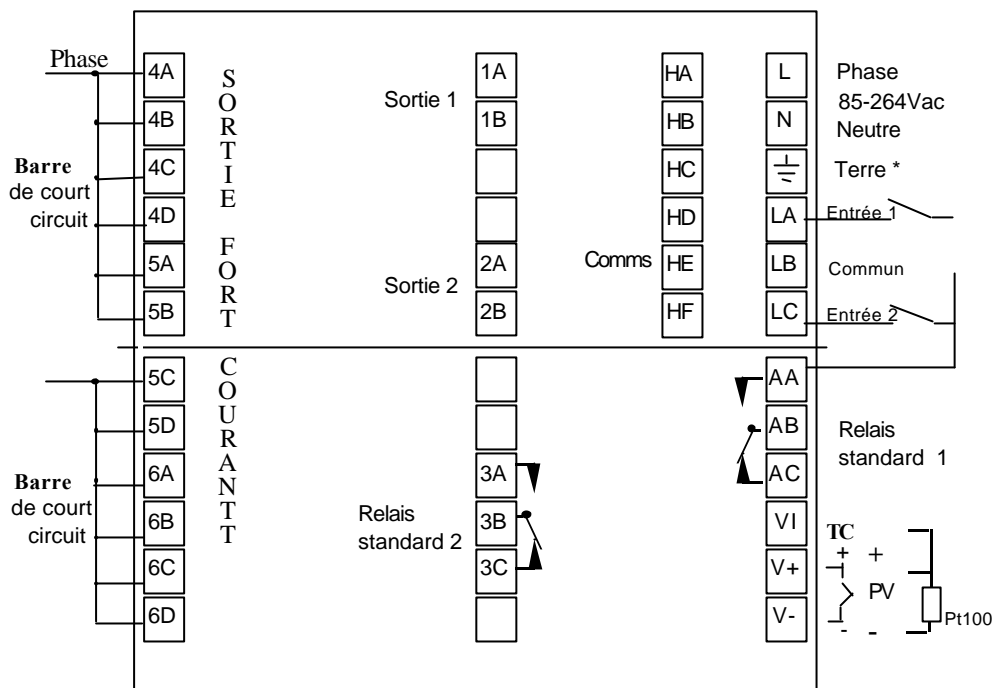


Figure 2-5 Branchement du régulateur 2208e

- * Le branchement de la terre n'est pas nécessaire pour la sécurité électrique mais est indispensable pour satisfaire les directives de compatibilité électromagnétique.
- Ne pas se servir des bornes non utilisées pour d'éventuels repiquages.

Branchement du régulateur 2204e



- * Le branchement de la terre n'est pas nécessaire pour la sécurité électrique mais est indispensable pour satisfaire les directives de compatibilité électromagnétique.
- Ne pas se servir des bornes non utilisées pour d'éventuels repiquages.

Section des fils

Tous les branchements électriques sont effectués sur les bornes à vis situées à l'arrière du régulateur. Si l'on souhaite utiliser des connexions serties, la taille correcte est AMP, référence 349262-1. Ces connexions acceptent les fils de section 0,5 à 1,5 mm². Les bornes sont protégées par un cache articulé en plastique transparent destiné à empêcher un contact accidentel des mains ou d'une pièce métallique avec les fils sous tension. Le couple de serrage maximum (tournevis cruciforme) est de 0,4 Nm.

Branchements fixes

Les branchements fixes sont représentés sur les figures 2-7 et 2-8

Il faut noter que les sorties 1 et 2 sont affectées à un des types de modules représentés figure 2-9.

Vérifier le code sur l'étiquette du régulateur pour identifier les modules qui sont présents.

Branchements des entrées capteurs

Les schémas ci-dessous montrent les différents types d'entrées :

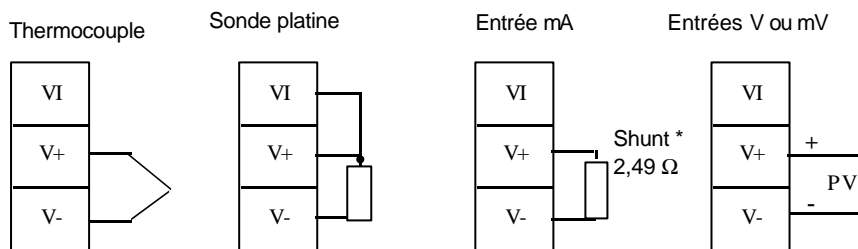


Figure 2-7 Branchement des entrées capteurs

* Ce shunt est livré en standard avec le régulateur du relais standard.

Branchements des relais standards 1 et 2



Relais inverseur 2A-264 Vac

Figure 2-8 Branchement des relais standards 1 et 2

BRANCHEMENTS DES SORTIES 1 ET 2

Les sorties 1 et 2 peuvent être d'un quelconque des types représentés dans le tableau ci-après, et sont configurées pour exécuter l'une des fonctions indiquées dans le tableau.

Pour vérifier quels sont les modules qui sont installés sur le régulateur et quelles sont les fonctions pour lesquelles ils sont configurés, se reporter au code de commande et aux informations sur le câblage figurant sur les étiquettes latérales du régulateur.

	Identité des bornes				
	Sortie 1		Sortie 2		Fonctions possibles
Type de module	1A	1B	2A	2B	
Sortie Relais : 2 bornes (2A, 264 V alternatif maximum) Réf : AH135302 Code SUB22/R1					Inverse Directe Alarmes
Sortie Logique : non isolée (18 V continu à 24 mA) Réf : AH135240 Code SUB22/L1					Modes PDSIO 1 ou 2 Inverse Directe Alarmes
Sortie Triac (1A, 30 à 264 V alternatif) Réf : AH135239 Code SUB22/T1					Inverse ou Directe
Sortie Analogique : isolée (18 V continu, 20 mA maximum) Réf : AH135242 Code SUB22/D3			Analogique pas disponible dans la sortie 2		Inverse ou Directe

- A l'emplacement 2, le module logique peut être configuré en entrée ou en sortie logique. Pour la configuration voir page 5-14.
- La fonction PDSIO mode 1 et mode 2 est supportée par le module logique l'emplacement 1 seulement

Figure 2-9 Branchement des sorties 1 et 2

Modes PDSIO

PDSIO est l'abréviation de 'Pulse Density Signalling Input/Output' (entrée/sortie par modulation d'impulsions). Il s'agit d'une technique protégée par la loi, mise au point par Eurotherm pour la transmission bidirectionnelle de données analogiques et numériques par une simple liaison à 2 fils. Sur les modèles 2208 et 2204, il sert soit à échanger un diagnostic local soit à accepter une entrée de consigne déportée provenant d'un régulateur maître.

Le mode PDSIO 1 utilise un module de sortie logique pour piloter un contacteur statique Eurotherm TE10S et recevoir en retour une alarme de défaut de charge.

Le mode PDSIO 2 utilise un module de sortie logique pour piloter un contacteur statique Eurotherm TE10 et recevoir en retour une indication du courant de charge et deux états d'alarmes : défaut du contacteur statique et défaut du circuit de chauffage.

Circuits RC

Le régulateur est livré avec des circuits RC (1,5 nF+100 Ω) qui doivent être branchés sur les sorties relais ou triac lors de la commutation de charges inductives comme les contacteurs électromécaniques et les électrovannes. Ces circuits RC servent à prolonger la durée de vie des contacts et à supprimer les interférences lors de la commutation de ces charges. Ne pas utiliser de tels circuits RC pour la commutation de charges à forte effet, les circuits RC consomment 0,6 mA en 110 V alternatif et 1,2 mA en 220 V alternatif et cela peut être suffisant comme courant de maintien pour les bobines de relais à forte impédance ; ils ne doivent donc pas être utilisés dans ce cas.

ATTENTION

Lorsqu'un contact de relais est utilisé dans un circuit, il incombe à l'utilisateur de s'assurer que l'intensité qui passe dans le circuit RC lorsque le contact du relais est ouvert ne maintient pas les charges électriques de faible puissance et donc ne perturbe pas le bon fonctionnement du circuit d'alarme.

BRANCHEMENT DE LA COMMUNICATION NUMÉRIQUE

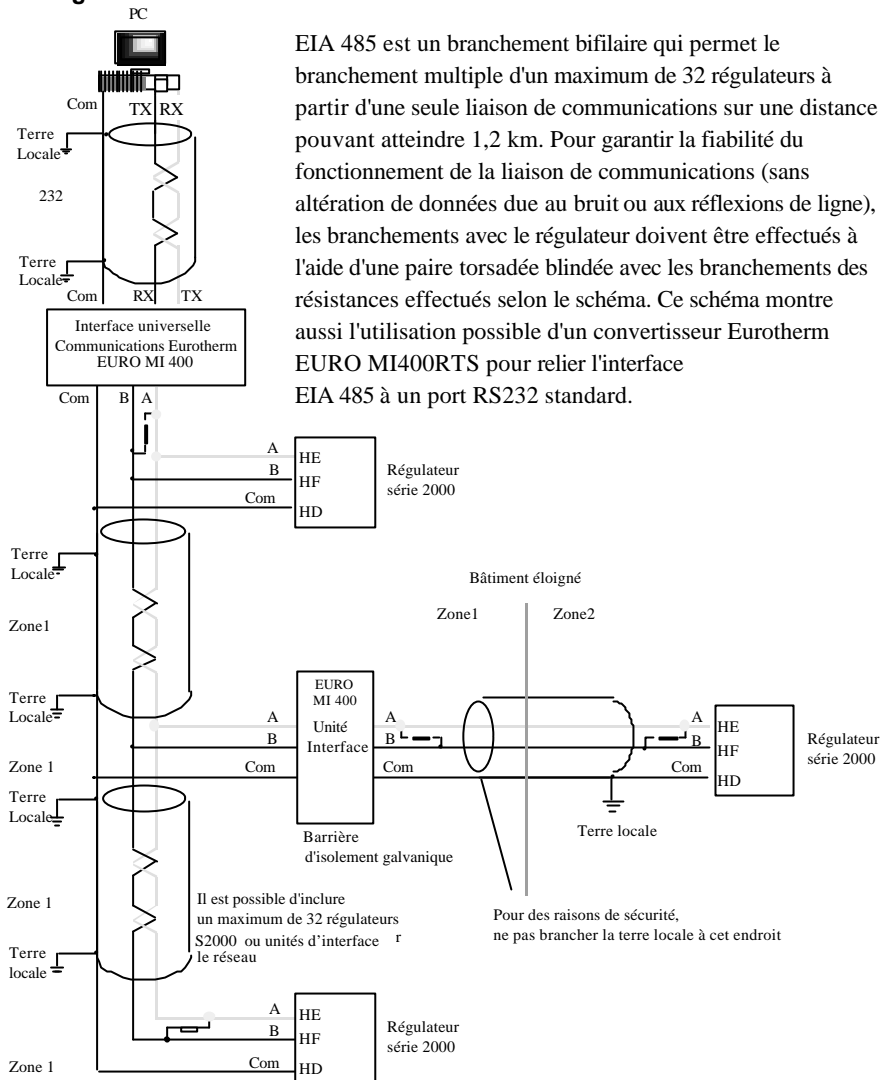
L'option de communication peut être d'un des 4 types ci-dessous :

Type de communications	Identité des bornes				
	HB	HC	HD	HE	HF
Communication série 4 fils/5 fils RS 422	A' (RX+)	B' (RX-)	Commun	A (TX+)	B (TX-)
Communication série 2 fils/3 fils RS 485	Non utilisé	Non utilisé	Commun	A (TX+) (RX+)	B (TX-) (RX-)
Communication série 3 fils RS 232	Inutilisé	Inutilisé	Commun	A	B
Entrée de consigne PDSIO	Inutilisé	Inutilisé	Inutilisé	Signal	Commun

La carte de communication 4 fils RS422 peut être transformée pour supporter une communication 2 fils RS 485. Pour cela, veuillez contacter notre usine.

Figure 2-10 Branchement de la communication numérique

Câblage des liaisons de communications série EIA 485



N.B. :

Les résistances de terminaison sont 220 ohms- ¼ W-couche carbone.

Les terres locales sont équipotentielles. En l'absence d'équipotentialité, câbler des zones différentes avec un isolateur galvanique.

Utiliser un répéteur (EURO MI4C), s'il y a plus de 32 unités.

Figure 2-11 Câblage EIA 485

SCHEMA DE CABLAGE TYPE

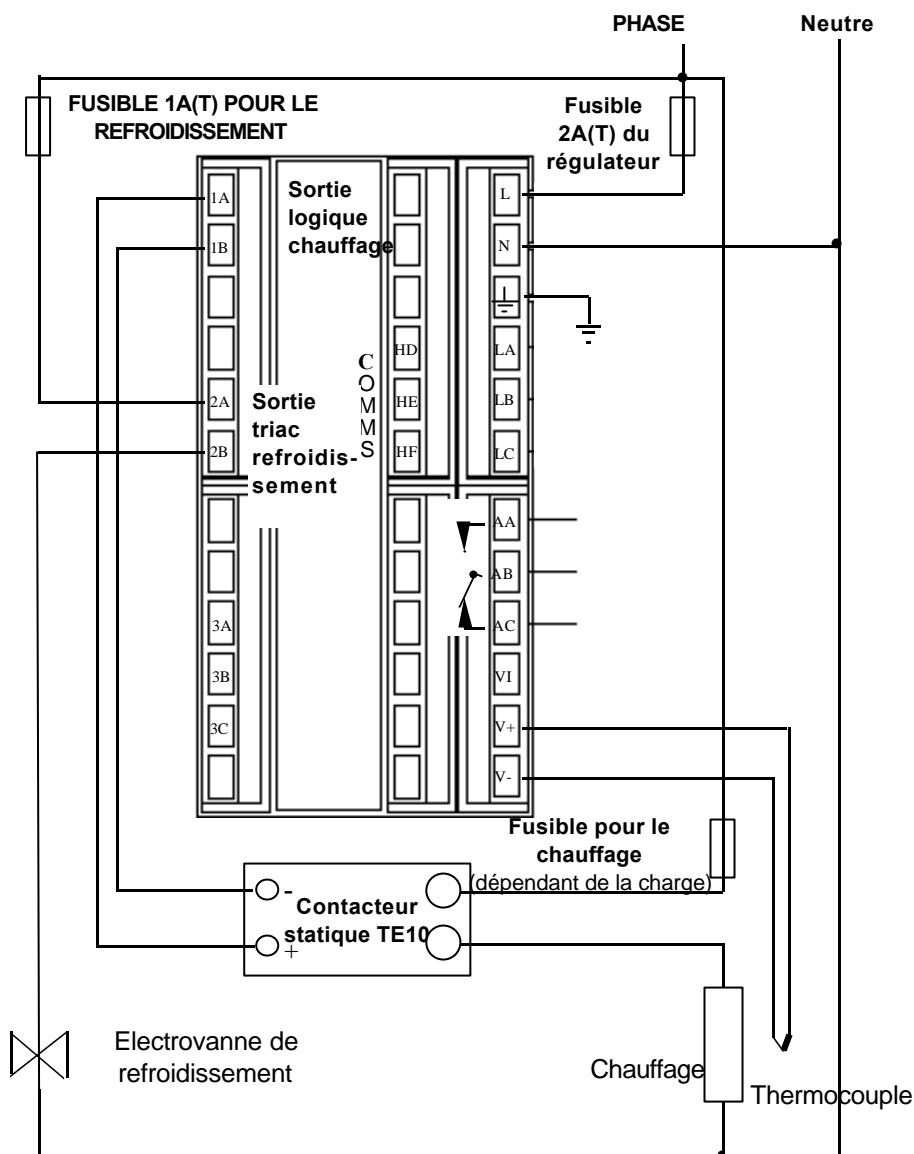


Figure 2-12 Schéma de câblage type

Chapitre 3 NIVEAUX D'ACCÈS

LES DIFFÉRENTS NIVEAUX D'ACCÈS 3-2

SÉLECTION D'UN NIVEAU D'ACCÈS..... 3-3

NIVEAU MODIFICATION DES MENUS 3-5

LES DIFFERENTS NIVEAUX D'ACCÈS

Il y a quatre niveaux d'accès :

- **le niveau utilisateur** qui sert normalement à utiliser le régulateur
- **le niveau configuration** qui sert à configurer les caractéristiques essentielles du régulateur
- **le niveau régleur** qui sert à mettre en service le régulateur et le procédé régulé
- **le niveau modification des menus** qui sert à configurer les paramètres qu'un utilisateur doit pouvoir voir et modifier lorsqu'il est au niveau utilisateur.

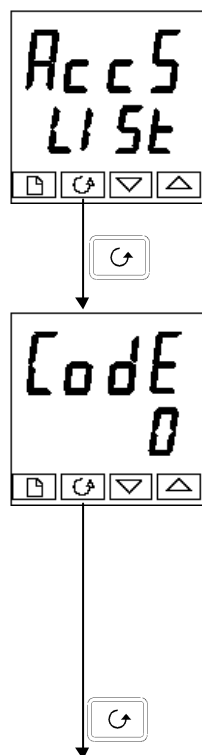
Niveau d'accès	Affichage	Opérations possibles	Protection par code d'accès
Utilisateur	<i>OPER</i>	A ce niveau, les utilisateurs peuvent voir et corriger la valeur des paramètres autorisés. Les paramètres autorisés sont définis au niveau Modification des menus (cf. ci-dessous).	Non
Régleur	<i>FULL</i>	A ce niveau, la totalité des paramètres relatifs à une configuration sont visibles. Tous les paramètres modifiables peuvent être réglés.	Oui
Modification des menus	<i>EDIT</i>	A ce niveau, il est possible de définir les paramètres qu'un utilisateur peut visualiser et corriger au niveau Utilisateur. Il est possible de cacher ou de montrer des listes complètes, des paramètres donnés dans chaque liste et de rendre les paramètres modifiables ou uniquement consultables (Cf. <i>Niveau modification</i> à la fin de ce chapitre).	Oui
Configuration	<i>CONF</i>	Ce niveau permet de configurer les caractéristiques du régulateur.	Oui

Figure 3-1 Niveaux d'accès


SÉLECTION D'UN NIVEAU D'ACCÈS

L'accès aux niveaux Régleur, Modification des menus et Configuration est protégé par un code d'accès pour empêcher tout accès intempestif.

S'il est nécessaire de changer le code d'accès, consulter le chapitre 6 *Configuration*.





En-tête de liste d'accès

Appuyer sur  jusqu'à ce que l'en-tête de liste d'accès **AccS** soit atteint.

Appuyer sur la touche Défilement

Saisie du code d'accès

Le code d'accès se saisit depuis l'affichage 'Code'.

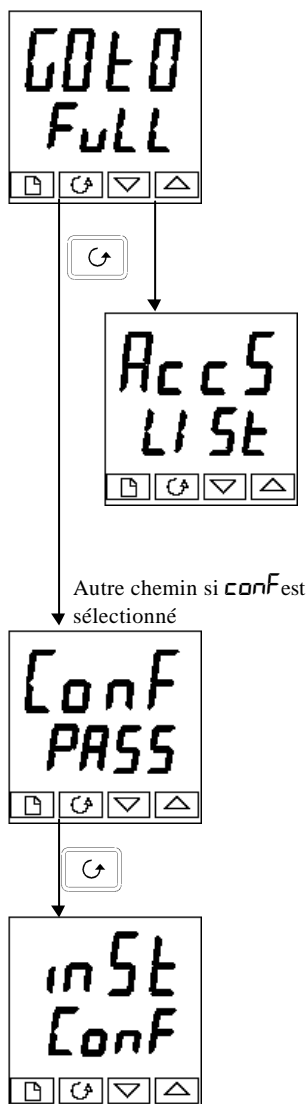
Saisir le code d'accès à l'aide des touches  ou . Une fois que le code d'accès correct a été saisi, il y a une temporisation de deux secondes puis l'affichage inférieur indique **PASS** pour montrer que l'accès est maintenant déverrouillé.

Le code d'accès est positionné sur '1' lorsque le régulateur sort d'usine.

N.B. : il y a un cas spécial si le code d'accès a été positionné sur '0'. Dans ce cas, l'accès est déverrouillé en permanence et l'affichage inférieur indique en permanence **PASS**.



*Appuyer sur la touche Défilement pour passer à la page **Goto**.*

(Si un code d'accès *incorrect* a été saisi et si le régulateur est toujours 'verrouillé', l'appui sur *Défilement* à ce stade ramène simplement à l'en-tête de liste d'accès).



Sélection du niveau

L'affichage **Goto** permet de sélectionner le niveau d'accès souhaité.

Utiliser  et  pour faire un choix parmi les niveaux affichés suivants :

- OPER** : niveau utilisateur
- FULL** : niveau régleur
- Edi t** : niveau définition des accès en mode opérateur
- conf** : niveau configuration

Appuyer sur la touche Défilement

Si l'on a sélectionné le niveau **OPER**, **FULL** ou **Edi t**, on revient à l'en-tête de liste **ACCESS** au niveau qui a été choisi. Si l'on a sélectionné **conf**, on obtient un autre affichage qui indique **CONF** à la partie supérieure (cf. ci-dessous).

Code d'accès de configuration

Lorsque l'affichage **CONF** apparaît, il faut saisir le code d'accès Configuration afin d'avoir accès au niveau Configuration. Pour cela, recommencer la procédure de saisie du code d'accès décrite dans la section précédente.

Le code d'accès de configuration est positionné sur '2' lorsque le régulateur sort d'usine. S'il est nécessaire de changer le code d'accès de configuration, consulter le chapitre 6 *Configuration*.

Appuyer sur la touche Défilement

Niveau configuration

Le premier affichage de configuration est représenté. Se reporter au chapitre 6 *Configuration* pour avoir des détails sur les paramètres de configuration.

Pour avoir des instructions sur la sortie du niveau configuration, consulter le chapitre 6 *Configuration*.

Retour au niveau Utilisateur

Pour revenir au niveau utilisateur lorsqu'on est au niveau **FULL** ou **Edi t**, recommencer la saisie du code d'accès et sélectionner **OPER** sur l'affichage **Goto**.

Au niveau **Edi t**, le régulateur revient automatiquement au niveau utilisateur si aucune touche n'est enfoncée pendant 45 secondes.



NIVEAU MODIFICATION DES MENUS (EDIT)

Ce niveau sert à définir les paramètres visibles et modifiables au niveau Utilisateur. Il donne également accès à la fonction 'Liste personnalisée' qui permet de sélectionner et de 'personnaliser' jusqu'à douze paramètres dans la Page de repos, ce qui permet un accès simple aux paramètres couramment utilisés.

Configuration de l'accès utilisateur à un paramètre

Il faut commencer par sélectionner le niveau Définition des accès (cf. page précédente).

Une fois à ce niveau, on sélectionne une liste ou un paramètre de liste comme au niveau Utilisateur ou Régleur, c'est-à-dire que l'on passe d'un en-tête de liste au suivant en appuyant sur la touche Page et d'un paramètre au suivant dans chaque liste à l'aide de la touche Défilement. *Toutefois, au niveau Modification des menus, ce qui est affiché n'est pas la valeur d'un paramètre sélectionné mais un code représentant la disponibilité de ce paramètre au niveau Utilisateur.*

Une fois que l'on a sélectionné le paramètre souhaité, utiliser les touches  et  pour définir sa disponibilité au niveau Utilisateur.

Il existe quatre codes :

ALt Permet de modifier un paramètre au niveau Utilisateur

Pro Fait passer un paramètre dans la page de repos

rEAd Rend un paramètre ou un en-tête de liste consultable uniquement (*visualisable mais pas modifiable*)

H, dE Cache un paramètre ou un en-tête de liste.

Exemple :



Le paramètre sélectionné est Alarme 2, pleine

Il est modifiable au niveau Utilisateur

Liste complète cachée ou visible

Pour cacher une liste complète de paramètres, il suffit de cacher l'en-tête de liste. Si un en-tête de liste est sélectionné, deux choix seulement sont offerts : **rEAd** et **H, dE**. (Il est impossible de cacher la liste **ALLS** qui affiche toujours le code: **L, SE.**)

Personnalisation d'un paramètre

Se déplacer dans les listes jusqu'au paramètre souhaité puis choisir le code **Pro**. Le paramètre est alors ajouté automatiquement à la fin de la page de repos (ce paramètre sera aussi accessible comme paramètre normal dans les listes standard). Il est possible de personnaliser au maximum 12 paramètres. Les paramètres personnalisés sont automatiquement 'modifiables'.

Chapitre 4 REGLAGE

QU'EST CE QUE LE REGLAGE ?..... 4-2

REGLAGE AUTOMATIQUE..... 4-3

REGLAGE MANUEL 4-6

Avant de procéder aux réglages, lire le chapitre 1 Utilisation pour voir la manière de sélectionner et de modifier un paramètre.

Ce chapitre est scindé en trois parties :

- QU'EST-CE QUE LE REGLAGE ?
- REGLAGE AUTOMATIQUE
- REGLAGE MANUEL

QU'EST-CE QUE LE REGLAGE ?

Le réglage permet de faire correspondre les caractéristiques du régulateur avec celles du procédé régulé afin d'obtenir une régulation satisfaisante. Il faut entendre par "régulation satisfaisante" :

- une régulation stable de la température à la consigne, sans fluctuation
- le fait de n'être ni en-dessous ni au-dessus de la consigne de température
- une réaction rapide aux écarts par rapport à la consigne, dus à des perturbations externes, avec un retour rapide de la température à la consigne.

Le réglage implique de calculer et de définir la valeur des paramètres énumérés dans le tableau 4-1. Ces paramètres apparaissent dans la liste PID.

	Code	Signification ou fonction
Bande proportionnelle	P_b	Largeur de bande, en unités affichées, sur laquelle la puissance de sortie est proportionnée entre le minimum et le maximum.
Temps d'intégrale	t_i	Détermine le temps nécessaire au régulateur pour supprimer l'erreur de statisme en régime permanent.
Temps de dérivée	t_d	Détermine l'ampleur de la réaction du régulateur à la vitesse de variation de la valeur mesurée.
Cutback haut	H_{cb}	Nombre d'unités affichées au-dessus de la consigne à partir duquel le régulateur va augmenter la puissance de sortie pour empêcher que l'on soit en-dessous de la consigne.
Cutback bas	L_{cb}	Nombre d'unités affichées en-dessous de la consigne à partir duquel le régulateur va diminuer la puissance de sortie pour empêcher un dépassement.
Gain relatif de refroidissement	r_{EL}	Uniquement présent si le refroidissement a été configuré. Définit la bande proportionnelle de refroidissement en divisant la valeur P_b par la valeur r_{EL} .

Tableau 4-1 Paramètres de réglage

REGLAGE AUTOMATIQUE

Cette méthode détermine automatiquement la valeur des paramètres énumérés dans le tableau

Le 2208°/04e utilise un réglage automatique qui fonctionne en sollicitant la sortie pour induire une oscillation dans la valeur mesurée. A partir de l'amplitude et de la période de l'oscillation, il

Si le procédé ne peut pas tolérer l'application d'une pleine action inverse ou directe au cours du réglage, il est possible de limiter ces actions en fixant les limites des sorties. Toutefois, la *doit* osciller pour que le régulateur puisse calculer les valeurs.

Il est possible d'effectuer un réglage automatique à tout moment mais il n'a normalement lieu que lors de la mise en service initiale du procédé. Toutefois, si le procédé régulé devient ensuite instable (à cause d'un changement de ses caractéristiques), il est possible d'effectuer un nouveau réglage pour tenir compte des nouvelles conditions.

Il est préférable de lancer le réglage avec le procédé à température ambiante. Le régulateur peut ainsi calculer de manière plus précise les valeurs du cutback bas et du cutback haut qui limitent l'importance du dépassement ou des mesures en-dessous de la consigne.

Temps de cycle des sorties inverse et directe

Avant de lancer un cycle d'auto-réglage, il est nécessaire de régler le temps de de la sortie inverse $[YC_i]$ et le temps de cycle de la sortie directe $[YC_d]$ dans la liste des sorties ($OP.L, 5e$). Ces paramètres sont disponibles si vous utilisez une sortie relais, logique ou triac; ils n'ont aucun effet sur une sortie analogique.

Le temps de cycle pour une sortie logique pilotant un contacteur statique peut être réglé à 1 seconde.

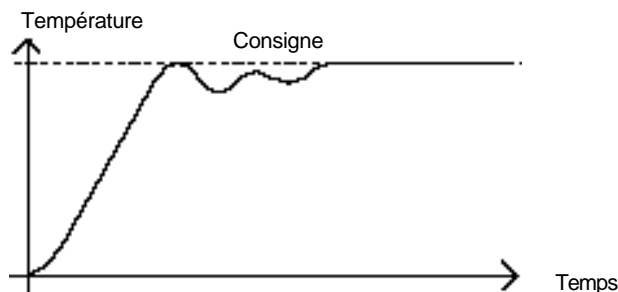
Le temps de cycle pour une sortie relais ou triac doit être de l'ordre de 20 secondes.

Comment effectuer le réglage ?

1. Régler la consigne à la valeur à laquelle le procédé va fonctionner.
2. Dans la liste **ALun**, sélectionner **LunE** et le positionner sur **on**
3. Appuyer simultanément sur les touches Page et Défilement pour revenir à la page de repos. L'affichage fait clignoter **LunE** pour indiquer que le réglage est en cours.
4. Le régulateur induit une oscillation de la température en commençant par activer puis désactiver le chauffage. Le premier cycle ne s'achève pas tant que la valeur mesurée n'a pas atteint la consigne souhaitée.
5. Après deux cycles d'oscillations, le réglage est terminé et la séquence s'arrête d'elle-même.
6. Le régulateur calcule ensuite les paramètres de réglage énumérés dans le tableau 4-1 et reprend son action normale de régulation.

Si l'on souhaite une régulation 'Proportionnelle uniquement' ou 'PD' ou 'PI', il faut **ED** ou **ED** sur **OFF** avant de commencer le cycle de réglage. Le régulateur les laissera sur la position off (désactivée) et ne calculera aucune valeur pour ces paramètres. Pour les réglages en version commande servo-moteur, se référer à l'annexe D.

Cycle type de réglage automatique



Calcul des valeurs de cutback

Cutback bas et *Cutback haut* sont des valeurs qui limitent le dépassement au-dessus ou en-dessous de la consigne lors des variations importantes de température (par exemple dans les

Si le cutback bas ou le cutback haut est positionné sur **AUTO**, les valeurs sont fixées à trois fois la bande proportionnelle et ne seront pas modifiées au cours du réglage automatique.

REGLAGE MANUEL

Si, pour une raison quelconque, le réglage automatique ne donne pas des résultats satisfaisants, il est possible de régler manuellement le régulateur. Il existe un certain nombre de méthodes standard de réglage manuel. Nous décrivons la méthode de Ziegler-Nichols.

Le procédé étant à sa température normale de fonctionnement :

1. Positionner le temps d'intégrale t_i et le temps de dérivée t_d sur **OFF**.
2. Positionner Cutback haut, Cutback bas, H_{cb} et L_{cb} sur **Auto**.
3. Ne pas tenir compte du fait que la température peut ne pas se stabiliser avec précision à la consigne.
4. Si la température est stable, réduire la bande proportionnelle P_b afin que la température commence à osciller. Si la température oscille déjà, augmenter la bande proportionnelle jusqu'à ce qu'elle arrête d'osciller. Laisser suffisamment de temps entre chaque réglage pour que la boucle se stabilise. Noter la valeur de la bande proportionnelle 'B' et la période
5. Fixer les valeurs des paramètres P_b , t_i , t_d selon les calculs indiqués dans le tableau 4-2.

Type de régulation	Bande proportionnelle 'Pb'	Temps d'intégrale 'ti'	Temps de dérivée 'td'
Proportionnelle uniquement	2xB	OFF	OFF
P + I	2,2xB	0,8xT	OFF
P + I + D	1,7xB	0,5xT	0,12xT

Tableau 4-2 Réglage des valeurs

Configuration des valeurs de cutback

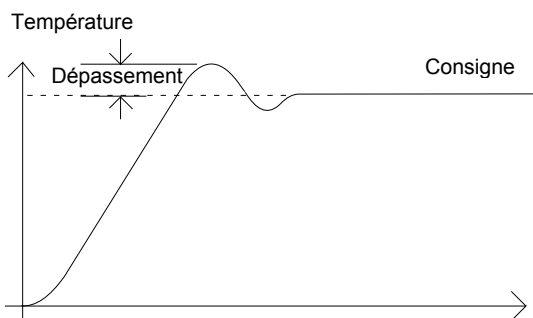
La procédure ci-dessus indique comment configurer les paramètres pour une régulation optimale en régime permanent. Si, au cours du démarrage ou des variations importantes de la températures, on atteint des niveaux inacceptables de dépassement ou de mesures en-dessous de la consigne, il faut configurer manuellement les paramètres de cutback **Lcb** et **Hcb**.

Procéder de la manière suivante :

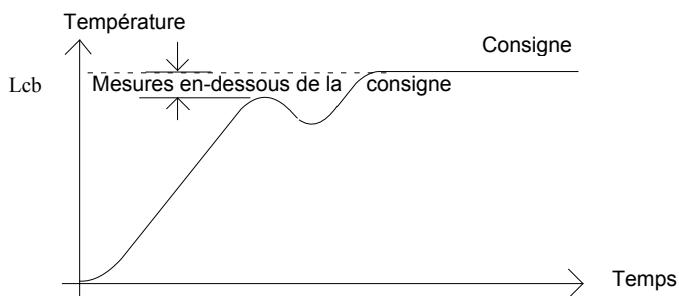
1. Configurer les valeurs de cutback haut et bas au triple de la largeur de la bande proportionnelle (c'est-à-dire $Lcb = Hcb = 3 \times Pb$).
2. Noter le niveau de dépassement ou de mesures en-dessous de la consigne pour les changements importants de la température (cf. les courbes ci-dessous).

Dans l'exemple (a), augmenter Lcb de la valeur du dépassement. Dans l'exemple (b), diminuer Lcb de la valeur des mesures en-dessous de la consigne.

Exemple (a)



Exemple (b)



Lorsque la température se rapproche de la consigne par le haut, il est possible de configurer Hcb de la même manière.

Cutback bas **Lcb** : Actif lorsque la mesure approche la consigne par le bas.

Cutback haut **Hcb** : Actif lorsque la mesure approche la consigne par le haut.

Action intégrale et intégrale manuelle

Dans un régulateur PID, le terme intégral 'ti' supprime automatiquement les erreurs en régime permanent par rapport à la consigne. Si le régulateur est configuré pour fonctionner en mode PD, le terme intégral est positionné sur **OFF**. Dans ces conditions, la valeur mesurée peut ne pas se stabiliser précisément à la consigne. Lorsque le terme intégral est sur **OFF**, le paramètre *Intégrale manuelle* (code **RES**) apparaît dans la liste PID. Ce paramètre représente la valeur de la puissance de sortie qui sera délivrée lorsque l'erreur sera nulle. Il faut configurer manuellement cette valeur afin de supprimer l'erreur en régime continu.

Compensation automatique des pertes (Adc)

L'erreur en régime permanent par rapport à la consigne qui se produit lorsque le terme intégral **OFF** est quelquefois appelée 'pertes'. **Adc** calcule automatiquement la valeur d'Intégrale manuelle afin de supprimer ces pertes. Pour utiliser cette fonction, il faut tout d'abord que la température se stabilise. Ensuite, dans la liste de paramètres d' il faut positionner Adc sur **ON**. Le régulateur calcule ensuite une nouvelle valeur pour l'intégrale manuelle puis positionne **Adc** sur **man**.

Il est possible de réutiliser **Adc** autant de fois que cela est nécessaire mais, entre chaque réglage, il faut laisser suffisamment de temps pour que la température se stabilise.

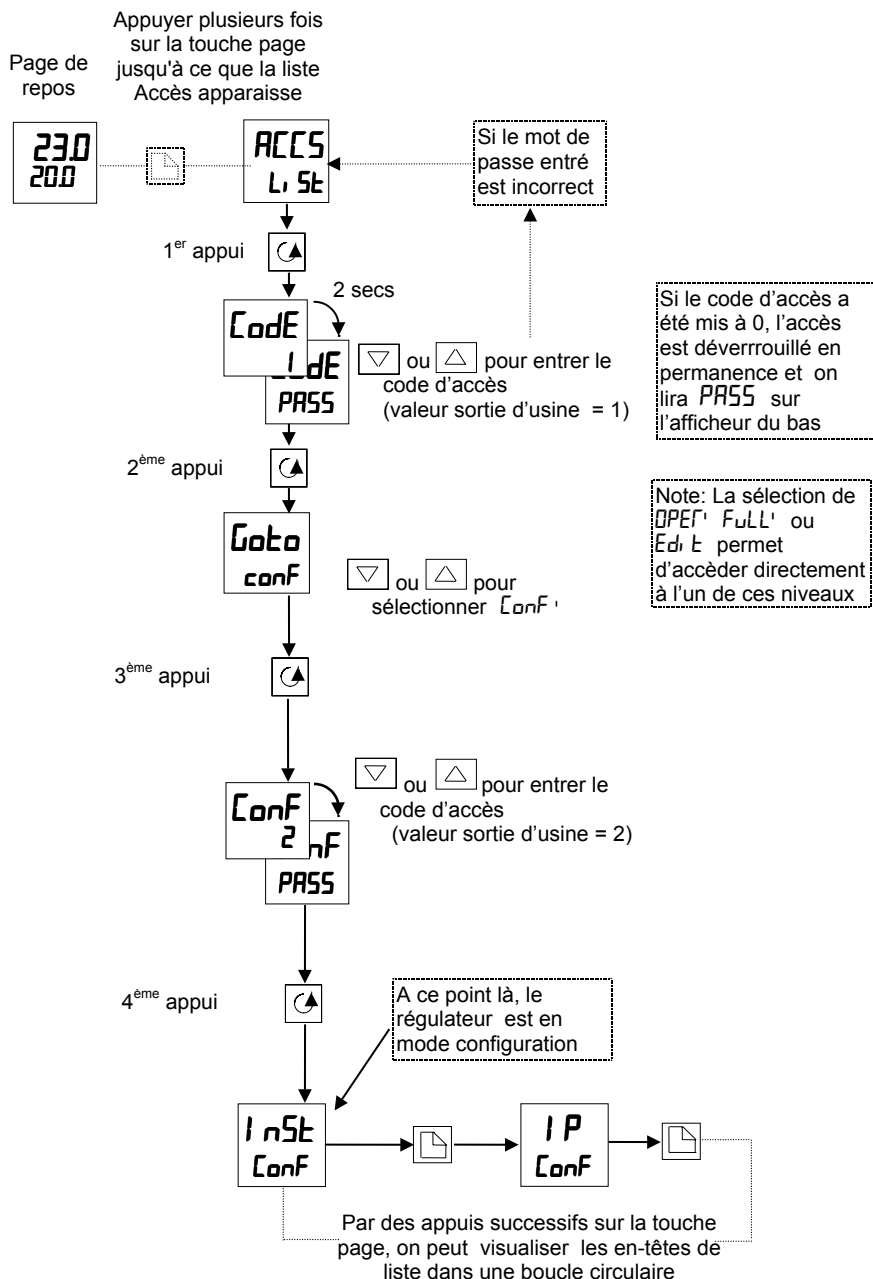
Chapitre 5 CONFIGURATION

SÉLECTION DU MENU CONFIGURATION	5-2
SÉLECTION D'UN PARAMÈTRE DE CONFIGURATION	5-3
SORTIE DU MENU CONFIGURATION	5-3
ETAPES À SUIVRE DANS LA CONFIGURATION D'UN RÉGULATEUR	5-3
SCHÉMA DE DÉPLACEMENT DANS LA CONFIGURATION	5-4
TABLEAUX DE PARAMÈTRES DE CONFIGURATION.	5-6

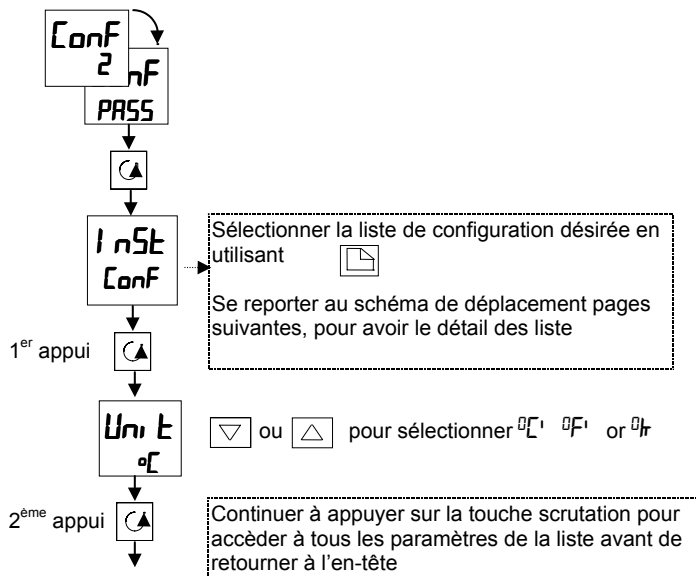
ATTENTION

La configuration est protégée par un code d'accès et doit uniquement être effectuée par une personne qualifiée et autorisée. Une mauvaise configuration pourrait occasionner des dommages au procédé régulé et des blessures corporelles. Il incombe à la personne qui met le procédé en service de s'assurer que la configuration est correcte.

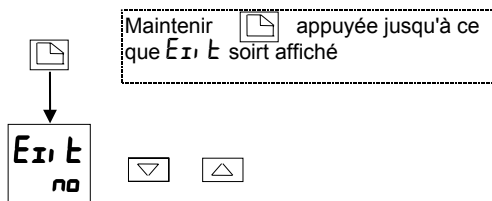
SÉLECTION DU MENU CONFIGURATION



SELECTION D'UN PARAMETRE DE CONFIGURATION



SORTIE DU NIVEAU CONFIGURATION



ETAPES À SUIVRE DANS LA CONFIGURATION D'UN RÉGULATEUR

Le schéma de déplacement (pages suivantes) montre l'emplacement de tous les paramètres qui vont définir le fonctionnement de votre régulateur. Les paramètres qui apparaîtront sur votre régulateur peuvent légèrement différer de ceux figurant sur ces schémas étant donné que certains sont dépendants les uns des autres. Des listes complètes de tous les paramètres sont données dans les tableaux qui suivent.

SCHÉMA DE DÉPLACEMENT DANS LA CONFIGURATION (PARTIE A)

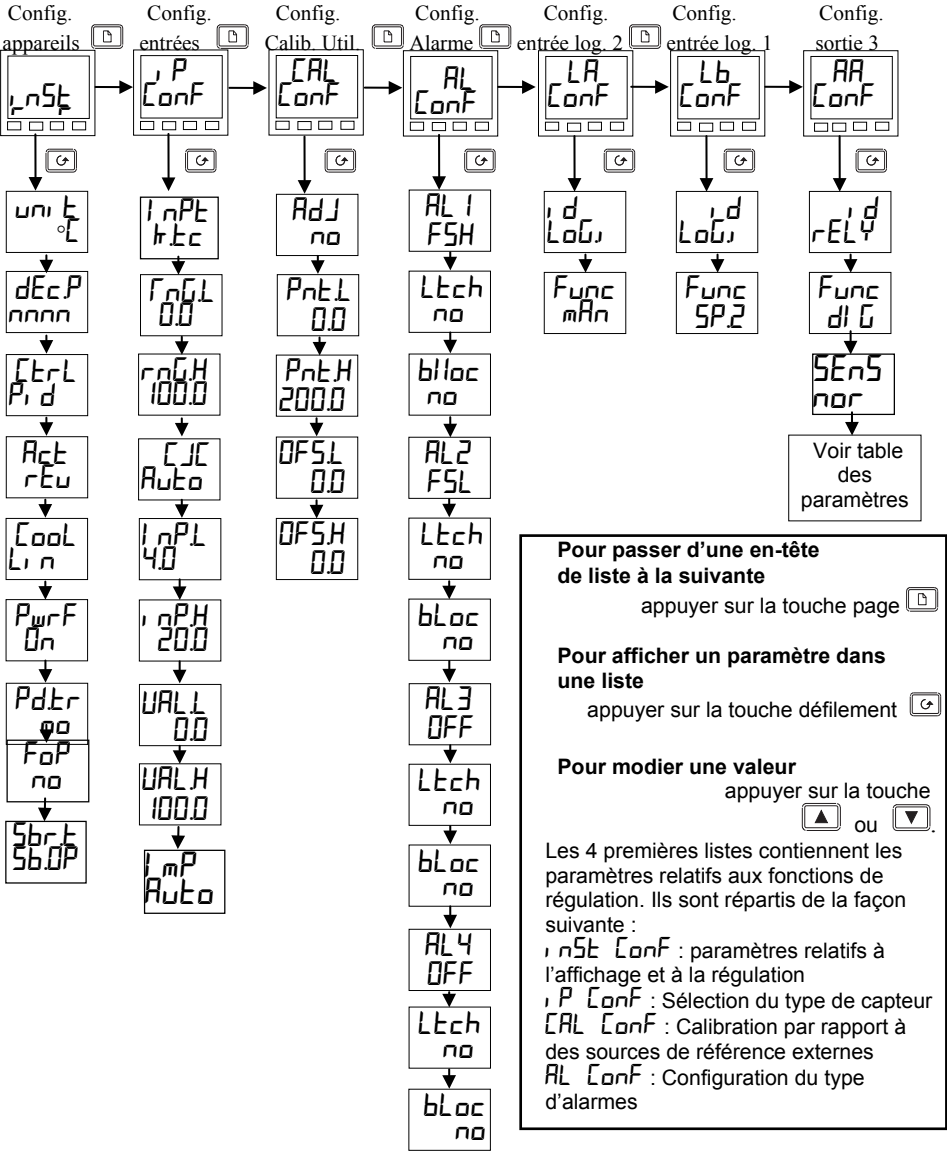


Fig 5.1a Schéma de déplacement dans la configuration (partie A)

SCHEMA DE DEPLACEMENT DANS LA CONFIGURATION (PARTIE B)

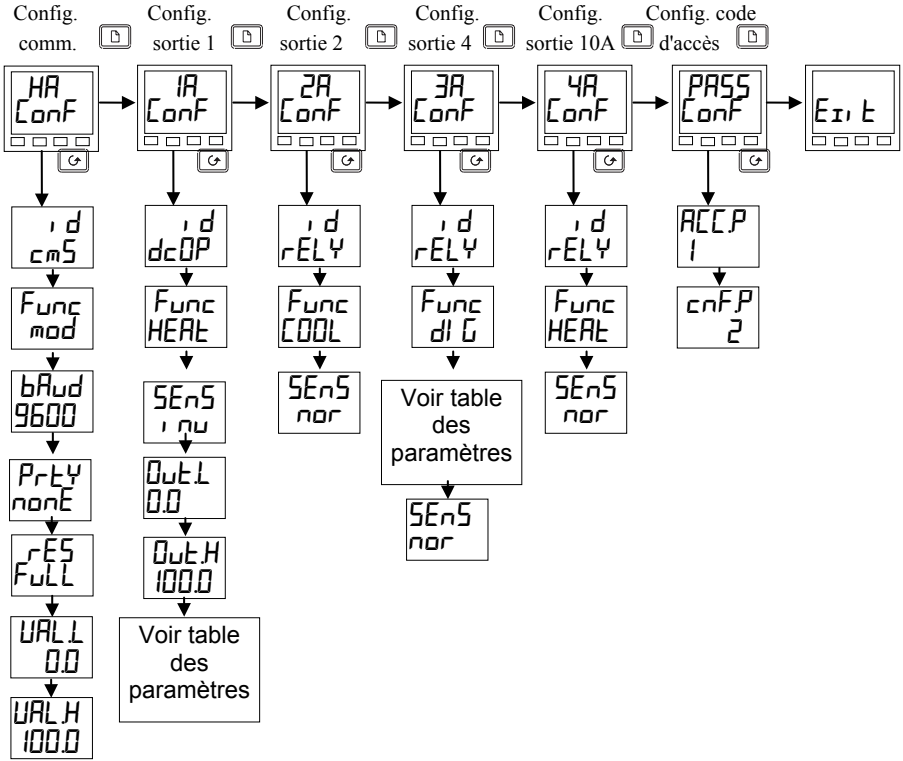


Fig 5.1b Schéma de déplacement dans la configuration (partie B)

Nom	Fonctions des entrées/sorties	Borniers
Les 4 premières listes contiennent les paramètres généraux du régulateur		
INSE CONF	Réglage de l'affichage et des paramètres de régulation	Non applicable
TP CONF	Sélection du type de capteur	Non applicable
CAL CONF	Calibration à partir d'une source de référence externe	Non applicable
AL CONF	Réglage des différents types d'alarmes	Non applicable
Les listes restantes contiennent les paramètres relatifs aux fonctions des entrées/sorties. La mnémonique de l'afficheur supérieur correspond aux caractères repérables sur les bornes de l'entrée ou de la sortie associée.		
LA LB CONF	Configuration de l'action des 2 entrées logiques	LA et LB
AA CONF	Configuration de l'action du relais sur la sortie AA	AA à AC
HA CONF	Choix du type de communication numérique	HB à HF
1A 2A CONF	Configuration des modules 1 et 2	1A & 1B / 2A & 2B
3A CONF	Configuration de l'action du relais fixe sur la sortie 3	3A à 3C
4A CONF	Configuration de la sortie relais 10A (modèle 2204 seulement)	4A à 6D
PASS CONF	Choix du nouveau code secret	
EXIT NO YES	Sortie de la configuration et retour au niveau opérateur	

TABLEAUX DE CONFIGURATION DES PARAMÈTRES

Nom	Description des paramètres	Valeurs	Signification
Unité	Configuration des appareils		
Unité	Unités des appareils	°C	Celsius (Europe)
		°F	Fahrenheit (USA)
		K	Kelvin
		None	Pas d'unité
dEcP	Résolution	None	Néant
		0.1	Une décimale
		0.01	Deux décimales
Ctrl	Type de régulation	On/Off	Tout ou rien
		PID	PID
		uP	Commande servo-moteur
Act	Action de régulation	Reverse	Inverse (la puissance de sortie diminue au fur et à mesure que la mesure se rapproche de la consigne)
		Direct	Directe
Cool	Type de refroidissement	Linear	Linéaire
		Oil	Huile (temps minimal d'activation 50 msec)
		H2O	Eau (non linéaire)
		FAN	Ventilation (temps minimal d'activation 0,5 sec)
PowerF	Compensation des variations secteur	On	Activée
		Off	Désactivée
Pdr	Transfert progressif Auto/manuel lors de l'utilisation de la régulation PD	No	Transfert sans à-coup
		YES	Transfert avec à-coup
ForP	Sortie manuelle forcée	No	Transfert manuel/auto sans à coups
		YES	Transfert avec à-coups
Sbrt	Sortie si rupture capteur	SetPt	Passage à la valeur fixée
		Hold	Bloquage de la sortie. immédiatement après la rupture capteur ; la puissance de sortie sera égale à la puissance "intégrale" juste avant la rupture capteur.

Note : Les valeurs par défaut sont repérées dans le tableau par des zones ombrées

Nom	Description des paramètres	Valeurs	Signification
P	Configuration des entrées		
PE	Type d'entrée NOTE : Après avoir sélectionné le type d'entrée, ne pas oublier de régler les limites de la consigne au niveau Régleur (FUL)	JtC KtC LtC RtC BtC NtC TtC StC PL2 CtC rtd mV uolt	Thermocouple J Thermocouple K Thermocouple L Thermocouple R (Pt/Pt13%Rh) Thermocouple B (Pt30%Rh/Pt6%Rh) Thermocouple N Thermocouple T Thermocouple S (Pt/Pt10%Rh) Thermocouple PL 2 Thermocouple C. N.B. : c'est le thermocouple personnalisé type. Si une entrée personnalisée différente a été chargée, le nom de l'entrée personnalisée chargée sera affiché. Sonde platine 100 Ω Millivolt linéaire (même entrée que l'entrée mA avec shunt de 2,49 Ω) Tension linéaire
FUL	Limite basse de l'entrée		Affichage pour la limite basse de l'entrée
FUH	Limite haute de l'entrée		Affichage pour la limite haute de l'entrée
CJC	Température de référence CJC Ce paramètre n'apparaît pas si une entrée linéaire a été sélectionnée.	Auto 0°C 45°C 50°C	Compensation automatique de soudure froide Référence externe 0°C Référence externe 45°C Référence externe 50°C
Les valeurs suivantes sont présentes si l'on choisit une entrée linéaire.			
PL	Valeur affichée		Valeur d'entrée linéaire maximale
PH			Valeur d'entrée linéaire minimale
LH			Valeur affichée correspondant à PL
HL			Valeur affichée correspondant à PH
mP	Seuil d'impédance pour rupture capteur	OFF Auto H H , H	Rupture capteur invalidée (entrée linéaire seulement). Le seuil d'impédance est fixé automatiquement par la table des capteurs. Seuil d'impédance fixé à 7,5 Kohms Seuil d'impédance fixé à 15 Kohms (doit être sélectionné quand l'entrée uolt a été configurée)

Nom	Description des paramètres	Valeur	Signification
CAL	Calibration Utilisateur	Voir Chap 6 Calibration.	
Adj	Activation de l'étalonnage utilisateur*	no YES	Etalonnage utilisateur désactivé Etalonnage utilisateur activé
PnEL	Point bas d'étalonnage utilisateur	0	Valeur (en unités affichées) à laquelle l'utilisateur a effectué un étalonnage AdjL (réglage bas) pour la dernière fois - cf. chapitre 6
PnEH	Point haut d'étalonnage utilisateur	100	Valeur (en unités affichées) à laquelle l'utilisateur a effectué un étalonnage AdjH (réglage haut) pour la dernière fois - cf. chapitre 6
DFSL	Correction du point bas d'étalonnage	0	Correction, en unités affichées, au point bas d'étalonnage utilisateur PnEL . Cette valeur est calculée automatiquement lors d'un étalonnage AdjL .
DFSH	Correction du point haut d'étalonnage	0	Correction, en unités affichées, au point haut d'étalonnage utilisateur PnEH . Cette valeur est calculée automatiquement lors d'un étalonnage AdjH .

*Si l'étalonnage utilisateur est activé, les paramètres d'étalonnage utilisateur apparaissent dans la liste d'entrées au niveau d'accès Régleur. Ces paramètres permettent à l'utilisateur d'étalonner le régulateur en un ou deux points selon ses propres normes de référence.

Nom	Description des paramètres	Valeurs par défaut	
AL	Configuration des alarmes	Valeurs	Valeur par défaut si non spécifiée lors de la commande
AL1	Type de l'alarme 1	OFF	OFF
Ltch	Verrouillage alarme 1	no/Auto/mAn	no
bLoc	Alarme 1 bloquante ⁽¹⁾	no/YES	no
AL2	Type de l'alarme 2	OFF	OFF
Ltch	Verrouillage alarme 2	no/Auto/mAn	no
bLoc	Alarme 2 bloquante ⁽¹⁾	no/YES	no
AL3	Type de l'alarme 3	OFF	OFF
Ltch	Verrouillage alarme 3	no/Auto/mAn	no
bLoc	Alarme 3 bloquante ⁽¹⁾	no/YES	no
AL4	Type de l'alarme 4	OFF	OFF
Ltch	Verrouillage alarme 4	no/Auto/mAn	no
bLoc	Alarme 4 bloquante ⁽¹⁾	no/YES	no
Tableau A: types d'alarmes			
OFF	Aucune alarme		
FSL	Pleine échelle basse		
FSH	Pleine échelle haute		
dEu	Bande		
dHi	Ecart haut		
dLo	Ecart bas		
Lcr	Courant minimum		
Hcr	Courant maximum		

⁽¹⁾ Le blocage de l'alarme permet à celle-ci de ne devenir active que si elle est tout d'abord passée en un état hors alarme.

LR	Configuration de l'entrée logique 1	Fonctions	Action de la fermeture du contact
Id	Identité de l'entrée	LoG1	Entrée logique
Func	Fonction	nonE mAn rmt SP2 E, H AcAL Locb rSEt StbY AmPS	Néant Sélection du mode manuel Sélection de la consigne déportée Sélection de la consigne 2 Maintien de l'intégrale Acquittement des alarmes Blocage des touches Remise à zéro Repos. Toutes les sorties = OFF Courant dans la charge (PDSIO)

Lb	Configuration de l'entrée logique 2	Fonctions	Action de la fermeture du contact
Comme pour l'entrée logique 1 mais AmPS n'est pas disponible			



Nom	Description des paramètres	Fonctions	Signification
-----	----------------------------	-----------	---------------

HR	Configuration du relais d'alarme 1	Fonctions	Signification
Id	Identité de la sortie	REL	Relais
Func	Fonction	nonE di G HEAT COOL	Néant Fonction fixée par di GF Sortie chauffage Sortie refroidissement
Pour la fonction di G voir tableau B page suivante			
SENS	Sens de la sortie	nor inv	Normal Inversé

HR	Configuration du module de communication	Fonctions	Signification
Id	Identité de l'option installée	PDS, CMS	Entrée de consigne PDSIO Module de communication EIA 485 ou EIA 232
Func	Fonction		
Les paramètres suivants apparaissent si l'option communication numérique est installée		CMS	Protocole de Communication précisé à la commande
		nonE	Néant
Les paramètres suivants apparaissent si l'option entrée de consigne PDSIO est installée.		nonE	Aucune fonction PDSIO
		SP, P	Entrée de consigne PDSIO
VAL L	Valeur basse de l'entrée PDSIO	Gamme = - 999 à + 9999	
VAL H	Valeur haute de l'entrée PDSIO	Gamme = - 999 à + 9999	
Les paramètres suivants apparaissent uniquement si la fonction choisie est le protocole Modbus.			
baud	Vitesse de transmission	1200, 2400, 4800, 9600, 19200 (19200)	
* ParEY	Parité des communications	nonE	Aucune parité
		Even	Parité paire
		Odd	Parité impaire
* rESn	Résolution des communications	FULL	Résolution complète
		Int	Résolution entière

* Non utilisé avec certains protocoles de communication

Nom	Description des paramètres	Fonctions	Signification
IR	Configuration de la sortie 1	Fonctions	Signification
i d	Identité du module installé	none rELY dLDP LoG SSr	Pas de module installé Sortie relais Sortie analogique Sortie logique ou PDSIO Sortie triac
Func	Fonction	none di G HEAT COOL	Fonction fixée par di G Sortie inverse Sortie directe
	<i>Les options suivantes apparaissent uniquement si une sortie logique est installée</i>		
		SSr.1 SSr.2	Inverse PDSIO mode 1 Inverse PDSIO mode 2
Pour la fonction di G , voir tableau B ci-dessous			
SENS	Sens de la sortie	nor i nu	Normal (exemple : chauffage et refroidissement) Inversé (alarme-relais désexcité en alarme)
Pour i d = dLDP , les paramètres suivants (Mise à l'échelle de la sortie analogique) apparaissent :			
OutL	Minimum de la sortie analogique	0mA à OutH	
OutH	Maximum de la sortie analogique	OutL à 20 mA	

Tableau B Les paramètres suivants apparaissent si ' di G ' est choisie comme fonction			
di G	Fonctions des sorties logiques. Un nombre quelconque des fonctions énumérées peuvent être combinées sur la sortie logique. Utiliser les touches  et  pour sélectionner une fonction de sortie souhaitée. Après deux secondes, l'affichage clignote et revient à l'affichage 'diG.F'. Utiliser à nouveau les flèches pour défiler dans la liste de fonctions. L'affichage de la fonction précédemment sélectionnée comporte deux décimales, indiquant qu'elle a été ajoutée à la sortie.	no.ch Clr 1 - - - 2 - - - 3 - - - 4 - - - man S.br L.br HEr.F LdF End SPAn SSr.F nwAL rmr.F	Aucun changement Suppression de toutes les fonctions existantes Alarme 1* Alarme 2* Alarme 3* Alarme 4* Mode manuel Rupture capteur Rupture boucle Défaut chauffage PDSIO Défaut de charge PDSIO Fin de programme PV hors plage Défaut contacteur statique PDSIO Nouvelle alarme Défaut de consigne déportée

*A la place des tirets, les trois derniers caractères indiquent le type d'alarme
Si une alarme n'a pas été configurée, le nom affiché diffère, par exemple **AL 1** sera représenté pour la première alarme.

Nom	Description des paramètres	Fonctions	Signification
2R	Configuration de la sortie 2	Fonctions	Signification
id	Identité du module installé	none relay Logic SSr	Pas de module installé Sortie relais Sortie logique ou PDSIO Sortie triac
Func	Fonction	none	
	Sorties	diG HEAT COOL	Fonction fixée par diG Sortie chauffage Sortie refroidissement
	Entrées logiques	man rmE SP2 E, H ACAL Stby	Sélection du mode manuel Sélection de la consigne externe Sélection de la consigne 2 Maintenance de l'intégrale Acquittement des alarmes Attente - TOUTES les sorties sont à OFF
Pour la fonction diG , voir tableau B page précédente)			
SENS	Sens de la sortie	nor inv	Normal Inversé (pour les alarmes, relais désexcité en alarme)

3R	Configuration de la sortie 3	Comme pour la configuration de la sortie RR
-----------	------------------------------	--

4R	Configuration de la sortie 10A	Disponible seulement sur le 2204 ^e
Comme pour la configuration de la sortie 3R		

PASS	Liste des codes d'accès ¹
ALCP	Code d'accès au niveau Régleur ou Modification (Par défaut 1)
cnFP	Code d'accès au niveau Configuration (Par défaut 2)

EIL	Sortie de la configuration	no/YES
------------	----------------------------	--------

Chapitre 6 ETALONNAGE UTILISATEUR

BUT DE L'ÉTALONNAGE UTILISATEUR6-2

ACTIVATION DE L'ÉTALONNAGE UTILISATEUR.....6-3

ETALONNAGE MONO-POINT6-4

ETALONNAGE BI-POINT6-5

POINTS ET DECALAGES D'ÉTALONNAGE.....6-6

Ce chapitre se compose de cinq parties :

- BUT DE L'ETALONNAGE UTILISATEUR
- ACTIVATION DE L'ETALONNAGE UTILISATEUR
- ETALONNAGE MONO-POINT
- ETALONNAGE BI-POINT
- POINTS ET DECALAGES D'ETALONNAGE

Pour comprendre la manière de sélectionner et modifier les paramètres dans ce chapitre, il faut avoir lu au préalable les chapitres 1 *Utilisation*, 3 *Niveaux d'accès* et 5 *Configuration*.

BUT DE L'ETALONNAGE UTILISATEUR

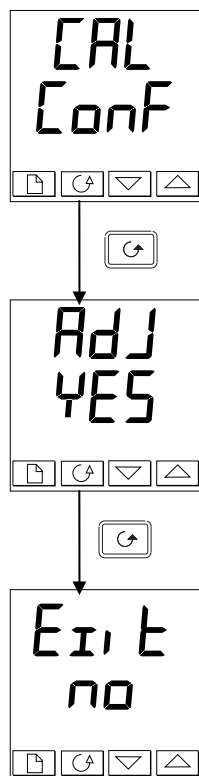
L'étalonnage de base du régulateur est extrêmement stable et effectué à vie. L'étalonnage utilisateur permet de compenser l'étalonnage 'permanent' réalisé en usine pour :

1. étalonner le régulateur selon les normes de référence de l'utilisateur
2. faire coïncider l'étalonnage du régulateur avec celui d'une entrée transducteur ou capteur donnée
3. étalonner le régulateur pour qu'il corresponde aux caractéristiques d'une installation donnée
4. supprimer la dérive à long terme de l'étalonnage fixé en usine.

L'étalonnage utilisateur consiste à ajouter des décalages dans l'étalonnage réalisé en usine.

ACTIVATION DE L'ÉTALONNAGE UTILISATEUR

Il faut commencer par autoriser la fonction d'étalonnage utilisateur au niveau configuration en positionnant le paramètre **Adj** dans la liste **CAL conf** sur **YES**, ce qui provoque l'apparition des paramètres d'étalonnage utilisateur au niveau Régleur **FULL**. Sélectionner le niveau configuration comme décrit dans le chapitre 5 Configuration.



Liste Configuration des entrées



Appuyer sur la touche  jusqu'à ce que la liste de configuration **CAL conf** soit atteinte.

Appuyer sur la touche Défilement jusqu'à



Activation de l'étalonnage utilisateur

Utiliser  ou  pour sélectionner :

- **YES** : activation de l'étalonnage
- **no** : étalonnage désactivé

Appuyer simultanément sur  et  pour passer à l'affichage Sortie

Sortie de la configuration

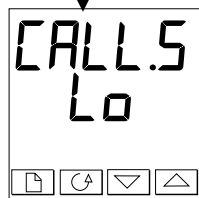
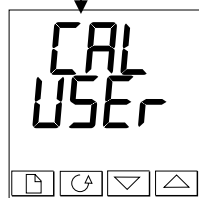
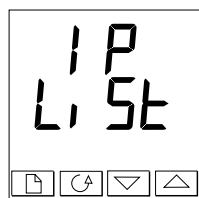
Utiliser  ou  pour sélectionner **YES** et revenir au niveau Opérateur.

ÉTALONNAGE MONO-POINT


Un étalonnage mono-point sert à appliquer un décalage fixe sur toute la gamme d'affichage du régulateur.

Pour étalonner en un seul point, procéder de la manière suivante:

1. Relier l'entrée du régulateur au périphérique source avec lequel on souhaite effectuer l'étalonnage
2. Positionner la source sur la valeur d'étalonnage souhaitée
3. Le régulateur affiche la mesure actuelle de la valeur
4. Si la valeur affichée est correcte, le régulateur est correctement étalonné et aucune action supplémentaire n'est nécessaire. Si l'étalonnage est incorrect, suivre les étapes ci-dessous. Sélectionner le niveau d'accès Régleur **FULL** comme le décrit le chapitre 3.





En-tête Liste d'entrées

Appuyer sur  jusqu'à ce que l'en-tête de liste d'entrées soit atteint.

Appuyer sur Défilement jusqu'à **CAL**.

Type d'étalonnage

Utiliser  ou  pour sélectionner **FACt** ou **USER**.

Le choix de **FACt** active l'étalonnage d'usine et cache les paramètres d'étalonnage utilisateur suivants.

Le choix de **USER** active l'étalonnage utilisateur précédemment fixé et rend le jeu de paramètres suivant disponible.

Appuyer sur la touche Défilement.

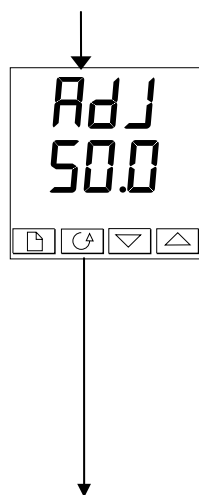
Étalonnage du point bas

Utiliser  ou  pour sélectionner **YES**.

Le choix de non cache le paramètre suivant.

Appuyer sur la touche Défilement.



Suite page 6-4.



Réglage de l'étalonnage du point bas



Le régulateur affiche la valeur d'entrée mesurée actuelle sur la ligne inférieure.

Positionner l'entrée sur la valeur d'étalonnage souhaitée et la laisser se stabiliser. Il est possible d'étalonner en n'importe quel point sur toute la plage d'affichage.

Utiliser  ou  pour régler la mesure sur la valeur correcte.

Après une temporisation de deux secondes, l'affichage clignote et la mesure passe à la nouvelle valeur étalonnée.

L'étalonnage est maintenant terminé. Il est possible de revenir à tout moment à l'étalonnage usine en sélectionnant **FACT** sur l'affichage **CAL** présenté antérieurement.

Appuyer simultanément sur  et  pour revenir à la page de repos.

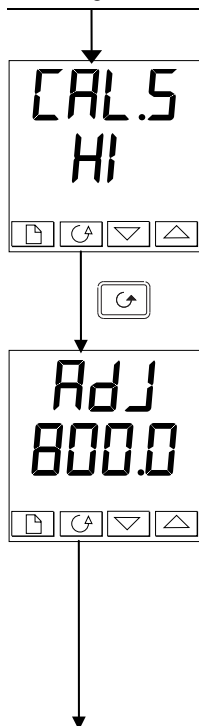
Pour protéger l'étalonnage contre tout réglage interdit, revenir au niveau Opérateur et s'assurer que les paramètres d'étalonnage sont cachés. La fonction Modification **Edi t** décrite dans le chapitre 3 permet de cacher les paramètres.

ÉTALONNAGE BI-POINT

La section précédente décrivait la manière d'effectuer un étalonnage mono-point qui applique un décalage fixe sur toute la plage d'affichage du régulateur. Un étalonnage bi-point sert à étalonner le régulateur en deux points et à appliquer une ligne droite entre ces deux points. Les valeurs supérieures ou inférieures aux deux points d'étalonnage seront une extension de cette ligne droite. Pour cette raison, il est préférable d'étalonner avec les points aussi éloignés l'un de l'autre que possible.

Procéder de la manière suivante :

1. Choisir les points haut et bas auxquels on souhaite effectuer l'étalonnage.
2. Effectuer un étalonnage mono-point au point d'étalonnage bas de la manière décrite dans la section précédente.
3. Mettre le procédé sous sa libration de telle sorte que la référence connue affiche la valeur de procédé la plus haute et permette de stabiliser
4. Appuyer sur la touche scrutation afficher le point de calibration haut comme décrit sur la page suivante.



Etalonnage du point haut



Utiliser  ou  pour sélectionner **HI**.

Appuyer sur la touche Défilement.



Réglage de l'étalonnage du point haut

Le régulateur affiche la valeur d'entrée mesurée actuelle sur la ligne inférieure.

Positionner l'entrée sur la valeur d'étalonnage haut souhaitée et la laisser se stabiliser.

Utiliser  ou  pour régler la mesure à la valeur souhaitée. Après une temporisation de deux secondes, l'affichage clignote et la mesure passe à la nouvelle valeur étalonnée.

L'étalonnage est maintenant terminé. Il est possible de revenir à tout moment à l'étalonnage usine en sélectionnant **FACt** sur l'affichage **CAL** représenté antérieurement.

Appuyer simultanément sur  et  pour revenir à la page de repos.

Pour protéger l'étalonnage contre tout réglage interdit, revenir au niveau Opérateur et s'assurer que les paramètres d'étalonnage sont cachés. La fonction Modification **Edi t** décrite dans le chapitre 3 permet de cacher les paramètres.

POINTS ET DÉCALAGES D'ÉTALONNAGE

Pour voir les points auxquels l'étalonnage Utilisateur a été effectué et la valeur des décalages introduite, il faut se reporter à la partie Configuration, dans la liste **CAL Conf** :

Nom	Description des paramètres	Signification
PntL	Point bas d'étalonnage Utilisateur	Valeur (en unités d'affichage) à laquelle l'utilisateur a effectué un AdjL (étalonnage de point bas) pour la dernière fois.
PntH	Point haut d'étalonnage Utilisateur	Valeur (en unités d'affichage) à laquelle l'utilisateur a effectué un AdjH (étalonnage de point haut) pour la dernière fois.
OffL	Décalage au point d'étalonnage bas	Décalage, en unités affichées, au point bas d'étalonnage Utilisateur PntL .
OffH	Décalage au point d'étalonnage haut	Décalage, en unités affichées, au point haut d'étalonnage Utilisateur PntH .

Chapitre 7 ALARMES

DÉFINITION DES ALARMES ET DES ÉVÉNEMENTS	7-2
TYPES D'ALARMES	7-2
CONFIGURATION DES 4 ALARMES SOFT.....	7-5
RACCORDEMENT D'UNE ALARME À UNE SORTIE PHYSIQUE	7-5
GROUPEMENT DE PLUSIEURS ALARMES SUR UNE SEULE SORTIE	7-6

Les régulateurs de la Série 2200e capables de gérer des stratégies d'alarmes très sophistiquées. Bien que le réglage des alarmes soit déjà traité au début de ce manuel, le chapitre 7 a pour but de permettre aux opérateurs et aux régleurs de réaliser leur propre stratégie d'alarmes pour une optimisation de leur installation.

DÉFINITION DES ALARMES ET DES ÉVÉNEMENTS

Les alarmes sont utilisées pour alerter un opérateur lorsqu'un seuil ou une condition prédéfinie a été dépassée. En général, elles sont utilisées pour couper une sortie - habituellement un relais- afin de d'enclencher sur l'installation un dispositif de sécurité mécanique, visuel ou sonore.

Les alarmes « soft » donnent seulement une indication sur le régulateurs et ne sont rattachées à aucune sortie physique.

Les événements- qui peuvent être aussi des alarmes - mais sont généralement définis comme des conditions se produisant normalement sur un procédé. Il peut s'agir par exemple de l'ouverture d'une porte durant un programme de température.

Les événements ne nécessitent pas généralement l'intervention d'un opérateur.

Les événements sont mentionnés comme des sorties logiques pages 5-11 et 5-12.

Pour le fonctionnement du régulateur, les alarmes et les événements peuvent être considérés de la même façon.

TYPES D'ALARMES

L'utilisation des alarmes dans votre régulateur est très souple.

Jusqu'à 4 alarmes peuvent être configurées et pour cela elles sont accessibles au niveau Régleur **FULL**. Toute combinaison de ces 4 alarmes peut être rattachée à une ou plusieurs sorties.

NOTE : Dans un régulateur PID, au moins une de ces sorties est utilisée pour la régulation.

Sorties 1 et 2	Modules embrochables Conventionnellement utilisées pour la régulation (exemple chauffage/refroidissement) mais peuvent être utilisées en alarmes
Sorties 3 et 4	Relais fixes. Conventionnellement utilisées pour les alarmes ou les événements, mais peuvent être utilisées en sorties régulation.
Sortie 10 ampères	Sortie relais 10 ampères. Conventionnellement utilisée pour commuter directement le chauffage en régulation mais peut également être utilisée en alarme.

Il existe 7 types d'alarmes dont la liste est donnée ci-après. Le type des alarmes se trouve en mode Configuration sous la liste configuration des alarmes.

ALARMES

Haute pleine échelle	La mesure se trouve supérieure au seuil haut.
Basse pleine échelle	La mesure se trouve inférieure au seuil bas
Bande	L'écart entre la mesure et la consigne se trouve en dehors de cette plage prédéfinie.
Déviati on haute	La différence entre la mesure et la consigne est supérieure au niveau prédéterminé.
Déviati on basse	La différence entre la mesure et la consigne est inférieure au niveau prédéterminé
Courant maximum	La mesure du courant de charge retransmise au travers de la fonction PDSIO est supérieure au seuil prédéterminé.
Courant minimum	La mesure du courant de charge retransmise au travers de la fonction PDSIO est inférieure au seuil prédéterminé.

Chaque alarme peut être :

Mémorisée	<p>L'alarme est indiquée jusqu'à son acquittement (OFF, Auto, MAN)</p> <p>Acquittement automatique (Lbch Auto)</p> <p>Si l'alarme est acquittée alors que la condition d'alarme est toujours présente, l'alarme se ré-initialisera automatiquement l lors de la disparition de la condition d'alarme.</p> <p>Acquittement manuel (Lbch mAn)</p> <p>Si l'alarme est acquittée alors que la condition d'alarme est toujours présente, l'acquitt ement ne sera pas pris en compte. Quand la condition d'alarme aura disparu, un nouvel acquittement sera alors nécessaire pour que l'alarme soit ré-initialisée l'alarme.</p>
Bloquante	L'alarme se produit après être passée par une phase de démarrage en condition hors alarme.
Sens de la sortie	Relais excité ou désexcité en alarme.

En plus de ces alarmes, il existe 9 fonctions de sorties logiques utilisées en événements ou alarmes utilisés selon les besoins du procédé contrôlé.

FONCTIONS DES SORTIES LOGIQUES

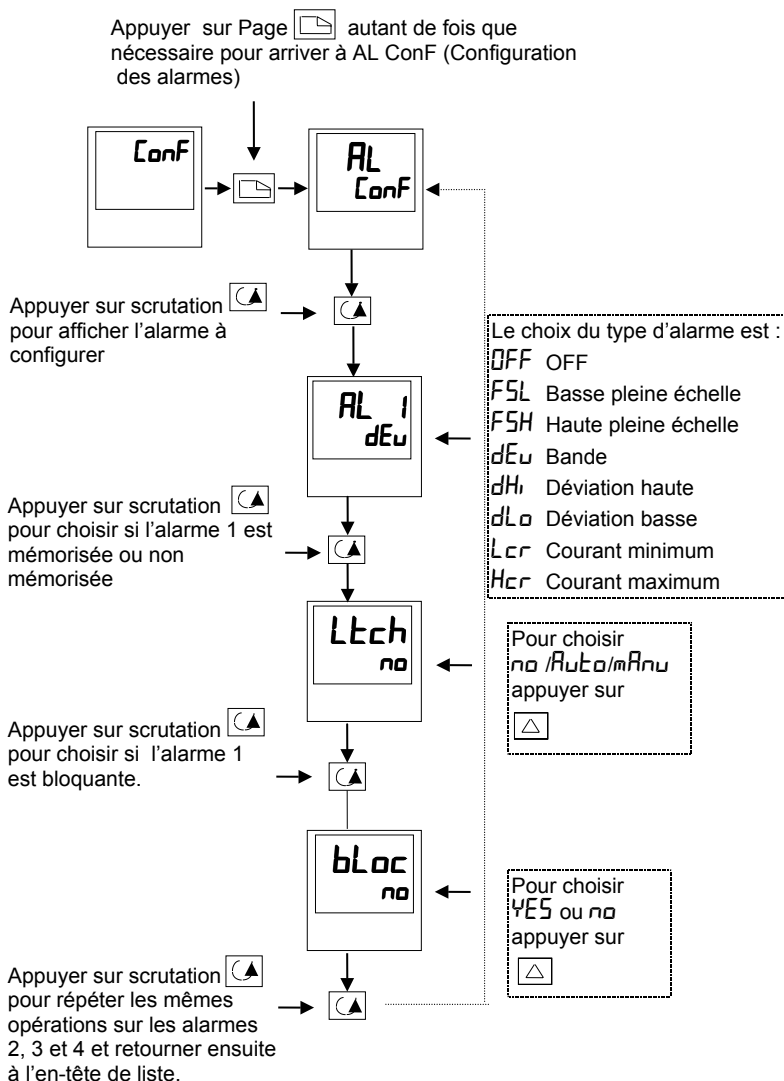
Rupture capteur	L'entrée capteur est en circuit ouvert.
Rupture de boucle	Le régulateur ne mesure de variation sur l'entrée suite à une modification sur la sortie.
Défaut charge	Utilisé avec le mode PDSIO Défaut charge.
Manuel	Fonctionnement du régulateur en mode manuel
Mesure hors échelle	La mesure est trop haute ou trop basse
Défaut consigne externe	Pas de signal mesuré sur l'entrée consigne externe.
Défaut chauffage	Utilisé avec le mode PDSIO défaut chauffe (circuit ouvert)
Défaut contacteur	Utilisé avec le mode PDSIO contacteur (ouverture ou court-circuit)
Fin programme	Signale la fin du programme
Nouvelle alarme	Signale l'apparition d'une nouvelle alarme

Le sens de la sortie détermine si le relais est excité ou désexcité en alarme. Pour l'une des fonctions ci-dessus.

ETAPE 1 - CONFIGURATION DES 4 ALARMES SOFT

Aller au niveau configuration

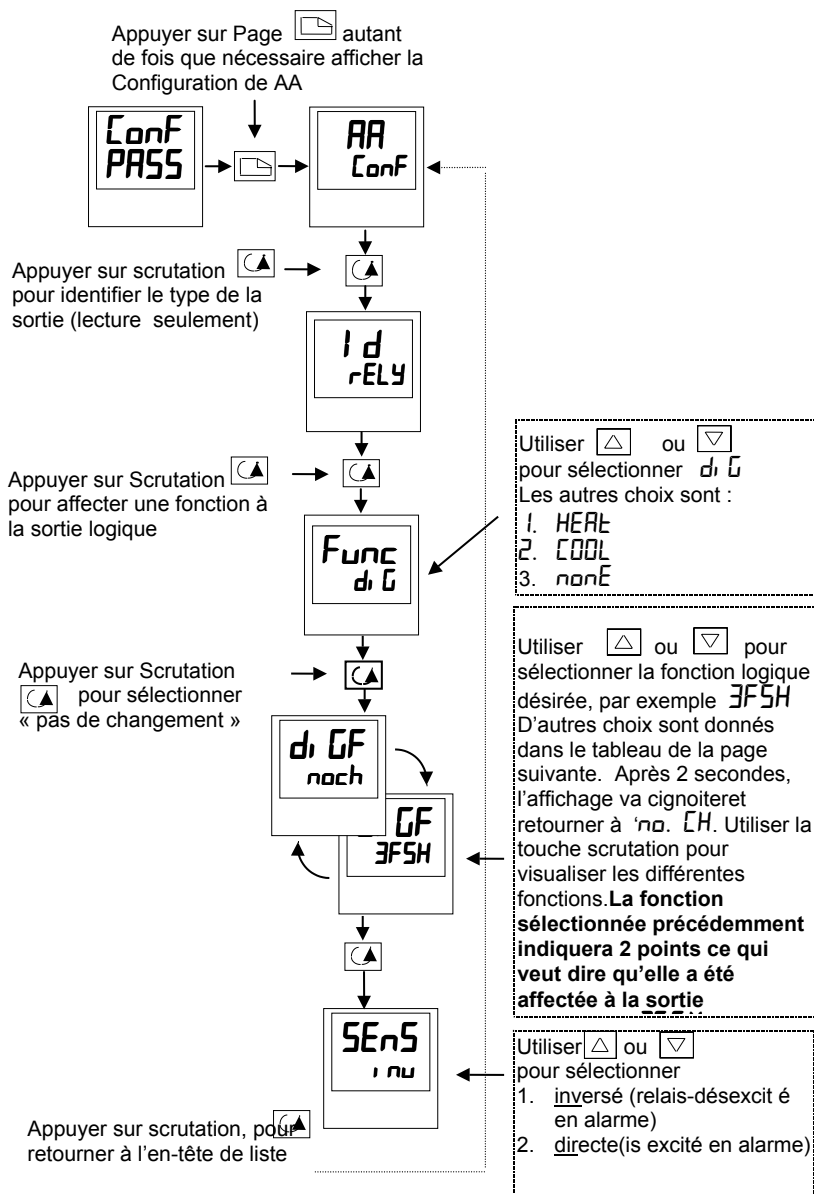
Voir chapitre 5



ETAPE 2 - RACCORDEMENT D'UNE ALARME À UNE SORTIE PHYSIQUE

Cela peut être nécessaire dans les cas suivants :

1. Le régulateur a été livré non configuré ou nécessite une reconfiguration
2. Les relais alarmes ont été ajoutés.




ETAPE 3 - REGROUPEMENT DE PLUSIEURS ALARMES SUR UNE SEULE SORTIE

Dans l'exemple précédent une alarme était affectée une

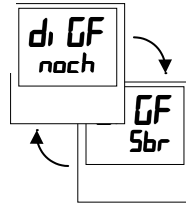
Les régulateurs 2208 et 2204 permettent de regrouper plusieurs alarmes ou événements sur une seule sortie physique. Voir tableau cidessous.


<i>notch</i> <i>CLr</i>	Pas de changement Effacement de toutes les fonctions existantes	<i>di GF</i> <i>noch</i>	
1 - - -	Alarme 1*		<i>GF</i> <i>3F5H</i>
2 - - -	Alarme 2*		
3 - - -	Alarme 3*		
4 - - -	Alarme 4*		

* Voir tableau page 5.13

Appuyer sur  jusqu'à ce que vous atteigniez la 1^{ère} alarme soft que vous souhaitez rattacher à une sortie *3F5H*

L'afficheur retourne à *noch* (Pas de changement) après 2 sec. , acceptant la condition.

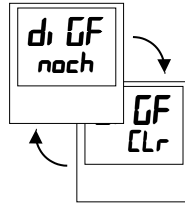


Appuyer sur  jusqu'à ce que vous atteigniez la 2^{ème} alarme soft que vous souhaitez rattacher à une sortie(exemple *5br*)


L'afficheur retourne à *noch* (Pas de changement) après 2 sec. , acceptant la condition.

Répéter l'opération pour toutes les alarmes devant être rattachées à une sortie.

ETAPE 4 - RETRAIT D'UNE ALARME SUR UNE SORTIE



Chaque fois que vous scrutez la table des alarmes, notez que 2 points décimaux apparaissent confirmant que l'alarme a effectivement bien été rattachée à une sortie (exemple : *3F5H.5br*

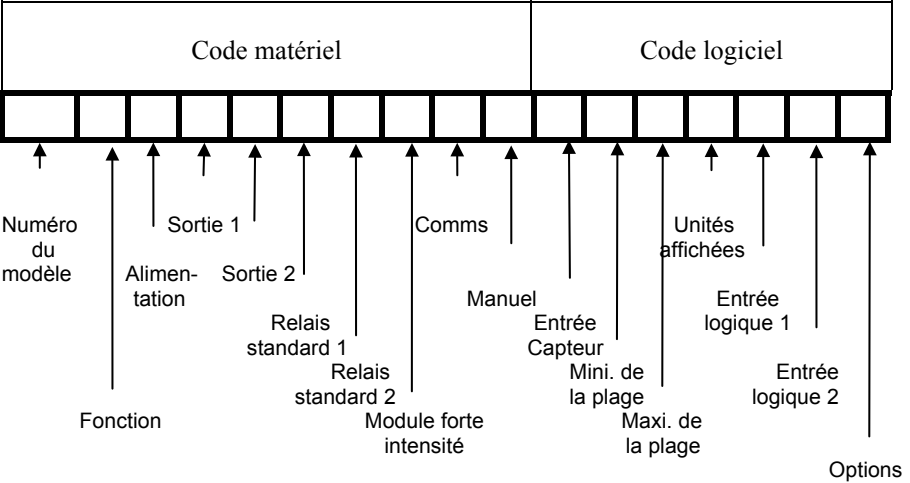
Appuyer une fois sur  pour afficher clear. Après 2 secondes l'afficheur du bas retourne à *noch* (Pas de changement) effaçant tous les événements de la sortie choisie.

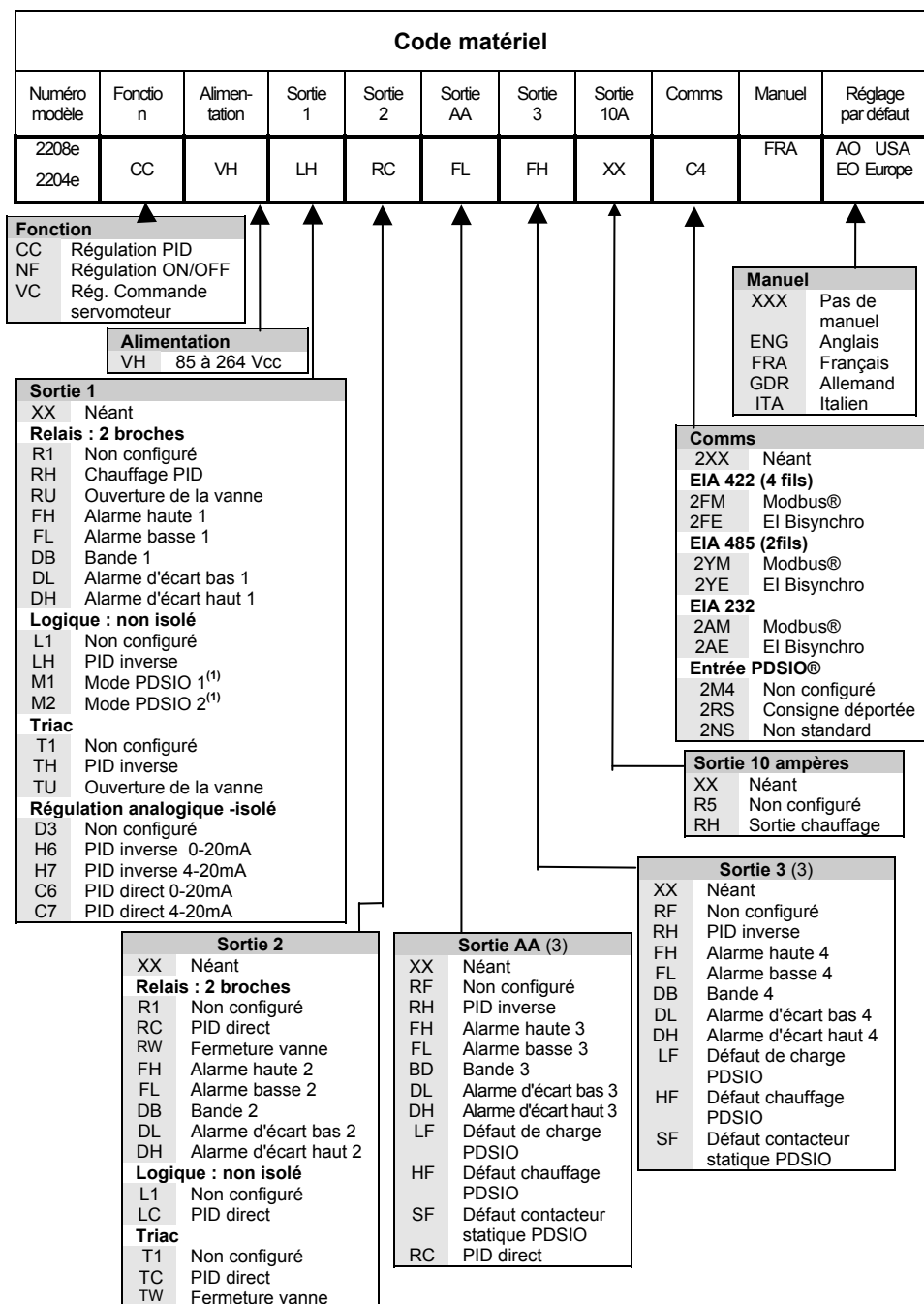
Annexe A

CODE DE COMMANDE

Les régulateurs 2208e et 2204e possèdent une construction matérielle modulaire qui offre deux sorties de régulation, deux relais standard et un port de communications. Deux entrées logiques sont fournies de manière standard. D'autre part le réguateur 2204e propose en option une sortie 10 ampères.

Le code de commande se compose de deux parties : le code matériel suivi du code logiciel. Le code matériel spécifie la constitution matérielle du régulateur et le code logiciel la configuration logicielle. Le code logiciel est facultatif. S'il n'est pas indiqué, le régulateur sera configuré comme entrée thermocouple de type K, 0 à 1000°C. Le régulateur est entièrement configurable sur site.





Entrée capteur	Minimum de la plage	Maximum de la plage	Unités	Entrée logique 1	Entrée logique 2	Options
K	0 (note 2)	1000 (Note 2)	C	XX	XX	CF

Unités

C Celsius
F Fahrenheit
K Kelvin
X Néant

Options

Ajouter le nombre d'options nécessaires

Options régulation
NF Rég. ON/OFF
DP Action PID directe

Options chauffage
PD Compensation variations secteur invalidée

Options refroidissement
CF Refroid. par ventilateur
CW Refroid. par eau
CL Refroid. par huile

Entrée capteur	Plage	Plage
Capteurs standard	Min °C	Max °C
J Thermocouple J	-210	1200
K Thermocouple K	-200	1372
T Thermocouple T	-200	400
L Thermocouple L	-200	900
N Thermocouple N	-200	1300
R Thermocouple R	-50	1768
S Thermocouple S	-50	1768
B Thermocouple B	0	1820
P Thermoc. Platinel II	0	1369
C Thermocouple °C	0	2319
W5%Re/W26%Re (Hoskins)		
Z RTD/PT100	-200	850
Capteurs personnalisés (*remplace le thermocouple C)		
D W3%Re/W25%Re	0	2399
E Thermocouple E	-200	1000
1 Ni/Ni18%Mo	0	1399
2 Pt20%Rh/Pt40%Rh	0	1870
3 W/W26%Re (Englehard)	0	2000
4 W/W26%Re (Hoskins)	0	2010
5 W5%Re/W26%Re (Englehard)	10	2300
6 W5%Re/W26%Re (Bucose)	0	2000
7 Pt10%Rh/Pt40%Rh	200	1800
8 Pyromètre infrarouge Exergen K80	- 45	650
Entrées linéaires		
F -100 à +100 mV	-999	9999
Y 0 à 20 mA	-999	9999
A 4 à 20 ma	-999	9999
W 0 à 5 V continu	-999	9999
G 1 à 5 V continu	-999	9999
V 0 à 10 V continu	-999	9999

Entrées logiques 1 & 2

XX Invalidee
AM Sélection du mode manuel
SR Sélection de la consigne déportée
S2 Deuxième consigne
EH Blocage de l'intégrale
AC Acquitement alarme

Remarques :

1. **PDSIO** est une technique déposée mise au point par Eurotherm pour la transmission bidirectionnelle de données analogiques et numériques entre appareils.
Le mode 1 fournit une commande modulée d'un contacteur statique Eurotherm TE10S avec informations sur le défaut de charge.
Le mode 2 fournit une commande modulée d'un contacteur statique Eurotherm TE10S avec informations sur le défaut de charge du contacteur statique et sur le courant de charge.
2. **Mini. de la plage et Maxi. de la plage** : saisir une valeur numérique avec une virgule décimale si besoin est. Les entrées de thermocouple et de capteur RTD s'affichent toujours sur la totalité de la plage de fonctionnement indiquée dans le tableau (voir page précédente) mais les valeurs saisies dans le code de commande agissent comme limites de consigne haute et basse. Pour les entrées linéaires, saisir la valeur d'affichage correspondant aux valeurs d'entrée minimale et maximale.
3. Les **alarmes** sont normalement livrées configurées *non-mémorisées et désactivées en alarme* mais elles peuvent être configurées comme *mémorisées et activées en alarme* ou comme alarmes *bloquantes* (qui ne deviennent actives qu'une fois que l'alarme est passée une fois à un état hors alarme). Il est possible de combiner un maximum de quatre alarmes sur une seule sortie.

Annexe B

INFORMATIONS RELATIVES A LA SECURITE ET A LA COMPATIBILITE ELECTROMAGNETIQUE

Ces régulateurs répondent aux exigences des directives européennes en matière de sécurité et de compatibilité électromagnétique ; toutefois, il incombe à l'installateur de garantir la sécurité et la compatibilité électromagnétique de chaque installation.

Sécurité

Ces régulateurs sont conformes avec la directive européenne en matière de basse tension 73/23/EEC, modifiée par la directive 93/68/EEC, car ils répondent à la norme de sécurité EN 61010.

Compatibilité électromagnétique

Ces régulateurs sont conformes aux exigences essentielles de la directive européenne relative à la compatibilité électromagnétique 89/336/EEC, modifiée par la directive 93/68/EEC, grâce à l'application d'un dossier de construction technique. Ces régulateurs satisfont les exigences de l'environnement industriel définies par l'EN 50081-2 et l'EN 50082-2. Pour plus d'informations sur la conformité du régulateur, se référer à son dossier technique de construction.

GENERALITES

EUROTHERM poursuit une politique d'amélioration continue de son matériel. Les spécifications de ce manuel peuvent évoluer sans préavis. Les informations du présent document sont données en toute bonne foi, mais uniquement à titre d'information. La responsabilité d'EUROTHERM AUTOMATION ne sera pas engagée en cas de pertes résultant d'erreurs dans ce document.

Déballage et stockage

L'emballage contient un régulateur monté dans son manchon, 2 clips de fixation pour son montage sur panneau et un manuel d'utilisation. Pour certaines gammes d'entrée, le régulateur est livré avec un adaptateur d'entrée. Si à réception du matériel, l'emballage ou le régulateur est endommagé, ne pas installer l'appareil, mais contacter votre agence EUROTHERM la plus proche.

Si le régulateur doit être stocké avant utilisation, veiller à le protéger de l'humidité et de la poussière. La température ambiante doit être comprise entre -30°C et +75 °C.

MAINTENANCE ET REPARATION

Ce régulateur ne comporte aucune pièce sur laquelle l'utilisateur a à intervenir. Prendre contact avec l'agent Eurotherm Automation le plus proche pour toute réparation.

Attention : Condensateurs chargés

Avant de retirer le régulateur de son manchon, débrancher son alimentation et attendre au moins 2 minutes pour permettre aux condensateurs de se décharger. Il peut être utile de retirer partiellement le régulateur de son manchon, puis d'attendre pour le retirer complètement. Dans tous les cas, éviter de toucher les parties électroniques lors du retrait du régulateur de son manchon. Un non respect de ces précautions peut entraîner un endommagement du régulateur ou quelques désagréments à l'opérateur.

Précautions contre les décharges électrostatiques

Lorsqu'on retire le régulateur de son manchon, une partie des composants électroniques non protégés peuvent être endommagés par des décharges électrostatiques dues à la personne qui manipule le régulateur. Pour éviter ce phénomène, lors de la manipulation du régulateur débranché, il faut se relier à la terre.

Nettoyage

Ne pas utiliser d'eau ni tout autre produit à base d'eau pour nettoyer les étiquettes. Utiliser de préférence de l'alcool isopropyl. Une solution à base de savon peut être employée pour nettoyer les autres surfaces externes du régulateur.

EXIGENCES DE SECURITE DE L'INSTALLATION**Symboles de sécurité**

L'appareil comporte différents symboles qui ont la signification suivante :



Attention (consulter les documents d'accompagnement)



Mise à la terre fonctionnelle

Une terre fonctionnelle est destinée à des fonctions autres que la sécurité, comme la mise à la terre des filtres CEM.

Personnel

L'installation doit uniquement être effectuée par du personnel qualifié.

Protection des parties sous tension

Pour éviter tout contact entre les mains ou l'outillage et les parties qui peuvent être sous tension, il faut installer le régulateur dans une enceinte.

Attention : Capteurs sous tension

Les sorties logiques et PDSIO sont reliées électriquement à l'entrée mesure (thermocouple...). Si le capteur de température est connecté directement sur un élément chauffant, alors ces entrées et sorties seront également sous tension. Le régulateur est conçu pour fonctionner dans ces conditions. Toutefois il faut s'assurer que cela ne risque pas d'endommager d'autres équipements connectés à ces entrées et sorties et que le personnel ne risque pas d'entrer en contact avec ces parties sous tension. Avec un capteur sous tension, tous les câbles, et

commutateurs nécessaires au raccordement du capteur et des entrées/sorties non isolées doivent être mis au potentiel de l'alimentation. La sortie analogique à une isolation fonctionnelle de 42 V par rapport à la mesure.

Câblage

Il est important de brancher le régulateur conformément aux caractéristiques de câblage indiquées dans ce manuel. La responsabilité des raccordements électriques incombe à l'intégrateur du matériel qui doit respecter les règles de l'art. En aucun cas EUROTHERM ne peut être tenu pour responsable de la façon dont est utilisé son matériel.

Voici pour mémoire quelques règles de base essentielles à respecter en matière de câblage :

- ne pas mettre en parallèle des contacts logiques
- ne pas raccorder un capteur non isolé sur une entrée non isolée
- ne pas raccorder de sortie non isolée sur un équipement dont l'entrée n'est pas isolée
- ne pas relier l'alimentation alternative à l'entrée capteur, ni aux entrées continues, ni aux sorties continues ou logiques
- vérifier les raccordements des masses et les équipotentialités
- vérifier que les impédances des entrées et des sorties soient compatibles
- utiliser des fils de cuivre pour le câblage (excepté pour le thermocouple)

Isolation

L'installation doit être équipée d'un sectionneur de courant qui doit être situé à proximité immédiate du régulateur, à portée de l'utilisateur et repéré comme sectionneur de l'appareil.

Courant de fuite de terre

En raison de la présence de filtres, il existe un courant de fuite de terre inférieur à 0,5 mA. Ceci peut affecter la conception d'une installation de plusieurs régulateurs protégés par un dispositif de courant résiduel ou par un détecteur de défaut de terre, type coupe circuit.

Protection contre les courants de surcharge

Pour protéger le régulateur contre les courants de surcharge, l'alimentation alternative du régulateur et les sorties de puissance doivent être câblées à l'aide du fusible ou du coupe-circuit indiqué dans la spécification technique.

Tension nominale

La tension maximale appliquée entre les bornes suivantes ne doit pas être supérieure à 264 V ac :

- ligne ou neutre sur tout autre branchement ;
- sortie relais ou triac sur la sortie logique, analogique ou le capteur ;
- la terre.

Il ne faut pas câbler le régulateur avec une alimentation triphasée dont le branchement étoile ne serait pas relié à la terre. En cas de défaut, cette alimentation pourrait dépasser 264 V alternatif par rapport à la terre et le produit ne serait plus sécurisé.

Les surtensions transitoires sur l'alimentation et entre l'alimentation et la terre ne doivent pas dépasser 2,5 kV. Si l'on prévoit ou mesure des surtensions transitoires supérieures, l'installation doit comporter un limiteur de surtensions transitoires.

Ces appareils possèdent des MOV qui limitent et régulent les surtensions transitoires de la ligne d'alimentation dues aux coups de foudre ou aux commutations de charges inductives.

Pollution conductrice

Il faut éliminer toute pollution conduite de l'armoire où est monté l'appareil. La poussière de carbone est une pollution, par exemple. Pour garantir une atmosphère correcte dans les conditions de pollution conduite, il faut monter un filtre sur l'admission d'air de l'armoire. S'il y a des risques de condensation, par exemple à basse température, placer un thermostat pour réguler la température dans l'armoire.

Mise à la terre

Les sorties logiques et analogiques non-isolées sont électriquement reliées à l'entrée capteur. Pour cette raison, il faut prendre en compte deux situations possibles :

- le capteur de température peut être relié à l'élément chauffant et donc être à la tension d'alimentation du chauffage. Le régulateur est conçu pour fonctionner dans ces conditions mais les sorties logiques, analogiques et PDSIO seront aussi au potentiel de l'élément chauffant. Il faut s'assurer que cela ne risque pas d'endommager le dispositif de régulation de la puissance relié à la sortie logique ou analogique et qu'une personne effectuant la maintenance du matériel ne risque pas de toucher les branchements capteur ou les sorties logique ou cc lorsqu'ils sont sous tension.
- dans certaines installations, il faut remplacer le capteur de température lorsque le régulateur est encore sous tension. Dans ce cas, il est recommandé que le blindage du capteur de température soit relié directement à la terre. Ne pas effectuer la mise à la terre par le bâti de la machine.

Protection contre la surchauffe

Lors de la conception d'un système de régulation, il est capital de réfléchir à ce qui se produirait en cas de défaillance d'une partie du système. Dans les applications de régulation thermique, le danger essentiel est constitué par le fait que le chauffage fonctionnerait en permanence. En plus de l'endommagement du produit, cela pourrait endommager les machines ou même provoquer un incendie.

Les raisons pour lesquelles le chauffage fonctionnerait en permanence sont :

- un découplage entre le capteur de température et le procédé,
- un défaut du régulateur dont la sortie de chauffage fonctionnerait en permanence,
- un vanne ou un contacteur externe restant en position chauffage,
- la consigne du régulateur trop élevée.

Compte tenu de la valeur des équipements régulés par nos matériels, nous vous recommandons l'utilisation de dispositifs de sécurité INDEPENDANTS ET QUI DEVRONT ETRE CONTROLES REGULIEREMENT.

A cet effet, EUROTHERM Automation peut fournir divers types de détecteurs d'alarmes.

N.B. : les relais d'alarme du régulateur n'assurent pas une protection dans toutes les situations de défaut.

EXIGENCES RELATIVES A LA COMPATIBILITE ELECTROMAGNETIQUE DE L'INSTALLATION

Afin de garantir la conformité à la directive européenne relative à la compatibilité électromagnétique, il faut prendre les précautions suivantes pour l'installation :

- pour les indications générales, consulter le guide d'installation CEM HA 174705 d'Eurotherm Automation.
- Dans les cas d'utilisation de sorties relais ou triacs, il peut être nécessaire d'installer un filtre capable de supprimer les émissions. Les caractéristiques du filtre dépendent du type de charge. Nous recommandons les filtres Schaffner FN321 ou FN612 pour la majorité des applications.
- Si l'unité est utilisée sur du matériel de table relié à une prise de courant standard, un respect des normes d'émissions dans les environnements commerciaux et industriels légers sera vraisemblablement exigé. Dans ce cas, pour répondre aux exigences en matière d'émissions conduites, il faut installer un filtre secteur adapté. Nous recommandons les types Schaffner FN321 et FN612.

Câblage

Afin de minimiser l'effet des bruits électriques, le câblage des sorties logiques et des entrées capteurs doit passer loin des câbles électriques à courants forts. Lorsque cela est impossible, il faut utiliser des câbles blindés dont le blindage est relié à la terre aux deux extrémités.

SPECIFICATIONS TECHNIQUES

Valeurs nominales du matériel

Tension d'alimentation :	100 à 240 V ac -15 % +10 %
Fréquence d'alimentation :	48 à 62 Hz.
Puissance consommée :	10 Watts maximum
Relais (1 contact) :	intensité minimale 100 mA à 12 V d, intensité maximale 2 A sur charge résistive à 264 V ac.
Sortie triac :	intensité maximale 1 A sur charge résistive 30 à 264 V ac.
Sortie Fort courant (Modèle 2204) :	30 à 264 Vac . Courant maximum : 10A sur charge résistive
Courant de fuite :	par les RC sur les contacts relais et triac inférieur à 2 mA à 264 V ac 50 Hz.
Protection contre surintensités :	des dispositifs externes de protection contre les surintensités les correspondant au câblage de l'installation doivent être installés. Un fil de section minimale 0,5 mm ² (16 awg) est recommandé. Utiliser des fusibles indépendants pour l'alimentation des appareils et chaque sortie relais ou triac. Les fusibles à utiliser sont de type T (fusibles à action retardée IEC 127) :
	alimentation des appareils : 85 à 264 V ac, 2 A,(T). sorties relais : 2 A (T). Sorties triac : 1 A (T).
Entrées/Sortie bas niveau :	Tous les autres branchements d'entrées et de sorties sont destinés aux signaux bas niveau inférieurs à 42V.
Sortie logique (non isolée) :	18V - 24 mA
Sortie analogique (isolée*) :	0-20 mA (600Ω max), 0-10V (500 Ω max), (* voir isolation)
Entrée PDSIO (isolée) :	Entrée consigne venant d'un régulateur maître PDSIO
Communication numérique	EIA 232 ou EIA 485 (2 fils), (toutes les 2 isolées)

Valeurs nominales d'environnement

Etanchéité du panneau :	les appareils sont destinés à être sur panneau. Le degré d'étanchéité de la face avant est défini par EN 60529 : IP 65.
Température de fonctionnement :	0 à 55°C. Vérifier que l'armoire permet une ventilation correcte.
Humidité relative :	5 à 90 % sans condensation.
Atmosphère :	l'appareil ne doit être utilisé ni à une altitude supérieure à 2000 m ni en atmosphère explosive ou corrosive.

Sécurité électrique

Norme de sécurité :	EN 61010, catégorie d'installation II, degré de pollution 2. les surtensions transitoires sur l'alimentation secteur reliée à l'appareil ne doivent pas dépasser 2,5 kV. toute pollution conduite doit être exclue de l'armoire où est monté l'appareil.
---------------------	--

Isolation : l'ensemble des entrées et sorties ont une isolation renforcée qui assure une protection contre l'électrocution, sauf les sorties logiques, analogiques et consigne PDSIO qui sont électriquement reliées à l'entrée de la variable du procédé (thermocouple.).

Annexe C

Additif pour la version commande servo-moteur

Les régulateurs 2208^e et 2204^e peuvent être configurés pour une régulation commande servomoteur à partir d'une version 2208^e/2204^e, PID standard. (Voir page 5-7 type de de régulation $\overline{C\overline{E}r\overline{L}}$)

L'algorithme commande servo-moteur ne nécessite pas de potentiomètre de recopie pour les besoins de la régulation.

La liste des paramètres suivant apparaîtra dans le schéma de déplacement (voir chapitre 2), si

L'installation doit être équipée d'un sectionneur de courant qui doit être situé à proximité immédiate du régulateur, à portée de l'utilisateur et repéré comme sectionneur de l'appareil.

Nom	Description	Valeurs		
αP	Liste des sorties	Min	Max	Par défaut
$m\overline{E}r$	Temps de course de la vanne en secondes C'est le temps mis par la vanne pour passer de la position complètement fermée à complètement ouverte.	0.0	999.9	30.0
$\overline{O}P\overline{L}\alpha$	$\overline{O}P\overline{L}\alpha$ est la limite basse de la puissance de sortie.	- 100.0	100.0	- 100.0
$\overline{O}P\overline{H}_i$	$\overline{O}P\overline{H}_i$ est la limite haute de la puissance de sortie.	- 100.0	100.0	- 100.0
$\overline{O}n\overline{E}H$	Durée minimum d'impulsion, en seconde	$\overline{A}u\overline{E}\alpha$	999.9	0.2

Tableau C-1 Liste des paramètres pour commande servo-moteur

MISE EN SERVICE DU REGULATEUR COMMANDE SERVO-MOTEUR

Suivre la procédure ci-dessous :

- Mesurer le temps mis par la vanne pour passer de la position complètement fermée à la position complètement ouverte, et entrer cette valeur trouvée en secondes au paramètre $m\overline{E}r$.
- Mettre tous les autres paramètres de la liste ci-dessus aux valeurs par défaut. Le régulateur peut alors fonctionner en mode automatique ou manuel.

REGLAGE DE LA DUREE MINIMUM D'IMPULSION : $\overline{O}n\overline{E}H$

La valeur par défaut de 0,2 secondes convient à la majorité des procédés. La durée minimum d'impulsion détermine la précision à laquelle la vanne va être positionnée.

Plus le temps est court, plus la régulation est précise. Toutefois, si le temps est trop court, les perturbations du procédé vont provoquer une activité excessive de la vanne.

APPLICATIONS COMMANDE SERVO-MOTEUR

AUTO-REGLAGE

Avant d'activer l'auto-réglage, le paramètre **td** doit être fixé à une valeur numérique. Le paramètre **td** ne peut être mis à **OFF** quand l'auto-réglage est activé. Une fois la séquence d'auto-réglage achevée, le paramètre **td** sera mis à **OFF**.

Tableau récapitulatif des paramètres pour une commande servo-moteur

Nom	Description	Valeur
CONF	Mode configuration	
CTr	Dans la liste INSE régler CTr à UP	UP
1A	L'emplacement 1A nécessite un module relais ou triac. La fonction Func doit être réglée à HEAT (Vanne ouverte)	HEAT
2A	L'emplacement 2A nécessite un module relais ou triac. La fonction Func doit être réglée à COOL (Vanne fermée)	COOL
OPER	Mode Opérateur (Liste des sorties OP L, SE)	
mTr	Temps de course de la vanne en secondes C'est le temps mis par la vanne pour passer de la position complètement fermée à complètement ouverte.	300
OPLo	OPLo est la limite basse de la puissance de sortie.	- 1000
OPHi	OPHi est la limite haute de la puissance de sortie.	1000
OnTH	Durée minimum d'impulsion, en seconde	02
OPER	Liste de repos	
UPOS	Mesure de la position de la vanne	% du temps de course

Tableau C2 : Liste des paramètres de réglage pour la commande servo-moteur

Note : Les paramètres suivants n'affectent pas le 2208e /04e quand la commande servo-moteur a été configurée.

CYCh Temps de cycle chaud

CYC temps de cycle froid

onEL Temps minimum pour le refroidissement

EUROTHERM AUTOMATION S.A.

SIÈGE SOCIAL ET USINE

6, chemin des joncs BP 55 - 69572 Dardilly cedex - France
Tél. : 04 78 66 45 00 Fax : 04 78 35 24 90
Site Internet : www.eurotherm.tm.fr

AGENCES :

Aix en Provence

Tél. : 04 42 39 70 31

Colmar

Tél. : 03 89 23 52 20

Lille

Tél. : 03 20 96 96 39

Lyon

Tél. : 04 78 66 45 11

Tél. : 04 78 66 45 12

Nantes

Tél. : 02 40 30 31 33

Paris

Tél. : 01 69 18 50 60

Toulouse

Tél. : 05 34 60 69 40

BUREAUX :

Bordeaux

Clermont-Ferrand

Dijon

Grenoble

Metz

Normandie

Orléans

Matériel fabriqué par EUROTHERM CONTROLS
Usine certifiée ISO 9001

SOCIÉTÉS EUROTHERM DANS LE MONDE

ADRESSES RÉGIONALES EN FRANCE : VOIR LA PAGE PRÉCÉDENTE

ALLEMAGNE

Eurotherm Regler GmbH
Ottostrasse 1
65549 Limburg a.d. Lahn
Tél. (+49 6431) 2980
Fax (+49 6431) 298119

AUSTRALIE

Eurotherm Pty. Ltd.
Unit 10
40 Brookhollow Avenue
Baulkham Hills
Nex South Wales 2153
Tél. (+61 2) 9634 8444
Fax (+61 2) 9634 8555

AUTRICHE

Eurotherm GmbH
Geiereckstrasse 18/1
1110 Wien
Tél. (+43 1) 798 7601
Fax (+43 1) 798 7605

BELGIQUE

Eurotherm B.V.
Herentalsebaan 71-75
B-2100 Durne
Antwerpen
Tél. (+32 3) 322 3870
Fax (+32 3) 321 7363

CORÉE

Eurotherm Korea Limited
Suite #903 Daejoo Building
132-19 Chungdam-Dong
Kangnam-Ku
Séoul 135-100
Tél. (+82 2) 543 8507
Fax (+82 2) 545 9758

DANEMARK

Eurotherm A/S
Finsensvej 86
DK-2000 Frederiksberg
Tél. (+45 31) 871 622
Fax (+45 31) 872 124

ESPAGNE

Eurotherm España SA
Calle la Granja 74
28100 Alcobendas
Madrid
Tél. (+34 1) 6616001
Fax (+34 1) 6619093

FRANCE

Eurotherm Automation SA
6 chemin des joncs - BP 55
69574 Dardilly Cedex
Tél. (+33) 4 78 66 45 00
Fax (+33) 4 78 35 24 90

GRANDE-BRETAGNE

Eurotherm Ltd.
Faraday Close
Durrington
Worthing West Sussex
BN13 3PL
Tél. (+44 1903) 695888
Fax (+44 1903) 695666

HOLLANDE

Eurotherm B.V.
2404CH
Alphen aan den Rijn
Tél. (+31 172) 411 752
Fax (+31 172) 417 260

HONG-KONG

Eurotherm Limited
Unit D
18/F Gee Chang Hong Centre
65 Wong Chuk Hang Road
Tél. (+852) 2873 3826
Fax (+852) 2873 4887

INDE

Eurotherm India Limited
152 Developed Plots Estate
Perungudi
Madras 600 096
Tél. (+9144) 4961129
Fax (+9144) 4961831

IRLANDE

Eurotherm Ireland Limited
IDA Industrial Estate
Monread Road
Naas
Co Kildare
Tél. (+353 45) 879937
Fax (+353 45) 875123

ITALIE

Eurotherm SpA
Via XXIV Maggio
22070 Guanzate
Tél. (+39 31) 975111
Fax (+39 31) 977512

JAPON

Densei Lambda KK
Eurotherm Product Dpt
Aroma Square Building 5F
Po Box 40
5-37-1 Kamata, Ohta-Ku
Tokyo 144-8721
Tél. (+81 3) 57 1406 20
Fax (+81 3) 57 1406 21

NORVÈGE

Eurotherm A/S
Vollsvain 13D
1366 Lysaker
Postboks 227
NO - 1326 Lysaker
Tél. (+47 67) 592170
Fax (+47 66) 118301

SUÈDE

Eurotherm AB
Lundavägen 143
S-212 24 Malmö
Tél. (+46 40) 384500
Fax (+46 40) 384545

SUISSE

Eurotherm Produkte AG
Schwerzistrasse 20
8807 Freienbach
Tél. (+41 55) 4154400
Fax (+41 55) 4154415

U.S.A.

Eurotherm Controls Inc.
741-F Miller Drive SE
Suite F
Leesburg, VA 20175-8993
Tél. (+1703) 443 0000
Fax (+1703) 669 1300



© Copyright Eurotherm Automation
Tous droits réservés.

EUROTHERM AUTOMATION dégage toute responsabilité en cas de dommages pouvant résulter d'une modification du présent document par le client.

Les caractéristiques techniques citées dans ce document sont susceptibles d'évoluer sans préavis.

Manuel Utilisateur 2208e/04e



HA 135722FRA