

mks Maschinen-Kontroll-Systeme GmbH Zwischen den Wegen 32 78239 Rielasingen - Germany Tél. +49 (0)7731-9332-0 Fax +49 (0)7731-9332-30 info@mks-control.com www.mks-control.com

Série ZD 330 - ZD 644 et Série ZA 330 - ZA 644

Compteur positionneur incrémental et différentiel haute vitesse, à 2 entrées codeur indépendantes



- Série de compteurs électroniques pour comptages de précision
- Deux entrées codeur réglables individuellement, chacune avec canaux A, /A, B, /B, pour fréquences de comptage jusqu'à 1 MHz par canal
- Modes de fonctionnement réglables : compteur de position ou d'événements, compteur totalisateur, compteur différentiel, affichage des longueurs de coupes, calculateur de diamètre, etc.
- 4 présélections de valeurs limites avec sorties à transistor très rapides
- Interface RS 232 (standard), sortie analogique rapide (option)
- Affichage 6 décades (15 mm, 0.56") ou 8 décades (10 mm, 0.36") au choix

Notice de montage



Consignes de sécurité

- La présente notice est un élément essentiel de l'appareil et contient des consignes importantes concernant l'installation, les fonctions et l'utilisation. Le non-respect peut occasionner des dommages ou porter atteinte à la sécurité des personnes et des installations.
- Seul un technicien qualifié est autorisé à installer, connecter et mettre en service l'appareil
- Il est impératif de respecter les consignes de sécurité générales ainsi que celles en vigueur dans le pays concerné ou liées à l'usage de l'appareil
- Si l'appareil est utilisé pour un process au cours duquel un éventuel dysfonctionnement ou une mauvaise utilisation peuvent endommager des installations ou blesser des personnes, les dispositions nécessaires doivent être prises pour éviter de telles conséquences
- L'emplacement de l'appareil, le câblage, l'environnement, le blindage et la mise à la terre des câbles sont soumis aux normes concernant l'installation des armoires de commande dans l'industrie mécanique
- sous réserve d'éventuelles erreurs et modifications -

| Version: | Description |
|--------------------------|--|
| ZD34001a/Fév.06/hk/kk/af | Première édition provisoire |
| ZD34003a/Août06/hk | Première édition définitive, avec modèles ZAxxx et XX330 |
| | |

Table des matières

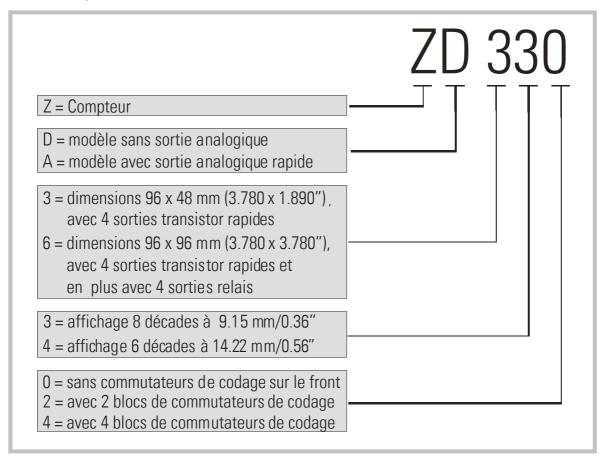
| 1. | Modè | les disponibles | 4 |
|----|--------------|---|----|
| 2. | Introd | uction | 6 |
| 3. | Racco | rdement électrique | 7 |
| | 3.1. | Alimentation | 9 |
| | 3.2. | Tensions auxiliaires pour l'alimentation du codeur | 9 |
| | 3.3. | Entrées impulsionnelles pour codeur incrémental | 9 |
| | 3.4. | Entrées de commande Cont.1 — Cont.4 | 9 |
| | 3.5. | Sorties de commutation K1 — K4 | |
| | 3.6. | Interface sérielle | |
| | 3.7. | Sortie analogique rapide (modèles ZA uniquement) | |
| 4. | Mode | s de fonctionnement du compteur (mode) | |
| | 4.1. | Mode « Single » (codeur 1 uniquement) : <u>F07.062 = 0</u> | |
| | 4.2. | Mode « Sommation » (codeur 1 + codeur 2) : <u>F07.062 = 1</u> | |
| | 4.3. | Mode « Différence » (codeur 1 – codeur 2) : $F07.062 = 2$ | 14 |
| | 4.4. | Compteur principal avec compteur de pièces intégré : <u>F07.062 = 3</u> | |
| | 4.5. | Mesure de la longueur de coupe effective : $\underline{F07.062 = 4}$ | |
| | 4.6. | Calcul du diamètre d'une bobine : <u>F07.062 = 5</u> | |
| | 4.7. | Calcul du rayon d'une bobine : F07.062 = 6 | |
| | 4.8. | Commande de longueur de coupe: <u>F07.062 = 7 ou 8</u> | |
| _ | 4.9. | Contrôle de marche synchrone, glissement, torsion, rupture d'arbre: $\underline{F07.062} = \underline{9}$ | |
| 5. | | ation du clavier | |
| | 5.1. | Mode normal | |
| | 5.2. | Paramétrage général | |
| | 5.3. | Accès rapide aux valeurs limites | |
| | 5.4. | Modification de valeurs de paramètres au niveau des valeurs | |
| | 5.5. | Verrouillage du code pour les entrées clavier | |
| | 5.6. 5.7. | Retour à partir des menus et de la fonction time-out | |
| C | | | |
| 6. | | ture du menu et description des paramètres | |
| | 6.1. | Aperçu du menu | |
| | 6.2. | Description des paramètres | |
| _ | 6.3. | Explication sur la fonction de positionnement du compteur | |
| 7. | | ke pour modèles ZD 6xx et ZA 6xx | |
| | 7.1. | Sorties relais | |
| | 7.2. | Commutateur de décades frontal | |
| | 7.3. | Paramètres spéciaux pour les appareils avec commutateurs de décades | |
| 8. | Carac | téristiques techniques et dimensions | 47 |

Modèles disponibles

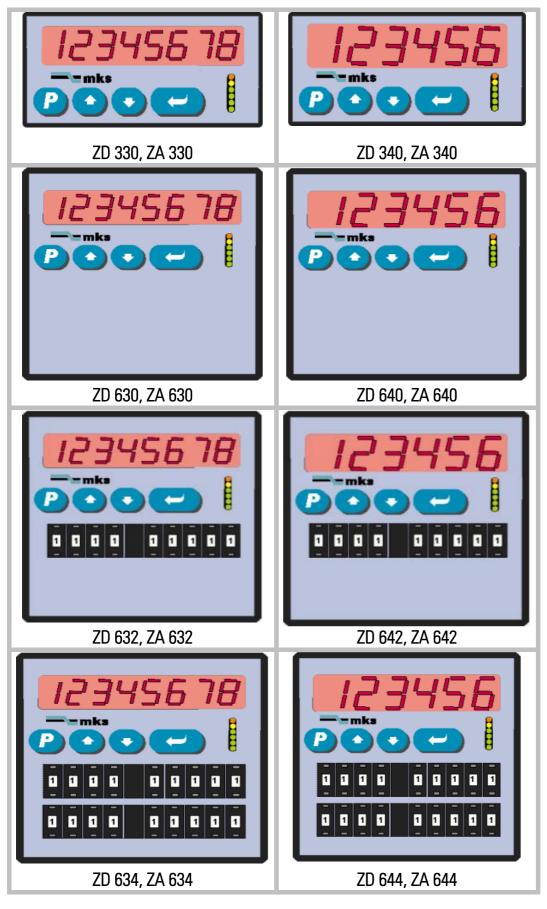
Les séries ZD et ZA comprennent plusieurs types de compteurs avec des fonctions de base identiques, mais des différences au niveau de la dimension des boîtiers, de l'affichage et des sorties.

Tous les appareils de type ZA disposent d'une sortie analogique supplémentaire et rapide, alors que les appareils de type ZD sont dépourvus de sortie analogique. Toutes les autres caractéristiques des appareils ZD et ZA sont parfaitement identiques.

Le tableau ci-dessous présente les caractéristiques des différents types d'appareils et les modèles disponibles :



Les modèles présentés ci-dessous sont disponibles :



2. Introduction

Les compteurs des séries ZD et ZA comblent un vide pour de nombreuses fonctions de comptage qui ne peuvent être réalisées par un compteur électronique traditionnel.

Les vitesses de production sans cesse croissantes et les exigences accrues d'exactitude et de précision nécessitent des fréquences de comptage extrêmement élevées, lesquelles sont souvent hors de portée des compteurs classiques.

C'est notamment le cas pour les process à vitesse élevée, où il est important que les sorties de commutation et la sortie analogique d'un appareil réagissent suffisamment vite à des modifications.

De nombreuses applications exigent de pouvoir interpréter simultanément les informations de deux codeurs et réaliser une sommation, une différence ou une division. Cette dernière, par exemple, est indispensable pour obtenir un diamètre de bobine à partir du nombre de tours et de la vitesse tangentielle.

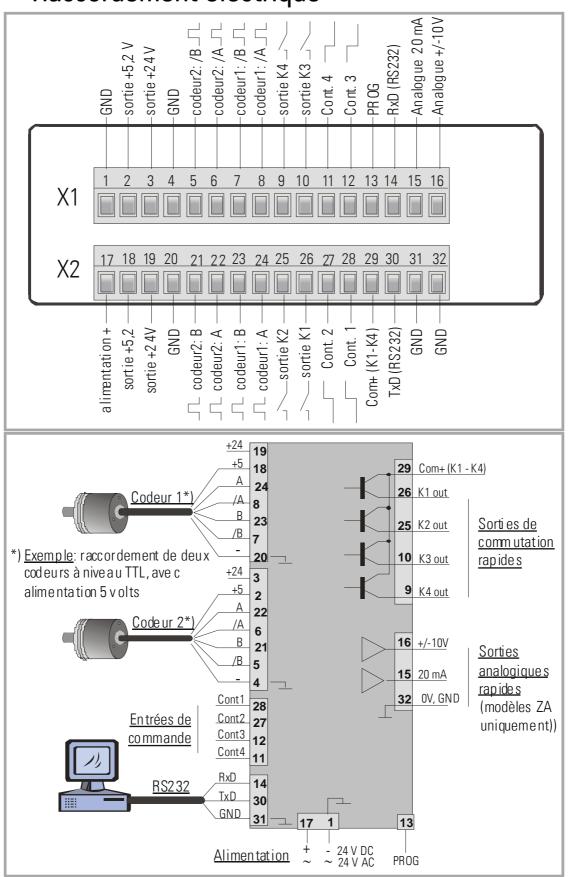
Il existe néanmoins toujours des applications où, malgré le progrès technique, il est préférable d'utiliser un commutateur à décades traditionnel plutôt qu'une saisie par clavier.

Voici quelques-unes des raisons qui ont prévalu à la réalisation des séries d'appareils ZD et ZA présentés ici.



- Ce manuel présente les informations de base nécessaires à l'utilisation des modèles de compteurs présentés au chapitre précédent.
- Pour les informations complémentaires sur les modèles avec sorties relais et commutateurs à décades frontaux, se reporter au document annexe au présent descriptif.
- En cas de besoin, notre logiciel utilisateur « OS32 » est disponible pour aider à la mise en service des compteurs via PC (téléchargement gratuit à partir de notre site Internet www.mks-control.com (en Chine : www.mks-control.org)
- Pour une communication sérielle exhaustive avec les appareils via SPS, bus de terrain ou terminal utilisateur, vous trouverez les renseignements nécessaires ainsi que les protocoles de communication dans notre brochure spéciale « Serpro »
- Dans la suite du présent manuel, les appareils sont désignés par ZD 340.
 Les indications fournies s'appliquent toutefois à tous les modèles, sauf si l'attention est expressément attirée sur des différences.

3. Raccordement électrique



| Borne | Désignation | Fonction | |
|-------|---------------|---|--|
| 01 | GND | Potentiel de référence commun (masse, OV) | |
| 02 | +5,2V out | Sortie de tension aux. 5,2V/150 mA pour alimentation codeur *) | |
| 03 | +24V out | Sortie de tension aux. 24V/120 mA pour alimentation codeur *) | |
| 04 | GND | Potentiel de référence commun (masse, OV) | |
| 05 | Codeur 2, /B | Canal impulsionnel /B (<u>B inversé</u>) du codeur incrémental 2 | |
| 06 | Codeur 2, /A | Canal impulsionnel /A (<u>A inversé</u>) du codeur incrémental 2 | |
| 07 | Codeur 1, /B | Canal impulsionnel /B (<u>B inversé</u>) du codeur incrémental 1 | |
| 08 | Codeur 1, /A | Canal impulsionnel /A (<u>A inversé</u>) du codeur incrémental 1 | |
| 09 | K4 out | Sortie de commutation (sortie transistor rapide PNP 30V/150 mA) | |
| 10 | K3 out | Sortie de commutation (sortie transistor rapide PNP 30V/150 mA) | |
| 11 | Cont.4 | Entrée de commande pour fonctions de commutation numériques | |
| 12 | Cont.3 | Entrée de commande pour fonctions de commutation numériques | |
| 13 | (PROG) | (uniquement pour télécharger un nouveau logiciel appareil) | |
| 14 | RxD | Interface sérielle RS 232, « Réception de données » (entrée) | |
| 15 | Analog 20 mA | Sortie analogique courant, 0 – 20 mA ou 4 – 20 mA (ZA | |
| | | uniquement) | |
| 16 | Analog +/-10V | Sortie analogique tension -10V 0 +10V (ZA uniquement) | |
| 17 | +Vin | Entrée pour alimentation appareil +16 — 40 VDC ou 24 VAC | |
| 18 | +5,2V out | Sortie de tension aux. 5,2V/150 mA pour alimentation codeur *) | |
| 19 | +24V out | Sortie de tension aux. 24V/120 mA pour alimentation codeur *) | |
| 20 | GND | Potentiel de référence commun (masse, OV) | |
| 21 | Codeur 2, B | Canal impulsionnel B (<u>non inversé</u>) du codeur incrémental 2 | |
| 22 | Codeur 2, A | Canal impulsionnel A (<u>non inversé</u>) du codeur incrémental 2 | |
| 23 | Codeur 1, B | Canal impulsionnel B (<u>non inversé</u>) du codeur incrémental 1 | |
| 24 | Codeur 1, A | Canal impulsionnel A (<u>non inversé</u>) du codeur incrémental 1 | |
| 25 | K2 out | Sortie de commutation (sortie transistor rapide PNP 30V/150 mA) | |
| 26 | K1 out | Sortie de commutation (sortie transistor rapide PNP 30V/150 mA) | |
| 27 | Cont.2 | Entrée de commande pour fonctions de commutation numériques | |
| 28 | Cont.1 | Entrée de commande pour fonctions de commutation numériques | |
| 29 | Com+ (K1-K4) | Entrée pour la tension de commutation commune des sorties | |
| | | K1-K4 | |
| 30 | TxD | Interface sérielle RS 232, « Transmission de données » (sortie) | |
| 31 | GND | Potentiel de référence commun (masse, 0V) | |
| 32 | GND | Masse pour alimentation appareil DC ou AC | |

^{*) 120} mA et 150 mA s'appliquent à un seul codeur. Le courant total autorisé est par conséquent de 240 mA, voire 300 mA

3.1. Alimentation

Par le biais des bornes 17 et 1, l'appareil peut être alimenté soit en courant continu 16 – 40 VDC, soit en courant alternatif 24 VAC (+/-10%). La consommation de courant dépend du niveau de la tension d'alimentation et de l'état de charge interne de l'appareil et se situe dans une fourchette comprise entre 100 et 200 mA (à laquelle il faut ajouter le courant prélevé au niveau des sorties de tension auxiliaires pour l'alimentation du codeur).

3.2. Tensions auxiliaires pour l'alimentation du codeur

Les bornes 2 et 18 peuvent fournir une tension auxiliaire de +5.2 VDC / 300 mA. Les bornes 3 et 19 peuvent fournir une tension auxiliaire de +24 VDC / 240 mA.

3.3. Entrées impulsionnelles pour codeur incrémental

Les caractéristiques des entrées impulsionnelles peuvent être paramétrées individuellement pour chacun des deux codeurs par le biais du menu utilisateur. Suivant l'utilisation de l'appareil, celui-ci accepte aussi bien des informations impulsionnelles mono-canal (A uniquement, pas d'information sens de rotation) que des informations bi-canal (A/B avec déphasage de 90° par rapport à la reconnaissance du sens). Les formats et niveaux suivants peuvent être paramétrés :

- Impulsions symétriques au format RS 422 A, /A, B, /B
- Niveau TTL 2,4 5 volts au format A, /A, B, /B
- Niveaux TTL asymétriques (uniquement A et/ou B, pas de signaux inversés) *)
- Niveau HTL 10 30 volts, symétrique (A, /A, B, /B) ou asymétrique, au choix (uniquement A et B, sans canaux inversés)
- Impulsions de détecteurs de proximité ou de barrières lumineuses à niveau HTL
- Les capteurs Namur (2 conducteurs) nécessitent éventuellement une connexion externe supplémentaire

3.4. Entrées de commande Cont.1 – Cont.4

Ces entrées sont configurables et s'utilisent pour des fonctions à déclenchement externe telles que reset, set, verrouillage et pour des commutations fonctionnelles. Les entrées peuvent également servir à traiter les impulsions de référence des codeurs HTL.

Les entrées de contrôle fonctionnent toutes en format HTL et peuvent être paramétrées sur PNP (commutation vers +) ou NPN (commutation vers –).

Pour l'évaluation d'événements sur des fronts de signaux dynamiques, il est possible de définir le front actif (montant ou descendant). Les entrées de contrôle peuvent également être commandées par le biais de codeurs Namur (2 fils).

La durée d'impulsion minimale au niveau des entrées de contrôle est de 50 µsec.

^{*)} exige un réglage adéquat du seuil de déclenchement, voir groupe de paramètres F04

3.5. Sorties de commutation K1 – K4

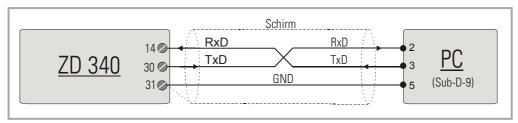
Les appareils disposent de 4 présélections de valeurs limites avec comportement de commutation programmable. Les sorties K1 - K4 sont des sorties PNP rapides et résistantes aux courts-circuits, dotées d'une capacité de commutation de 5 - 30 volts / 350 mA par canal. Le temps de réaction à des modifications au niveau de la position du compteur est < 1 msec. La tension de commutation est déterminée par la tension amenée à la borne 29 (Com+).

3.6. Interface sérielle

L'interface RS 232 peut être utilisée comme suit :

- pour paramétrer un appareil au moment de la mise en service
- pour modifier des paramètres pendant le fonctionnement
- pour lire la position du compteur et les valeurs réelles via SPS ou PC

Le schéma ci-dessous montre la connexion du compteur ZD 340 à un PC à l'aide d'une prise standard 9 pôles (Sub-D-9)



Pour plus de détails concernant le protocole de communication, veuillez vous reporter au descriptif « Serpro ».

3.7. Sortie analogique rapide (modèles ZA uniquement)

La sortie analogique dipose d'une plage de tension de +/- 10 volts (capacité de charge 2 mA) et d'une plage de courant de 0-20 mA ou de 4-20 mA (charge 0-270 Ω). Les valeurs minimales et maximales peuvent être étalonnées librement par le biais du menu utilisateur. La résolution est de 14 bits. Le temps de réaction à des modifications au niveau de la position du compteur est < 1 msec.

Une utilisation sérielle intensive peut provoquer un allongement temporaire du temps de réaction de la sortie analogique.

4. Modes de fonctionnement du compteur (mode)

L'ensemble des paramètres de l'appareil est réparti en 13 groupes désignés par « F01 » jusqu'à « F13 ». En fonction de l'utilisation, seuls quelques-uns de ces groupes entrent en ligne de compte tandis que les autres n'ont pas besoin d'être réglés.

Ce chapitre est consacré aux différents modes de fonctionnement et applications du compteur, avec indication des groupes de paramètres correspondant à l'application en question.

Le mode de fonctionnement du compteur est réglé sous F07, paramètre F07.062.



Durant le fonctionnement, l'afficheur peut être commuté sur différentes valeurs de lecture, comme on peut le voir dans les tableaux de fonctions qui suivent. La commutation peut s'effectuer au moyen d'une touche frontale ou d'une entrée externe, à condition d'avoir effectué un ordre de commutation d'affichage au menu F06.

Les DEL L1 et L2 affichent la valeur qui est en train d'être lue.

- La commutation de l'affichage d'une valeur de lecture vers une autre n'a aucune incidence ni sur l'état des sorties de commutation K1 — K4 ni sur la fonction de la sortie analogique (dans le cas des appareils ZA)
- Dans la mesure où le mode de fonctionnement sélectionné prévoit également la lecture de valeurs extrêmes ou de points d'inflexion, il ne faut pas oublier que la sauvegarde de ces valeurs s'effectue dans un laps de temps d'environ 1 msec.
 Dans le cas de fréquences de comptage élevées, ces valeurs peuvent, par conséquent, présenter des petites erreurs (par ex. parce que la valeur effective maximale se situe entre 2 enregistrements)
- La ligne en gras et en couleur dans chaque tableau indique que la sortie analogique est assignée à cette valeur de lecture (appareils ZA uniquement)

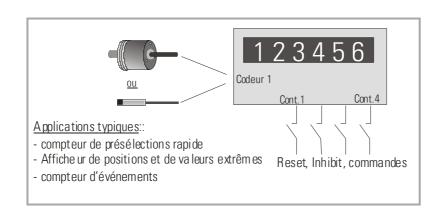
Pour les détails concernant la configuration et la fonction des paramètres, voir chapitre 6.

4.1. Mode « Single » (codeur 1 uniquement) : $\underline{F07.062} = \underline{0}$

Seules les entrées du codeur 1 sont actives, les entrées du codeur 2 ne sont pas évaluées. Outre la position actuelle du compteur, l'appareil enregistre également la valeur minimale, la valeur maximale ainsi que la position du dernier changement de sens.

Les 4 présélections de valeurs limites (K1 - K4) se rapportent à la position actuelle du compteur.

| | Affichage | L1 (rouge) | L2 (jaune) |
|---|---|------------------------|------------------------|
| 1 | Position actuelle du compteur | | |
| 2 | Valeur minimale depuis le dernier reset | clignotement rapide | |
| 3 | Valeur maximale depuis le dernier reset | | clignotement rapide |
| 4 | Dernier changement de sens (supérieur ou inférieur) | clignotement lent | |
| 5 | Changement de sens inférieur uniquement (F04.030 = 0) | | clignotement lent |
| | Changement de sens supérieur uniquement (F04.030 = 1) | | |



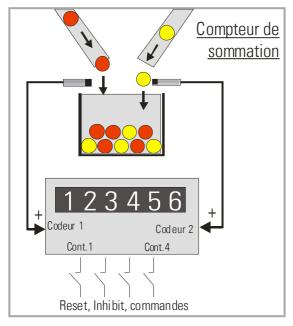
4.2. Mode « Sommation » (codeur 1 + codeur 2) : F07.062 = 1

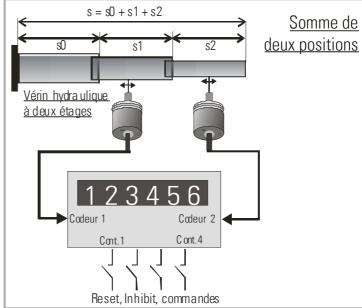
Les deux entrées de comptage « Codeur 1 » et « Codeur 2 » sont actives. L'appareil calcule la somme des valeurs des deux codeurs, avec prise en compte des facteurs d'échelle. Lorsque les codeurs utilisés fournissent des informations sur le sens, le sens de comptage ou le signe entrent également dans le calcul de la somme. Dans le cas de signaux sans sens (voie A connectée uniquement), c'est une simple addition des deux informations d'entrée qui est effectuée. Grâce aux paramètres d'échelle du groupe F07, le résultat de cette somme peut encore une fois être mis à l'échelle de manière définitive.

En plus des positions du compteur et de leur somme, l'appareil enregistre automatiquement, en arrière-plan, les valeurs minimales et maximales obtenues pour la valeur additionnante.

Les présélections des valeurs limites K1 et K2 se rapportent à la position actuelle du compteur. Les présélections des valeurs limites K3 et K4 se rapportent à la somme (codeur 1 + codeur 2)

| | Affichage | L1 (rouge) | L2 (jaune) |
|---|---|------------------------|------------------------|
| 1 | Valeur additionnante actuelle codeur 1 + codeur 2 | | |
| 2 | Valeur minimale depuis le dernier reset | clignotement rapide | |
| 3 | Valeur maximale depuis le dernier reset | | clignotement rapide |
| 4 | Position actuelle du compteur du codeur 1 | clignotement lent | |
| 5 | Position actuelle du compteur du codeur 2 | | clignotement lent |





4.3. Mode « Différence » (codeur 1 – codeur 2) : $\underline{F07.062} = \underline{2}$

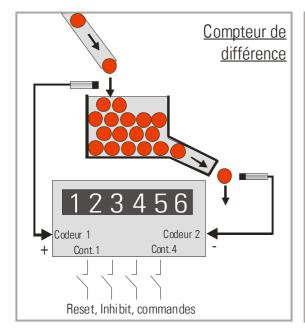
Les deux entrées de comptage « Codeur 1 » et « Codeur 2 » sont actives. L'appareil calcule la différence entre les valeurs des deux codeurs, avec prise en compte des facteurs d'échelle. Lorsque les codeurs utilisés fournissent des informations sur le sens, le sens de comptage ou le signe entrent également dans le calcul de la différence. Dans le cas de signaux sans sens (voie A connectée uniquement), c'est une simple soustraction des deux informations d'entrée qui est effectuée. Grâce aux paramètres d'échelle du groupe F07, le résultat de cette différence peut encore une fois être échelonné de manière définitive.

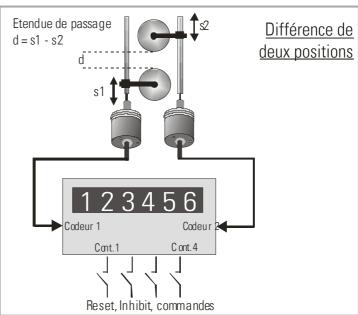
En plus des positions du compteur et de leur différence, l'appareil enregistre automatiquement, en arrière-plan, les valeurs minimales et maximales obtenues pour la valeur soustrayante.

Les présélections des valeurs limites K1 et K2 dépendent, dans leur fonctionnement, de la position du codeur 1.

Les présélections des valeurs limites K3 et K4 dépendent, dans leur fonctionnement, de la différence codeur 1 - codeur 2

| | Affichage | L1 (rouge) | L2 (jaune) |
|---|--|--------------|--------------|
| 1 | Valeur soustrayante actuelle codeur 1 - codeur 2 | | 1 |
| 2 | Valeur minimale de la différence depuis le dernier | clignotement | |
| | reset | rapide | |
| 3 | Valeur maximale de la différence depuis le dernier | | clignotement |
| | reset | | rapide |
| 4 | Position actuelle du compteur du codeur 1 | clignotement | |
| | | lent | |
| 5 | Position actuelle du compteur du codeur 2 | | clignotement |
| | | | lent |





4.4. Compteur principal avec compteur de pièces intégré : $\underline{F07.062} = 3$

Ce mode de fonctionnement est utilisé pour des coupes à longueur, des systèmes de production cycliques et des processus d'emballage. Tandis que le compteur principal totalise le nombre d'impulsions nécessaire par pièce, le compteur de pièces totalise le nombre de pièces produites.

Ce mode de fonctionnement suppose une activation de la fonction « Auto-reset » au niveau du compteur principal, pour que celui-ci revienne à zéro après avoir atteint la valeur préréglée. *)

Seule l'entrée de comptage du codeur 1 est active. A chaque fois que le compteur principal atteint la valeur préréglée, un signal est émis et le compteur de pièces passe à la valeur suivante, tandis que le compteur principal reprend à zéro.

Le compteur de pièces peut être décrémenté manuellement d'une valeur, par pression sur la touche ou par signal externe (pièce défectueuse) lorsque cette fonction a été attribuée à une touche ou à une entrée. **)

En plus des positions du compteur, l'appareil enregistre automatiquement, en arrière-plan, les valeurs mimales et maximales atteintes par le codeur 1.

Les présélections des valeurs limites K1 et K2 dépendent, dans leur fonctionnement, du compteur principal (codeur 1).

Les présélections des valeurs limites K3 et K4 dépendant, dans leur fonctionnement, du compteur de pièces intégré.

| | | Affichage | L1 (rouge) | L2 (jaune) |
|---|---|---|------------------------|------------------------|
| | 1 | Position actuelle du compteur de pièces | | |
| 4 | 2 | Valeur minimale du compteur principal (depuis le dernier reset) | clignotement rapide | |
| 3 | 3 | Valeur maximale du compteur principal (depuis le dernier reset) | | clignotement rapide |
| 4 | 4 | Position actuelle du compteur principal (codeur 1) | clignotement lent | |
| Ę | 5 | Position actuelle du compteur de pièces | | clignotement lent |

- *) <u>Exemple</u>: le codeur 1 doit générer 500 impulsions par produit.
 - a. Positionner F01.000 sur 500 (présélection 1)
 - b. Positionner F10.089 = 1.00 sec. (durée de l'impulsion de passage K1)
 - c. Positionner F10.097 = 2 ou 4 (remise à zéro automatique)
- **) Sélectionner le groupe de paramètres F06 et affecter l'ordre spécial « 13 » à l'entrée ou à la touche souhaitées. A chaque fois qu'il est actionné, le compteur de pièces est décrémenté.

4.5. Mesure de la longueur de coupe effective : $\underline{F07.062} = 4$

Ce mode de fonctionnement utilise le codeur 1 pour mesurer la longueur, le codeur 2 n'est pas actif. Le comptage en tant que tel s'effectue en arrière-plan. Le compteur est mis en route et stoppé par des signaux externes et le résultat final gelé sur l'afficheur, tandis que le compteur poursuit le comptage de longueur à l'arrière-plan.

Pour démarrer et arrêter le comptage, on utilisera les entrées Cont.1 et Cont.2, qui ne peuvent donc pas être utilisées pour d'autres usages. L'affectation des signaux ainsi que les fronts de signaux (montants ou descendants) peuvent être adaptés à la situation de comptage. La fonction « Auto-reset » est automatiquement activée en cas de redémarrage du comptage.

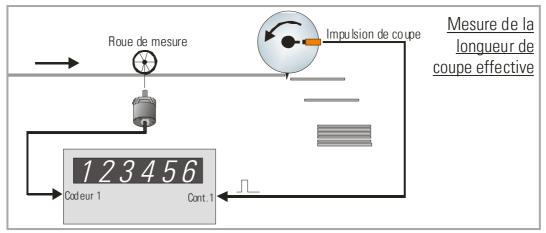
Exemples:

- Le front montant au niveau de Cont1 enregistre la valeur finale du compteur et remet le compteur à zéro. L'affichage de la longueur obtenue est indiqué sur le schéma ci-dessous.
- L'entrée Cont1 démarre le comptage et l'entrée Cont2 arrête et enregistre la valeur finale. Cela entraîne le comptage de la longueur différentielle entre les deux signaux.
- Les entrées Cont1 et Cont2 sont connectées en parallèle et commandées par un signal commun. Cela permet par ex. de mesurer et d'afficher la distance entre deux pièces (le comptage est effectué aussi longtemps que le signal est statiquement haut ou bas).

Comme applications typiques on peut citer les contrôles des longueurs de coupe sur les coupeuses transversales rotatives, scies volantes, ciseaux excentriques et autres.

L'appareil enregistre automatiquement les valeurs minimales et maximales de toutes les longueurs. Les présélections des valeurs limites K1 et K2 dépendent du compteur d'arrière-plan actuel (codeur 1). Les valeurs limites K3 et K4 dépendent des longueurs finales obtenues. Celles-ci peuvent être utilisées pour un tri qualitatif (trop court – bonne longueur – trop long).

| | Affichage | L1 (rouge) | L2 (jaune) |
|---|---|------------|------------|
| 1 | Dernière longueur de coupe obtenue | | |
| 2 | Longueur de coupe minimale (depuis le dernier reset) | rapide | |
| 3 | Longueur de coupe maximale (depuis le dernier reset) | - | rapide |
| 4 | Valeur actuelle du compteur d'arrière-plan (codeur 1) | lent | |
| 5 | Dernière longueur de coupe obtenue | - | lent |



4.6. Calcul du diamètre d'une bobine : F07.062 = 5

Avec ce mode de fonctionnement, le codeur 1 calcule les impulsions de comptage sur la bande de matière d'une bobine (enrouleur ou dérouleur). Par le biais de l'entrée Cont.1, le compteur reçoit une impulsion à chaque rotation de la bobine. A partir de là, l'appareil calcule, puis affiche le diamètre actuel du rouleau. Le calcul en tant que tel s'effectue en arrière-plan. Seul le diamètre obtenu après chaque impulsion de référence est affiché. Le codeur 2 n'est pas actif.

Dans ce mode de fonctionnement, les paramètres d'échelle F07.066 et F07.067 sont automatiquement préréglés sur les bonnes valeurs.

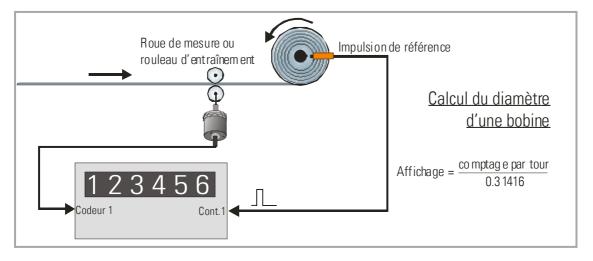
Le paramètre F07.068 permet de présélectionner un diamètre de noyau. Lorsque celui-ci est positionné sur zéro, c'est le diamètre total du rouleau qui est affiché. En cas de préréglage d'un diamètre de noyau, l'afficheur indique le diamètre restant du matériel à enrouler (diamètre total – diamètre du noyau).

Outre le diamètre actuel et la longueur totale du matériel, l'appareil enregistre les valeurs minimales et maximales du diamètre apparues durant la production.

Les présélections des valeurs limites K1 et K2 se rapportent au compteur de voies (codeur 1, longueur totale du matériel sous la roue de mesure).

Les présélections des valeurs limites K3 et K4 se rapportent à la valeur actuelle du diamètre de la bobine.

| | Affichage | L1 (rouge) | L2 (jaune) |
|---|---|------------------------|------------------------|
| 1 | Dernière valeur de diamètre obtenue | | |
| 2 | Diamètre minimal (depuis le dernier reset) | clignotement rapide | |
| 3 | Diamètre maximal (depuis le dernier reset) | | clignotement rapide |
| 4 | Valeur actuelle du compteur de voies (codeur 1) | clignotement lent | |
| 5 | Dernier résultat du compteur de voies | | clignotement lent |



4.7. Calcul du rayon d'une bobine : $\underline{F07.062} = \underline{6}$

Avec ce mode de fonctionnement, le codeur 1 calcule les impulsions de comptage sur la bande de matière d'une bobine (enrouleur ou dérouleur). Par le biais de l'entrée Cont.1, le compteur reçoit, en outre, une impulsion à chaque rotation de bobine. A partir de là, l'appareil calcule, puis affiche le rayon actuel du rouleau. Le calcul en tant que tel s'effectue en arrière-plan. Seul le rayon obtenu après chaque impulsion de référence est affiché. Le codeur 2 n'est pas actif.

Dans ce mode de fonctionnement, les paramètres d'échelle F07.066 et F07.067 sont automatiquement préréglés sur les bonnes valeurs.

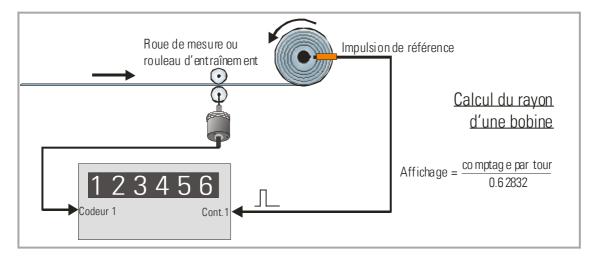
Le paramètre F07.068 permet de prérégler un rayon de noyau. Lorsque celui-ci est positionné sur zéro, c'est le rayon total qui est affiché. Lorsqu'un rayon de noyau est préréglé, l'afficheur indique le rayon restant du matériel à enrouler (rayon total — rayon de noyau).

Outre le rayon actuel et la longueur totale du matériel, l'appareil enregistre les valeurs minimales et maximales du rayon apparues durant la production.

Les présélections des valeurs limites K1 et K2 se rapportent au compteur de voies (codeur 1, longueur totale du matériel sous la roue de mesure).

Les présélections des valeurs limites K3 et K4 se rapportent à la valeur actuelle du rayon de la bobine.

| | Affichage | L1 (rouge) | L2 (jaune) |
|---|---|------------------------|------------------------|
| 1 | Dernière valeur de rayon obtenue | | |
| 2 | Rayon minimal (depuis le dernier reset) | clignotement rapide | |
| 3 | Rayon maximal (depuis le dernier reset) | | clignotement rapide |
| 4 | Valeur actuelle du compteur de voies (codeur 1) | clignotement lent | |
| 5 | Dernier résultat du compteur de voies | | clignotement lent |



4.8. Commande de longueur de coupe: $\underline{F07.062} = 7$ ou 8

La fonction coupe décrite ci-dessous exige l'utilisation d'un modèle disposant d'au moins 2 commutateurs de codage frontaux.

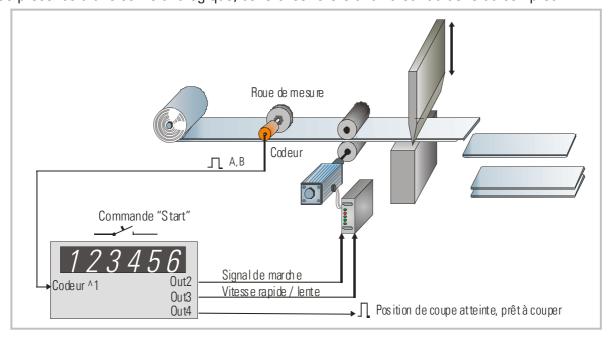
Les modes de fonctionnement 7 et 8 servent à commander des coupes simples, basées sur un cycle machine « Start – Lent – Stop ».

Le tableau suivant indique les fonctions affectées aux commutateurs de codage frontaux et aux paramètres de présélection.

| Présélection | Fonction | Explication | |
|---------------------|-----------------|---|--|
| Bloc de commutation | Largeur d'outil | Corrige la longueur nominale prédéfinie par rapport | |
| de codage 1 | | à la largeur de l'outil (par ex. épaisseur de lame de | |
| | | la scie circulaire) | |
| Bloc de commutation | Longueur de | Longueur souhaitée du produit final | |
| de codage 2 | coupe | | |
| Présélection de la | Pré-stop | Distance par rapport à la position finale, à | |
| position F01.004 | | l'intérieur de laquelle le système d'entraînement | |
| (entrée clavier) | | doit passer de la marche rapide à la marche lente | |
| Présélection de la | Stop de | Correction destinée à compenser la marche à vide | |
| position F01.005 | correction | mécanique après le stop électrique | |

Lorsque F07.062 est positionné sur 7, le compteur démarre toujours à zéro et compte dans le sens ascendant jusqu'à ce que soit atteinte la valeur finale « Longueur de coupe + Largeur d'outil ». Lorsque F07.062 est positionné sur 8, le compteur démarre avec la valeur négative de la largeur d'outil et compte, en dépassant le zéro, jusqu'à ce qu'il atteigne la longueur de coupe prédéfinie. Toutes les autres fonctions sont identiques pour les deux réglages.

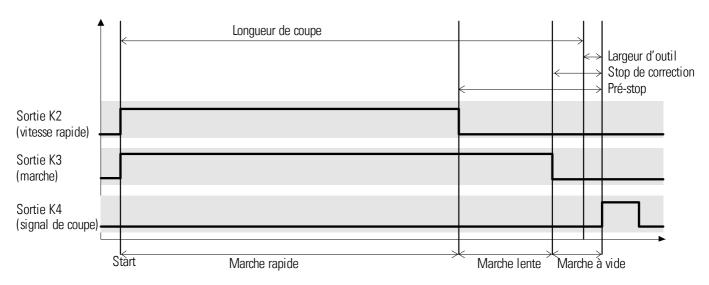
Dans ce mode de fonctionnement, seule la longueur actuelle du matériel est indiquée ; en cas de présence d'une sortie analogique, celle-ci se réfère à la valeur actuelle du compteur.



Les paramètres de présélection K1 à K4 (F01.000 - F01.003) ne doivent pas être utilisés dans cette application, car ils servent à tamponner les valeurs intermédiaires calculées.

La commande externe « Start » peut être appliquée à n'importe quelle touche frontale ou à une entrée de commande externe, par le biais d'une affection de la fonction RESET (exemple : lorsque le paramètre F06.052 est positionné sur 1, la fonction « Start » se situe au niveau de la touche ENTER frontale, etc.). On peut également utiliser une fonction Reset automatique avec une impulsion de glissement à la sortie, pour qu'après la coupe, le cycle suivant démarre de manière automatique et programmée dans le temps (sans message retour externe).

Le diagramme de déroulement ci-dessous indique l'état de commutation des sorties K2, K3 et K4 en fonction des paramètres de coupe préréglés. La sortie K1 n'a pas le droit d'être utilisée dans cette application.



Les déroulements de signaux ci-dessus prennent pour base les paramètres de réglages suivants:

F10.101 = 1 (positionner le compteur sur la valeur de positionnement)

F10.090 = 0 (sortie K2 statique)

F10.098 = 1 (sortie K2 active lorsque la position du compteur ≤ valeur présélectionnée)

F10.091 = 0 (sortie K3 statique)

F10.099 = 1 (sortie K3 active lorsque la position du compteur ≤ valeur présélectionnée)

F10.092 = x (sortie K4 statique ou glissante, au choix)

F10.100 = 0 (sortie K4 active lorsque la position du compteur ≥ valeur présélectionnée)

4.9. Contrôle de marche synchrone, glissement, torsion, rupture d'arbre: F07.062 = 9

Ce mode est une variante spéciale du compteur différentiel décrit précédemment. Les principales divergences résident dans le fait que les 4 sorties commutent sur la différence et que des fonctions supplémentaires ont été rajoutées pour contrôler le glissement.

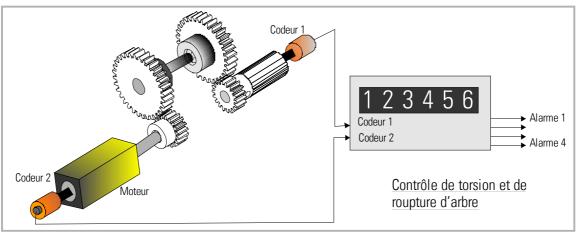
Avant la formation de l'écart, les deux entrées codeur sont évaluées avec leur facteur d'échelle préréglé individuellement. En cas de souhait, le résultat peut une nouvelle fois être converti en un format d'affichage définitif, à l'aide du paramètre d'échelle.

Etant donné que les valeurs limites présélectionnées peuvent être positionnées sur des valeurs positives et négatives, ce mode de fonctionnement convient également pour des opérations de synchronisation simples à deux entraînements. Les 4 sorties sont utilisées de telle sorte que l'entraînement progressif est freiné par moments ou que l'entraînement rétrograde est accéléré par moments. Comme applications typiques citons les grandes portes roulantes, les ponts élévateurs et les ponts roulants à entraînements individuels indépendants.

Certaines applications nécessitent la prise en compte d'un certain glissement nominal (par ex. couplage du glissement). Pour ce faire, l'appareil permet le raccordement d'une fonction timer automatique, qui remet constamment le compteur différentiel à zéro, à des intervalles de temps réglables. Le paramètre multi-usage F04.030 sert à présélectionner cette trame de temps (00,0 = pas de reset automatique, tous les autres réglages xx,x = cycle reset en secondes). Dans le cas d'applications de glissement avec cycles de reset courts, les changements rapides de l'affichage du compteur peuvent surprendre. C'est pourquoi, le paramètre multi-usage F04.031 offre la possibilité de ralentir l'évolution des affichages et de faciliter la lecture : 0 = indication du temps réel, 1 = 8 msec, 2 = 16 msec, 3 = 32 msec, 4 = 64 msec, etc.

Outre l'écart de position, l'affichage peut être commuté sur les valeurs suivantes :

| | Affichage | L1 (rouge) | L2 (jaune) |
|---|---|------------|------------|
| 1 | Compteur différentiel (codeur 1 – codeur 2) | | |
| 2 | Différence minimale depuis le dernier reset | rapide | |
| 3 | Différence maximale depuis le dernier reset | | rapide |
| 4 | Valeur codeur 1 | lent | |
| 5 | Valeur codeur 2 | | lent |



5. Utilisation du clavier

Pour un aperçu et la description des paramètres, voir chapitre 6.

L'appareil s'utilise au moyen de 4 touches frontales, désignées comme suit dans le présent descriptif :

| P | | • | |
|------|----|------|-------|
| PROG | UP | DOWN | ENTER |

La fonction des touches dépend de l'état de fonctionnement de l'appareil. Nous distinguons 3 états principaux :

- Mode normal
- Paramétrage général
- Accès rapide à des valeurs limites et à des valeurs de positionnement

5.1. Mode normal

En mode normal, l'appareil fonctionne selon le mode compteur préréglé, et toutes les touches possèdent la fonction qui leur est attribuée par l'utilisateur, conformément à la présélection au menu F06 (par ex. commutation de l'affichage, reset, etc.)

5.2. Paramétrage général

Pour passer du mode normal au mode paramétrage, appuyez sur la touche <u>pendant au moins 2 secondes</u>. Vous pouvez ensuite sélectionner l'un des groupes de paramètres compris entre F01 et F13.

Puis, sélectionnez le paramètre correspondant à l'intérieur du groupe choisi et réglez sa valeur numérique selon besoin. Vous pouvez ensuite soit régler d'autres paramètres, soit retourner en mode normal.

La séquence de programmation ci-contre montre comment, à l'intérieur du groupe de paramètres F06, le paramètre N° 052 est réglé de 0 sur 8.

| N° | Etat | Touche à actionner | Affichage | Commentaire |
|----|--------------------------------------|--------------------|--------------------|--|
| 00 | Mode normal | | Comptage | |
| 01 | | > 2 sec. | F01 | Affichage du groupe de paramètres |
| 02 | Niveau : groupes de paramètres | 5 x | F02 F06 | Sélection du groupe F06 |
| 03 | | | F06.050 | Confirmation groupe F06, premier paramètre du groupe : F06.050 |
| 04 | Niveau : numéros de paramètres | 2 x | F06.051 F06.052 | Sélection du paramètre 052 |
| 05 | | | 0 | Paramètre 052 affiché, la valeur actuelle est 0 |
| 06 | Niveau : valeurs de paramètres | 8 x | 1 8 | Valeur réglée de 0 sur 8 |
| 07 | | P | F06.052 | Mémoriser le nouveau réglage « 8 » |
| 08 | Niveau : numéros de paramètres | P | F06 | Retour au niveau groupes de paramètres |
| 09 | Niveau : groupes de paramètres | P | Comptage | Retour en mode normal |
| 10 | Mode normal | | | |



Lors du paramétrage général, toutes les fonctions de comptage sont verrouillées. Les nouvelles valeurs de paramètre ne deviennent actives que lorsque l'affichage est retourné à la fonction normale.

5.3. Accès rapide aux valeurs limites

Pour permettre un accès rapide, les touches suivantes doivent être actionnées pendant au moins 2 secondes :



et



simultanément

Cela permet d'accéder directement aux valeurs de présélection et aux valeurs de positionnement du groupe de paramètres F01. Le réglage des paramètres se fait comme indiqué ci-dessus. Les différences majeures par rapport au paramétrage général sont :



Lors de l'accès rapide, toutes les fonctions de comptage restent actives. D'autres groupes de paramètres ne sont pas accessibles par le biais de l'accès rapide.

5.4. Modification de valeurs de paramètres au niveau des valeurs

Le format numérique des paramètres comprend jusqu'à 6 chiffres sur les appareils à 6 décades et jusqu'à 8 chiffres sur les modèles à 8 décades. Certains paramètres comprennent en outre un présignal. Une modification simple et rapide de ces valeurs est assurée par l'algorithme suivant. Les fonctions des touches sont les suivantes :

| P | • | • | |
|--------------------------|------------------|------------------|---------------------------|
| PROG | UP | DOWN | ENTER |
| Mémorise la valeur | Incrémente la | Décrémente la | Décale la décade |
| actuellement affichée en | décade | décade | clignotante d'une |
| tant que nouvelle valeur | clignotante ou | clignotante ou | position vers la gauche |
| paramètre et retourne au | déroule celle-ci | déroule celle-ci | ou de tout à fait à |
| menu choix de paramètre | vers le haut | vers le bas | gauche vers tout à fait à |
| | | | droite |

Pour les paramètres affectés d'un signe, les valeurs « - » (négatif) et « -1 » peuvent également être réglées sur la première décade, à côté des chiffres 0 — 9. L'exemple montre comment un paramètre est réglé de sa valeur initiale 1024 sur la valeur 250 000. Le paramètre même est déjà sélectionné dans l'exemple et la valeur numérique initiale visible à l'affichage.

| N° | Etat | Touche à actionner | Affichage Commentaire |
|----|-----------------------|--------------------|--|
| 00 | 00102 <mark>4</mark> | | La valeur paramètre 1024 est affichée, le dernier chiffre clignote. |
| 01 | | 4 x ou dérouler | Dernière position réglée sur 0 |
| 02 | 00102 <mark>0</mark> | T I | Curseur décalé vers la gauche |
| 03 | 0010 <mark>2</mark> 0 | 2 x ou dérouler | Position marquée réglée sur 0 |
| 04 | 0010 <mark>0</mark> 0 | 2 x | Curseur décalé vers la gauche à raison de 2 positions |
| 05 | 00 <mark>1</mark> 000 | • | Position marquée réglée sur 0 |
| 06 | 00 <mark>0</mark> 000 | | Curseur décalé vers la gauche |
| 07 | 0 <mark>0</mark> 0000 | 5 x ou dérouler | Position marquée réglée sur 5 |
| 08 | 0 <mark>5</mark> 0000 | | Curseur décalé vers la gauche |
| 09 | <mark>0</mark> 50000 | 2 x ou dérouler | Position marquée réglée sur 2 |
| 10 | <mark>2</mark> 50000 | P | La nouvelle valeur paramètre est mémorisée. Retour vers le choix des paramètres. |

5.5. Verrouillage du code pour les entrées clavier

Le groupe de paramètres F05 permet de définir un code de verrouillage pour chaque groupe. Ainsi, certains groupes de paramètres ne peuvent être déverrouillés que par des personnes bien précises.

Lors de l'accès à un groupe verrouillé, l'appareil affiche le mot « Code ». A ce moment-là, il faut saisir le code préalablement enregistré, faute de quoi l'accès aux paramètres est impossible et l'appareil retourne automatiquement en mode normal au bout de quelques secondes. Après saisie du code, appuyez sur la touche ENTER jusqu'à ce que l'appareil réagisse. Lorsque le code est exact, la réponse est « YES », lorsqu'il est erroné « NO » et l'accès reste verrouillé.

5.6. Retour à partir des menus et de la fonction time-out

La touche PROG passe, à tout moment de l'entrée menu, vers le niveau supérieur ou retourne à l'affichage normal. Une fonction time-out automatique permet d'obtenir le même effet, lorsqu'aucune touche n'est actionnée pendant une durée de 10 secondes.

En cas d'arrêt automatique du dialogue par le biais de la touche time-out, toutes les modifications sont perdues, si elles n'ont pas été enregistrées au préalable avec la touche PRG.

5.7. Replacer tous les paramètres sur les valeurs par défaut

En cas de besoin, il est possible de remettre tous les paramètres aux valeurs d'usine originales (par ex. lorsqu'on a oublié le code de verrouillage pour débloquer le clavier ou lorsque l'appareil ne fonctionne plus très bien suite à un préréglage de paramètres erronés).

Les valeurs par défaut sont indiquées dans le tableau des paramètres ci-dessous. Pour effectuer ce processus, respecter les étapes suivantes :

- Eteindre l'appareil
- Appuyer simulatanément sur et



Rallumer l'appareil lorsque les deux touches sont pressées



Une fois ces mesures effectuées, tous les paramètres et réglages sont perdus et l'appareil doit être entièrement reconfiguré!

6. Structure du menu et description des paramètres

Tous les paramètres sont regroupés dans les groupes de fonction (F01 à F13). Seuls les paramètres utilisés pour l'application choisie doivent être réglés. Dans la description ultérieure des paramètres, les valeurs par défaut sont indiquées en **gras**.

6.1. Aperçu du menu

Ce chapitre présente un aperçu des différents groupes de paramètres ainsi que de leur affectation aux unités de fonction de l'appareil.

| Groupe | Fonction |
|--------|--|
| F01 | Valeurs présélectionnées |
| 000 | Présélection valeur limite K1 |
| 001 | Présélection valeur limite K2 |
| 002 | Présélection valeur limite K3 |
| 003 | Présélection valeur limite K4 |
| 004 | Valeur de positionnement canal 1 du codeur |
| 005 | Valeur de positionnement canal 2 du codeur |

| Groupe | Fonction |
|--------|---------------------------------|
| F02 | Définitions du codeur 1 |
| 010 | Caractéristiques du codeur |
| 011 | Evaluation de flanc x1, x2, x4 |
| 012 | Sens de comptage |
| | montant/descendant |
| 013 | Facteur d'échelle d'impulsion |
| 014 | Multiplicateur d'impulsion |
| | |
| 015 | Cycle en cas de mode circulaire |
| | |

| FOO. | Définitions du sodour 0 |
|------|--------------------------------|
| F03 | Définitions du codeur 2 |
| 018 | Caractéristiques du codeur |
| 019 | Evaluation de flanc x1, x2, x4 |
| 020 | Sens de comptage |
| | montant/descendant |
| 021 | Facteur d'échelle d'impulsion |
| 022 | Multiplicateur d'impulsion |
| 023 | Cycle en cas de mode |
| | circulaire |

| F04 | Fonctions spéciales |
|-----|---------------------------------------|
| 026 | Filtre numérique pour signaux |
| | d'entrée |
| 027 | Enregistrement de la valeur réelle en |
| | cas de coupure de courant |
| 028 | Seuil de déclenchement du codeur 1 |
| | |
| 029 | Seuil de déclenchement du codeur 2 |
| 030 | Paramètre 1 multi-usage |
| 031 | Paramètre 2 multi-usage |
| | |

| FOF | ., ., ., . |
|-----|---------------------------|
| F05 | Verrouillage de code pour |
| | groupe |
| 033 | F01 |
| 034 | F02 |
| 035 | F03 |
| 036 | F04 |
| | |
| 037 | F05 |
| 038 | F06 |
| | |
| 039 | F07 |
| 040 | F08 |
| | |
| 041 | F09 |
| 042 | F10 |
| | |
| 043 | F11 |
| 044 | F12 |
| 045 | F13 |

| F06 | Commandes clavier et entrées de contrôle |
|-----|--|
| 050 | Touche UP |
| 051 | Touche DOWN |
| 052 | Touche ENTER |
| 053 | Entrée Cont.1, comportement de |
| | commutation |
| 054 | Entrée Cont.1, affection de fonction |
| 055 | Entrée Cont.2, comportement de |
| | commutation |
| 056 | Entrée Cont.2, affectation de fonction |
| 057 | Entrée Cont.3, comportement de |
| | commutation |
| 058 | Entrée Cont.3, affectation de fonction |
| 059 | Entrée Cont.4, comportement de |
| | commutation |
| 060 | Entrée Cont.4, affectation de fonction |
| | |
| | |

| Groupe | Fonction |
|--------|---------------------------------|
| F07 | Réglages de base |
| 062 | Mode de fonctionnement (mode) |
| 063 | Point décimal codeur 1 |
| 064 | Point décimal codeur 2 |
| 065 | Point décimal combiné <1,2> |
| 066 | Facteur de multiplication <1,2> |
| 067 | Facteur de division <1,2> |
| 068 | Constante additionnelle <1,2> |
| 069 | Luminosité de l'affichage % |

| Groupe | Fonction |
|--------|--|
| F08 | Définition sortie analogique (ZA uniquement) |
| 074 | Mode de sortie courant ou tension |
| 075 | Valeur initiale pour plage de conversion |
| 076 | Valeur finale pour plage de conversion |
| 077 | Course totale analogique |
| 078 | Valeur offset analogique |
| | |
| | |

| F00 | Communication of viall- |
|-----|--------------------------------|
| F09 | Communication sérielle |
| 081 | Adresse sérielle de l'appareil |
| 082 | Taux de baud |
| 083 | Format données |
| 084 | Choix sériel du protocole |
| 085 | Timer pour auto-transfert |
| | · |
| | |
| | |
| | |
| _ | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |

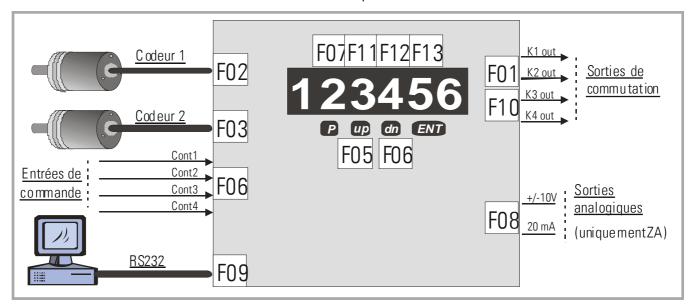
| F4.0 | 2 |
|------|--------------------------------------|
| F10 | Comportement de |
| | sorties/présélections |
| 089 | K1 (statique ou temps de glissement) |
| 090 | K2 (statique ou temps de glissement) |
| 091 | K3 (statique ou temps de glissement) |
| 092 | K4 (statique ou temps de glissement) |
| 093 | Hystérésis pour K1 |
| 094 | Hystérésis pour K2 |
| 095 | Hystérésis pour K3 |
| 096 | Hystérésis pour K4 |
| 097 | Mode de présélection K1 |
| 098 | Mode de présélection K2 |
| 099 | Mode de présélection K3 |
| 100 | Mode de présélection K4 |
| 101 | Mode preset |
| 102 | Polarité de sortie (ouverture, |
| | fermeture) |
| 103 | Présignal commutateur de décades |
| | (ZD6) |
| 104 | Affectation des commutateurs de |
| | décades |

| F11 | Plage de linéarisation |
|-----|------------------------|
| 108 | Plage de linéarisation |
| | compteur 1 |
| 109 | Plage de linéarisation |
| | compteur 2 |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |

| F12 | Tableau de linéarisation compteur 1 | | | | |
|-----|---|--|--|--|--|
| 114 | Premier point d'interpolation (x1, valeur | | | | |
| | originale) | | | | |
| 115 | Premier point d'interpolation (y1, valeur | | | | |
| | de remplacement) | | | | |
| | etc> | | | | |
| 144 | Dernier point d'interpolation (x16, | | | | |
| | valeur originale) | | | | |
| 145 | Dernier point d'interpolation (y16, | | | | |
| | valeur de remplacement) | | | | |

| F13 | Tableau de linéarisation compteur 2 | | | | |
|-----|---|--|--|--|--|
| 146 | Premier point d'interpolation (x1, valeur | | | | |
| | originale) | | | | |
| 147 | Premier point d'interpolation (y1, valeur | | | | |
| | de remplacement) | | | | |
| | etc> | | | | |
| 176 | Dernier point d'interpolation (x16, | | | | |
| | valeur originale) | | | | |
| 177 | Dernier point d'interpolation (y16, | | | | |
| | valeur de remplacement) | | | | |

Le schéma suivant montre de façon sommaire comment les groupes de paramètres sont affectés aux différents éléments de fonction du compteur.





Les précisions indiquées en couleur dans les tableaux de paramètres cidessous signifient que la plage de réglage du paramètre dépend du nombre de décades de l'appareil utilisé et qu'elle couvre soit 6, soit 8 décades.

6.2. Description des paramètres

6.2.1. Présélections et valeurs de positionnement

| F01 | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|--|------------------|---------|
| F01.000 | Présélection valeur limite K1 | -199 999 999 999 | 1 000 |
| F01.001 | Présélection valeur limite K2 | -199 999 999 999 | 2 000 |
| F01.002 | Présélection valeur limite K3 | -199 999 999 999 | 3 000 |
| F01.003 | Présélection valeur limite K4 | -199 999 999 999 | 4 000 |
| F01.004 | Valeur de positionnement canal 1 du codeur | -199 999 999 999 | 000 000 |
| | Le compteur du codeur 1 est positionné sur cette valeur par le biais d'un signal interne ou externe | | |
| F01.005 | Valeur de positionnement canal 2 du codeur Le compteur du codeur 2 est positionné sur cette valeur par le biais d'un signal interne ou externe | -199 999 999 999 | 000 000 |

6.2.2. Définitions pour le codeur 1

| F02 | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|---|------------------|---------|
| F02.010 | Caractéristiques du codeur 1 | 0 3 | 0 |
| | 0= Impulsions A, /A, B, /B (2 x 90°) avec inversion | | |
| | 1= Impulsions A, B (2 x 90°) sans inversion | | |
| | 2= Impulsions A, /A = impulsions de comptage | | |
| | Signaux B, /B = signal de sens statique | | |
| | 3= Impulsions A = impulsions de comptage | | |
| | Signal B = signal de sens statique | | |
| F02.011 | Evaluation de front | 0 2 | 0 |
| | 0= Evaluation de front simple (x1) | | |
| | 1= Evaluation de front double (x2) | | |
| | 2= Evaluation de front quadruple (x4) | | |
| F02.012 | Sens de comptage montant/descendant | 0 1 | 0 |
| | 0= Sens de comptage en avant lorsque front A | | |
| | précède B | | |
| | 1= Sens de comptage à rebours lorsque front A | | |
| | précède B | | |
| F02.013 | Facteur d'échelle d'impulsion | 0.00001 9.99999 | 1.00000 |
| | Multiplicateur pour impulsions d'entrée | | |
| F02.014 | Multiplicateur d'impulsions | 001 999 | 001 |
| | Plusieurs comptages de chaque impulsion | | |
| F02.015 | Cycle en cas de mode boucle | 0 999 999 | 0 |
| | 0= Plage de comptage illimitée | | |
| | xxx Compteur fonctionne dans la plage 0 - xxx | | |

6.2.3. Définitions pour le codeur 2

| F03 | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|---|------------------|---------|
| F03.018 | Caractéristiques du codeur | 0 3 | 0 |
| | 0= Impulsions A, /A, B, /B (2 x 90°) avec inversion | | |
| | 1= Impulsions A, B (2 x 90°) sans inversion | | |
| | 2= Impulsions A, /A = impulsions de comptage | | |
| | Signaux B, $/B = signal de sens statique$ | | |
| | 3= Impulsions A = impulsions de comptage | | |
| | Signal B = signal de sens statique | | |
| F03.019 | Evaluation de front | 0 2 | 0 |
| | 0= Evaluation de front simple (x1) | | |
| | 1= Evaluation de front double (x2) | | |
| | 2= Evaluation de front quadruple (x4) | | |
| F03.020 | Sens de comptage montant/descendant | 0 1 | 0 |
| | 0= Sens de comptage en avant lorsque front A | | |
| | précède B | | |
| | 1= Sens de comptage à rebours lorsque front A | | |
| | précède B | | |
| F03.021 | Facteur d'échelle d'impulsions | 0.00001 9.99999 | 1.00000 |
| | Multiplicateur pour impulsions d'entrée | | |
| F03.022 | Multiplicateur d'impulsions | 001 999 | 001 |
| | Plusieurs comptages de chaque impulsion | | |
| F03.023 | Cycle en cas de mode boucle | 0 999 999 | 0 |
| | 0= Plage de comptage illimitée | | |
| | xxx Compteur fonctionne dans la plage 0 - xxx | | |

6.2.4. Fonctions spéciales

| F04 | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|--|------------------|--------|
| F04.026 | Filtre numérique réglable pour les entrées | 0 3 | 0 |
| F04.027 | Enregistrement de la valeur réelle en cas de coupure | 0 - 1 | 1 |
| | de courant | | |
| | 0= Eteint, compteur démarre à 0 après une | | |
| | coupure de courant | | |
| | 1= Allumé, compteur enregistre la dernière | | |
| | position du compteur | | |
| F04.028 | Seuils de déclenchement pour les signaux du codeur | 30 250 | 166 |
| | 1 *) | | |
| F04.029 | Seuils de déclenchement pour les signaux du codeur | 30 250 | 166 |
| | 2 *) | | |
| F04.030 | Paramètre multi-usage 1, fonction liée au mode de | 0 999 | 0 |
| | fonctionnement, conformément aux indications | | |
| | spéciales | | |
| F04.031 | Paramètre multi-usage 2, fonction liée au mode de | 0 999 | 0 |
| | fonctionnement, conformément aux indications | | |
| V 1 | spéciales | | |

^{*)} Les seuils de déclenchement doivent être réglés en principe sur 166. Mais dans le cas de signaux asymétriques TTL (TTL sans signal inversé), le seuil doit être réglé sur 35.

6.2.5. Verrouillage du code d'accès au clavier

| F05 | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|--|--------------------|--------|
| F05.033 | Verrouillage pour groupe de paramètres F01 | | |
| F05.034 | Verrouillage pour groupe de paramètres F02 | 0 = pas de | 0 |
| F05.035 | Verrouillage pour groupe de paramètres F03 | verrouillage | |
| F05.036 | Verrouillage pour groupe de paramètres F04 | | |
| F05.037 | Verrouillage pour groupe de paramètres F05 | 1 — 999 999 = | |
| F05.038 | Verrouillage pour groupe de paramètres F06 | code de | |
| F05.039 | Verrouillage pour groupe de paramètres F07 | verrouillage | |
| F05.040 | Verrouillage pour groupe de paramètres F08 | individuel pour le | |
| F05.041 | Verrouillage pour groupe de paramètres F09 | groupe | |
| F05.042 | Verrouillage pour groupe de paramètres F10 | correspondant | |
| F05.043 | Verrouillage pour groupe de paramètres F11 | | |
| F05.044 | Verrouillage pour groupe de paramètres F12 | | |
| F05.045 | Verrouillage pour groupe de paramètres F13 | | |

6.2.6. Commandes de clavier et définition des entrées de contrôle

| F06 | | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|------|--|---------------------|--------|
| F06.050 | Fonc | tion supplémentaire de la touche « UP » | 0 13 | 0 |
| | 0= | Touche sans fonction supplémentaire | | |
| | 1= | Reset pour compteur 1 (codeur 1) | | |
| | 2= | Reset pour compteur 2 (codeur 2) | | |
| | 3= | Reset pour compteur 1 et compteur 2 | | |
| | 4= | Positionner le compteur 1 (codeur 1) sur la valeur 1*) | | |
| | 5= | Positionner le compteur 2 (codeur 2) sur la valeur 2*) | | |
| | 6= | Positionner les deux compteurs sur leur valeur de | | |
| | | positionnement *) | | |
| | 7= | Verrouillage compteur (Inhibit) compteur 1 (codeur 1) | | |
| | 8= | Verrouillage compteur (Inhibit) compteur 2 (codeur 2) | | |
| | 9= | Lecture des commutateurs de décades | | |
| | | (6xx uniquement) | | |
| | 10= | Déclenchement de l'envoi sériel de données | | |
| | 11= | Décrémentation des valeurs minimales et | | |
| | | maximales | | |
| | 12= | Commutation de l'affichage | | |
| | 13= | Ordre spécial conformément à l'indication spéciale | | |
| F06.051 | Fonc | tion supplémentaire de la touche « DOWN » | 0 13 | 0 |
| | | Voir touche « UP » | | |
| F06.052 | Fonc | tion supplémentaire de la touche « ENTER » | 0 13 | 0 |
| | | Voir touche « UP » | | |

^{*)} Le paramètre F10.101 définit la valeur de paramètre qui sera utilisée comme valeur de positionnement.

| F06 | (Suit | e) | Plage | Défaut |
|---------|-------|--|-------|--------|
| F06.053 | | ctéristiques de commutation de l'entrée « Cont.1 » | 0 7 | 0 |
| 100.000 | 0= | NPN (commute vers –), fonction LOW active | 0 , | |
| | 1= | NPN (commute vers –), fonction HIGH active | | |
| | 2= | NPN (commute vers –), front montant | | |
| | 3= | NPN (commute vers –), front descendant | | |
| | 4= | PNP (commute vers +), fonction LOW active | | |
| | 5= | PNP (commute vers +), fonction HIGH active | | |
| | 6= | PNP (commute vers +), front montant | | |
| | 7= | PNP (commute vers +), front descendant | | |
| F06.054 | | ctation de fonction pour l'entrée « Cont.1 » | 0 13 | 0 |
| | 0= | Aucune fonction | | |
| | 1= | Reset du compteur 1, lecture des commutateurs*) | | |
| | 2= | Reset du compteur 2, lecture des commutateurs*) | | |
| | 3= | Reset des compteurs 1 et 2 et lecture*) | | |
| | 4= | Positionnement du compteur 1 (codeur 1) sur la valeur de positionnement 1**) | | |
| | 5= | · | | |
| | J= | Positionnement du compteur 2 (codeur 2) sur la valeur de positionnement 2**) | | |
| | 6= | Positionnement des deux compteurs sur leur valeur de | | |
| | | positionnement**) | | |
| | 7= | Verrouillage compteur 1, lecture des commutateurs*) | | |
| | 8= | Verrouillage compteur 2, lecture des commutateurs*) | | |
| | 9= | Lecture des commutateurs de décades frontaux*) | | |
| | 10= | Déclenchement de l'envoi sériel de données | | |
| | 11= | Reset des valeurs minimales et maximales | | |
| | 12= | Commutation de l'affichage | | |
| | 13= | Ordre spécial conformément à l'indication spéciale | | |
| F06.055 | Cara | ctéristiques de commutation de l'entrée « Cont.2 » | 0 7 | 0 |
| | | Voir « Cont.1 » (F06.053) | | |
| F06.056 | Affe | ctation de fonction pour l'entrée « Cont.2 » | 0 13 | 0 |
| | | Voir « Cont.1 » (F06.054) | | |
| F06.057 | Cara | ctéristiques de commutation de l'entrée « Cont.3 » | 0 7 | 0 |
| | | Voir « Cont.1 » (F06.053) | | |
| F06.058 | Affe | ctation de fonction pour l'entrée « Cont.3 » | 0 13 | 0 |
| | | Voir « Cont.1 » (F06.054) | | _ |
| F06.059 | Cara | ctéristiques de commutation de l'entrée « Cont.4 » | 0 5 | 0 |
| | | Voir « Cont.1 » (F06.053). Cette entrée ne présente | | |
| F00 000 | A | toutefois pas de fonctions de déclenchement sur le flanc | 0 10 | |
| F06.060 | Atte | ctation de fonction pour l'entrée « Cont.4 » | 0 13 | 0 |
| | | Voir « Cont.1 » (F06.054) | | |



Les entrées NPN ouvertes sont toujours HIGH (résistance pull-up interne) Les entrées PNP sont toujours LOW (résistance pull-down interne)

- *) Commutateur de décades frontal sur les modèles 6xx
- **) Le paramètre F10.101 définit la valeur de paramètre qui sera utilisée comme valeur de positionnement.

6.2.7. Réglages de base

| F07 | | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|---|---|------------------|--------|
| F07.062 | Mode de fonctionnement du compteur | | 0 9 | 0 |
| | 0= | « Single », codeur 1 uniquement | | |
| | 1= | « Somme », codeur 1 + codeur 2 | | |
| | 2= | « Différence », codeur 1 - codeur 2 | | |
| | 3= | Compteur de longueurs et compteur de pièces | | |
| | | intégré | | |
| | 4= | Mesure de la longueur de coupe effective | | |
| | 5= | Calcul des diamètres de bobines | | |
| | 6= | Calcul du rayon des bobines | | |
| | 7= | Commande de longueur de coupe par valeur | | |
| | | incrémentale | | |
| | 8= | Commande de longueur de coupe par valeur | | |
| | | incrémentale | | |
| | 9= | Surveillance des marches synchrones, | | |
| | | glissements, etc. | | |
| F07.063 | Position du point décimal du codeur 1 | | 0 5 | 0 |
| F07.064 | Position du point décimal du codeur 2 | | 0 5 | 0 |
| F07.065 | Point décimal de la combinaison < codeur 1, codeur 2> | | 0 5 | 0 |
| F07.066 | Multiplicateur pour valeurs d'affichage combinées | | 0.0001 - 9.9999 | 1.0000 |
| F07.067 | Diviseur pour valeurs d'affichage combinées*) | | 0.0000 - 9.9999 | 1.0000 |
| F07.068 | Cons | stante additionnelle pour valeurs d'affichage | -199 999 999 999 | 0 |
| | combinées | | | |
| F07.069 | Luminosité de l'afficheur DEL à 7 segments | | 0 4 | 4 |
| | 0= | 20% de la luminosité maximale | | |
| | 1= | 40% de la luminosité maximale | | |
| | 2= | 60% de la luminosité maximale | | |
| | 3= | 80% de la luminosité maximale | | |
| | 4= | 100% de la luminosité maximale | | |

^{*)} Pour 0,0000, la fonction de calcul est complètement ignorée, ce qui fait que le cycle de déroulement est plus rapide

6.2.8. Définitions pour la sortie analogique (modèle ZA uniquement)

| F08 | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|--|------------------|--------|
| F08.074 | Format de sortie de la sortie analogique | 0 3 | 0 |
| | 0= Sortie tension -10 V - +10 V | | |
| | 1= Sortie tension 0 +10 V | | |
| | 2= Sortie courant 4 – 20 mA | | |
| | 3= Sortie courant 0 – 20 mA | | |
| F08.075 | Valeur de début pour la plage de conversion | -199 999 999 999 | 0 |
| | Valeur d'affichage pour une sortie 0 V ou 0/4 mA | | |
| F08.076 | Valeur finale pour la plage de conversion | -199 999 999 999 | 10 000 |
| | Valeur d'affichage pour une sortie 10 V ou 20 mA | | |
| F08.077 | Course totale analogique (1000 = 10 V ou 20 mA) | 0 1000 | 1000 |
| F08.078 | Offset analogique en mV (décalage du point zéro) | -10 000 10 000 | 0 |

6.2.9. Paramètres de communication sériels

| F09 | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|---|------------------|--------|
| F09.081 | Adresse sérielle de l'appareil (Unit Number) | 11 99 | 11 |
| F09.082 | Taux de baud sériel | 0 6 | 0 |
| | 0= 9600 Baud | | |
| | 1= 4800 Baud | | |
| | 2= 2400 Baud | | |
| | 3= 1200 Baud | | |
| | 4= 600 Baud | | |
| | 5= 19200 Baud | | |
| | 6= 38400 Baud | | |
| F09.083 | Format de données sériel | 0 6 | 0 |
| | 0= 7 données, parité paire, 1 stop | | |
| | 1= 7 données, parité paire, 2 stops | | |
| | 2= 7 données, parité impaire, 1 stop | | |
| | 3= 7 données, parité impaire, 2 stops | | |
| | 4= 7 données, pas de parité, 1 stop | | |
| | 5= 7données, pas de parité, 2 stops | | |
| | 6= 8 données, parité paire, 1 stop | | |
| | 7= 8 données, parité impaire, 1 stop | | |
| | 8= 8 données, pas de parité, 1 stop | | |
| | 9= 8 données, pas de parité, 2 stops | | |
| F09.084 | Protocole sériel | 0 1 | 0 |
| | 0= Protocole d'envoi = données N° d'unité, LF, CR | | |
| | 1= Protocole = données, LF, CR | | |
| F09.085 | Timer sériel pour envois temporisés (sec.) | 0.000 99.999 | 0 |
| F09.086 | Code paramètre sériel | 0 19 | 0 |
| | Position du code du paramètre envoyé en série | | |

6.2.10. Comportement des sorties et caractéristiques des valeurs de présélection

| F10 | | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|----------------|--|--|--------|
| F10.089 | Temp statio | s de glissement (sec.) sortie K1 (0 = contact que) | 0.00 9.99 | 0.00 |
| F10.090 | Temp statio | s de glissement (sec.) sortie K2 (0 = contact que) | | |
| F10.091 | Temp statio | os de glissement (sec.) sortie K3 (0 = contact que) | | |
| F10.092 | Temp statio | os de glissement (sec.) sortie K4 (0 = contact que) | | |
| F10.093 | | érésis de commutation sortie K1 (unités chage) | 0 9999 | 0 |
| F10.094 | - | érésis de commutation sortie K2 (unités chage) | | |
| F10.095 | | érésis de commutation sortie K3 (unités chage) | | |
| F10.096 | • | érésis de commutation sortie K4 (unités chage) | | |
| F10.097 | Comp 0= | ortement de commutation présélection K1 actif lorsque valeur réelle ≥ présélection | 0 5 | 0 |
| | 1= | actif lorsque valeur réelle ≤ présélection | Observation : | |
| | 2= | actif lorsque valeur ≥ présélection, 0→Compteur Erreur restante supprimée | ≥ et ≤ sont considérés comme valeurs positives et | |
| | 3= | actif lorsque valeur réelle ≤ présélection, Set→Compteur Erreur restante supprimée | ont une valeur inverse en cas de valeurs négatives | |
| | 4= | actif lorsque valeur réelle ≥ présélection, 0→Compteur | negatives | |
| | 5= | Erreur restante prise en compte par le cycle suivant actif lorsque valeur réelle ≤ présélection, Set→Compteur Erreur restante prise en compte par le cycle | | |
| | | suivant | | |

| F10 | | Plage de réglage | Défaut |
|---------|--|---------------------|--------|
| F10.098 | Comportement de commutation présélection K2 (voir | 0 5 | 0 |
| | K1, F10.097) | | |
| F10.099 | Comportement de commutation présélection K3 (voir | | |
| | K1, F10.097) | | |
| F10.100 | Comportement de commutation présélection K4 (voir | | |
| | K1, F10.097) | | |
| F10.101 | Valeur de positionnement du compteur | 0 1 | |
| | 0= Valeur de positionnement du compteur (set) = | | |
| | preset (1 ou 2) | | |
| | 1= Valeur de positionnement du compteur (set) = | | |
| | présélection | | |
| F10.102 | Comportement en ouverture ou fermeture *) | 0 15 | |
| | K1= Valeur binaire 1 | Exemple : réglage 9 | |
| | K2= Valeur binaire 2 | signifie que K1 et | |
| | K3= Valeur binaire 4 | K4 sont configurés | |
| | K4= Valeur binaire 8 | comme ouvreurs | |
| | Bit = 0 : état de repos : DESACTIV E , état actif : | et K2 et K4 comme | |
| | ACTIVE | | |
| | Bit = 1 : état de repos : ACTIVE, état actif : | fermeurs | |
| | DESACTIVE | | |
| F10.103 | Présignal des commutateurs de décades (modèles | voir annexe ZD6xx | |
| | 6xx) | | |
| F10.104 | Affectation des commutateurs de décades (modèles | voir annexe ZD6xx | |
| | 6xx) | | |

^{*)} Fermeture (N.O.) signifie que la sortie correspondante est normalement désactivée et qu'elle s'active lorsque se produit l'événement qui lui est affecté.

Ouverture (N.C.) signifie que la sortie correspondante est normalement activée et qu'elle se désactive lorsque se produit l'événement qui lui est affecté.

6.2.11. Paramètres de linéarisation

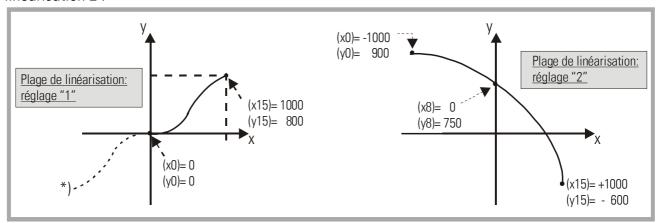
| F11 | Plage de linéarisation | Plage de réglage | Défaut |
|---------|--|-------------------|--------|
| F11.108 | Plage de linéarisation du compteur 1 (codeur 1) | 0 – 2 | 0 |
| | 0 = linéarisation désactivée | | |
| | 1 = plage de linéarisation uniquement de 0 à | (voir schéma page | |
| | +999 999. Les valeurs négatives sont présentées | suivante) | |
| | comme interpolation du point zéro des valeurs | | |
| | positives | | |
| | 2 = linéarisation par le biais de la plage d'affichage | | |
| | complète de -199 999 à +999 999 | | |
| F11.109 | Plage de linéarisation du compteur 2 (codeur 2) | 0 - 2 | 0 |
| | 0 = linéarisation désactivée | | |
| | 1 = plage de linéarisation uniquement de 0 à | (voir schéma page | |
| | +999 999, les valeurs negatives sont présentées | suivante) | |
| | comme interpolation du point zéro des valeurs | | |
| | positives | | |
| | 2 = linéarisation par le biais de la plage d'affichage | | |
| | complète de -199 999 à +999 999 | | |

| F12 | Tableau de linéarisation pour compteur 1 (codeur 1) | Plage de réglage | Défaut |
|---------|--|---------------------|--------|
| F12.114 | Premier point d'interpolation (x0, valeur originale) | | |
| F12.115 | Premier d'interpolation, (y0, valeur de remplacement | | |
| | pour x0) | | |
| F12.116 | Second d'interpolation (x1, valeur originale) | -199 999 to 999 999 | 0 |
| F12.117 | Second d'interpolation, (y1, valeur de remplacement | | |
| | pour x1) | | |
| | etc> | | |
| F12.144 | Dernier d'interpolation (x15, valeur originale) | | |
| F12.145 | Dernier d'interpolation, (y15, valeur de | | |
| | remplacement pour x15) | | |

| F13 | Tableau de linéarisation pour compteur 2 (codeur 2) | Plage de réglage | Défaut |
|---------|--|---------------------|--------|
| F13.146 | Premier d'interpolation (x0, valeur originale) | | |
| F13.147 | Premier d'interpolation, (y0, valeur de remplacement | | |
| | pour x0) | | |
| F13.148 | Second d'interpolation (x1, valeur originale) | -199 999 to 999 999 | 0 |
| F13.149 | Second d'interpolation, (y1, valeur de remplacement | | |
| | pour x1) | | |
| | etc> | | |
| F13.176 | Dernier d'interpolation (x15, valeur originale) | | |
| F13.177 | Dernier d'interpolation, (y15, valeur de | | |
| | remplacement pour x15) | | |

6.2.12. Indications pour l'utilisation de la fonction de linéarisation

Le schéma suivant explique la différence entre la plage de linéarisation 1 et la plage de linéarisation 2 :





- Les valeurs x déterminent la valeur originale normalement indiquée qui doit être remplacée par une autre valeur
- La valeur y correspondante indique la valeur qui doit être affichée à la place de la valeur x (par ex. : la valeur y3 remplace la valeur x3 indiquée à l'origine)
- Entre deux points d'interpolation, les valeurs sont reproduites par le biais de segments linéaires (interpolation linéaire)
- les <u>valeurs x</u> doivent être saisies dans un ordre continuellement croissant, le paramètre x0 devant comporter la plus petite valeur d'affichage et le paramètre x15 la plus grande
- Indépendamment de la plage de linéarisation choisie, l'appareil accepte, pour les présélections x et y, n'importe quelle valeur comprise entre -199 999 et 999 999.
- Concernant les valeurs de compteur situées en dehors de la plage de linéarisation définie :
 - Lorsque la position actuelle du compteur est inférieure à x0, la valeur y0 est affichée en continu.
 - Lorsque la position actuelle du compteur est supérieure à x15, la valeur y15 est affichée en continu.

6.3. Explication sur la fonction de positionnement du compteur

Ce chapitre est uniquement important si le compteur doit être préréglé, pendant le fonctionnement, sur une valeur de positionnement à prédéfinir.

Il existe plusieurs possibilités programmables pour positionner un compteur sur des valeurs de positionnement préréglées. Alors qu'en reset, le compteur est toujours positionné sur 0, plusieurs paramètres pouvent entrer en ligne de compte pour la valeur de positionnement. Les tableaux ci-dessous donnent un aperçu des valeurs pouvant être chargées dans le compteur et sous quelles conditions. Nous expliquerons uniquement le comportement des modes de fonctionnement pour lesquels le positionnement du compteur a effectivement un sens.

<u>Le déclenchement</u> d'un processus de positionnement peut être effectué de 2 manières : soit externe (par activation d'une touche ou par une entrée de commande), soit interne et automatique (par ex. à l'atteinte d'une des valeurs limites K1 à K4).

<u>La source de la valeur de positionnement</u> peut être soit la valeur de positionnement du compteur concerné (F01.004 et F01.005), soit chacune des valeurs limites prédéfinies K1 à K4.

<u>La cible</u> pour les données à charger peut être soit le compteur 1, soit le compteur 2.

Les abréviations suivantes seront utilisées par la suite :

| P1 = Valeur de positionnement codeur 1 (F01.004) | P2 = Valeur de positionnement codeur 2 (F01.005) |
|---|--|
| C1 = Compteur 1 | C2 = Compteur 2 |
| K1 K4 = Valeurs limites (F01.000 à F01.003) ou | Man. = manuel (appui sur touche ou entrée de commande) |
| commutateur de décades frontal | K1auto etc. = automatique à l'atteinte de présélection K1e |

| <u>Single</u> (F07.062 = 0) | | Param | ètre F10.1 | 01 = 0 | Paramètre F10.101 = 1 | | | | | |
|--------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|-----------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| Déclencheur: | Man. | K1auto | K2auto | K3auto | K4auto | Man. | K1auto | K2auto | K3auto | K4auto |
| Compteur 1: | P1 → C1 | P1 → C1 | P1 → C1 | P2 → C1 | P2 → C1 | K1 → C1 | K1 → C1 | K2 → C1 | K3 → C1 | K4 → C1 |

| <u>Somme</u> (F07.062 = 1) | | Param | ètre F10.1 | 01 = 0 | | Paramètre F10.101 = 1 | | | | |
|-------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|-----------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| Déclencheur : | Man. | K1auto | K2auto | K3auto | K4auto | Man. | K1auto | K2auto | K3auto | K4auto |
| Compteur 1: | P1 → C1 | K1 → C1 | K1 → C1 | K2 → C1 | K1 → C1 | K2 → C1 |
| Compteur 2 : | P2 → C2 | | | P2 → C2 | P2 → C2 | K3 → C2 | | | K3 → C2 | K4 → C2 |

| <u>Différence</u> (F07.062 = 2) | | Param | ètre F10.1 | 01 = 0 | Paramètre F10.101 = 1 | | | | | |
|------------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|-----------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| Déclencheur : | Man. | K1auto | K2auto | K3auto | K4auto | Man. | K1auto | K2auto | K3auto | K4auto |
| Compteur 1: | P1 → C1 | K1 → C1 | K1 → C1 | K2 → C1 | K1 → C1 | K2 → C1 |
| Compteur 2: | P2 → C2 | | | P2 → C2 | P2 → C2 | K3 → C2 | | | K3 → C2 | K4 → C2 |

| <u>Principal +</u> (F07.062 = 3) | | Parami | ètre F10.1 | 01 = 0 | | Param | ètre F10.1 | 01 = 1 | | |
|-------------------------------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|
| Déclencheur : | Man. | K1auto | K2auto | K3auto | K4auto | Man. | K1auto | K2auto | K3auto | K4auto |
| Compteur 1: | P1 → C1 | K1 → C1 | K1 → C1 | K2 → C1 | * → C1 | * → C1 |
| Compteur 2: | P2 → C2 | | | P2 → C2 | P2 → C2 | K3 → C2 | | | K3 → C2 | K4 → C2 |

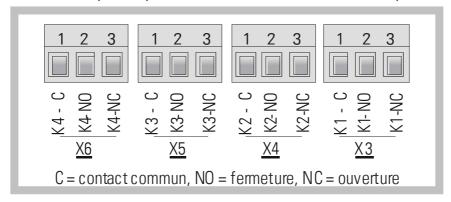
^{*)} Aucune modification si paramètre multi-usage F02.030 = 0, sinon C1 est positionné sur zéro

7. Annexe pour modèles ZD 6xx et ZA 6xx

7.1. Sorties relais

Le chapitre 1 présente tous les modèles disponibles dans cette série de compteurs. Alors que les modèles ZD 3xx et ZA 3xx sont uniquement équipés de sorties transistors, tous les modèles ZD 6xx et ZA 6xx possèdent, en plus, 4 sorties relais avec fonction parallèle vers K1 – K4.

Le raccordement électrique des modèles 6xx est, dans un premier temps, identique aux appareils 3xx, mais au dos se trouvent 4 borniers à fiches supplémentaires pour les contacts relais. La borne X3 est prévue pour la valeur limite K1 et la borne X6 pour la valeur limite K4.



7.2. Commutateur de décades frontal

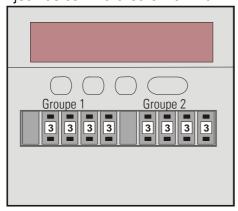
En outre, les modèles présentés ci-dessous sont équipés de commutateurs de présélection à décades supplémentaires sur la face avant de l'appareil. Chacune des deux rangées permet d'installer 9 décades maximum et un champ vide en guise d'élément séparateur. A la commande, il est possible d'indiquer n'importe quelle combinaison ou n'importe quel nombre de décades souhaités, à condition que la somme des décades et des champs vides n'occupe pas plus de 10 unités de distance. Exemple de commande :

« Groupe 1 = 3 décades, groupe 2 = 6 décades » ou « groupe 1 = 8 décades »

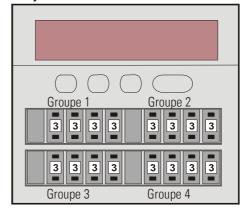


Si aucune autre combinaison n'est expréssement mentionnée à la commande, les appareils sont livrés avec 2 x 4 décades, voire 4 x 4 décades !

Modèles 632 et 642 : dotés de 2 jeux de commutateurs maximum



Modèles 634 et 644 : dotés de 4 jeux de commutateurs maximum



7.3. Paramètres spéciaux pour les appareils avec commutateurs de décades

Les actions et paramètres suivants ne concernent que les appareils équipés de commutateurs à présélection frontaux et ne sont pas valables pour d'autres modèles :

7.3.1. Lecture du commutateur de décades et prise en compte des modifications de réglage

A la mise sous tension de l'appareil, tous les commutateurs à décades sont automatiquement lus et pris en compte par le compteur. Par contre, durant le fonctionnement de l'appareil, les modifications de réglages ne deviennent actives qu'après un ordre de prise en compte approprié, obtenu soit en actionnant une touche ou par un signal externe sur l'une des entrées de commande.

Veuillez consulter à ce propos le chapitre 6.2.6, Groupe de paramètres F06.



Il est indispensable d'affecter l'une des fonctions 1, 2, 3, 7, 8 ou 9 soit à une touche frontale, soit à une entrée de commande. Cette fonction veille à ce que les modifications au niveau des commutateurs à décades soient effectivement prises en compte, sans qu'il soit nécessaire d'éteindre l'appareil.

Evitez, dans la mesure du possible, que les entrées de commande 1 et 2 puissent être utilisées pour la prise en compte du commutateur, lorsqu'elles ont déjà une affection de fonction différente et fixe, suivent la description du mode de fonctionnement choisi.

7.3.2. Signe positif ou négatif pour les commutateurs de décades

En règle générale et selon le réglage usine, les valeurs de réglage des commutateurs à présélection sont affectées d'un signe positif. En cas de besoin, il est également possible d'attribuer à chaque jeu de commutateurs un signe négatif.

Le paramètre F10.103 permet cette affectation suivant un schéma binaire présenté dans le tableau :

| Valeur de réglage F10.103 | 00 | 01 | 02 | 03 | 04 | 05 | 06 | 07 | 80 | 09 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 |
|------------------------------|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|
| Signe | + | - | + | - | + | - | + | | + | - | + | - | + | - | + | - |
| Commutateur 1 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Signe | + | + | - | - | + | + | - | - | + | + | - | - | + | + | - | - |
| Commutateur 2 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Signe | + | + | + | + | - | - | - | • | + | + | + | + | - | - | - | - |
| Commutateur 3 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Signe | + | + | + | + | + | + | + | + | - | - | - | - | - | - | - | - |
| Commutateur 4 | | | | | | | | | | | | | | | | |

7.3.3. Affectation libre d'un jeu de commutateurs à une sortie de commutateur

En règle générale et selon le réglage usine, le jeu de commutateurs 1 se rapporte à la sortie K1, le jeu de commutateurs 2 à la sortie K2, etc. Cette affectation conviendra pour la plupart des applications, mais pourrait également avoir des conséquences négatives dans des cas isolés.

Ainsi, pour prendre l'exemple du mode de fonctionnement « Somme » (voir chapitre 4.2), la valeur du compteur du codeur 1 est assignée aux sorties K1 et K2 et les sorties K3 et K4 sont étroitement liées à la valeur additionnelle des codeur 1 + codeur 2.

Il en découle que si vous utilisez par exemple le compteur avec deux jeux de commutateurs frontaux (jeu de commutateurs 1 et jeu de commutateurs 2), les deux présélections frontales ne servent qu'à prédéfinir les valeurs limites du compteur 1, mais pas pour la somme.

Pour éviter ce genre de restrictions, le paramètre F10.104 peut également servir, en cas de besoin, à affecter n'importe quelle sortie (K1 à K4) à chacun des jeux de commutateurs (jeu de commutateurs 1 – jeu de commutateurs 4).

| Valeur de réglage paramètre F10.104 | 00 | 01 | 02 | 03 | 04 | 05 | 06 | 07 | 08 | 09 | 10 | 11 |
|---------------------------------------|-----|-----|-----|-----|----|----|----|----|----|----|----|----|
| Jeu de commutateurs 1 lié à la sortie | K1 | K1 | K1 | K1 | K1 | K1 | K2 | K2 | K2 | K2 | K2 | K2 |
| Jeu de commutateurs 2 lié à la sortie | K2 | K2 | К3 | К3 | K4 | K4 | K1 | K1 | К3 | К3 | K4 | K4 |
| Jeu de commutateurs 3 lié à la sortie | К3 | K4 | K4 | K2 | K2 | К3 | К3 | K4 | K4 | K1 | K1 | К3 |
| Jeu de commutateurs 4 lié à la sortie | K4 | К3 | K2 | K4 | К3 | K2 | K4 | К3 | K1 | K4 | К3 | K1 |
| Valeur de réglage paramètre F10.104 | 12 | 13 | 14 | 15 | 16 | 17 | 18 | 19 | 20 | 21 | 22 | 23 |
| Jeu de commutateurs 1 lié à la sortie | К3 | К3 | К3 | К3 | К3 | К3 | K4 | K4 | K4 | K4 | K4 | K4 |
| Jeu de commutateurs 2 lié à la sortie | K1 | K1 | K2 | K2 | K4 | K4 | K1 | K1 | K2 | K2 | К3 | К3 |
| 1 1 4 01/4 1 4 | 1/0 | 1/1 | 1/1 | I/1 | K1 | K2 | K2 | K3 | K3 | K1 | K1 | K2 |
| Jeu de commutateurs 3 lié à la sortie | K2 | K4 | K4 | K1 | ΝI | NΖ | NΖ | NΟ | NΟ | ΝI | ΝI | NΖ |

8. Caractéristiques techniques et dimensions

Alimentation AC : 24 V~ +/-10%, 15 VA

Alimentation DC : 24V-(17-40V), env. 100 mA (+ courants codeur)

Sorties de tension auxiliaire : 2 x 5,2 VDC, 150 mA chaque

2 x 24V DC, 120 mA chaque (pas pour la série zéro)

Entrées : 2 entrées universelles codeur incrémental

4 entrées de commande HTL (Ri = $3.3 \text{ k}\Omega$)

Bas < 2.5 V, Haut > 10 V, durée minimum 50 µsec.

Fréquence de comptage RS 422 et TTL avec inversion : 1 MHz (par codeur) : HTL asymétrique : 200 kHz TTL asymétrique : 200 kHz

Sorties de commutation 4 transistors de puissance rapides 5 - 30V, 350 mA (b)

(tous les modèles) : Temps de réaction < 1 msec. (a),

Sorties relais : 4 relais (inverseurs libres de potentiel) (b) (sur ZD6xx et ZA6xx uniquement) Commutation AC max. 250 V/ 1 A/ 250 VA

Commutation DC max. 100 V/ 1A/ 100 W

Interface sérielle : RS 232, 2400 – 38400 baud

Sorties analogiques : 0/4...20mA (charge max. 270 0hm) (modèles ZA uniquement) : 0...+/- 10V (charge max. 2 mA) Résolution 14 bits, précision 0.1%

Temps de réaction < 1 msec. (a)

Température ambiante : Fonctionnement : $0 - 45^{\circ}\text{C} (32 - 113^{\circ}\text{F})$

Stockage: $-25 - +70^{\circ}C(-13 - 158^{\circ}F)$

Boîtier : Norly UL94 – V-0

Affichage : 6 Digit DEL, rouge intense, 14,22 mm ou

8 Digit DEL, rouge intense, 9,15 mm

Indice de protection (frontal) : Modèles sans commutateurs à décades : IP65

Modèles avec commutateurs à décades : IP20

(avec protection plexiglas N° 64026 également IP65)

Indice de protection au dos : IP20

Bornier à vis : Pour sections de 1.5 mm² max.

Conformité et normes : CEM 89/336/CEE : EN 61000-6-2

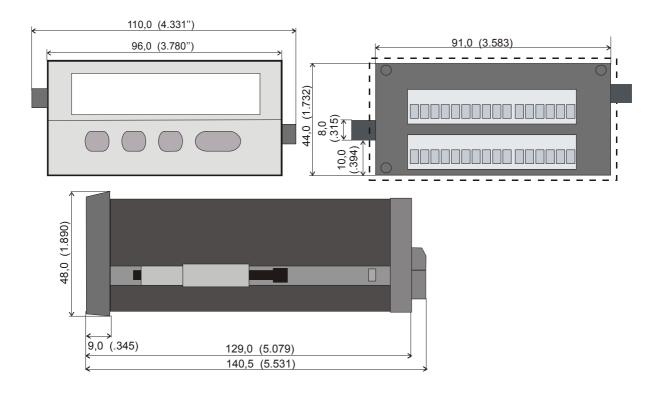
EN 61000-6-3

BT73/23/CEE: EN 61010-1

(a) Une communication sérielle intensive peut temporairement ralentir le temps de réaction

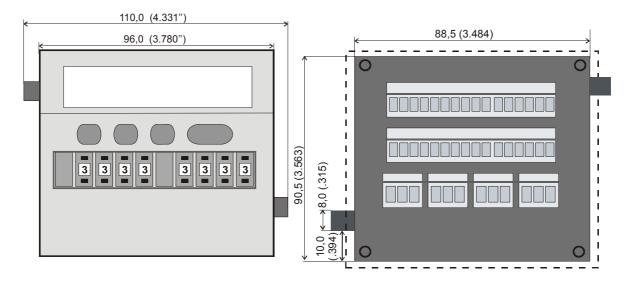
(b) Les charges inductives exigent impérativement un circuit d'amortissement de la bobine (diode en roue libre, circuit RC)!

Modèles ZD 3xx et ZA 3xx:

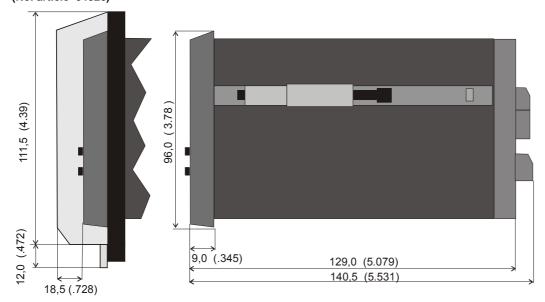


Extrait du tableau de commande : 91 x 44 mm (3.583 x 1.732")

Modèles ZD 6xx et ZA 6xx:







Extrait du tableau de commande (l x h): 89 x 91 mm (3.504"de large x 3.583" de haut)