

# Manuel d'Installation et d'Utilisation

version 1.08

## W100 – W100ANA



 2014/30/UE

EN55022:2010 EN61000-6-2:2005 EN61000-6-4:2007

### IDENTIFICATION DE L'INSTALLATION

## SYMBOLES

Ci-dessous sont reportés les symboles utilisés dans le manuel afin de rappeler l'attention du lecteur:



Attention! Risque de décharge électrique.



Attention! Cette opération doit être effectuée par du personnel spécialisé.



Porter une attention particulière aux indications suivantes.



Informations supplémentaires.

## GARANTIE

24 mois à compter de la date du bordereau de livraison. Toute réparation sous garantie est à effectuer auprès de nos laboratoires départ usine Basilcanova (PR). Cette garantie ne couvre que les défaillances de composants défectueux (à cause d'un défaut de construction ou d'un vice de matériel) : elle inclut le remplacement ou la réparation des composants et les coûts de main-d'oeuvre. Cette garantie cesse automatiquement en cas de : - endommagement, effacement ou enlèvement de l'étiquette d'identification collée sur nos produits. - usage impropre, transformations, changements, réparations de produits effectués par du personnel autre que Laumas Elettronica. Laumas fournit, contre les défauts de matière ou des défauts de fabrication de batterie, 1 ans de garantie à partir de la date du bordereau de livraison.

## Traitement des appareils par les particuliers sur le territoire de l'Union Européenne



Ce symbole, présent sur le produit ou sur la boîte, indique que le produit ne peut pas être jeté avec les déchets domestiques. L'utilisateur a la responsabilité de traiter les appareils en les remettants à un centre de tri destiné au recyclage et au traitement des appareils électriques et électroniques. Le tri sélectif et le recyclage correct des appareils à traiter permettent de protéger la santé des individus et l'écosystème. Pour plus d'informations concernant les centres de tri des appareils, contacter l'organisme local pour le traitement des déchets, ou bien le revendeur chez lequel le produit a été acheté.

## SOMMAIRE

AVERTISSEMENTS POUR L'UTILISATEUR .....	1
NORMES POUR LA CORRECTE MISE EN PLACE DE L'INSTRUMENTATION .....	1
NORMES POUR LA CORRECTE MISE EN PLACE DES CAPTEURS DE PESAGE .....	1
TEST D'ENTRÉE DU CAPTEUR DE PESAGE (ACCÈS RAPIDE).....	3
VERIFICATION DES CAPTEURS DE PESAGE .....	3
CARACTÉRISTIQUES PRINCIPALES DE L'APPAREIL .....	4
BATTERIE TAMPON.....	4
CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES.....	5
CONNEXIONS ÉLECTRIQUES .....	6
INFORMATIONS DE BASE.....	6
SCHÉMA ÉLECTRIQUE .....	7
FONCTIONS DES DEL ET DES TOUCHES .....	8
PLAN DES MENUS.....	9
VALEURS DE CONSIGNE.....	9
PARAMÈTRES DU SYSTÈME.....	9
MISE EN SERVICE DE L'APPAREIL.....	10
PROGRAMMATION DES PARAMÈTRES DU SYSTÈME .....	11
ÉTALONNAGE THÉORIQUE.....	11
<i>PORTÉE MAXIMUM</i> .....	12
<i>MISE À ZÉRO DE LA TARE</i> .....	12
<i>INSERTION MANUELLE DE LA VALEUR DE ZÉRO</i> .....	12
ÉTALONNAGE RÉEL (AVEC POIDS ÉCHANTILLON).....	12
FILTRE SUR LE POIDS .....	13
<i>ANTI-CRÊTE</i> .....	14
PARAMÈTRES DE ZÉRO .....	14
<i>RÉGLAGE DU POIDS POUVANT ÊTRE MIS À ZÉRO POUR DE PETITES VARIATIONS DE POIDS</i> ...	14
<i>AUTOZÉRO À L'ALLUMAGE</i> .....	15
<i>POURSUITE DE LA MISE À ZÉRO</i> .....	15
RÉGLAGE DES UNITÉS DE MESURE.....	15
<i>COEFFICIENT D'AFFICHAGE</i> .....	16
FONCTIONS DE NET.....	17
CONFIGURATION DES SORTIES ET DES ENTRÉES .....	17
MODE LIMIT.....	19
TARE SEMI-AUTOMATIQUE (NET/BRUT).....	19
TARE PRÉDÉTERMINÉE (DISPOSITIF SOUSTRACTIF DE TARE).....	20
ZÉRO SEMI-AUTOMATIQUE (MISE À ZÉRO POUR DE PETITES VARIATIONS DE POIDS). 21	
CRÊTE.....	21
SORTIE ANALOGIQUE (APPAREILS DOTÉS DE CETTE OPTION UNIQUEMENT).....	21
RÉGLAGE DES COMMUNICATIONS SÉRIE.....	23
<i>CONNEXION SÉRIE RS232</i> .....	25
<i>CONNEXION SÉRIE RS485</i> .....	25

<b>CONNEXION DIRECTE ENTRE RS485 ET RS232 SANS CONVERTISSEUR</b> .....	25
<b>LECTURE DU POIDS VIA PORT SÉRIÉ</b> .....	26
<b>MODE WEIMOD</b> .....	26
<b>MODE WEIRIP</b> .....	27
<b>CONNEXION RS485</b> .....	28
<b>CONNEXION RS232</b> .....	29
<b>TEST</b> .....	29
<b>RÉGLAGE DE LA DATE ET DE L'HEURE</b> .....	30
<b>MENU INFO</b> .....	30
<b>PROGRAMMATION DES VALEURS DE CONSIGNE</b> .....	31
<b>ALARMES</b> .....	32
<b>EXEMPLES D'IMPRESSION</b> .....	34
<b>RÉSERVÉ À L'INSTALLATEUR</b> .....	35
<b>BLOPAGE D'UN MENU</b> .....	35
<b>DÉBLOPAGE D'UN MENU</b> .....	35
<b>DÉBLOPAGE TEMPORAIRE DES MENUS</b> .....	35
<b>RÉGLAGE DU MOT DE PASSE DE DÉBLOPAGE</b> .....	35
<b>SUPPRESSION DES DONNÉES ET SÉLECTION D'UN PROGRAMME</b> .....	35
<b>BLOPAGE DU CLAVIER OU DE L'ÉCRAN</b> .....	37
<b>DÉCLARATION DE CONFORMITÉ - UE</b> .....	38

## AVERTISSEMENTS POUR L'UTILISATEUR

### NORMES LE BON USAGE DE L'INSTRUMENTATION

- Tenir à l'écart des sources de chaleur et éviter l'exposition directe aux rayons du soleil
- Protéger de la pluie (sauf versions IP spéciales)
- Ne pas laver à l'aide de jets d'eau (sauf versions IP spéciales)
- Ne pas immerger
- Ne pas verser de liquide sur l'appareil
- Ne pas utiliser de solvants pour le nettoyage
- Ne pas installer dans des environnements présentant des risques d'explosion (sauf versions Atex spéciales)

### NORMES POUR LA CORRECTE MISE EN PLACE DE L'INSTRUMENTATION

**Les bornes indiquées sur le schéma électrique de l'appareil à relier à la terre doivent partager la même source d'alimentation que la structure pesée (même boîtier ou réseau de terre). S'il est possible que cette exigence ne soit pas respectée, relier à l'aide d'un câble de terre les bornes de l'appareil (y compris la borne – SUPPLY) et la structure pesée.**

L'entrée dans le tableau du câble capteurs doit être indépendant (d'un côté ou du haut du tableau) et ne doit pas passer dans des conduites avec d'autres câbles; en règle générale il faut le raccorder directement au bornier de l'instrument sans l'interrompre avec des borniers d'appui.

Utilisez des filtres "RC" sur les bobines des télérupteurs et des électrosoupapes actionnés par le microprocesseur.

Éviter la mise en place de l'instrument dans un tableau contenant un inverseur, si inévitable, équiper les inverseurs avec des filtres prévus à cet effet et interposer des tôles de séparation.

Les protections électriques des instruments (fusibles, interrupteur de blocage de la porte, etc.) sont sous la responsabilité de l'Installateur du tableau.

Il est conseillé de maintenir les appareils toujours alimentés en raison des phénomènes de condensation interne.

### LONGUEUR MAXIMALE DES CÂBLES

- RS485: 1000 m pour les câbles de type AWG24 torsadés et blindés
- RS232: 15 m pour un débit en baud maximal de 19 200
- Analogique en courant: jusqu'à 500 m pour un câble de 0.5 mm<sup>2</sup>
- Analogique en tension: jusqu'à 300 m avec un câble de 0.5 mm<sup>2</sup>

### NORMES POUR LA CORRECTE MISE EN PLACE DES CAPTEURS DE PESAGE

**MONTAGE DES CAPTEURS DE PESAGE:** Les plans d'appui des capteurs de pesage doivent être coplanaires et suffisamment rigides; pour compenser le manque de parallélisme des plans d'appui il est nécessaire d'utiliser des accessoires de montage adéquats.

**PROTECTIONS CÂBLES DES CAPTEURS DE PESAGE:** Utilisez des gaines et des raccords étanches pour protéger les câbles des capteurs de pesage.

**CONSTRAINTES MÉCANIQUES (canalisations, etc.):** En présence de canalisations, utiliser des tubes flexibles et des joints élastiques ou d'entrée libre avec une protection en caoutchouc; en cas de canalisations rigides arranger l'appui du tube ou de l'étrier de fixation le plus loin possible de la structure (au moins 40 fois le diamètre du tube).

**BRANCHEMENT DE PLUSIEURS CAPTEURS EN PARALLÈLE:** Pour brancher plusieurs capteurs en parallèle utiliser une boîte de jonction étanche avec bornier. Les câbles d'extension raccordement des capteurs doivent être blindés, insérés seuls dans une conduite ou goulotte et posés le plus loin possible des câbles de puissance (dans le cas du câble à 4 fils utilisez une section minimale de 1 mm<sup>2</sup>).

**SOUDAGE:** Il est conseillé de ne pas effectuer de soudage avec les capteurs de pesage déjà montés, s'il le faut, positionner la pince de masse de la soudeuse près du point à souder, de manière à éviter que le courant passe à travers le corps de la capteur.

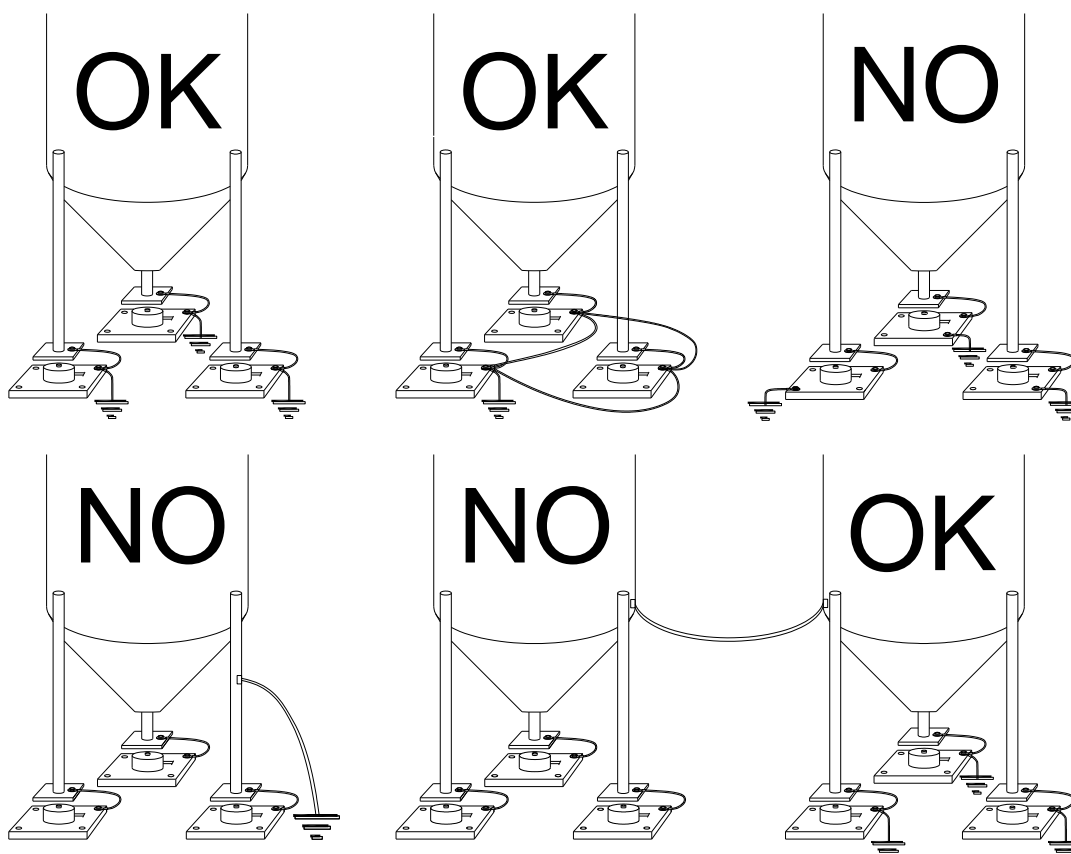
**PRÉSENCE DE VENT – CHOCS – VIBRATIONS:** Pour toutes les capteurs de pesage sont disponibles les accessoires de montage adéquats, ceux-ci ont le but de compenser le manque de planéité des plans d'appui afin d'obtenir la correcte application de la capteur et la max. fiabilité et précision, dans la mesure où les raccordements mécaniques, électriques et pneumatiques présents sur la structure à peser le permettent.

**BRANCHEMENT À LA TERRE DE LA STRUCTURE PESÉE:** Brancher au moyen d'un fil de cuivre adéquat la plaque supérieure d'appui de chaque capteur avec son plaque inférieure, puis relier entre elles toutes les plaques inférieures à la même liaison de terre.

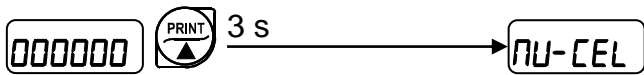
Charges électrostatiques accumulées par le frottement du produit contre les tubes et les parois du récipient pesé sont déchargées à la terre sans dommage à les capteurs de pesage.

Le réalisation de un système de mise à la terre incorrecte, peut n'affecte pas la possibilité de fonctionnement du système de pesage, mais n'exclut pas la possibilité de dommages futurs pour les capteurs et l'instrument connecté.

## LE NON-RESPECT DES NORMES ET RECOMMANDATIONS DOIT ÊTRE CONSIDÉRÉ COMME UN EMPLOI INCORRECT DE L'ÉQUIPEMENT



## TEST D'ENTRÉE DU CAPTEUR DE PESAGE (ACCÈS RAPIDE)



À partir de l'affichage du poids, appuyer sur  pendant 3 secondes. Le signal de réponse des capteurs de pesage, exprimé en mV à quatre décimales, apparaît.

## VERIFICATION DES CAPTEURS DE PESAGE

### Mesure de la résistance des capteurs de pesage en utilisant un multimètre numérique:

- Démontez les capteurs de pesage du instrument. Vérifiez qu'il n'y ait pas de traces d'humidité dans l'environnement ou dans le boîtier de jonction des capteurs de pesage due à la formation de condensation ou d'infiltrations d'eau. Si c'était le cas, nettoyez toute l'installation en la changeant en cas de besoin.
- Vérifiez qu'entre le fil du signal positif et celui du signal négatif, il y a une valeur qui doit être semblable à celle reportée dans les données techniques du capteur de pesage (Résistance de sortie).
- Vérifiez qu'entre le fil d'alimentation positive et celui de l'alimentation négative, il y a une valeur qui doit être semblable à celle reportée dans les données techniques du capteur de pesage (Résistance d'entrée).
- Vérifiez qu'entre le blindage et n'importe quel autre fil du capteur de pesage et entre les fils et le corps du capteur il y a une valeur d'isolation supérieure à 20 Mohm.

### Mesure de la tension sur les capteurs de pesage en utilisant un multimètre numérique:

- Démontez le capteur de pesage concernée qui se trouve sous le conteneur.
- Vérifiez qu'entre les fils d'alimentation du capteur de pesage reliée au instrument (ou amplificateur), il y a une valeur de 5 VDC  $\pm 3\%$ .
- Mesurez le signal de réponse du capteur de pesage entre le fil du signal positif et celui négatif en les branchant directement au testeur. Il doit être compris entre 0 et 0.5 mV.
- Exercez une force sur le capteur de pesage ce qui doit provoquer un incrément du signal.

**SI UN DE CES CONDITIONS N'A PAS ÉTÉ TESTÉ, S'IL VOUS PLAÎT CONTACTER LE SERVICE D'ASSISTANCE TECHNIQUE.**

## CARACTÉRISTIQUES PRINCIPALES DE L'APPAREIL

Indicateur avec entrée pour capteur de pesage à 6 fils dans un boîtier conforme à la norme DIN (48x96x130 mm; perçage 45x92 mm) pour montage avant tableau. Degré de protection de la face avant IP54 (IP65 en option). Écran semi-alphanumérique à 6 chiffres de 14 mm, à 7 segments, avec 8 DEL de signalisation. Clavier 4 touches à membrane avec buzzer. Horloge/calendrier avec batterie tampon.

Doté de deux ports série (RS485 et RS232) pour raccord à: PC/API jusqu'à 32 instruments (max 99 avec répéteurs de ligne) via protocole ASCII Laumas ou ModBus R.T.U., répéteur de poids, imprimante.

L'instrument peut être relié à une boîte de jonction intelligente série CLM ou à un transmetteur de poids.

### BATTERIE TAMPON

L'appareil est doté d'une batterie interne permettant de maintenir l'horloge interne active même lorsque l'alimentation principale est coupée.




Lors du premier allumage et après des périodes d'inactivité prolongées, laisser l'appareil allumé pendant au moins 12 heures afin de recharger complètement la batterie.



## CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

ALIMENTATION et PUISSANCE ABSORBÉE (VDC)	12/24 VDC $\pm 10\%$ ; 5 W
NOMBRE DE CAPTEURS DE PESAGE EN PARALLÈLE et ALIMENTATION	max 8 (350 ohm); 5 VDC / 120 mA
LINÉARITÉ / LINÉARITÉ SORTIE ANALOGIQUE	< 0.01% P.E.; < 0.01% P.E.
DÉRIVE THERMIQUE / DÉRIVE THERMIQUE ANALOGIQUE	< 0.0005% P.E./°C; < 0.003% P.E./°C
CONVERTISSEUR A/N	24 bit (16000000 points)
DIVISIONS MAX. (avec champ de mesure $\pm 10$ mV = sens. 2 mV/V)	$\pm 999999$
CHAMP DE MESURE	$\pm 39$ mV
SENSIBILITÉ MAX. DES CAPTEURS DE PESAGE UTILISABLES	$\pm 7$ mV/V
CONVERSIONS MAX. À LA SECONDE	300 conversions/seconde
CHAMP AFFICHABLE	$\pm 999999$
NOMBRE DE DÉCIMALES / RÉOLUTION DE LECTURE	0÷4 / x 1 x 2 x 5 x 10 x 20 x 50 x 100
FILTRE NUMÉRIQUE / LECTURES À LA SECONDE	10 niveaux / 5÷300 Hz
SORTIES À RELAIS	N. 5 - max 115 VAC; 150 mA (N. 4 – version sortie analogique)
ENTRÉES NUMÉRIQUES	N. 3 - optoisolées 5 - 24 VDC PNP (N. 2 – version sortie analogique)
PORTS SÉRIE	RS485, RS232
DÉBIT EN BAUD	2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 115200
HUMIDITÉ (non condensée)	85%
TEMPÉRATURE DE STOCKAGE	-30°C +80°C
TEMPÉRATURE DE FONCTIONNEMENT	-20°C +60°C
SORTIE ANALOGIQUE OPTISOLÉ (EN OPTION) 16 bits - 65 535 divisions	0÷20 mA; 4÷20 mA (max 300 ohm); 0÷10 V; 0÷5 V; $\pm 10$ V; $\pm 5$ V (min 10 kohm)

	SORTIES À RELAIS	N. 5 - max 30 VAC, 60 VDC; 150 mA (N. 4 – version sortie analogique)
	TEMPÉRATURE DE FONCTIONNEMENT	-20°C +50°C
	<b>Utiliser une alimentation externe 12-24 VDC du type LPS ou en classe 2.</b>	

## CONNEXIONS ÉLECTRIQUES

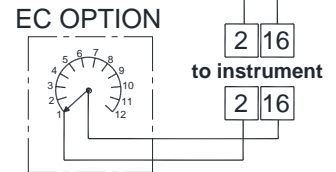
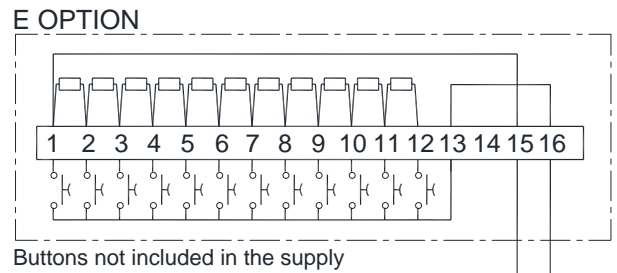
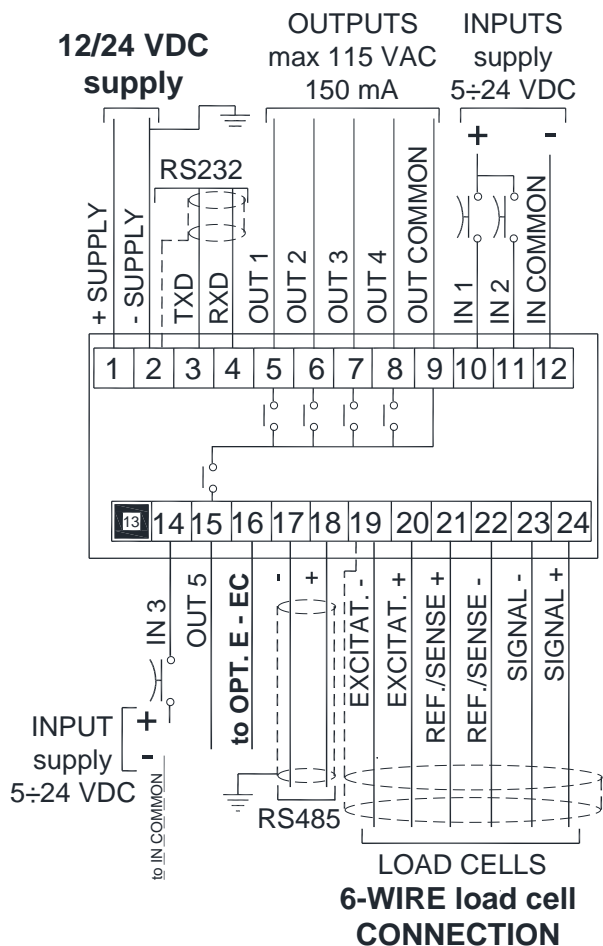
### LÉGENDE DES BORNES

1	+ALIMENTATION (12/24 VDC)	13	
2	-ALIMENTATION (12/24 VDC) RS232, RS485: BLINDAGE, GND OPTION E/EC: GND	14	ENTRÉE N° 3 (+VDC min 5 V max 24 V) <i>alternative:</i> +SORTIE ANALOGIQUE 0÷20 ou 4÷20 mA
3	RS232: TXD	15	SORTIE N° 5 <i>alternative:</i> +SORTIE ANALOGIQUE 0÷10 V
4	RS232: RXD	16	OPTION E/EC <i>alternative:</i> -SORTIE ANALOGIQUE COMMUNE
5	SORTIE N° 1	17	RS485: -
6	SORTIE N° 2	18	RS485: +
7	SORTIE N° 3	19	-ALIM. DU CAPTEUR DE PESAGE (-Exc) BLINDAGE CAPTEUR DE PESAGE
8	SORTIE N° 4	20	+ALIM. DU CAPTEUR DE PESAGE (+Exc)
9	SORTIES COMMUNES	21	+REF / FIL DE LECTURE DU CAPTEUR DE PESAGE
10	ENTRÉE N° 1 (+VDC min 5 V max 24 V)	22	-REF / FIL DE LECTURE DU CAPTEUR DE PESAGE
11	ENTRÉE N° 2 (+VDC min 5 V max 24 V)	23	-SIGNAL CAPTEUR DE PESAGE (-Sig)
12	ENTRÉES COMMUNES (-VDC 0 V)	24	+SIGNAL CAPTEUR DE PESAGE (+Sig)

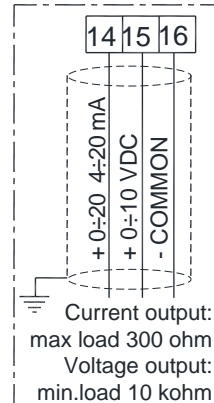
### INFORMATIONS DE BASE

- Il est conseillé de mettre à la terre le pôle négatif de l'alimentateur.
- Il est possible d'alimenter jusqu'à 8 capteurs de pesage à 350 ohm, ou 16 capteurs à 700 ohm.
- Pour les capteurs à 4 fils, placer un jumper entre EX- et REF- et entre EX+ et REF+.
- Raccorder la borne "– SUPPLY" au port RS485 commun des appareils connectés si ceux-ci reçoivent une alimentation alternée ou disposent d'un port RS485 optoisolé.
- Dans le cas d'un réseau RS485 avec plusieurs appareils, il est conseillé d'activer les résistances de terminaison de 120 ohm sur les deux appareils placés aux extrémités du réseau, comme décrit à la section **CONNEXION SÉRIE RS485**.
- Option **E/EC**: sélection de 12 groupes de 5 valeurs de consigne.

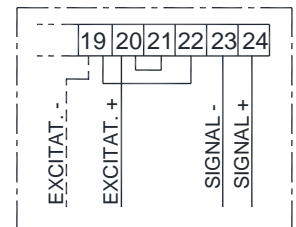
# SCHÉMA ÉLECTRIQUE



## (1) ANALOG OUTPUT OPTION



## 4-WIRE load cell CONNECTION



**5 sorties:** commandée par les valeurs de consigne ou par un dispositif à distance via protocole.  
**3 entrées** réglables avec les fonctions suivantes: **POIDS NET/BRUT, ZÉRO SEMI-AUTOMATIQUE, CRÊTE, IMPRESSION, LIMIT** ou **GESTION À DISTANCE** (voir section **CONFIGURATION DES SORTIES ET DES ENTRÉES**).

(1) Si la sortie analogique (ANALOG OUTPUT OPTION) est présente, les éléments suivants ne sont plus disponibles:

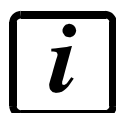
- entrée **IN3**
- sortie **OUT5**
- options **E/EC**

## FONCTIONS DES DEL ET DES TOUCHES

DEL	Fonction principale	Fonction secondaire*
NET	poids net (tare semi-automatique ou tare prédéterminée)	DEL d'accès: entrée 1 fermée
→0←	zéro (déviati on par rapport au zéro de ±0.25 division max.)	DEL d'accès: entrée 2 fermée
▼	stabilité	DEL d'accès: entrée 3 fermée
kg	unité de mesure: kg	DEL d'accès: sortie 4 fermée
g	unité de mesure: g	DEL d'accès: sortie 5 fermée
W1		DEL d'accès: sortie 1 fermée
W2		DEL d'accès: sortie 2 fermée
W3		DEL d'accès: sortie 3 fermée

\*) Pour activer la fonction secondaire des DEL maintenir les touches **MENU** et **▲** enfoncées simultanément lors de l'affichage du poids (appuyer d'abord sur **MENU** puis immédiatement sur **▲**).

TOUCHE	Pression courte	Pression prolongée (3 s)	Dans les menus
	Zéro semi-automatique	Mise à zéro de la tare	Annulation ou retour au menu précédent
	Brut → Net	Net → Brut	Sélection du chiffre à modifier ou retour à l'option de menu précédente
	Impression du poids actuel	Test mV des capteurs de pesage	Modification du chiffre sélectionné ou passage à l'option de menu suivante
	Programmation des valeurs de consigne et de l'hystérésis		Confirmation ou entrée dans le sous-menu
	Programmation des paramètres généraux (appuyer d'abord sur , puis immédiatement sur )		
	Programmation de la tare prédéterminée (appuyer d'abord sur , puis immédiatement sur )		

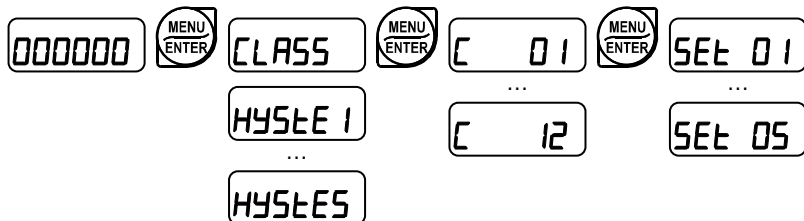


À l'intérieur des menus, les DEL s'allument dans l'ordre pour indiquer que l'instrument n'est pas en phase d'affichage du poids.

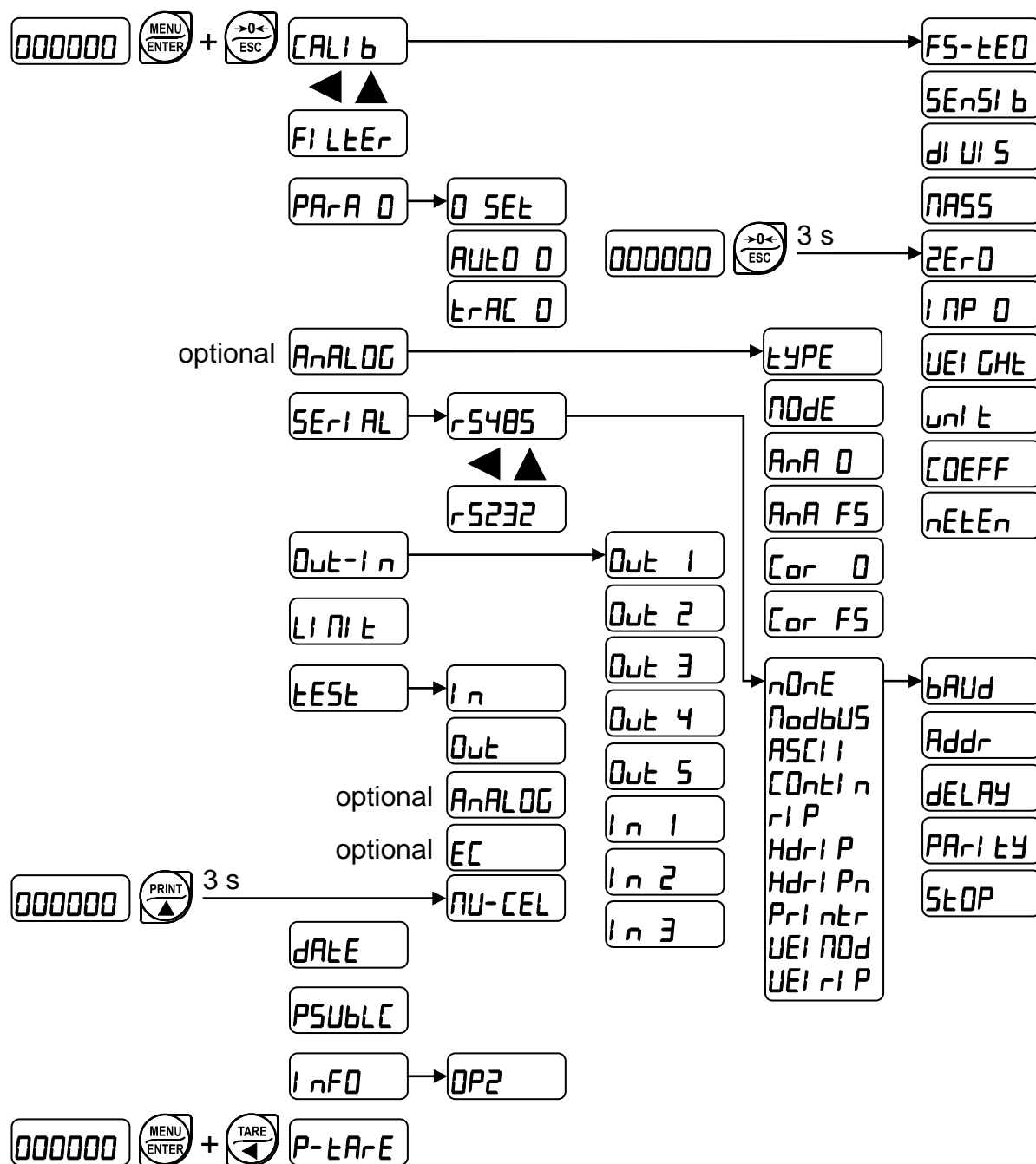
# PLAN DES MENUS

À l'intérieur des menus, les modifications sont appliquées après pression sur la touche **ENTER** (pas de confirmation supplémentaire nécessaire).

## VALEURS DE CONSIGNE



## PARAMÈTRES DU SYSTÈME



## MISE EN SERVICE DE L'APPAREIL

À l'allumage, les éléments suivants apparaissent dans l'ordre:

- **111111** → **999999** (UNIQUEMENT pour un programme homologué);
- le modèle de l'appareil (par ex.: **U 100**);
- **SU**, suivi du code de logiciel (par ex.: **SU 5**);
- le type de programme: **BASE** (base);
- **r**, suivi de la révision du logiciel (par ex.: **r 1.08.00**);
- **HU**, suivi du code du matériel (par ex.: **HU 104**);
- le numéro de série (par ex.: **1005 15**);

S'assurer que l'écran affiche bien le poids et que celui-ci augmente lorsque les capteurs de pesage sont chargés. Dans le cas contraire, vérifier les connexions et le positionnement correct des capteurs de pesage.

- **Si l'appareil est déjà ÉTALONNÉ théoriquement** (l'étiquette d'identification de l'installation est présente sur l'appareil et sur la couverture; les valeurs de réglage des capteurs de pesage sont déjà saisies):
  - Mettre le poids à zéro (voir section **MISE À ZÉRO DE LA TARE**).
  - Vérifier l'étalonnage à l'aide des poids échantillon et, si nécessaire, procéder à la correction du poids indiqué (voir section **ÉTALONNAGE RÉEL (AVEC POIDS ÉCHANTILLON)**).
- **Si l'appareil N'EST PAS ÉTALONNÉ** (l'étiquette d'identification de l'installation n'est pas présente), procéder à l'étalonnage:
  - Si les données des capteurs de pesage ne sont pas connues, suivre la procédure à la section **ÉTALONNAGE RÉEL (AVEC POIDS ÉCHANTILLON)**.
  - Si les données des capteurs de pesage sont connues, les saisir en suivant la procédure à la section **ÉTALONNAGE THÉORIQUE**.
  - Mettre le poids à zéro (voir section **MISE À ZÉRO DE LA TARE**).
  - Vérifier l'étalonnage à l'aide des poids échantillon et, si nécessaire, procéder à la correction du poids indiqué (voir section **ÉTALONNAGE RÉEL (AVEC POIDS ÉCHANTILLON)**).
- Si la sortie analogique est utilisée, régler le type de sortie analogique souhaité et la valeur de la pleine échelle (voir section **SORTIE ANALOGIQUE**).
- Si la communication série est utilisée, régler les paramètres correspondants (voir section **RÉGLAGE DES COMMUNICATIONS SÉRIE**).
- Si les valeurs de consigne sont utilisés, régler les valeurs de poids souhaitées et les paramètres correspondants (voir sections **PROGRAMMATION DES VALEURS DE CONSIGNE** et **CONFIGURATION DES SORTIES ET DES ENTRÉES**).
- Régler l'horloge de l'appareil avec la date et l'heure actuelles (voir section **RÉGLAGE DE LA DATE ET DE L'HEURE**).

## PROGRAMMATION DES PARAMÈTRES DU SYSTÈME

À partir de l'affichage du poids, appuyer simultanément sur les touches **MENU** et **ESC** pour accéder au réglage des paramètres.

**MENU/ENTER**: permet d'entrer dans un menu et de valider les données programmées.



permet de modifier le chiffre ou l'option de menu affiché(e).



permet de sélectionner un nouveau chiffre ou de modifier l'option de menu affiché(e).

**ESC**: permet d'annuler et de retourner au menu précédent.

## ÉTALONNAGE THÉORIQUE



**Cette fonction permet de saisir les valeurs de réglage des capteurs de pesage dans l'appareil.**

Pour réaliser l'étalonnage théorique, régler dans l'ordre les paramètres suivants:

- **FS-tEO** (par défaut: **dEΠα**): la **pleine échelle du système** est obtenue en multipliant la portée d'un capteur par le nombre de capteurs utilisés. Exemple: 4 capteurs de 1000 kg → P.ÉCHELLE = 1000 x 4 = 4000. L'instrument est fourni avec une pleine échelle théorique **dEΠα** correspondant à 10000. Pour rétablir les réglages d'usine, régler la pleine échelle sur 0.
- **SErSI b** (par défaut: 2.00000 mV/V): la **sensibilité** est un paramètre de réglage des capteurs de pesage, exprimé en mV/V. Régler la valeur de sensibilité moyenne indiquée sur les capteurs de pesage. Il est possible de saisir une valeur comprise entre 0.50000 et 7.00000 mV/V. Exemple de système avec 4 capteurs présentant les sensibilités suivantes: 2.00100, 2.00150, 2.00200, 2.00250; la valeur à saisir est 2.00175, résultat du calcul suivant:  $(2.00100 + 2.00150 + 2.00200 + 2.00250) / 4$ .
- **dl UI 5**: la **division** (résolution) correspond à la valeur d'accroissement de poids minimum affichable. Elle est calculée automatiquement par le système, sur la base de l'étalonnage effectué, de façon à correspondre à 1/10000 de la pleine échelle. Cette valeur est modifiable et peut varier de 0.0001 à 100, par incréments de x1, x2, x5 ou x10.



- Lorsque la pleine échelle ou la sensibilité sont modifiées, l'étalonnage réel est annulé et l'étalonnage théorique est considéré comme valide.
- Si la pleine échelle théorique et la pleine échelle recalculée lors de l'étalonnage réel (voir section **ÉTALONNAGE RÉEL (AVEC POIDS ÉCHANTILLON)**) sont identiques, cela signifie que l'étalonnage utilisé est l'étalonnage théorique. Si les valeurs sont différentes, l'étalonnage utilisé est l'étalonnage réel avec poids échantillon.
- Lorsque la pleine échelle théorique est modifiée, les paramètres du système contenant une valeur de poids sont réglés aux valeurs par défaut (valeurs de consigne, hystérésis, etc.).

## PORTÉE MAXIMUM



**MASS**: poids maximum affichable (de 0 à pleine échelle max.; par défaut: 0). Lorsque le poids dépasse cette valeur de 9 divisions, ----- apparaît. Pour désactiver cette fonction, saisir 0.

## MISE À ZÉRO DE LA TARE



Ce menu e: oids, en maintenant  
enfonce la →0←

**Réaliser cette procédure après avoir réglé les données d'ÉTALONNAGE THÉORIQUE.**

Utiliser cette fonction pour mettre à zéro le poids de l'installation à vide après la première installation et, par la suite, pour compenser les variations du zéro dues à la présence de résidus de produit.

Procédure:

- Valider avec **ENTER** le message **ZEr0**.
- La valeur de poids à mettre à zéro s'affiche. Au cours de cette phase, toutes les DEL clignotent.
- Valider à nouveau; le poids est mis à zéro (la valeur est enregistrée dans la mémoire permanente).
- Une pression sur **▲** permet d'afficher la valeur de poids totale mise à zéro, calculée par l'appareil sur la base de la somme de toutes les mises à zéro précédentes.

## INSERTION MANUELLE DE LA VALEUR DE ZÉRO



**ATTENTION:** effectuer cette procédure uniquement s'il est impossible de réaliser la mise à zéro de la tare de la structure pesée, par exemple si le produit que celle-ci contient ne peut être déchargé. Dans ce paramètre, saisir la valeur présumée de zéro (de 0 à 999999 max.; par défaut: 0).

## ÉTALONNAGE RÉEL (AVEC POIDS ÉCHANTILLON)



Après l'ÉTALONNAGE THÉORIQUE et la MISE À ZÉRO DE LA TARE, cette fonction permet d'effectuer l'étalonnage en utilisant des poids échantillon de valeur connue et, si nécessaire, de corriger les écarts de valeur par rapport à la valeur correcte.

Charger sur le système de pesage un poids considéré comme poids échantillon, correspondant à **au moins 50%** de la quantité maximale à peser.



Valider le message **UEI GHE** pour afficher la valeur du poids (clignotement) chargé sur le système. À cette étape, toutes les DEL sont éteintes. Si nécessaire, procéder à la correction de la valeur affichée en utilisant les touches fléchées. Lorsque la nouvelle valeur est validée, toutes les DEL clignotent. Après une nouvelle validation, le message **UEI GHE** apparaît à nouveau. Appuyer plusieurs fois sur la touche **ESC** pour passer à l'affichage du poids.

**Exemple:** pour un système d'une portée maximum de 1000 kg et d'une division de 1 kg, deux poids échantillon de 500 et 300 kg sont disponibles. Charger les deux poids sur le système et corriger le poids indiqué à 800. Retirer ensuite le poids de 300 kg; le système doit à présent indiquer 500. Retirer le poids de 500 kg; le système doit repasser à zéro. Si cette opération ne se fait pas, l'installation présente un problème mécanique affectant sa linéarité.

**ATTENTION: Identifier et corriger les problèmes mécaniques avant de répéter la procédure.**



- Si la pleine échelle théorique et la pleine échelle recalculée lors de l'étalonnage réel sont identiques, cela signifie que l'étalonnage utilisé est l'étalonnage théorique. Si les valeurs sont différentes, l'étalonnage utilisé est l'étalonnage réel avec poids échantillon.
- Si la correction réalisée modifie la pleine échelle précédente de plus de 20%, tous les paramètres présentant des valeurs de poids réglables reviennent aux valeurs par défaut.

#### **POSSIBILITÉ DE LINÉARISATION SUR 5 POINTS MAXIMUM:**

**Il est possible de procéder à une linéarisation du poids en répétant la procédure ci-dessus pour un maximum de cinq points, en utilisant cinq poids échantillon différents. La procédure est interrompue lorsque la touche **ESC** est enfoncée ou après saisie de la cinquième valeur.** Il n'est plus possible de modifier l'étalonnage actuel, mais uniquement de réaliser un nouvel étalonnage réel. Pour effectuer un nouvel étalonnage, il est nécessaire de retourner à l'affichage du poids et d'entrer à nouveau dans le menu d'étalonnage.

Appuyer sur **▲** après avoir validé le poids échantillon réglé. La pleine échelle recalculée apparaît au niveau de la valeur de poids échantillon maximum saisie, en prenant comme référence la sensibilité des capteurs réglée lors de l'étalonnage théorique (**SEnSi b**).

#### **FILTRE SUR LE POIDS**



Le réglage de ce paramètre permet d'obtenir un affichage stable du poids.

**Pour augmenter l'effet (meilleure stabilité du poids), augmenter la valeur (de 0 à 9; par défaut: 4).** Respecter la procédure suivante:

- Lorsque le message **FI LLEr** est validé, la valeur de filtre actuellement réglée est affichée.
- Après modification et validation de la valeur, le poids apparaît. Il est alors possible de vérifier sa stabilité de façon expérimentale.
- Si la stabilité n'est pas satisfaisante, valider pour retourner au message **FI LLEr**. Le filtre peut à nouveau être modifié jusqu'à obtenir un résultat optimal.

Le filtre permet de stabiliser un poids dont les variations sont inférieures au “temps de réponse” correspondant. Il est nécessaire de régler le filtre en fonction du type d'installation et de la valeur de la pleine échelle réglée.

VALEUR DE FILTRE	Temps de réponse [ms]	Fréquence de mise à jour de l'écran et des ports série [Hz]
0	12	300
1	150	100
2	260	50
3	425	25
4 (par défaut)	850	12.5
5	1700	12.5
6	2500	12.5
7	4000	10
8	6000	10
9	7000	5

### ANTI-CRÊTE

Lorsque le poids est stable, le filtre anti-crête élimine tout trouble éventuel d'une durée maximale de 1 seconde. Confirmer avec **ENTER** le filtre sur le poids et sélectionner une des options suivantes:

- **AntPOn**: filtre anti-crête activé (par défaut);
- **AntPOF**: filtre anti-crête désactivé.

### PARAMÈTRES DE ZÉRO



### RÉGLAGE DU POIDS POUVANT ÊTRE MIS À ZÉRO POUR DE PETITES VARIATIONS DE POIDS

**0 SEt** (de 0 à pleine échelle max.; par défaut: 300; avec décimales: 300 – 30.0 – 3.00 – 0.300): Ce paramètre indique la valeur maximum du poids pouvant être mis à zéro depuis un contact externe, le clavier ou un port série.

## AUTOZÉRO À L'ALLUMAGE

**AUTOZ** (de 0 à 20% max. de la pleine échelle; par défaut: 0): Si, à l'allumage de l'appareil, la valeur de poids lue est inférieure à la valeur de ce paramètre et ne dépasse pas la valeur de **SET**, le poids lu est mis à zéro. Pour désactiver cette fonction, saisir 0.

## POURSUITE DE LA MISE À ZÉRO

**TRAC** (de 1 à 5, par défaut: **none**). Si, après une seconde, le poids stabilisé s'écarte de zéro d'un nombre de divisions inférieur ou égal au nombre de divisions réglé pour ce paramètre, le poids est mis à zéro. Pour désactiver cette fonction, saisir **none**.

**Exemple:** si le paramètre **DIUI 5** est réglé sur 5 et **TRAC** sur 2, le poids est mis à zéro automatiquement pour les variations inférieures ou égales à 10 (**DIUI 5** x **TRAC**).

## RÉGLAGE DES UNITÉS DE MESURE



Les unités de mesure disponibles sont les suivantes:

**HI LOG:** kilogrammes

**G:** grammes

**t:** tonnes

**Lb:** livres\*

**newton:** newtons\*

**litre:** litres\*

**bar:** bars\*

**atm:** atmosphères\*

**PIECE:** pièces\*

**newton-m:** newtons-mètre\*

**kg-m:** kilogrammes-mètre\*

**OTHER:** unité de mesure générique non incluse dans la liste\*

Si l'impression est activée, le symbole correspondant à l'unité sélectionnée est imprimé après la valeur mesurée.



Pour les unités de mesure signalées par un \*, il est également possible de régler le coefficient d'affichage (paramètre **COEFF**, voir la section correspondante). Si **COEFF** doit être utilisé, il est nécessaire de l'activer en fermant l'entrée **COEFF** (voir section **CONFIGURATION DES SORTIES ET DES ENTRÉES**).

## COEFFICIENT D’AFFICHAGE



Le réglage du coefficient **COEFF** permet de modifier l’affichage en fonction de la valeur réglée.

Si l’une des entrées est réglée en mode **COEFF** (voir section **CONFIGURATION DES SORTIES ET DES ENTRÉES**), la valeur modifiée sur la base du coefficient **COEFF** est affichée si l’entrée est fermée. Si l’entrée est ouverte, l’affichage revient au poids.

**COEFF**: (valeur max. réglable: 99.9999; par défaut: 10000) prend un sens différent en fonction de la valeur de **UNIT** réglée, c’est-à-dire en fonction de l’unité de mesure choisie (voir section **RÉGLAGE DE L’UNITÉ DE MESURE**).

Si l’unité de mesure choisie est:

**LB**: livres, la valeur de **COEFF** réglée est multipliée par la valeur de poids en cours d’affichage;

**NEUTON**: newtons, la valeur de **COEFF** réglée est multipliée par la valeur de poids en cours d’affichage;

**LITRE**: litres, régler le poids spécifique en kg/l dans **COEFF**; on présuppose que le système est étalonné en kg;

**BAR**: bars, la valeur de **COEFF** réglée est multipliée par la valeur de poids en cours d’affichage;

**ATM**: atmosphères, la valeur de **COEFF** réglée est multipliée par la valeur de poids en cours d’affichage;

**PIÈCE**: pièces, régler le poids d’une pièce dans **COEFF**;

**NEU-M**: newtons-mètre, la valeur de **COEFF** réglée est multipliée par la valeur de poids en cours d’affichage;

**HLDM**: kilogrammes-mètre, la valeur de **COEFF** réglée est multipliée par la valeur de poids en cours d’affichage;

**UNIT**: unité de mesure générique non incluse dans la liste, la valeur de **COEFF** réglée est multipliée par la valeur de poids en cours d’affichage;



**ATTENTION**: tous les autres réglages (valeurs de consigne, hystérésis, étalonnage...) restent exprimés en valeur de poids. Si les réglages doivent être convertis dans les nouvelles unités de mesure, effectuer l’une des procédures de modification de l’étalonnage du système suivantes.

Le paramètre **COEFF** doit rester réglé sur 1.0000.

### MODIFICATION DE L’ÉTALONNAGE THÉORIQUE POUR LES AUTRES UNITÉS DE MESURE

Dans le paramètre **FS-ÉC**, régler la valeur de la P. ÉCHELLE divisée par le coefficient de transformation des kg à la nouvelle unité de mesure.

Exemple: les 4 capteurs de pesage de 1000 kg sont placés sous une balance pour huile d’olive, d’un poids spécifique de 0.916 kg/l. Avec le réglage P.ÉCHELLE =  $(4 \times 1000) / 0.916 = 4367$ , le système fonctionne en litres d’huile d’olive. En outre, si le paramètre **UNIT = LITRE** est réglé (voir section **RÉGLAGE DES UNITÉS DE MESURE**), le système affiche et imprime le symbole “l” à la place du symbole “kg”.

## MODIFICATION DE L'ÉTALONNAGE RÉEL POUR LES AUTRES UNITÉS DE MESURE

Charger une quantité de produit connue (en litres) sur la balance (correspondant à au moins 50% de la quantité maximum à peser) et saisir dans le paramètre *UEI GHE* la valeur en litres du produit chargé. En outre, si le paramètre *Un it = L it r E* est réglé (voir section **RÉGLAGE DES UNITÉS DE MESURE**), le système affiche et imprime le symbole "l" à la place du symbole "kg".

### FONCTIONS DE NET

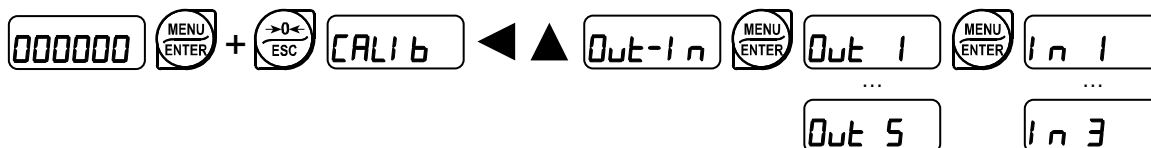


Active ou désactive les fonctions de tare semi-automatique et de tare prédéterminée:

*EnAbLE*: fonctions de net activées (par défaut).

*di SAbL*: fonctions de net désactivées.

### CONFIGURATION DES SORTIES ET DES ENTRÉES



#### SORTIES

Par défaut, les sorties sont réglées comme suit: *OPEn / SEt / GrOSS / POSnEG / OFF*.

#### Modes de fonctionnement possibles:

- *OPEn (normalement ouvert)*: le relais est désexcité et le contact est ouvert lorsque le poids est inférieur à la valeur de consigne réglée. Le contact se ferme lorsque le poids est supérieur ou égal à la valeur de consigne réglée.
- *CLOSE (normalement fermé)*: le relais est excité et le contact est fermé lorsque le poids est inférieur à la valeur de consigne réglée. Le contact s'ouvre lorsque le poids est supérieur ou égal à la valeur de consigne réglée.
- *SEt*: le contact change d'état en fonction de la valeur de poids spécifiée pour les valeurs de consigne (voir section **PROGRAMMATION DES VALEURS DE CONSIGNE**).
- *PLC*: le contact ne commute pas en fonction du poids mais est géré via les commandes du protocole à distance.
- *StAbLE*: la commutation du relais se fait lorsque le poids est stable.

Si le mode de fonctionnement **SEt** est sélectionné, les options suivantes sont également activées:

- **Gr055**: le contact change d'état en fonction de la valeur de poids brut.
- **nEt**: le contact change d'état en fonction de la valeur de poids net (si la fonction de net est inactive, le contact change d'état en fonction du poids brut).



Si les fonctions de net sont désactivées (voir section **FONCTIONS DE NET**), en sélectionnant **SEt** le mode de fonctionnement **Gr055** sera activé

- **POSnEG**: la commutation du relais se fait que le poids soit positif ou négatif.
- **POS**: la commutation du relais se fait uniquement si le poids est positif.
- **nEG**: la commutation du relais se fait uniquement si le poids est négatif.

Valider avec **ENTER** pour sélectionner le fonctionnement des valeurs de consigne à la valeur 0:

- **OFF**: la commutation du relais ne se fait pas si la valeur de consigne est 0.
- **On**:
  - valeur de consigne = 0 et commutation = **POSnEG**: la commutation du relais se fait lorsque le poids est à 0. Le relais commute à nouveau lorsque le poids n'est plus à 0, compte tenu de l'hystérésis (que le poids soit positif ou négatif).
  - valeur de consigne = 0 et commutation = **POS**: la commutation du relais se fait lorsque le poids est égal ou supérieur à zéro. Le relais commute à nouveau en cas de valeur inférieure à 0, compte tenu de l'hystérésis.
  - valeur de consigne = 0 et commutation = **nEG**: la commutation du relais se fait lorsque le poids est égal ou inférieur à zéro. Le relais commute à nouveau en cas de valeur supérieure à 0, compte tenu de l'hystérésis.

## ENTRÉES

Par défaut:      entrée 1 = **ZEr0**      entrée 2 = **nE-L0**      entrée 3 = **PEAH**

### Modes de fonctionnement possibles:

- **nE-L0** (NET/BRUT): lorsque cette entrée est fermée pendant une seconde maximum, une opération de TARE SEMI-AUTOMATIQUE est réalisée et le poids net s'affiche à l'écran. Pour retourner à l'affichage du poids brut, maintenir l'entrée fermée pendant 3 secondes.
- **ZEr0**: lorsque l'entrée est fermée pendant une seconde maximum, une opération de mise à zéro est réalisée (voir section **ZÉRO SEMI-AUTOMATIQUE (MISE À ZÉRO POUR DE PETITES VARIATIONS DE POIDS)**).
- **PEAH**: si l'entrée est maintenue fermée, la valeur de poids maximum atteinte reste affichée. Lorsque l'entrée est ouverte, le poids actuel s'affiche.
- **PLC**: lorsque l'entrée est fermée, aucune opération n'est exécutée. L'état de l'entrée peut en revanche être lu à distance via un protocole de communication.
- **[OnEt] n**: lorsque l'entrée est fermée pendant une seconde maximum, le poids est transmis une seule fois sur le port série via un protocole de transmission continue rapide (**uniquement si [OnEt] n est réglé sous l'option SEr1 AL**).
- **[COEFF]**: lorsque l'entrée est fermée, le poids est affiché en fonction du coefficient réglé (voir réglage de l'unité de mesure et coefficient); dans le cas contraire, le poids est affiché.
- **Pr1 nEr**: lorsque l'entrée est fermée, les données sont envoyées à l'impression si le paramètre **Pr1 nEr** est réglé dans le protocole de communication de l'un des deux ports série.
- **LI Pi t**: lorsque l'entrée est ouverte, l'alarme **-- \_\_ --** est affichée; le poids ne peut pas être enregistré (voir section **MODE LIMIT**).

## MODE LIMIT



**Le menu est affiché seulement si l'une des entrées est réglée en mode LIMIT.**

**OPEN** (de 1 à 65535; par défaut: 10): valeur du temps, en millisecondes, que l'instrument laisse passer avant de reconnaître la fermeture de l'entrée.

Exemple: en définissant 100, l'instrument reconnaît l'entrée comme fermée après 0.1 secondes à compter de la fermeture effective; si pendant cet intervalle de temps l'entrée doit s'ouvrir et se fermer à nouveau, le compte de temps recommencerait de zéro.

**CLOSE** (de 1 à 65535; par défaut: 1000): valeur du temps, en millisecondes, que l'instrument laisse passer avant de reconnaître l'ouverture de l'entrée.

Exemple: en définissant 3000, l'instrument reconnaît l'entrée comme ouverte après 3 secondes à compter de l'ouverture effective; si pendant cet intervalle de temps l'entrée doit se fermer et s'ouvrir à nouveau, le compte de temps recommencerait de zéro.

## TARE SEMI-AUTOMATIQUE (NET/BRUT)



**L'OPÉRATION DE TARE SEMI-AUTOMATIQUE EST PERDUE LORSQUE L'APPAREIL EST ÉTEINT.**

Pour effectuer une opération de net (TARE SEMI-AUTOMATIQUE), fermer l'entrée NET/BRUT ou appuyer sur la touche **TARE** pendant moins de 3 secondes. L'appareil affiche le poids net (dès la mise à zéro) et la DEL NET s'allume. Pour passer à l'affichage du poids brut, maintenir l'entrée NET/BRUT fermée ou appuyer sur la touche **TARE** pendant 3 secondes.

L'opérateur peut procéder à cette opération plusieurs fois pour permettre le chargement de plusieurs produits.

### Exemple:

Placer le récipient sur la balance: l'écran indique le poids du récipient. Appuyer sur **TARE**, l'écran indique le poids net à zéro. Lorsque le produit est placé dans le récipient, l'écran indique le poids du produit. Cette opération peut être répétée plusieurs fois.



Lors de l'affichage du poids net, maintenir la touche **▲** enfoncée pour afficher temporairement le poids brut. Lorsque la touche est relâchée, l'écran repasse à l'affichage du poids net.

L'opération de tare automatique n'est pas autorisée si le poids brut est 0.



Fonction non disponible si les fonctions de net sont désactivées (voir section **FONCTIONS DE NET**).

## TARE PRÉDÉTERMINÉE (DISPOSITIF SOUSTRACTIF DE TARE)



Il est possible de saisir manuellement une valeur de tare prédéterminée à soustraire à la valeur affichée, afin que la condition  $P-tArE \leq$  portée maximum soit remplie.

Par défaut, l'instrument affiche la dernière valeur de tare prédéterminée réglée: pour l'appliquer, appuyez sur **▲** et puis **ENTER**.

Après le réglage de la valeur de tare, lors du passage à l'affichage du poids, l'écran affiche le poids net (moins la valeur de tare saisie) et la DEL NET s'allume pour signaler qu'une tare a été saisie.

Pour annuler la tare prédéterminée et repasser à l'affichage du poids brut, maintenir la touche **TARE** enfoncée pendant 3 secondes, ou maintenir l'éventuelle entrée NET/BRUT fermée pendant 3 secondes. La valeur de tare prédéterminée est mise à zéro. La DEL NET s'éteint lors du passage à l'affichage du poids brut.



Lors de l'affichage du poids net, maintenir la touche **▲** enfoncée pour afficher temporairement le poids brut. Lorsque la touche est relâchée, l'écran repasse à l'affichage du poids net.



- SI UNE TARE SEMI-AUTOMATIQUE (NET) EST RÉGLÉE, IL EST IMPOSSIBLE D'ACCÉDER À LA FONCTION DE RÉGLAGE DE LA TARE PRÉDÉTERMINÉE.
- EN REVANCHE, SI UNE TARE PRÉDÉTERMINÉE EST RÉGLÉE, IL EST POSSIBLE D'ACCÉDER À LA FONCTION DE TARE SEMI-AUTOMATIQUE (NET). LES DEUX TYPES DE TARE SONT ALORS ADDITIONNÉS.



TOUTES LES FONCTIONS DE TARE SEMI-AUTOMATIQUE (NET) ET DE TARE PRÉDÉTERMINÉE SONT PERDUES LORSQUE L'APPAREIL EST ÉTEINT.



Fonction non disponible si les fonctions de net sont désactivées (voir section **FONCTIONS DE NET**).



## ZÉRO SEMI-AUTOMATIQUE (MISE À ZÉRO POUR DE PETITES VARIATIONS DE POIDS)

Fermer l'entrée  
d'appuyer sur le  
pendant 3 seco

→0←

galement possible  
-EP apparaît alors

Cette fonction est autorisée uniquement si le poids est inférieur à la quantité réglée sous l'option **0 SEt** (voir section **RÉGLAGE DU POIDS POUVANT ÊTRE MIS À ZÉRO POUR DE PETITES VARIATIONS DE POIDS**). Dans le cas contraire (poids supérieur), **E-----** apparaît et le poids n'est pas mis à zéro.

## CRÊTE

Si l'entrée de CRÊTE est maintenue fermée, la valeur de poids maximum atteinte reste affichée. Lorsque l'entrée est ouverte, le poids actuel s'affiche.



Si cette entrée doit être utilisée pour l'affichage de crête des variations soudaines, régler le **FILTRE SUR LE POIDS** à 0.

## SORTIE ANALOGIQUE (APPAREILS DOTÉS DE CETTE OPTION UNIQUEMENT)

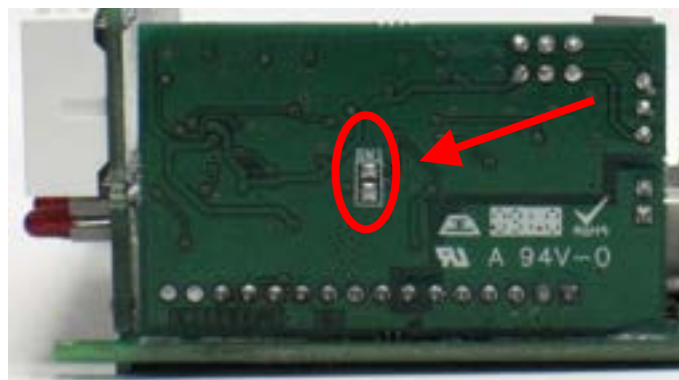
000000 MENU ENTER + →0← ESC CALI b ◀ ▶ ANALOG

- **TYPE**: permet de sélectionner le type de sortie analogique (4÷20 mA, 0÷20 mA, 0÷10 V, 0÷5 V, ±10 V, ±5 V; par défaut: 4÷20 mA).



pour les sorties ±10 V et ±5 V il est nécessaire de fermer le jumper à souder SW1:

- ouvrir l'appareil, en détachant les languettes d'assemblage maintenant les deux parties du boîtier à l'aide d'un tournevis;
- sur le circuit imprimé, localiser le jumper à souder SW1, mis en évidence sur l'illustration ci-après:



- fermer le jumper en court-circuitant les extrémités à l'aide d'un point en étain.

- **PODE**: choix du poids et de l'analogique: brut (**GR055**) ou net (**NET**). Si la fonction de net est inactive, la sortie analogique varie selon le poids brut.
- **ANA 0**: régler la valeur de poids pour laquelle la valeur minimum de la sortie analogique est souhaitée.



Régler une valeur différente de 0 uniquement pour limiter le champ de l'analogique. Exemple: si, pour une pleine échelle de 10000 kg, un signal de 4 mA à 5000 kg et de 20 mA à 10000 kg est souhaité, régler 5000 kg au lieu de 0.

- **ANA FS**: régler la valeur de poids pour laquelle la valeur maximum de la sortie analogique est souhaitée. Elle doit correspondre à la valeur réglée dans le programme de l'API (par défaut: pleine échelle étalonnage). Exemple: si une sortie de 4÷20 mA est utilisée et que le réglage 20 mA = 8000 kg est défini dans le programme de l'API, régler le paramètre sur 8000.
- **COR 0**: correction de la sortie analogique à zéro: la sortie analogique peut être modifiée si nécessaire, en permettant à l'API d'indiquer 0. Il est possible de saisir le symbole " - " sur le dernier chiffre de gauche. Exemple: si une sortie de 4÷20 mA est utilisée et que l'analogique est au minimum, l'API ou le testeur lit 4.1 mA. Régler le paramètre sur 3.9 pour obtenir 4.0 sur l'API ou le testeur.
- **COR FS**: correction de la sortie analogique à la pleine échelle. La sortie analogique peut être modifiée si nécessaire, en permettant à l'API d'indiquer la valeur réglée au paramètre **ANA FS**. Exemple: si une sortie de 4÷20 mA est utilisée et que l'analogique est à la pleine échelle, l'API ou le testeur lit 19.9 mA. Régler le paramètre sur 20.1 pour obtenir 20.0 sur l'API ou le testeur.

#### Valeurs minimum et maximum réglables pour les corrections du zéro et de la pleine échelle:

TYPE D'ANALOGIQUE	Minimum	Maximum
0÷10 V	-0.150	10.200
0÷5 V	-0.150	5.500
±10 V	-10.300	10.200
±5 V	-5.500	5.500
0÷20 mA	-0.200	22.000
4÷20 mA	-0.200	22.000

**N.B.:** la sortie analogique peut également être utilisée de façon inverse, c'est-à-dire que le poids réglé correspondant au zéro analogique (**ANA 0**) peut être supérieur au poids réglé pour la pleine échelle analogique (**ANA FS**). La sortie analogique augmente vers la pleine échelle lorsque le poids diminue, et diminue lorsque le poids augmente.

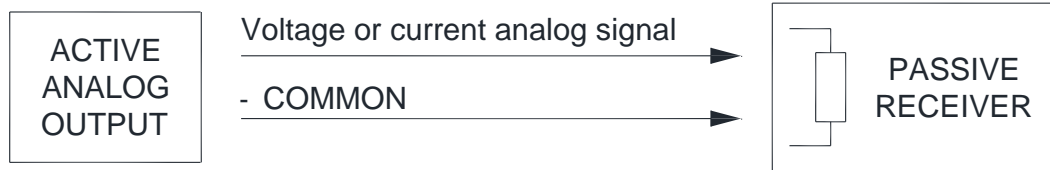
Exemple:

**ANA 0 = 10000      ANA FS = 0      sortie analogique 0÷10 V**

**Poids = 0 kg      sortie analogique = 10 V**  
**Poids = 5000 kg      sortie analogique = 5 V**  
**Poids = 10000 kg      sortie analogique = 0 V**



Toutes les sorties analogiques de l'instrument sont de type ACTIF et SINGLE ENDED, par conséquent, ils peuvent être connectés uniquement aux dispositifs récepteurs PASSIF. La charge minimale autorisée pour les sorties de tension est 10 kohm, la charge maximale autorisée pour les sorties de courant est 300 ohm.



## RÉGLAGE DES COMMUNICATIONS SÉRIE

000000 MENU ENTER + 0 ESC CALIB ◀ ▲ SERIAL

- r5485 / r5232: port de communication.
- nOnE: désactivation de l'un des types de communication (par défaut).
- ModBUS: protocole MODBUS-RTU; adresses possibles: de 1 à 99 (voir le manuel Protocoles de communication).
- ASCII: protocole bidirectionnel ASCII; adresses possibles: de 1 à 99 (voir le manuel Protocoles de communication).
  - ModU60
  - Mod t d
- Cont n: protocole de transmission continue du poids (voir le manuel Protocoles de communication), avec fréquence de transmission réglable sous l'option HEr t 2 (de 10 à 300).
  - Mod t (régler: PAR t Y = nOnE, StOP = 1).
  - Mod t d (régler: PAR t Y = nOnE, StOP = 1).
- r l P: protocole de transmission continue du poids aux répéteurs série RIP5/20/60, RIP50SHA, RIPLD; le répéteur affiche le poids net ou brut, en fonction du réglage du répéteur (réglage: bAUd = 9600, PAR t Y = nOnE, StOP = 1).
- Hd r l P: protocole de transmission continue du poids aux répéteurs série RIP6100, RIP675, RIP6125C; le répéteur affiche le poids net ou brut, en fonction du réglage du répéteur (réglage: bAUd = 9600, PAR t Y = nOnE, StOP = 1).
- Hd r l P n: protocole de transmission continue du poids aux répéteurs série RIP6100, RIP675, RIP6125C (réglage: bAUd = 9600, PAR t Y = nOnE, StOP = 1).

Lorsque le répéteur est réglé en poids brut:

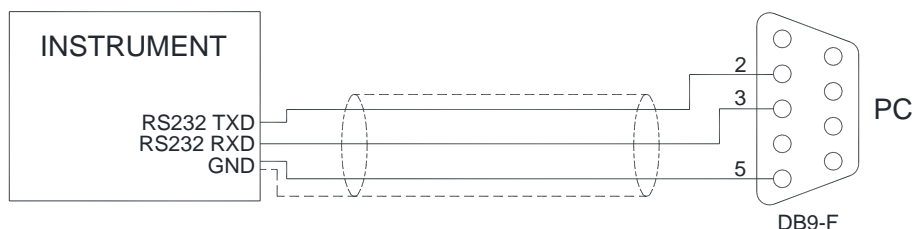
  - si l'appareil affiche le poids brut, celui-ci s'affiche sur le répéteur.
  - si l'appareil affiche le poids net, celui-ci s'affiche sur le répéteur, en alternance avec le message nEt.
- P r l n t r: imprimante.

- **UEI  $\Pi$ Od**: mode de réception du poids (voir section **LECTURE DU POIDS VIA PORT SÉRIE**).
- **UEI  $r$ l P**: mode de réception du poids (voir section **LECTURE DU POIDS VIA PORT SÉRIE**).
  - **bAUD**: vitesse de transmission (2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 115200; par défaut: 9600).
  - **Addr**: adresse de l'appareil (de 1 à 99; par défaut: 1).
  - **HERTZ**: fréquence de transmission maximum (10 – 20 – 30 – 40 – 50 – 60 – 70 – 80 – 100 – 200 – 300; par défaut: 10); à régler lorsque le protocole de transmission **CONTIN** est sélectionné.  
Fréquence maximum réglable (**HERTZ**):
    - 20 Hz avec un débit en baud minimum de 2400 baud.
    - 40 Hz avec un débit en baud minimum de 4800 baud.
    - 80 Hz avec un débit en baud minimum de 9600 baud.
    - 100 Hz avec un débit en baud minimum de 19200 baud.
    - 200 Hz avec un débit en baud minimum de 38400 baud.
    - 300 Hz avec un débit en baud minimum de 38400 baud.
  - **DELAY**: valeur du retard, en millisecondes, avant l'envoi de la réponse par l'appareil (de 0 à 200 ms; par défaut: 0).
  - **PARITY**:
    - **none**: pas de parité (par défaut).
    - **EVEN**: parité paire.
    - **ODD**: parité impaire.
  - **STOP**: bit d'arrêt (1 – 2; par défaut: 1).
  - **ncOPY**: nombre de copies de l'impression du poids.
  - **ENPLEY**: nombre de lignes blanches entre deux impressions.
  - **HEADER**: impression en-tête personnalisé depuis PC (**YES** – **no**; par défaut: **no**).
  - **PrinterOd**: type d'imprimante branché:
    - **P190**
    - **StAUP**
    - **StAUL**

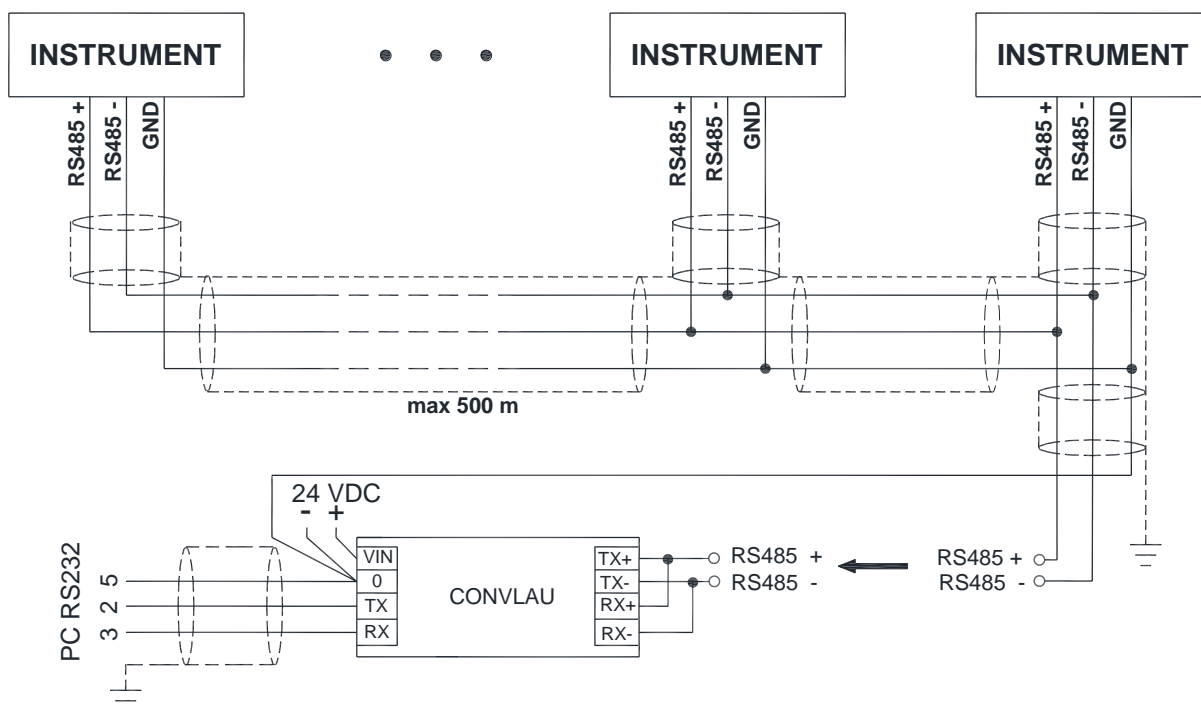


Pour plus d'informations sur les protocoles et méthodes de communication, demander le manuel dédié à l'assistance technique.

## CONNEXION SÉRIE RS232



## CONNEXION SÉRIE RS485



Si le réseau RS485 dépasse 100 mètres de longueur ou si le débit en baud est supérieur à 9600, deux résistances de terminaison sont requises aux extrémités. Brancher deux résistances de 120 ohm entre les points “+” et “-” de la ligne, sur la boîte à bornes des appareils les plus éloignés. Si des appareils ou des convertisseurs différents doivent être présents, se reporter aux manuels individuels pour vérifier si les résistances doivent être raccordées ou non.

## CONNEXION DIRECTE ENTRE RS485 ET RS232 SANS CONVERTISSEUR

Dans la mesure où une sortie RS485 à deux fils peut être utilisée directement sur l'entrée RS232 d'un PC ou d'un répéteur, il est possible de brancher l'appareil à un port RS232 comme suit:

APPAREIL		RS232
RS485 -	→	RXD
RS485 +	→	GND



Ce type de branchement permet d'utiliser UN SEUL appareil en mode MONODIRECTIONNEL.

Définitions préliminaires:

Un instrument émetteur désigne un instrument relié au capteur de pesage.

Un instrument récepteur désigne un instrument recevant le poids via port série.

Cette fonction permet à l'instrument de lire le poids depuis un autre instrument (instrument émetteur) via le port série RS485 ou RS232, plutôt que depuis un capteur de pesage. Les sorties, les ports série et la sortie analogique (le cas échéant) continuent à fonctionner comme décrit dans ce manuel, en utilisant la valeur de poids reçue via le port série.

L'instrument prend en charge les suivantes modes de lecture du poids via port série:

- *UEI ΠDd* (voir section **MODE WEIMOD**)

- *UEI rI P* (voir section **MODE WEIRIP**)



**ATTENTION:** avant d'utiliser la lecture du poids via port série, on doit configurer le mode de lecture du poids comme *SERIAL* (voir section **SUPPRESSION DES DONNÉES ET SÉLECTION D'UN PROGRAMME**).

### MODE WEIMOD

L'instrument fonctionne comme s'il était directement relié au capteur de pesage. Il est donc possible de procéder à l'étalonnage et à la mise à zéro sur l'instrument. Le protocole utilisé est le protocole Modbus (l'instrument récepteur fait office de "maître" et l'émetteur "d'esclave").

Procédure:

1. **INSTRUMENT ÉMETTEUR** (voir section **RÉGLAGE DES COMMUNICATIONS SÉRIE** dans le manuel de l'instrument émetteur)
  - sélectionner le port série désiré
  - régler le protocole *ModBUS*
  - régler les paramètres de la communication série
  - régler la valeur de filtre que vous désirez utiliser (voir section **FILTRE SUR LE POIDS** dans le manuel de l'instrument émetteur)
2. **INSTRUMENT RÉCEPTEUR** (voir section **RÉGLAGE DES COMMUNICATIONS SÉRIE**)
  - sélectionner le port série désiré
  - régler le mode *UEI ΠDd*



Il n'est pas possible de activer cette fonction sur plusieurs ports série; en cas de conflit le port série sélectionné en dernier reste actif.

- configurer les paramètres de la communication série comme sur l'instrument émetteur:
  - **BAUD**: vitesse de transmission (2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 115200; par défaut: 9600)
  - **SLAVE**: adresse de l'appareil émetteur (de 1 à 99; par défaut: 1)
  - **DELAY**: valeur de retard en millisecondes que le dispositif attend avant d'envoyer la réponse (de 0 à 200 ms; par défaut: 0)
  - **PARITY**:
    - **none**: aucune parité (par défaut)
    - **EVEN**: parité
    - **ODD**: parité impaire
  - **STOP**: bits d'arrêt (1 – 2; par défaut: 1)



L'écran de l'instrument émetteur est bloqué et affiche le modèle de l'instrument. S'il s'avère nécessaire de débloquer l'écran, interrompre la connexion avec l'instrument récepteur et suivre la procédure décrite à la section **BLOCAGE DU CLAVIER OU DE L'ÉCRAN** dans le manuel de l'instrument émetteur.

## MODE WEIRIP

L'instrument reçoit le poids brut via le port série; l'étalonnage et la mise à zéro doivent être effectuées sur l'instrument émetteur.

Procédure:

1. **INSTRUMENT ÉMETTEUR** (voir section **RÉGLAGE DES COMMUNICATIONS SÉRIE** dans le manuel de l'instrument émetteur)
  - sélectionner le port série désiré
  - régler le protocole **rIP**
  - régler les paramètres de la communication série
2. **INSTRUMENT RÉCEPTEUR** (voir section **RÉGLAGE DES COMMUNICATIONS SÉRIE**)
  - sélectionner le port série désiré
  - régler le mode **WEIRIP**



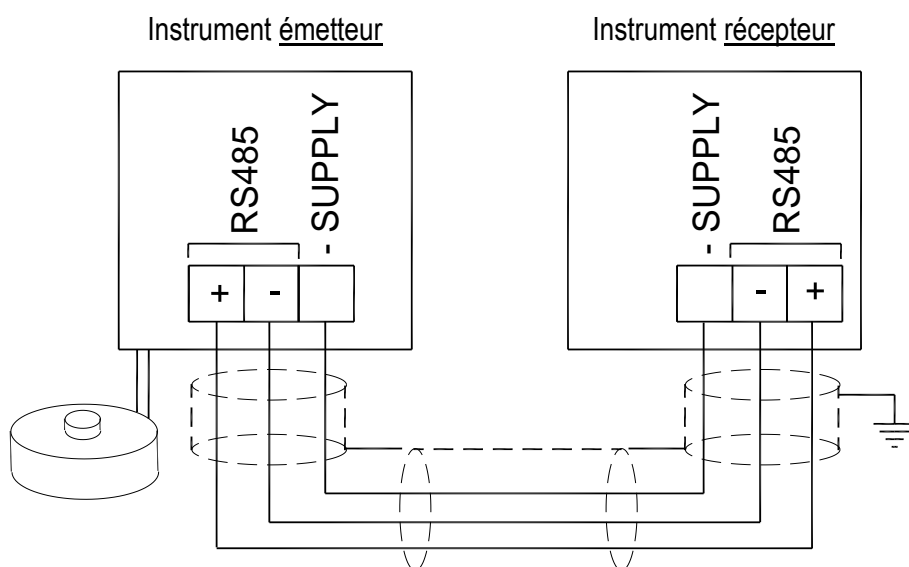
Il n'est pas possible de activer cette fonction sur plusieurs ports série; en cas de conflit le port série sélectionné en dernier reste actif.

- configurer les paramètres de la communication série comme sur l'instrument émetteur:
  - **BAUD**: vitesse de transmission (2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 115200; par défaut: 9600)
  - **DELAY**: valeur de retard en millisecondes que le dispositif attend avant d'envoyer la réponse (de 0 à 200 ms; par défaut: 0)
  - **PARITY**:
    - **none**: aucune parité (par défaut)
    - **EVEN**: parité
    - **ODD**: parité impaire
  - **STOP**: bits d'arrêt (1 – 2; par défaut: 1)
- régler l'unité de mesure (**Unit**) et le nombre de décimales (**DECIMAL**) du poids brut reçu de l'instrument émetteur



Les options du menu **Unit** et **DECIMAL** affichent dans le menu principal après le réglage du mode **UEI rI P**.

### CONNEXION RS485



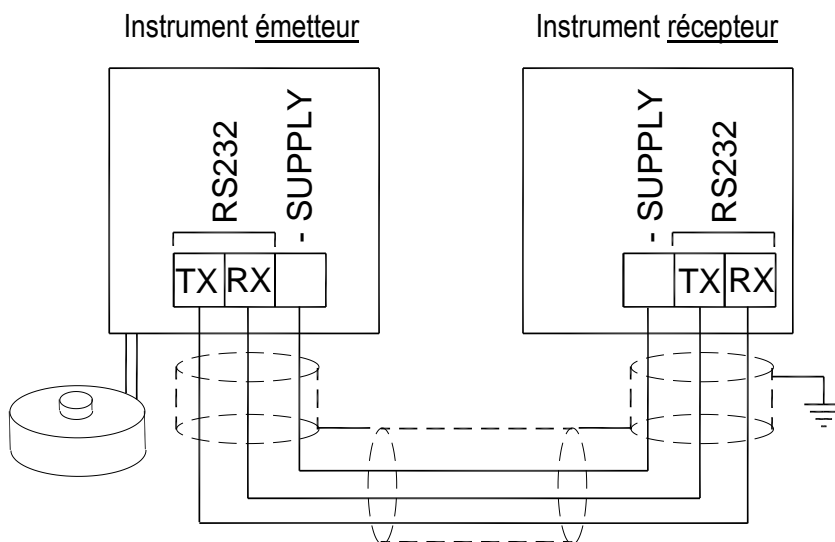
INSTRUMENT	Connecteur	Broche	Signal
W100	BORNE	17	RS485: -
		18	RS485: +
		2	RS485: BLINDAGE, GND



Si le réseau RS485 dépasse 100 mètres de longueur ou si le débit en baud est supérieur à 9600, deux résistances de terminaison sont requises aux extrémités. Brancher deux résistances de 120 ohm entre les points “+” et “-” de la ligne, sur la boîte à bornes des instruments les plus éloignés. Si des instruments ou des convertisseurs différents sont présents, se reporter aux manuels respectifs pour vérifier si lesdites résistances doivent être raccordées ou non.



## CONNEXION RS232



INSTRUMENT	Connecteur	Broche	Signal
W100	BORNE	3	RS232: TXD
		4	RS232: RXD
		2	RS232: BLINDAGE, GND

### TEST



- **Test d'entrée:**  
*I n*: vérifier que  $\square$  s'affiche pour chaque entrée ouverte; *I* doit s'afficher pour une entrée fermée.
- **Test de sortie:**  
 $\square \square t$ : régler  $\square$  et vérifier que la sortie correspondante s'ouvre. Régler *I* et vérifier que la sortie correspondante se ferme.
- **Test d'option E/EC:**  
*EC*: le numéro de classe de valeur de consigne sélectionné via l'option E/EC est affiché. Si le numéro est absent ou ne fonctionne pas, le message *EC - Er* apparaît.
- **Test d'option de sortie analogique:**  
*ANALOG*: permet d'alterner le signal analogique entre les valeurs minimum et maximum, en commençant par le minimum.  
*PA*: test de sortie en courant.  
 $\square \square t$ : test de sortie en tension.
- **Test des millivolt:**  
*NU-CEL*: le signal de réponse des capteurs de pesage, exprimé en mV à quatre décimales, apparaît.

## RÉGLAGE DE LA DATE ET DE L'HEURE



Sélectionner l'option **DATE** dans le menu principal pour accéder à l'affichage de la date et de l'heure. Appuyer de façon répétée sur la touche **ENTER** permet de faire défiler, dans l'ordre, les réglages jour - mois – année et heures – minutes. Appuyer sur la touche **←** pour sélectionner le chiffre à modifier. La touche **▲** permet d'augmenter la valeur, et la touche **ENTER** de valider et de passer à l'affichage du menu suivant.

## MENU INFO



**OP2**: les options actives sont affichées.

## PROGRAMMATION DES VALEURS DE CONSIGNE

À partir de l'affichage du poids, appuyer sur **MENU** pour accéder au réglage des valeurs de consigne.

**MENU/ENTER**: permet d'entrer dans un menu et de valider les données programmées.



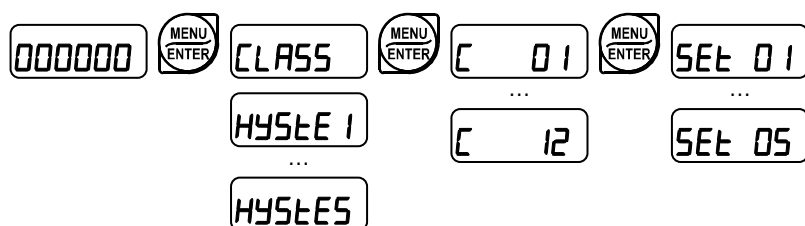
permet de modifier le chiffre ou l'option de menu affiché(e).



permet de sélectionner un nouveau chiffre ou de modifier l'option de menu affiché(e).

**ESC**:

permet d'annuler et de retourner au menu précédent.



- **CLASS**: si l'option E/EC est branchée, il est possible de programmer 12 groupes (classes) de valeurs différents pour les valeurs de consigne; dans le cas contraire, seule la première classe peut être programmée. La position de l'E/EC permet de sélectionner les valeurs valides pour le déclenchement du relais.
- **SEt** (de 0 à pleine échelle max.; par défaut: 0): valeur de consigne, la valeur de poids dépasse la valeur à laquelle la commutation du contact est déclenchée. Le type de commutation peut être réglé (voir section **CONFIGURATION DES SORTIES ET DES ENTRÉES**).
- **HYSLE** (de 0 à pleine échelle max.; par défaut: 0): hystérésis, valeur à soustraire à la valeur de consigne pour obtenir le seuil de commutation du contact pour un poids décroissant. Par exemple, avec une valeur de consigne à 100 et une hystérésis à 10, la commutation se fait à 90 pour un poids décroissant.



Ces valeurs sont mises à zéro si l'étalonnage est modifié de façon significative (voir sections **ÉTALONNAGE THÉORIQUE** et **ÉTALONNAGE RÉEL (AVEC POIDS ÉCHANTILLON)**).

## ALARMES

- ErCEL:** le capteur n'est pas ou mal branché; le signal du capteur dépasse 39 mV; l'électronique de conversion (convertisseur AD) présente un dysfonctionnement; le capteur est à 4 fils et les jumpers ne sont pas présents entre EX- et REF- et entre EX+ et REF+.
- nD CON:** problèmes de communication entre l'émetteur et le récepteur; vérifier les connexions électriques et les réglages des instruments.
- Er DL:** l'affichage du poids dépasse 110 % de la pleine échelle.
- EErDL:** le poids affiché sur l'instrument émetteur a dépassé 110% de la pleine échelle.
- Er Ad:** panne du convertisseur interne de l'appareil. Vérifier les connexions et contacter le service d'assistance le cas échéant.
- :** le poids dépasse la portée maximum de 9 divisions.
- Er DF:** la valeur maximum affichable est dépassée (valeur supérieure à 999999 ou inférieure à -999999).
- EErDF:** dépassement de la valeur maximum affichable sur l'écran de l'instrument émetteur (poids supérieur à 999999 ou inférieur à -999999).
- E-----:** poids trop élevé; mise à zéro impossible.
- PAH-PU:** ce message apparaît lors du réglage du poids échantillon, dans l'étalonnage réel, après saisie de la cinquième valeur du poids échantillon.
- Error:** la valeur réglée pour le paramètre est au-delà des valeurs autorisées. Appuyer sur **ESC** pour quitter le réglage et conserver en mémoire l'ancienne valeur enregistrée. Exemples: par rapport à la pleine échelle, la sélection du nombre de décimales dépasse les capacités d'affichage de l'appareil; valeur supérieure au maximum réglable; valeur de poids réglée lors de la vérification du poids échantillon non conforme à l'accroissement des mV relevé; correction de la sortie analogique au-delà des valeurs maximum autorisées.
- bLDC:** blocage actif sur l'option de menu, le clavier ou l'écran.
- nDdi SP:** impossible d'afficher correctement le numéro supérieur à 999999 ou inférieur à -999999.
- bAtrtC:** batterie tampon déchargée, perte de l'heure et de la date sur l'horloge interne (Real-Time Clock). Valider avec **ENTER** pour continuer et laisser l'appareil allumé pendant au moins 12 heures pour recharger la batterie. Si l'alarme persiste, contacter le service d'assistance.
- dAteP:** s'affiche si l'appareil relève une date incorrecte. Accéder au menu correspondant pour la contrôler et, le cas échéant, la corriger.
- lnZErD:** poids brut égal à zéro: impossible d'exécuter la tare semi-automatique.
- \_--:** l'entrée réglée en mode **LI NI E** est ouverte.

### Alarmes dans les protocoles série:

	<i>Er EE<sub>L</sub></i>	<i>Er OL</i>	<i>Er Ad</i>	<i>-----</i>	<i>Er OF</i>	<i>t-----</i>
MODE						
Bit LSB	76543210 xxxxxxxx1	76543210 xxxx1xxx	76543210 xxxxxxxx1x	76543210 xxxxx1xx	76543210 Sur le brut: xxx1xxxx Sur le net: xx1xxxxx	L'appareil répond par l'erreur "Valeur non valide" à la commande de zéro (code d'erreur 3)
Status Register MODBUS RTU						
ASCII	<u>O-F</u>	<u>O-L</u>	<u>O-F</u>	<u>O-L</u>	<u>O-F</u>	&aa#CR
RIP *	<u>O-F</u>	<u>O-L</u>	<u>O-F</u>	<u>O-L</u>	<u>O-F</u>	<u>O-F</u>
HDRIP-N	ERCEL	ER OL	ER AD	#####	ER OF	O SET
CONTIN	ERCEL	ER OL	ER AD	^^^^^^	ER OF	O SET

\* Pour les répéteurs RIP, si le message dépasse 5 chiffres, l'écran indique -----.

En cas d'alarme, les relais s'ouvrent et les sorties analogiques passent à la valeur la plus basse possible, conformément au tableau ci-dessous:

PLAGE	0÷20 mA	4÷20 mA	0÷5 V	0÷10 V	±10 V	±5 V
Valeur de sortie	-0.2 mA	3.5 mA	-0.5 V	-0.5 V	0 V	0 V

## EXEMPLES D'IMPRESSION

Si l'imprimante est réglée (voir section **RÉGLAGE DES COMMUNICATIONS SÉRIE**), appuyer sur la touche **PRINT** à partir de l'affichage du poids:

### IMPRESSION DE LA BASE

.....  
W100 BASE Addr:01  
DATE: 12/09/11 14:48:12

GROSS	878 kg
NET	589 kg
TARE	289 kg

### IMPRESSION DE LA BASE (CRÊTE ACTIVÉ):

.....  
W100 BASE Addr:01  
DATE: 12/09/11 14:48:12

GROSS	1204 kg
NET	831 kg
TARE	373 kg
PEAK	2103 kg

### IMPRESSION AVEC **COEFF** ACTIVÉ:

.....  
W100 BASE Addr:01  
DATE: 12/09/11 15:07:41

UNIT	kg	bar
G	1195	1792
N	1195	1792
T	0	0



## RÉSERVÉ À L'INSTALLATEUR

### BLOCAGE D'UN MENU

Cette procédure permet de bloquer l'accès à n'importe quel menu de l'appareil.

Sélectionner le menu à bloquer:

appuyer simultanément sur et sur pendant 3 secondes. L'écran indique (le point à gauche du message indique que cette option de menu est bloquée). Si l'opérateur tente d'entrer dans ce menu, l'accès est refusé et l'écran indique .

### DÉBLOCAGE D'UN MENU

appuyer simultanément sur et sur pendant 3 secondes, le mot de passe de déblocage est demandé (si activé), l'écran indique (le point à gauche du message disparaît pour indiquer que cette option de menu est maintenant déblocquée).

### DÉBLOCAGE TEMPORAIRE DES MENUS

appuyer simultanément sur et sur pendant 3 secondes, le mot de passe de déblocage est demandé (si activé): il est désormais possible d'entrer dans tous les menus, y compris les menus bloqués, et de les modifier. Lors du retour à l'affichage du poids, le blocage est restauré.

### RÉGLAGE DU MOT DE PASSE DE DÉBLOCAGE

+

Le mot de passe doit être composé de 6 caractères; pour changer un mot de passe personnalisé, le mot de passe actuel est requis.

En définissant (par défaut) le mot de passe de déblocage est désactivé.

### SUPPRESSION DES DONNÉES ET SÉLECTION D'UN PROGRAMME



**ATTENTION:** opérations à effectuer après avoir contacté l'assistance technique.

À la fin de chaque opération, s'affiche. Appuyer sur pour continuer.

Appuyer sur pour annuler la procédure et ne pas enregistrer les modifications.

Lors de l'allumage de l'instrument, maintenir la touche **ESC** enfoncée tant que l'écran n'indique pas **PRDG**, puis procéder comme suit:

**RESTAURATION DES COSTANTES** (ne supprime pas l'étalonnage): valider l'option **PRDG**, sélectionner **PASSU** à l'aide des flèches, saisir le code 6935 et valider.

**SÉLECTION D'UN PROGRAMME:** confirmer l'option **PRDG** et sélectionner le programme souhaité à l'aide des flèches:

**BASE:** programme de base, gestion des valeurs de consigne uniquement.

**REUR:** à utiliser lorsqu'au système de pesage chargé correspond une situation de capteurs non chargés, et inversement (le produit augmente alors qu'en réalité le poids sur les capteurs de pesage diminue).

**IP:** programme de répétiteur de poids en série avec valeurs de consigne.

- Régler le mode de lecture du poids (seulement si le programme **IP** n'a pas été réglé):
    - **CELL:** le poids est reçu par les capteurs de pesage ou par la boîte de jonction intelligente ou par le transmetteur relié à l'instrument.
    - **SERIAL:** le poids est reçu via port série (mode **WEIMOD** ou **WEIRIP**).
  - Régler l'état d'homologation (uniquement si **REUR** ou **IP** n'ont pas été réglés)
    - **NOLEGAL:** programme non homologué;
    - **LEGAL:** programme homologué, étendue unique (Dir. 2014/31/UE, art. 1)\*;
    - **LEGALI:** programme homologué, échelons multiples (Dir. 2014/31/UE, art. 1)\*;
    - **LEGALR:** programme homologué, étendues multiples (Dir. 2014/31/UE, art. 1)\*;
- \* *Contactez l'assistance technique pour obtenir les différents manuels et connaître les procédures correctes pour l'homologation, en indiquant obligatoirement le code du matériel et le numéro de série (voir section **MISE EN SERVICE DE L'APPAREIL**).*



Lorsque un instrument série W est utilisé en combinaison avec une boîte de jonction intelligente ou avec un transmetteur de poids, l'état d'homologation des deux instruments doit être la même.

- Configurer la connexion à la boîte de jonction intelligente série CLM ou au transmetteur de poids (uniquement si **SERIAL** ou **IP** n'ont pas été réglés):
  - **ESLYES:** boîte de jonction intelligente ou transmetteur relié à l'instrument.
  - **ESLNO:** boîte de jonction intelligente ou transmetteur pas présent.

**En confirmant, l'appareil est remis à zéro par défaut et les données sont supprimées.**



**Si le manuel relatif au nouveau programme réglé n'est pas disponible, le demander auprès de l'assistance technique.**



## BLOCAGE DU CLAVIER OU DE L'ÉCRAN

Appuyer sur **ESC**, puis immédiatement après sur **▲**, et maintenir les touches enfoncées pendant au moins 5 secondes (opérations également réalisables via le protocole MODBUS ou ASCII):

- **FrEE**: aucun blocage.
- **HEY**: blocage du clavier. Si cette option est active lorsqu'une touche est enfoncée, l'écran affiche **bLDC** pendant 3 secondes.
- **dI SP**: blocage du clavier et de l'écran. Si cette option est activée, le clavier est bloqué et l'écran affiche le modèle de l'appareil (le poids n'est pas affiché). Si une touche est enfoncée, l'écran affiche **bLDC** pendant 3 secondes.

# DÉCLARATION DE CONFORMITÉ - UE



## SISTEMI DI PESATURA INDUSTRIALE - CELLE DI CARICO



Sistema di gestione  
Qualità certificato  
UNI EN ISO 9001:2008



CERTIFICAZIONE DEL SISTEMA DI GARANZIA DELLA QUALITÀ DELLA PRODUZIONE

LAUMAS Elettronica S.r.l.

Tel. (+39) 0521 683124 - Fax (+39) 0521 681091

Via 1° Maggio 6 - 43022 Montechiarugolo (PR) Italy

C.F. - P.IVA IT01661140341

email: [laumas@laumas.it](mailto:laumas@laumas.it)

web: <http://www.laumas.com>

Fabbricante metrico Prot. N. 7340 Parma - R.E.A. PR N. 169833 - Reg. Imprese  
PR N.19393 - Registro Nazionale Pile N° IT09060P00000982 - Registro A.E.E.  
N° IT08020000002494 - N. Mecc. PR 008385 - Cap. Soc. Euro 10.400 int. vers.

I	Dichiarazione di conformità	Dichiariamo che il prodotto al quale la presente dichiarazione si riferisce è conforme alle norme di seguito citate.
GB	Declaration of conformity	We hereby declare that the product to which this declaration refers conforms with the following standards.
E	Declaración de conformidad	Manifestamos en la presente que el producto al que se refiere esta declaración está de acuerdo con las siguientes normas
D	Konformitäts-erklärung	Wir erklären hiermit, dass das Produkt, auf das sich diese Erklärung bezieht, mit den nachstehenden Normen übereinstimmt.
F	Déclaration de conformité	Nous déclarons avec cela responsabilité que le produit, auquel se rapporte la présente déclaration, est conforme aux normes citées ci-après.
CZ	Prohlášení o shode	Tímto prohlašujeme, že výrobek, kterého se toto prohlášení týká, je v souladu s níže uvedenými normami.
NL	Conformiteit-verklaring	Wij verklaren hiermede dat het product, waarop deze verklaring betrekking heeft, met de hierna vermelde normen overeenstemt.
P	Declaração de conformidade	Declaramos por meio da presente que o produto no qual se refere esta declaração, corresponde às normas seguintes.
PL	Deklaracja zgodności	Niniejszym oświadczamy, że produkt, którego niniejsze oświadczenie dotyczy, jest zgodny z poniższymi normami.
RUS	Заявление о соответствии	Мы заявляем, что продукт, к которому относится данная декларация, соответствует перечисленным ниже нормам.

### Models: W100

Mark Applied	EU Directive	Standards
<b>CE</b>	<b>2014/35/EU</b> Low Voltage Directive	<i>Not Applicable (N/A)</i> for VDC type EN 61010-1:2010 for 230/115 VAC type
<b>CE</b>	<b>2014/30/EU</b> EMC Directive	EN 55022:2010 EN 61000-6-2:2005 EN 61000-6-4:2007 EN 61000-4-2:2009 EN 61000-4-3:2006+A2:2010 EN 61000-4-4:2012 EN 61000-4-5:2014 EN 61000-4-6:2014
<b>CEM</b> (only if "M" mark is applied)	<b>2014/31/EU</b> NAWI Directive	EN 45501:2015 OIML R76-1:2006

Montechiarugolo (PR), 12/12/2018

LAUMAS Elettronica s.r.l.  
M. Consonni  
(Représentant Légal)

*M. Consonni*



**Wimesure**

54, rue de Versailles

78460 CHEVREUSE

[info@wimesure.fr](mailto:info@wimesure.fr)

Tél. 01 30 47 22 00 • Fax 01 30 47 28 29