

REGOLATORE ELETTRONICO DIGITALE A MICROPROCESSORE



ISTRUZIONI PER L'USO

18/03 - Code: ISTR_M_TLK43_I_05_--

ASCON TECNOLOGIC S.r.I.

Viale Indipendenza 56

27029 Vigevano (PV) ITALY

TEL.: +39 0381 69871 - FAX: +39 0381 698730

http:\\www.ascontecnologic.com e-mail: info@ascontecnologic.com

PREMESSA



Nel presente manuale sono contenute le informazioni necessarie ad una corretta installazione e le istruzioni per l'utilizzo e la manutenzione del prodotto, si raccomanda pertanto di leggerlo attentamente e di conservarlo. La presente pubblicazione è di esclusiva proprietà della ASCON TECNOLOGIC

Srl la quale pone il divieto assoluto di riproduzione e divulgazione, anche parziale, se non espressamente autorizzata. La ASCON TECNOLOGIC Srl si riserva di apportare modifiche estetiche e funzionali in qualsiasi momento e senza alcun preavviso. Qualora un guasto o un malfunzionamento dell'apparecchio possa creare situazioni pericolose o dannose per persone, cose o animali si ricorda che l'impianto deve essere predisposto con dispositivi aggiuntivi atti a garantire la sicurezza. La ASCON TECNOLOGIC Srl ed i suoi legali rappresentanti non si ritengono in alcun modo responsabili per eventuali danni a persone, cose o animali derivanti da manomissioni, uso improprio, errato o comunque non conforme alle caratteristiche dello strumento.

INDICE

- 1 DESCRIZIONE STRUMENTO
- 1.1 DESCRIZIONE GENERALE
- 1.2 DESCRIZIONE PANNELLO FRONTALE
- 2 PROGRAMMAZIONE
- 2.1 IMPOSTAZIONE RAPIDA DEI SET POINT
- 2.2 SELEZIONE DEGLI STATI DI REGOLAZIONE E PROGRAMMAZIONE DEI PARAMETRI
- 2.3 LIVELLI DI PROGRAMMAZIONE PARAMETRI
- 2.4 STATI DI REGOLAZIONE
- 2.5 SELEZIONE DEL SET POINT ATTIVO
- 3 AVVERTENZE PER INSTALLAZIONE ED USO
- 3.1 USO CONSENTITO
- 3.2 MONTAGGIO MECCANICO
- 3.3 COLLEGAMENTO ELETTRICO
- 3.4 SCHEMA ELETTRICO DI COLLEGAMENTO
- 4 FUNZIONAMENTO
- 4.1 MISURA E VISUALIZZAZIONE
- 4.2 CONFIGURAZIONE DELLE USCITE
- 4.3 REGOLATORE ON/OFF
- 4.4 REGOLATORE ON/OFF A ZONA NEUTRA
- 4.5 REGOLATORE PID A SINGOLA AZIONE
- 4.6 REGOLATORE PID A DOPPIA AZIONE
- 4.7 REGOLATORE PID PER AZIONAMENTI MOTORIZZATI A POSIZIONAMENTO TEMPORALE
- 4.8 FUNZIONI DI AUTOTUNING E SELFTUNING
- 4.9 LIMITAZIONE DELLA POTENZA DI REGOLAZIONE
- 4.10 LIMITAZIONE DELLA VELOCITA' DI VARIAZIONE DELLA POTENZA DI REGOLAZIONE
- 4.11 FUNZIONE DI SPLIT RANGE
- 4.12 VARIAZIONE DINAMICA DEL SET POINT E
 COMMUTAZIONE AUTOMATICA TRA DUE SET POINT
 (RAMPE E TEMPO DI MANTENIMENTO)
- 4.13 FUNZIONE DI SOFT-START
- 4.14 FUNZIONAMENTO DELLE USCITE DI ALLARME
- 4.15 FUNZIONE ALLARME DI HEATER BREAK
- 4.16 FUNZIONE ALLARME DI LOOP BREAK
- 4.17 FUNZIONAMENTO DEL TASTO U
- 4.18 INGRESSO DIGITALE
- 4.19 INTERFACCIA SERIALE RS 485
- 4.20 CONFIGURAZIONE PARAMETRI CON KEY 01
- 5 TABELLA PARAMETRI PROGRAMMABILI
- 6 PROBLEMI, MANUTENZIONE E GARANZIA
- 6.1 SEGNALAZIONI DI ERRORE
- 6.2 PULIZIA
- 6.3 GARANZIA E RIPARAZIONI
- 7 DATI TECNICI
- 7.1 CARATTERISTICHE ELETTRICHE
- 7.2 CARATTERISTICHE MECCANICHE
- 7.3 DIMENSIONI MECCANICHE, FORATURA PANNELLO E FISSAGGIO
- 7.4 CARATTERISTICHE FUNZIONALI
- 7.5 TABELLA RANGE DI MISURA
- 7.6 CODIFICA DELLO STRUMENTO

1 - DESCRIZIONE STRUMENTO

1.1 - DESCRIZIONE GENERALE

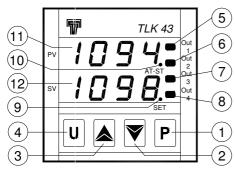
Il modello TLK 43 è un regolatore digitale a microprocessore "single loop", con regolazione ON/OFF, ON/OFF a Zona Neutra, PID a singola azione , PID a doppia azione (diretta e inversa), PID per azionamenti motorizzati a posizionamento temporale. Per la regolazione PID lo strumento dispone delle funzioni di

AUTOTUNING FAST o OSCILLATORIO, SELFTUNING con calcolo automatico del parametro FUZZY OVERSHOOT CONTROL. La regolazione PID attuata dallo strumento dispone di un particolare algoritmo a DUE GRADI DI LIBERTÀ che ottimizza in modo indipendente le prestazioni di regolazione in presenza di perturbazioni del processo e di variazioni del Set Point Lo strumento offre inoltre la possibilità di disporre di interfaccia di comunicazione seriale RS485 con protocollo di comunicazione MODBUS-RTU e con velocità di trasmissione sino a 38400 baud. Il

valore di processo viene visualizzato su 4 display rossi, il valore di Set su 4 display verdi mentre lo stato delle uscite viene segnalato da 4 led. Lo strumento prevede la memorizzazione di 4 Set-Point di regolazione e può avere sino a 4 uscite.

Le 4 uscite possono essere digitali a relè o per il pilotaggio di relè statici (SSR) oppure si possono avere sino a 2 uscite analogiche (0/4..20 mA o 0/2..10 V). L'ingresso è configurabile ed accetta sonde di temperatura (Termocoppie J, K, S, B, C, E, L, N, R, T; Termoresistenze Pt100; Termistori PTC, NTC; Sensori ad infrarosso ASCON TECNOLOGIC IRS) e segnali analogici normalizzati (0/4..20 mA, 0/1..5 V, 0/2..10 V, 0..50/60 mV, 12..60 mV). Lo strumento può disporre inoltre di un ingresso per trasformatore amperometrico per la funzione di Heater Break Alarm e di un ingresso digitale configurabile in alternativa all'uscita OUT4. Altre importanti funzioni presenti sono: funzione di Loop-Break Alarm, limitazione della potenza in uscita, limitazione della velocità di variazione della potenza in uscita, split-range, raggiungimento Set Point a velocità controllata, controllo a due spezzate con tempo di mantenimento intermedio, funzione di Soft-Start, protezione parametri su vari livelli.

1.2 - DESCRIZIONE PANNELLO FRONTALE



- **1 Tasto P**: Utilizzato per accedere alla programmazione dei parametri di funzionamento e per confermare la selezione.
- 2 Tasto DOWN: Utilizzato per il decremento dei valori da impostare e per la selezione dei parametri. Se mantenuto premuto consente inoltre di passare al precedente livello di programmazione sino ad uscire dalla modalità di programmazione. Quando non ci si trova in modalità di programmazione consente di visualizzare sul display SV la corrente misurata dall'ingresso TAHB.
- **3 Tasto UP**: Utilizzato per l'incremento dei valori da impostare e per la selezione dei parametri. Se mantenuto premuto consente inoltre di passare al precedente livello di programmazione sino ad uscire dalla modalità di programmazione. Quando non ci si trova in modalità di programmazione consente di visualizzare sul display SV la potenza di regolazione in uscita.
- **4 Tasto U**: Tasto dal funzionamento programmabile tramite il par. "USrb". Può essere configurato per: Attivare Autotuning o Selftuning, Mettere lo strumento in regolazione manuale, Tacitare l'allarme, Cambiare il Set Point attivo, Disattivare la regolazione (vedi par. 4.17). Quando ci si trova nel menu "ConF" può essere utilizzato per modificare la visibilità dei parametri (vedi par. 2.3).
- 5 Led OUT1 : Indica lo stato dell'uscita OUT1
- 6 Led OUT2 : Indica lo stato dell'uscita OUT2
- 7 Led OUT3 : Indica lo stato dell'uscita OUT3
- 8 Led OUT4 : Indica lo stato dell'uscita OUT4
- **9 Led SET** : Indica l'ingresso nella modalità di programmazione e il livello di programmazione dei parametri (vedi par. 2.3).
- **10 Led AT/ST**: Indica la funzione Selftuning inserita (acceso) o Autotuning in corso (lampeggiante).
- 11 Display PV: Indica normalmente il valore di processo.
- **12 Display SV:** Indica normalmente il valore di Set attivo tuttavia può essere configurato tramite il par. "diSP" per visualizzare normalmente altre grandezze.

2 - PROGRAMMAZIONE

2.1 - IMPOSTAZIONE RAPIDA DEI SET POINT

Questa procedura permette di impostare in modo veloce il Set Point attivo ed eventualmente le soglie di allarme (vedi par. 2.3).

Premere il tasto P quindi rilasciarlo e il display visualizzerà "SP n" (dove n è il numero del Set Point attivo in quel momento) ed il valore impostato.

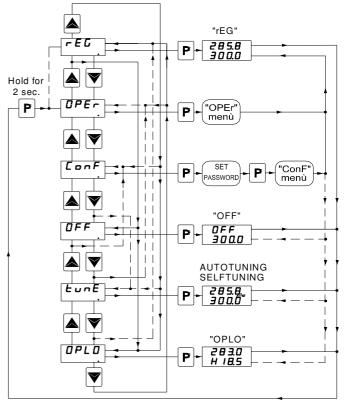
Per modificarlo agire sui tasti UP per incrementare il valore o DOWN per decrementarlo.

Questi tasti agiscono a passi di un digit ma se mantenuti premuti oltre un secondo il valore si incrementa o decrementa in modo veloce e, dopo due secondi nella stessa condizione, la velocità aumenta ulteriormente per consentire il rapido raggiungimento del valore desiderato.

Una volta impostato il valore desiderato premendo il tasto P si esce dalla modalità rapida di impostazione oppure si passa alla visualizzazione delle soglie di allarme **AL1**, **AL2**, **AL3** (vedi par. 2.3). L'uscita dal modo di impostazione rapida dei Set avviene alla pressione del tasto P dopo la visualizzazione dell'ultimo Set oppure automaticamente non agendo su alcun tasto per circa 15 secondi, trascorsi i quali il display tornerà al normale modo di funzionamento.

2.2 - SELEZIONE DEGLI STATI DI REGOLAZIONE E PROGRAMMAZIONE DEI PARAMETRI

Premendo il tasto "P" e mantenendolo premuto per circa 2 sec. si accede al menù di selezione principale.



Mediante i tasti "UP"/"DOWN" è possibile quindi scorrere le selezioni:

"OPEr"	permette di accedere al menù dei parametri operativi					
"ConF"	permette di accedere al menù dei parametri di					
	configurazione					
"OFF"	permette di porre il regolatore nello stato di					
	regolazione OFF					
"rEG"	permette di porre il regolatore in stato di regolazione					
	automatica					
"tunE"	permette di attivare la funzione di Autotuning o					
	Selftuning					
"OPLO"						
	regolazione manuale e quindi di impostare il valore di					
	regolazione % da attuare mediante i tasti UP e DOWN					

Selezionata la voce desiderata premere il tasto "P" per confermarla. Le selezioni "OPEr" e "ConF" fanno accedere a sottomenù contenenti più parametri e precisamente:

"OPEr" - Menù parametri operativi: contiene normalmente i parametri di impostazione dei Set point ma può contenere tutti i parametri desiderati (vedi par. 2.3). "ConF" - Menù parametri di configurazione: contiene tutti i

"ConF" - Menù parametri di configurazione: contiene tutti i parametri operativi e i parametri di configurazione funzionamento

(Configurazione allarmi, regolazione, ingresso, ecc.).

Per accedere al menù "ConF" selezionare quindi l'opzione "ConF", premere il tasto P e il display mostrerà "0".

A questo punto impostare, attraverso i tasti UP e DOWN, il numero riportato all'ultima pagina di questo manuale e premere il tasto "P". Se si imposta una password errata lo strumento ritorna nello stato di regolazione in cui si trovava precedentemente.

Se la password è corretta il display visualizzerà il codice che identifica il primo gruppo di parametri (" ¹SP ") e con i tasti UP e DOWN sarà possibile selezionare il gruppo di parametri che si intende editare.

Una volta selezionato il gruppo di parametri desiderato premere il tasto P e verrà visualizzato il codice che identifica il primo parametro del gruppo selezionato.

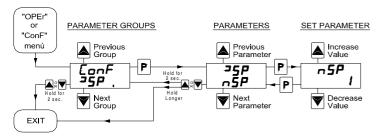
Sempre con i tasti UP e DOWN si può selezionare il parametro desiderato e, premendo il tasto P, il display visualizzerà il codice del parametro e la sua impostazione che potrà essere modificata con i tasti UP o DOWN.

Impostato il valore desiderato premere nuovamente il tasto P: il nuovo valore verrà memorizzato e il display mostrerà nuovamente solo la sigla del parametro selezionato.

Agendo sui tasti UP o DOWN è quindi possibile selezionare un altro parametro del gruppo (se presente) e modificarlo come descritto. Per tornare a selezionare un altro gruppo di parametri mantenere premuto il tasto UP o il tasto DOWN per circa 2 sec. trascorsi i quali il display tornerà a visualizzare il codice del gruppo di parametri. Quando questo accade rilasciare il tasto premuto e con i tasti UP e DOWN sarà possibile selezionare un'altro gruppo ed accedere ai suoi parametri come descritto precedentemente.

Per uscire dal modo di programmazione non agire su alcun tasto per circa 20 secondi, oppure mantenere premuto il tasto UP o DOWN oltre 2 secondi sino ad uscire dalla modalità di programmazione.

Le modalità di programmazione e di uscita dalla programmazione del menù "OPEr" sono le stesse descritte per il menù "ConF" con la differenza che per accedere al menù "OPEr" non è richiesta la Password.



ATTENZIONE: Lo strumento viene programmato in fabbrica con tutti i parametri, ad eccezione del Set Point "SP1" (e 2,3,4), programmabili nel menù "ConF" allo scopo di prevenire errate programmazioni accidentali da parte di utenti non esperti.

2.3 - LIVELLI DI PROGRAMMAZIONE PARAMETRI

Il menù "OPEr" contiene normalmente i parametri di impostazione dei Set point, tuttavia è possibile fare comparire o scomparire a questo livello tutti i parametri desiderati mediante la seguente procedura:

Accedere al menù "ConF" e selezionare il parametro che si vuole rendere o non rendere programmabile nel menù "OPEr". Una volta selezionato il parametro se il led SET è spento significa che il parametro è programmabile solo nel menù "ConF" se invece è acceso significa che il parametro è programmabile anche nel menù "OPEr". Per modificare la visibilità del parametro premere il tasto U: il led SET cambierà stato indicando il livello di accessibilità del parametro (acceso = menù "OPEr" e "ConF"; spento = solo menù "ConF"). Al livello di impostazione rapida dei Set Point descritto al par. 2.1 saranno resi visibili il Set Point Attivo e le soglie di allarme solo se i relativi parametri sono configurati come operativi (sono cioè presenti nel menù "OPEr"). La possibile modifica di questi Set con la procedura descritta al par. 2.1 è invece

subordinata a quanto programmato al par. "Edit" (contenuto nel gruppo " ¹PAn ").

Questo parametro può essere impostato come:

- = SE: Il Set point attivo risulta editabile mentre le soglie di allarme non sono editabili .
- = AE : Il Set point attivo risulta non editabile mentre le soglie di allarme sono editabili.
- = SAE: Sia il Set point attivo che le soglie di allarme sono editabili.
- = SAnE: Sia il Set point attivo che le soglie di allarme non sono editabili.

2.4 - STATI DI REGOLAZIONE

Il controllore può assumere 3 diversi stati : regolazione automatica (rEG), regolazione disattivata (OFF) e regolazione manuale (OPLO).

Lo strumento può passare da uno stato di regolazione all'altro:

- Da tastiera selezionando lo stato desiderato nel menù di selezione principale.
- Da tastiera tramite il tasto U programmando opportunamente il par. "USrb" ("USrb" = tunE; "USrb" = OPLO; "USrb" = OFF) si può passare dallo stato "rEG" allo stato programmato al parametro e viceversa.
- Da ingresso digitale programmando opportunamente il par. "diF" ("diF"=OFF) si può passare dallo stato "rEG" allo stato "OFF".
- Automaticamente (lo strumento si porta nello stato "rEG" al termine dell'esecuzione dell'autotuning).

All'accensione, lo strumento si porta automaticamente nello stato che aveva al momento dello spegnimento.

REGOLAZIONE AUTOMATICA (rEG) - Lo stato di regolazione automatica è il normale stato di funzionamento del controllore. Durante la regolazione automatica è possibile visualizzare la potenza di regolazione sul display SV premendo il tasto "UP". I valori visualizzabili per la potenza variano da H100 (100% di potenza in uscita con azione inversa) a C100 (100% di potenza in uscita con azione diretta).

REGOLAZIONE DISATTIVATA (OFF) - Lo strumento può essere messo in stato di "OFF", il che significa che la regolazione e le relative uscite vengono disattivate.

Le uscite di allarme invece risultano normalmente operative. REGOLAZIONE MANUALE BUMPLESS (OPLO) - Tramite questa opzione è possibile impostare manualmente la percentuale di potenza fornita in uscita dal regolatore disattivando la regolazione automatica. Quando lo strumento viene messo in regolazione manuale la percentuale di potenza attuata, visualizzata dal display SV, è l'ultima fornita in uscita e può essere editata mediante i tasti UP e DOWN. In caso di regolazione di tipo ON/OFF lo 0% corrisponde all'uscita disattivata mentre un qualsiasi valore diverso da 0 corrisponde all'uscita attivata. Come nel caso della visualizzazione i valori impostabili per la potenza variano da H100 (100% di potenza in uscita con azione diretta). Nel caso di controllo per azionamenti motorizzati a posizionamento temporale il comando manuale dell'uscita avviene in questo modo:

- Premendo il tasto UP viene comandata l'apertura
- Premendo il tasto DOWN, viene comandata la chiusura dell'azionamento Per tutto il tempo in cui è attivo il controllo manuale, sul display inferiore è presente la scritta "3 Pt" oppure "OPEn" mentre viene premuto il tasto UP o "CLOS" mentre viene premuto il tasto DOWN. Per riportare il regolatore nello stato di regolazione automatica, selezionare "rEG" nel menù di selezione.

2.5 - SELEZIONE DEL SET POINT ATTIVO

Lo strumento permette di preimpostare fino a 4 diversi Set point di regolazione ("SP1", "SP2", "SP3", "SP4") e poi di selezionare quale rendere attivo.

Il numero massimo di set point viene determinato dal parametro "nSP" nel gruppo di parametri " ¹SP ".

Il set point attivo può essere selezionato :

- Attraverso il parametro "SPAt" nel gruppo di parametri " ¹SP ".
- Mediante il tasto U se il parametro "USrb" = CHSP.
- Mediante l'ingresso digitale opportunamente programmato attraverso il par. "diF" ("diF" = CHSP, = SP1.2 o =HECo)
- Automaticamente tra SP1 e SP2 nel caso venga impostato un tempo di mantenimento "dur.t" (vedi par. 4.12).

I Set point "SP1", "SP2", "SP3", "SP4", saranno visibili in funzione del numero massimo di Set point selezionato al parametro "nSP" e saranno impostabili con un valore compreso tra il valore programmato al par. "SPLL" e il valore programmato al par. "SPHL".

Nota: negli esempi che seguono il Set point viene indicato genericamente come "SP"; operativamente lo strumento agirà in base al Set point selezionato come attivo.

3 - AVVERTENZE PER INSTALLAZIONE ED USO



3.1 - USO CONSENTITO

Lo strumento è stato concepito come apparecchio di misura e regolazione in conformità con la norma EN61010-1 per il funzionamento ad altitudini sino a 2000 m. L'utilizzo dello strumento in applicazioni non espressamente previste dalla norma sopra

citata deve prevedere tutte le adeguate misure di protezione. Lo strumento NON può essere utilizzato in ambienti con atmosfera pericolosa (infiammabile od esplosiva) senza una adeguata protezione. Si ricorda che l'installatore deve assicurarsi che le norme relative alla compatibilità elettromagnetica siano rispettate anche dopo l'installazione dello strumento, eventualmente utilizzando appositi filtri. Qualora un guasto o un malfunzionamento dell'apparecchio possa creare situazioni pericolose o dannose per persone, cose o animali si ricorda che l'impianto deve essere predisposto con dispositivi elettromeccanici aggiuntivi atti a garantire la sicurezza.

3.2 - MONTAGGIO MECCANICO

Lo strumento, in contenitore DIN 48 x 48 mm, è concepito per il montaggio ad incasso a pannello entro un involucro. Praticare quindi un foro 45 x 45 mm ed inserirvi lo strumento fissandolo con l' apposita staffa fornita. Si raccomanda di montare l'apposita guarnizione per ottenere il grado di protezione frontale dichiarato. Evitare di collocare la parte interna dello strumento in luoghi soggetti ad alta umidità o sporcizia che possono provocare condensa o introduzione nello strumento di parti o sostanze conduttive. Assicurarsi che lo strumento abbia una adequata ventilazione ed evitare l'installazione in contenitori dove sono collocati dispositivi che possano portare lo strumento a funzionare al di fuori dai limiti di temperatura dichiarati. Installare lo strumento il più lontano possibile da fonti che possono generare disturbi elettromagnetici come motori, teleruttori, relè, elettrovalvole ecc. Lo strumento è estraibile frontalmente dal proprio contenitore. Quando si attua questa operazione si raccomanda di disconnettere dall'alimentazione tutti i morsetti.

3.3 - COLLEGAMENTI ELETTRICI

Effettuare le connessioni collegando un solo conduttore per morsetto e seguendo lo schema riportato, controllando che la tensione di alimentazione sia quella indicata sullo strumento e che l'assorbimento degli attuatori collegati allo strumento non sia superiore alla corrente massima consentita. Lo strumento, essendo previsto per collegamento permanente entro un'apparecchiatura, non è dotato nè di interruttore nè di dispositivi interni di protezione da sovracorrenti. Si raccomanda pertanto di prevedere l'installazione di un interruttore/sezionatore di tipo bipolare, marcato come dispositivo di disconnessione, che interrompa l'alimentazione dell'apparecchio. Tale interruttore deve essere posto il più possibile vicino allo strumento e in luogo facilmente accessibile dall'utilizzatore. Inoltre si raccomanda di proteggere adequatamente tutti i circuiti connessi allo strumento con dispositivi (es. fusibili) adeguati alle correnti circolanti. Si raccomanda di utilizzare cavi con isolamento appropriato alle tensioni, alle temperature e alle condizioni di esercizio e di fare in modo che i cavi relativi ai sensori di ingresso siano tenuti lontani dai cavi di alimentazione e da altri cavi di potenza al fine di evitare l'induzione di disturbi elettromagnetici. Se alcuni cavi utilizzati per il cablaggio sono schermati si raccomanda di collegarli a terra da un solo lato. Infine si raccomanda di controllare che i parametri impostati siano quelli desiderati e che l'applicazione funzioni correttamente prima di collegare le uscite agli attuatori onde evitare anomalie nell'impianto che possano causare danni a persone, cose o animali.

3.4 - SCHEMA ELETTRICO DI COLLEGAMENTO

ANALOG.: 0/4 ..20 mA - 0/2...10 V SSR: 7mA/14VDC RELAY OUT1: 5A-AC1 (2A-AC3) 250VAC RELAYS OUT2,3,4: 3A-AC1 (1A-AC3) 250VAC OUT2 OUT1 ANALOG. -- 07+ -- 07+ ssr - - + - - + **TLK 43** RELAY C NO C NO NO NO TO 8 9 10 11 12 - 13 14 15 16 17 18 5 6 TC M GND B TA HB NTC 🖂 SUPPLY RS485 DIG IN PTC (2 wires) ACTIVE 0/4 20 mA ACTIVE , ГОТ.

4 - FUNZIONAMENTO

4.1 - MISURA E VISUALIZZAZIONE

Tutti i parametri riguardanti la misura sono contenuti nel gruppo "InP". Mediante il par. "HCFG" è possibile selezionare il tipo di segnale in ingresso che può essere: da termocoppia (tc), da termoresistenza o termistore (rtd), da trasduttore con segnale normalizzato in corrente (I) o in tensione (UoLt) oppure ancora proveniente dalla linea seriale di comunicazione dello strumento (SEr).

Una volta selezionato il tipo di segnale occorre impostare al par. "SEnS" il tipo di sonda in ingresso che può essere:

- per termocoppie J (J), K (CrAL), S (S), B (b), C (C), E (E), L (L), N (n), R (r), T (t), o per sensori all'infrarosso ASCON TECNOLOGIC serie IRS range A con linearizzazione J (Ir.J) o K (Ir.CA)
- per termoresistenze Pt100 IEC (Pt1) o termistori PTC KTY81-121 (Ptc) o NTC 103AT-2 (ntc)
- Per segnali normalizzati in corrente 0..20 mA (0.20) o 4..20 mA (4.20)
- Per segnali normalizzati in tensione 0..50 mV (0.50), 0..60 mV (0.60), 12..60 mV (12.60), 0..5 V (0.5), 1..5 V (1.5), 0..10 V (0.10) o 2..10 V (2.10).

Al cambio di questi parametri si raccomanda di spegnere e riaccendere lo strumento per ottenere una misura corretta. Per gli strumenti con ingresso per sonde di temperatura (tc, rtd) è possibile selezionare, mediante il parametro "**Unit**" l'unità di misura della temperatura (°C, °F) e, mediante il parametro "**dP**" la risoluzione di misura desiderata (0=1°; 1=0,1°)

Per quanto riguarda gli strumenti configurati con ingresso per segnali analogici normalizzati è invece necessario innanzi tutto impostare la risoluzione desiderata al parametro "dP" (0=1; 1=0,1; 2=0,01; 3=0,001) e quindi al parametro "SSC" il valore che lo strumento deve visualizzare in corrispondenza dell'inizio scala (0/4 mA, 0/12 mV, 0/1 V o 0/2 V) e al parametro "FSC" il valore che lo strumento deve visualizzare in corrispondenza del fondo scala (20 mA, 50 mV, 60 mV, 5 V o 10 V).

Nel caso vengano utilizzati sensori di temperatura ad infrarossi (ASCON TECNOLOGIC IRS range "A"), configurando il sensore come "Ir.J" o "Ir.CA" è presente anche il par. "rEFL" che consente la correzione di eventuali errori di misura causati dall'illuminazione dell'ambiente e dalla riflessività del materiale.

Impostare tale parametro ad un valore alto quando il materiale da misurare risulta particolarmente chiaro/riflettente e ridurlo quando la superficie risulta particolarmente scura/non riflettente, tenendo presente però che per la maggior parte dei materiali il valore consigliato è compreso nel campo 1.00 ... 0.80.

Lo strumento consente la calibrazione della misura, che può essere utilizzata per una ritaratura dello strumento secondo le necessità dell'applicazione, mediante i par. "**OFSt**" e "**rot**".

Impostando il par. "rot"=1,000, al par. "OFSt" è possibile impostare un offset positivo o negativo che viene semplicemente sommato al valore letto dalla sonda prima della visualizzazione e che risulta costante per tutte le misure.

Se invece si desidera che l'offset impostato non sia costante per tutte le misure è possibile effettuare la calibrazione su due punti a piacere. In questo caso, per stabilire i valori da impostare ai parametri "OFSt" e "rot", occorrerà applicare le seguenti formule:

"rot" = (D2-D1) / (M2-M1) "OFSt" = D2 - ("rot" x M2)

dove: M1 =valore misurato 1

D1 = valore da visualizzare quando lo strumento misura M1

M2 =valore misurato 2

D2 = valore da visualizzare quando lo strumento misura M2 Ne deriva che lo strumento visualizzerà:

DV = MV x "rot" + "OFSt"

dove: DV = Valore visualizzato MV= Valore misurato Esempio1: Si desidera che lo strumento visualizzi il valore realmente misurato a 20 ° ma che a 200 ° visualizzi un valore inferiore di 10° (190°).

Ne deriva che: M1=20; D1=20; M2=200; D2=190

"rot" = (190 - 20) / (200 - 20) = 0,944"OFSt" = $190 - (0.944 \times 200) = 1.2$

Esempio2: Si desidera che lo strumento visualizzi 10° quando il valore realmente misurato è 0° ma che a 500° visualizzi un valore superiore di 50° (550°).

Ne deriva che: M1=0; D1=10; M2=500; D2=550

"rot" = (550 - 10) / (500 - 0) = 1,08"OFSt" = $550 - (1,08 \times 500) = 10$

Mediante il par. "FiL" è possibile impostare la costante di tempo del filtro software relativo alla misura del valore in ingresso in modo da poter diminuire la sensibilità ai disturbi di misura (aumentando il tempo). In caso di errore di misura lo strumento provvede a fornire in uscita la potenza impostata al par. "OPE".

Questa potenza sarà calcolata in base al tempo di ciclo programmato per il regolatore PID mentre per i regolatori ON/OFF viene automaticamente considerato un tempo di ciclo di 20 sec. (es. in caso di errore sonda con regolazione ON/OFF e "OPE" = 50 l'uscita di regolazione si attiverà per 10 sec. quindi resterà disattivata per 10 sec. e così via sino al permanere dell'errore di misura. Mediante il par. "InE" è possibile anche stabilire quali sono le condizioni di errore dell'ingresso che portano lo strumento a fornire in uscita la potenza impostata al par. "OPE".

Le possibilità del par. "InE" sono:

=Or: la condizione è determinata dall'overrange o dalla rottura della sonda. = Ur: la condizione è determinata dall'underrange o dalla rottura della sonda.

= OUr :la condizione è determinata dall'overrange o dall'underrange o dalla rottura della sonda.

Attraverso il par. "diSP" presente nel gruppo "1PAn" è possibile stabilire la normale visualizzazione del display SV che può essere il Set Point attivo (SP.F), la potenza di regolazione (Pou), il Set Point operativo quando vi sono delle rampe attive (SP.o), la soglia di allarme AL1, 2 o 3 (AL1, AL2 o AL3).

4.2 - CONFIGURAZIONE DELLE USCITE

Le uscite dello strumento possono essere configurate nei gruppi di parametri "lO1", "lO2", "lO3", "lO4", dove si trovano, in funzione del tipo di uscita presente (digitale o analogica) diversi parametri. N.B.: In tutti gli esempi che seguono il numero dell'uscita è indicato genericamente con n

- USCITE DIGITALI a relè o per SSR:

All'interno del gruppo selezionato sarà presente solo il parametro "Onf". Tale parametro può essere programmato per i seguenti funzionamenti:

= 1.rEG : Uscità di regolazione primaria

= 2.rEG : Uscita di regolazione secondaria

= ALno : Uscita di allarme normalmente aperta

= ALnc: Uscita di allarme normalmente chiusa

= OFF : Uscita disabilitata

L'abbinamento [numero uscita - numero allarme] viene invece effettuata nel gruppo relativo all'allarme ("JAL1", "JAL2" o "JAL3")

- USCITE ANALOGICHE 0/4..20 mA o 0/2..10 V (solo OUT1 e 2): All'interno del gruppo sarà presente il parametro "Aorn" con il quale è possibile impostare l'inizio scala utilizzato per l'uscita. Si imposterà quindi questo parametro:

= 0 : se si intende utilizzare l'inizio scala uguale a 0 (0 mA se l' uscita è 0/4...20 mA, o 0 V se l'uscita è 0/2...10 V)

= no 0 : se si intende utilizzare l'inizio scala diverso da 0 (4 mA se l' uscita è 0/4...20 mA, o 2 V se l'uscita è 0/2...10 V)

Sarà poi presente il par. "AonF" con il quale è possibile configurare il funzionamento dell'uscita analogica come:

= 1.rEG: Uscita di regolazione primaria

= 2.rEG: Uscita di regolazione secondaria

= r.inP : Uscita di ritrasmissione della misura

= r.Err : Uscita di ritrasmissione dell'errore [SP-PV] = r.SP : Uscita di ritrasmissione del Set Point Attivo

= r.SEr : Uscita pilotata tramite la linea seriale di comunicazione dello strumento

= OFF : Uscita disabilitata

Nel caso l'uscita analogica venga configurata come 1.rEG o 2.rEG il segnale in uscita sarà proporzionale alla potenza di regolazione calcolata dallo strumento a partire dallo 0% (segnale di uscita corrispondente all'inizio scala programmato) sino a 100 % (segnale di uscita corrispondente al massimo fornibile dal tipo di uscita disponibile).

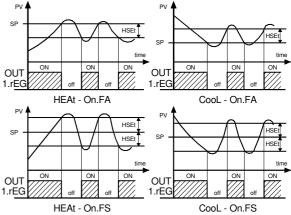
Le uscite analogiche di regolazione sono utilizzabili solo nelle regolazioni PID a singola azione o a doppia azione.

Se il modo di regolazione impostato fosse del tipo ON/OFF l'uscita analogica potrà assumere solo gli stati di regolazione 0 % o 100 %. Nel caso il funzionamento dell'uscita analogica venga invece configurato per la ritrasmissione del segnale si rende necessario programmare altri due parametri attraverso i quali impostare i valori di riferimento minimo e massimo.

Pertanto, in questi casi, impostare al parametro "AonL" il valore al quale lo strumento deve fornire in uscita il valore minimo (0/4 mA o 0/2 V) e al parametro "AonH" il valore al quale lo strumento deve fornire in uscita il valore massimo (20 mA o 10 V).

4.3 - REGOLATORE ON/OFF (1rEG)

Tutti i parametri riguardanti la regolazione ON/OFF sono contenuti nel gruppo "1rEG". Questo modo di regolazione è attuabile impostando il parametro "Cont" = On.FS o = On.FA ed agisce sull'uscita configurata come 1.rEG in funzione della misura, del Set point "SP" attivo, del modo di funzionamento "Func" e dell'isteresi "HSEt" programmati. Lo strumento attua una regolazione ON/OFF con isteresi simmetrica se "Cont" = On.FS oppure con isteresi asimmetrica se "Cont" = On.FA.



Il regolatore si comporta nel seguente modo: in caso di azione inversa, o di riscaldamento ("FunC"=HEAt), disattiva l'uscita quando il valore di processo raggiunge il valore [SP + HSEt] nel caso di isteresi simmetrica oppure [SP] nel caso di isteresi asimmetrica, per riattivarla quando scende sotto al valore [SP -HSEt]. Viceversa, in caso di azione diretta o di raffredamento ("Func"=CooL), disattiva l'uscita quando il valore di processo raggiunge il valore [SP - HSEt] nel caso di isteresi simmetrica oppure [SP] in caso di isteresi asimmetrica, per riattivarla quando sale al di sopra del valore [SP + HSEt].

4.4 - REGOLAZIONE ON/OFF A ZONA NEUTRA (1rEG - 2rEG)

Tutti i parametri riguardanti la regolazione ON/OFF a Zona Neutra sono contenuti nel gruppo "1rEG".

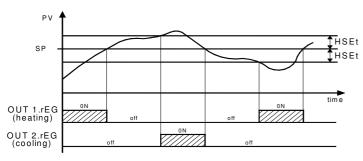
Questo funzionamento è attuabile quando sono configurate 2 uscite rispettivamente come 1.rEG e 2.rEG e si ottiene programmando il par. "Cont" = nr,

Il funzionamento a Zona Neutra viene utilizzato per il controllo degli impianti che possiedono un elemento che causa un incremento positivo (ad es. Riscaldante, Umidificante ecc.) e un elemento che causa un incremento Negativo (ad es. Refrigerante, Deumidificante ecc.).

Il funzionamento di regolazione agisce sulle uscite configurate in funzione della misura, del Set point "SP" attivo, e dell'isteresi "HSEt" programmati.

Il regolatore si comporta nel seguente modo: spegne le uscite quando il valore di processo raggiunge il Set e attiva l'uscita 1.rEG quando il valore di processo è minore di [SP-HSEt], oppure accende l'uscita 2.rEG quando il valore di processo è maggiore di [SP+HSEt].

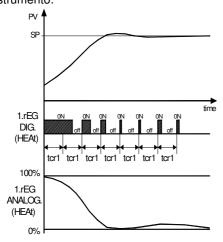
Di conseguenza l'elemento che causa incremento Positivo andrà collegato all'uscita configurata come 1.rEG mentre l'elemento di incremento negativo andrà collegato all'uscita configurata come 2.rEG.



4.5 - REGOLATORE PID A SINGOLA AZIONE (1.rEG)

Tutti i parametri riguardanti la regolazione PID sono contenuti nel gruppo "lrEG".

Il modo di regolazione di tipo PID a Singola Azione è attuabile impostando il parametro "Cont" = Pid ed agisce sull'uscita 1.rEG in funzione del Set point "SP" attivo, del modo di funzionamento "FunC", e del risultato dell'algoritmo di controllo PID a due gradi di libertà dello strumento.



Per ottenere una buona stabilità della variabile in caso di processi veloci e di comando dell'attuatore con uscita digitale, il tempo di ciclo "tcr1" deve avere un valore basso con un intervento molto frequente dell'uscita di regolazione.

In questo caso si raccomanda l'uso di un relè statico (SSR) per il comando dell'attuatore.

L'algoritmo di regolazione PID a singola azione dello strumento prevede l'impostazione dei seguenti parametri: "Pb" - Banda Proporzionale

"tcr1" - Tempo di ciclo dell'uscita 1.rEG (solo per uscite di tipo digitale)

"Int" - Tempo Integrale

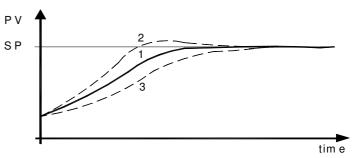
"rS" - Reset manuale (solo se "Int =0)

"dEr" - Tempo derivativo

"FuOC" - Fuzzy Overshoot Control

Quest'ultimo parametro premette di eliminare le sovraelongazioni della variabile (overshoot) all'avviamento del processo o al cambiamento del Set Point.

Occorre tener presente che un valore basso del parametro riduce l'overshoot mentre un valore alto lo aumenta.



1: Valore "FuOC" OK

2: Valore "FuOC" troppo alto 3: Valore "FuOC" troppo basso

4.6 - REGOLATORE PID A DOPPIA AZIONE (1.rEG - 2.rEG)

Tutti i parametri riguardanti la regolazione PID sono contenuti nel gruppo "1rEG".

La regolazione PID a Doppia Azione viene utilizzata per il controllo degli impianti che possiedono un elemento che causa un incremento positivo (ad es. Riscaldante) e un elemento che causa un incremento negativo (ad es. Raffreddante) e viene attuata quando sono configurate 2 uscite rispettivamente come 1.rEG e 2.rEG e programmando il par. "Cont" = Pid.

L'elemento che causa incremento Positivo andrà collegato all'uscita configurata come 1.rEG mentre l'elemento di incremento negativo andrà collegato all'uscita configurata come 2.rEG.

Il modo di regolazione di tipo PID a doppia azione agisce pertanto sulle uscite 1.rEG e 2.rEG in funzione del Set point "SP" attivo e del risultato dell'algoritmo di controllo PID a due gradi di libertà dello strumento.

Per ottenere una buona stabilità della variabile in caso di processi veloci e di comando degli attuatori con uscite digitali, i tempi di ciclo "tcr1" e "tcr2" devono avere un valore basso con un intervento molto frequente delle uscite di regolazione.

In questo caso si raccomanda l'uso di un relè statico (SSR) per il comando degli attuatori.

L'algoritmo di regolazione PID a doppia azione dello strumento prevede l'impostazione dei seguenti parametri:

"**Pb"** - Banda Proporzionale

"tcr1" - Tempo di ciclo dell'uscita 1.rEG (solo per uscite di tipo digitale)

"tcr2" - Tempo di ciclo dell'uscita 2.rEG (solo per uscite di tipo digitale)

"Int" - Tempo Integrale

"rS" - Reset manuale (solo se "Int =0)

"dEr" - Tempo derivativo

"FuOC" - Fuzzy Overshoot Control

"Prat" - Power Ratio o rapporto tra potenza dell'elemento comandato dall'uscita 2.rEG e potenza dell'elemento comandato dall'uscita 1.rEG.

4.7 - REGOLATORE PID PER AZIONAMENTI MOTORIZZATI A POSIZIONAMENTO TEMPORALE (1.rEG - 2.rEG)

Tutti i parametri riguardanti la regolazione PID per azionamenti motorizzati sono contenuti nel gruppo "IrEG".

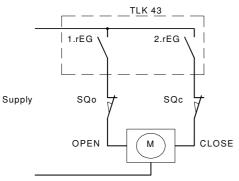
Questo tipo di regolazione viene utilizzato per il controllo degli impianti dotati di un azionamento motorizzato con controlli di apertura e chiusura di tipo digitale che in assenza di comandi rimane nel punto raggiunto e viene attuata quando sono configurate 2 uscite rispettivamente come 1.rEG e 2.rEG e programmando il par. "Cont" = 3 Pt.

Il comando di apertura dell'azionamento sarà fornito dall'uscita configurata come 1.rEG mentre il comando di chiusura sarà fonito dall'uscita configurata come 2.rEG.

Il modo di regolazione di tipo PID per azionamenti motorizzati agisce pertanto sulle uscite 1.rEG e 2.rEG in funzione del Set point "SP" attivo e del risultato dell'algoritmo di controllo PID a due gradi di libertà dello strumento.

Il sistema di controllo utilizzato, non prevede una retroazione per stabilire la posizione attuale dell'azionamento.

Qualora l'attuatore non fosse dotato di contatti di finecorsa di sicurezza che interrompano l'azionamento a fine corsa è necessario dotare l'impianto di questi contatti (SQo, SQc) come rappresentato in figura



L'algoritmo di regolazione PID per azionamenti motorizzati a posizionamento temporale prevede l'impostazione dei seguenti parametri:

"Pb" - Banda Proporzionale

"Int" - Tempo Integrale

"rS" - Reset manuale (solo se "Int =0)

"dEr" - Tempo derivativo

"FuOC" - Fuzzy Overshoot Control

"tcor": Tempo di corsa dell'azionamento.

E' il tempo, espresso in secondi, che occorre all'azionamento per passare dalla posizione "tutto aperto" alla posizione "tutto chiuso". **"SHrI"**: Valore minimo di regolazione.

E' il valore che deve aver raggiunto la regolazione (in %) prima che abbia effetto sull'uscita. Serve per evitare che il controllo intervenga troppo frequentemente.

"PoSI": Posizionamento all'accensione.

E' la posizione in cui si deve portare l'azionamento quando si accende lo strumento. Può assumere i seguenti valori :

nO = l'azionamento rimane dove si trova,

oPEn = l'azionamento si porta in posizione di "tutto aperto", cLoS = l'azionamento si porta in posizione di "tutto chiuso". Se si programmano le opzioni "OPEn" o "CloS", all'accensione l'apparecchio attiverà l' uscita 1.rEG (se "oPEn") o 2.rEG (se "cLoS") per il tempo impostato al par. "tcor" dopo di che inizierà la regolazione.

In caso di errore di misura, le uscite vengono azionate in modo da portare la valvola nella posizione stabilità dal parametro "PoSI".

4.8 - FUNZIONI DI AUTOTUNING E SELFTUNING

Tutti i parametri riguardanti le funzioni di AUTOTUNING e SELFTUNING sono contenuti nel gruppo "¹rEG". La funzione di AUTOTUNING e la funzione di SELTUNING permettono la sintonizzazione automatica del regolatore PID. La funzione di AUTOTUNING prevede il calcolo dei parametri PID attraverso un ciclo di sintonizzazione di tipo FAST oppure di tipo OSCILLATORIO, terminato il quale i parametri vengono memorizzati dallo strumento e durante la regolazione rimangono costanti.

La funzione di **SELFTUNING** (rule based "TUNE-IN") prevede invece il monitoraggio della regolazione ed il continuo ricalcolo dei parametri durante la regolazione.

Entrambe le funzioni calcolano in modo automatico i seguenti parametri:

"Pb" - Banda Proporzionale

"tcr1" - Tempo di ciclo dell'uscita 1.rEG

"Int" - Tempo Integrale

"dEr" - Tempo derivativo

"FuOC" - Fuzzy Overshoot Control

e, per la regolazione PID a doppia azione, anche:

"tcr2" - Tempo di ciclo dell'uscita 2.rEG

"Prat" - Rapporto P 2.rEG/ P 1.rEG

Per attivare la funzione di AUTOTUNING procedere come segue:

1) Impostare ed attivare il Set point desiderato.

2) Impostare il parametro "Cont" =Pid oppure = $3\ Pt$, se lo strumento comanda un azionamento motorizzato a posizionamento temporale.

- 3) Se il controllo è a singola azione impostare il parametro "Func" in funzione del processo da controllare attraverso l'uscita 1.rEG.
- 4) Configurare un'uscita come 2.rEG se lo strumento comanda un impianto con doppia azione o un azionamento motorizzato a posizionamento temporale.
- 5) Impostare il parametro "Auto" come:
- = 1 : se si desidera che l'autotuning FAST venga avviato automaticamente ogni volta che si accende lo strumento a condizione che il valore di processo sia minore (per "Func" =HEAt) di [SP- |SP/2|] o maggiore (per "Func" =CooL) di [SP+ |SP/2|]
 = 2 : se si desidera che l'autotuning FAST venga avviato automaticamente all'accensione successiva dello strumento a condizione che il valore di processo sia minore (per "Func" =HEAt) di [SP- |SP/2|] o maggiore (per "Func" =CooL) di [SP+ |SP/2|], e, una volta terminata la sintonizzazione, venga posto automaticamente il par. "Auto"=OFF.
- **= 3**: se si desidera avviare l'autuning FAST manualmente, mediante la selezione della voce "tunE" nel menù principale o mediante il tasto U opportunamente programmato ("USrb" = tunE). In questo caso l'autotuning parte a condizione che il valore di processo sia minore (per "Func" =HEAt) di [SP- |SP/5|] o maggiore (per "Func" =CooL) di [SP+ |SP/5|].
- **= 4**: se si desidera che l'autotuning FAST venga avviato automaticamente ad ogni modifica del Set di regolazione o al termine del ciclo di Soft-Start programmato. L'autotuning verrà comunque eseguito a condizione che il valore di processo sia minore (per "Func" =HEAt) di [SP- |SP/5|] o maggiore (per "Func" =CooL) di [SP+ |SP/5|].
- = 1 : se si desidera che l'autotuning OSCILLATORIO venga avviato automaticamente ogni volta che si accende lo strumento
 = 2 : se si desidera che l'autotuning OSCILLATORIO venga avviato automaticamente all'accensione successiva dello strumento e, una volta terminata la sintonizzazione, venga posto automaticamente il par. "Auto"=OFF.
- = 3 : se si desidera avviare l'autuning OSCILLATORIO manualmente mediante il tasto U.
- **= 4**: se si desidera che l'autotuning OSCILLATORIO venga avviato automaticamente ad ogni modifica del Set di regolazione o al termine del ciclo di Soft-Start programmato.
- NOTA: L'Autotuning di tipo Fast risulta particolarmente rapido e non manifesta alcun effetto sulla regolazione poichè calcola i parametri del regolatore durante la fase di raggiungimento del Set Point. Per la corretta esecuzione dell'autotuning di tipo Fast è però necessario che all'avvio del ciclo vi sia una certa differenza tra la variabile di processo ed il Set Point, per questa ragione lo strumento avvia l'autotuning Fast solo quando:
- Per "Auto" = 1 o 2 : il valore di processo è minore (per "Func" =HEAt) di [SP- |SP/2|] o maggiore (per "Func" =CooL) di [SP+ |SP/2|]
- Per "Auto" = 3 o 4 : il valore di processo è minore (per "Func" =HEAt) di [SP- |SP/5|] o maggiore (per "Func" =CooL) di [SP+ |SP/5|].

L'Autotuning FAST non è indicato quando il Set point è prossimo alla lettura iniziale o quando la variabile misurata varia in modo irregolare durante il ciclo di sintonizzazione (per motivi dovuti al processo la variabile sale o scende).

In questi casi si consiglia l'uso dell'Autotuning di tipo oscillatorio il quale attua alcuni cicli di regolazione ON-OFF che portano il valore di processo ad oscillare intorno al valore di Set point terminati i quali passa alla regolazione di tipo PID con i parametri calcolati dall'Autotuning.

- 6) Uscire dalla programmazione parametri.
- 7) Collegare lo strumento all'impianto comandato.
- 8) Attivare l'autotuning spegnendo e riaccendendo l'apparecchio se "Auto" = 10 2, oppure mediante la selezione della voce "**tunE**" nel menù principale (o mediante il tasto U opportunamente programmato) se "Auto" = 3, oppure ancora variando il valore di Set se "Auto" = 4.

A questo punto la funzione di Autotuning è attivata e viene segnalata attraverso il led AT/ST lampeggiante.

Il regolatore attua quindi una serie di operazioni sull'impianto collegato al fine di calcolare i parametri della regolazione PID più idonei. Qualora non siano verificate le condizioni di valore di

processo per avviare l'Autotuning, il display visualizzerà "ErAt" ad indicare l'impossibilità di eseguire l'operazione e lo strumento si porrà nel normale modo di regolazione secondo i parametri impostati precedentemente.

Per far scomparire l'errore "ErAt" è sufficiente premere il tasto P. La durata del ciclo di Autotuning è limitata ad un massimo di 12 ore. Nel caso in cui il processo non sia terminato nell'arco di 12 ore lo strumento visualizzerà "noAt"

Nel caso invece si dovesse verificare un errore della sonda lo strumento naturalmente interromperà il ciclo in esecuzione. I valori calcolati dall'Autotuning saranno memorizzati automaticamente dallo strumento al termine della corretta esecuzione del ciclo di Autotuning nei parametri relativi alla regolazione PID.

Nota: Lo strumento è già preimpostato in fabbrica per eseguire l'autotuning FASTad ogni accensione dello strumento ("Auto" = 1).

Per attivare la funzione di SELFTUNING procedere come segue:

- 1) Impostare ed attivare il Set point desiderato.
- 2) Impostare il parametro "Cont" =Pid oppure = 3 Pt, se lo strumento comanda un azionamento motorizzato a posizionamento temporale.
- 3) Se il controllo è a singola azione impostare il parametro "Func" in funzione del processo da controllare attraverso l'uscita 1.rEG.
- 4) Configurare un'uscita come 2.rEG se lo strumento comanda un impianto con doppia azione o un azionamento motorizzato a posizionamento temporale.
- 5) Impostare il parametro "SELF" =yES
- 6) Uscire dalla programmazione parametri.
- 7) Collegare lo strumento all'impianto comandato.
- 8) Attivare il Selftuning mediante la selezione della voce "tunE" nel menù principale (o mediante il tasto U opportunamente programmato).

Quando la funzione di Selftuning è attiva, il led AT/ST si accende in modo fisso, e tutti i parametri di regolazione PID ("Pb", "Int", "dEr", ecc.) non vengono più visualizzati.

Per interrompere il ciclo di Autotuning o disattivare il Selftuning selezionare dal menù "SEL" uno qualsiasi degli stati di regolazione: "rEG", "OPLO" o "OFF".

Se lo strumento viene spento durante l'autotuning o con la funzione di Selftuning attivata, alla sua riaccensione le funzioni risulteranno inserite.

4.9 - LIMITAZIONE DELLA POTENZA DI REGOLAZIONE

Attraverso questa funzione è possibile limitare la potenza di regolazione in uscita (in modo separato per entrambe le uscite di regolazione) entro un limite minimo ed un limite massimo . L'utilizzo di questi limiti è possibile solo in caso di regolazione PID a singola o doppia azione e può essere utile per sopperire ad alcuni problemi meccanici degli attuatori come, ad esempio, valvole che non iniziano ad aprirsi fino a che l'uscita non ha raggiunto almeno il 20% e/o risultano già completamente chiuse quando la potenza ha raggiunto l'80%.

Il regolatore PID dello strumento lavora normalmente producendo potenze tra 0 e 100 % nel caso di PID a singola azione e -100 (C) e 100 (H) % nel caso di PID a doppia azione.

La funzione pertanto risulta disabilitata impostando "ro1.L" =0 "ro2.L" = 0 e "ro1.H" =100, "ro2.H" = 100.

Impostando valori diversi la potenza viene guindi scalata entro i limiti impostati in modo da sfruttare al massimo la dinamica dell'attuatore.

I parametri impostabili per questa funzione, contenuti nel blocco "rEG", sono :
"ro1.L" - Potenza minima in uscita da 1.rEG (H)

- "ro1.H" Potenza massima in uscita da 1.rEG (H)
- "ro2.L" Potenza minima in uscita da 2.rEG (C)
- "ro2.H" Potenza massima in uscita da 2.rEG (C)

La limitazione non è attiva in modalità di controllo manuale "OPLO".

4.10 - LIMITAZIONE DELLA VELOCITA' DI VARIAZIONE DELLA POTENZA DI REGOLAZIONE

Attraverso questa funzione è possibile limitare velocità di variazione della potenza di regolazione in uscita (in modo separato per entrambe le uscite di regolazione).

L'utilizzo di questa funzione è possibile solo in caso di regolazione PID a singola o doppia azione e può essere utile per sopperire ad alcuni problemi degli attuatori che potrebbero necessitare di una lenta e progressiva variazione di potenza.

I parametri impostabili per questa funzione, contenuti nel blocco "^JrEG", sono :

"OPS1" - Velocità di variazione della potenza in uscita da 1.rEG (H) espressa in [% / sec].

"OPS2" - Velocità di variazione della potenza in uscita da 2.rEG (C) espressa in [% / sec].

La funzione di limitazione risulta disabilitata impostando i par. = InF e non è attiva in modalità di controllo manuale "OPLO".

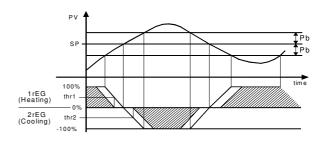
4.11 - FUNZIONE DI SPLIT RANGE

L'utilizzo di questa funzione è possibile solo in caso di regolazione PID a doppia azione e può essere utilizzata per ritardare o anticipare l'intervento dei due attuatori comandati dallo strumento. Con questa funzione è quindi possibile ottimizzare l'intervento dei due attuatori facendo sì che le loro azioni non si sovrappongano oppure diversamente si sovrappongano in modo da ottenere la miscela delle due azioni degli attuatori.

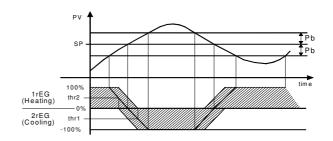
In pratica si tratta di impostare due offset di potenza (uno per l'azione diretta e uno per l'azione inversa) che stabiliscono l'inizio dell'intervento dell'attuatore comandato dall'uscita.

I parametri impostabili per questa funzione, contenuti nel blocco "¹rEG", sono:

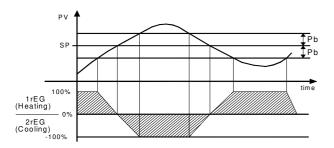
"thr1": Soglia di potenza alla quale l'uscita 1.rEG inizia ad operare. "thr2": Soglia di potenza alla quale l'uscita 2.rEG inizia ad operare. In pratica se si desidera anticipare l'intervento dell'azione inversa (1.rEG) e ritardare quello dell'azione diretta (2.rEG) occorrerà impostare valori positivi al par. "thr1" e negativi al par. "thr2". In questo modo verrà aumentata la zona entro la quale le due uscite non si attiveranno contemporaneamente.



Viceversa se si desidera prolungare l'intervento dell'azione inversa (1.rEG) e anticipare quello dell'azione diretta (2.rEG) occorrerà impostare valori negativi al par. "thr1" e positivi al par. "thr2". In questo modo verrà aumentata la zona entro la quale le due uscite si attiveranno contemporaneamente.



La funzione di split range viene disabilitata impostando i rispettivi parametri =0.



N.B.: Allo scopo di semplificare la spiegazione nei grafici di esempio è stato considerato un regolatore solo proporzionale (e quindi con "dEr" e "Int" = OFF) a doppia azione con "Prat" = 1.0 e "rS" = 0.0

4.12 - VARIAZIONE DINAMICA DEL SET POINT E COMMUTAZIONE AUTOMATICA TRA DUE SET POINT (RAMPE E TEMPO DI MANTENIMENTO)

Tutti i parametri riguardanti il funzionamento delle rampe sono contenuti nel gruppo "¹rEG".

E' possibile fare in modo che il Set point venga raggiunto in un tempo predeterminato (comunque maggiore del tempo che il sistema impiegherebbe naturalmente).

Questo può essere utile in quei processi (trattamenti termici, chimici, ecc.) in cui il Set point deve essere raggiunto gradatamente, in tempi prestabiliti.

Inoltre è possibile fare in modo che, dopo l'accensione dello strumento, raggiunto il primo Set (SP1) lo strumento commuti automaticamente sul secondo Set (SP2) dopo un tempo programmabile realizzando così un ciclo automatico.

Queste funzioni sono disponibili per tutti i tipi di regolazione programmabili .

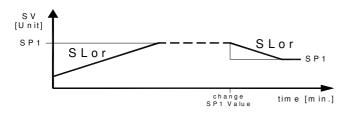
Il funzionamento è stabilito dai seguenti parametri:

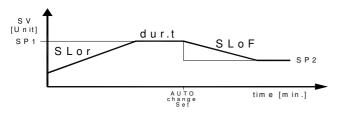
"SLor" - Pendenza della prima rampa espressa in unità/minuto.
"SLoF" - Pendenza della seconda rampa espressa in unità/minuto.
"dur.t" - Tempo di mantenimento del Set Point "SP1" prima di commutare automaticamente su "SP2" (espresso in ore e min.).
Le funzioni risultano disattivate quando si impostano i relativi parametri = InF.

Se si desidera il solo raggiungimento del Set Attivo (es. "SP1") a velocità controllata è sufficiente impostare il par. "SLor" al valore desiderato

La rampa "SLor" risulterà sempre operativa all'accensione dello strumento e quando viene cambiato il valore di set point attivo. Se invece si desidera realizzare un ciclo automatico dall'accensione dello strumento occorre programmare il par. "nSP"= 2, impostare i due valori "SP1" e "SP2" e naturalmente programmare i par. "SLor", "dur.t" e "SLoF" con i valori desiderati.

In questo caso al termine del ciclo tutte le rampe non saranno più attive.





Gli esempi sono con partenza da valori inferiori a SP1 e con successiva diminuzione del Set Point.

Nota: In caso di regolatore PID se si desidera effettuare l'autotuning ed è attiva una rampa questa non viene eseguita. Si raccomanda pertanto di eseguire l'Autotuning senza attivare alcuna rampa e quindi, una volta eseguita la sintonizzazione, disabilitare l'Autotuning ("Auto" = 0), programmare le rampe desiderate e, se si desidera la sintonizzazione automatica, abilitare la funzione di Selftuning.

4.13 - FUNZIONE DI SOFT-START

Tutti i parametri riguardanti il funzionamento del Soft Start sono contenuti nel gruppo "¹rEG".

La funzione di Soft-Start è attuabile solo con regolazione PID e consente di limitare la potenza di regolazione all'accensione dello strumento per un tempo prefissato.

Ciò risulta utile quando l'attuatore comandato dallo strumento si potrebbe danneggiare a causa di una potenza troppo elevata fornita quando questi non è ancora in condizioni di regime (ad esempio nel caso di alcuni elementi riscaldanti).

Il funzionamento è stabilito dai seguenti parametri:

"St.P" - Potenza di Soft Start

"SSt" - Tempo massimo di Soft Start (espresso in hh.mm)

"HSEt" - Soglia disabilitazione ciclo Soft Start

Una volta impostati i parametri ai valori desiderati, all'accensione lo strumento provvederà a fornire in uscita la potenza impostata al par. "St.P" per il tempo impostato al par. "SSt" o sino al raggiungimento del valore assoluto impostato al par. "HSEt".

In pratica lo strumento opera in regolazione manuale per commutare automaticamente in regolazione automatica al termine del tempo "SSt" o quando il valore di processo è uguale al valore programmato al par. "HSEt".

Per escludere la funzione di Soft Start è sufficiente impostare il par. "SSt" = OFF

Qualora, durante l'esecuzione del Soft Start, si verifichi un errore di misura la funzione viene interrotta e lo strumento passa a fornire in uscita la potenza impostata al par. "OPE".

Se la misura si ripristina, il Soft Start rimane comunque disattivato. Se si desidera eseguire l'Autotuning con il Soft Start inserito occorre programmare il par. "Auto" = 4/-4.

In questo modo l'autotuning verrà eseguito al termine del ciclo di Soft-Start (ved. par. 4.8).

4.14 - FUNZIONAMENTO DELLE USCITE DI ALLARME (AL1, AL2, AL3)

Per la configurazione di funzionamento degli allarmi il cui intervento è legato al valore di processo (AL1, AL2, AL3) è necessario prima stabilire a quale uscita deve corrispondere l'allarme.

Per fare questo occorre configurare innanzitutto nei gruppi di parametri " ¹O1", " ¹O2", " ¹O3", " ¹O4" i parametri relativi alle uscite che si desiderano utilizzare come allarmi programmando il parametro relativo all'uscita desiderata :

= ALno se l'uscita di allarme deve essere attivata quando l'allarme è attivo, mentre è disattivata quando l'allarme non è attivo.

= ALnc se l'uscita di allarme deve essere attivata quando l'allarme non è attivo, mentre è disattivata quando l'allarme è attivo (in questo caso il led frontale dello strumento segnala lo stato dell'allarme)

Nota: In tutti gli esempi che seguono viene fatto riferimento all'allarme AL1. Naturalmente il funzionamento degli altri allarmi risulta analogo.

Accedere quindi al gruppo "lAL1" e programmare al parametro "OAL1", su quale uscita dovrà essere destinato il segnale di allarme.

Il funzionamento dell'allarme AL1 è invece stabilito dai parametri:

"AL1t" - TIPO DI ALLARME

"Ab1" - CONFIGURAZIONE DELL'ALLARME

"AL1" - SOGLIA DI ALLARME

"AL1L" - SOGLIA INFERIORE ALLARME (per allarme a finestra) O LIMITE INFERIORE DEL SET DI ALLARME "AL1" (per allarmi di minima o di massima)

"AL1H" - SOGLIA SUPERIORE ALLARME (per allarme a finestra)
O LIMITE SUPERIORE DEL SET DI ALLARME "AL1" (per allarmi di
minima o di massima)

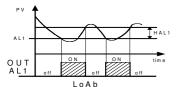
"HAL1" - ISTERESI DEGLI ALLARMI

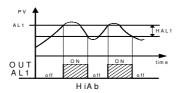
"AL1d" - RITARDO ATTIVAZIONE DELL'ALLARME (in sec.)
"AL1i" - COMPORTAMENTO ALLARME IN CASO DI ERRORE DI
MISURA

"AL1t" - TIPO DI ALLARME: Si possono avere 6 differenti comportamenti dell'uscita di allarme.

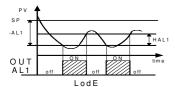
LoAb = ALLARME ASSOLUTO DI MINIMA: L'allarme viene attivato quando il valore di processo scende al di sotto della soglia di allarme impostata al parametro "AL1" per disattivarsi quando sale al di sopra della soglia [AL1 + HAL1].

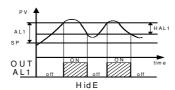
Con questa modalità è possibile impostare ai par. "AL1L" e AL1H" i limiti entro i quali è possibile programmare la soglia "AL1". HiAb = ALLARME ASSOLUTO DI MASSIMA: L'allarme viene attivato quando il valore di processo sale al di sopra della soglia di allarme impostata al parametro "AL1" per disattivarsi quando scende al di sotto della soglia [AL1 - HAL1]. Con questa modalità è possibile impostare ai par. "AL1L" e AL1H" i limiti entro i quali è possibile programmare la soglia "AL1".





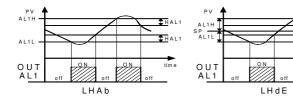
LodE = ALLARME RELATIVO DI MINIMA: L'allarme viene attivato quando il valore di processo scende al di sotto del valore [SP + AL1] per disattivarsi quando sale al di sopra della soglia [SP + AL1 + HAL1]. Con questa modalità è possibile impostare ai par. "AL1L" e AL1H" i limiti entro i quali è possibile programmare la soglia "AL1". HidE = ALLARME RELATIVO DI MASSIMA: L'allarme viene attivato quando il valore di processo sale al di sopra del valore [SP + AL1] per disattivarsi quando scende al di sotto della soglia [SP + AL1 - HAL1]. Con questa modalità è possibile impostare ai par. "AL1L" e AL1H" i limiti entro i quali è possibile programmare la soglia "AL1".





LHAb = ALLARME ASSOLUTO A FINESTRA: L'allarme viene attivato quando il valore di processo scende al di sotto della soglia di allarme impostata al parametro "AL1L" oppure sale al di sopra della soglia di allarme impostata al parametro "AL1H" e si disattiva quando rientra nel campo [AL1H - HAL1 ... AL1L + HAL1].

LHdE = ALLARME RELATIVO A FINESTRA: L'allarme viene attivato quando il valore di processo scende al di sotto del valore [SP + AL1L] oppure quando il valore di processo sale al di sopra del valore [SP + AL1H] e si disattiva quando rientra nel campo [SP + AL1H - HAL1 ... SP + AL1L + HAL1].

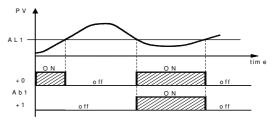


"Ab1" - CONFIGURAZIONE DELL'ALLARME: Il parametro può assumere un valore compreso tra 0 e 15.

Il numero da impostare, che corrisponderà al funzionamento desiderato, viene ottenuto sommando i valori riportati nelle seguenti descrizioni:

<u>COMPORTAMENTO ALLARME ALL'ACCENSIONE</u>: Si possono avere 2 differenti comportamenti dell'uscita di allarme, a seconda del valore sommato al par. "Ab1".

- +0 = COMPORTAMENTO NORMALE: L'allarme viene attivato sempre quando vi sono le condizioni di allarme.
- +1 = ALLARME NON ATTIVO ALL'AVVIAMENTO: Se all'avviamento lo strumento si trova nelle condizioni di allarme questo non viene attivato. L'allarme si attiverà solo quando il valore di processo, dopo l'accensione, non si è portato nelle condizioni di non allarme e successivamente nelle condizioni di allarme.



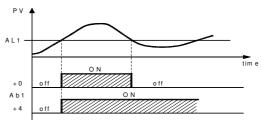
Nell'esempio il comportamento è rappresentato con un allarme di minima assoluto

RITARDO ALLARME: Si possono avere 2 differenti comportamenti dell'uscita di allarme, a seconda del valore sommato al par. "Ab1". +0 = ALLARME NON RITARDATO: L'allarme si attiva immediatamente al verificarsi delle condizioni di allarme.

+2 = ALLARME RITARDATO: Al verificarsi delle condizioni di allarme viene fatto partire il ritardo impostato al par. "AL1d" (espresso in sec.) e solo trascorso tale tempo l'allarme verrà attivato.

<u>MEMORIA ALLARME</u>: Si possono avere 2 differenti comportamenti dell'uscita di allarme, a seconda del valore sommato al par. "Ab1".

- + 0 = ALLARME NON MEMORIZZATO: L'allarme rimane attivo solo nelle condizioni di allarme
- + 4 = ALLARME MEMORIZZATO: L'allarme si attiva quando vi sono le condizioni di allarme e rimane attivo anche se tali condizioni non permangono sino a quando non viene premuto il pulsante U se opportunamente programmato ("USrb"=Aac).



Nell'esempio il comportamento è rappresentato con un allarme di massima assoluto

TACITAZIONE ALLARME: Si possono avere 2 differenti comportamenti dell'uscita di allarme, a seconda del valore sommato al par. "Ab1".

- + $\dot{0}$ = ALLARME NON TACITABILE: L'allarme rimane sempre attivo nelle condizioni di allarme
- + 8 = ALLARME TACITABILE: L'allarme si attiva quando vi sono le condizioni di allarme e può essere disattivato mediante il pulsante U, se opportunamente programmato ("USrb"=ASi) anche se le condizioni di allarme permangono.

"AL1i" - ATTIVAZIONE ALLARME IN CASO DI ERRORE DI MISURA: consente di stabilire in che condizione si deve porre l'allarme quando lo strumento ha un errore di misura (yES=allarme attivo; no=allarme disattivato)

4.15 - FUNZIONE ALLARME DI HEATER BREAK (HB)

Tutti i parametri riguardanti le funzioni relativi all'allarme di Heater Break sono contenuti nel gruppo "Hb".

La funzione di allarme Heater Break (Allarme rottura dell'elemento riscaldante) è attuabile solo quando lo strumento è dotato dell'ingresso (TAHB) per la misura della corrente assorbita dal carico e viene utilizzata un'uscita digitale per il comando del carico. Tale ingresso accetta segnali provenienti da trasformatori amperometrici (TA) con uscita massima di 50 mA.

La prima operazione da effettuare per avere una corretta misura di corrente è quella di impostare al par. "**IFS**" la corrente che lo strumento deve misurare in corrispondenza del fondo scala dell'ingresso TA (50 mA).

Per la configurazione dell'uscita a cui destinare l'allarme di Heater Break è necessario prima stabilire a quale uscita deve corrispondere l'allarme.

Per fare questo occorre configurare innanzitutto nei gruppi di parametri " ¹O1", " ¹O2", " ¹O3", " ¹O4" i parametri relativi alle uscite che si desiderano utilizzare come allarmi programmando il parametro relativo all'uscita desiderata :

- **= ALno** se l'uscita di allarme deve essere attivata quando l'allarme è attivo, mentre è disattivata quando l'allarme non è attivo.
- = ALnc se l'uscita di allarme deve essere attivata quando l'allarme non è attivo, mentre è disattivata quando l'allarme è attivo.

 Accedere poi al gruppo "lHb" e programmare al parametro "OHb", su quale uscita dovrà essere destinato il segnale di allarme.

 La modalità di funzionamento dell'allarme dell'allarme viene invece stabilita al par. "HbF" che può essere programmato nei seguenti
- **= 1** : Allarme attivato quando, in condizioni di uscita 1.rEG attiva, la corrente misurata dall'ingresso TAHB è inferiore al valore impostato al parametro **"IHbL"** .
- **= 2** : Allarme attivato quando, in condizioni di uscita 1.rEG non attiva, la corrente misurata dall'ingresso TAHB è superiore al valore impostato al parametro **"IHbH"** .
- **= 3** : Allarme attivato quando, in condizioni di uscita 1.rEG attiva, la corrente misurata dall'ingresso TAHB è inferiore al valore impostato al parametro "**IHbL**" oppure quando, in condizioni di uscita 1.rEG non attiva, la corrente misurata è superiore al valore impostato al parametro "**IHbH**" (entrambi i due casi precedenti).
- = 4 : Allarme attivato quando la corrente misurata dall'ingresso TAHB è inferiore al valore impostato al parametro "IHbL" oppure quando la corrente misurata è superiore al valore impostato al parametro "IHbH" indipendentemente dallo stato dell'uscita 1.rEG. Al parametro "IHbL" andrà quindi impostato il valore della corrente normalmente assorbita dal carico quando l'uscita 1.rEG è attiva, mentre al par. "IHbH" la corrente normalmente assorbita dal carico quando l'uscita 1.rEG non è attiva.

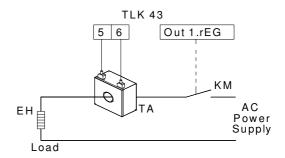
L'impostazione di questi parametri va eseguita tenendo conto anche delle fluttuazioni della tensione di rete per evitare allarmi indesiderati.

Per quanto riguarda l'isteresi dell'allarme HB essa viene calcolata automaticamente dallo strumento come 1 % delle soglie impostate. Durante il funzionamento è possibile visualizzare sul display la corrente misurata dall'ingresso TAHB quando l'uscita 1.rEG è attivata, premendo il tasto "DOWN" e la corrente misurata quando l'uscita 1.rEG è disattivata, premendo contemporaneamente il tasto DOWN ed il tasto U.

Per escludere l'allarme di Heater Break è sufficiente programmare "OHb" = OFF.

N.B.: La misura della corrente HB viene ritenuta valida se l'uscita 1rEG è attivata (o disattivata) per almeno 264 ms.

Questo vuol dire che se il tempo di ciclo ("tcr1") è di 1 s, l'allarme HB può intervenire solo quando la potenza in uscita è maggiore di 26,4%.



4.16 - FUNZIONE ALLARME DI LOOP BREAK

Tutti i parametri riguardanti le funzioni relativi all'allarme di Loop Break sono contenuti nel gruppo "lLbA".

Su tutti gli strumenti, è disponibile l'allarme di Loop Break che interviene quando, per un motivo qualsiasi (cortocircuito di una termocoppia, inversione di una termocoppia, interruzione del carico) si interrompe l'anello di regolazione.

Per la configurazione dell'uscita a cui destinare l'allarme di Loop Break è necessario prima stabilire a quale uscita deve corrispondere l'allarme.

Per fare questo occorre configurare innanzitutto nei gruppi di parametri " ¹O1", " ¹O2", " ¹O3", " ¹O4" i parametri relativi alle uscite che si desiderano utilizzare come allarmi programmando il parametro relativo all'uscita desiderata :

- **= ALno** se l'uscita di allarme deve essere attivata quando l'allarme è attivo, mentre è disattivata quando l'allarme non è attivo.
- **= ALnc** se l'uscita di allarme deve essere attivata quando l'allarme non è attivo, mentre è disattivata quando l'allarme è attivo. Quindi accedere al gruppo "lLbA" e programmare al parametro "OLbA", su quale uscita dovrà essere destinato il segnale di allarme

L'allarme di Loop Break viene attivato se la potenza di uscita rimane al valore del 100 % per il tempo impostato al par. "LbAt" (espresso in sec.).

Per non dar luogo a falsi allarmi, il valore di impostazione di questo parametro va eseguita tenendo conto del tempo di raggiungimento del valore di Set quando il valore misurato è lontano da questo (ad esempio all'accensione dell'impianto).

All'intervento dell'allarme lo strumento visualizza il messaggio "LbA" e si comporta come nel caso di un errore di misura fornendo in uscita la potenza impostata al par. "OPE" (programmabile nel gruppo "InP").

Per ripristinare il normale funzionamento dopo l'allarme selezionare il modo di regolazione "OFF" e quindi reimpostare il funzionamento di regolazione automatica ("rEG") dopo aver controllato il corretto funzionamento della sonda e dell'attuatore.

Per escludere l'allarme di Loop Break è sufficiente programmare "OLbA" = OFF.

4.17 - FUNZIONAMENTO DEL TASTO U

La funzione del tasto U può essere definita mediante il parametro "USrb" contenuto nel gruppo "IPAn".

Il parametro può essere programmato come:

- **= noF** : Il tasto non esegue nessuna funzione.
- **= tunE** : Premendo il tasto per almeno 1 sec. è possibile attivare/disattivare l'Autotuning o il Selftuning.
- **= OPLO**: Premendo il tasto per almeno 1 sec. è possibile passare dal modo di regolazione automatica (rEG) a quello manuale (OPLO) e viceversa.
- **= Aac** : Premendo il tasto per almeno 1 sec. è possibile resettare un allarme memorizzato (vedi par. 4.14)
- **= ASi** :Premendo il tasto per almeno 1 sec. è possibile tacitare un allarme attivo (vedi par. 4.14)
- **= CHSP**: Premendo il tasto per almeno 1 sec. è possibile selezionare a rotazione uno dei 4 Set Point memorizzati.
- **= OFF** : Premendo il tasto per almeno 1 sec. è possibile passare dal modo di regolazione automatica (rEG) a quello di regolazione disattivata (OFF) e viceversa.

4.18 - INGRESSO DIGITALE

In alternativa all'uscita OUT4, lo strumento può essere dotato di un ingresso digitale il cui funzionamento è configurabile mediante il parametro "diF" contenuto nel gruppo "lnP".

Il parametro può essere programmato come:

- = noF : L'ingresso non esegue nessuna funzione
- **= AaC** : Chiudendo il contatto connesso all'ingresso digitale è possibile resettare un allarme memorizzato (vedi par. 4.14)
- **= ASi** :Chiudendo il contatto connesso all'ingresso digitale è possibile tacitare un allarme attivo (vedi par. 4.14)
- = **HoLd**: Chiudendo il contatto connesso all'ingresso digitale viene bloccata l'acquisizione della misura in quell'istante (N.B.: non la lettura sul display, quindi l'indicazione potrebbe stabilizzarsi con un ritardo proporzionale al filtro di misura). Con la funzione di hold inserita lo strumento opera la regolazione in funzione della misura memorizzata. Riaprendo il contatto lo strumento riprende la normale acquisizione della misura.
- **= OFF**: Quando lo strumento è nello stato "rEG" chiudendo il contatto connesso all'ingresso digitale lo strumento viene posto nello stato di OFF. Riaprendo il contatto lo strumento ritorna nello stato di regolazione automatica "rEG".
- **= CHSP** : Chiudendo e riaprendo il contatto connesso all'ingresso digitale è possibile selezionare a rotazione uno dei 4 Set Point memorizzati.
- **= SP1.2**: La chiusura del contatto connesso all'ingresso digitale seleziona come attivo il set point SP2 mentre l'apertura del contatto seleziona come attivo il set point SP1. La funzione è attuabile solo con "nSP" = 2, inoltre quando è attivata disabilita la selezione del set attivo tramite il parametro "SPAt" e tramite il tasto U.
- **= HE.Co**: La chiusura del contatto connesso all'ingresso digitale seleziona come attivo il set point SP2 con modalità di regolazione "CooL" mentre l'apertura del contatto seleziona come attivo il set point SP1 con modalità di regolazione "HEAt". La funzione è attuabile solo con "nSP" = 2, inoltre quando è attivata disabilita la selezione del set attivo tramite il parametro "SPAt" e tramite il tasto U.

4.19 - INTERFACCIA SERIALE RS 485

Lo strumento può essere dotato di una interfaccia di comunicazione seriale del tipo RS 485 attraverso la quale è possibile collegarlo ad un rete in cui sono inseriti altri strumenti (regolatori o PLC) e facente capo tipicamente ad un personal computer utilizzato come supervisore dell'impianto.

Attraverso il personal computer è quindi possibile acquisire tutti i dati di funzionamento e programmare tutti i parametri di configurazione dello strumento.

Il protocollo software adottato nel TLK 43 è del tipo MODBUS-RTU largamente utilizzato in molti PLC e programmi di supervisione disponibili sul mercato (il manuale del protocollo di comunicazione degli strumenti della serie TLK è disponibile a richiesta).

Il circuito d'interfaccia consente di collegare sino a 32 strumenti sulla stessa linea.

Per mantenere la linea in condizioni di riposo, è richiesto il collegamento di una resistenza (Rt) al termine della linea del valore di 120 Ohm.

Lo strumento è dotato di due morsetti chiamati A e B che devono essere connessi a tutti i morsetti omonimi della rete.

Per il cablaggio della linea è consigliabile adottare un cavo a 3 poli intrecciato e schermato collegato come in figura.

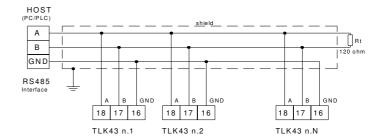
Se lo strumento è dotato di interfaccia seriale devono essere programmati i seguenti parametri tutti disponibili nel gruppo di parametri "¹SEr":

"Add": Indirizzo della stazione. Impostare un numero diverso per ogni stazione, da 1 a 255

"baud": Velocità di trasmissione (baud-rate), impostabile da 1200 a 38400 baud. Tutte le stazioni devono avere la stessa velocità di trasmissione.

"PACS": Accesso alla programmazione. Se impostato come "LoCL" significa che lo strumento è programmabile solo da tastiera, se impostato come "LorE" significa che è programmabile sia da tastiera che tramite linea seriale.

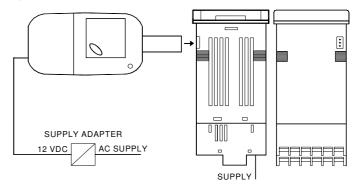
Quando si tenta di entrare in programmazione da tastiera mentre è in corso una comunicazione tramite la porta seriale lo strumento visualizza "buSy" ad indicare lo stato di occupato.



4.20 - CONFIGURAZIONE PARAMETRI CON "KEY 01"

Lo strumento è dotato di un connettore che permette il trasferimento da e verso lo strumento dei parametri di funzionamento attraverso il dispositivo **ASCON TECNOLOGIC KEY01** con connettore **a 3 poli**. Questo dispositivo è utilizzabile per la programmazione in serie di strumenti che devono avere la stessa configurazione dei parametri o per conservare una copia della programmazione di uno strumento e poterla ritrasferire rapidamente.

Per l'utilizzo del dispositivo KEY 01 è necessario che sia il dispositivo che lo strumento siano alimentati.



N.B.: Per gli strumenti dotati di porta di comunicazione seriale RS485 è indispensabile che il parametro "PACS" sia impostato = LorE.

Per trasferire la configurazione di uno strumento sul dispositivo (UPLOAD) procedere nel modo sequente:

- 1) posizionare entrambi i dip switch del dispositivo KEY01 nella posizione **OFF**.
- 2) collegare il dispositivo allo strumento TLK inserendo l'apposito connettore.
- 3) accertarsi che lo strumento e il dispositivo siano alimentati 4) osservare il led di segnalazione della KEY 01: se risulta verde significa che sul dispositivo è già caricata una configurazione mentre se risulta verde lampeggiante o rosso lampeggiante significa che sul dispositivo non è stata caricata nessuna configurazione valida.
- 5) premere il pulsante posto sul dispositivo.
- 6) osservare il led di segnalazione: dopo aver premuto il pulsante il led diventa rosso e quindi, al termine del trasferimento dei dati, diventa verde.
- 7) a questo punto è possibile disinserire il dispositivo. Per trasferire la configurazione caricata sul dispositivo ad uno strumento della stessa famiglia (DOWNLOAD), procedere nel modo sequente:
- 1) posizionare entrambi i dip switch del dispositivo KEY01 nella posizione **ON**.
- 2) collegare il dispositivo ad uno strumento TLK che abbia le stesse caratteristiche di quello da cui è stata ricavata la configurazione che si desidera trasferire inserendovi l'apposito connettore.
- 3) accertarsi che lo strumento e il dispositivo siano alimentati.
- 4) osservare il led di segnalazione della KEY 01: il led deve risultare verde, poichè se il led risulta verde lampeggiante o rosso lampeggiante significa che sul dispositivo non è stata caricata nessuna configurazione valida e quindi è inutile proseguire.
- 5) se il led risulta verde premere il pulsante posto sul dispositivo.

- 6) osservare il led di segnalazione: dopo aver premuto il pulsante il led diventa rosso e quindi, al termine del trasferimento dei dati, ritorna verde.
- 7) a questo punto è possibile disinserire il dispositivo.

Per maggiori informazioni e le indicazioni delle cause di errore vedere il manuale d'uso relativo al dispositivo KEY 01.

5 - PARAMETRI PROGRAMMABILI

Di seguito vengono descritti tutti i parametri di cui lo strumento può essere dotato, si fa presente che alcuni di essi potranno non essere presenti o perchè dipendono dal tipo di strumento utilizzato o perchè sono automaticamente disabilitati in quanto parametri non necessari. **Gruppo** " ¹ **SP**" (parametri relativi al Set Point)

	Par.	Descrizione	Range	Def.	Note
1	nSP	Numero Set point programmabili	1 ÷ 4	1	
2	SPAt	Set point Attivo	1 ÷ nSP	1	
3	SP1	Set Point 1	SPLL ÷ SPHL	0	
4	SP2	Set Point 2	SPLL ÷ SPHL	0	
5	SP3	Set Point 3	SPLL ÷ SPHL	0	
6	SP4	Set Point 4	SPLL ÷ SPHL	0	
7	SPLL	Set Point minimo	-1999 ÷ SPHL	-1999	
8	SPHL	Set Point massimo	SPLL ÷ 9999	9999	

Gruppo " ¹ **InP**" (parametri relativi agli ingressi)

	Par.	Descrizione	Range	Def.	Note	ĺ
9	HCFG	Tipo di segnale in ingresso	tc / rtd / I / UoLt / SEr	tc		
10	SEnS	Tipo sonda in ingresso: J= termocoppia J CrAL= termocoppia K S= termocoppia S b= termocoppia B E= termocoppia E n= termocoppia R t= termocoppia R t= termocoppia T C= termocoppia C Ir.J= sens. IRS J Ir.CA= sens. IRS J Ir.CA= sens. IRS K Pt10 = termorPt 1000 Pt1= termores. Pt100 Ptc= PTC KTY81-121 ntc= NTC 103-AT2 0.20= 020 mA 4.20= 420 mA 0.50= 050 mV 0.60= 060 mV 12.60= 1260 mV 0.5=05 V 1.5= 15 V 0.10= 010 V 2.10= 210 V	tc: J/ CrAL/ S/ b/ E/ L/ n/ r/ t/ C/ Ir.J / Ir.CA rtd: Pt10/Pt1 / Ptc / ntc L: 0.20 / 4.20 <u>UoLt:</u> 0.50 / 0.60 / 12.60 / 0.5 / 1.5 / 0.10 / 2.10	7		
11	rEFL	Coefficiente riflessione per sensori IRS	0.10 ÷ 1.00	1.00		
12	SSC	Limite inferiore scala ingresso segnali V / I	-1999 ÷ FSC	0		
13	FSC	Limite superiore scala ingresso segnali V / I	SSC ÷ 9999	0		
14	dP	Numero di cifre decimali	tc/rtd: 0 / 1 UoLt / I / SEr: 0 ÷ 3	0		

15	Unit	Unità di misura della temperatura	<u>tc/rtd :</u> ℃ / ℉	ပ	
16	FiL	Filtro digitale ingresso	0FF÷ 20.0 sec.	0.2	
17	OFSt	Offset della misura	-1999 ÷ 9999	0	
18	rot	Rotazione della retta di misura	0.000 ÷ 2.000	1.000	
19	InE	Condizioni per funz. "OPE" con errore mis.: OUr= Over e Under range Or=Solo Over-range Ur= Solo Under-range	OUr / Or / Ur	OUr	
20	OPE	Potenza in uscita in caso di errore di misura	-100 ÷ 100 %	0	
21	diF	Funzione ingresso digitale: noF = nessuna funz. Aac= Res. mem. allarmi ASi= Tacitaz. allarmi HoLd = Blocco misura OFF= messa in OFF CHSP= Selezione Set point a rotazione SP1.2 = Selezione Set "SP1" e "SP2" HE.Co= Selezione HEAt con "SP1" o CooL con "SP2"	noF / AaC / ASi / HoLd / OFF / CHSP / SP1.2 /HE.Co	noF	

Gruppo " 1 O1" (parametri relativi all'uscita 1)

t			···			Note
l		Par.	Descrizione	Range	Def.	Note
	22 O1F		Funzione dell'uscita 1 se di tipo digitale: 1.rEG= Uscita di regolazione 1 2.rEG= Uscita di regolazione 2 ALno= Uscita di allarme normalmente aperta ALnc= Uscita di allarme normalmente chiusa	1.rEG / 2.rEG ALno / ALnc OFF	1.rEG	
	23	Aor1	Inizio scala uscita 1 se di tipo analogico	0 / no_0	0	
	24	Ao1F	Funzione dell'uscita 1 se di tipo analogico: 1.rEG= Uscita di regolazione 1 2.rEG= Uscita di regolazione 2 r.InP= Ritrasm. misura r.Err= Ritrasm. SP-PV r.SP= Ritrasm. SV r.SEr= Ritrasm. valore da seriale	1.rEG / 2.rEG r.inP / r.Err r.SP / r.SEr OFF	1.rEG	
1	25	Ao1L	Riferimento minimo uscita analogica 1 per ritrasmissione del segnale	-1999 ÷ Ao1H	0	
_	26	Ao1H		Ao1L ÷ 9999	0	

Gruppo " ¹ **O2**" (parametri relativi all'uscita 2)

	Par.	Descrizione	Range	Def.	Note
27	O2F	Funzione dell'uscita 2	1.rEG / 2.rEG	OFF	
		se di tipo digitale:	ALno / ALnc		
		vedi "O1F"	OFF		

							1				
28	Aor2	Inizio scala uscita 2 se di tipo analogico	0 / no_0	0				AL2" (parametri relativi a		Def	Note
29	Ao2F	Funzione dell'uscita 2	1.rEG / 2.rEG	OFF			Par.	Descrizione	Range	Def.	Note
		se di tipo analogico: vedi "Ao1F"	r.inP / r.Err r.SP / r.SEr OFF					Uscita destinata all'allarme AL2	Out1 / Out2 Out3 / Out4 OFF	OFF	
30	Ao2L	Riferimento minimo uscita analogica 2 per	-1999 ÷ Ao2H	0		44	AL2t	Tipo allarme AL2: vedi "AL1t"	LoAb / HiAb LHAb / LodE HidE / LHdE	LoAb	
31	Ao2H	ritrasmissione del segnale Riferimento massimo	Ao2L ÷ 9999	0		45	Ab2	Config. funzionamento allarme AL2: vedi "Ab1"	0 ÷ 15	0	
		uscita analogica 2 per ritrasmissione del				46		Soglia allarme AL2	AL2L÷ AL2H	0	
	1	segnale				47	AL2L	Soglia inferiore allarme AL2 a finestra o limite	-1999 ÷ AL2H	-1999	
		O3" (parametri relativi all			T			inferiore del set AL2 per allarmi di minima o			
	Par.	Descrizione	Range	Def.	Note			massima			
32	O3F	Funzione dell'uscita 3: vedi "O1F"	1.rEG / 2.rEG ALno / ALnc OFF	OFF		48	AL2H	Soglia inferiore allarme AL2 a finestra o limite inferiore del set AL2 per	AL2L ÷ 9999	9999	
Gru	рро "]	O4" (parametri relativi all	l'uscita 4)					allarmi di minima o			
	Par.	Descrizione	Range	Def.	Note	49	HAL2	massima Isteresi allarme AL2	OFF ÷ 9999	1	
33	O4F	Funzione dell'uscita 4: vedi "O1F"	1.rEG / 2.rEG ALno / ALnc	OFF		50	AL2d	Ritardo attivazione allarme AL2	OFF ÷ 9999 sec.	OFF	
	1		OFF			51	AL2i	Attivazione allarme AL2 in caso di errore di	no / yES	no	
		AL1" (parametri relativi a	•		T	, 🖳		misura			
	Par.	Descrizione	Range	Def.	Note		,, 1				
34	all'allarme AL1 Out3 / O		Out1 / Out2 Out3 / Out4	it3 / Out4			ippo Par.	AL3" (parametri relativi a Descrizione	Range	Def.	Note
0.5	A1 44	Tipo ellevise Al 1.	OFF	1 - Al-		52	OAL3	Uscita destinata	Out1 / Out2	OFF	
35	ALIT	Tipo allarme AL1: LoAb= minima assoluto HiAb= massima assol.	LoAb / HiAb LHAb / LodE HidE / LHdE	/ LodE				all'allarme AL3	Out3 / Out4 OFF		
		LHAb= finestra assoluti LodE= minima relativo HidE= massima relativo				53 54		Tipo allarme AL3: vedi "AL1t" Config. funzionamento	LoAb / HiAb LHAb / LodE HidE / LHdE 0 ÷ 15	LoAb	
36	Ab1	LHdE= finestra relativi Config. funzionam. allarme AL1:	0 ÷ 15	0		34	ADS	allarme AL3: vedi "Ab1"	0 + 15	U	
		+1 = non attivo				55		Soglia allarme AL3	AL3L÷ AL3H	0	
37	AL1	all'avviamento +2 = ritardato +4 = memorizzato +8 = tacitabile Soglia allarme AL1	AL1L÷ AL1H	0		56	AL3L	Soglia inferiore allarme AL3 a finestra o limite inferiore del set AL3 per allarmi di minima o massima	-1999 ÷ AL3H	-1999	
		Soglia inferiore allarme	-1999 ÷ AL1H	-1999		57	AL3H	Soglia inferiore allarme	AL3L ÷ 9999	9999	
		AL1 a finestra o limite inferiore del set AL1 per allarmi di minima o						AL3 a finestra o limite inferiore del set AL3 per allarmi di minima o massima			
		massima				1158		Isteresi allarme AL3	OFF ÷ 9999	1	
39	AL1H	Soglia inferiore allarme	AL1L ÷ 9999	9999			VI 34	Ritardo attivazione		OFF	
39	AL1H	Soglia inferiore allarme AL2 a finestra o limite	AL1L ÷ 9999	9999			AL3d	Ritardo attivazione allarme AL3	OFF ÷ 9999 sec.	OFF	
		Soglia inferiore allarme AL2 a finestra o limite inferiore del set AL1 per allarmi di minima o massima						allarme AL3 Attivazione allarme AL3 in caso di errore di	OFF ÷ 9999	OFF no	
40	HAL1	Soglia inferiore allarme AL2 a finestra o limite inferiore del set AL1 per allarmi di minima o massima Isteresi allarme AL1	OFF ÷ 9999	1		59		allarme AL3 Attivazione allarme AL3	OFF ÷ 9999 sec.		
40	HAL1 AL1d	Soglia inferiore allarme AL2 a finestra o limite inferiore del set AL1 per allarmi di minima o massima Isteresi allarme AL1 Ritardo attivazione allarme AL1	OFF ÷ 9999 OFF ÷ 9999 sec.			59 60 Gru	AL3i	allarme AL3 Attivazione allarme AL3 in caso di errore di misura LbA" (parametri relativi a	OFF ÷ 9999 sec. no / yES	no larm)	
40	HAL1 AL1d	Soglia inferiore allarme AL2 a finestra o limite inferiore del set AL1 per allarmi di minima o massima Isteresi allarme AL1 Ritardo attivazione	OFF ÷ 9999 OFF ÷ 9999	1		59 60 Gru	AL3i uppo "] Par.	allarme AL3 Attivazione allarme AL3 in caso di errore di misura	OFF ÷ 9999 sec. no / yES	no	Note

Gruppo "] H	Hb"	(parametri	relativi al	ll' Heater	Break Alarm)
--------------	-----	------------	-------------	------------	--------------

ı	Par.	Descrizione	Range	Def.	Note
63 OHb		Uscita destinata all'allarme HB	Out1 / Out2 Out3 / Out4 OFF	OFF	
64	4 IFS Limite superiore scala ingresso TA HB		0.0 ÷ 100.0	100.0	
65	HbF	Funzione allarme HB: 1= Minina 1.rEG on 2=Massima 1.rEG off 3= Minima 1.rEG on e Massima 1.rEG off 4= Massima e Minima	1/2/3/4	1	
66	6 IHbL Soglia inferiore all. HB (con Out 1.rEG on)		0.0 ÷ IFS	0.0	
67	IHbH	Soglia superiore all. HB (con Out 1.rEG off)	IHbL ÷ IFS	100.0	

Range

Def. Note

Gruppo " ¹ **rEG**" (parametri relativi alla regolazione) Descrizione

Par.		Descrizione	Hange	Dei.	Note
68	Cont	Tipo di regolazione: Pid= PID On.FA= ON/OFF asim. On.FS= ON/OFF simm. nr= ON/OFF a Zona Neutra 3 Pt= PID az. motorizz.	Pid / On.FA On.FS / nr 3 Pt	Pid	
69	Func	Modo di funzionamento uscita 1.rEG HEAt= Riscaldamento CooL= Raffreddamento	HEAt / CooL	HEAt	
70	HSEt	Isteresi regolazione ON/OFF (o Soglia disinserzione Soft Start)	0 ÷ 9999	1	
71	Auto	Abilitazione dell'autotuning FAST (valori positivi o OSCILLATORIO (valori negativi): 0 = Non abilitato 1 = Avvio ad ogni accensione 2= Avvio alla prima accensione 3= Avvio manuale 4= Avvio dopo SoftStart o al cambio Set Point	-4/-3/-2/-1 0/ 1/2/3/4	1	
72	SELF		no / yES	no	
73	Pb	Banda proporzionale	0 ÷ 9999	50	
74	Int	Tempo integrale	OFF ÷ 9999 sec.	200	
75	dEr	Tempo derivativo	OFF÷ 9999 sec.	50	
76	FuOc		$0.00 \div 2.00$	0.5	
77	tcr1	Tempo di ciclo uscita 1.rEG	0.1 ÷ 130.0 sec.	20,0	
78	Prat	Rapporto potenza 2.rEG / 1.rEG	0.01 ÷ 99.99	1.00	
79	tcr2	Tempo di ciclo uscita 2.rEG	0.1 ÷ 130.0 sec.	10.0	
80	rS	Reset manuale	-100.0÷100.0 %	0.0	
81	tcor	azionamento motorizzato	4 ÷ 1000 sec.	4	
82	SHrI	Valore minimo di regolazione azionamento motorizzato	0.0 ÷ 10.0 %	0.0	

	83	PoSI	Posizionamento	no /	no	
1			all'accensione	cLoS / oPEn		
ļ			azionamento			
			motorizzato			
	84	SLor	Velocità della prima	$0.00 \div 99.99$	InF	
1			rampa:	/ InF		
			InF= Rampa non attiva	unit/min.		
1	85	dur.t	Tempo di mantenimento	$0.00 \div 99.59$	InF	
			tra le due rampe:	/ InF		
			InF= Tempo non attivo	hrsmin.		
	86	SLoF		$0.00 \div 99.99$	InF	
			rampa:	/ InF		
			InF= Rampa non attiva	unit / min.		
4	87	ro1.L	Potenza minima in	0 ÷ ro1.H	0	
		4.11	uscita da 1.rEG	%	400	
+	88	ro1.H	Potenza massima in	ro1.L ÷ 100	100	
			uscita da 1.rEG	%		
1	89	ro2.L	Potenza minima in	0 ÷ ro2.H	0	
			uscita da 2.rEG	%	400	
	90	ro2.H	Potenza massima in	ro2.L ÷ 100	100	
	0.1	OPS1	uscita da 2.rEG	%	1	
1	91	UPSI	Velocità di variazione	1 ÷ 50 / InF % / sec.	InF	
			della potenza in uscita da 1.rEG	% / Sec.		
	92	OPS2	Velocità di variazione	1 ÷ 50 / InF	InF	
	32	OF 32	della potenza in uscita	% / sec.	1111	
			da 2.rEG	70 / GCC.		
	93	thr1	Soglia di potenza Split	-100 ÷ 100 %	0	
1			Range uscita 1.rEG	, , , , , , , , , , , , , , , , , , , ,		
	94	thr2	Soglia di potenza Split	-100 ÷ 100 %	0	
			Range uscita 2.rEG			
	95	St.P	Potenza Soft Start	-100 ÷ 100 %	0	
4	96	SSt	Tempo Soft Start	OFF /	OFF	
			•	0.1÷7.59		
l				/ InF		
┨				hrsmin.		
l	Gr	nno "]	PAn" (parametri relativi a	ıll' interfaccia er	oratora\	
l	Giu	ippo -	ran (parametri relativi a	iii iiileiiaccia of	reratore)	

	Par.	Descrizione	Range	Def.	Note
97	noF = nessuna funzione tune= Avvio Autotuning o Selftuning OPLO= Regolazione manuale (open loop) Aac= Reset memoria allarmi ASi= Tacitazione allarmi CHSP= Cambio Set att. OFF= messa in OFF della regolazione		noF / tunE / OPLO / Aac / ASi / CHSP / OFF	noF	
98	diSP	Variabile visualizzata sul display SV: OFF= nessuna Pou= Potenza di regolazione SP.F= Set attivo SP.o = Set operativo AL1 = Soglia AL1 AL2 = Soglia AL2 AL3 = Soglia AL3	OFF / Pou / SP.F / SP.o / AL1 / AL2 / AL3	SP.F	
99	Edit	Modifica Set e allarmi con procedura rapida: SE= Set editabile e Allarmi non editabili AE= Allarmi editabili e Set non editabile SAE= Set e allarmi editabili SAnE= Set e allarmi non editabili	SE / AE / SAE / SAnE	SAE	

Gruppo " 1 SEr" (parametri relativi alla comunicazione seriale)

F	Par.	Descrizione	Range	Def.	Note
100	Add	Indirizzo della stazione per comunicazione seriale	0 255	1	
101	baud	Baud rate porta seriale	1200 / 2400 / 9600 / 19.2 / 38.4	9600	
102	PACS	Accesso programm. tramite porta seriale: LoCL = No, progr. solo da tastiera LorE= Si, progr. sia da seriale che da tastiera	LoCL / LorE	LorE	

6 - PROBLEMI, MANUTENZIONE E GARANZIA

6.1 - SEGNALAZIONI DI ERRORE:

Errore	Motivo	Azione	
	Interruzione della sonda	Verificare la corretta	
0000	Variabile misurata al disotto dei limiti della sonda (underrange) Variabile misurata al	connessione della sonda con lo strumento e quindi verificare il corretto funzionamento della	
	disopra dei limiti della sonda (overrange)	sonda	
ErAt	Autotuning FAST non eseguibile perchè non sono verificate le condizioni per poterlo avviare.	Premere il tasto P per far scomparire l'errore. Provare quindi a ripetere l'autotuning FAST quando le condizioni lo permettono.	
noAt	Autotuning non terminato entro 12 ore	Provare a ripetere l'autotuning dopo aver controllato il funzionamento della sonda e dell'attuatore	
LbA	Interruzione dell'anello di regolazione (Loop break alarm)	Mettere lo strumento nello stato OFFe successivamente nello stato di regolazione (rEG) dopo aver controllato il funzionamento della sonda e dell'attuatore	
ErEP	Possibile anomalia nella memoria EEPROM	Premere il tasto P	

In condizioni di errore di misura lo strumento provvede a fornire in uscita la potenza programmata al par. "OPE" e provvede ad attivare gli allarmi desiderati se i relativi par. "ALni" sono programmati = vES.

6.2 - PULIZIA

Si raccomanda di pulire lo strumento solo con un panno leggermente imbevuto d'acqua o detergente non abrasivo e non contenente solventi.

6.3 - GARANZIA E RIPARAZIONI

Lo strumento è garantito da vizi di costruzione o difetti di materiale riscontrati entro i 18 mesi dalla data di consegna.

La garanzia si limita alla riparazione o la sostituzione del prodotto. L'eventuale apertura del contenitore, la manomissione dello strumento o l'uso e l'installazione non conforme del prodotto comporta automaticamente il decadimento della garanzia. In caso di prodotto difettoso in periodo di garanzia o fuori periodo di garanzia contattare l'ufficio vendite ASCON TECNOLOGIC per ottenere l'autorizzazione alla spedizione.

Il prodotto difettoso, quindi, accompagnato dalle indicazioni del difetto riscontrato, deve pervenire con spedizione in porto franco presso lo stabilimento ASCON TECNOLOGIC salvo accordi diversi.

7 - DATI TECNICI

7.1 - CARATTERISTICHE ELETTRICHE

Alimentazione: 24 VAC/VDC, 100... 240 VAC ±10%

Frequenza AC: 50/60 Hz Assorbimento: 10 VA circa

Ingresso/i: 1 ingresso per sonde di temperatura: tc

J,K,S,B,C,E,L,N, R,T; sensori all'infrarosso ASCON TECNOLOGIC IRS J e K range A; RTD Pt 100 IEC; Pt 1000 IEC, PTC KTY

81-121 (990 Ω @ 25 °C); NTC 103AT-2 (10K Ω @ 25 °C) o segnali in mV 0...50 mV, 0...60 mV, 12 ...60 mV o segnali normalizzati 0/4...20 mA, 0/1...5 V, 0/2...10 V.

1 ingresso per trasformatore amperometrico (max. 50 mA)

1 ingresso digitale per contatti liberi da tensione.

Impedenza ingresso segnali normalizzati: 0/4..20 mA: 51 Ω; mV e V: 1 M Ω

Uscita/e: Sino a 4 uscite digitali; a relè OUT1: SPST-NO (5 A-AC1, 2 A-AC3 / 250 VAC), OUT2,3,4:SPST-NO (3 A-AC1, 1,5 A-AC3 / 250 VAC), o in tensione per pilotaggio SSR (24V@1mA -4V@15mADC). Sino a 2 uscite analogiche (OUT1,2): 0/4 ..20 mA

(Load Max. 300 Ω) o 0/2 ..10 V. <u>Uscita alimentazione ausiliaria:</u> 12 VDC / 20 mA Max.

Vita elettrica uscite a relè: 100000 operaz.

Categoria di installazione: II

Categoria di misura: I

Classe di protezione contro le scosse elettriche: Frontale in Classe II Isolamenti: Rinforzato tra parti in bassa tensione (alimentazione e uscite a relè) e frontale; Rinforzato tra parti in bassa tensione (alimentazione e uscite a relè) e parti in bassissima tensione (ingresso, uscite statiche, uscite analogiche); Uscite statiche e analogiche optoisolate rispetto all'ingresso; Isolamento a 50 V tra RS485 e parti in bassissima tensione.

7.2 - CARATTERISTICHE MECCANICHE

Contenitore: Plastico autoestinguente UL 94 V0

Dimensioni: 48 x 48 mm DIN, prof. 98 mm

Peso: 190 g circa

Installazione: Incasso a pannello in foro 45 x 45 mm

Connessioni: Morsettiera a vite 2 x 1 mm2

Grado di protezione frontale: IP 54 con guarnizione

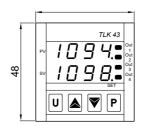
Grado di polluzione: 2

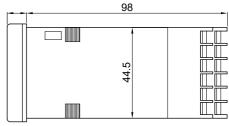
Temperatura ambiente di funzionamento: 0 ... 50 ℃

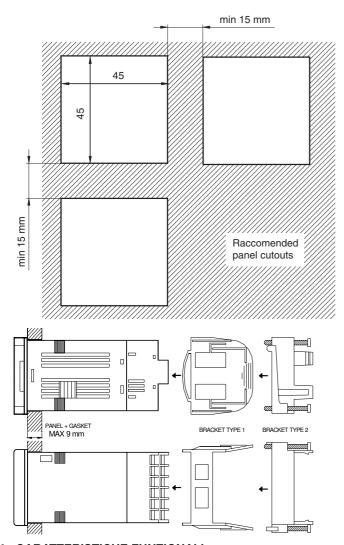
Umidità ambiente di funzionamento: 30... 95 RH% senza condensa

Temperatura di trasporto e immagazzinaggio: -10 ... 60 °C

7.3 - DIMENSIONI MECCANICHE, FORATURA PANNELLO E FISSAGGIO[mm]







7.4 - CARATTERISTICHE FUNZIONALI

Regolazione: ON/OFF, PID a singola azione, PID a doppia azione, PID per azionamenti motorizzati a posizionamento temporale. Range di misura: Secondo la sonda utilizzata (vedi tabella) Risoluzione visualizzazione: Secondo la sonda utilizzata. 1/0,1/0,01/0,001

<u>Precisione totale:</u> $\pm (0.2\%$ fs + 1 digit); PTC/NTC: $\pm (0.5\%$ fs + 1 digit); <u>Massimo errore di compensazione del giunto freddo (in tc)</u>: 0,04 $^{\circ}$ C/ $^{\circ}$ C con temperatura ambiente 0 ... 50 $^{\circ}$ C dopo un tempo di warm-up (accensione strumento) di 20 min.

Tempo di campionamento misura: 130 ms

Tipo interfaccia seriale : RS 485 isolata

Protocollo di comunicazione: MODBUS RTU (JBUS)

Velocità di trasmissione seriale: selezionabile 1200 ... 38400 baud

Display: 1 Rosso (PV) e 1 Verde (SV) h 7 mm, 4 digit

Conformita': Direttiva CEE EMC 2004/108/CE (EN 61326), Direttiva CEE BT 2006/95/CE (EN 61010-1)

Omologazioni: C-UL (file n. E206847)

7.5 - TABELLA RANGE DI MISURA

INPUT	without D.P.	with D.P.
tc J "HCFG" = tc "SEnS" = J	-160 1000 °C - 256 1832 °F	-160.0 999.9 ℃ -199.9 999.9 ℉
tc K "HCFG" = tc "SEnS" = CrAl	-100 1370 °C - 148 2498 °F	-100.0 999.9 ℃ -148.0 999.9 ℉
tc S "HCFG" = tc "SEnS" = S	0 1760 °C 32 3200 °F	0.0 999.9 °C 32.0 999.9 °F
tc B "HCFG" = tc "SEnS" = b	72 1820 ℃ 162 3308 ℉	72.0 999.9 ℃ 162.0 999.9 ℉

tc E	-150 750 ℃	-150.0 750.0 ℃
"HCFG" = tc	-252 1382 ℉	-199.9 999.9 ℉
"SEnS" = E		
tc L "HCFG" = tc	-150 900 ℃	-150.0 900.0 ℃
"SEnS" = L	-252 1652 ℉	-199.9 999.9 ℉
tc N	-250 1300 ℃	-199.9 999.9 ℃
"HCFG" = tc	-230 1300 °C -418 2372 °F	-199.9 999.9 °F
"SEnS" = n	-410 2372 °F	-199.9 999.9 'F
tc R	-50 1760 ℃	-50.0 999.9 ℃
"HCFG" = tc	-58 3200 °F	-58.0 999.9 ℉
"SEnS" = r tc T		
"HCFG" = tc	-250 400 ℃	-199.9 400.0 ℃
"SEnS" = t	-418 752 ℉	-199.9 752.0 ℉
tc C	0 2320 ℃	0.0 999.9 ℃
"HCFG" = tc	32 4208 °F	32.0 999.9 °F
"SEnS" = C		
IRS range "A"	-46 785 ℃	-46.0 785.0 ℃
"HCFG" = tc "SEnS"= Ir.J - Ir.CA	-50 1445 ℉	-50.8 999.9 ℉
Pt1000 (IEC)	-200 500 °C	-199.9 500.0 ℃
"HCFG" = rtd	-200 500 °C -328 932 °F	-199.9 932.0 °F
"SEnS" = Pt10	-320 932 T	- 188.8 832.0 °F
Pt100 (IEC)	-200 850 ℃	-199.9 850.0 ℃
"HCFG" = rtd	-328 1562 °F	-199.9 999.9 ℉
"SEnS" = Pt1 PTC (KTY81-121)		
"HCFG" = rtd	-55 150 ℃	-55.0 150.0 ℃
"SEnS" = Ptc	-67 302 ℉	-67.0302.0 °F
NTC (103-AT2)	-50 110 ℃	-50.0 110.0 ℃
"HCFG" = rtd	-58 230 °F	-58.0 230.0 °F
"SEnS" = ntc	00 200 1	
020 mA		-199.9 999.9
"HCFG" = I "SEnS" = 0.20	-1999 9999	-19.99 99.99
OL110 = 0.20		-1.999 9.999
420 mA		-199.9 999.9
"HCFG" = I	-1999 9999	-19.99 99.99
"SEnS" = 4.20		-1.999 9.999
0 50 mV		-199.9 999.9
"HCFG" = UoLt	-1999 9999	-19.99 99.99
"SEnS" = 0.50		-1.999 9.999
0 60 mV		-199.9 999.9
"HCFG" = UoLt	-1999 9999	-19.99 99.99
"SEnS" = 0.60		-1.999 9.999
12 60 mV		-199.9 999.9
"HCFG" = UoLt	-1999 9999	-19.99 99.99
"SEnS" = 12.60	- 1333 3333	
0 5 V		-1.999 9.999
"HCFG" = UoLt	1000 0000	-199.9 999.9
"SEnS" = 0.5	-1999 9999	-19.99 99.99
1 5 V		-1.999 9.999
"HCFG" = UoLt		-199.9 999.9
"SEnS" = 1.5	-1999 9999	-19.99 99.99
		-1.999 9.999
0 10 V		-199.9 999.9
"HCFG" = UoLt "SEnS" = 0.10	-1999 9999	-19.99 99.99
JE113 = 0.10		-1.999 9.999
2 10 V		-199.9 999.9
"HCFG" = UoLt	-1999 9999	-19.99 99.99
"SEnS" = 2.10		-1.999 9.999
L		

7.6 - CODIFICA DELLO STRUMENTO

TLK 43 abcdefghii

a: ALIMENTAZIONE

L = 24 VAC/VDC

H = 100 ... 240 VAC

b: USCITA OUT1

R = A relè

O = Uscita in tensione VDC per SSR

C = Uscita analogica 0/4 ..20 mA

V = Uscita analogica 0/2 .. 10 V

c: USCITA OUT2

R = A relè

O = Uscita in tensione VDC per SSR

C = Uscita analogica 0/4 ..20 mA

V = Uscita analogica 0/2 .. 10 V

- = Non presente

d: USCITA OUT3

R = A relè

O = Uscita in tensione VDC per SSR

- = Non presente

e: USCITA OUT4

 $\mathbf{R} = A \text{ rel}\hat{\mathbf{e}}$

O = Uscita in tensione VDC per SSR

- = Non presente

f: INTERFACCIA DI COMUNICAZIONE

S = Interfaccia Seriale RS 485

I = Interfaccia Seriale RS 485 + ingresso digitale

- = Nessuna Interfaccia

g: INGRESSO PER TRASFORMATORE AMPEROMETRICO

H = Presente

- = Non presente

h: SONDE OPZIONALI

- = Nessuna

ii = CODICI SPECIALI

N.B.:

- L'uscita OUT4, se presente, deve essere dello stesso tipo di OUT3.

 - L'ingresso digitale può essere presente solo in alternativa all'uscita OUT4.

TLK 43 PASSWORD = 381