

# 882D

*Contrôleur de balance à convoyeur*  
*Version 2,05*

## Manuel technique



© Rice Lake Weighing Systems. Tous droits réservés.

Rice Lake Weighing Systems<sup>®</sup> est une marque déposée de Rice Lake Weighing Systems. Tous les autres noms de marques et produits mentionnés dans la présente publication sont des marques ou des marques déposées de leurs détenteurs respectifs.

Toutes les informations contenues dans le présent document sont, au meilleur de nos connaissances, complètes et exactes au moment de la publication. Rice Lake Weighing Systems se réserve le droit de modifier sans préavis la technologie, les caractéristiques, les spécifications et le design de l'équipement.

Les versions les plus récentes de cette publication, du logiciel, du micrologiciel et de toutes les autres mises à jour produit sont disponibles sur notre site Web :

[www.ricelake.com](http://www.ricelake.com)

# Historique des révisions

Cette section suit et décrit les révisions du manuel et vous informe des principales mises à jour.

Révision	Date	Description
F	27 décembre 2022	Création d'un historique des révisions ; mise à jour du logiciel Revolution et de la déclaration FCC ; ajout de la déclaration de conformité UKCA ; version de micrologiciel 2.04
G	19 septembre 2023	Ajout de changements apportés aux cordons d'alimentation
H	7 novembre 2023	Mise à jour de la liste des commandes EPD
I	26 avril 2024	Ajout de paramètres de contrôle de la vitesse de la bande porteuse ; version de micrologiciel 2.05
J	13 février 2025	Ajout de fréquence d'impulsions maxi à la page des spécifications
K	9 mai 2025	Ajout d'informations concernant la mise au rebut et le remplacement des piles/batteries ; mises à jour des homologations
L	10 juin 2026	Ajout de la tension d'entrée d'impulsion aux spécifications

Tableau i. Historique des lettres de révision



Rice Lake Weighing Systems propose des séminaires de formation technique.  
Des descriptions des cours et les dates sont disponibles  
sur [www.ricelake.com/training](http://www.ricelake.com/training) ou peuvent être obtenues en composant  
le 715-234-9171 et en demandant le service formation.

# Table des matières

<b>1.0</b>	<b>Introduction</b>	<b>9</b>
1.1	Vue d'ensemble	9
1.2	Sécurité	9
1.3	Mise au rebut	10
1.4	Options	10
1.4.1	Cartes en option disponibles	10
<b>2.0</b>	<b>Installation</b>	<b>11</b>
2.1	Déballage	11
2.1.1	Dimensions du produit	11
2.2	Instructions de montage	12
2.3	Dépose de la plaque arrière	12
2.4	Raccordements de câbles	13
2.4.1	Capteurs de charge	13
2.4.2	Mise à la terre du blindage de câble	13
2.4.3	Mise à la terre du cordon d'alimentation	14
2.4.4	Câbles d'alimentation	15
2.4.5	Capteur de vitesse	16
2.4.6	E/S numériques	16
2.4.7	Communications série – Port 1 (COM)	17
2.4.8	Interface de communication USB – Port 2 (USBCOM)	17
2.5	Hôte USB	18
2.6	Communications Ethernet	18
2.7	Carte UC	19
2.8	Audit métrologique	19
2.9	Fixation de la plaque arrière	20
2.9.1	Scellage	20
2.10	Composants du kit de pièces	21
2.11	Pièces de rechange	22
<b>3.0</b>	<b>Fonctionnement</b>	<b>24</b>
3.1	Modes de fonctionnement	25
3.2	Sélection du mode pesage	25
3.3	Informations relatives à l'audit métrologique	26
3.4	Totalisateurs	26
3.4.1	Totalisateur 1 et 2	26
3.4.2	Totalisateur principal	27
<b>4.0</b>	<b>Configuration</b>	<b>28</b>
4.1	Accès à la configuration du commutateur de configuration	28
4.2	Accès à la configuration dans le menu User (Utilisateur)	28
4.3	Navigation générale	29
4.4	Menu User (Utilisateur)	30
4.5	Menu Audit	30
4.6	Menu de configuration	30
4.6.1	Configuration – Menu Scale (Balance)	31
4.6.2	Configuration – Menu Features (Fonctionnalités)	38
4.6.3	Configuration – Menu Ports	40



Rice Lake propose en permanence des formations en ligne gratuites sur un grand nombre de sujets liés aux produits. Rendez-vous sur [www.ricelake.com/webinars](http://www.ricelake.com/webinars)

4.6.4	Configuration – Menu Print Format (Format d'impression) . . . . .	44
4.6.5	Configuration – Menu Setpoints (Points de consigne) . . . . .	45
4.6.6	Configuration – Menu Digital I/O (E/S numériques) . . . . .	48
4.6.7	Configuration – Menu Analog Output (Sortie analogique) . . . . .	50
4.6.8	Configuration – Menu Version . . . . .	51
4.7	Menu Test . . . . .	52
4.8	Menu Time & Date (Heure et date) . . . . .	52
<b>5.0</b>	<b>Calibration (Étalonnage) . . . . .</b>	<b>53</b>
5.1	Étalonnage du capteur de vitesse . . . . .	53
5.1.1	Calcul . . . . .	53
5.1.2	Révolutions . . . . .	54
5.1.3	Distance . . . . .	56
5.2	Étalonnage de la barre peseuse . . . . .	57
5.2.1	Zéro statique . . . . .	57
5.2.2	Intervalle de mesure dynamique . . . . .	57
5.2.3	Zéro dynamique . . . . .	59
5.2.4	Linearization (Linéarisation) . . . . .	60
<b>6.0</b>	<b>Utilitaire Revolution . . . . .</b>	<b>63</b>
6.1	Connexion à l'unité 882D . . . . .	63
6.2	Enregistrement et restauration des fichiers de configuration . . . . .	63
6.2.1	Chargement de la configuration sur Revolution . . . . .	63
6.2.2	Téléchargement sur l'unité 882D . . . . .	63
6.3	Mise à jour du micrologiciel de l'UC de 882D . . . . .	64
<b>7.0</b>	<b>Commandes EDP . . . . .</b>	<b>65</b>
7.1	Commandes de compte-rendu . . . . .	65
7.1.1	AUDITJUMPER (CAVALIER D'AUDIT) . . . . .	65
7.1.2	BUILD . . . . .	65
7.1.3	DIN#s - État de l'entrée numérique . . . . .	66
7.1.4	DISPLAYBUILD . . . . .	66
7.1.5	DUMPAUDIT . . . . .	66
7.1.6	FBTEST1-2 . . . . .	66
7.1.7	HARDWARE (Matériel) . . . . .	67
7.1.8	OPTVERSION#s . . . . .	67
7.1.9	P . . . . .	67
7.1.10	Pn . . . . .	68
7.2	Commandes de mode pesage . . . . .	68
7.2.1	Commande DISPLAYMODE . . . . .	68
7.2.2	Compte-rendu sur la valeur du totalisateur . . . . .	69
7.2.3	Compte-rendu de valeur de charge . . . . .	69
7.2.4	Compte-rendu de valeur de vitesse . . . . .	69
7.2.5	Compte-rendu de valeur du débit . . . . .	69
7.2.6	Génération de code d'erreur XE et XEH . . . . .	70
7.3	Commandes d'enfoncement de touches . . . . .	70
7.4	Commandes de contrôle de mise en lots . . . . .	71
7.5	Commandes d'étalonnage . . . . .	72
7.5.1	Speed (Vitesse) . . . . .	72
7.5.2	Weigh Frame (Barre peseuse) . . . . .	72
7.6	Commande RESETCONFIGURATION . . . . .	72



*Rice Lake Weighing Systems propose des séminaires de formation technique.  
Des descriptions des cours et les dates sont disponibles  
sur [www.ricelake.com/training](http://www.ricelake.com/training) ou peuvent être obtenues en composant  
le 715-234-9171 et en demandant le service formation.*

7.7	Commandes de réglage des paramètres .....	73
7.7.1	Menu Scale (Balance) .....	73
7.7.2	Menu Time and Date (Heure et Date) .....	76
7.7.3	Menu Passwords (Mots de passe) .....	77
7.7.4	Menu Features (Fonctionnalités) .....	77
7.7.5	Ports – Menu COM .....	77
7.7.6	Ports – Menu USBCOM .....	78
7.7.7	Ports – Menu Ethernet .....	79
7.7.8	Ports – Menu Fieldbus (Bus de terrain) .....	80
7.7.9	Menu Keypad Lock (Verrouillage du clavier) .....	80
7.7.10	Menu Setpoints (Points de consigne) .....	81
7.7.11	Menu Format d'impression .....	83
7.7.12	Menu Digital I/O Configuration (Configuration des E/S numériques) .....	84
7.7.13	Commandes de base de données .....	84
7.7.14	Menu de sortie analogique .....	87
7.7.15	Commandes de contrôle de sortie numérique .....	88
<b>8.0</b>	<b>Formatage d'impression .....</b>	<b>89</b>
8.1	Jetons de formatage d'impression .....	89
8.2	Formats d'impression par défaut .....	90
8.3	Personnalisation des formats d'impression .....	91
8.3.1	Utilisation des commandes EDP .....	91
8.3.2	Utilisation du panneau frontal .....	91
<b>9.0</b>	<b>Ethernet .....</b>	<b>92</b>
9.1	Connexions Serveur/Client Ethernet .....	92
9.1.1	Connexion directe du PC au serveur Ethernet de l'unité 882D sans réseau (Ad-Hoc) .....	92
9.1.2	Connexion du PC au serveur Ethernet de l'unité 882D via un routeur ou un commutateur réseau .....	93
9.1.3	Connexion à un hôte distant - Impression « à la demande » vers une imprimante Ethernet .....	94
9.1.4	Connexion à un serveur distant - Transmission des données de poids à un module d'affichage Ethernet distant ..	94
9.1.5	Connexion à un hôte distant, Transmission/Demande de données à un serveur distant de périphériques Ethernet vers RS-232 95	
<b>10.0</b>	<b>Points de consigne .....</b>	<b>96</b>
10.1	Points de consigne continus et lot .....	96
10.2	Opérations de lot .....	97
10.3	Exemples de mise en lots .....	99
<b>11.0</b>	<b>Entretien .....</b>	<b>100</b>
11.1	Points de vérification d'entretien .....	100
11.2	Câblage sur site .....	100
11.3	Conseils de dépannage .....	100
11.4	Remplacement de la pile .....	101
11.4.1	Accès à et retrait de la batterie .....	101
11.5	Remplacement de carte .....	102
11.6	Fusibles d'excitation de la carte UC .....	103
11.6.1	Vérification des fusibles .....	103
11.6.2	Remplacement des fusibles .....	103
11.7	Fiche de terrain permanente de l'unité 882D .....	104



Rice Lake propose en permanence des formations en ligne gratuites sur un grand nombre de sujets liés aux produits. Rendez-vous sur [www.ricelake.com/webinars](http://www.ricelake.com/webinars)

<b>12.0 Annexe</b> .....	<b>105</b>
12.1 Messages d'erreur .....	105
12.1.1 Messages d'erreur affichés .....	105
12.2 Utilisation de la commande HARDWARE (Matériel) .....	106
12.3 Tableau des caractères ASCII .....	107
12.4 Formats de données .....	109
12.4.1 Format de flux de données série .....	109
12.4.2 Jetons de flux .....	109
12.4.3 Format de sortie d'impression des données série .....	110
12.4.4 Formats de données RS-485 .....	110
12.5 Étalonnage de la sortie analogique .....	111
12.6 Spécifications du câble .....	112
12.7 Composants de carte UC .....	113
<b>13.0 Conformité</b> .....	<b>114</b>
<b>14.0 Caractéristiques</b> .....	<b>116</b>



*Rice Lake Weighing Systems propose des séminaires de formation technique.  
Des descriptions des cours et les dates sont disponibles  
sur [www.ricelake.com/training](http://www.ricelake.com/training) ou peuvent être obtenues en composant  
le 715-234-9171 et en demandant le service formation.*



*Rice Lake propose en permanence des formations en ligne gratuites  
sur un grand nombre de sujets liés aux produits.  
Rendez-vous sur [www.ricelake.com/webinars](http://www.ricelake.com/webinars)*

# 1.0 Introduction

Ce manuel est destiné à être utilisé par les techniciens de service responsables de l'installation et de l'entretien du contrôleur de balance à convoyeur 882D.



Les manuels sont disponibles auprès de Rice Lake Weighing Systems à l'adresse suivante [www.ricelake.com/manuals](http://www.ricelake.com/manuals)

Les informations relatives à la garantie sont disponibles à l'adresse suivante [www.ricelake.com/warranties](http://www.ricelake.com/warranties)

## 1.1 Vue d'ensemble

Une balance de convoyeur mesure en continu les matériaux en vrac chargés sur la bande transporteuse. Le fonctionnement du système requiert deux paramètres généraux :

- Le poids des matériaux chargés sur la bande transporteuse
- La vitesse à laquelle les matériaux sont déplacés par la bande transporteuse

Le poids des matériaux sur la bande est déterminé en pesant une section de la bande transporteuse chargée de matériaux et en soustrayant le poids moyen de la bande non chargée. La vitesse à laquelle les matériaux sont déplacés est déterminée en mesurant la vitesse d'une station rouleau ou d'une roue en contact avec la bande transporteuse. Le poids et la vitesse sont combinés par l'unité 882D pour fournir le total et le débit des matériaux. Le fonctionnement optimal du système de balance exige l'installation et l'entretien corrects des composants, ainsi que leur étalonnage périodique.

## 1.2 Sécurité

Définitions de sécurité :



**DANGER** : Indique une situation extrêmement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut être à l'origine de blessures graves, voire mortelles. Comprend les risques existants lorsque les protections sont retirées.



**AVERTISSEMENT** : Indique une situation potentiellement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut être à l'origine de blessures graves, voire mortelles. Comprend les risques existants lorsque les protections sont retirées.



**PRUDENCE** : Indique une situation potentiellement dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut être à l'origine de blessures légères ou modérées.



**IMPORTANT** : Indique des informations sur les procédures qui, si elles ne sont pas observées, peuvent entraîner l'endommagement de l'équipement, des données ou la perte de ces dernières.

### Sécurité générale



Ne pas utiliser ou travailler sur cet équipement sans avoir lu ce manuel et avoir compris toutes les instructions. Le non-respect des instructions ou des avertissements peut entraîner des blessures, voire la mort. Pour obtenir des manuels de remplacement, contactez un revendeur Rice Lake Weighing Systems.



#### AVERTISSEMENT

**Le non-respect des instructions ou des avertissements peut entraîner des blessures, voire la mort.**

Certaines procédures décrites dans le présent manuel nécessitent une intervention à l'intérieur du boîtier. Ces procédures doivent être exclusivement réalisées par un personnel d'entretien qualifié.

Avant d'ouvrir l'unité, assurez-vous que le cordon d'alimentation est débranché de la prise de courant secteur.

Ne laissez pas de jeunes enfants (mineurs) ou des personnes inexpérimentées utiliser cet appareil.

N'utilisez pas l'unité si le boîtier n'est pas parfaitement assemblé.

Ne placez pas vos doigts dans les fentes ou aux éventuels points de pincement.

N'utilisez pas ce produit en cas de fissuration de l'un des composants.

Ne dépassez pas la limite de charge nominale de l'unité.

Ne modifiez pas, n'altérez pas et ne démontez pas l'appareil.

N'utilisez pas l'unité à d'autres fins que celle de contrôleur de balance à convoyeur.

Ne retirez pas et ne masquez pas les étiquettes d'avertissement.

N'immergez pas l'appareil.



**IMPORTANT** : Toutes les batteries incluses destinées à la vente sur le marché de l'UE sont classées comme « Batteries portables pour usage général » et conformes au règlement européen sur les batteries (EU) 2023/1542.

## 1.3 Mise au rebut



### Mise au rebut du produit

À la fin de son cycle de vie, le produit doit être amené à un centre de collecte séparée approprié.

Une collecte séparée appropriée pour recycler le produit permet de prévenir les effets négatifs possibles sur l'environnement et la santé, et favorise le recyclage des matériaux. Les utilisateurs qui se débarrassent du produit de manière illégale sont passibles de sanctions administratives, conformément à la loi.

### Élimination des batteries

À la fin de leur cycle de vie, éliminer les batteries dans les centres de collecte des déchets appropriés, conformément aux lois et règlements locaux. Les piles et les batteries rechargeables peuvent contenir des substances nocives qui ne doivent pas être jetées avec les déchets ménagers. Les batteries peuvent contenir des substances nocives, notamment du cadmium (Cd), du lithium (Li), du mercure (Hg) ou du plomb (Pb). Les utilisateurs qui se débarrassent des batteries de manière illégale sont passibles de sanctions administratives, conformément à la loi.



**AVERTISSEMENT : Risque d'incendie et d'explosion. Ne pas incinérer, écraser, démonter ou court-circuiter des batteries au lithium.**

## 1.4 Options

Il existe deux logements pour les cartes en option : les connecteurs J8 et J9, qui peuvent prendre en charge les cartes Rice Lake en option. Chaque kit de carte en option comprend des instructions d'installation et de configuration.

### 1.4.1 Cartes en option disponibles

Sortie analogique unique – prend en charge une seule sortie analogique

Relais 4 canaux – prend en charge 4 sorties relais

E/S numériques 8 canaux (24 V CC) – prend en charge 8 entrées/sorties numériques

E/S numériques 24 canaux (niveau TTL) – prend en charge 24 entrées/sorties numériques

Carte de support de bus de terrain (à installer dans le logement 1 uniquement) – prend en charge les modules suivants :

- EtherNet/IP™
- PROFINET®
- DeviceNet®
- PROFIBUS®
- Modbus TCP/IP®
- EtherCAT®



**REMARQUE : Reportez-vous au Manuel d'installation et de programmation des cartes d'interface en option (Réf.190906) pour obtenir les spécifications des commandes de bus de terrain.**

### Limitations de puissance de la carte en option

Seuls deux des éléments suivants peuvent être utilisés simultanément en raison des limitations de puissance :

- Carte en option pour sortie analogique unique
- Carte en option pour E/S numériques à 24 canaux
- Codeur d'impulsions tirant > 50 mA
- 5 V sur le connecteur E/S numériques > 100 mA

## 2.0 Installation

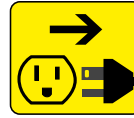
La présente section décrit les procédures à suivre pour connecter l'alimentation électrique, les capteurs de charge, le capteur de vitesse, les E/S numériques et les câbles de transmission de données à l'unité 882D. Un schéma de montage et une liste de pièces sont inclus pour le technicien de service.



**AVERTISSEMENT**



Risque de choc électrique.



Débranchez l'alimentation électrique avant de réaliser des opérations d'entretien.



**PRUDENCE** : Risque d'explosion si la batterie est remplacée par un type incorrect. Mettez les batteries usagées au rebut conformément aux réglementations locales et nationales.



**ATTENTION** : Risque d'explosion si la batterie est remplacée par un type incorrect. Mettre les batteries usagées au rebut conformément aux réglementations locales et nationales.

- Utilisez une protection antistatique pour la mise à la terre et pour protéger les composants contre toute décharge électrostatique (DES) en cas d'intervention à l'intérieur du boîtier de l'unité 882D.
- Les procédures nécessitant une intervention à l'intérieur de l'unité 882D doivent être exclusivement réalisées par un personnel d'entretien qualifié.
- L'alimentation électrique de l'unité 882D est coupée en débranchant le cordon électrique. La prise d'alimentation de l'unité 882D doit être facilement accessible.

### 2.1 Déballage

Immédiatement après le déballage, effectuez un contrôle visuel de l'unité 882D afin vérifier la présence et l'intégrité de tous les composants. Le boîtier de l'unité 882D est livré assemblé au support de fixation universel. Le carton d'expédition doit également contenir le kit de pièces (Section 2.10, page 21) et les manuels. En cas d'endommagement de pièces pendant l'expédition, notifiez-en immédiatement Rice Lake Weighing Systems et le transporteur.

#### 2.1.1 Dimensions du produit

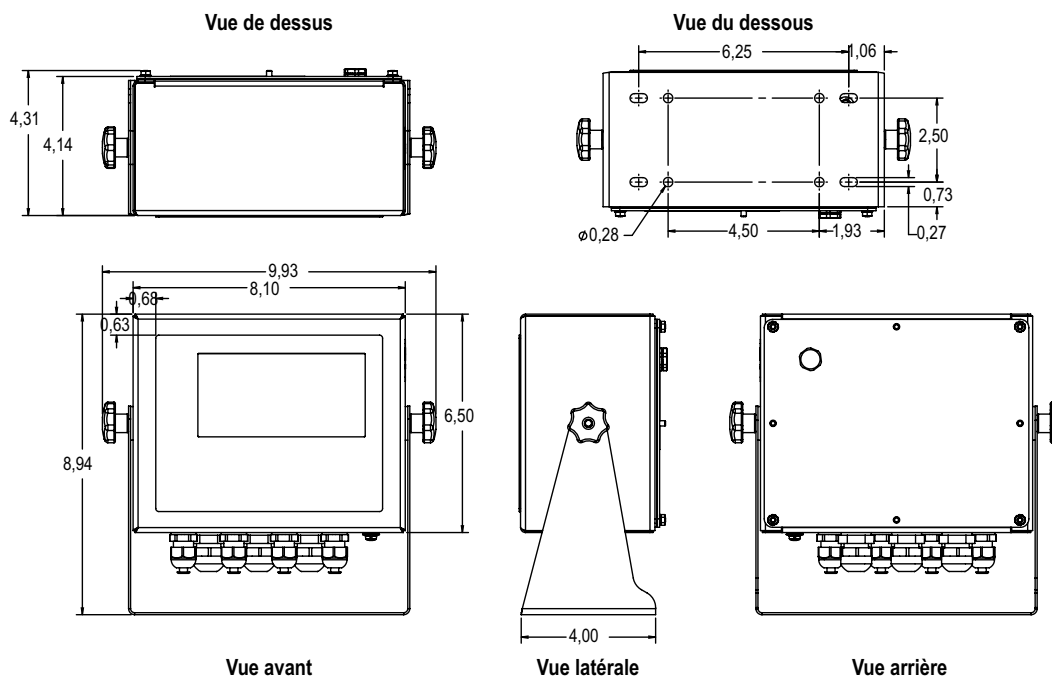


Figure 2-1. Dimensions du produit

## 2.2 Instructions de montage

L'unité 882D comprend un support de fixation universel. Il peut être monté sur une table (ou toute autre surface plane) ou fixé au mur.

 **REMARQUE :** Le support de fixation universel est livré fixé à l'unité 882D. Rice Lake Weighing Systems recommande de retirer l'unité 882D du support de fixation universel préalablement au montage.



Figure 2-2. Montage de l'unité 882D

1. Marquez la position des vis en utilisant le support de fixation comme gabarit de perçage.
2. Percez des trous pour les vis.
3. Sécurisez le support de fixation universel à l'aide de vis de 1/4" po ou M6 de longueur appropriée (non fournies).
4. Remontez l'unité 882D sur le support de fixation universel.

## 2.3 Dépose de la plaque arrière

Déposez la plaque arrière de l'unité 882D afin de raccorder les câbles et d'accéder à l'alimentation électrique et à la carte d'affichage, la carte UC et la carte d'alimentation électrique.

 **AVERTISSEMENT :** L'unité 882D ne comporte aucun interrupteur marche/arrêt. Avant de retirer la plaque arrière et d'ouvrir l'unité, assurez-vous que le cordon d'alimentation est débranché de la prise électrique.

1. Placez l'unité 882D sur un tapis de travail antistatique.
2. Retirez les écrous M4 qui retiennent la plaque arrière au boîtier à l'aide d'une douille ou d'une clé de 7 mm.
3. Détachez la plaque arrière du boîtier en la soulevant. Débranchez le fil de terre de la plaque arrière en retirant l'écrou M4 à l'aide d'une douille ou d'une clé de 7 mm et mettez-le de côté.

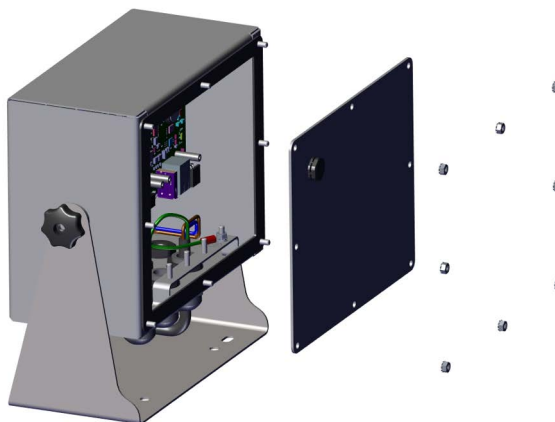



Figure 2-3. Dépose de la plaque arrière

 **REMARQUE :** L'unité 882D est livrée avec quatre écrous qui maintiennent la plaque arrière en place. Les écrous de la plaque arrière restants sont inclus dans le kit de pièces. Pour le remontage serrez les écrous de la plaque arrière à 1,7 N-m (15 po-lb).

## 2.4 Raccordements de câbles

L'unité 882D comprend sept presse-étoupes sur sa partie inférieure, dont un destiné à l'alimentation électrique. La plaque arrière doit être retirée pour permettre la connexion aux capteurs de charge, capteur de vitesse, entrées et sorties numériques et de communication. Les bouchons doivent être laissés dans tous les presse-étoupes pour éviter l'introduction d'humidité dans le boîtier. Pour connaître les spécifications des presse-étoupes et le calibre de fil recommandés, reportez-vous au [Tableau 12-6](#) et au [Tableau 12-7, page 112](#). Serrez les écrous des presse-étoupes à 3,7 N-m (33 po-lb).



**IMPORTANT :** Évitez les fils nus à l'extérieur du boîtier. Assurez-vous qu'aucune section dénudée de câble ne se trouve sur le côté extérieur des presse-étoupes.



**AVERTISSEMENT :** Débranchez l'alimentation électrique de l'unité avant l'entretien ou l'installation. Le non-respect de cette consigne peut entraîner un choc électrique et l'endommagement de la carte UC.

### 2.4.1 Capteurs de charge

Pour fixer le câble d'un capteur de charge ou d'une boîte de jonction, acheminez le câble jusqu'au connecteur J1 ([Figure 2-9, page 19](#)). Le connecteur pour le câble est inclus dans le kit de pièces. Acheminez le câble du capteur de charge ou de la boîte de jonction jusqu'au connecteur, comme indiqué au [Tableau 2-1](#). Si un câble de capteur de charge à 6 fils (avec fils de détection) est utilisé, retirez les cavaliers JP5 et JP6 ([Figure 2-9, page 19](#)).



**REMARQUE :** Pour une installation à 4 fils, laissez les cavaliers JP5 et JP6 en place et les broches 3 et 4 vides sur le connecteur.

Connecteur	Broche	Fonction
J1	1	+SIG
	2	-SIG
	3	+DÉTECT
	4	-DÉTECT
	5	+EXC
	6	-EXC
Pour connecter des capteurs de charge à 6 fils, retirez les cavaliers JP5 et JP6.		

Tableau 2-1. Attribution des broches du connecteur J1

### 2.4.2 Mise à la terre du blindage de câble

Tous les câbles acheminés via les presse-étoupes, à l'exception du cordon d'alimentation, doivent être mis à la terre sur le boîtier de l'unité.

- Pour installer les serre-blindages sur les goujons de mise à la terre au bas du boîtier, utilisez le matériel fourni dans le kit de pièces.
- N'installez que le nombre de serre-blindages nécessaire à l'utilisation des presse-étoupes ; à ce stade de l'intervention, serrez les écrous manuellement.
- Acheminez les câbles via les presse-étoupes et les serre-blindages afin de déterminer les longueurs de câble requises pour atteindre les connecteurs de câble adéquats.
- Marquez les câbles pour retirer les gaines et le blindage, comme indiqué dans les deux sections qui suivent.

#### Câble isolé à feuillard

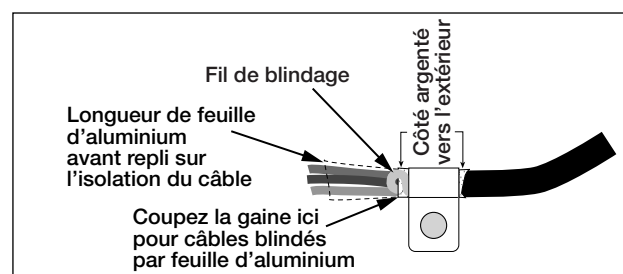


Figure 2-4. Câble isolé à feuillard

1. Dénudez la gaine et le feuillard du câble sur 15 mm (0,5 po) depuis le serre-blindage.
2. Dénudez 15 mm (0,5 po) de câble supplémentaire (gaine) pour exposer le blindage par feuille.

3. Repliez le feuillard de blindage sur le câble à l'endroit où le câble traverse la bride.
4. Veillez à orienter le côté argent (conducteur) du feuillard vers l'extérieur.
5. Enroulez le fil de blindage autour du câble de manière à ce qu'il soit en contact avec la feuille à l'endroit où le câble traverse la bride.
6. Serrez le serre-blindage à un couple de 1,13 N-m (10 po-lb) de manière à ce qu'il enserre le câble et soit en contact avec le fil de blindage.

### Câble blindé tressé

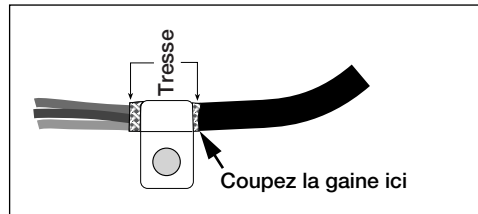


Figure 2-5. Câble blindé tressé

1. Dénudez la gaine et le blindage tressé juste après le serre-blindage.
2. Dénudez 15 mm (0,5 po) de gaine supplémentaires pour exposer la tresse au niveau où le câble traverse la bride.
3. Serrez l'écrou de fixation du serre-blindage.

### 2.4.3 Mise à la terre du cordon d'alimentation

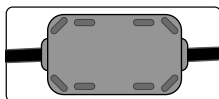
Les unités 882D en version « alimentation CA » sont livrées avec le cordon d'alimentation CA déjà installé et mis à la terre sur le boîtier. Pour les unités 882D en version « alimentation CC », procédez comme suit pour effectuer la mise à la terre et raccorder le cordon d'alimentation CC.

1. Faites passer le cordon d'alimentation CC (non inclus) à travers le presse-étoupe (Figure 2-6).



**REMARQUE :** Pour connaître le calibre de fil recommandé, reportez-vous au [Tableau 12-6, page 112](#).

2. L'un des fils sera terminé au niveau d'un goujon (avec empilage de mise à la terre) à proximité du presse-étoupe. Le fond de la plaque arrière est déjà attaché à un goujon. Retirez-le afin que la mise à la terre du cordon d'alimentation se trouve au bas de l'empilage de pièces, comme indiqué dans la [Figure 2-6](#). Serrez les écrous à 1,13 N-m (10 po-lb).
3. Faites passer les deux autres fils sur le côté du boîtier et raccordez-les à la fiche à trois broches (incluses dans le sac de pièces détachées) qui se raccorde à la carte d'alimentation, comme indiqué dans la [Figure 2-6](#) et au [Tableau 2-2](#).



**Un tore de ferrite inclus dans le kit de pièces doit être installé sur le cordon d'alimentation CC à 1 po du presse-étoupe.**

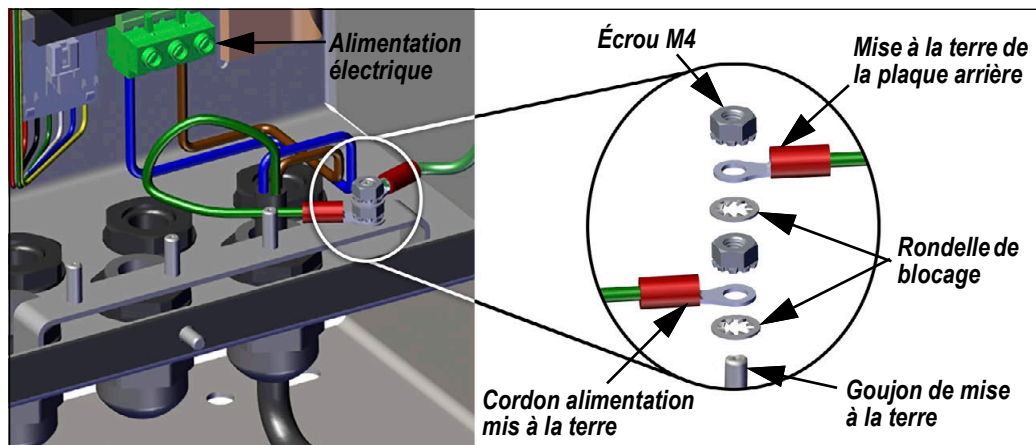


Figure 2-6. Branchement du câble d'alimentation en courant continu

Broche	AC	DC
1	N	+
2	Masse châssis	Masse châssis
3	L	-

Tableau 2-2. Affectation des broches de raccordement électrique

#### 2.4.4 Câbles d'alimentation

Les versions CA de l'unité 882D sont livrées avec le cordon d'alimentation CA déjà installé.



Figure 2-7. Câble d'alimentation CA



**REMARQUE :** Le câble d'alimentation CA est relié à la terre via le trou de mise à la terre fileté situé sur le panneau arrière du boîtier, entre le serre-câble et les connexions d'alimentation, plutôt que d'utiliser la broche 3. C'est une exigence UL.

Broche	Description	Couleur de fil	N° de réf. du câble
1	120 V CA (entrée de ligne)	Marron ou noir	180842
2	Neutre CA	Bleu ou blanc	
3	Mise à la terre	N/C ou Vert/Jaune	-
4	Sortie CC (-V)	Noir	199514
5	Sortie CC (+V)	Rouge	

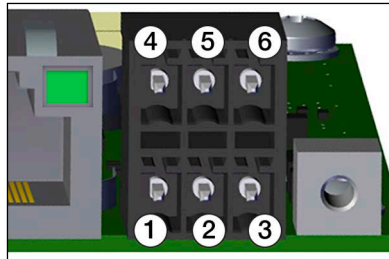
Tableau 2-3. Affectation des broches de fourniture d'alimentation CA



**REMARQUE :** Les couleurs peuvent varier en fonction du fabricant du câble d'alimentation CA. Utilisez des procédures de test pour assurer une installation appropriée.

### 2.4.5 Capteur de vitesse

Une balance à convoyeur doit être équipée d'un encodeur (« capteur de vitesse ») qui détecte avec précision la vitesse de la bande transporteuse et sa distance de déplacement lorsqu'elle est vide ou chargée. Le connecteur J13 transmet l'entrée d'impulsions du capteur de vitesse à l'unité 882D. Pour brancher le câble à partir de l'encodeur, acheminez le câble vers le connecteur J13 (Figure 2-9, page 19). Le connecteur du câble est inclus dans le kit de pièces. Branchez le câble sur le connecteur comme indiqué dans la Figure 2-4. Les broches 4, 5 et 6 représentent le niveau supérieur du connecteur et constituent le canal d'entrée d'impulsions principal (Entrée 1). Les broches 1, 2 et 3 représentent le niveau inférieur du connecteur et constituent le canal d'entrée d'impulsions secondaire (Entrée 2).



Connecteur	Broche	Signal
J13	1	+12 V, 100 mA max.
	2	MASSE
	3	Entrée d'impulsions 2
	4	+12 V, 100 mA max.
	5	MASSE
	6	Entrée d'impulsions 1

Tableau 2-4. Attribution des broches du connecteur J13 (Capteur de vitesse)

### 2.4.6 E/S numériques

Le connecteur J2 du port d'E/S numériques (Figure 2-9, page 19) est conçu pour être connecté aux entrées et aux sorties numériques.

Les entrées numériques peuvent être définies de façon à assurer un grand nombre de fonctions, y compris la plupart des fonctions du clavier, à l'exception de MENU. Les entrées numériques sont de niveau bas (0 V CC) si actives, et de niveau haut (5 V CC) si inactives. Utilisez le menu Digital I/O (E/S numériques) pour configurer les entrées numériques.

Les sorties numériques sont utilisées pour contrôler des relais pilotant d'autres équipements. Les sorties sont conçues de façon à absorber, plutôt que fournir, du courant de commutation. Chaque sortie est un circuit de collecteur ouvert pouvant absorber 20 mA à l'état actif. Les sorties numériques sont actives à un niveau bas ou à 0 Vcc, avec référence à l'alimentation 5 Vcc.

Utilisez le menu Digital I/O (E/S numériques) pour définir la fonction des broches d'E/S numériques sur OUTPUT (Sortie), puis utilisez le menu Setpoints (Points de consigne) pour configurer les sorties numériques. Le Tableau 2-5 montre les attributions de broches pour le connecteur J2.

Connecteur	Broche	Signal
J2	1	5 VCC, 500 mA max.
	2	MASSE
	3	DIO1
	4	DIO2
	5	DIO3
	6	DIO4

Tableau 2-5. Affectation des broches du connecteur J2 (E/S numériques)

### 2.4.7 Communications série – Port 1 (COM)

Le connecteur J3 (Figure 2-9, page 19) est destiné à assurer un point de connexion pour les communications série à deux câbles

RS-485/RS-422 ou RS-232. Le Tableau 2-6 montre les attributions de broches pour le connecteur J3.

Broche	RS-232	RS-485/RS-422
1	MASSE	MASSE
2	RX	B
3	TX	A

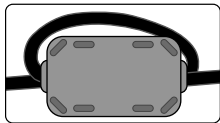
Tableau 2-6. Attribution des broches du connecteur J3 (Port de communication série 1)



**REMARQUE :** Pour l'interface RS-232, les quatre commutateurs SW3 (Figure 2-9, page 19) doivent être en position OFF. Pour l'interface RS-485/RS-422, les quatre commutateurs SW3 doivent être en position ON.

### 2.4.8 Interface de communication USB – Port 2 (USBCOM)

Le port de périphérique USB, le connecteur micro USB J4 (Figure 2-9, page 19), doit être raccordé à un PC (ordinateur) uniquement. Il apparaît comme un port COM virtuel et a la désignation « COMx ». Les applications communiquent via le port comme avec un port de communication RS-232 standard.



**Un tore de ferrite inclus dans le kit de pièces doit être installé sur le câble USB à 1 po du presse-étoupe. Le câble doit passer deux fois par le tore de ferrite.**

Le pilote doit être installé sur le PC avant que le port du périphérique USB ne puisse être utilisé. Avec le PC et l'unité 882D sous tension, raccordez un câble USB depuis le PC jusqu'au connecteur micro USB (J4) de l'unité 882D. Le PC détecte le périphérique connecté et tente d'installer les pilotes pour le rendre opérationnel. Le pilote peut également être téléchargé depuis le [site Web de Rice Lake](#).



**REMARQUE :** Si vous utilisez Windows 7 ou une version ultérieure et que le PC est connecté à Internet, il se peut que le système d'exploitation installe les pilotes sans aucune interaction de votre part.

Une fois les pilotes individuels installés, une nouvelle désignation de port COM est attribuée à chaque port physique USB auquel l'unité 882D est connectée sur le PC.

Si, par exemple, le PC dispose de deux ports physiques COM RS-232, ces derniers sont très probablement désignés COM1 et COM2. Lorsque l'unité 882D est connectée à un port USB du PC, la prochaine désignation de port disponible lui est attribuée – dans cet exemple, COM3. Lorsque la connexion est réalisée au même port physique USB du PC, la désignation du port est à nouveau COM3. Si vous effectuez la connexion à un autre port physique USB du PC, la prochaine désignation disponible est attribuée, à savoir COM4 pour cet exemple.

Une fois les pilotes installés, utilisez le gestionnaire de périphériques Windows pour déterminer la désignation du port COM attribuée au port USB. Vous pouvez également ouvrir l'application utilisée avec l'unité 882D, Revolution® par exemple, pour visualiser les ports qui sont disponibles.

La configuration du port de périphérique USB se fait dans le sous-menu USBCOM du menu PORTS, en mode de configuration.

Le port peut être configuré comme port de demande pour les commandes EDP et l'impression, comme port de transmission de données. Parmi les autres réglages figurent notamment le(s) caractère(s) de terminaison, les renvois et les réponses, les délais de fin de ligne, et l'option d'affichage d'un message d'impression par l'unité 882D lorsque la fonctionnalité de format d'impression envoie des données via le port.



**REMARQUE :** Si une application informatique dispose d'une connexion de communication ouverte via le port de périphérique USB et que la connexion par câble physique est interrompue, une réinitialisation logicielle doit être effectuée sur l'unité 882D, ou l'alimentation électrique de l'unité 882D doit être interrompue puis à nouveau rétablie ; la connexion dans l'application PC doit être déconnectée puis reconnectée avant de continuer à communiquer avec l'unité 882D.

Pour le port du périphérique USB, les réglages des fonctions Baud, Data Bits (Bits de données), Parity (Parité) et Stop Bits (Bits d'arrêt) dans le logiciel de l'ordinateur n'ont pas d'importance. Le port communique de la même façon, indépendamment de ces réglages.

Ce port n'est pas un port hôte et n'est pas destiné à être connecté à d'autres périphériques tels que des claviers, des clés USB ou des imprimantes.

## 2.5 Hôte USB

L'unité 882D sera capable d'héberger un périphérique USB via la connexion USB de type A et le connecteur J5, dans une prochaine version.

## 2.6 Communications Ethernet

L'unité 882D est connectée au réseau Ethernet par le protocole de communication TCP/IP 10Base-T/100Base-TX via le connecteur RJ45 standard, J6 (Figure 2-9, page 19). Il peut prendre en charge deux connexions simultanées, l'une comme serveur, l'autre comme client.

Sur un réseau Ethernet, les applications logicielles peuvent communiquer avec l'unité 882D à l'aide de l'ensemble de commandes EDP (Section 7.0, page 65), ou les données peuvent être transmises en continu depuis l'unité 882D ou être imprimées sur demande.

Le port Ethernet prend en charge la configuration DHCP et manuelle de réglages tels que l'adresse IP et le masque réseau. Par ailleurs, le numéro de port TCP, le DNS primaire et secondaire et la passerelle par défaut peuvent être configurés à l'aide du sous-menu Ethernet du menu de configuration des ports. Pour plus d'informations sur la configuration du port Ethernet, voir la Section 4.6.3.2, page 42.

La connexion matérielle au port Ethernet 882D peut se faire directement entre un PC et l'unité 882D (réseau ad hoc), ou via un routeur ou un commutateur réseau. Le port prend en charge l'interface MDI/MDIX à détection automatique, de sorte que des câbles droits ou croisés peuvent être utilisés.

La prise Ethernet RJ45 de la carte UC de l'unité 882D comprend deux voyants indiquant l'état et la vitesse de la connexion.

La LED jaune (gauche) indique l'état de la connexion :

- éteinte : absence de liaison
- allumée : liaison
- Clignotante en cas d'activité

LED verte (droite) :

- éteinte lors d'une connexion à 10Base-T
- allumée, lors d'une connexion à 100Base-TX

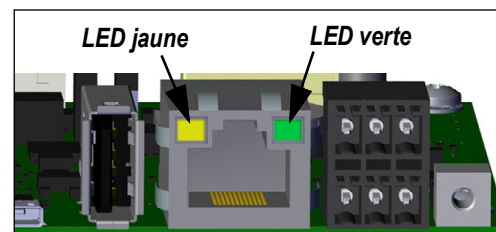


Figure 2-8. Connecteur Ethernet RJ45



**IMPORTANT** : Le port Ethernet n'est pas destiné à une utilisation sur des circuits de réseau téléphonique susceptibles d'être endommagés par la foudre ou des problèmes d'alimentation électrique. Pour en savoir plus sur l'utilisation du port Ethernet reportez-vous à la Section 9.1, page 92.

## 2.7 Carte UC

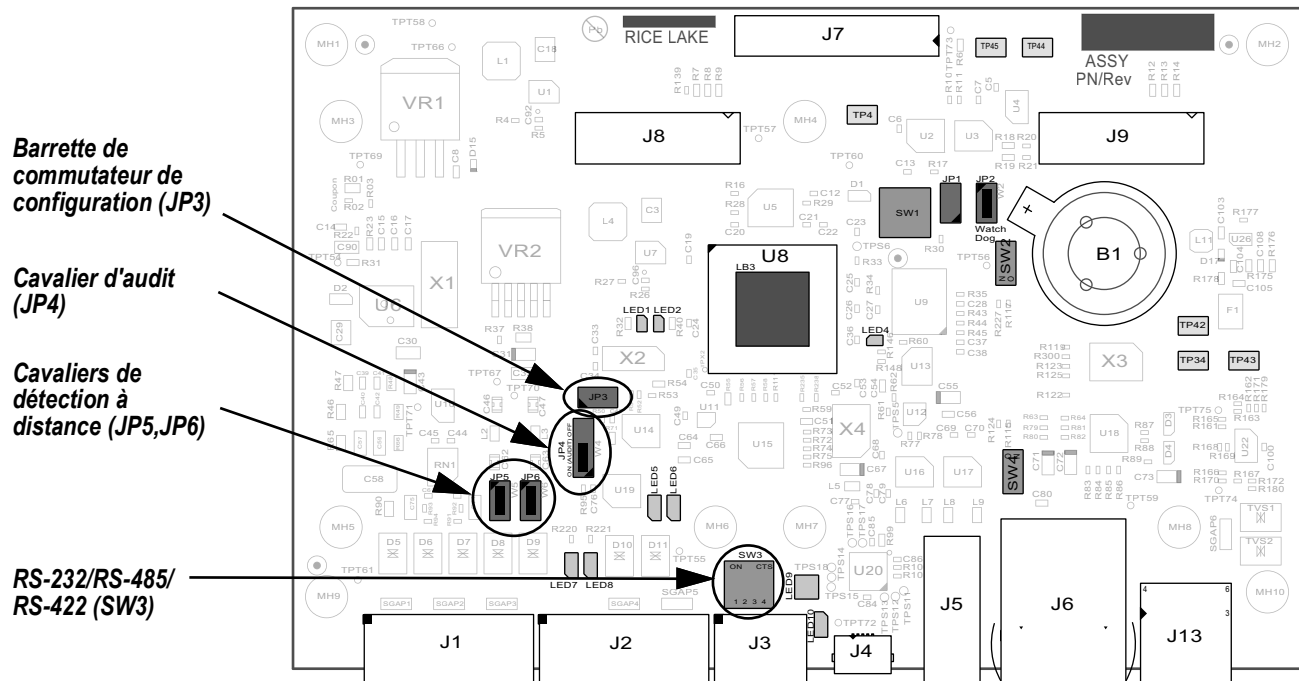


Figure 2-9. Carte UC pour unité 882D

### Connecteurs

- Capteur de charge (J1)
- Périphérique Micro USB (J4)
- Carte d'alimentation (J7)
- DIO (J2)
- Hôte USB (J5)
- OPT#1 (J8) et OPT#2 (J9)
- COMM 1 (J3)
- Ethernet TCP/IP (J6)
- Entrée d'impulsions (J13)

Le port COMM 1 prend en charge les communications RS-232 ou RS-485/RS-422 à deux fils ; sélectionnable via le commutateur SW3. Le port est configuré à l'aide du menu COM, sous Ports. Reportez-vous à la [Section 4.6.3.1, page 41](#).

## 2.8 Audit métrologique

L'unité 882D prend en charge un audit métrologique de type 3. L'audit métrologique enregistre toutes les modifications apportées aux paramètres Legal for Trade (Homologué pour un usage réglementé).

Lors de l'installation, déterminez si l'accès aux fonctions de configuration et d'étalonnage sera autorisé via le panneau frontal. La position du cavalier d'audit métrologique à 3 broches (JP4) sur la carte UC contrôle si l'accès est autorisé ou non.

- Si le cavalier est réglé sur ON, le menu Setup (Configuration) sera visible, rendant l'étalonnage et la configuration accessibles via le clavier avant.
- S'il est réglé sur OFF, le menu Setup (Configuration) ne sera pas visible, rendant l'étalonnage et la configuration accessibles uniquement en appuyant sur le commutateur de configuration.

L'enregistreur d'événements d'audit métrologique fonctionne dans l'une ou l'autre des positions du cavalier d'audit.

## 2.9 Fixation de la plaque arrière

Une fois le câblage terminé, rattachiez le fil de masse de la plaque arrière sur la plaque arrière. Placez la plaque arrière sur le boîtier et montez les huit écrous de fixation de la plaque arrière. Pour éviter de déformer le joint d'étanchéité de la plaque arrière, utilisez la séquence de serrage indiquée sur la [Figure 2-10](#). Serrez les écrous à 1,7 N-m (15 po-lb).

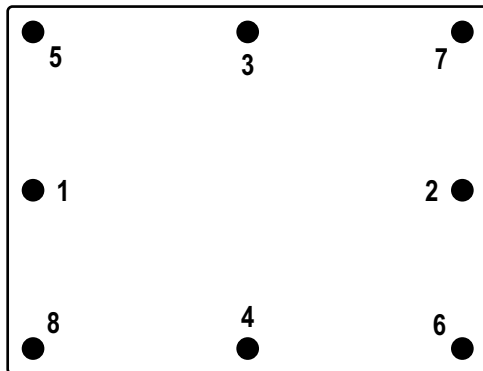


Figure 2-10. Séquence de serrage

### 2.9.1 Scellage

Dans certaines applications, il peut s'avérer nécessaire de sceller l'unité 882D pour limiter l'accès au commutateur de configuration.

#### Scellage de l'unité 882D

1. Retirez les écrous inférieur gauche et inférieur central qui fixent la plaque arrière. Remplacez-les par deux entretoises hexagonales percées disponibles dans le kit de pièces.
2. Placez le fil de plomb à sceller à travers les entretoises hexagonales percées sur la plaque arrière, puis à travers la vis à tête cylindrique en bas du boîtier, comme indiqué dans la [Figure 2-11](#).
3. Scellez le fil avec le plomb pour sécuriser l'appareil.

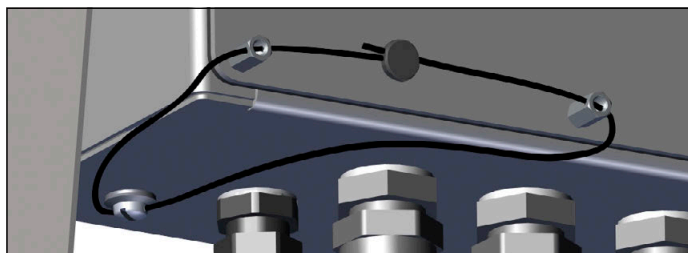


Figure 2-11. Scellage de l'unité 882D

## 2.10 Composants du kit de pièces

Kit de pièces - Alimentation CA, (réf. 180851)		
Réf.	Description	Qté
153873	Connecteur de bornier à vis à 3 positions	1
153883	Connecteur de bornier à vis à 6 positions	3
15631	Collier de serrage plastique, 3 po nylon	6
16159	Sac, Plastique 3 x 5	1
180826	Écrou, M4 x 0,7 x 10 mm	10
180852	Entretoise hexagonale, M4 x 0,7 x 10 mm	2
181694	Connecteur, borne à ressort à 3 x 2 pos	1
184278	Tore de ferrite, clipsable	1
186198	Étiquette de capacité de la balance à convoyeur	1
19538	Bouchon pour presse-étoupe, Noir rainuré	1
42149	Œillet tampon en caoutchouc	4
53075	Bride, Blindage de câble de mise à la terre	4
67550	Bride, Blindage de câble de mise à la terre	2

Kit de pièces - Alimentation CC, (réf. 187498)		
Réf.	Description	Qté
153873	Connecteur de bornier à vis à 3 positions	1
153883	Connecteur de bornier à vis à 6 positions	3
15631	Collier de serrage plastique, 3 po nylon	6
15694	Connecteur, sertissage à œillet n° 8	1
15888	Bornier, 3 positions	1
16159	Sac, Plastique 3 x 5	1
180826	Écrou, M4 x 0,7 x 10 mm	10
180852	Entretoise hexagonale, M4 x 0,7 x 10 mm	2
181694	Connecteur, borne à ressort à 3 x 2 pos	1
184278	Tore de ferrite, clipsable	2
186198	Étiquette de capacité de la balance à convoyeur	1
19538	Bouchon pour presse-étoupe, Noir rainuré	1
42149	Œillet tampon en caoutchouc	4
53075	Bride, Blindage de câble de mise à la terre	4
67550	Bride, Blindage de câble de mise à la terre	2

Tableau 2-7. Composants du kit de pièces

## 2.11 Pièces de rechange

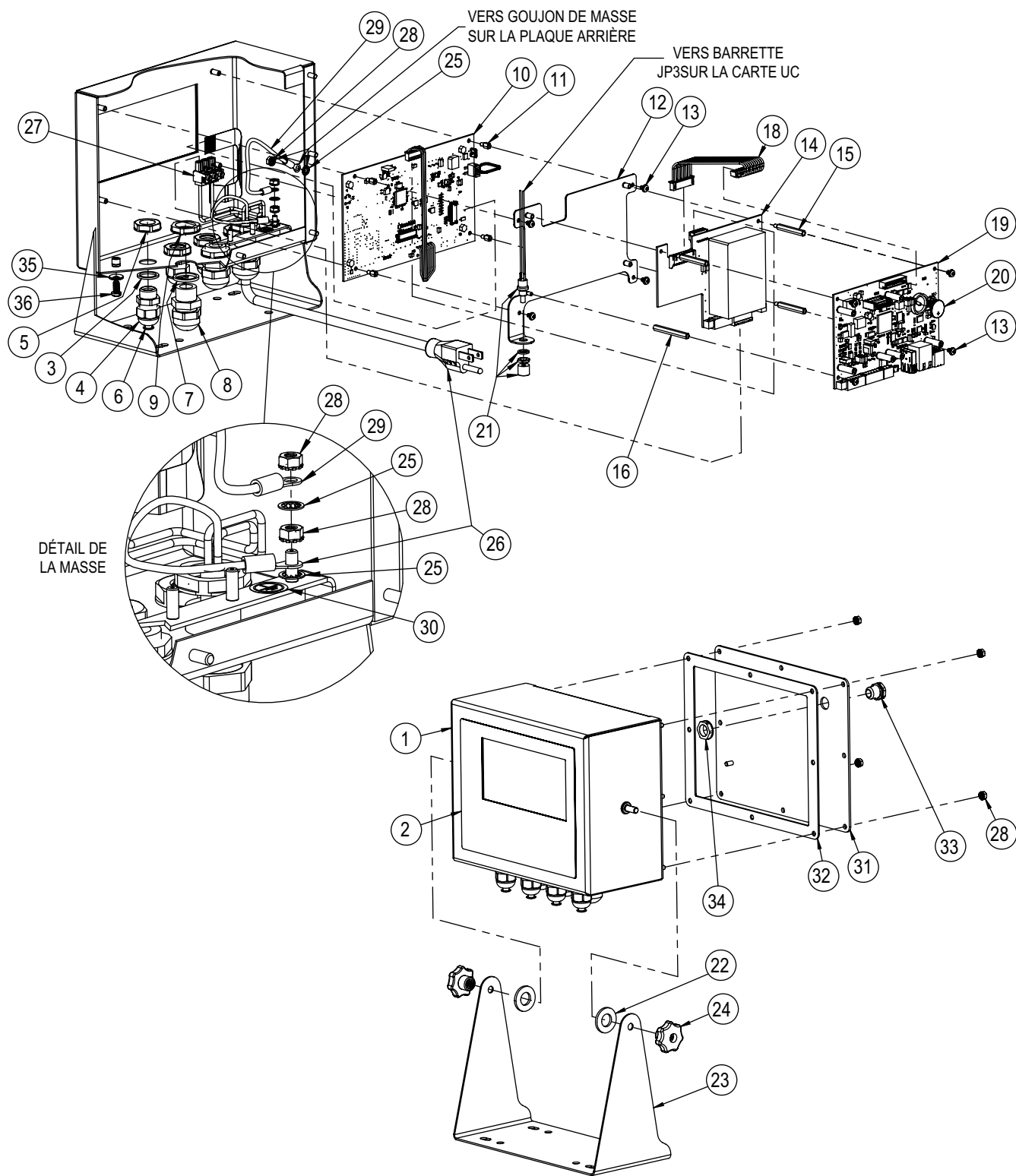


Figure 2-12. Schéma des pièces de rechange (vue éclatée)

N° d'élément	Réf.	Description	Qté
1	177305	Boîtier, balance à convoyeur 882D	1
2	175214	Revêtement, commutateur à membrane pour unité 882D avec touches numériques	1
3	30375	Bague d'étanchéité, PG9 Nylon	4
4	15626	Presse-étoupe, PG9, plastique	4
5	15627	Contre-écrou, PG9, plastique	4
6	19538	Bouchon, 1/4 x 1" pour presse-étoupe, noir fendu - Bouchon uniquement	4
7	68599	Bague d'étanchéité, PG-11	3
8	68600	Presse-étoupe, PG11	3
9	68601	Écrou, PG11, noir, nylon	3
10	195688	Remplacement de la carte d'affichage	1
11	180821	Entretoise hexagonale, M3 x 0,5 x 5 mm hex mâle-femelle acier inoxydable	4
12	177306	Plaque d'adaptation, alimentation électrique pour unité 882D	1
13	199474	Vis, M3 x 0,5 x 5 mm SEMS Tête Phillips acier fini zinc avec rondelle de blocage à denture extérieure	8
14	175603	Assemblage de carte, alimentation électrique 115-230 VCA 5,5 pouces pour unités 880/882, couleur bleue (CA et EURO uniquement)	1
	175604	Assemblage de carte, alimentation électrique 9-36 VCC 5,5 pouces pour unités 880/882, couleur bleue (CC uniquement)	1
15	180822	Entretoise hexagonale, M3 x 0,5 x 31 mm hex mâle-femelle en acier inoxydable	3
16	180823	Entretoise hexagonale, M3 x 0,5 x 40 mm hex femelle-femelle en acier inoxydable	1
18	154762	Assemblage de câble, contrôleur UC 10 pos. vers alimentation pour contrôleur 880	1
19	195681	Remplacement de la carte UC avec batterie pour les remplacements sur le terrain	1
20	69291	Pile, lithium pièce 3 V, diamètre 16 mm, 125 (mAh)	1
21	44845	Assemblage du commutateur de configuration	1
22	103988	Rondelle nylon, .515-.52	2
23	163751	Support inclinable, bureau 880	1
24	180825	Bouton de serrage fileté, M6 x 1 sur 32 mm de diamètre, 7 lobes, Nylon-Acier zingué	2
25	15134	Rondelle de blocage NO 8 type A à dents internes en acier zingué	3
26	180842	Assemblage du cordon d'alimentation, balance à convoyeur 882D NEMA 5-15 (CA uniquement)	1
	180850	Assemblage du cordon d'alimentation, balance à convoyeur 882D Europe/CEE7/7 (EURO uniquement)	1
27	152334	Connecteur de bornier à vis à 3 positions, (CA et EURO uniquement)	1
28	180826	Écrou à rondelle de blocage M4 x 0,7 à denture extérieure 18-8, Acier inoxydable	7
29	15601	Fil de mise à la terre, 6 po. pour connecteur à œillet NO 8	1
30	16892	Étiquette de mise à la terre de protection CEI 60417-5019	1
31	180827	Plaque arrière, contrôleur de balance à convoyeur universel 882D	1
32	163768	Joint d'étanchéité	1
33	88733	Ventilation, membrane en plastique noir Gore-Tex® scellée	1
34	88734	Écrou, Bouchon à évent, filetage M12 x 1	1
35	46381	Rondelle d'étanchéité collée n° 10, 18-8 en acier inoxydable	1
36	180861	Vis mécan., M5 x 0,8 x 10 mm à tête cylindrique percée	1

Tableau 2-8. Liste des pièces de rechange

### 3.0 Fonctionnement

Le panneau frontal se compose d'un grand écran d'affichage LCD rétroéclairé, de six touches de fonction principales, de touches numériques et de quatre touches de fonction pour la balance.

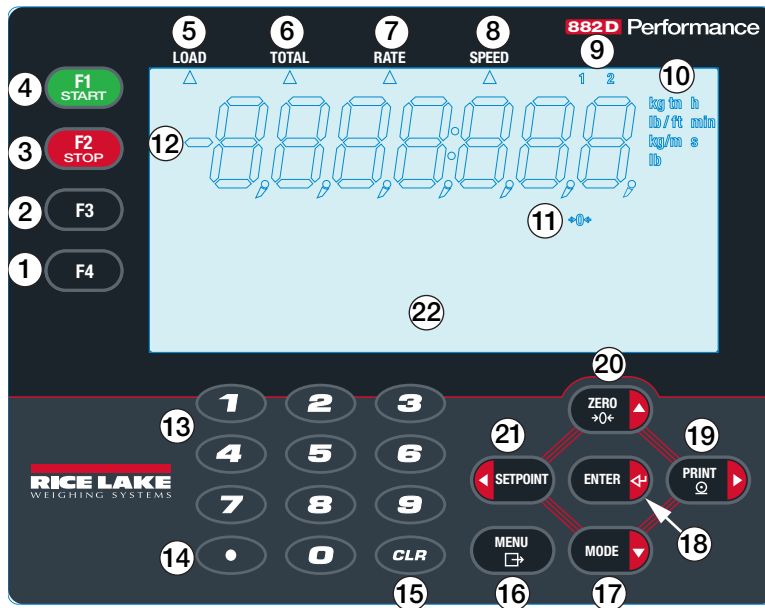


Figure 3-1. Panneau frontal de l'unité 882D

N° d'élément	Description
1	Touche F4 – sans utilisation prédéfinie, mais peut être surveillée par une application iRite
2	Touche F3 – sans utilisation prédéfinie, mais peut être surveillée par une application iRite
3	Touche F2/stop – utilisée pour la mise en lots et l'étalonnage
4	Touche F1/start – utilisée pour la mise en lots et l'étalonnage
5	Load (Charge) – s'affiche lorsque l'indicateur à flèche est activé
6	Total – s'affiche lorsque l'indicateur à flèche est activé
7	Rate (Débit) – s'affiche lorsque l'indicateur à flèche est activé
8	Speed (Vitesse) – s'affiche lorsque l'indicateur à flèche est activé
9	Totalisateur 1-2 – le totalisateur correspondant s'affiche lorsque l'indicateur 1 ou 2 est allumé ; le totalisateur principal s'affiche lorsque l'indicateur 1 ou 2 n'est pas allumé
10	Unités – métriques : tonnes métriques, kilogrammes, mètres; impériales : tonnes courtes, livres, pieds; de temps : heures, minutes, secondes
11	Zone de zéro – s'affiche lorsque le débit est dans la bande zéro ; la bande zéro est définie comme un pourcentage de la capacité maximale (débit maximum) et est configurable dans les réglages de configuration
12	Affichage numérique – affichage à sept chiffres utilisant des chiffres à 7 segments, le tiret, le point et la virgule
13	Touches numériques – 0-9, permettent de saisir une valeur numérique pour un paramètre ou une invite
14	Touche du point décimal – permet d'insérer un point décimal
15	Touche CLR (Supprimer) – réinitialise le totalisateur 1 ou 2 qui est affiché en mode pesage ; supprime le caractère actuellement sélectionné lors de la modification d'un paramètre ou d'une invite
16	Touche Menu – permet d'accéder à/de quitter la structure du menu ; fonctionne également comme une touche « annuler » lors de la modification d'une valeur de paramètre
17	Touche Mode – fait commuter la zone d'affichage numérique du mode pesage entre la charge, le totalisateur 1, le totalisateur 2, le totalisateur principal, le débit et la vitesse ; également utilisé comme touche « bas » pour naviguer au sein des menus ou pour modifier une valeur
18	Touche Enter (Entrée) – valide l'entrée lors d'une invite ou de la modification d'une valeur
19	Touche Print (Imprimer) – envoie les données d'impression à un port de communication en mode pesage ; également utilisée comme touche « droite » pour naviguer au sein des menus ou pour modifier une valeur
20	Touche Zero (Zéro) - effectue l'étalonnage dynamique du zéro de l'unité 882D en mode pesage ; également utilisée comme touche « haut » pour naviguer au sein des menus ou pour modifier une valeur
21	Touche Setpoint (Point de consigne) – permet d'accéder au menu de point de consigne de niveau supérieur, au premier point de consigne défini ; également utilisé comme touche « gauche » pour naviguer au sein des menus ou pour modifier une valeur
22	Zone des messages – l'écran à matrice de points 121 x 24 dispose de trois lignes de texte et jusqu'à 20 caractères par ligne

Tableau 3-1. Description des touches du panneau frontal et des indicateurs

## 3.1 Modes de fonctionnement

Les trois modes de fonctionnement de l'unité 882D sont décrits dans les sections suivantes.

### Mode pesage

Dans ce mode, l'unité 882D affiche le poids selon la longueur de la bande transporteuse, la quantité de poids totalisé, le débit de matériaux, la vitesse de la bande transporteuse, et active des voyants/indicateurs d'état.

### Mode Setup

La plupart des procédures décrites dans ce manuel, y compris la configuration et l'étalonnage, exigent que l'unité 882D soit en mode de configuration.

Pour accéder au mode configuration, retirez la vis à tête cylindrique sous le boîtier. Insérez un outil non conducteur dans l'ouverture d'accès et appuyez une fois sur le commutateur de configuration, ce qui permet d'accéder au menu *Scale* (Balance) (Section 4.0, page 28).


L'unité 882D dispose également d'un audit métrologique permettant de suivre les changements apportés en matière de configuration et d'étalonnage, ce qui permet de contourner le commutateur de configuration à l'aide du cavalier J4 sur la carte UC. Si l'audit métrologique est activé, le mode de configuration est accessible via le mode de configuration utilisateur.

### Mode utilisateur

Le mode de configuration utilisateur (accessible en appuyant sur la touche *Menu*) est utilisé pour ce qui suit :

- Visualisation/Affichage de l'audit métrologique
- Accès au mode de Configuration (si l'audit métrologique est activé)
- Supprimer le totalisateur principal
- Régler l'heure et la date
- Afficher la fréquence d'entrée d'impulsions actuelle

## 3.2 Sélection du mode pesage

Appuyez sur  pour faire basculer la zone d'affichage numérique entre la charge, le totalisateur 1, le totalisateur 2, le totalisateur principal, le débit et la vitesse.

Les valeurs de charge, des totalisateurs, de débit et de vitesse comprennent jusqu'à 7 chiffres. En fonction de la valeur et des unités configurées (système MÉTRIQUE ou IMPÉRIAL), l'identifiant des unités sera lb, kg, tn, t, ft/min (pieds/minute), lb/ft (livre/pied), m/s, kg/m.

**Charge** – la quantité de matière présente sur une section de la bande (par ex., en livres par pied)

**Totalisateurs 1 et 2** – totalisateurs qui conservent la valeur accumulée des matériaux qui ont traversé la barre peseuse, depuis leur dernière réinitialisation









**Totalisateur principal** – la valeur accumulée des matériaux qui ont traversé la barre peseuse, depuis sa dernière réinitialisation

**Débit** – le débit du matériau (par ex., en tonnes par heure)

**Vitesse** – la vitesse à laquelle la bande se déplace, (par ex., en pieds par seconde) ; la vitesse de la bande transporteuse est la valeur réelle mesurée à l'aide d'un capteur de vitesse, ou une valeur fixe configurée manuellement dans les réglages de configuration

### 3.3 Informations relatives à l'audit métrologique


Le compte-rendu d'audit métrologique peut être imprimé sur un port spécifié via le menu Audit.

1. Appuyez sur . *Audit* s'affiche.
2. Appuyez sur . *LRV* s'affiche.
3. Appuyez sur . *Audit Print Port* (Port d'impression d'audit) s'affiche.
4. Appuyez sur . La sélection actuelle du port d'impression d'audit s'affiche.
5. Appuyez sur  pour faire défiler les options de port permettant de transmettre le compte-rendu d'audit. Voir le [Tableau 4-2, page 30](#) pour connaître les options disponibles.
6. Appuyez sur  pour effectuer une sélection. *Print Audit Trail* (Imprimer Audit métrologique) s'affiche.
7. Appuyez sur  pour imprimer le compte-rendu d'audit métrologique depuis le port spécifié.
8. Appuyez sur  pour revenir au mode pesage.

### 3.4 Totalisateurs

L'unité 882D dispose de trois totalisateurs :

- Totalisateur 1
- Totalisateur 2
- Totalisateur principal

 **REMARQUE :** *Lorsqu'un totalisateur est affiché, une flèche pointant vers TOTAL (a) apparaît avec un indicateur numérique (b) dans le coin supérieur droit de l'affichage. Il n'existe pas d'indicateur numérique pour le total principal.*

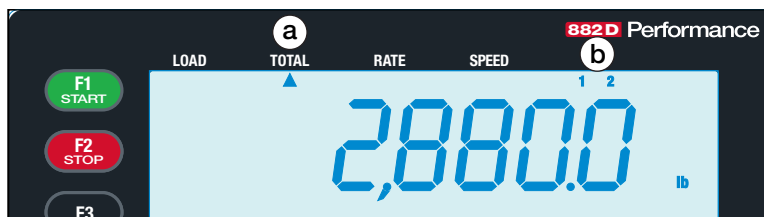


Figure 3-2. Indicateurs de totalisateur




#### 3.4.1 Totalisateur 1 et 2


Deux totalisateurs sont fournis afin de pouvoir suivre différents scénarios.

*Exemple : l'un peut représenter le total d'un quart de travail et l'autre un total quotidien.*

#### Suppression des totalisateurs 1 et 2

Pour supprimer (« effacer ») le totalisateur 1 ou 2 depuis le panneau frontal, le totalisateur doit d'abord être affiché en mode pesage.

1. Appuyez plusieurs fois sur  jusqu'à ce que le totalisateur souhaité s'affiche.
2. Appuyez sur . *Press Enter To Clear* (Appuyer sur Entrée pour supprimer) s'affiche.
3. Appuyez sur  pour supprimer (« effacer ») le totalisateur. *CLEAR* (Supprimer) s'affiche brièvement.

 **REMARQUE :** *Appuyez sur n'importe quelle autre touche pour annuler l'opération.*

Les commandes EDP *RT1* et *RT2* suppriment immédiatement le totalisateur concerné. Reportez-vous à la [Section 7.2, page 68](#).









Le déclenchement d'une entrée numérique *CLRTOT1* ou *CLRTOT2* supprime immédiatement le totalisateur concerné. Reportez-vous à la [Section 4.6.6, page 48](#).

### 3.4.2 Totalisateur principal

Le totalisateur principal établit le total de tous les matériaux qui se sont déplacés sur la balance à convoyeur.

#### Réinitialisation du totalisateur principal


Le Total principal peut être supprimé via le menu Test. La possibilité de réinitialiser le totalisateur principal peut être limitée par un mot de passe qui protège le menu User (Utilisateur). Reportez-vous à la [Section 4.6.2.2, page 39](#).

1. Appuyez sur . *Audit* s'affiche.
2. Appuyez deux fois sur . *Test* s'affiche.
3. Appuyez sur . *Pulse Input* (Entrée d'impulsions) s'affiche.
4. Appuyez sur . *Master Total Reset* (Réinitialisation Totalisateur principal) s'affiche.
5. Appuyez sur . *NO* s'affiche.
6. Appuyez sur . *YES* s'affiche.
7. Appuyez sur . *RESET* (Réinitialiser) s'affiche brièvement.
8. Appuyez sur la touche  pour revenir au mode pesage.



**REMARQUE :** L'unité 882D supprime (efface) tous les totalisateurs au moment de la mise sous tension si la mémoire non volatile semble corrompue.


## 4.0 Configuration

Plusieurs paramètres sont accessibles et réglables en appuyant sur la touche .

 **REMARQUE :** Tous les paramètres relatifs au poids doivent être configurés avant l'étalonnage de l'unité.

### 4.1 Accès à la configuration du commutateur de configuration

La configuration de l'unité 882D exige que celle-ci soit placée en mode configuration, accessible via le commutateur de configuration ou via le menu User (Utilisateur) (Section 4.2). Le commutateur de configuration est accessible via une petite ouverture située au bas du boîtier. Insérez un outil non conducteur dans le trou d'accès et appuyez sur le commutateur de configuration.

 **IMPORTANT :** Faites preuve de prudence lors de l'insertion de l'outil non conducteur dans le boîtier. Insérez l'outil sur 19 mm environ (3/4 pouces), jusqu'à l'enclenchement du commutateur. N'utilisez pas de force excessive, sous peine d'endommager le commutateur.

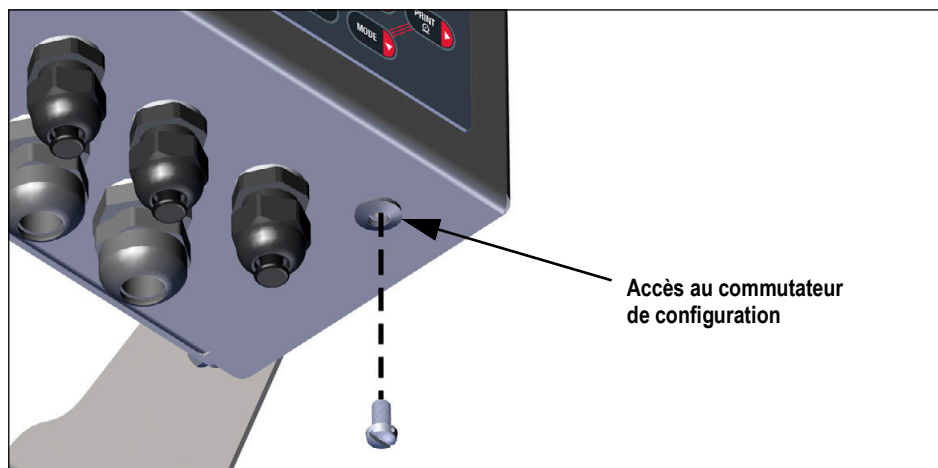






Figure 4-1. Accès au commutateur de configuration




Lorsque l'unité 882D est mise en mode de configuration, le menu Setup (Configuration) est accessible et *Scale* (Balance) s'affiche. Voir la Section 4.6, page 30 pour une description détaillée de ce menu. Serrez la vis du commutateur de configuration à 1,7 N-m (15 po-lb) après l'avoir réinsérée.


### 4.2 Accès à la configuration dans le menu User (Utilisateur)

L'unité 882D prend en charge un cavalier d'audit métrologique. Si le cavalier est activé (réglé sur ON), le menu Setup (Configuration) est visible, rendant l'étalonnage et la configuration accessibles via le clavier frontal. S'il est désactivé (réglé sur OFF), le menu Setup (Configuration) n'est pas visible, ce qui rend l'étalonnage et la configuration accessibles uniquement en appuyant sur le commutateur de configuration.

Si le cavalier d'audit métrologique (JP4) est activé (réglé sur ON), le mode de configuration est accessible par simple pression sur la touche .








1. Appuyez sur . *Audit* s'affiche.
2. Appuyez sur . *Setup* (Configuration) s'affiche.
3. Appuyez sur . *Scale* (Balance) s'affiche. Voir la Section 4.6.1, page 31 pour connaître le détail du menu *Scale* (Balance).

4. Appuyez sur . *Configuration* s'affiche.
  - Appuyez à nouveau sur la touche  pour accéder aux paramètres de *Configuration*.
  - Alternative : appuyez sur  pour accéder au menu *Calibration* (Étalonnage).












Une fois la configuration terminée, appuyez sur  pour revenir au mode pesage.

### 4.3 Navigation générale

Les touches du panneau frontal permettent de naviguer au sein des menus.

- Les touches  et  permettent de se déplacer horizontalement (vers la gauche et vers la droite) dans un menu
- Les touches  et  permettent de se déplacer verticalement (vers le haut et vers le bas) pour accéder à des niveaux de menu différents
- La touche  permet de sélectionner des valeurs de paramètre au sein d'un menu et d'accéder à un sous-menu
- La touche  permet d'entrer dans/de quitter un menu
- Utilisez le clavier numérique pour entrer une valeur, puis appuyez sur la touche  pour accepter la valeur.

#### Lors de la modification d'une chaîne alphanumérique :

1. Appuyez sur les touches  et  pour accéder à un caractère.
2. Appuyez sur la touche  pour sélectionner le caractère que vous souhaitez modifier.
3. Appuyez sur les touches  et  pour faire défiler les options de caractères.
4. Appuyez sur les touches  ou  pour accepter le caractère.
5. Appuyez sur la touche  pour créer une espace typographique.
6. Appuyez deux fois sur  ou sur  pour supprimer un caractère.
7. Répétez ces étapes pour tous les caractères à modifier.
8. Appuyez sur la touche  pour enregistrer la chaîne et revenir au niveau supérieur.

## 4.4 Menu User (Utilisateur)



Figure 4-2. Menu User (Utilisateur)

Menu	Description
Audit	Affiche la version du micrologiciel juridiquement pertinent et permet d'accéder aux informations d'audit métrologique pour visualisation/impression. Voir la <a href="#">Section 4.5</a>
Setup	Permet d'accéder au mode de configuration si l'audit métrologique est activé. Voir la <a href="#">Section 4.6</a>
Test	Affiche l'entrée d'impulsions, et réinitialise le total principal ; voir la <a href="#">Section 4.7, page 52</a>
Time & Date (Heure et Date)	Permet l'affichage et la modification de l'heure et de la date ; voir la <a href="#">Section 4.8, page 52</a>

Tableau 4-1. Paramètres du menu User (Utilisateur)

## 4.5 Menu Audit



Figure 4-3. Menu Audit

Paramètre	Description
LRV	Version du micrologiciel juridiquement pertinent
Audit Print Port (Port d'impression d'audit)	Permet de définir le port de transmission d'un compte-rendu d'audit ; <i>Réglages :</i> COM (par défaut) – Ports de communication RS-232 et RS-485 USBCOM – Port de périphérique USB ETH-S – Port de serveur Ethernet ETH-C – Port de client Ethernet OFF – Aucun port d'impression sélectionné
Print Audit Trail (Imprimer l'audit métrologique)	Sortie d'impression vers le port spécifié par le paramètre Audit Print Port (Port d'audit métrologique)

Tableau 4-2. Paramètres du menu Audit

## 4.6 Menu de configuration

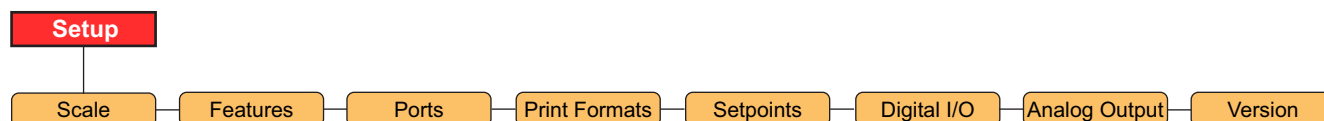


Figure 4-4. Menu de configuration

Menu	Description
Scale (Balance)	Permet de définir la configuration et l'étalonnage de la balance ; voir la <a href="#">Figure 4-5, page 31</a>
Features (Fonctionnalités)	Permet de définir divers attributs système ; voir la <a href="#">Figure 4-11, page 38</a>
Ports	Permet de configurer les ports de communication ; voir la <a href="#">Figure 4-14, page 40</a>
Print Formats (Formats d'impression)	Permet de définir le format d'impression 1-4 à utiliser ; voir la <a href="#">Figure 4-17, page 44</a>
Setpoints (Points de consigne)	Permet de configurer les points de consigne et le mode de mise en lots ; voir la <a href="#">Figure 4-18, page 45</a>

Tableau 4-3. Paramètres du menu Setup (Configuration)

Menu	Description
E/S numériques	Permet d'attribuer des fonctions d'entrée/ de sortie numériques ; voir la <a href="#">Figure 4-19, page 48</a>
Analog Out (Sortie analogique)	Permet de configurer le module de sortie analogique (s'il est installé) ; voir la <a href="#">Figure 4-20, page 50</a>
Version	Permet d'afficher le numéro de version du micrologiciel installé ou de réinitialiser les réglages d'usine ; voir la <a href="#">Figure 4-21, page 51</a>

Tableau 4-3. Paramètres du menu Setup (Configuration) (Suite)

#### 4.6.1 Configuration – Menu Scale (Balance)

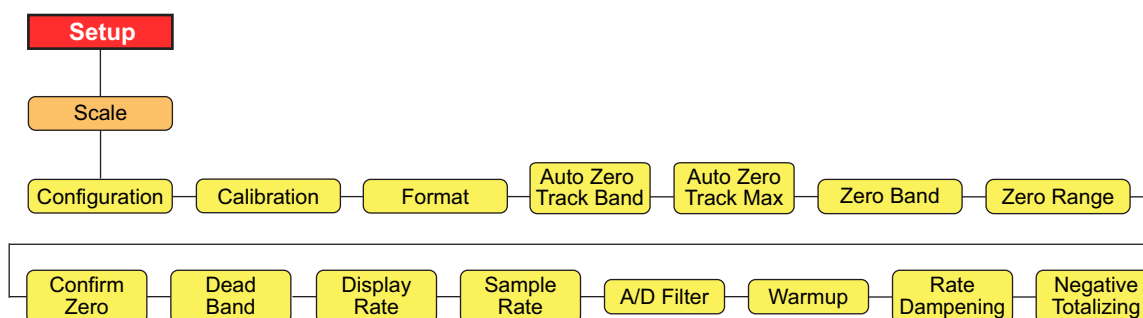


Figure 4-5. Configuration – Menu Scale (Balance)

Paramètre	Description
Configuration	Pour le menu Configuration, voir la <a href="#">Figure 4-6, page 33</a>
Calibration (Étalonnage)	Pour le menu Calibration (Étalonnage), voir la <a href="#">Figure 4-7, page 34</a>
Format	Pour le menu Format, voir la <a href="#">Figure 4-8, page 36</a>
Auto Zero Track Band (Bande de suivi du zéro auto)	Remise à zéro automatique de la balance lorsqu'elle est dans la plage spécifiée, si le débit est dans la plage du zéro ; spécifiez la bande de suivi du zéro en pourcentage de la capacité maximale (débit) ; la valeur légale maximale dépend des réglementations locales ; <i>Entrez une valeur : 0,0-100,0, 0,0 (par défaut)</i>
Auto Zero Track Max (Suivi du zéro auto max.)	Valeur quantitative maximale, en pourcentage de la capacité maximale (débit), qui peut être remise à zéro automatiquement ; <i>Entrez une valeur : 0,0-100,0, 0,0 (par défaut)</i>
Zero Band (Bande zéro)	Plage permettant de déterminer si le poids est nul ; la bande zéro représente un pourcentage de la capacité maximale (débit) ; lorsque le poids se situe dans la bande zéro, l'indicateur de la zone de zéro sera affiché ; la valeur légale maximale dépend des réglementations locales ; <i>Entrez une valeur : 0,0-100,0, 0,0 (par défaut)</i>
Zero Range (Plage de zéro)	Somme totale (valeur cumulée) qui peut être remise à zéro, soit manuellement, soit en addition à la mise à zéro automatique ; la plage de zéro représente un pourcentage de la capacité maximale (débit) ; une valeur de 0,0 empêche toute remise à zéro ; la valeur légale maximale dépend des réglementations locales ; <i>Exemple : Une valeur de 1,9 représente <math>\pm 1,9\%</math> autour du point zéro étalonné, pour une plage totale de 3,8 %</i>
Confirm Zero (Confirmer le zéro)	Invite à confirmer une opération de remise à zéro. S'applique à la touche Zero (Zéro) du panneau frontal, ou à l'entrée numérique ; <i>Réglages : ON (par défaut), OFF</i>
Dead Band (Bande morte)	L'unité 882D ne totalise pas la valeur quantitative si le débit est compris dans les limites de la bande morte ; le débit des matériaux est mis à zéro dans la bande morte ; la bande morte représente un pourcentage de la capacité maximale (débit) ; <i>Entrez une valeur : 0,0-100,0, 0,0 (par défaut)</i>
Display Rate (Fréquence d'affichage)	Permet de définir la fréquence de mise à jour de l'affichage, c.-à-d. le nombre d'intervalles de 100 millisecondes entre les mises à jour ; <i>Entrez une valeur : 1-80, 1 Hz (par défaut)</i>
Sample Rate (Fréquence d'échantillonnage)	Permet de sélectionner la cadence de mesure, en échantillons par seconde, du convertisseur analogique-numérique ; <i>Réglages : 30 HZ (par défaut), 60 HZ, 120 HZ, 7,5 HZ, 15 HZ</i>
A/D Filter (Filtre A/N)	Pour le menu A/D Filter (Filtre A/N), voir la <a href="#">Figure 4-9, page 37</a>

Tableau 4-4. Configuration – Paramètres du menu Scale (Balance)

Paramètre	Description
Warmup (Préchauffage)	<p>Le délai de préchauffage démarre une fois que la vitesse est détectée à la mise sous tension ; si la vitesse tombe à 0 ou que l'unité 882D entre en mode de configuration, le temporisateur de préchauffage s'arrête ; le temporisateur de préchauffage redémarre une fois que la vitesse est supérieure à 0 et que l'unité 882D est en mode pesage ; le paramètre de préchauffage est exprimé en minutes, et un réglage de 0,0 désactivera le préchauffage ; <i>Entrez une valeur : 0,0-60,0, 0,0 (par défaut)</i></p> <p>Si le débit ou la charge est affiché pendant que le préchauffage est actif :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>La zone des messages affichera « Warm Up » (Préchauffage)</li> <li>Aucun voyant ou indicateur ne sera activé</li> <li>La zone numérique affichera des tirets</li> </ul> <p>Les modes autres que Rate (Débit) ou Load (Charge) s'afficheront normalement lorsque le préchauffage est actif.</p>
Rate Dampening (Modération du débit)	Voir le menu Rate Dampening (Modération du débit) dans la <a href="#">Figure 4-10, page 37</a>
Negative Totalizing (Totalisation négative)	<p>Spécifie s'il convient d'autoriser la totalisation des valeurs lorsque la valeur de charge est négative, ce qui entraîne la soustraction de la valeur des totalisateurs ;</p> <p><i>Réglages : YES (par défaut), NO</i></p>

Tableau 4-4. Configuration – Paramètres du menu Scale (Balance) (Suite)



**REMARQUE :** L'unité 882D passe directement au menu Scale (Balance) lorsque l'utilisateur appuie sur le commutateur de configuration ([Section 4.1, page 28](#)).

4.6.1.1 Balance – Menu Configuration

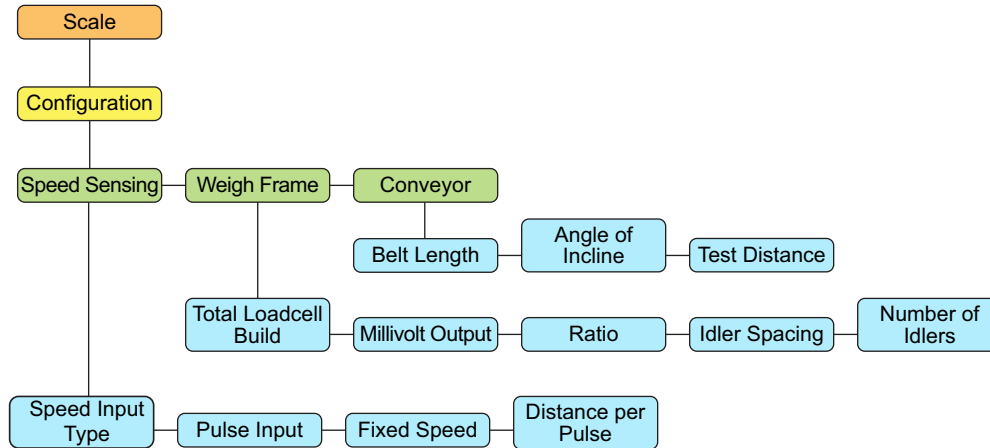


Figure 4-6. Balance – Menu Configuration

Paramètre	Réglage	Description
Speed Sensing (Détection de vitesse)	--	Réglages relatifs au capteur de vitesse de la bande transporteuse
	Speed Input Type (Type d'entrée de vitesse)	Description - Configure la façon dont le système détermine la vitesse de la bande transporteuse. Réglages : <i>PULSE (default) - Détermine la vitesse de la bande transporteuse à partir des impulsions d'un capteur de vitesse connecté</i> <i>FIXED (fixe) - Une vitesse de bande transporteuse prédéterminée est saisie dans le 882D pendant la configuration</i> PLC - Un automate programmable industriel (PLC) connecté fournit la vitesse de la bande transporteuse (ft/min, m/s) en définissant la valeur du point de consigne (Setpoint) 20 <b>REMARQUE : Lorsqu'une vitesse de bande fixe ou une vitesse de bande fournie par PLC est utilisée, il doit également y avoir des E/S numériques configurées et activées comme BEL TRUNNING ou la vitesse de bande transporteuse sera considérée comme 0 (zéro) (voir Section 4.6.6 page 48).</b>
	Pulse Input (Entrée d'impulsions)	Spécifie le schéma d'entrée d'impulsions utilisé pour déterminer la vitesse et détecter des erreurs ; Réglages : <i>SINGLE (Simple) (par défaut) – un seul capteur est raccordé uniquement à l'entrée d'impulsions n° 1</i> <i>DUAL (Double) – deux capteurs, dont chacun est raccordé à une entrée d'impulsions individuelle</i> <i>REDONDANT – un seul capteur est raccordé aux deux entrées d'impulsions</i>
	Fixed Speed (Vitesse fixe)	Spécifie une vitesse de bande fixe pour l'unité 882D (ft/min, m/s); Entrez une valeur : 0,0-9999,0, 0,0 (par défaut)
	Distance per Pulse (Distance par impulsion)	Distance représentée par chaque impulsion d'un capteur de vitesse, (en pied, mètre) ; Entrez une valeur : 0,0-99,0, 1,0 (par défaut)
Weigh Frame (Barre peseuse)	--	Réglages relatifs à la barre peseuse
	Total Loadcell Build (Capacité totale des capteurs de charge)	Permet de définir la capacité totale de tous les capteurs de charge du système (lb, kg) ; Entrez une valeur : 1,0-99999,0, 500,0 (par défaut) Exemple : si huit capteurs de charge sont utilisés et que chacun possède une capacité nominale de 100, multipliez 100 par 8 ; 800 correspond à la capacité totale
	Millivolt Output (Sortie millivolt)	Évaluation moyenne en mv/v de tous les capteurs de charge du système, utilisée pour l'étalonnage théorique ; la valeur doit être supérieure à 0 ; Entrez une valeur : 0,1-4,5, 3,0 (par défaut)
	Ratio (Rapport)	Rapport de levier pour une barre peseuse à pivot ; la capacité totale des capteurs de charge est multipliée par le rapport configuré pour déterminer une valeur de capacité totale des capteurs de charge fonctionnels ; Entrez une valeur : 0,0-9,999, 1,0 (par défaut)
	Idler Spacing (Espacement de la station rouleaux)	Espacement entre les stations rouleaux permettant de déterminer la surface de pesage de la balance à convoyeur (en pouce, mètre) ; Entrez une valeur : 0,01-9999,0, 48,0 (par défaut)
	Number of Idlers (Nombre de stations rouleaux)	Nombre de stations rouleaux utilisées ; Entrez une valeur : 1-4, 1 (par défaut)

Tableau 4-5. Balance – Paramètres du menu Configuration

Paramètre	Réglage	Description
Conveyor	--	Réglages relatifs au convoyeur en cours d'utilisation
(Convoyeur)	Belt Length (Longueur de la bande)	Longueur totale de la bande transporteuse (en pied, mètre) ; <i>Entrez une valeur : 1,0-99999,0, 500,0 (par défaut)</i>
	Angle of Incline (Angle d'inclinaison)	Angle du convoyeur mesuré en degrés, lorsque l'unité 882D est utilisée avec des barres peseuses contenant un ou deux capteurs de charge ; <i>Entrez une valeur : 0,0-89,0, 0,0 (par défaut)</i>

Tableau 4-5. Balance – Paramètres du menu Configuration (Suite)

#### 4.6.1.2 Balance – Menu Calibration (Étalonnage)

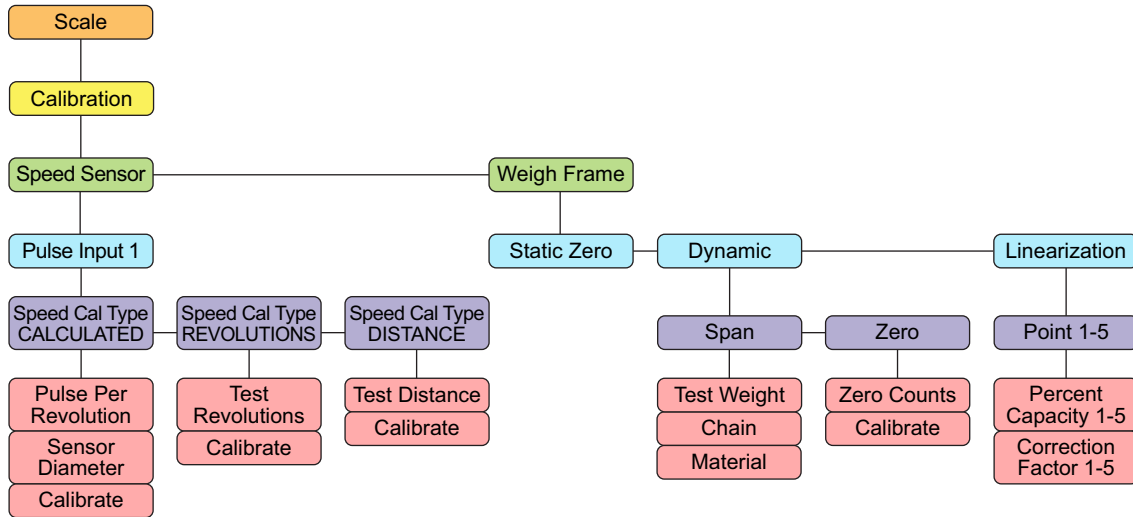


Figure 4-7. Balance – Menu Calibration (Étalonnage)

#### Paramètres du capteur de vitesse

Paramètre	Description
Speed Cal Type (Type d'étalonnage de vitesse) CALCULATED (Calcul)	La vitesse de la bande transporteuse est calculée à partir des paramètres connus du capteur de vitesse ; voir la section <a href="#">Section 5.1.1 page 53</a> ; <i>Sous-paramètres : Pulse Per Revolution (Impulsions par révolution) – Nombre d'impulsions émises par le capteur de vitesse par révolution (tour complet) du capteur de vitesse Sensor Diameter (Diamètre du capteur) – Diamètre du capteur de vitesse (po/mm) Calibrate (Étalonner) – Permet de lancer un étalonnage de la vitesse calculée</i>
Speed Cal Type (Type d'étalonnage de vitesse) REVOLUTIONS (Révolutions)	Vitesse de la bande transporteuse déterminée en mesurant le nombre de tours complets (« révolutions ») ; voir la <a href="#">Section 5.1.2 page 54</a> ; <i>Sous-paramètres : Test Revolutions (Révolutions de test) – Nombre de révolutions (fourni par l'utilisateur) effectué par la bande transporteuse lors d'un étalonnage de vitesse Calibrate (Étalonner) – Permet de lancer un étalonnage de la vitesse</i>
Speed Cal Type (Type d'étalonnage de vitesse) DISTANCE	Vitesse de la bande transporteuse déterminée en mesurant la sortie du capteur de vitesse sur une distance définie ; voir la <a href="#">Section 5.1.3 page 56</a> ; <i>Sous-paramètres : Test Distance (Distance de test) – Distance parcourue par la bande transporteuse (fournie par l'utilisateur) pendant un étalonnage de vitesse (pi/m) Calibrate (Étalonner) – Permet de lancer un étalonnage de vitesse-distance</i>

Tableau 4-6. Balance – Étalonnage – Paramètres du menu Speed Sensor (Capteur de vitesse)

## Paramètres de la barre peseuse

Paramètre	Description
Static Zero (Zéro statique)	Étalonnage de la charge morte avec la bande transporteuse immobile ; voir la <a href="#">Section 5.2.1 page 57</a>
Dynamic Span (Intervalle de mesure)	Il existe trois options d'étalonnage de l'intervalle de mesure dynamique ; voir la <a href="#">Section 5.2.2 page 57</a> ; Options : Test Weight (Poids de test) – Étalonnage de l'intervalle de mesure basé sur la longueur de la bande transporteuse définie par le nombre de révolutions et le poids de test statique ; voir la section <a href="#">Section 5.2.2.1 page 57</a> ; Sous-paramètres : <i>Test Weight Value (Valeur du poids de test) – Le poids total de test utilisé</i> <i>Calibrate (Étalonner) – Permet de lancer un étalonnage de l'intervalle de mesure de poids de test</i> Chain (Chaîne) – Étalonnage de l'intervalle de mesure en fonction de la longueur de la bande transporteuse définie par le nombre de tours et le poids statique de la chaîne ; voir la <a href="#">Section 5.2.2.1 page 57</a> ; Sous-paramètres : <i>Chain Weight (Poids de la chaîne) – Poids/longueur de la chaîne utilisée (p. ex. une valeur de poids de chaîne de 100 équivaut à 100 kg/mètre [système métrique])</i> <i>Calibrate (Étalonner) – Permet de lancer un étalonnage de l'intervalle de mesure de la chaîne</i> Material (Matériau) – Étalonnage de l'intervalle de mesure basé sur une quantité de matériau connue ; voir la <a href="#">Section 5.2.2.2 page 58</a> ; Sous-paramètres : <i>Material Weight (Poids du matériau) – Poids connu du matériau</i> <i>Calibrate (Étalonner) – Permet de lancer un étalonnage de l'intervalle de mesure du matériau</i>
Dynamic Zero (Remise à zéro)	Étalonnage de la charge statique lorsque la bande se déplace . voir la <a href="#">Section 5.2.3 page 59</a> ; Sous-paramètres : <i>Zero Counts (Décomptes de zéro) : – Valeur de comptage brute du zéro (charge statique) ; peut être réglé manuellement ou via un étalonnage</i> <i>Calibrate (Étalonner) – Permet de lancer un étalonnage de zéro dynamique</i>
Linearization (Linéarisation) Point 1-5	Permet de configurer jusqu'à cinq plages de facteurs de correction en pourcentage de capacité maximale ; voir la <a href="#">Section 5.2.4 page 60</a> ; Sous-paramètres : <i>Percent Capacity 1-5 (Pourcentage de la capacité 1-5) – Pourcentage de la capacité maximale auquel le facteur de correction sera appliqué pour ce point linéaire ;</i> <i>Entrez une valeur : 0,0-100,0, 0,0 (par défaut)</i> <i>Correction Factor 1-5 (Facteur de correction 1-5) – Facteur de correction pour le point linéaire correspondant ; Entrez une valeur : 0,0-1000,0, 100,0 (par défaut)</i>

Tableau 4-7. Balance – Étalonnage – Paramètres du menu Weigh Frame (Barre peseuse)

4.6.1.3 Balance – Menu Format

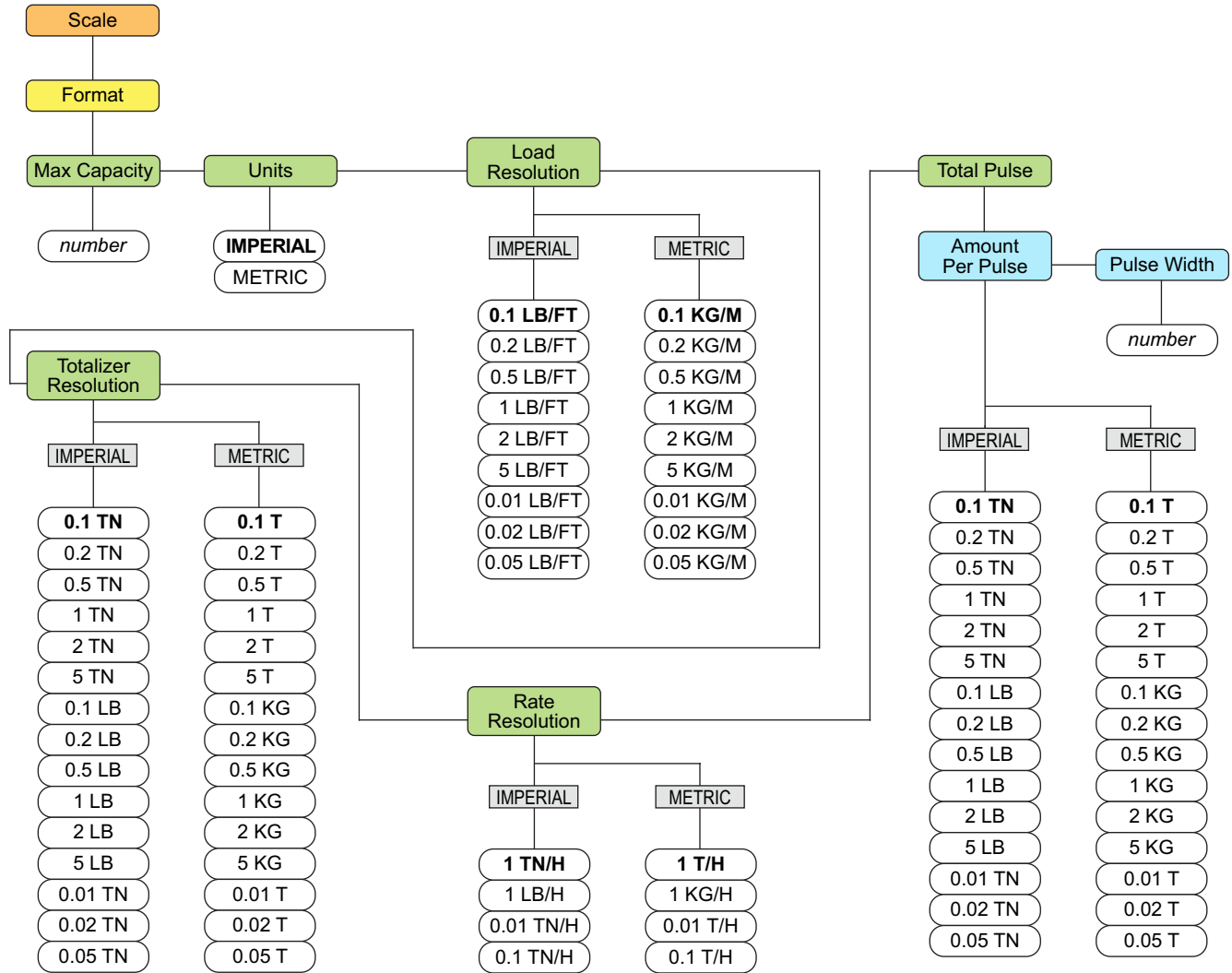


Figure 4-8. Balance – Menu Format

Paramètre	Description
Max capacity (Capacité maximale)	Capacité nominale maximale (poids maximal) pouvant être pris en charge par la balance à convoyeur par heure ; Entrez une valeur : 1,0-999999,0, 500,0 (par défaut)
Units (Unités)	Sélectionnez l'unité de mesure à utiliser en mode pesage ; Réglages : METRIC (Syst. métrique), IMPERIAL (Syst. Impérial)
Load Resolution (Résolution de charge)	Résolution de la valeur de charge ; Sélectionnez une valeur : Voir la Figure 4-8
Totalizer Resolution (Résolution du totalisateur)	Résolution de la valeur du totalisateur ; Sélectionnez une valeur : Voir la Figure 4-8
Rate Resolution (Résolution du débit)	Résolution de la valeur du débit ; Sélectionnez une valeur : Voir la Figure 4-8
Total Pulse (Total d'impulsions) – Quantité par impulsion	Permet de définir le changement de total qui activera la sortie numérique du Total d'impulsions (si configurée) ; Exemple : Si 1 TN est défini, pour chaque changement de 1 TN dans le total, la sortie numérique sera activée pendant une durée définie par le paramètre Largeur d'impulsion ; Sélectionnez une valeur : Voir la Figure 4-8

Tableau 4-8. Balance – Paramètres du menu Format

Paramètre	Description
Total Pulse – Pulse Width (Total d'impulsions - Largeur d'impulsion)	Permet de définir la durée (en millisecondes) pendant laquelle les tonnes par sortie d'impulsion restent actives ; Entrez une valeur : 0-1000, 250 (par défaut)

Tableau 4-8. Balance – Paramètres du menu Format (Suite)

#### 4.6.1.4 Balance - Menu A/D Filter (Filtre A/N)

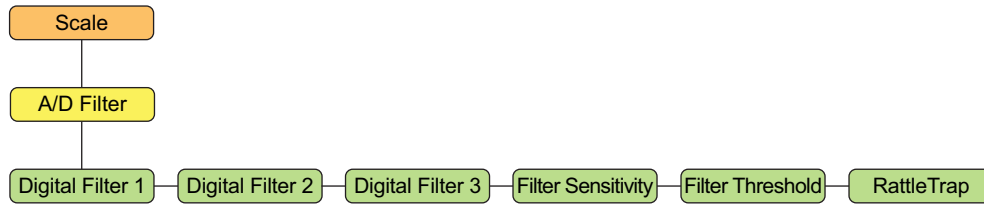


Figure 4-9. Balance - Menu A/D Filter (Filtre A/N)

Paramètre	Description
Digital Filter 1-3 (Filtre numérique 1-3)	Permet de sélectionner la fréquence de filtrage numérique utilisée pour réduire les effets des vibrations mécaniques de la zone située à proximité immédiate de la balance ; le réglage sélectionné indique le nombre de conversions analogiques/numériques (A/N) par mise à jour, moyenné pour obtenir la mesure affichée ; un nombre plus élevé offre un affichage plus précis en minimisant l'effet d'un relevé bruyant, mais ralentit la fréquence de stabilisation de l'indicateur ; Sélectionner une valeur : 4 (par défaut), 8, 16, 32, 64, 128, 256, 1, 2
Filter Sensitivity (Sensibilité du filtre)	Permet de sélectionner le nombre de relevés consécutifs en dehors des limites du paramètre Filter Threshold (Seuil de filtrage) avant l'interruption du filtrage numérique ; Entrez une valeur : 2OUT (par défaut), 4OUT, 8OUT, 16OUT, 32OUT, 64OUT, 128OUT
Filter Threshold (Seuil de filtrage)	Permet de sélectionner le seuil de filtre dans les divisions d'affichage ; lorsqu'un nombre spécifié de relevés de balance consécutifs (paramètre de sensibilité du filtre) se trouve en dehors du seuil, le filtrage numérique est suspendu ; le filtre est toujours activé si l'option NONE (Aucun) est sélectionnée ; Sélectionnez une valeur : NONE (Aucun) (par défaut), 2D, 5D, 10D, 100D, 200D, 250D
RattleTrap (Piège à bruits)	Efficace pour filtrer les vibrations répétées générées par le bruit mécanique des machines à proximité, mais peut augmenter les temps de stabilisation par rapport aux sélections de filtres numériques standard ; Sélectionnez une valeur : OFF (par défaut), ON - RattleTrap® actif

Tableau 4-9. Balance - Paramètres du menu A/D Filter (Filtre A/N)

#### 4.6.1.5 Balance – Menu Rate Dampening (Modération du débit)

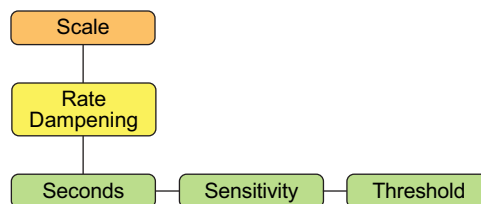


Figure 4-10. Balance – Menu Rate Dampening (Modération du débit)

Paramètre	Description
Secondes	Le nombre de secondes nécessaire pour établir la moyenne des valeurs de débit ; la valeur du débit modéré est affichée dans la fenêtre du mode pesage et est utilisé pour la sortie analogique ; une valeur de 0 désactive le moyennage ; Entrez une valeur : 0-600, 0 (par défaut)

Tableau 4-10. Balance – Paramètres du menu Rate Dampening (Modération du débit)

Paramètre	Description
Sensitivity (Sensibilité)	La sensibilité de modération du débit spécifie le nombre de calculs de valeurs de débit consécutifs qui doivent être hors du seuil de modération du débit avant que le filtrage numérique soit suspendu ; c'est également le nombre de calculs de valeurs de débit consécutifs qui doivent se trouver dans les limites du seuil de modération du débit avant la reprise du filtrage numérique ; <i>Entrez une valeur : 0-400, 50 (par défaut)</i>
Threshold (Seuil)	Le seuil de modération du débit fixe une valeur, en livres, kilogrammes, tonnes ou tonnes métriques ; l'unité spécifique dépend des paramètres Units (Unités) et Rate Resolution (Résolution du débit) ; lorsqu'un nombre spécifié de calculs de valeur de débit consécutifs se trouve en dehors de ce seuil, le filtrage numérique est suspendu ; une valeur de 0 écrase la présence du filtre ; <i>Sélectionnez une valeur : 0-1000, 200 (par défaut)</i>

Tableau 4-10. Balance – Paramètres du menu Rate Dampening (Modération du débit)

#### 4.6.2 Configuration – Menu Features (Fonctionnalités)

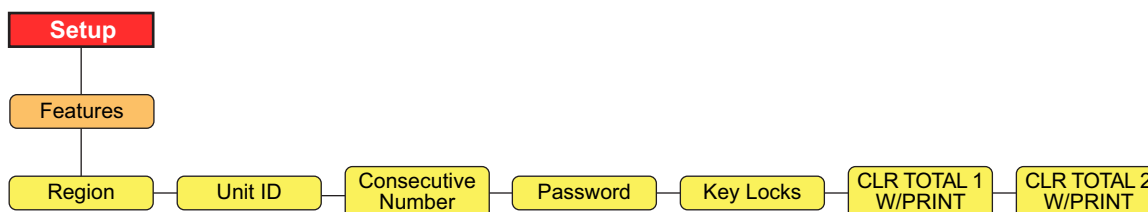


Figure 4-11. Configuration – Menu Features (Fonctionnalités)

Paramètre	Description
Region	Voir la <a href="#">Section 4.6.2.1</a> pour les paramètres
Unit ID (Identifiant de l'unité)	Spécifie la chaîne d'identification de l'unité ; <i>Réglages : Entrez une chaîne de 1 à 16 caractères, 1 (par défaut)</i>
Consecutive Number (Numérotation séquentielle)	Current Value (Valeur courante) – Permet la numérotation séquentielle des opérations d'impression. La valeur est incrémentée après chaque opération d'impression comprenant <CN> dans le format de ticket. <i>Entrez une valeur : 0-999999, 0 (par défaut)</i>
	Reset Value (Valeur de réinitialisation) – Spécifie la valeur utilisée lorsque la numérotation séquentielle est réinitialisée en envoyant la commande série KCLRCN ou une entrée numérique CLRCN ; <i>Entrez une valeur : 0-999999, 0 (par défaut)</i>
Password (Mot de passe)	Utilisateur - Protégez les éléments du menu de niveau supérieur ; si la valeur est zéro, le mot de passe est désactivé ; <i>Entrez une valeur : 0-999999, 0 (par défaut)</i>
	Setup (Configuration) - Protégez les éléments du menu de niveau supérieur ; si la valeur est zéro, le mot de passe est désactivé ; <i>Entrez une valeur : 0-999999, 0 (par défaut)</i>
	Totalizer (Totalisateur) - Protégez les totalisateurs 1-2 d'une réinitialisation intempestive ; si la valeur est zéro, le mot de passe est désactivé ; <i>Entrez une valeur : 0-999999, 0 (par défaut)</i>
Key Locks (Verrouillage de touches)	Voir la <a href="#">Section 4.6.2.4 page 40</a> pour connaître les touches pouvant être verrouillées
CLR Total 1 w/Print (Supprimer Total 1 lors de l'impression)	La valeur du totalisateur 1 est supprimée (effacée) lorsqu'une impression est effectuée ; <i>Réglages : NO (par défaut), Yes</i>
CLR Total 2 w/Print (Supprimer Total 2 lors de l'impression)	La valeur du totalisateur 2 est supprimée (effacée) lorsqu'une impression est effectuée ; <i>Réglages : NO (par défaut), Yes</i>

Tableau 4-11. Configuration – Menu Features (Fonctionnalités)

#### 4.6.2.1 Fonctionnalités – Menu Region (Région)

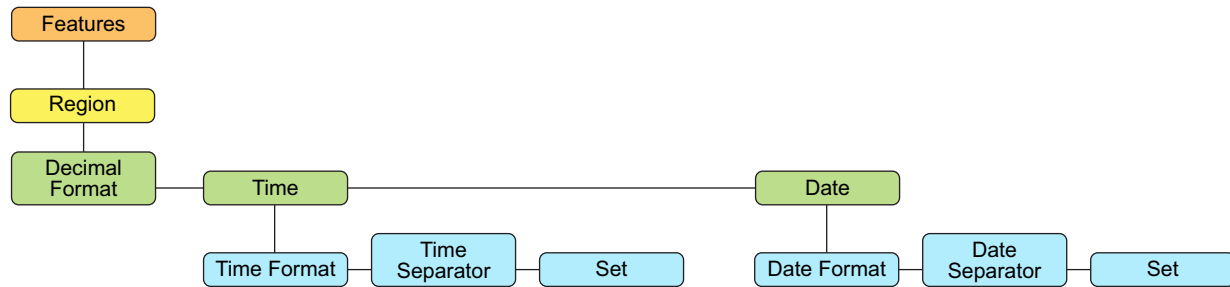


Figure 4-12. Fonctionnalités – Menu Region (Région)

Paramètre	Description
Decimal Format (Format décimal)	Permet de définir le symbole décimal à afficher et à imprimer ; Réglages : DOT (Point) (par défaut), COMMA (Virgule)
Time (Heure)	Time Format (Format de l'heure) – spécifiez le format de l'heure ; Réglages : 12HOUR (12 heures) (par défaut), 24HOUR (24 heures)
	Time Separator (Séparateur de temps) – permet de spécifier le séparateur de temps ; Réglages : COLON (Deux points) (par défaut), COMMA (Virgule)
	Set (Définir) - entrez l'heure actuelle
Date	Date Format (Format de la date) – permet de spécifier le format de la date ; Réglages : MMDDY4 (MMJJA4) (par défaut), DDMMY4 (JJMMA4), Y4MMDD (A4MMJJ), Y4DDMM (A4JMM), MMDDY2 (MMJJA2), DDMMY2 (JJMA2), Y2MMDD (A2MMJJ)
	Date Separator (Séparateur de date) – permet de spécifier le séparateur de date ; Réglages : SLASH (par défaut), DASH (Tiret), SEMI COLON (Point virgule)
	Set (Définir) - entrez la date actuelle

Tableau 4-12. Fonctionnalités – Paramètres du menu Region (Région)

#### 4.6.2.2 Protection du mot de passe

L'unité 882D prend en charge un mot de passe utilisateur, un mot de passe de configuration et un mot de passe de totalisateur. Les mots de passe sont numériques et acceptent jusqu'à six caractères. Un mot de passe peut être activé en définissant une valeur différente de zéro. Par défaut, les mots de passe sont désactivés (valeur zéro).

- Le mot de passe utilisateur protège l'accès à certaines zones du menu de niveau supérieur – les éléments Test, Time & Date (Heure et date) et Setpoints (Points de consigne) sont protégés ; l'élément Audit n'est pas protégé
- Le mot de passe de configuration protège l'accès au menu de configuration ; si le mot de passe de configuration est défini avec une valeur différente de zéro, il doit être obligatoirement saisi – que vous utilisiez le commutateur de configuration (cavalier d'audit désactivé) ou le panneau frontal (cavalier d'audit activé) pour accéder à la configuration
- Le mot de passe du totalisateur empêche la suppression (effacement) des totalisateurs 1 et 2 en mode pesage

#### 4.6.2.3 Mot de passe de réinitialisation de la configuration

Le mot de passe de réinitialisation de la configuration est 999999.

À l'invite d'entrée du mot de passe, la saisie du mot de passe de réinitialisation de la configuration réinitialise l'unité 882D – en d'autres termes, toutes les configurations sont rétablies par défaut. Si le mot de passe de l'utilisateur, de la configuration ou du totalisateur a été oublié, le mot de passe de réinitialisation de la configuration peut être saisi pour permettre l'accès à l'unité 882D. Cela ne supprime pas le totalisateur principal.

Le mot de passe de réinitialisation de la configuration est également un mot de passe valide à configurer par le client. Si le client oublie ce mot de passe et appelle Rice Lake (ou recherche le mot de passe dans le manuel) et est invité à entrer le mot de passe de réinitialisation de la configuration, ce dernier lui permet d'accéder à l'unité sans effectuer une réinitialisation de la configuration.

#### 4.6.2.4 Fonctions - Menu Key Locks (Verrouillage des touches)

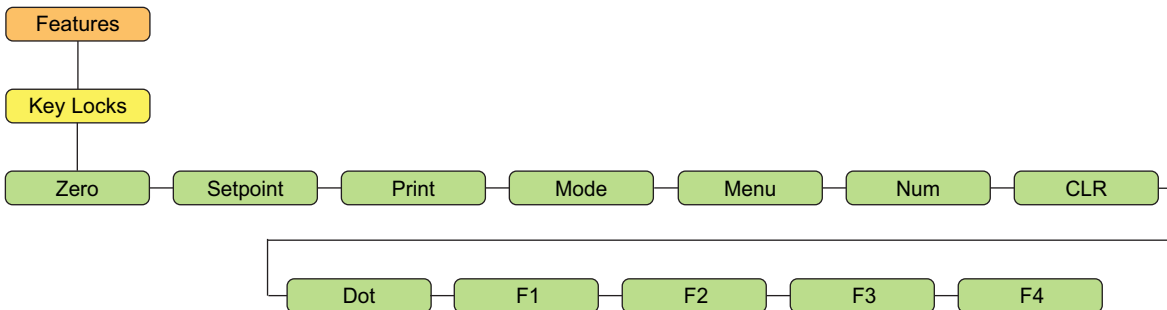


Figure 4-13. Fonctions - Menu Key Locks (Verrouillage des touches)

Paramètre	Description
Zero (Remise à zéro)	Permet de verrouiller ou déverrouiller les touches individuelles ; Réglages : UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller) <b>REMARQUE : Le paramètre NUM (Clavier numérique) verrouille et déverrouille toutes les touches numériques. Les touches numériques peuvent être commandées individuellement.</b>
Setpoint (Point de consigne)	
Print (Imprimer)	
Mode	
Menu	
Num (Clavier numérique)	
CLR (Supprimer)	
Dot (Point)	
F1-4	

Tableau 4-13. Verrouillage des touches disponible

#### 4.6.3 Configuration – Menu Ports

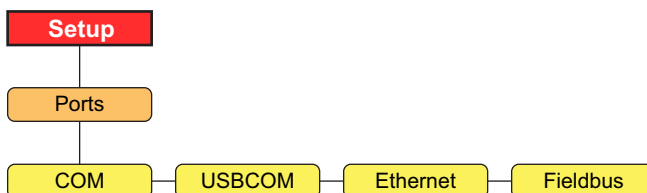


Figure 4-14. Configuration – Menu Ports

Paramètre	Description
COM	Port de communication RS-232 et RS-485 – Voir la <a href="#">Figure 4-15</a>
USBCOM	Port de périphérique USB – Voir la <a href="#">Figure 4-15</a>
Ethernet	Port Ethernet TCP/IP – Voir la <a href="#">Figure 4-16, page 42.</a>
Fieldbus (Bus de terrain)	Port de la carte Bus de terrain en option, une fois installée - voir la <a href="#">Figure 4-16, page 42</a>

Tableau 4-14. Configuration – Paramètres du menu Ports

## 4.6.3.1 Ports - Menus COM et USBCOM

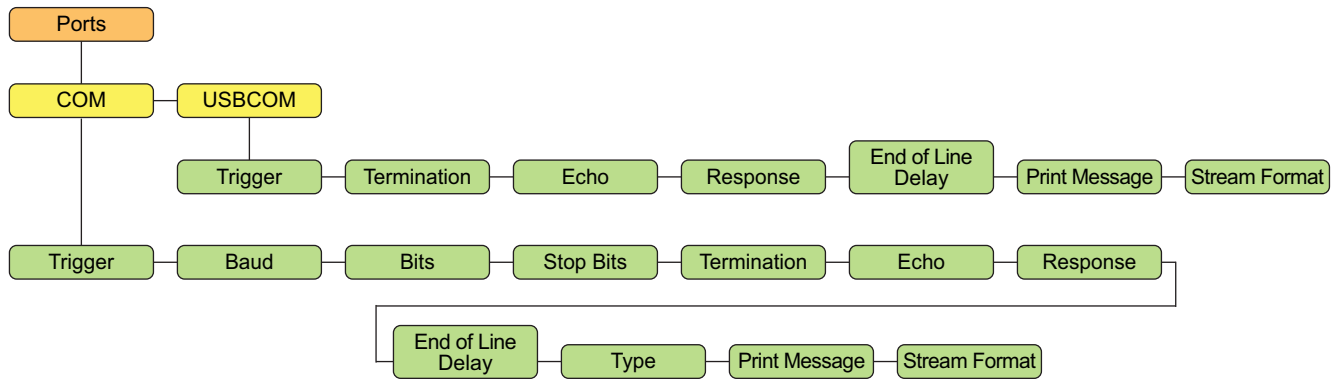


Figure 4-15. Ports - Menus COM et USBCOM



**REMARQUE :** USBCOM fait référence à la communication avec le connecteur micro USB.

Paramètre	Description
Trigger (Déclencheur)	COMMAND (Commande) (par défaut) – Permet d'utiliser les commandes EDP et d'imprimer STRIND – Transmet les données de balance à usage industriel ; les données sont mises à jour à la fréquence d'échantillonnage configurée ; permet également d'utiliser les commandes EDP et d'imprimer STRLFT – Transmet les données d'homologation pour un usage réglementé ; les données sont mises à jour à la fréquence de mise à jour d'affichage configurée ; permet également d'utiliser les commandes EDP et d'imprimer PROGIN (Entrée programmable) - utilisée avec un programme utilisateur iRite
<b>REMARQUE :</b> Si le paramètre Type est défini sur RS485, le port ne transmettra pas de données. L'unité 882D ne prend pas en charge d'opération locale/distante. Reportez-vous à la <a href="#">Section 12.4.4, page 110</a> .	
Baud	Débit en bauds du port (non disponible dans USBCOM) ; Réglages : 1200-115200, 9600 (par défaut)
Bits	Parité et bits de données de port (non disponible dans USBCOM) ; Réglages : 8NONE (par défaut), 7EVEN, 7ODD
Stop Bits (Bits d'arrêt)	Bits d'arrêt — sélectionne le nombre de bits d'arrêt transmis et le nombre de bits d'arrêt attendus par le port (non disponible dans USBCOM) ; Réglages : 1 (par défaut), 2
Termination (Terminaison)	Permet de sélectionner le(s) caractère(s) de terminaison des données envoyées depuis le port ; Réglages : CR/LF (par défaut), CR
Echo	Spécifie si les caractères reçus par le port sont renvoyés à l'unité émettrice ; Réglages : ON (par défaut), OFF
Réponse	Spécifie si le port transmet des réponses aux commandes série ; Réglages : ON (par défaut), OFF
End of Line Delay (Délai de fin de ligne)	Permet de définir le délai, par intervalles de 0,1 seconde, entre les lignes de données transmises ; Réglages : 0 (par défaut), 0-255
Type	Spécifie le protocole pour le port COM (non disponible dans USBCOM) ; Réglages : 232 (par défaut), 422, 485
Print Message (Message d'impression)	Affiche un message lorsqu'une impression est transmise sur ce port ; Réglages : ON (par défaut), OFF
Stream Format (Format de flux)	Spécifie le format de transmission utilisé pour transmettre les signaux de sortie de données de la balance (Trigger=STRLFT ou STRIND) ; <R><NL> (par défaut)

Tableau 4-15. Ports - Paramètres COM et USBCOM

### 4.6.3.2 Ports - Menus Ethernet et Bus de terrain

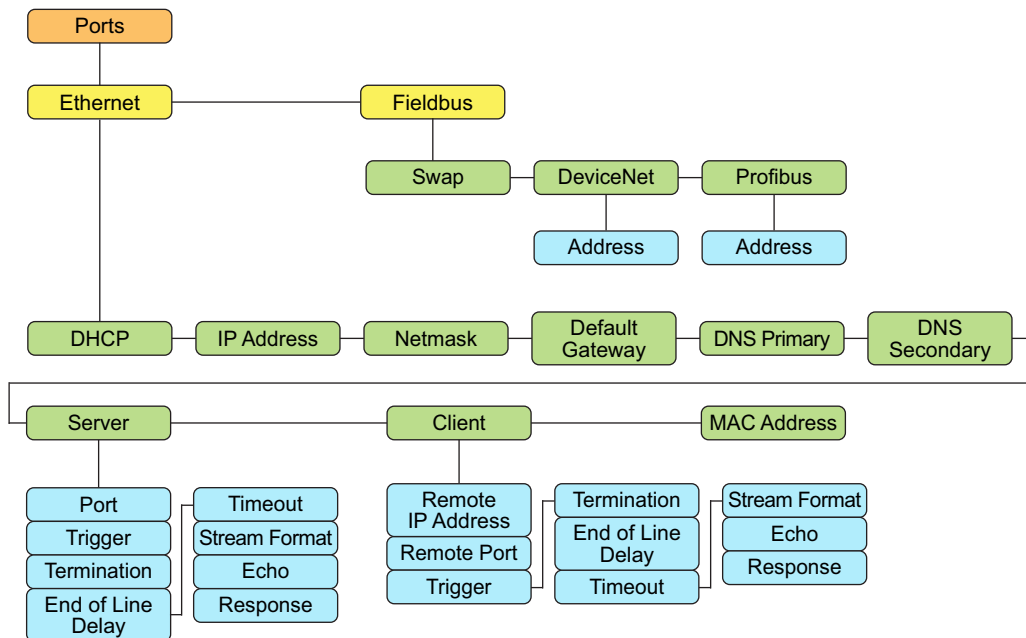


Figure 4-16. Ports - Menus Ethernet et Bus de terrain

#### Paramètres Ethernet

Paramètre	Description
DHCP	Protocole réseau DHCP (Dynamic Host Configuration Protocol) ; Réglages : ON (par défaut), OFF Si DHCP est défini sur ON, les cinq paramètres ci-après sont configurés et automatiquement définis par le serveur DHCP du réseau ; Si DHCP est défini sur OFF, les cinq paramètres ci-après doivent être configurés manuellement si nécessaire
IP Address	Adresse IP (000.000.000.000)
Netmask (Masque réseau)	Masque réseau (000.000.000.000)
Default Gateway (Passerelle par défaut)	Adresse IP de la passerelle par défaut ; (000.000.000.000)
DNS Primary (DNS primaire)	Adresse IP du serveur DNS primaire ; (000.000.000.000)
DNS Secondary (DNS secondaire)	Adresse IP du serveur DNS secondaire ; (000.000.000.000)
Server (Serveur)	Voir les paramètres du sous-menu ci-après
Client	Voir les paramètres du sous-menu ci-après
Mac Address (Adresse MAC)	Adresse MAC de l'appareil ; lecture seule
<b>Sous-menu Server/Client (Serveur/Client)</b>	
Remote IP Address (Adresse IP à distance)	Client uniquement : l'adresse IP à laquelle le serveur distant de l'unité 882D se connecte (000.000.000.000)
Remote Port (Port distant)	Client uniquement : le numéro du port TCP du serveur distant auquel l'unité 882D se connecte ; Entrez une valeur : 1-65535, 1 (par défaut)
Port	Serveur uniquement : le numéro de port TCP du serveur 882D ; Entrez une valeur : 1-65535, 10001 (par défaut)

Tableau 4-16. Ports - Paramètres Ethernet

Paramètre	Description
Trigger Déclencheur	Sélectionne le mode de fonctionnement du port ; Réglages : <i>COMMAND (Commande) (par défaut) – Permet d'utiliser les commandes EDP et d'imprimer</i> <i>STRIND – Transmet les données de la balance à usage industriel – les données sont transmises à la fréquence d'étalonnage A/N ; permet également d'utiliser les commandes EDP et d'imprimer</i> <i>STRLFT – Transmet les données de la balance homologuée pour un usage réglementé – les données sont transmises à la fréquence de mise à jour de l'affichage ; permet également d'utiliser les commandes EDP et d'imprimer</i> <i>PROGIN – Entrée programmable pour utilisation avec un programme utilisateur iRite</i>
Termination (Terminaison)	Sélectionne le ou les caractère(s) de terminaison des données envoyées depuis le port ; Réglages : <i>CR/LF (par défaut), CR</i>
End of Line Delay (Délai de fin de ligne)	Spécifie le délai entre les lignes de données transmises, par intervalles de 0,1 seconde ; <i>Entrez une valeur : 0–255, 0 (par défaut)</i>
Timeout (Délai d'attente expiré)	La connexion (client ou serveur) est suspendue en l'absence d'activité avant le délai fixé ; 0 désactive le compteur d'inactivité ; <i>Entrez une valeur : 0-65535 (secondes), 0 (par défaut)</i>
Stream Format (Format de flux)	Spécifie le format de transmission utilisé pour la sortie en continu des données (Trigger = STRLFT ou STRIND) ; longueur alphanumérique maximale de 200 caractères ; <i>&lt;R&gt;&lt;NL&gt; (par défaut)</i>
Echo	Spécifie si les caractères reçus par le port sont renvoyés à l'unité émettrice ; Réglages : <i>OFF (par défaut), ON</i>
Réponse	Spécifie si le port transmet des réponses aux commandes série ; Réglages : <i>ON (par défaut), OFF</i>  <b>REMARQUE : Si un périphérique externe (tel qu'une imprimante) susceptible de transmettre des données inattendues (tel qu'un message de niveau de papier bas) est connecté à l'unité 882D, le paramètre Response (Réponse) doit être désactivé (défini sur OFF) pour éviter qu'une réponse de l'unité 882D ne perturbe le périphérique.</b>

Tableau 4-16. Ports - Paramètres Ethernet (Suite)

### Paramètres Fieldbus (Bus de terrain)

Paramètre	Description
Swap (Permutation)	Spécifie l'échange d'octets utilisé pour la carte de bus de terrain. Pour les cartes DeviceNet, ce paramètre est défini par défaut sur BYTE ; pour toutes les autres cartes, la valeur par défaut est None ; Réglages : <i>NONE (Aucun) (par défaut), BYTE (Octet), BOTH (Les deux)</i>
DeviceNet	Spécifie l'adresse DeviceNet; Adresse - <i>Entrez une valeur : 1-64, 63 (par défaut)</i>
Profibus	Spécifie l'adresse Profibus; Adresse – <i>Entrez une valeur : 1-126, 126 (par défaut)</i>

Tableau 4-17. Ports - Paramètres Fieldbus (Bus de terrain)

#### 4.6.4 Configuration – Menu Print Format (Format d'impression)

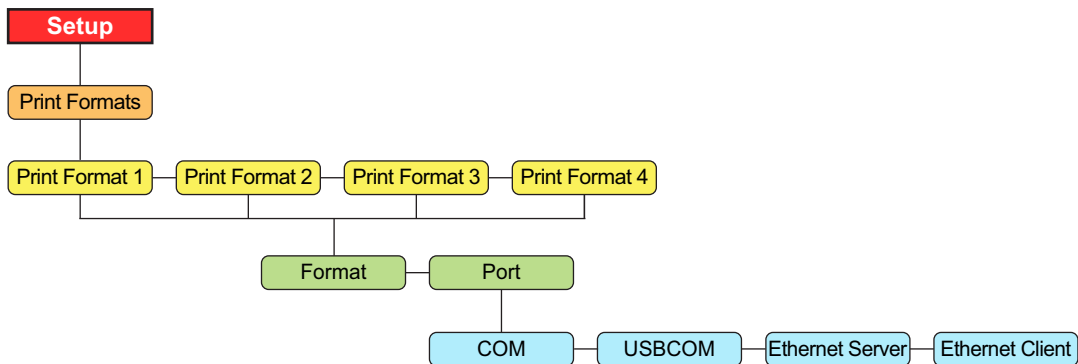


Figure 4-17. Configuration – Menu Print Format (Format d'impression)

Paramètre	Description
Format	Permet de définir le format nécessaire pour imprimer les tickets ; voir la <a href="#">Section 8.0, page 89</a>
Port	<p>Port de communication auquel les données d'impression seront envoyées :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>COM – Port RS-232/422 ; J3</li> <li>USBCOM – Port de périphérique USB ; J4</li> <li>Serveur Ethernet – J6</li> <li>Client Ethernet – J6</li> </ul> <p>Les ports peuvent être configurés sur ON (Activé) ou OFF (Désactivé) ; COM est activé par défaut, tandis que les autres ports sont désactivés par défaut</p> <p>Lorsqu'un format d'impression est demandé, il sera envoyé simultanément sur tous les ports configurés sur ON.</p>

Tableau 4-18. Configuration - Paramètres Print Format (Format d'impression)

### 4.6.5 Configuration – Menu Setpoints (Points de consigne)

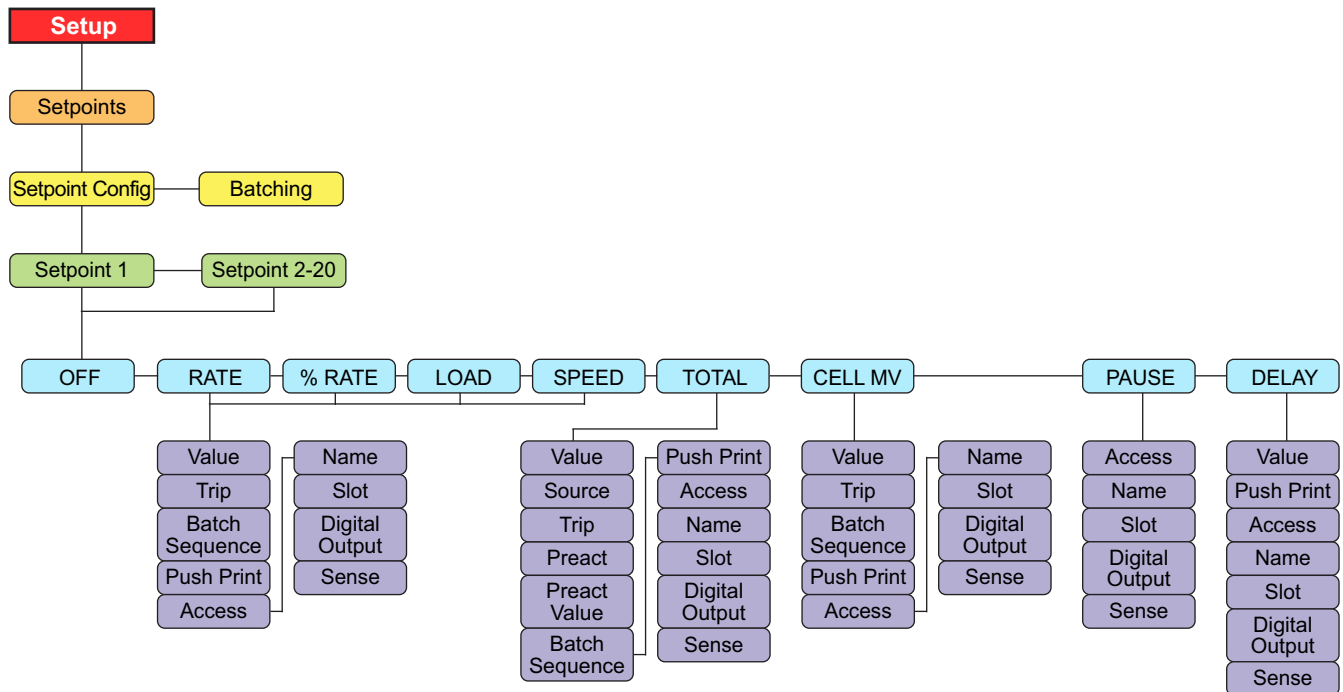


Figure 4-18. Configuration – Menu Setpoints (Points de consigne)

Paramètre	Description
Setpoint Config (Configuration du point de consigne)	20 étapes de point de consigne sont prises en charge ; les types de points de consigne et les descriptions sont disponibles à la <a href="#">Tableau 4-20</a> ; Réglages : Setpoint 1-20 Points de consigne 1-20
Batching (Mise en lots)	Réglez sur MANUAL pour permettre l'exécution d'une séquence de lots ; MANUAL requiert une entrée numérique BATSTR ou une commande série BATSTART avant que la séquence de lots puisse s'exécuter ; Réglages : OFF (Désactivé) (par défaut), MANUAL (Manuelle)

Tableau 4-19. Configuration – Paramètres du menu Setpoints (Points de consigne)



**REMARQUE :** Le point de consigne 20 n'est pas disponible si le type d'entrée de vitesse est réglé sur PLC (voir [Section 4.6.1.1 page 33](#)).

Paramètre	Description
OFF	Point de consigne désactivé/ignoré (par défaut)
RATE (Débit)	Rate setpoint (Point de consigne de débit) : Exécute des fonctions basées sur le débit actuel ; Réglages : Value, Trip (Déclencheur), Batch Sequence (séquence de lots), Push Print (Bouton d'impression activé), Access (Accès), Name (Nom), Slot (Logement), Digital Output (Sortie numérique), Sense (Détection)
% RATE (% de débit)	Point de consigne du débit en pourcentage : permet l'exécution de fonctions basées sur un pourcentage spécifié de la capacité maximale configurée ; Réglages : Value, Trip (Déclencheur), Batch Sequence (séquence de lots), Push Print (Bouton d'impression activé), Access (Accès), Name (Nom), Slot (Logement), Digital Output (Sortie numérique), Sense (Détection)
LOAD (Charge)	Point de consigne de charge : permet l'exécution de fonctions basées sur la charge actuelle ; Réglages : Value, Trip (Déclencheur), Batch Sequence (séquence de lots), Push Print (Bouton d'impression activé), Access (Accès), Name (Nom), Slot (Logement), Digital Output (Sortie numérique), Sense (Détection)
SPEED (Vitesse)	Point de consigne de vitesse : permet l'exécution de fonctions basées sur la vitesse de la bande transporteuse ; Réglages : Value, Trip (Déclencheur), Batch Sequence (séquence de lots), Push Print (Bouton d'impression activé), Access (Accès), Name (Nom), Slot (Logement), Digital Output (Sortie numérique), Sense (Détection)

Tableau 4-20. Configuration – Paramètres de Setpoint (Point de consigne)

Paramètre	Description
TOTAL	Point de consigne du totalisateur : permet l'exécution de fonctions basées sur la valeur du totalisateur ; Réglages : Value (Valeur), Source, Trip (Déclencheur), Preact (Compensation de la queue de chute), Preact Value (Valeur de compensation de la queue de chute.), Batch Sequence (séquence de lots), Push Print (Bouton d'impression activé), Access (Accès), Name (Nom), Slot (Logement), Digital Output (Sortie numérique), Sense (Détection)
CELL MV (Capteur mV)	Point de consigne du capteur de charge en millivolt : Permet l'exécution de fonctions basées sur la mesure actuelle en mV du capteur de charge ; Réglages : Value, Trip (Déclencheur), Batch Sequence (séquence de lots), Push Print (Bouton d'impression activé), Access (Accès), Name (Nom), Slot (Logement), Digital Output (Sortie numérique), Sense (Détection)
PAUSE	Met en pause la séquence de lots de façon indéfinie ; un signal BATSTR doit être déclenché pour continuer le processus de mise en lots ; Réglages : Access (Accès), Name (Nom), Slot (Logement), Digital Output (Sortie numérique), Sense (Détection)
DELAY (Délai)	Retarde la séquence de lots pendant une durée spécifiée ; la durée du retard (en dixièmes de seconde) est spécifiée au niveau du paramètre VALUE ; Réglages : Value (Valeur), Push Print (Bouton d'impression activé), Access (Accès), Name (Nom), Slot (Logement), Digital Output (Sortie numérique), Sense (Détection)

Tableau 4-20. Configuration – Paramètres de Setpoint (Point de consigne) (Suite)



**REMARQUE : Reportez-vous au Tableau 4-21, page 46 pour les réglages et la description des paramètres de point de consigne.**

Réglage	Description
Valeur	Pour les points de consigne fondés sur le temps : Spécifie une valeur de temps par intervalles de 0,1 seconde ; pour tous les autres points de consigne : Spécifie la valeur cible ; Réglages : 0,000000 (par défaut) 0,0-65535 - pour le point de consigne DELAY (Délai) 0,0-999999 - pour les points de consigne de RATE (Débit), % RATE (% de débit), LOAD (Charge), SPEED (Vitesse), TOTAL (Totalisateur) et CELLMV (Capteur mV)
Source	Source pour un type de point de consigne TOTAL ; Réglages : TOTALIZER 1 (Totalisateur 1) (par défaut), TOTALIZER 2 (Totalisateur 2), MASTER (Principal)
Trip	Spécifie si le point de consigne est respecté lorsque le poids est supérieur ou inférieur à la valeur du point de consigne ; Réglages si vous utilisez des points de consigne par lots : HIGHER (Supérieure) (par défaut) — la sortie numérique associée est active jusqu'à ce que la valeur de consigne soit atteinte ou dépassée LOWER (Inférieure) — la sortie numérique associée est active jusqu'à ce que la valeur actuelle est en dessous de la valeur de consigne Réglages si vous utilisez des points de consigne en continu : HIGHER (Supérieure) (par défaut) — la sortie numérique associée est active lorsque la valeur associée dépasse la valeur de consigne LOWER (Inférieure) — la sortie numérique associée est active lorsque la valeur associée est en dessous de la valeur de consigne
Preact (Valeur de compensation de la queue de chute)	Permet à la sortie numérique associée à un point de consigne de s'interrompre avant que le point de consigne ne soit atteint pour permettre le pesage interrompu du matériau ; Réglages : OFF (par défaut) — désactive le paramètre Preact ON — ajuste la valeur de déclenchement de la consigne à la hausse ou à la baisse (en fonction du réglage du paramètre de déclenchement « TRIP ») selon la valeur de consigne en appliquant une valeur fixe spécifiée dans le paramètre Preact Value (Valeur de compensation de la queue de chute) ; exemple basé sur le poids - une valeur de 2 = interruption de 2 tonnes précocement LEARN — surveille la quantité de charge sur la distance spécifiée de la bande transporteuse et ajuste la valeur de déclenchement du point de consigne vers le haut ou vers le bas (selon le réglage du paramètre de déclenchement TRIP) ; par exemple : une valeur de 15 pi (et une charge actuelle de 20 lb/pi) interrompra 0,08 tonne précocement, 20 lb x 15 pi = 300 lb = 0,08 tonne

Tableau 4-21. Réglages des paramètres de Setpoints (Points de consigne)

Réglage	Description
Preact Value Valeur de compensation de la queue de chute	Spécifie la valeur de compensation de la queue de chute pour les points de consigne lorsque Preact est défini sur ON ou LEARN. En fonction du réglage de déclenchement TRIP spécifié pour le point de consigne, la valeur de déclenchement du point de consigne est ajustée vers le haut ou vers le bas par la Preact Value (Valeur de compensation de la queue de chute). <i>Entrez une valeur : 0,0-999999,0, 0,0 (par défaut)</i>
Batch Sequence (Séquence de lots)	Spécifie si le point de consigne est utilisé comme point de consigne de lot (ON) ou continu (OFF). <i>Réglages : OFF (par défaut), ON</i>
Push Print (Bouton d'impression activé)	Spécifie le format d'impression à transmettre ; <i>Réglages : NONE (Aucun) (par défaut), PRINT FORMAT 1 (Format d'impression 1), PRINT FORMAT 2, PRINT FORMAT 3, PRINT FORMAT 4</i>
Access (Accès)	Spécifie l'accès autorisé aux paramètres de point de consigne via la touche Setpoint (Point de consigne) ; <i>Réglages :</i> <i>ON (par défaut) — Les valeurs peuvent être affichées et modifiées</i> <i>OFF — Les valeurs peuvent être affichées, mais non modifiées</i>
Name (Nom)	Chaîne de nom d'un point de consigne ; <i>Réglages : (six caractères)</i>
Slot (Logement)	Emplacement de sortie numérique ; Répertorie tous les emplacements d'E/S numériques qui possèdent au moins un (1) bit configuré comme sortie ; ce paramètre spécifie le numéro de logement de la carte d'E/S numériques référencée par le paramètre Digital Output (Sortie numérique) ; <i>Réglages :</i> <i>NONE (Aucune) (par défaut) — spécifie qu'aucune sortie numérique n'est utilisée par le point de consigne</i> <i>SLOT0 (Logement 0) — sorties numériques intégrées ; affiché uniquement si au moins une (1) sortie est configurée</i> <i>SLOT1 (Logement 2) — carte d'E/S numériques en option ; affiché uniquement si la carte est installée et si au moins une (1) sortie est configurée</i> <i>SLOT2 (Logement 2) — carte d'E/S numériques en option ; affiché uniquement si la carte est installée et si au moins une (1) sortie est configurée</i> <i>Reportez-vous à la Section 4.6.6, page 48 pour activer le réglage.</i>
Digital Output (Sortie numérique)	Répertorie tous les bits de sortie numérique disponibles pour le logement (Slot) spécifié ; ce paramètre permet de spécifier le bit de sortie numérique associé à ce point de consigne ; utilisez le menu Digital I/O (E/S numériques) pour attribuer le paramètre OUTPUT (Sortie) comme fonction pour le bit associé à ce point de consigne ; pour les points de consigne continus, la sortie numérique devient active (niveau bas) lorsque la condition est satisfaite ; pour les points de consigne de lot, la sortie numérique est active jusqu'à ce que la condition du point de consigne soit satisfaite ; <i>Réglages : NONE (Aucune) (par défaut), BIT1-24 (voir la Section 4.6.6, page 48 pour activer le réglage)</i>
Sense (Détection)	Détection de sortie numérique ; spécifie si la valeur de la sortie numérique associée à ce point de consigne est inversée lorsque le point de consigne est atteint. <i>Réglages : NORMAL (par défaut), INVERT</i>

Tableau 4-21. Réglages des paramètres de Setpoints (Points de consigne) (Suite)

#### 4.6.6 Configuration – Menu Digital I/O (E/S numériques)

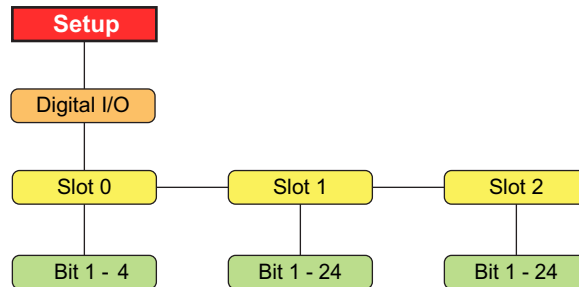


Figure 4-19. Configuration – Menu Digital I/O (E/S numériques)

**REMARQUE :** Lors de l'utilisation d'une vitesse fixe ou d'une vitesse de bande porteuse fournie par PLC, l'utilisation d'une entrée numérique BELTRUNNING est obligatoire.

- L'entrée numérique configurée comme BELTRUNNING nécessite une fermeture de contact entre la broche d'entrée et la masse (par exemple J2 broche 2).
- Les entrées numériques configurées comme BELTRUNNING doivent être basses (mises à la terre) pendant que le convoyeur est en marche. Le fait de ne pas mettre à la terre l'entrée numérique force la vitesse de la bande porteuse de l'unité 882D à 0, avec des problèmes d'étalonnage, etc.
- Si la fermeture du contact de fonctionnement de la bande porteuse n'est pas disponible sur l'équipement externe, l'entrée numérique BELTRUNNING doit être reliée à la terre avec un cavalier.

**REMARQUE :** Lors du calcul de la vitesse de la bande porteuse avec une entrée d'impulsions, l'utilisation de BELTRUNNING comme entrée numérique est facultative. Configurez une entrée numérique BELTRUNNING si l'équipement externe a une fermeture de contact de fonctionnement de la bande.

Paramètre	Description
Slot 0 (Logement 0)	Permet de sélectionner le bit pour définir la fonction ; Réglages : Bit 1 - 4
Slot 1 (Logement 1)	Réglages : Carte bits 1 - 8 pour 8 canaux 24 Vcc en option ; Carte bits 1 - 24 pour 24 canaux E/S numérique en option
Slot 2 (Logement 2)	
Sous-menu Slot 0-2 (Logement 0-2)	

Tableau 4-22. Configuration – Paramètres du menu Digital I/O (E/S numériques)

Paramètre	Description
Bit n	<p>Spécifie la fonction activée par les bits n ;</p> <p>Réglages :</p> <p><i>OFF (par défaut)</i> – désactivé</p> <p>Options <i>PRINT (Imprimer)</i>, <i>ZERO (Zéro)</i>, <i>CLEAR (Effacer)</i>, <i>MODE</i> – assurent les mêmes fonctions que les touches du panneau frontal</p> <p><i>CLRCN</i> – réinitialise la numérotation séquentielle sur la valeur spécifiée au niveau du paramètre Reset value (Valeur de réinitialisation) (menu Features [Fonctionnalités], <a href="#">Tableau 4-11, page 38</a>)</p> <p><i>BATRUN</i> permet le démarrage et l'exécution d'une routine de lot ; avec <i>BATRUN</i> actif (niveau bas), l'entrée <i>BATSTR</i> démarre le lot ; si <i>BATRUN</i> est inactif (niveau haut), <i>BATSTR</i> réinitialise le lot</p> <p><i>BATSTR</i> – démarre ou réinitialise une routine de lot, en fonction de l'état de l'entrée <i>BATRUN</i></p> <p><i>BATPAS</i> – suspend une routine de lot pendant son maintien à l'état actif (niveau bas)</p> <p><i>BATRST</i> – réinitialise un lot sur le premier point de consigne de lot</p> <p><i>BATSTP</i> – arrête un lot à l'étape actuelle</p> <p><i>KBDLOC</i> verrouille le clavier</p> <p><i>OUTPUT</i> (Sortie) – définit un bit comme sortie devant être utilisée par un point de consigne</p> <p><i>INPUT</i> – attribue le bit comme une entrée numérique devant être lue avec l'API iRite GetDigin</p> <p><i>PROGIN</i> – attribue le bit en tant qu'entrée numérique utilisée pour générer un événement de programme iRite</p> <p><i>BELTRUNNING</i> (Bande en marche) – entrée qui informe l'unité 882D que la bande fonctionne ; si ce paramètre n'est pas configuré, la bande est toujours considérée comme en marche ; doit être configuré si vous utilisez une vitesse de bande fixe ou fournie par PLC</p> <p><i>CLRTOT1</i> – efface le Totalisateur 1</p> <p><i>CLRTOT2</i> – efface le Totalisateur 2</p> <p><i>TOTALIZERPULSE</i> – sortie qui émet des impulsions à chaque quantité prédéfinie de matériau pesé ; voir les paramètres Total Pulse (Total d'impulsions) dans la <a href="#">Figure 4-8, page 36</a> pour configurer la quantité indiquée par chaque impulsion</p>

Tableau 4-22. Configuration – Paramètres du menu Digital I/O (E/S numériques) (Suite)

### 4.6.7 Configuration – Menu Analog Output (Sortie analogique)

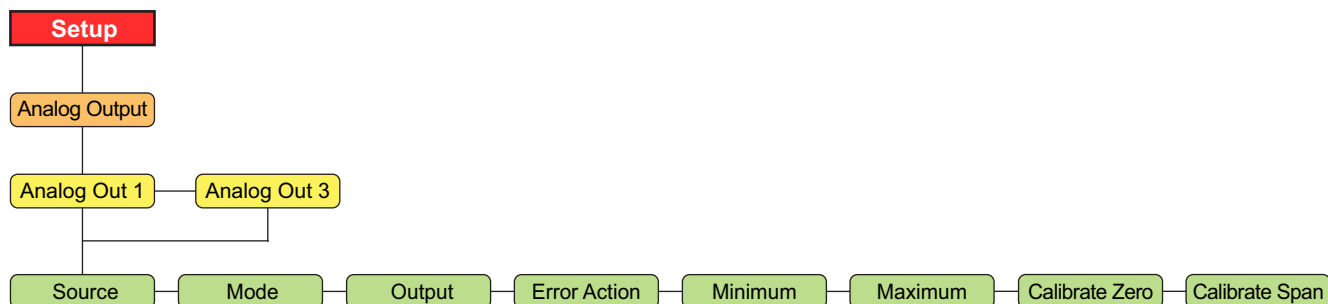


Figure 4-20. Configuration – Menu Analog Output (Sortie analogique)



**REMARQUE :** Le logement 1 en option sur la carte UC est la sortie analogique 1 et le logement 2 en option est la sortie analogique 3.

Paramètre	Description
Source	Spécifie la source du contrôle de sortie analogique ; Réglages : <i>SCALE (Balance) (par défaut) – Indique que la sortie analogique suivra le mode configuré en fonction des données de la balance.</i> <i>PROG– indique que la sortie analogique est contrôlée par un programme iRite</i>
Mode	Spécifie les données suivies par la sortie analogique ; la source doit être configurée pour SCALE (Balance) afin que la sortie analogique suive l'un de ces modes ; Réglages : <i>RATE (Débit) (par défaut), SPEED (Vitesse), LOAD (Charge)</i>
Output (Sortie)	Spécifie le type de sortie ; ce paramètre doit être défini avant d'étalonner la sortie analogique ; Réglages : <i>0–10 V (par défaut), 0–20 mA, 4–20 mA</i>
Error Action (Action en cas d'erreur)	Spécifie la façon dont la sortie analogique répond aux conditions d'erreur système ; Réglages : <i>FULLSC (par défaut) – Défini sur la pleine valeur (10 V ou 20 mA, en fonction du réglage de la sortie)</i> <i>HOLD (Maintien) – Maintien de la valeur actuelle</i> <i>ZEROSC – Défini sur la valeur zéro (0 V, 0 mA or 4 mA, en fonction du réglage de la sortie)</i>
Minimum	Spécifie la valeur minimum suivie ; Entrez une valeur : <i>0–999999, 0,0 (par défaut)</i>
Maximum	Spécifie la valeur maximum suivie ; Entrez une valeur : <i>0–999999, 10000,0 (par défaut)</i>
Calibrate Zero (Étalonner le zéro)	Ajustez l'étalonnage du zéro de la sortie analogique ; voir la <a href="#">Section 12.5, page 111</a> Modifiez la valeur pour qu'elle corresponde au relevé sur le multimètre pour effectuer un étalonnage
Calibrate Span (Étalonner l'intervalle de mesure)	Ajustez l'étalonnage de l'intervalle de mesure de la sortie analogique ; voir <a href="#">Section 12.5, page 111</a> Modifiez la valeur pour qu'elle corresponde au relevé sur le multimètre pour effectuer un étalonnage

Tableau 4-23. Configuration – Paramètres du menu Analog Output (Sortie analogique)

## 4.6.8 Configuration – Menu Version

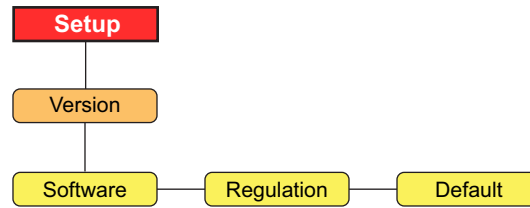


Figure 4-21. Configuration – Menu Version

Paramètre	Description
Software	Affiche le numéro de version du micrologiciel (en lecture seule) ; <i>VX.XX.XX 882D CCCC</i> <i>REMARQUE : Le CCCC est la somme de contrôle du micrologiciel à 4 chiffres</i>
Regulation (Régulation)	Affiche le numéro de la version du logiciel juridiquement pertinent (en lecture seule) ; <i>LRVX.XX</i>
Default (Valeur par défaut)	Réinitialise les réglages usine par défaut de tous les paramètres de l'unité 882D ; <i>Réglages : NO, YES</i> <i>Important : Toutes les données de configuration et d'étalonnage seront perdues</i>

Tableau 4-24. Configuration – Paramètres du menu Version

### 4.6.8.1 Retour de l'unité 882D aux valeurs par défaut

Un retour aux valeurs par défaut complet peut être appliqué à l'unité 882D. Cela aura pour effet d'effacer les totalisateurs et les paramètres d'étalonnage. L'unité 882D reviendra à tous les paramètres par défaut.

1. Appuyez sur . *Audit* s'affiche.
2. Appuyez sur . *Setup* (Configuration) s'affiche.
3. Appuyez sur . *Scale* (Balance) s'affiche.
4. Appuyez sur . *Version* s'affiche.
5. Appuyez sur . *Software* (Logiciel) s'affiche.
6. Appuyez sur . *Default* (Valeurs par défaut) s'affiche.
7. Appuyez sur . *NO* s'affiche.
8. Appuyez sur . *YES* s'affiche.
9. Appuyez sur . *SAVED* (Enregistré) puis *RESET* (Réinitialisé) s'affichent brièvement.
10. Appuyez sur pour revenir au mode pesage.

## 4.7 Menu Test

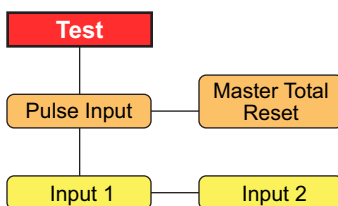


Figure 4-22. Menu Test

Paramètre	Description
Pulse Input (Entrée d'impulsions)	Affiche les PPS (impulsions par seconde) actuelles du capteur de vitesse (en lecture seule) ; <i>Réglages :</i> <i>Input 1</i> (Entrée 1) - entrée d'impulsions primaire <i>Input 2</i> (Entrée 2) - entrée d'impulsions secondaire Ce menu d'information peut être utilisé à des fins de dépannage
Master Total Reset (Réinitialisation Totalisateur principal)	Option permettant de réinitialiser le totalisateur principal ; <i>Réglages : NO (par défaut), YES</i>

Tableau 4-25. Paramètres du menu Test

## 4.8 Menu Time & Date (Heure et date)

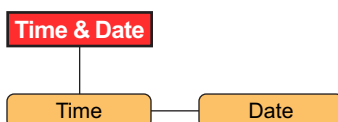


Figure 4-23. Menu Time & Date (Heure et date)

Paramètre	Description
Time (Heure)	Permet de définir l'heure actuelle
Date	Permet de définir la date actuelle

Tableau 4-26. Paramètres du menu Time & Date (Heure et date)



**REMARQUE :** Reportez-vous à la [Section 4.6.2.1, page 39](#) pour les options de formatage de l'heure et de la date.

## 5.0 Calibration (Étalonnage)

Le contrôleur de balance à convoyeur 882D doit étalonner les entrées du capteur de vitesse et de la barre peseuse pour que le système fonctionne.



**REMARQUE :** L'étalonnage du capteur de vitesse doit être effectué avant l'étalonnage de la barre peseuse.

### 5.1 Étalonnage du capteur de vitesse

Une balance à convoyeur doit être équipée d'un capteur de vitesse qui détecte avec précision la vitesse de la bande transporteuse lorsque cette dernière est vide ou chargée.

Le but de l'étalonnage est de déterminer la vitesse de la bande transporteuse en m/s ou en ft/s (selon le réglage des unités).

Trois types d'étalonnages de capteur de vitesse sont pris en charge :

- **Calculated** (Calcul) - la vitesse de la bande transporteuse est calculée à partir des paramètres connus du capteur de vitesse.
- **Revolutions** (Révolutions) – la vitesse de la bande transporteuse est déterminée d'après le nombre de tours complets qu'elle accomplit.
- **Distance** – la vitesse de la bande transporteuse est déterminée en mesurant les impulsions de sortie du capteur de vitesse sur une distance définie.



**REMARQUE :** Une seule de ces méthodes doit être appliquée.

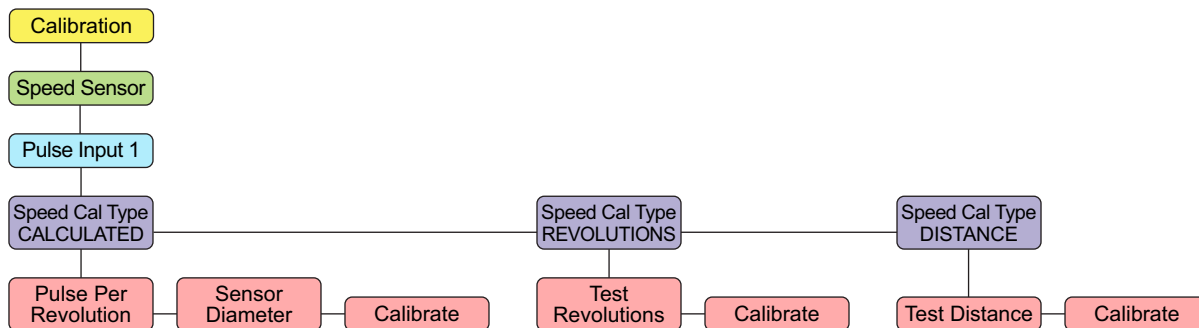


Figure 5-1. Menu Speed Sensor Calibration (Étalonnage du capteur de vitesse)

#### 5.1.1 Calcul

Cette section décrit en détail l'étalonnage du capteur de vitesse via la méthode Calculated (Calcul). La vitesse de la bande transporteuse est déterminée par le diamètre du capteur (requis pour trouver sa circonférence) et ses impulsions par tour.

##### Calcul

La circonférence du capteur est divisée par les secondes par tour, puis multipliée par 60 pour calculer la vitesse de la bande transporteuse en pieds par minute.

La circonférence du capteur est déterminée à l'aide de l'équation suivante :

$$C = \pi \times d$$

Exemple : En supposant que le capteur de vitesse délivre 120 impulsions par seconde, l'évaluation est de 250 impulsions par révolution avec un diamètre de 6 pouces.

Circonférence :

$$C = 3,14159 \times 0,5 \text{ pied}$$

$$C = 1,570795 \text{ pieds par révolution}$$

Impulsions par révolution/Impulsions par seconde :

$$250/120 = 2,08333 \text{ secondes par révolution}$$

Distance par minute :

$$1,570795/2,08333 = 0,753983 \text{ pieds par seconde}$$

$$0,753983 \times 60 \text{ secondes par minute} = 45,23897 \text{ pieds par minute}$$

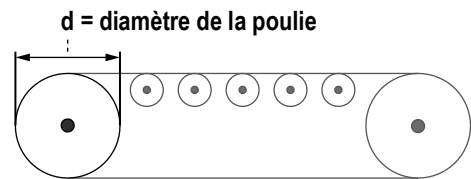


Figure 5-2. Mesure du diamètre de la poulie

### Étalonnage de la vitesse calculée

1. Accédez à *Calibration* (Étalonnage) dans le menu Setup (Configuration) (Section 4.6.1, page 31).
2. Appuyez sur . *Speed Sensor* (Capteur de vitesse) s'affiche.
3. Appuyez sur . *Pulse Input 1* (Entrée d'impulsions 1) s'affiche.
4. Appuyez sur . *Speed Cal Type CALCULATED* (Type d'étalonnage de vitesse calculée) s'affiche.
5. Appuyez sur . *Pulse Per Revolution* (Impulsions par révolution) s'affiche.
6. Appuyez sur . La valeur actuelle de *Pulse Per Revolution* (Impulsion par révolution) s'affiche.
7. Entrez la valeur requise à l'aide du clavier.
8. Appuyez sur . *Sensor Diameter* (Diamètre du capteur) s'affiche.
9. Appuyez sur . La valeur actuelle du *Sensor Diameter* (Diamètre du capteur) s'affiche.
10. Entrez la valeur requise à l'aide du clavier.
11. Appuyez sur . *Calibrate* (Étalonner) s'affiche.
12. Appuyez sur . *Start To Begin* (Démarrer pour commencer) s'affiche.
13. Appuyez sur . *Complete* (Terminé) clignote brièvement dans la zone des messages.
14. Appuyez sur pour revenir au mode pesage.

### 5.1.2 Révolutions

Cette section détaille l'étalonnage du capteur de vitesse via le nombre de révolutions (tours complets) de la bande transporteuse. La distance par impulsion est déterminée par le nombre d'impulsions reçues pour un certain nombre de révolutions de la bande transporteuse. Le paramètre *Belt Length* (Longueur de la bande transporteuse) doit être configuré avant que cet étalonnage ne soit effectué.

#### Calcul

La distance parcourue pendant l'étalonnage est divisée par le temps d'étalonnage en secondes et multipliée par 60 pour calculer la vitesse de la bande transporteuse en pieds par minute.

*Exemple : Supposons que la bande transporteuse mesure 100 pieds et effectue 3 révolutions en 240 secondes.*

Distance totale parcourue :

$$100 \times 3 = 300 \text{ pieds parcourus}$$

Conversion de temps :

$$240/60 = 4 \text{ minutes}$$

Distance par minute :

$$300/4 = 75 \text{ pieds par minute}$$










## Étalonnage de la vitesse-des révolutions

1. Marquez un point de référence sur la bande transporteuse et le châssis du convoyeur. Cela permet de compter le nombre de révolutions (tours complets) effectuées par la bande transporteuse pendant l'étalonnage de la vitesse. Plus il y a de révolutions dans un test, meilleure est la précision de la vitesse et de la distance.






**REMARQUE : Chronométrez une révolution du convoyeur à l'aide d'un chronomètre si le convoyeur n'est pas visible depuis l'unité 882D. Utilisez les marques de référence sur la bande et le châssis du convoyeur pour chronométrer avec précision une révolution complète.**

**Assurez-vous de configurer la longueur de la bande transporteuse avant d'effectuer un étalonnage des révolutions.**

2. Accédez à *Calibration (Étalonnage)* dans le menu *Setup (Configuration)* ([Section 4.6.1, page 31](#)).
3. Appuyez sur . *Speed Sensor (Capteur de vitesse)* s'affiche.
4. Appuyez sur . *Pulse Input 1 (Entrée d'impulsions 1)* s'affiche.
5. Appuyez sur . *Speed Cal Type CALCULATED (Type d'étalonnage de vitesse calculée)* s'affiche.
6. Appuyez sur  pour accéder à *REVOLUTIONS (Révolutions)*.
7. Appuyez sur . *Test Revolutions (Révolutions de test)* s'affiche.
8. Appuyez sur . La valeur actuelle de *Test Revolutions (Révolutions de test)* s'affiche.
9. Entrez la valeur attendue à l'aide du clavier.
10. Appuyez sur . *Calibrate (Étalonner)* s'affiche.
11. Appuyez sur . *Press Start To Begin (Appuyer sur Démarrer pour commencer)* s'affiche.
12. Appuyez sur . L'unité 882D affiche ce qui suit :
  - *Pulses (Impulsions)* : - affiche les impulsions comptées
  - *Run Time (Temps d'exécution)* : - affiche la durée de fonctionnement en minutes et secondes
  - *Press Stop To Finish (Appuyez sur Arrêter pour terminer)* s'affiche dans la ligne inférieure de la zone des messages



**REMARQUE : Si les impulsions ne changent pas, cela indique que le capteur de vitesse ou le câblage est défectueux.**

13. Appuyez sur  pour arrêter l'étalonnage une fois que la bande transporteuse a atteint le nombre de révolutions souhaité.
14. La valeur actuelle de *Test Revolutions (Révolutions de test)* s'affiche à nouveau.
15. Entrez le nombre de révolutions effectuées à l'aide du clavier.
16. Appuyez sur . L'unité 882D détermine les impulsions par unité de mesure à utiliser pour afficher la vitesse de la bande transporteuse et totaliser le poids pendant le fonctionnement.
17. Appuyez sur  pour revenir au mode pesage.

Le nombre de révolutions de la bande transporteuse est enregistré. Cette valeur est utilisée pour l'étalonnage de l'intervalle de mesure dynamique (étalonnage de l'intervalle de mesure du poids statique ou de la chaîne de test) lorsque l'unité 882D est étalonnée par rapport au capteur de charge.

### 5.1.3 Distance

Cette section détaille l'étalonnage du capteur de vitesse via la distance de déplacement de la bande transporteuse. La vitesse de la bande transporteuse est déterminée par le nombre d'impulsions reçues pour une longueur de la bande.

#### Calcul

La distance parcourue pendant l'étalonnage est divisée par le temps d'étalonnage en secondes et multipliée par 60 pour calculer la vitesse de la bande transporteuse en pieds par minute.







*Exemple : On suppose que la bande parcourt une distance de test de 100 pieds en 40 secondes.*


Distance par minute :




$$100/40 = 2,5 \text{ pieds par seconde}$$

$$2,5 \times 60 \text{ secondes par minute} = 150 \text{ pieds par minute}$$




#### Étalonnage de la vitesse-distance

1. Accédez à *Calibration* (Étalonnage) dans le menu Setup (Configuration) ([Section 4.6.1, page 31](#)).
2. Appuyez sur . *Speed Sensor* (Capteur de vitesse) s'affiche.
3. Appuyez sur . *Pulse Input 1* (Entrée d'impulsions 1) s'affiche.
4. Appuyez sur . *Speed Cal Type CALCULATED* (Type d'étalonnage de vitesse calculée) s'affiche.
5. Appuyez sur  pour accéder à *DISTANCE*.
6. Appuyez sur . *Test Distance* (Distance de test) s'affiche.
7. Appuyez sur . La valeur actuelle de *Test Distance* (Distance de test) s'affiche.
8. Entrez la valeur requise à l'aide du clavier.

 **REMARQUE : Deux points de référence doivent être marqués sur la bande transporteuse et un point de référence doit être marqué sur le châssis du convoyeur. Ainsi, l'opérateur obtient une référence en matière de distance parcourue par la bande pendant l'étalonnage de la vitesse.**

9. Appuyez sur . *Calibrate* (Étalonner) s'affiche.
10. Appuyez sur . *Press Start To Begin* (Appuyer sur Démarrer pour commencer) s'affiche.
11. Appuyez sur . L'unité 882D affiche ce qui suit :
  - *Pulses (Impulsions)* : - affiche les impulsions comptées
  - *Run Time (Temps d'exécution)* : - affiche la durée de fonctionnement en minutes et secondes
  - *Press Stop To Finish* (Appuyez sur Arrêter pour terminer) s'affiche dans la ligne inférieure de la zone des messages

 **REMARQUE : Si les impulsions ne changent pas, cela indique que le capteur de vitesse ou le câblage est défectueux.**

12. Appuyez sur  pour arrêter l'étalonnage aussi près que possible de la distance de test spécifiée.
13. La valeur actuelle de *Test Distance* (Distance de test) s'affiche à nouveau.
14. Entrez la valeur de distance que vous venez de mesurer à l'aide du clavier.
15. Appuyez sur . *Calibrating...* (Étalonnage en cours...) s'affiche brièvement. L'unité 882D détermine les impulsions par unité de mesure à utiliser pour afficher la vitesse de la bande transporteuse et totaliser le poids pendant le fonctionnement.
16. Appuyez sur  pour revenir au mode pesage.

## 5.2 Étalonnage de la barre peseuse

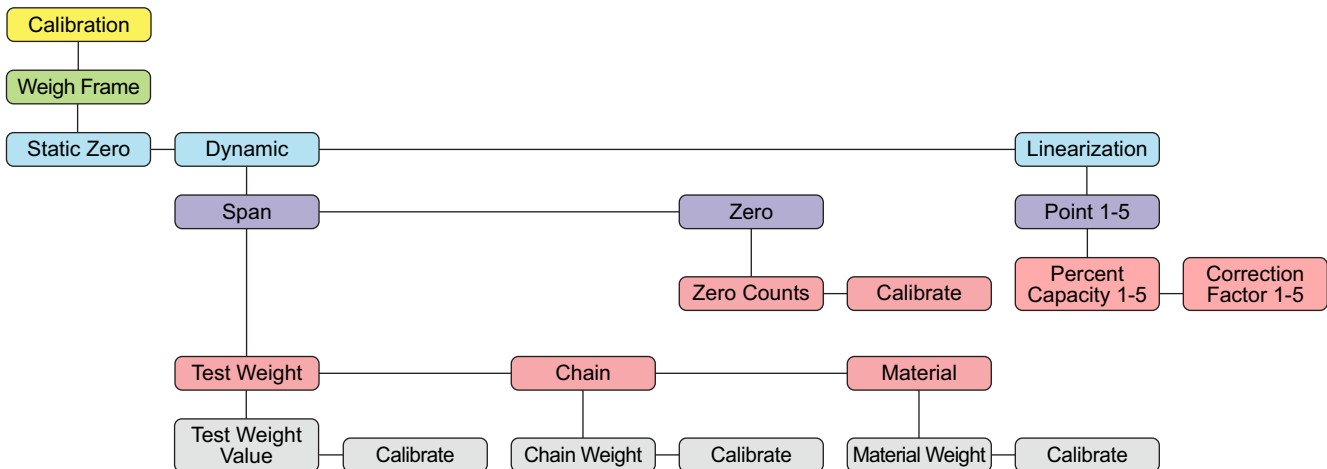


Figure 5-3. Menu Weigh Frame Calibration (Étalonnage de la barre peseuse)

### 5.2.1 Zéro statique

Étalonnage du zéro de l'unité 882D lorsque la bande transporteuse n'est pas en mouvement. L'étalonnage du zéro est basé sur quatre secondes de lectures A/N.

#### Étalonnage du zéro statique

1. Accédez à *Calibration* (Étalonnage) dans le menu Setup (Configuration) ([Section 4.6.1, page 31](#)).
2. Appuyez sur . *Speed Sensor* (Capteur de vitesse) s'affiche.
3. Appuyez sur pour accéder à *Weigh Frame* (Barre peseuse).
4. Appuyez sur . *Static Zero* (Zéro statique) s'affiche.
5. Appuyez sur . *Press Start To Begin* (Appuyer sur Démarrer pour commencer) s'affiche.
6. Assurez-vous qu'aucun matériau ne se trouve sur la balance.
7. Appuyez sur pour lancer la séquence d'étalonnage. *Calibrating...* (Étalonnage en cours...) s'affiche sur la ligne de messagerie supérieure et un graphique à barres sur la ligne inférieure affiche la progression de l'étalonnage.



**REMARQUE :** Une fois que *Press Start to Begin* (Appuyer sur Démarrer pour commencer) est affiché, le seul moyen d'annuler est d'appuyer sur **MENU**.

8. Une fois l'étalonnage terminé, *Static Zero* (Zéro statique) s'affiche à nouveau. Appuyez sur pour revenir au mode pesage.

### 5.2.2 Intervalle de mesure dynamique













**REMARQUE :** Voir la [Section 5.2.3, page 59](#) pour exécuter un étalonnage dynamique du zéro avant de procéder à un étalonnage de l'intervalle de mesure. Le zéro dynamique détermine le point de référence de l'intervalle de mesure.

#### 5.2.2.1 Poids ou chaîne de test

Sélectionnez *Test Weight* (Poids de test) ou *Chain* (Chaîne) pour étalonner l'intervalle de mesure en utilisant le nombre de révolutions comme référence pour la durée d'étalonnage. Les étalonnages de l'intervalle de mesure sont basés sur la longueur de la bande transporteuse définie par le nombre de révolutions et utilisent des chaînes ou des poids de test statique.




#### Étalonnage de l'intervalle de mesure avec des chaînes ou des poids de test

1. Accédez à *Calibration* (Étalonnage) dans le menu Setup (Configuration) ([Section 4.6.1, page 31](#)).
2. Appuyez sur . *Speed Sensor* (Capteur de vitesse) s'affiche.

3. Appuyez sur  pour accéder à *Weigh Frame* (Barre peseuse).
4. Appuyez sur . *Static Zero* (Zéro statique) s'affiche.
5. Appuyez sur  pour accéder à *Dynamic* (Dynamique).
6. Appuyez sur . *Span* (Intervalle de mesure) s'affiche.
7. Appuyez sur . *Test Weight* (Poids de test) s'affiche. Si vous utilisez une chaîne, appuyez sur  pour afficher *Chain* (Chaîne).
8. Appuyez sur . *Test Weight Value* (Valeur du poids de test) affiche le (*Chain Weight* (Poids de la chaîne), si vous utilisez une chaîne).
9. Appuyez sur . La valeur actuelle de *Test Weight Value* (Valeur du poids de test) ou *Chain Weight* (Poids de la chaîne) s'affiche.
10. Entrez la valeur du poids de test utilisé ou le poids de la chaîne à l'aide du clavier.
11. Chargez la balance avec des poids ou des chaînes, puis appuyez sur . *Calibrate* (Étalonner) s'affiche.
12. Appuyez sur . *Press Start to Begin* (Appuyer sur Démarrer pour commencer) s'affiche.








**REMARQUE :** Assurez-vous que la bande transporteuse est en marche avant d'appuyer sur *Start* (Démarrer).




13. Appuyez sur . *Calibrating...* (Étalonnage en cours...) s'affiche.
  - L'unité 882D commence à effectuer des moyennes d'intervalle de mesure
  - Pendant l'étalonnage, le totalisateur de test s'affiche dans la zone numérique, et un graphique à barres de progression s'affiche dans la zone de messagerie
  - Le poids totalisé lors de l'étalonnage s'affiche à une résolution x10
  - L'étalonnage s'exécute pour la distance de test définie dans le menu Configuration (par défaut 20 pieds/mètre)
  - L'unité 882D affiche l'erreur précédente et l'erreur actuelle, et affiche *Enter Key To Accept* (Appuyer sur Entrée pour accepter) sur la dernière ligne de la zone des messages
14. Appuyez sur . *ACCEPTED* (Accepté) s'affiche ; l'erreur et la nouvelle valeur d'intervalle de mesure sont stockées.  
- OU -  
Appuyez sur  pour rejeter l'étalonnage. *REJECTED* (Rejeté) s'affiche.

### 5.2.2.2 Matériau

Utilisez cette méthode pour étalonner la balance avec une quantité connue de matériau. Le matériel doit être pré-pesé ou post-pesé.







#### Étalonnage des matériaux

1. Accédez à *Calibration* (Étalonnage) dans le menu Setup (Configuration) ([Section 4.6.1, page 31](#)).
2. Appuyez sur . *Speed Sensor* (Capteur de vitesse) s'affiche.
3. Appuyez sur  pour accéder à *Weigh Frame* (Barre peseuse).
4. Appuyez sur . *Static Zero* (Zéro statique) s'affiche.
5. Appuyez sur  pour accéder à *Dynamic* (Dynamique).
6. Appuyez sur . *Span* (Intervalle de mesure) s'affiche.

7. Appuyez sur . *Test Weight* (Poids de test) s'affiche.
8. Appuyez sur  pour accéder à *Material* (Matériau).
9. Appuyez sur . *Material Weight* (Poids du matériau) s'affiche.





**REMARQUE :** Le poids du matériau pré ou post-pesé est entré dans **Étape 14**.

10. Appuyez sur . *Calibrate* (Étalonner) s'affiche.
11. Appuyez sur . *Press Start to Begin* (Appuyer sur Démarrer pour commencer) s'affiche.
12. Appuyez sur . L'unité 882D commence à effectuer des moyennes d'intervalle de mesure.
  - Affiche : *Calibrating...* (Étalonnage en cours...)  
*Run Time (Temps d'exécution) : XX:XX*
  - Le poids totalisé pendant l'étalonnage s'affiche dans la zone numérique à une résolution x10.
  - Le voyant Total est allumé, mais 1 et 2 sont le sont pas.
13. Une fois que le matériau est passé sur la balance à convoyeur, appuyez sur  pour terminer la séquence.
14. L'unité 882D invite l'opérateur à fournir la quantité de matériau, en tonnes, avec la valeur précédemment entrée comme point de départ par défaut.
15. Appuyez sur  pour accepter la valeur par défaut  
- OU -  
Utilisez le clavier pour saisir une nouvelle valeur, puis appuyez sur . La nouvelle valeur est enregistrée dans la configuration.







**REMARQUE :** Une pression sur  annule l'étalonnage.







16. L'unité 882D affiche l'erreur précédente et l'erreur actuelle, et invite l'opérateur à accepter ou à rejeter l'étalonnage. *Enter Key To Accept* (Appuyer sur Entrée pour accepter) s'affiche sur la dernière ligne de la zone des messages.
17. Appuyez sur . *ACCEPTED* (Accepté) s'affiche ; l'erreur et la nouvelle valeur d'intervalle de mesure sont stockées.  
- OU -  
Appuyez sur  pour rejeter l'étalonnage. *REJECTED* (Rejeté) s'affiche.

### 5.2.3 Zéro dynamique



Étalonnage du zéro de l'unité 882D lorsque la bande transporteuse est en mouvement.

#### Étalonnage du zéro dynamique

1. Accédez à *Calibration* (Étalonnage) dans le menu Setup (Configuration) ([Section 4.6.1, page 31](#)).
2. Appuyez sur . *Speed Sensor* (Capteur de vitesse) s'affiche.
3. Appuyez sur  pour accéder à *Weigh Frame* (Barre peseuse).
4. Appuyez sur . *Static Zero* (Zéro statique) s'affiche.
5. Appuyez sur  pour accéder à *Dynamic* (Dynamique).

6. Appuyez sur . *Span* (Intervalle de mesure) s'affiche.
7. Appuyez sur  pour accéder à *Zero* (Zéro). Assurez-vous de l'absence de charge sur la bande transporteuse et vérifiez que la bande est en mouvement.
8. Appuyez sur . *Zero Counts* (Décomptes de zéro) s'affiche.
9. Appuyez sur  pour accéder à *Calibrate* (Étalonner).
10. Appuyez sur . *Press Start To Begin* (Appuyer sur Démarrer pour commencer) s'affiche.
11. Appuyez sur . Si un *Speed Sensor Calculation* (Calcul du capteur de vitesse) a été effectué, l'unité invite l'opérateur à étalonner une distance.
  - L'unité 882D commencera à effectuer des moyennes du zéro.
  - Pendant l'étalonnage, le totalisateur de test s'affiche dans la zone numérique, et un graphique à barres de progression s'affiche dans la zone des messages
  - Le poids totalisé lors de l'étalonnage s'affiche à une résolution x10






 **REMARQUE :** Appuyez sur  pour annuler l'étalonnage, si nécessaire. *Canceled* (Annulé) s'affiche momentanément, et l'unité 882D quitte l'étalonnage.


12. L'étalonnage s'exécute pour la distance étalonnée (ou la distance entrée si vous utilisez la vitesse calculée). Une fois que l'unité 882D a exécuté l'étalonnage du zéro, le nouveau % d'erreur zéro et le % d'erreur zéro précédent s'affichent. *Press Enter To Accept* (Appuyer sur Entrée pour accepter) s'affiche sur la ligne inférieure de la zone des messages.
13. Appuyez sur  pour accepter l'étalonnage. *Zero ACCEPTED* (Zéro ACCEPTÉ) clignote brièvement, et le nouveau % d'erreur zéro est mémorisé - la valeur du totalisateur de test n'est pas ajustée.
  - OU -
  - Appuyez sur  pour rejeter l'étalonnage. *REJECTED* (Rejeté) s'affiche.








## 5.2.4 Linearization (Linéarisation)

La linéarisation permet de configurer jusqu'à cinq points de correction en pourcentage de *Max Capacity* (Capacité max.). Un *Percent Capacity* (Pourcentage de capacité) et un *Correction Factor* (Facteur de correction) distincts sont conservés pour chaque *Point*. Un étalonnage de l'intervalle de mesure (Section 5.2.2, page 57) efface tous les points de linéarisation existants et remplit le *Point 1* en définissant le pourcentage de *Percent Capacity 1* (Pourcentage de capacité 1) sur 100,0 et en créant une valeur pour le *Correction Factor 1* (Facteur de correction 1).

### Entrée du point de linéarisation

1. Accédez à *Calibration* (Étalonnage) dans le menu *Setup* (Configuration) (Section 4.6.1, page 31).
2. Appuyez sur . *Speed Sensor* (Capteur de vitesse) s'affiche.
3. Appuyez sur  pour accéder à *Weigh Frame* (Barre peseuse).
4. Appuyez sur . *Static Zero* (Zéro statique) s'affiche.
5. Appuyez sur  pour accéder à *Linearization* (Linéarisation).
6. Appuyez sur . *Point 1* s'affiche.

 **REMARQUE :** Un étalonnage de l'intervalle de mesure remplit la valeur en pourcentage du facteur de correction 1 du paramètre *Point 1*. Répétez les étapes 7 à 14 pour tous les points supplémentaires nécessaires.

7. Appuyez sur  pour accéder au point désiré. *Point X* s'affiche.
8. Appuyez sur . *Percent Capacity X* (Pourcentage de capacité X) s'affiche.
9. Appuyez sur . Le pourcentage de capacité actuel du point s'affiche.
10. Entrez une nouvelle valeur de pourcentage de capacité pour ce point à l'aide du clavier, si nécessaire.
11. Appuyez sur . *Correction Factor X* (Facteur de correction) s'affiche.
12. Appuyez sur . La valeur actuelle du facteur de correction pour ce point s'affiche.
13. Entrez une nouvelle valeur de facteur de correction pour le point à l'aide du clavier, si nécessaire. ([Section 5.2.4.1, page 61](#))
14. Appuyez sur . *Percent Capacity X* (*Pourcentage de capacité X*) s'affiche de nouveau.
15. Répétez les étapes 7 à 14 pour tous les points supplémentaires, ou appuyez sur  pour revenir au mode pesage.

#### 5.2.4.1 Facteur de correction

Le facteur de correction ajuste la valeur de l'intervalle de mesure pour corriger la charge dynamique au niveau de la barre peseuse. Après avoir terminé un étalonnage du zéro et de l'intervalle de mesure, des tests de matériau en tant que pourcentage de *Max Capacity* (Capacité maximale) peuvent être exécutés pour calculer les valeurs de facteur de correction pour chaque point de linéarisation. Il est recommandé d'effectuer au minimum trois tests de matériau pour chaque point de linéarisation, puis de moyenniser et d'utiliser ensuite les valeurs de facteur de correction calculées à partir de ces tests. Cette valeur peut être réglée manuellement.



**REMARQUE :** Lorsque vous quittez le mode pesage, les points d'étalonnage sont réorganisés – de la valeur de pourcentage de capacité la plus faible à la plus élevée.

*Le point de changement pour chaque intervalle correspond au pourcentage de capacité de ce point.*

*Lorsqu'un étalonnage de l'intervalle de mesure dynamique (un seul point) est effectué, son facteur de correction s'applique à tout l'intervalle.*

*La Capacité maximale est le Débit ; chaque fois qu'il est fait référence au Pourcentage de capacité, il s'agit du Débit actuel par rapport à la Capacité maximale.*

#### Exemple de calcul

Dans cet exemple, supposons que la balance à convoyeur ait une configuration totale de capteurs de charge de 100 lb avec une sortie millivolt de 3,0 mV et une capacité maximale de 180 tn/h. Supposons que la bande transporteuse fonctionne à une vitesse fixe de 60 pieds/min et qu'elle est alimentée par un système de trémie dont le débit en matériau peut atteindre 150 tn/h. La valeur actuelle du facteur de correction 1 créée par l'étalonnage de l'intervalle de mesure précédemment exécuté est 99,010871.

Le [Tableau 5-1](#) montre des exemples de valeurs pour trois points de linéarisation. Les deux équations suivantes correspondent aux valeurs fournies :

- Facteur de correction calculé = (poids réel ÷ poids enregistré) x facteur de correction actuel  
*Poids réel = poids réel du matériau sur la balance en tonnes*  
*Poids enregistré = poids mesuré du matériau que le totalisateur 882D affiche en tonnes*
- Nouveau facteur de correction = (Facteur de correction calculé du test 1 + test 2 + test 3) ÷ 3

Pour cet exemple, le facteur de correction 1 est appliqué de 0,0 à 40,0 %, le facteur de correction 2 est appliqué de 40,1 à 70,0 % et le facteur de correction 3 est appliqué au-delà de 70,1 %.

Point de linéarisation	Capacité en pourcentage	Numéro de test du matériau	Poids réel (tn)	Poids enregistré (tn)	Facteur de correction actuel	Facteur de correction calculé	Nouveau facteur de correction
Point 1	Pourcentage de capacité 1 40,0	Test 1	9,3	9,5	99,010871	96,926395	Facteur de correction 1 98,272514
		Test 2	8,5	8,6	99,010871	97,859573	
		Test 3	9,8	9,7	99,010871	100,031574	
Point 2	Pourcentage de capacité 2 70,0	Test 1	14,7	14,3	99,010871	101,780403	Facteur de correction 2 100,318277
		Test 2	15,2	14,8	99,010871	101,686838	
		Test 3	12,8	13,0	99,010871	97,487589	
Point 3	Pourcentage de capacité 3 100,0	Test 1	21,4	21,1	99,010871	100,418609	Facteur de correction 3 99,238795
		Test 2	20,8	20,6	99,010871	99,972168	
		Test 3	23,1	23,5	99,010871	99,010871	

Tableau 5-1. Exemple de linéarisation

## 6.0 Utilitaire Revolution

L'utilitaire Revolution, installé sur un PC, assiste l'opérateur de l'unité 882D dans certaines fonctions. Les fonctions d'assistance actuelles incluent l'enregistrement et la restauration des fichiers de configuration, ainsi que la mise à jour du micrologiciel d'exploitation. Des fonctions supplémentaires seront disponibles dans les prochaines versions.



**REMARQUE :** Pour connaître les exigences système requises, visitez le site Web [www.ricelake.com/revolution](http://www.ricelake.com/revolution)

### 6.1 Connexion à l'unité 882D

Les communications avec l'unité 882D peuvent être réalisées de différentes façons : à l'aide d'une connexion série au port série (COM) de l'unité via le connecteur J3 ; à l'aide d'une connexion USB et du port virtuel de communication au port USB Micro (USBCOM) via le connecteur J4 ; ou à l'aide d'une connexion TCP/IP via le port Ethernet (J6).

Une fois la connexion physique avec le PC effectuée, cliquez sur **Options** dans le menu Tools (Outils) et configurez les paramètres de communication en fonction de l'interface de communication utilisée :

- RS-232 et RS-485 – Sélectionnez le port COM auquel l'unité sera connectée. Les paramètres peuvent être configurés manuellement en fonction des paramètres actuels de l'unité : pour une détection automatique des paramètres par l'utilitaire Revolution, cochez la case *Auto Detect Settings* (Réglages de Détection automatique).
- USB - sélectionnez RS-232 comme mode de communication. La connexion USB apparaît sous la forme d'un port COM standard vers Revolution. Le port de communication USB apparaît dans la liste des ports disponibles uniquement si l'unité est physiquement raccordée et sous tension. Les réglages de vitesse de transmission, de bits de données, d'arrêt et de parité ne s'appliquent pas à une connexion USB et n'ont pas besoin d'être définis sur une valeur spécifique.
- TCP/IP – Nécessite l'adresse IP et le port TCP de l'unité 882D. Entrez l'adresse IP et le port pendant la connexion avec l'interface de communication.

Pour ouvrir la connexion, cliquez sur l'option **Connect** (Connecter) du menu Communications ou sur le bouton **Connect** (Connecter) de la barre d'outils. L'utilitaire Revolution tentera d'établir la communication avec l'unité 882D.



**REMARQUE :** Si Revolution ne détecte pas l'unité 882D, effectuez les vérifications suivantes :

- \* **Connexions physiques**
- \* **Les réglages de communication dans Revolution**
- \* **Les réglages actuels du port de communication de l'unité 882D**
- \* **Le paramètre Trigger (Déclencheur) du port de communication de l'unité 882D, qui doit être défini sur Command (Commande)**
- \* **Si Revolution affiche une erreur de version (Version Error), cela signifie que la version du micrologiciel de l'unité 882D n'est pas adaptée au module utilisé dans Revolution. Une connexion peut être forcée, mais il se peut que certains paramètres ne soient pas activés s'ils ne sont pas initialement pris en charge dans le module.**

### 6.2 Enregistrement et restauration des fichiers de configuration

#### 6.2.1 Chargement de la configuration sur Revolution

La fonction **Get Configuration from Device** du menu Revolution Communications permet d'enregistrer la configuration existante d'un indicateur connecté dans un fichier sur le PC. Une fois enregistré, ce fichier de configuration constitue une sauvegarde qui peut être rapidement restaurée sur l'indicateur en cas de besoin. Il est également possible de modifier le fichier dans Revolution, puis de le renvoyer sur l'indicateur.



**REMARQUE :** Les processus de chargement et de téléchargement peuvent prendre plusieurs minutes.

#### 6.2.2 Téléchargement sur l'unité 882D

La fonction **Send Configuration to Device** du menu Revolution Communications permet le téléchargement d'un fichier de configuration Revolution (avec ou sans données d'étalonnage de balance) ou de formats de ticket sur un indicateur connecté, en mode *Setup*.

La fonction **Send Section to Device** du menu Revolution Communications permet uniquement le téléchargement de la section en cours d'affichage, telle que la configuration du port de communication.

Le volume de données transféré avec **Send Section to Device** étant moins important, ce type de téléchargement est généralement plus rapide que le téléchargement d'une configuration complète. Il est toutefois plus susceptible d'échouer en raison des dépendances par rapport à d'autres objets. En cas d'échec de téléchargement, essayez de réaliser un téléchargement complet à l'aide de la fonction **Send Configuration to Device**.

### 6.3 Mise à jour du micrologiciel de l'UC de 882D

La mise à jour du micrologiciel de l'Unité Centrale (UC) 882D peut être effectuée à partir d'un PC doté d'un port série RS-232 et du pack logiciel de configuration de l'utilitaire Revolution.



**REMARQUE :** TOUTES les données de configuration, y compris l'étalonnage, seront perdues lors de la mise à jour du micrologiciel de l'UC. Utilisez Revolution pour télécharger et enregistrer une copie de la configuration actuelle avant de continuer (Section 6.2, page 63). Une fois la mise à jour terminée, utilisez Revolution pour restaurer la configuration et l'étalonnage.

Les mises à jour micrologicielles peuvent uniquement être réalisées via le port RS-232. Le système ne prend pas en charge les mises à niveau via les ports USB et Ethernet.

1. Téléchargez le nouveau micrologiciel de carte UC depuis le site Web [www.ricelake.com](http://www.ricelake.com).

Fichier de micrologiciel de carte UC – 882D\_CPU\_Firmware\_176769\_Vx\_xx\_xx.S19



**REMARQUE :** Les noms de fichiers sont susceptibles de changer, mais contiennent toujours une forme de désignation de l'appareil auquel ils sont destinés.

2. Connectez le port RS-232 Port (J3) (Section 2.4.7, page 17) de la carte UC à un PC.
3. Retirez le cavalier JP2 et mettez-le de côté jusqu'à ce que la mise à jour du micrologiciel soit terminée (Section 12.7, page 113).



**IMPORTANT :** Remettez le cavalier JP2 en place lorsque la mise à jour est terminée. Si le cavalier JP2 n'est pas remis en place, le fonctionnement normal du 882D en sera affecté.

4. Appuyez sur le commutateur de configuration **SETUP** et maintenez-le enfoncé (Section 4.1, page 28) tout en mettant l'unité 882D en mode *BOOT* (Démarrage). L'écran d'affichage est noir pendant quelques secondes, puis . . . . . s'affiche.
5. Relâchez le commutateur de configuration.
6. Lancez le micrologiciel Revolution sur le PC.
7. Sélectionnez **NEW** (Nouveau) dans le menu File (Fichier).
8. Sélectionnez le module 882D applicable à la version actuelle du micrologiciel.
9. Sélectionnez **Options/Communications/AutoDetect** (Options/Communications/Détection automatique) dans le menu Tools (Outils).
10. Cochez la case *Auto Detect Settings* (Réglages de Détection automatique), puis cliquez sur **OK**.
11. Sélectionnez **Connect** (Se connecter) dans le menu Communications. L'utilitaire Revolution entre en communication avec l'unité 882D.



**REMARQUE :** Vérifiez les connexions si la communication avec l'unité 882D échoue.

12. Une fois connecté, sélectionnez *Update CPU Firmware* (Mettre à jour le micrologiciel de l'UC) dans l'écran d'informations de l'indicateur principal.
13. Sélectionnez le fichier du micrologiciel à mettre à jour.

Le programme charge le nouveau micrologiciel. Cela peut prendre plusieurs minutes. Ne quittez pas la fenêtre Revolution et ne coupez pas l'alimentation de l'unité 882D pendant l'opération. La progression du téléchargement est indiquée sur l'écran d'information de l'unité 882D.

Une fois le téléchargement terminé, le programme indique si l'opération a réussi ou non.



**REMARQUE :** En cas d'échec, coupez l'alimentation de l'unité 882D, retournez à [Étape 4](#), et recommencez toute la procédure.

Si le problème persiste, contactez le service d'assistance technique de Rice Lake Weighing Systems.

## 7.0 Commandes EDP

L'unité 882D peut être contrôlée par un ordinateur personnel (PC) ou un terminal à l'aide de commandes EDP, qui permettent d'accéder aux informations de compte-rendu et de mode pesage, d'interroger ou de définir la valeur des paramètres de configuration et d'activer les touches du panneau frontal (sur pression).

Lors du traitement d'une commande EDP, l'unité 882D répondra avec la valeur demandée, ou, si aucune valeur n'a été requise, en générant le message *OK* dans les cas où la commande a été reçue et exécutée. Si la commande n'est pas reconnue ou ne peut pas être exécutée, l'unité 882D répond « ?? ».

### 7.1 Commandes de compte-rendu

Les commandes de compte-rendu rapportent certaines données sur le système. Ces commandes peuvent être utilisées dans les modes configuration et pesage.

Commande	Fonction
AUDITJUMPER (Cavalier d'audit)	Retourne l'état du cavalier d'audit : voir la <a href="#">Section 7.1.1</a>
BUILD	Retourne la date et l'heure de création du logiciel ; voir la <a href="#">Section 7.1.2</a>
DIN#s	Retourne une valeur numérique représentant l'état de tous les bits DIO pour les logements 0-2 (s); ; voir la <a href="#">Section 7.1.3, page 66</a>
DISPLAYBUILD	Retourne la date et l'heure de création du logiciel du module d'affichage ; « None » (Aucun) est retourné si aucun module d'affichage n'est détecté ; voir la <a href="#">Section 7.1.4, page 66</a>
DISPLAYVERSION	Retourne la version logicielle du module d'affichage ; « None » (Aucun) est retourné si aucun module d'affichage n'est détecté
DUMPALL	Retourne la liste de toutes les valeurs des paramètres
DUMPAUDIT	Retourne la liste des informations relatives à l'audit métrologique ; voir <a href="#">Section 7.1.5, page 66</a>
DUMPCONFIG	Retourne la liste de toutes les valeurs des paramètres, à l'exception des données de points de consigne
DUMPETH	Retourne la liste de toutes les valeurs de paramètres Ethernet
DUMPSC	Retourne la liste de toutes les valeurs de paramètres associées à la balance
DUMPSP	Retourne la liste de toutes les valeurs de paramètres de points de consigne
DUMPVERSIONS	Retourne les informations de version pour la carte UC, l'écran d'affichage et la ou les cartes en option
FBTEST1	Retourne l'état de la carte en option du logement 1 ; voir la <a href="#">Section 7.1.6, page 66</a>
FBTEST2	Retourne l'état de la carte en option du logement 2 ; voir la <a href="#">Section 7.1.6, page 66</a>
HARDWARE (Matériel)	Retourne une valeur qui indique les cartes en option qui sont installées dans les logements en option ; voir la <a href="#">Section 7.1.7, page 67</a>
OPTVERSION#s	Retourne la version du micrologiciel de la carte en option qui figure dans le logement s ; voir la <a href="#">Section 7.1.8, page 67</a>
P	Retourne la valeur actuellement affichée avec l'identificateur d'unités basé sur le mode ; voir la <a href="#">Section 7.1.9, page 67</a>
Pn	Retourne le texte actuellement affiché sur la ligne 1-3 (n) de la zone des messages ; voir la <a href="#">Section 7.1.10, page 68</a>
VERSION	Retourne la version du logiciel de l'unité 882D, le numéro de modèle et la valeur de somme de contrôle du logiciel à 4 chiffres

Tableau 7-1. Commandes de compte-rendu

#### 7.1.1 AUDITJUMPER (CAVALIER D'AUDIT)

Une réponse *OK* indique que le cavalier est sur la position **On** ; la réponse *??* indique que le cavalier est sur la position **Off**.

#### 7.1.2 BUILD

Retourne la date et l'heure de création du logiciel.

Response: BUILD=MMM DD YYYY HH:MM:SS

### 7.1.3 DIN#s - État de l'entrée numérique

Retourne une valeur qui est la somme de tous les bits actifs, quelle que soit la façon dont ils sont configurés, pour le logement spécifié.

Bit	Valeur	Bit	Valeur	Bit	Valeur
1	1	9	256	17	65536
2	2	10	512	18	131072
3	4	11	1024	19	262144
4	8	12	2048	20	524288
5	16	13	4096	21	1048576
6	23	14	8192	22	2097152
7	64	15	16384	23	4194304
8	128	16	32768	24	8388608

Tableau 7-2. Valeurs de bits

Exemple : Si les bits 1 et 3 sont actifs et que tous les autres sont inactifs, alors la valeur retournée est 5.

### 7.1.4 DISPLAYBUILD

Retourne la date et l'heure de création du logiciel du module d'affichage.

Response: DISPLAYBUILD=MMM DD YYYY HH:MM:SS

### 7.1.5 DUMPAUDIT

Produit un compte-rendu d'audit. Exemple :

```
Rapport d'audit métrologique de l'unité 882D <CR> <LF>
<heure et date actuelles> <CR> <LF>
Événement 1 <heure et date de l'événement> <CR> <LF>
MAXCAPACITY=300.0<CR><LF>
Événement 2 <heure et date de l'événement> <CR> <LF>
UID=stone<CR><LF>
MAXCAPACITY=400.0<CR><LF>
```

### 7.1.6 FBTEST1-2

Cette commande de test du module Anybus permet de tester la présence et la fonctionnalité de la carte porteuse de bus de terrain et d'un module Anybus connecté.

Commande : FBTEST1 (Logement 1) ou FBTEST2 (Logement 2)

Response: FBTEST1=<état> ou FBTEST2=<état>

État	Description
NOTFOUND	(Introuvable) – carte bus de terrain en option introuvable ou non opérationnelle
NOMODULE	(Pas de module) – une carte de bus de terrain en option est installée, mais un module de bus de terrain n'a pas été trouvé, ou n'est pas un module reconnu, ou n'est pas opérationnel ; l'ID rapporté par le module sera également inclus Exemple : "NOMODULE – 0x000"
MODBUS	Une carte bus de terrain en option est installée et un module Modbus opérationnel a été trouvé
PROFIBUS	Une carte bus de terrain en option est installée et un module Profibus opérationnel a été trouvé
ETHERNET_IP	Une carte de bus de terrain en option est installée et un module IP Ethernet opérationnel a été trouvé
DEVICENET	Une carte bus de terrain en option est installée et un module DeviceNet opérationnel a été trouvé
PROFINET	Une carte bus de terrain en option est installée et un module ProfiNet opérationnel a été trouvé
ETHERCAT	Une carte bus de terrain en option est installée et un module EtherCAT opérationnel a été trouvé

Tableau 7-3. Réponses aux commandes test

### 7.1.7 HARDWARE (Matériel)

Retourne des codes représentant le type de carte(s) en option installée(s). Réponse: HARDWARE=xxx, yyy, zzz - où xxx représente l'option USB intégrée (actuellement, toujours 000), yyy représente le logement 1 et zzz le logement 2.

Valeurs possibles :

000 = aucune, 032 = carte d'E/S numériques 24 canaux, 033 = carte DIO 24 V 8 voies, 085 = carte relais 4 canaux, 153 = carte de sortie analogique, 170 = carte de bus de terrain

Exemple de réponse avec une carte relais à 4 canaux installée dans le logement 1 et une carte de sortie analogique dans le logement 2 :

HARDWARE=000 085 153

### 7.1.8 OPTVERSION#s

Retourne la version du micrologiciel de la carte dans le logement s. Retourne *NOCARD* (Aucune carte) si aucune carte en option n'est installée. Retourne *UNSUPPORTED* (Non prise en charge) si le micrologiciel de la carte en option ne prend pas en charge la commande.

### 7.1.9 P

Retourne la valeur actuellement affichée, y compris les unités.

#### Description des données

Valeur	Description
wwwwwwww	9 emplacements de caractères pour le poids, y compris le signe décimal et négatif ; les espaces de début remplacent tous les emplacements inutilisés ; la valeur négative est indiquée par un «-» (hex 0x2d) placé immédiatement avant la valeur
<sp>	espace (hex 0x20)
uu	étiquette des unités
<term>	terminateur configuré pour le port
&	esperluette (hex 0x26)
:	deux points (hex 0x3a)
<menu_heading>	nom de l'en-tête de menu actuellement affiché
<parameter_value>	valeur de paramètre actuellement affichée
<message>	message affiché en mode pesage

Tableau 7-4. Descriptions des données

#### Mode pesage

Réponse en mode pesage sans message dans la zone des messages : wwwwwwwww <sp> uu <term>

La valeur est justifiée à droite.

Réponse lorsqu'il y a des caractères dans la zone des messages : <message><term>

Le message de sortie est justifié à gauche ; aucune sortie de données de poids.

Exemple : Version<term>

Réponse en cas de surcharge : &&&&&&<sp>uu<term>

Réponse en cas de sous-charge : ::::: <sp>uu<term>

#### Mode de configuration

Réponse lorsqu'aucune valeur de paramètre n'est affichée : <menu\_heading><term>

La sortie de l'en-tête de menu est justifiée à gauche.

Réponse à l'affichage d'une valeur de paramètre : <parameter\_value><term>

La sortie de valeur de paramètre est justifiée à gauche, ignorant la valeur du curseur clignotant.

### 7.1.10 Pn

Renvoie la ligne demandée du texte actuellement affiché dans la zone de message. Ces commandes fonctionnent dans tous les modes de fonctionnement.

- P1 - Retourne le texte de la ligne 1 de la zone de message (haut)
- P2 - Retourne le texte de la ligne 2 de la zone de message (milieu)
- P3 - Retourne le texte de la ligne 3 de la zone de message (bas)

La réponse sera toujours textuelle, avec le texte de l'affichage et fixé 20 caractères ; tous les emplacements inutilisés sont remplis d'espaces.

## 7.2 Commandes de mode pesage

Les commandes de mode pesage transmettent les données à un port de communication à la demande. Toutes les commandes sont valides dans les modes pesage et de configuration, sauf indication contraire.

Commande	Fonction
CONSNUM	Définit ou demande la numérotation séquentielle
DISPLAYMODE	Définit ou demande l'écran d'affichage du mode pesage actuel
UID	Définit ou demande l'ID de l'unité ; la valeur est alphanumérique, et comprend jusqu'à 16 caractères
SD	Définit ou demande la date ; entrez une date à six chiffres en utilisant la séquence année-mois-jour spécifiée pour le paramètre DATEFMT, avec uniquement les deux derniers chiffres de l'année
ST	Définit ou demande l'heure ; spécifiez l'heure à l'aide du format 24 heures
SX	Démarrez la transmission du port série sur le port connecté <sup>12</sup>
SX#n	Démarrer la transmission du port série sur le port n <sup>124</sup>
EX	Arrêtez la transmission du port série sur le port connecté <sup>12</sup>
EX#n	Arrêtez la transmission du port série sur le port n <sup>124</sup>
RS	Réinitialise le système ; il s'agit d'une réinitialisation logicielle ; utilisée pour réinitialiser l'unité 882D sans réinitialiser la configuration aux réglages d'usine par défaut.
S	Retourne une seule trame de transmission en utilisant le format configuré pour le port connecté <sup>2</sup>
MT	Retourne la valeur du totalisateur principal <sup>23</sup>
T1	Retourne la valeur du totalisateur 1 <sup>23</sup>
T2	Retourne la valeur du totalisateur 2 <sup>23</sup>
LD	Retourne la valeur de la charge <sup>23</sup>
SPD	Retourne la valeur de la vitesse <sup>23</sup>
RATE (Débit)	Retourne la valeur du débit <sup>23</sup>
RT1	Retourne la valeur du totalisateur 1
RT2	Retourne la valeur du totalisateur 2
XE	Retourne une représentation décimale de toute condition d'erreur
XEH	Retourne une représentation hexadécimale de toute condition d'erreur
1 - Les commandes liées à la transmission ne sont valides que pour les ports configurés pour transmettre des données (EDP.TRIGGER # p = STRLFT ou STRIND)	
2 - Ces commandes ne sont valables qu'en mode pesage	
3 - Pour ces commandes, ajoutez le suffixe « _V » pour renvoyer la valeur sans unités (exemple : envoyer RATE_V pour renvoyer le débit sans unités)	
4 - « n » représente le port de communication (1 = COM, 2 = USBCOM, 3 = serveur Ethernet, 4 = client Ethernet)	

Tableau 7-5. Commandes de mode pesage

### 7.2.1 Commande DISPLAYMODE

Cette commande passe à l'écran du poids du mode d'affichage spécifié.

DISPLAYMODE = x

Où x est l'un des suivants:

- LOAD (Charge)
- SPEED (Vitesse)

RATE (Débit)  
TOTALIZER1  
TOTALIZER2  
MASTERTOTALIZER

L'envoi de DISPLAYMODE sans valeur renverra la valeur actuelle.

### 7.2.2 Compte-rendu sur la valeur du totalisateur

Retourne les valeurs de totalisateur respectives MT, T1 et T2.

Réponse : `wwwwww<sp>uu<term>`

Valeur	Description
wwwwwww	valeur, comprend les principaux espaces
<sp>	espace (hex 0x20)
uu	libellé des unités, tel que déterminé par le paramètre Totalizer Resolution (Résolution du totalisateur), 2 caractères, justifié à droite, espace de début si nécessaire
<term>	terminateur configuré pour le port

Tableau 7-6. Valeurs du totalisateur

### 7.2.3 Compte-rendu de valeur de charge

Retourne la valeur de charge LD actuelle.

Réponse : `wwwwww<sp>uuu<term>`

Valeur	Description
wwwwwww	valeur, comprend les principaux espaces
<sp>	espace (hex 0x20)
uuuuu	libellé des unités (lb/ft ou kg/m), comme déterminé par le paramètre Units (Unités), 5 caractères, justifiés à droite, espace de début si nécessaire
<term>	terminateur configuré pour le port

Tableau 7-7. Valeurs de charge

### 7.2.4 Compte-rendu de valeur de vitesse

Retourne la valeur de charge SPD actuelle.

Réponse : `wwwwww<sp>uuuu<term>`

Valeur	Description
wwwwwww	valeur, comprend les principaux espaces
<sp>	espace (hex 0x20)
uuuu	libellé des unités (lb/ft ou kg/m), comme déterminé par le paramètre Units (Unités), 4 caractères, justifiés à droite, espace de début si nécessaire
<term>	terminateur configuré pour le port

Tableau 7-8. Valeurs de vitesse

### 7.2.5 Compte-rendu de valeur du débit

Retourne la valeur RATE (Débit) actuelle.

Réponse : `wwwwww<sp>uuu<term>`

Valeur	Description
wwwwwww	valeur, comprend les principaux espaces
<sp>	espace (hex 0x20)
uuu	libellé des unités, tel que déterminé par le paramètre de résolution de taux, 3 caractères, justifié à droite, espace de début si nécessaire
<term>	terminateur configuré pour le port

Tableau 7-9. Valeurs de débit

### 7.2.6 Génération de code d'erreur XE et XEH

Les commandes XE et XEH renvoient une représentation des conditions d'erreur existantes, comme indiqué dans le [Tableau 7-10](#). Si plusieurs conditions d'erreur existent, le nombre retourné correspond à la somme des valeurs représentant les conditions d'erreur. La commande XE retourne la valeur sous forme d'une représentation décimale et la commande XEH, d'une représentation hexadécimale.

Code d'erreur XE (décimal)	Description	Code d'erreur XEH (hexadécimal)
0	Aucune erreur	0x00000000
1	VIRGERR	0x00000001
2	PARMCHKERR	0x00000002
4	LOADCHKERR	0x00000004
8	PRINTCHKERR	0x00000008
16	ENVRAMERR	0x00000010
32	ENVRCRERR	0x00000020
64	BATTERYERR	0x00000040
128	TCPERR	0x00000080
65536	ADPHYSICALERR	0x00010000
262144	EACCOVER	0x00040000
524288	STRINGERR	0x00080000
1048576	RESERVED_PF	0x00100000
2097152	RTCERR	0x00200000
4194304	MISSINGHWERR	0x00400000
8388608	CFGCONFLICTERR	0x00800000
16777216	UNRECOVERABLEERR	0x01000000

Tableau 7-10. Codes d'erreur XE et XEH



**REMARQUE :** TCPERR - L'initialisation TCP ne s'est pas terminée en temps opportun (2,5 secondes). Lorsque cette erreur se produit, toutes les fonctionnalités TCP sont désactivées.

### 7.3 Commandes d'enfoncement de touches

Les commandes EDP d'enfoncement de touches simulent l'enfoncement des touches du panneau frontal de l'unité 882D. Ces commandes peuvent être utilisées dans les modes configuration et pesage. Plusieurs d'entre-elles servent de pseudo touches et offrent des fonctions non représentées par une touche sur le panneau frontal.

Commande	Fonction	Commande	Fonction
KMENU	Active la touche <b>Menu</b>	KLOCK	Verrouille la touche spécifiée du panneau frontal ; par exemple, pour verrouiller la touche <b>Zero</b> (Zéro), entrez KLOCK = KZERO (pseudo touche)
KZERO	En mode pesage, active la touche <b>Zero</b> (Zéro)	KUNLOCK	Verrouille la touche spécifiée du panneau frontal ; par exemple, pour verrouiller la touche <b>Print</b> (Imprimer), entrez KUNLOCK=KPRINT (pseudo touche)
KPRINT	En mode pesage, active la touche <b>Print</b> (Imprimer)	KDATE	Affiche la date (pseudo touche)
KCLR	Active la touche <b>CLR</b> (Supprimer) (« effacer »)	KTIME	Affiche l'heure (pseudo touche)
KCLRCN	Réinitialise la numérotation séquentielle (pseudo touche)		
KLEFT	Effectue un déplacement vers la gauche en mode Menu		
KRIGHT	Effectue un déplacement vers la droite en mode Menu		
KUP	Effectue un déplacement vers le haut en mode Menu		

Tableau 7-11. Commandes d'enfoncement de touches

Commande	Fonction
KDOWN	Effectue un déplacement vers le bas en mode Menu
KSAVE	Enregistre la configuration actuelle en mode configuration (pseudo touche)
KEXIT	Enregistre la configuration actuelle en mode configuration, puis renvoie au mode pesage (pseudo touche)
K0-K9	Enfonce les touches numériques 0 (zéro) à 9
KDOT	Active la touche de point décimal (.) (touche)
KENTER	Active la touche <b>Enter</b> (Entrée)

Commande	Fonction
KESCAPE	Permet de quitter le paramètre sélectionné ; provoque le retour en mode de pesage si aucun paramètre n'est sélectionné (fonctions identiques à la touche <b>Menu</b> en mode Menu) (pseudo touche)
KSETPOINT	Active la touche <b>Setpoint</b> (Point de consigne)
KMODE	Active la touche <b>Mode</b>
KF1	Active la touche <b>F1</b>
KF2	Active la touche <b>F2</b>
KF3	Active la touche <b>F3</b>
KF4	Active la touche <b>F4</b>

Tableau 7-11. Commandes d'enfoncement de touches (Suite)

## 7.4 Commandes de contrôle de mise en lots

Commande	Fonction
BATSTART	Démarrage du lot ; si l'entrée numérique BATRUN est active (niveau bas) ou n'est pas attribuée, la commande BATSTART peut être utilisée pour démarrer le programme de lot ; si la commande BATRUN est inactive (niveau haut), la commande BATSART réinitialise le programme de lot sur la première étape de lot
BATSTOP	Arrêt du lot – arrête le programme de lot à l'étape de lot actuelle et désactive toutes les sorties numériques associées
BATPAUSE	Pause du lot – arrête le programme de lot à l'étape actuelle ; toutes les sorties numériques définies par l'étape actuelle sont désactivées ; l'entrée numérique BATSTR ou la commande série BATSTART peut être utilisée pour redémarrer le programme de lot à l'étape actuelle
BATRESET	Réinitialisation du lot – arrête le programme et réinitialise le programme de lot à la première étape de lot ; exécutez la commande BATRESET après une modification du mode pesage lors de la configuration de lot
BATSTATUS	État du lot - Retourne XYYY, où X = S (arrêté), P (en pause) ou R (en marche); YYY = numéro de consigne

Tableau 7-12. Commandes de contrôle de mise en lots

## 7.5 Commandes d'étalonnage

Ces commandes ne s'exécutent qu'en mode configuration.

### 7.5.1 Speed (Vitesse)

Commande	Fonction
SPEED.PERFORMSPEEDCAL#n	Effectue les calculs d'étalonnage de vitesse sur l'entrée d'impulsions n
SPEED.STARTSPEEDCAL#n	Démarre le processus d'étalonnage de la vitesse sur l'entrée d'impulsions n
SPEED.STOPSPEEDCAL#n	Arrête le processus d'étalonnage de la vitesse sur l'entrée d'impulsions n

Tableau 7-13. Commandes d'étalonnage de la vitesse

### 7.5.2 Weigh Frame (Barre peseuse)

Commande	Fonction
SC.APPLYDYNAMICCAL#n	Calcule et applique un nouveau facteur de correction ; le poids d'étalonnage est ensuite totalisé à l'aide du nouveau facteur de correction
SC.CALCULATEDYNAMICCAL#n	Calcule un nouveau pourcentage d'erreur d'intervalle de mesure
SC.DYNAMICZERO#n	Effectue les calculs du zéro dynamique de la barre peseuse sur la balance n
SC.MULTICALPOINT#n	Sélectionne le point d'intervalle de mesure dynamique à étalonner ; il doit être envoyé avant d'effectuer les autres étapes (non nécessaire lors d'un étalonnage du zéro)
SC.REJECTDYNAMICCAL#n	Totalise le poids d'étalonnage en utilisant le facteur de correction existant
SC.SPANCALDISTANCETRAVELED#n	Permet d'obtenir la distance parcourue par la bande transporteuse lors de l'étalonnage sur la balance n
SC.STARTDYNAMICCAL#n	Effectue les calculs d'intervalle de mesure dynamique de la barre peseuse sur la balance n
SC.STATICZERO#n	Effectue les calculs du zéro statique de la barre peseuse sur la balance n
SC.TEMPERRORPERCENT#n	Permet d'obtenir l'erreur calculée actuelle
SC.TEMPTESTTOTALIZER # n	Permet d'obtenir la valeur du totalisateur de test à partir de l'étalonnage dynamique qui vient d'être terminé

Tableau 7-14. Commandes d'étalonnage de la barre peseuse



**REMARQUE :** L'unité 882D ne prend en charge qu'une seule balance. La lettre « n » à la fin d'une commande représente le numéro de la balance.

## 7.6 Commande RESETCONFIGURATION

La commande RESETCONFIGURATION peut être utilisée dans le mode configuration pour restaurer la valeur par défaut de l'ensemble des paramètres de configuration.

Cette commande équivaut à utiliser la fonction Default (Défaut) du menu Version en mode configuration.



**REMARQUE :** Les totalisateurs 1 et 2 sont réinitialisés et les paramètres d'étalonnage du capteur de charge sont perdus lorsque la commande RESETCONFIGURATION (Réinitialisation de la configuration) est exécutée.

## 7.7 Commandes de réglage des paramètres

Les commandes de réglage des paramètres permettent d'interroger ou de modifier la valeur actuelle pour un paramètre de configuration spécifique.

Les réglages actuels des paramètres de configuration peuvent être affichés en mode configuration ou pesage à l'aide de la syntaxe suivante :

`command<CR>`

La plupart des valeurs de paramètres peuvent être modifiées en mode configuration uniquement ; les paramètres de point de consigne répertoriés dans le [Tableau 7-24, page 81](#) peuvent être modifiés en mode pesage normal.

Utilisez la syntaxe de commande suivante lors de la modification des valeurs de paramètres :

`command=value<CR>`

Où *value* (valeur) correspond à la nouvelle valeur à attribuer au paramètre. N'utilisez pas d'espace avant ou après le signe égal (=). Si une commande incorrecte est entrée, la réponse est ??.

Par exemple, pour définir le paramètre de bande morte sur 3, tapez :

`SC.DEADBAND#1=3.0<CR>`

Pour les paramètres avec des valeurs sélectionnables, entrez la commande et le signe égal suivis d'un point d'interrogation :

`command=?<CR>`

pour afficher la liste de ces valeurs. Pour utiliser cette fonction, l'unité 882D doit être en mode configuration.

### 7.7.1 Menu Scale (Balance)

Menu	Commande	Description
Quantité par impulsion	SC.AMOUNTPERPULSE#n	La quantité de matière représentée par chaque impulsion de sortie numérique configurée comme TOTALIZERPULSE ; Réglages : 0,1 (par défaut), 0,2, 0,5, 1, 2, 5, 0,01, 0,02, 0,05, 0,1, 0,2, 0,5, 1, 2, 5
Angle of Incline (Angle d'inclinaison)	SC.ANGLEOFINCLINE#n	Angle du convoyeur mesuré en degrés (°) ; Entrez une valeur : 0,0 - 89,0, 0,0 (par défaut)
Auto Zero Track Band (Bande de suivi du zéro auto)	SC.AUTOZTRKBND#n	C'est la bande autour de laquelle la mise à zéro automatique se produira ; la mise à zéro automatique ne peut pas démarrer tant qu'un préchauffage (le cas échéant) n'a pas été exécuté ; pendant le processus d'échantillonnage du zéro automatique et du zéro réel, le voyant du zéro clignotera ; si le poids est hors des limites de la bande, tout zéro en cours est arrêté/supprimé ; une vérification du non dépassement du « maximum de suivi automatique du zéro » avant de démarrer le processus de mise à zéro automatique ; pourcentage de la capacité maximale ; Entrez une valeur : 0,0 - 100,0, 0,0 (par défaut)
Auto Zero Track Max (Suivi du zéro auto max.)	SC.AUTOZEROMAX#n	Il s'agit de la quantité maximale qui peut être remise à zéro automatiquement ; Pourcentage de la capacité maximale ; Entrez une valeur : 0,0 - 100,0, 0,0 (par défaut)
Belt Length (Longueur de la bande)	SC.BELTLENGTH#n	Longueur totale de la bande transporteuse (en pied ou mètre) ; Entrez une valeur : 1,0 - 99999,0, 500,0 (par défaut)
Chain Weight (Poids de la chaîne)	SC.MCAL.CWp#n	Poids/longueur d'une chaîne utilisée pour un étalonnage dynamique d'intervalle de mesure (lb/pi ou kg/m) ; par exemple : lorsque le système métrique (METRIC) est configuré et que la valeur du poids de la chaîne est 100 (100 kg/m) Entrez une valeur : 0,0 - 9999,0, 0,0 (par défaut)
Confirm Zero (Confirmer le zéro)	SC.CONFIRMZERO#n	Indique s'il convient d'inviter à confirmer une opération de mise à zéro ; s'applique à la touche zéro du panneau frontal ou à l'entrée numérique ; Réglages : ON (par défaut) = demande de confirmation du zéro OFF = ne pas demander et accepter automatiquement le zéro
Linearization Point Calibration Factor (Facteur d'étalonnage du point de linéarisation)	SC.MCAL.CFp#n	Ajuste la valeur de intervalle de mesure pour corriger le chargement dynamique au niveau de la barre peseuse ; cette valeur est calculée pendant l'étalonnage, mais peut être ajustée manuellement ; une valeur de 100 équivaut à aucun ajustement ; Entrez une valeur : 0,0 - 1000,0, 100,0 (par défaut)
Linearization Point Weight (Poids du point de linéarisation)	SC.MCAL.Vp#n	Poids auquel s'applique le facteur de correction du point de linéarisation p (lb/ft or kg/m) ; Entrez une valeur : 0,0 - 99999,0, 0,0 (par défaut)

Tableau 7-15. Commandes de Balance

Menu	Commande	Description
Dead Band (Bande morte)	SC.DEADBAND#n	L'unité 882D ne totalisera pas la quantité si le débit est compris dans les limites de la bande morte ; le débit doit être supérieur au pourcentage spécifié de la capacité maximale configurée pour que la totalisation se produise ; de plus, dans les limites de la bande morte, le débit rapporté est forcé à 0 ; % de la capacité maximale configurée ; <i>Entrez une valeur : 0,0 - 100,0, 0,0 (par défaut)</i>
Digital Filter 1-3 (Filtre numérique 1-3)	SC.DIGFLTR1#n SC.DIGFLTR2#n SC.DIGFLTR3#n	Sélectionnez le débit de filtrage numérique utilisé pour réduire les effets des vibrations mécaniques de la zone située à proximité immédiate de la balance ; le réglage sélectionné indique le nombre de conversions A/N par mise à jour, moyennées pour obtenir la mesure affichée ; un nombre plus élevé offre un affichage plus précis en minimisant l'effet de mesures bruyantes, mais ralentit le débit de stabilisation de l'indicateur ; <i>Réglages : 1, 2, 4 (par défaut), 8, 16, 32, 64, 128, 256</i>
Filter Sensitivity (Sensibilité du filtre)	SC.DFSENS#n	Sensibilité de désactivation du filtre numérique ; spécifie le nombre de relevés consécutifs en dehors du seuil de filtrage avant l'interruption du filtrage numérique ; <i>Réglages : 2OUT (par défaut), 4OUT, 8OUT, 16OUT, 32OUT, 64OUT, 128OUT</i>
Filter Threshold (Seuil de filtrage)	SC.DFTHR#n	Seuil de désactivation du filtre numérique ; spécifie le seuil du filtre, en divisions d'affichage ; lorsqu'un nombre spécifié de mesures de balance consécutives (paramètre de sensibilité du filtre) tombe en dehors de ce seuil, le filtrage numérique est interrompu ; si NONE (Aucun) est sélectionné, le filtre est toujours activé ; <i>Réglages : NONE (Aucun) (par défaut), 2D, 5D, 10D, 20D, 50D, 100D, 200D, 250D</i>
Distance per Pulse (Distance par impulsion)	SPEED.DPP#x	Distance représentée par chaque impulsion d'un capteur de vitesse, (en pied, mètre) ; <i>Entrez une valeur : 0,0 - 99,0, 1,0 (par défaut)</i>
Display Rate (Fréquence d'affichage)	SC.DSPRATE#n	Affiche la fréquence de mise à jour ; spécifie la fréquence de mise à jour de l'affichage, exprimée en nombre d'intervalles de 100 millisecondes entre les mises à jour ; <i>Entrez une valeur : 1 - 80, 1 (par défaut)</i>
Type d'intervalle de mesure dynamique (pas un élément de menu)	SC.DYNAMICSPANTYPE#n	Type d'étalonnage d'intervalle de mesure dynamique à effectuer ; <i>Réglages : MATERIAL (par défaut), CHAIN, TESTWEIGHT</i>
Speed Input Type (Type d'entrée de vitesse)	SC.SPEEDTYPE#n	Spécifie la façon dont le système détermine la vitesse de la bande transporteuse. <i>Réglages : PULSE (default) - Détermine la vitesse de la bande transporteuse à partir des impulsions d'un capteur de vitesse connecté FIXED (fixe) - Une vitesse de bande transporteuse prédéterminée est saisie dans le 882D pendant la configuration PLC - Un automate programmable industriel (PLC) connecté fournit la vitesse de la bande transporteuse en définissant la valeur du point de consigne (Setpoint) 20</i> <b>REMARQUE : Lorsqu'une vitesse de bande fixe ou une vitesse de bande fournie par PLC est utilisée, il doit également y avoir des E/S numériques configurées et activées comme BELTRUNNING ou la vitesse de bande transporteuse sera considérée comme 0 (zéro) (voir Section 4.6.6 page 48).</b>
Fixed Speed (Vitesse fixe)	SC.FIXEDSPEED#n	Spécifie une vitesse de bande transporteuse fixe pour l'unité 882D ; si une valeur différente de zéro est entrée, l'unité 882D ne calcule plus la vitesse de la bande transporteuse à l'aide du capteur de vitesse (ft/m ou m/s) ; <i>Entrez une valeur : 0,0 - 9999,0, 0,0 (par défaut)</i>
Idler Spacing (Espacement de la station rouleaux)	SC.IDLERSPACING#n	Définit l'espacement entre les rouleaux (en pouces ou mètres) ; détermine la surface de pesée (par exemple, lb/ft max.) de la balance à convoyeur ; par exemple : avec un capteur de charge totale de 500 lb et un espacement de station rouleaux de 4 pieds, la valeur maximale en lb/pi est de 125 ; <i>Réglages : 0,01 - 9999,0, 48,0 (par défaut)</i>
Load Resolution (Résolution de charge)	SC.LOADRESOLUTION#n	Résolution de la valeur de charge ; <i>Réglages : 0,1 (par défaut), 0,2, 0,5, 1, 2, 5, 0,01, 0,02, 0,05</i>
Material Weight (Poids du matériau)	SC.MCAL.MWp#n	Quantité réelle de matériau utilisée pour un étalonnage dynamique de l'intervalle de mesure basé sur le matériau (tn ou t) ; <i>Entrez une valeur : 0,0 - 9999,0, 0,0 (par défaut)</i>
Max capacity (Capacité maximale)	SC.MAXCAPACITY#n	Définit la capacité nominale maximale de la balance à convoyeur – la quantité de matériau pesé maximum qui peut passer sur la balance à bande par heure (tn/h, lb/h, t/h ou kg/h) ; <i>Entrez une valeur : 0,1 - 99999,0, 500,0 (par défaut)</i>
Millivolt Output (Sortie millivolt)	SC.MVV#n	Débit moyen en mV/V de tous les capteurs de charge du système ; <i>Entrez une valeur : 0,0 - 4,5, 3,0 (par défaut)</i>

Tableau 7-15. Commandes de Balance (Suite)

Menu	Commande	Description
Negative Totalizing (Totalisation négative)	SC.NEGATIVETOTALIZE#n	Spécifie s'il convient d'autoriser la totalisation des valeurs lorsque la valeur de charge est négative, ce qui entraîne la soustraction de la valeur des totalisateurs ; Réglages : YES (par défaut), NO
Number of Idlers (Nombre de stations rouleaux)	SC.NUMBEROFIDLERS#n	Définit le nombre de stations rouleaux dans la barre peseuse ; Entrez une valeur : 1 - 4, 1 (par défaut)
Pulse Input (Entrée d'impulsions)	SC.PULSEINPUT#n	Spécifie le schéma d'entrée d'impulsions utilisé pour déterminer la vitesse et détecter des erreurs Réglages : SINGLE (Simple) (par défaut) - la vitesse est déterminée à partir d'un seul capteur connecté à l'entrée d'impulsions 1 REDONDANT – un seul capteur est raccordé aux deux entrées d'impulsions DUAL (Double) – deux capteurs, dont chacun est raccordé à une entrée d'impulsions individuelle
Pulse Per Revolution (Impulsion par révolution)	SPEED.PPR#x	Nombre d'impulsions émises par le capteur de vitesse par révolution (tour complet) du capteur de vitesse ; Entrez une valeur : 0,0 - 99999,0, 60,0 (par défaut)
Pulse Width (Largeur d'impulsion)	SC.PULSEWIDTH#n	Définit la durée pendant laquelle la sortie numérique TOTALIZERPULES reste activée (ms) ; Entrez une valeur : 0 - 1000, 250 (par défaut)
Rate Dampening (Modération du débit) (secondes)	SC.RATEDAMPSECONDS#n	Nombre de secondes permettant le moyennage des valeurs de débit ; une valeur de 0 désactive le moyennage ; Entrez une valeur : 0 - 600, 0 (par défaut)
Rate Dampening (Modération du débit) (sensitivity) (sensibilité)	SC.RATEDAMPSENS#n	Nombre de calculs de valeurs de débit consécutives qui doivent être hors limites/dans les limites de la valeur seuil avant que le filtrage de débit ne soit suspendu/repris ; Entrez la valeur : 0 - 400, 50 (par défaut)
Rate Dampening (Modération du débit) (threshold) (seuil)	SC.RATEDAMPTHRESH#n	Seuil de débit utilisé avec la sensibilité pour définir à quel moment le filtrage de débit est suspendu/repris ; Entrez une valeur : 0 - 1000, 200 (par défaut)
Rate Resolution (Résolution du débit)	SC.RATERESOLUTION#n	Résolution de la valeur du débit ; Sélectionnez une valeur : voir la <a href="#">Figure 4-8, page 36</a>
Ratio (Rapport)	SC.RATIO#n	Rapport de levier pour une barre peseuse à pivot ; Entrez une valeur : 0,0 - 9999,0, 1,0 (par défaut)
Rattle Trap (Piège à bruits)	SC.RATLTRAP#n	Active ou désactive le paramètre de filtre Rattle Trap (Piège à bruits) ; Réglages : ON, OFF (par défaut)
Sensor Diameter (Diamètre du capteur)	SPEED.DIAMETER#n	Diamètre du capteur de vitesse (en pied ou mètre) ; Entrez une valeur : 0,01 - 100,0, 3,81972 (par défaut)
Sample Rate (Fréquence d'échantillonnage)	SC.SMPRAT#n	Fréquence d'échantillonnage du convertisseur analogique-numérique ; sélectionne la cadence de mesure (en échantillons par seconde) du convertisseur analogique-numérique ; Réglages : 30 HZ (par défaut), 60 HZ, 120 HZ, 7,5 HZ, 15 HZ
Span Error Percent (Pourcentage d'erreur d'intervalle de mesure)	SC.MCAL.SEp#n	La différence entre la quantité saisie par l'utilisateur et la quantité surveillée est calculée en pourcentage de quantité saisie par l'utilisateur ; lorsqu'un étalonnage d'intervalle de mesure dynamique est effectué, le pourcentage mémorisé et le nouveau pourcentage sont affichés, et l'opérateur peut alors décider d'accepter ou non l'étalonnage ; Entrez une valeur : -999,0 - 999,0, 0,0 (par défaut)
Speed Cal Type (Type d'étalonnage de vitesse) (pas un élément de menu)	SPEED.SPEEDCALTYPE#x	Type d'étalonnage utilisé pour calculer la vitesse de la bande transporteuse ; Réglages : CALCULATED (par défaut), REVOLUTIONS, DISTANCE
Test Distance (Distance de test)	SPEED.TESTDISTANCE#x	L'utilisateur a fourni la distance parcourue par la bande transporteuse lors d'un étalonnage de vitesse (en pieds ou mètres) ; Entrez une valeur : 0,0 - 99999,0, 0,0 (par défaut)
Test Revolutions (Révolutions de test)	SPEED.TESTREVOLUTIONS#x	Nombre de révolutions (fourni par l'utilisateur) effectuées par la bande transporteuse lors d'un étalonnage de vitesse ; Entrez une valeur : 0,0 - 99999,0, 1,0 (par défaut)
Test Weight (Poids de test)	SC.MCAL.TWp#n	Ensemble de poids de test utilisé pour un étalonnage d'intervalle de mesure dynamique basé sur le poids de test (lb ou kg) ; Entrez une valeur : 0,0 - 99999,0, 0,0 (par défaut)

Tableau 7-15. Commandes de Balance (Suite)

Menu	Commande	Description
Totalizer Resolution (Résolution du totalisateur)	SC.TOTALIZERRESOLUTION#n	Résolution pour la valeur du totalisateur ; <i>Sélectionnez une valeur : voir la Figure 4-8, page 36</i>
Total Loadcell Build (Capacité totale des capteurs de charge)	SC.TOTALLOADCELLBUILD#n	Capacité totale des capteurs de charge pour tous les capteurs de charge du système ; par exemple, dans un système comportant 8 capteurs de charge, chacun avec une capacité de 100, la capacité totale serait de 800 (lb ou kg) ; <i>Entrez une valeur : 0,0 - 99999,0, 500,0 (par défaut)</i>
Units	SC.UNITS#n	Spécifie le groupe d'unités générales utilisé - système métrique ou impérial ; <i>Réglages : IMPERIAL (par défaut), METRIC</i>
Warmup (Préchauffage)	SC.WARMUP#n	Le délai de préchauffage démarre une fois que la vitesse est détectée à la mise sous tension ; si la vitesse tombe à 0 ou que l'unité 882D entre en mode de configuration, le temporisateur de préchauffage s'arrête ; le temporisateur de préchauffage redémarre une fois que la vitesse excède 0 et que l'unité 882D est en mode pesage ; le paramètre de préchauffage est exprimé en minutes, et un réglage de 0,0 désactive le préchauffage ; si la fréquence ou la charge est affichée pendant que le préchauffage est actif : <ul style="list-style-type: none"> <li>• La zone des messages affiche « Warm Up » (Préchauffage)</li> <li>• Aucun indicateur n'est affiché/voyant allumé</li> <li>• La zone numérique affiche des tirets</li> </ul> Les modes autres que Rate (Débit) ou Load (Charge) s'affichent normalement lorsque le préchauffage est actif ; <i>Entrez une valeur : 0,0 - 60,0, 0,0 (par défaut)</i>
Zero Error Percent (Pourcentage d'erreur de zéro)	SC.ZEROERRORPERCENT#n	Pourcentage de la capacité de la balance configurée qui a été appliquée à la balance pendant un étalonnage dynamique du zéro ; lorsqu'un étalonnage dynamique du zéro est effectué, le pourcentage mémorisé et le nouveau pourcentage sont affichés, et l'opérateur peut alors décider d'accepter ou non l'étalonnage ; <i>Entrez une valeur : -999,0 - 999,0, 0,0 (par défaut)</i>
Zero Band (Bande zéro)	SC.ZEROBAND#n	Plage utilisée pour déterminer si le poids est nul ; la bande de zéro représente un pourcentage de la capacité maximale ; lorsque le poids se situe dans la bande zéro, la zone de zéro (->0<-) sera affichée ; la bande de zéro ne peut pas être définie au-dessus de 2 % avec les balances homologuées pour un usage réglementé ; <i>Entrez une valeur : 0,0 - 100,0, 0,0 (par défaut)</i>
Zero Counts Décompte des étalonnages du zéro	SC.ZEROCOUNTS#n	Valeur brute de comptage du zéro (charge statique) ; le réglage peut être manuel ou via un étalonnage ; <i>Entrez une valeur : -2147483646 - 2147483647, 0 (par défaut)</i>
Zero Range (Plage de zéro)	SC.ZRANGE#n	Quantité totale qui peut être remise à zéro, manuellement ou en addition à la mise à zéro automatique ; une valeur de 0,0 empêche toute remise à zéro ; <i>Entrez une valeur : 0,0 - 100,0, 0,0 (par défaut)</i>

Tableau 7-15. Commandes de Balance (Suite)



**REMARQUE :** La lettre « n » à la fin d'une commande représente le numéro de la balance.

La lettre « p » dans une commande représente le numéro du point d'étalonnage.

La lettre « x » à la fin d'une commande représente le numéro de l'entrée d'impulsions.

### 7.7.2 Menu Time and Date (Heure et Date)

Menu	Commande	Description
Time Format (Format d'heure)	TIMEFMT	Spécifie si l'heure est au format 12 heures ou 24 heures ; <i>Réglages : 12HOUR (12 heures) (par défaut), 24HOUR (24 heures)</i>
Time Separator (Séparateur de temps)	TIMESEP	Spécifie le séparateur d'heure ; <i>Réglages : COLON (Deux points) (par défaut), COMMA (Virgule)</i>
Date Format (Format de date)	DATEFMT	Spécifie le format de date. <i>Réglages : MMDDY4 (MMJJA4) (par défaut), DDMMY4 (JJMMA4), Y4MMDD (A4MMJJ), Y4DDMM (A4JJMM), MMDDY2 (MMJJA2), DDMMY2 (JJMMA2), Y2MMDD (A2MMJJ)</i>
Date Separator	DATESEP	Spécifie le séparateur de date ; <i>Réglages : SLASH (par défaut), DASH (Tiret), SEMI COLON (Point virgule)</i>

Tableau 7-16. Commandes d'heure et de date

### 7.7.3 Menu Passwords (Mots de passe)

Menu	Commande	Description
User (Utilisateur)	PWD.USER	Permet de protéger les éléments du menu de niveau supérieur ; si la valeur est zéro, le mot de passe est désactivé ; <i>Entrez une valeur : 0 - 999999, 0 (par défaut)</i>
Setup	PWD.SETUP	Permet de protéger les éléments du menu de configuration ; si la valeur est zéro, le mot de passe est désactivé ; <i>Entrez une valeur : 0 - 999999, 0 (par défaut)</i>
Totalizer (Totalisateur)	PWD.TOTALIZER	Permet d'empêcher les totalisateurs 1 et 2 d'être effacés du mode pesage ; si la valeur est zéro, le mot de passe est désactivé ; <i>Entrez une valeur : 0 - 999999, 0 (par défaut)</i>

Tableau 7-17. Commandes de Mots de passe



**REMARQUE :** Les commandes EDP peuvent être utilisées pour définir les mots de passe mais ne retournent pas le paramètre du mot de passe actuel.

### 7.7.4 Menu Features (Fonctionnalités)

Menu	Commande	Description
Consecutive Number Current Value (Valeur actuelle de numérotation séquentielle)	CONSNUM	Interroge ou définit la numérotation séquentielle actuelle ; la valeur est incrémentée après chaque opération d'impression comprenant <CN> dans le format de ticket. <i>Entrez une valeur : 0 - 999999, 0 (par défaut)</i>
Consecutive Number Reset Value (Valeur de réinitialisation de numérotation séquentielle)	CONSTUP	Spécifie la valeur utilisée lorsque la numérotation séquentielle est réinitialisée en envoyant la commande série KCLRNCN ou une entrée numérique CLRNCN ; <i>Réglages : 0 - 999999, 0 (par défaut)</i>
Decimal Format (Format décimal)	DECFMT	Indique si les nombres décimaux affichés doivent être séparés par un point ou une virgule ; <i>Réglages : DOT (Point) (par défaut), COMMA (Virgule)</i>
Unit ID Identifiant de l'unité	UID	Spécifie la chaîne d'identification de l'unité ; <i>alphanumérique, longueur maximale : 16, 1 (par défaut)</i>
CLR TOTAL 1 W/ PRINT (Supprimer Total 1 lors de l'impression)	CLEARTOTAL1WITHPRINT	Si YES (activé), la valeur du totalisateur 1 est effacée lorsqu'une impression est effectuée ; si NO (Désactivé), la valeur du totalisateur 1 n'est pas supprimée lorsqu'une impression est effectuée ; <i>Réglages : NO (par défaut), YES</i>
CLR TOTAL 2 W/ PRINT (Supprimer Total 2 lors de l'impression)	CLEARTOTAL2WITHPRINT	Si YES (activé), la valeur du totalisateur 2 est effacée lorsqu'une impression est effectuée ; si NO (Désactivé), la valeur du totalisateur 2 n'est pas supprimée lorsqu'une impression est effectuée ; <i>Réglages : NO (par défaut), YES</i>
AUDIT PRINT PORT (Port d'impression d'audit)	AUDITPRINTPORT (Port d'impression d'audit)	Port de transmission d'un compte-rendu d'audit ; <i>Réglages : COM (par défaut), USBCOM, ETH-C, ETH-S, OFF</i>

Tableau 7-18. Commandes de Fonctionnalités

### 7.7.5 Ports – Menu COM

Menu	Commande	Description
Baud	EDP.BAUD#1	Débit en bauds du port ; <i>Réglages : 9600 (par défaut), 19200, 28800, 38400, 57600, 115200, 1200, 2400, 4800</i>
Bits	EDP.BITS#1	Bits/parité des données du port ; <i>Réglages : 8NONE (par défaut), 7EVEN, 7ODD</i>
Echo	EDP.ECHO#1	Spécifie si les caractères reçus par le port sont renvoyés à l'unité émettrice ; <i>Réglages : ON (par défaut), OFF</i>
End of Line Delay (Délai de fin de ligne)	EDP.EOLDLY#1	Délai de fin de ligne de port par intervalles de 0,1 seconde ; <i>Entrez une valeur : 0-255, 0 (par défaut)</i>

Tableau 7-19. Commandes de PORTS (COM)

Type	EDP.TYPE#1	Spécifie les communications RS-232, RS-485 ou RS-422 ; si 485 est sélectionné, le paramètre ADDRES (Adresse) est affiché dans le menu ; <i>Réglages : 232 (par défaut), 485, 422</i> Remarque : Lors du passage entre RS-232 et RS-485 / RS-422, le commutateur SW3, sur la carte CPU, doit également être changé ; voir la <a href="#">Section 2.4.7, page 17</a>
Address (Adresse)	EDP.ADDRESS#1	Spécifie l'adresse de l'indicateur décimal pour les connexions RS-485 ; les adresses RS-485 doivent être 01-255 ; <i>Entrez une valeur : 0-255, 0 (par défaut)</i>
Print Message (Message d'impression)	EDP.PRNMSG#1	Affiche un message lorsqu'une impression est transmise ; <i>Réglages : ON (par défaut), OFF</i>
Réponse	EDP.RESPONSE#1	Spécifie si le port transmet les réponses aux commandes série ; si un périphérique externe (tel qu'une imprimante) susceptible de transmettre des données inattendues (tel qu'un message « Niveau de papier bas ») est raccordé à l'unité 882D, le paramètre Response (Réponse) doit être désactivé (défini sur OFF) pour éviter qu'une réponse de l'unité 882D ne perturbe le périphérique ; <i>Réglages : ON (par défaut), OFF</i>
Stream Format (Format de flux)	EDP.SFMT#1	Spécifie le format de transmission utilisé pour transmettre les données de sortie de la balance ou l'entrée attendue pour une balance série ; <i>alphanumérique, longueur maximale : 200, &lt;R&gt; &lt;NL&gt; (par défaut)</i> ; voir la <a href="#">Section 12.4.1, page 109</a>
Stop Bits (Bits d'arrêt)	EDP.STOPBITS#1	Sélectionne le nombre de bits d'arrêt transmis et le nombre de bits d'arrêt attendus par le port ; <i>Réglages : 1 (par défaut), 2</i>
Termination (Terminaison)	EDP.TERMIN#1	Sélectionne le ou les caractère(s) de terminaison des données envoyées depuis le port ; <i>Réglages : CR/LF (par défaut), CR</i>
Trigger (Déclencheur)	EDP.TRIGGER#1	Sélectionne le fonctionnement du port ; <i>Réglages :</i> <i>COMMAND (Commande) (par défaut) – Permet d'utiliser les commandes EDP et d'imprimer STRLFT – Transmet les données de la balance homologuée pour un usage réglementé ; les données de poids dans la trame de transmission sont mises à jour suivant la fréquence de mise à jour de l'affichage configurée ; acceptera également les commandes EDP ; l'unité 882D ne transmettra rien si le type de port est défini sur 485</i> <i>STRIND – Transmet les données pour usage industriel ; les données de poids dans la trame de transmission sont mises à jour suivant la fréquence d'échantillonnage configurée ; acceptera également les commandes EDP ; l'unité 882D ne transmettra rien si le type de port est défini sur 485</i> <i>PROGIN – Entrée programmable pour utilisation avec un programme utilisateur iRite</i>

Tableau 7-19. Commandes de PORTS (COM) (Suite)

## 7.7.6 Ports – Menu USBCOM

Menu	Commande	Description
Echo	EDP.ECHO#2	Spécifie si les caractères reçus par le port sont renvoyés à l'unité émettrice ; <i>Réglages : ON (par défaut), OFF</i>
End of Line Delay (Délai de fin de ligne)	EDP.EOLDLY#2	Délai de fin de ligne de port par intervalles de 0,1 seconde ; <i>Entrez une valeur : 0-255, 0 (par défaut)</i>
Print Message (Message d'impression)	EDP.PRNMSG#2	Affiche le message d'impression ; <i>Réglages : ON (par défaut), OFF</i>
Réponse	EDP.RESPONSE#2	Spécifie si le port transmet les réponses aux commandes série ; si un périphérique externe (tel qu'une imprimante) susceptible de transmettre des données inattendues (tel qu'un message « Niveau de papier bas »), est raccordé à l'unité 882D, le paramètre Response (Réponse) doit être désactivé (défini sur OFF) pour éviter qu'une réponse de l'unité 882D ne perturbe le périphérique ; <i>Réglages : ON (par défaut), OFF</i>
Stream Format (Format de flux)	EDP.SFMT#2	Spécifie le format utilisé pour transmettre les données de sortie de la balance (TRIGGER = STRLFT ou STRIND) ; <i>Alphanumérique, longueur max. : 200, &lt;R&gt; &lt;NL&gt; (par défaut)</i> ; voir la <a href="#">Section 12.4.1, page 109</a>
Termination (Terminaison)	EDP.TERMIN#2	Sélectionne le ou les caractère(s) de terminaison des données envoyées depuis le port ; <i>Réglages : CR/LF (par défaut), CR</i>

Tableau 7-20. PORTS – Commandes de USBCOM

Trigger (Déclencheur)	EDP.TRIGGER#2	Sélectionne le mode de fonctionnement du port ; Réglages : <i>COMMAND (Commande) (par défaut) – Permet d'utiliser les commandes EDP et d'imprimer STRLFT – Transmet les données de la balance homologuée pour un usage réglementé ; les données sont mises à jour à la fréquence de mise à jour d'affichage configurée ; accepte également les commandes EDP</i> <i>STRIND – Transmet les données pour usage industriel ; les données de poids dans la trame de transmission sont mises à jour à la fréquence d'échantillonnage configurée ; accepte également les commandes EDP</i> <i>PROGIN – Entrée programmable pour utilisation avec un programme utilisateur iRite</i>
-----------------------	---------------	--

Tableau 7-20. PORTS – Commandes de USBCOM (Suite)

### 7.7.7 Ports – Menu Ethernet

Menu	Commande	Description
Default Gateway (Passerelle par défaut)	ETH.DEFAULTGATEWAY	Passerelle par défaut ; Adresse IP valide, 000.000.000.000 (par défaut)
DHCP	ETH.DHCP	Protocole réseau DHCP (Dynamic Host Configuration Protocol) ; Réglages : ON (par défaut), OFF
DNS Primary (DNS primaire)	ETH.DNSPRIMARY	Adresse IP du serveur DNS principal ; Adresse IP valide, 000.000.000.000 (par défaut)
DNS Secondary (DNS secondaire)	ETH.DNSSECONDARY	Adresse IP du serveur DNS secondaire ; Adresse IP valide, 000.000.000.000 (par défaut)
IP Address	ETH.IPADDRESS	Adresse IP de l'unité ; si DHCP est activé, cette adresse IP est définie automatiquement ; Adresse IP valide, 192.168.000.001 (par défaut)
MAC	ETH.MACADDRESS	Adresse MAC (lecture seule) ; Réglages : n/a – read only (n/a – lecture seule)
Netmask (Masque réseau)	ETH.NETMASK	Spécifie le masque réseau ; Adresse IP valide, 000.000.000.000 (par défaut)
Client   Echo (Client   Renvoi) Server   Renvoi (Serveur   Renvoi)	ETH.CLIENT.ECHO ETH.SERVER.ECHO	Spécifie si les caractères reçus par le port sont renvoyés à l'unité émettrice ; s'applique à l'opération de commande EDP ; Réglages : OFF (par défaut), ON
Client   End of Line Delay (Client   Délai de fin de ligne) Server   End of Line Delay (Serveur   Délai de fin de ligne)	ETH.CLIENT.EOLDLY ETH.SERVER.EOLDLY	Délai de fin de ligne du port, par intervalles de 0,1 seconde ; Entrez une valeur : 0-255, 0 (par défaut)
Client   Response (Client   Réponse) Server   Response (Serveur   Réponse)	ETH.CLIENT.RESPONSE ETH.SERVER.RESPONSE	Spécifie si le port transmet les réponses aux commandes série ; si un périphérique externe (tel qu'une imprimante) susceptible de transmettre des données inattendues (tel qu'un message « Niveau de papier bas), est raccordé à l'unité 882D, le paramètre Response (Réponse) doit être désactivé (défini sur OFF) pour éviter qu'une réponse de l'unité 882D ne perturbe le périphérique ; Réglages : ON (par défaut), OFF
Client   Remote IP Address (Client   Adresse IP distante)	ETH.CLIENT.REMOTESERVERIP	Adresse IP distante de l'appareil distant à laquelle le 882D se connectera ; Adresse IP valide, 000.000.000.000 (par défaut)
Client   Remote Port (Client   Port distant)	ETH.CLIENT.REMOTESERVERPORT	Numéro de port distant de l'appareil distant auquel l'unité 882D se connectera ; Entrez une valeur : 1-65535, 1 (par défaut)
Client   Stream Format (Client   Format de transmission) Server   Stream Format (Serveur   Format de transmission)	ETH.CLIENT.SFMT ETH.SERVER.SFMT	Spécifie le format de transmission utilisé pour transmettre les données de sortie de la balance (TRIGGER=STRLFT ou STRIND) ; Alphanumérique, longueur max. : 200, <R><NL> (par défaut) ; voir la <a href="#">Section 12.4.1, page 109</a>

Tableau 7-21. PORTS – Commandes d'Ethernet

Menu	Commande	Description
Client   Terminaison (Client   Terminaison) Server   Terminaison (Serveur   Terminaison)	ETH.CLIENT.TERMIN ETH.SERVER.TERMIN	Sélectionne le ou les caractères de terminaison des données envoyées depuis le port ; Réglages : CR/LF (par défaut), CR
Client   Timeout (Délai max. client) Server   Timeout (Délai max. serveur)	ETH.CLIENT.TIMEOUT ETH.SERVER.TIMEOUT	Temporisation de déconnexion en cas d'inactivité – la connexion est interrompue après une période d'inactivité spécifiée (en secondes) ; un réglage sur la valeur 0 désactive le paramètre ; Entrez une valeur : 0 - 65535, 0 (par défaut)
Client   Trigger (Client   Déclencheur) Server   Trigger (Serveur   Déclencheur)	ETH.CLIENT.TRIGGER ETH.SERVER.TRIGGER	Sélectionne le mode de fonctionnement du port ; Réglages : COMMAND (Commande) (par défaut) – Permet d'utiliser les commandes EDP et d'imprimer STRLFT – Transmet les données de la balance homologuée pour un usage réglementé ; les données sont mises à jour à la fréquence de mise à jour d'affichage configurée ; accepte également les commandes EDP STRIND – Transmet les données pour usage industriel ; les données de poids dans la trame de transmission sont mises à jour à la fréquence d'échantillonnage configurée ; accepte également les commandes EDP PROGIN – Entrée programmable pour utilisation avec un programme utilisateur iRite
Server   Port (Serveur   Port de serveur)	ETH.SERVER.PORT	Port utilisé par l'unité 882D pour son serveur ; Entrez une valeur : 1 - 65535, 10001 (par défaut)

Tableau 7-21. PORTS – Commandes d'Ethernet (Suite)

### 7.7.8 Ports – Menu Fieldbus (Bus de terrain)

Menu	Commande	Description
Swap (Permutation)	FB.BYTESWAP#n	Spécifie l'échange d'octets utilisé pour la carte de bus de terrain ; Réglages : NONE (Aucun) (par défaut), BYTE (Octet), BOTH (Les deux)
Address (DeviceNet) (Adresse [DeviceNet])	FB.DEVICENETADDRESS#n	Spécifie l'adresse DeviceNet ; Entrez une valeur : 1 - 64, 63 (par défaut)
Address (Profibus) (Adresse [Profibus])	FB.PROFIBUSADDRESS#n	Spécifie l'adresse Profibus ; Entrez une valeur : 1 - 126, 126 (par défaut)
Size (Taille)	FB.SIZE#n	Spécifie la taille des données, en octets, qui seront transférées par le gestionnaire de BusCommand ; si ce paramètre est défini sur une valeur autre que la valeur par défaut (8 octets), assurez-vous qu'elle correspond à la taille des données E/S du scanner spécifiée pour l'automate programmable industriel ; Entrez une valeur : 2 - 128, 8 (par défaut)

Tableau 7-22. PORTS – Commandes de Bus de terrain

### 7.7.9 Menu Keypad Lock (Verrouillage du clavier)

Menu	Commande	Description
CLR (Supprimer)	KEYLCK.CLR	Verrouille ou déverrouille la touche Clear (Supprimer) ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) par défaut, LOCK (Verrouiller)
DOT (Point)	KEYLCK.DOT	Verrouille ou déverrouille la touche Dot (Point) ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (default), LOCK (Verrouiller)
F1	KEYLCK.F1	Verrouille ou déverrouille la touche F1 ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller)
F2	KEYLCK.F2	Verrouille ou déverrouille la touche F2 ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller)
F3	KEYLCK.F3	Verrouille ou déverrouille la touche F3 ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller)
F4	KEYLCK.F4	Verrouille ou déverrouille la touche F4 ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller)

Tableau 7-23. Commandes de Verrouillage du clavier

MODE	KEYLCK.MODE	Verrouille ou déverrouille la touche Mode ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller)
MENU	KEYLCK.MENU	Verrouille ou déverrouille la touche Menu ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller)
NUM	KEYLCK.NUM	Verrouille ou déverrouille les touches numériques ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller)
PRINT (Imprimer)	KEYLCK.PRINT	Verrouille ou déverrouille la touche Print (Imprimer) ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller)
SETPOINT (Point de consigne)	KEYLCK.SETPOINT	Verrouille ou déverrouille la touche Setpoint (Point de consigne) ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller)
ZERO	KEYLCK.ZERO	Verrouille ou déverrouille la touche Zero (Zéro) ; Réglages UNLOCK (Déverrouiller) (par défaut), LOCK (Verrouiller)

Tableau 7-23. Commandes de Verrouillage du clavier (Suite)

### 7.7.10 Menu Setpoints (Points de consigne)

Menu	Commande	Description
Access (Accès)	SP.ACCESS#n	Spécifie l'accès autorisé aux paramètres de point de consigne affichés en accédant au menu SETPT de niveau supérieur ; Réglages : OFF (par défaut) – Les valeurs peuvent être affichées, mais non modifiées ON – Les valeurs peuvent être affichées et modifiées
Batch Sequence (Séquence de lots)	SP.BATSEQ#n	Spécifie si le point de consigne est utilisé comme point de consigne de lot (ON) ou continu (OFF). Réglages : OFF (par défaut), ON
Digital Output (Sortie numérique)	SP.DIGOUT#n	Ce paramètre permet de spécifier le bit de sortie numérique associé à ce point de consigne ; utilisez le menu DIGIO pour attribuer la fonction de bit à OUTPUT (Sortie) ; seuls les bits définis comme OUTPUT peuvent être attribués à un point de consigne ; pour les points de consigne continus, la sortie numérique devient active (basse) lorsque la condition est remplie ; pour les points de consigne de lot, la sortie numérique est active jusqu'à ce que la condition de consigne soit remplie ; Réglages : BIT1 (par défaut), BIT2 - BIT24
Activer*	SP.ENABLE#n	Active (ON) ou désactive (OFF) les points de consigne ; Réglages : ON (par défaut), OFF <b>REMARQUE : L'élément de menu Enable (Activer) n'est disponible que dans le menu Setpoint (Point de consigne) de niveau supérieur</b>
Sélection effectuée directement après avoir quitté SETPT x	SP.KIND#n	Types de points de consigne pris en charge ; Réglages : OFF (par défaut) – Point de consigne désactivé/ignoré RATE (Débit) – point de consigne de débit ; exécute des fonctions basées sur le débit actuel %RATE (% de débit) – point de consigne de débit en pourcentage ; exécute des fonctions basées sur un pourcentage spécifié de la capacité maximale LOAD (Charge) – point de consigne de charge ; exécute des fonctions basées sur la charge actuelle SPEED (Vitesse) – point de consigne de vitesse ; exécute des fonctions basées sur la vitesse actuelle de la bande transporteuse TOTAL – point de consigne du totalisateur ; exécute des fonctions basées sur la valeur du totalisateur CELLMV (Capteur mV) – point de consigne en millivolts du capteur de charge ; exécute des fonctions basées sur la mesure en mV du capteur actuel PAUSE – Met en pause une séquence de lots de façon indéfinie ; un signal BATSTR doit être déclenché pour continuer le processus de mise en lots DELAY (Délai) – retarde la séquence de lots pendant une durée spécifiée ; la longueur du délai (en dixièmes de seconde) est spécifiée avec le paramètre VALUE (Valeur)
Nom	SP.NAME#n	Chaîne de nom du point de consigne ; Alphanumérique, longueur max. 6, "blank" (6, « vides ») (par défaut)

Tableau 7-24. Commandes de Points de consigne

Menu	Commande	Description
Preact (Valeur de compensation de la queue de chute)	SP.PREACT#n	Permet à la sortie numérique associée à un point de consigne de s'interrompre avant que le point de consigne ne soit atteint pour permettre le pesage interrompu du matériau ; Réglages : <i>OFF (par défaut) – désactive le paramètre Preact (Compensation de la queue de chute)</i> <i>ON – ajuste la valeur de déclenchement de la consigne à la hausse ou à la baisse (en fonction du réglage du paramètre de déclenchement « TRIP ») à partir de la valeur de consigne en appliquant une valeur fixe spécifiée dans le paramètre PREVAL ;</i> <i>exemple : valeur de 2 = interruption de 2 tonnes précocement</i> <i>LEARN – surveille la quantité de charge sur la distance spécifiée de la bande transporteuse et ajuste la valeur de déclenchement du point de consigne vers le haut ou vers le bas (selon le réglage du paramètre de déclenchement TRIP) ; par exemple : une valeur de 15 pi (et une charge actuelle de 20 lb/pi) interrompra 0,08 tonne précocement (20 lb x 15 pi = 300 lb, 300 lb = 0,08 tonne)</i>
Preact Value Valeur de compensation de la queue de chute	SP.PREVAL#n	Spécifie la valeur de compensation de la queue de chute pour les points de consigne lorsque Preact est défini sur ON ou LEARN. En fonction du réglage de déclenchement TRIP spécifié pour le point de consigne, la valeur de déclenchement du point de consigne est ajustée vers le haut ou vers le bas par la valeur PREVAL. <i>Entrez une valeur: 0-999999, 0 (par défaut)</i>
Push Print (Bouton d'impression activé)	SP.PSHPRINT#n	Spécifie quel format d'impression à transmettre (ou aucun) ; Réglages : <i>NONE (Aucun) (par défaut), PRINT FORMAT 1 - 4 (Format d'impression 1- 4)</i>
Sense Détection	SP.SENSE#n	Spécifie si la valeur de la sortie numérique associée à ce point de consigne est inversée lorsque le point de consigne est atteint. Réglages : <i>NORMAL (par défaut), INVERTED (Inversion)</i>
Slot (Logement)	SP.DSLOT#n	Répertorie tous les logements d'E/S numériques disponibles ; ce paramètre spécifie le numéro du logement de la carte d'E/S numériques référencée par le paramètre DIGOUT ; Réglages : <i>NONE (Aucune) (par défaut) - spécifie qu'aucune sortie numérique n'est utilisée par le point de consigne</i> <i>SLOT0 (Logement 0) – sortie numérique intégrée ; s'affiche uniquement si la carte est installée et qu'au moins un bit est configuré comme OUTPUT (sortie)</i> <i>SLOT1 (Logement 2) – carte d'E/S numériques en option ; s'affiche uniquement si la carte est installée et qu'au moins un bit est configuré comme OUTPUT (Sortie)</i> <i>SLOT2 (Logement 2) – carte d'E/S numériques en option ; s'affiche uniquement si la carte est installée et qu'au moins un bit est configuré comme OUTPUT (Sortie)</i>
Source	SP.SOURCE#n	Source pour un type de point de consigne TOTAL ; Réglages : <i>TOTALIZER 1 (Totalisateur 1) (par défaut), TOTALIZER 2 (Totalisateur 2), MASTER (Principal)</i>
Trip	SP.TRIP#n	Spécifie si le point de consigne est respecté lorsque le poids est supérieur ou inférieur à la valeur de consigne ; Réglages : <i>HIGHER (Supérieur) (par défaut) – la sortie numérique associée est active jusqu'à ce que la valeur de consigne soit atteinte ou dépassée</i> <i>LOWER (Inférieur) – la sortie numérique associée est active jusqu'à ce que la valeur actuelle descende en dessous de la valeur de consigne</i> <b>REMARQUE : Pour les points de consigne continus, la logique de sortie numérique ci-dessus est inversée</b>
Valeur	SP.VALUE#n	Valeur de point de consigne ; pour les points de consigne fondés sur le temps (temporels) : spécifie une valeur de temps, à intervalles de 0,1 seconde ; pour tous les autres points de consigne : spécifie la valeur cible ; Entrez une valeur : 0 - 65535 (pour le point de consigne DELAY), 0 - 999999 (pour les points de consigne RATE, % RATE, LOAD, SPEED, TOTAL, CELLMV), 0 (par défaut)
Batching (Mise en lots)	BATCHNG	Réglez sur MANUAL pour permettre l'exécution d'une séquence de lots ; MANUAL requiert une entrée numérique BATSTR ou une commande série BATSTART avant que la séquence de lots puisse s'exécuter ; Réglages : <i>OFF (par défaut), MANUAL (Manuelle)</i>

Tableau 7-24. Commandes de Points de consigne (Suite)



**REMARQUE :** Le point de consigne 20 n'est pas disponible si le type d'entrée de vitesse est réglé sur PLC (voir [Section 4.6.1.1 page 33](#)).



**REMARQUE :** « n » représente le numéro de point de consigne (1-20) pour les commandes de point consigne. Différents paramètres de point de consigne sont disponibles et acceptés en fonction de KIND (Type), TRIP (Déclencheur) et Preact (Compensation de la queue de chute). Ces limitations sont répertoriées ci-après par le nom de commande EDP, mais elles sont également applicables en cas d'accès via un menu.

**Points de consignes de type RATE (Débit), % RATE (% de débit), LOAD (Charge), SPEED (Vitesse), TOTAL, CELLMV (Capteur mV)**

SP.KIND#n=RATE, %RATE, LOAD, SPEED, TOTAL, CELLMV  
 SP.ACCESS#n  
 SP.BATSEQ#n  
 SP.DIGOUT#n  
 SP.ENABLE # n(la commande EDP est toujours disponible, l'élément de menu n'est disponible que dans le menu de niveau supérieur)  
 SP.NAME#n  
 SP.PREACT#n(si KIND est TOTAL)  
 SP.PREVAL#n(si PRACT est ON ou LEARN uniquement)  
 SP.PSHPR#n  
 SP.SENSE#n  
 SP.SLOT#n  
 SP.SOURCE#n(si KIND est TOTAL)  
 SP.TRIP#n  
 SP.VALUE#n

**Point de consigne de type PAUSE**

SP.KIND#n=PAUSE  
 SP.ACCESS#n  
 SP.DIGOUT#n

SP.ENABLE # n(la commande EDP est toujours disponible, l'élément de menu n'est disponible que dans le menu de niveau supérieur)  
 SP.NAME#n  
 SP.SENSE#n  
 SP.SLOT#n

**Points de consignes de type DELAY (Délai)**

SP.KIND#n=DELAY et AUTJOG  
 SP.ACCESS#n  
 SP.CLRACM#n  
 SP.CLRTAR#n  
 SP.DIGOUT#n  
 SP.ENABLE # n(la commande EDP est toujours disponible, l'élément de menu n'est disponible que dans le menu de niveau supérieur)  
 SP.NAME#n  
 SP.PSHPR#n  
 SP.SENSE#n  
 SP.SLOT#n  
 SP.VALUE#n

**7.7.11 Menu Format d'impression**

Les éléments de menu sont répertoriés par format et sous-paramètres.

- Une pression sur Print (Imprimer) (en mode exécution) imprime le format d'impression 1. En entrant une valeur et en appuyant sur Print (Imprimer), imprime le format d'impression correspondant (2 + Print (Imprimer) = Format d'impression 2).
- Push Print (Bouton d'impression activé) du point de consigne peut être configuré pour imprimer l'un des formats répertoriés.

Menu	Commande	Description
Print Format x   Format (Format d'impression x   Format)	PFMTx.FMT	Alphanumérique, longueur max. : 1000; Par défaut : TIME (Heure) : <TI><NL>DATE: <DA><NL> MASTER TOTAL: <MT><NL>TOTAL : <T1><NL>RATE: <R><NL>
Print Format x   Port   COM (Format d'impression x   Port   COM)	PFMTx.PORT.COM	Réglages : ON (par défaut), OFF
Print Format x   Port   USBCOM (Format d'impression x   Port   USBCOM)	PFMTx.PORT.USBCOM	Réglages : OFF (par défaut), ON
Print Format x   Port   ETH-S (Format d'impression x   Port   ETH-S)	PFMTx.PORT.ETH-S	Réglages : OFF (par défaut), ON
Print Format x   Port   ETH-C (Format d'impression x   Port   ETH-C)	PFMTx.PORT.ETH-C	Réglages : OFF (par défaut), ON

Tableau 7-25. Commandes de formatage d'impression



**REMARQUE :** La lettre « X » représente le numéro du format d'impression (1-4).

Voir la [Section 8.0, page 89](#) pour de plus amples informations sur le formatage d'impression.

### 7.7.12 Menu Digital I/O Configuration (Configuration des E/S numériques)

Menu	Commande	Description
BIT x	DIO.b#s	<p>OFF (par défaut) - E/S numériques n'a pas de fonction attribuée</p> <p>BATRUN – permet le démarrage et l'exécution d'une routine de lot ; avec BATRUN actif (niveau bas), l'entrée BATSTR démarre le lot ; si BATRUN est inactif (niveau haut), BATSTR réinitialise le lot</p> <p>BATSTR – démarre ou réinitialise une routine de lot, en fonction de l'état de l'entrée BATRUN</p> <p>BATPAS – met en pause une routine de lot</p> <p>BATRST – arrête la séquence de lots et réinitialise à la première étape de lot</p> <p>BATSTP – arrête une routine de lot</p> <p>CLEAR (Supprimer) – fournit la même fonction que la touche du panneau frontal</p> <p>CLRCN – réinitialise la numérotation séquentielle à la valeur spécifiée dans le paramètre CONSTUP</p> <p>CLRTOT1 – efface la valeur du totalisateur 1</p> <p>CLRTOT2 – efface la valeur du totalisateur 2</p> <p>BELTRUNNING (Bande en marche) – indique si la bande transporteuse fonctionne ou non et s'il convient d'activer ou de désactiver la totalisation ; entrée basse = la bande est en marche, activer la totalisation ; entrée haute = la bande est immobile, désactiver la totalisation ; lorsque cette entrée indique que la bande n'est pas en marche, « forcez » la mesure de la vitesse à zéro indépendamment de l'entrée de vitesse ; si aucune entrée numérique n'est configurée avec BELTRUNNING, la bande est déterminée comme étant en mouvement ou non selon que des impulsions sont reçues ou non du capteur de vitesse ; une seule entrée BELTRUNNING sera reconnue ; par exemple, si bit 3 et bit 4 sont configurés avec BELTRUNNING, seul le premier bit (le bit 3) est utilisé par le système</p> <p>INPUT (Entrée)– attribue le bit en tant qu'entrée numérique utilisée pour l'API iRite GetDigin</p> <p>KBDLOC – verrouille toutes les touches du panneau frontal tant que cette entrée est maintenue active</p> <p>MODE – fournit la même fonction que la touche du panneau frontal</p> <p>OUTPUT (Sortie) – attribue le bit en tant que sortie numérique lorsqu'un point de consigne ou un programme est utilisé</p> <p>PRINT (Imprimer) – fournit la même fonction que la touche du panneau frontal</p> <p>PROGIN – attribue le bit en tant qu'entrée numérique utilisée pour générer un événement de programme iRite</p> <p>TOTALIZERPULSE – sortie qui émet des impulsions pour indiquer le total du matériau pesé</p> <p>ZERO (Zéro) – fournit la même fonction que la touche du panneau frontal</p>

Tableau 7-26. Commandes de configuration des E/S numériques



**REMARQUE :** Les entrées et sorties numériques sont spécifiées par numéro de bit (b) et numéro de logement (s).

### 7.7.13 Commandes de base de données

Les commandes répertoriées dans le [Tableau 7-27](#) peuvent être utilisées pour créer des bases de données dans l'unité 882D et assurer leur maintenance. À l'exception de la commande *DB.DELALL*, une extension est nécessaire pour toutes les commandes de base de données afin d'identifier le numéro de base de données.

Commande	Description
DB.ALIAS.n#x	Obtenir ou définir le nom de la base de données
DB.CLEAR.n#x	Effacer le contenu de la base de données
DB.DATA.n#x	Obtenir ou définir le contenu de la base de données
DB.SCHEMA.n#x	Obtenir ou définir la structure de la base de données
DB.DELALL	Supprimer toutes les bases de données et le contenu des bases de données
<ul style="list-style-type: none"> <li>• n représente le numéro de la base de données ; x correspond à 0</li> <li>• Chaque commande doit être terminée avec un caractère de retour chariot (&lt;CR&gt;, ASCII 13)</li> <li>• L'unité 882D prend uniquement en charge les bases de données intégrées - logement 0</li> <li>• La base de données intégrée numéro 1 est réservée pour une utilisation ultérieure sur l'unité 882D ; les bases de données 2-9 sont disponibles</li> </ul>	

Tableau 7-27. Commandes de base de données

**DB.ALIAS**

La commande *DB.ALIAS* permet d'obtenir ou de définir l'alias utilisé par les programmes *iRite* afin de référencer la base de données spécifiée. Chaque alias de base de données doit être unique parmi toutes les bases de données et adhère aux règles suivantes : 8 caractères maximum ; doit commencer par un caractère alphabétique ou un tiret bas ; peut uniquement contenir les caractères A–Z, a–z, 0–9 ou un caractère de soulignement (\_).

*Exemple* : la commande suivante attribue l'alias TRUCKS\_2 à la deuxième base de données de la mémoire intégrée :

```
DB.ALIAS.2#0=TRUCKS_2<CR>
```

L'envoi de la commande *DB.ALIAS* seule, sans données attribuées, provoque le renvoi de l'alias actuel de base de données.

**DB.CLEAR**

Pour effacer le contenu d'une base de données, envoyez la commande suivante :

```
DB.CLEAR.n#x<CR>
```

Où :

*n* correspond au numéro de la base de données dans la mémoire

*x* correspond au logement numéro 0

L'unité 882D répond *OK<CR>* en cas de réussite de la commande, et *??<CR>* en cas d'échec.

**DB.DATA**

La commande *DB.DATA* peut être utilisée pour envoyer des données à l'unité 882D ou pour récupérer des données de l'unité 882D.

Les données peuvent être envoyées à l'unité 882D à l'aide de la commande suivante :

```
DB.DATA.n#x = data{ | }<CR>
```

Où :

*n* correspond au numéro de la base de données dans la mémoire

*x* correspond au logement numéro 0

*data* représente une cellule unique d'une ligne de données

{ | } est un caractère ASCII (barre verticale - caractères décimaux 124), utilisé pour délimiter les données des cellules. Si les données transmises ne sont pas la dernière cellule de la ligne, ajoutez la barre verticale aux données pour indiquer que d'autres données suivent pour cette ligne particulière. Si les données transmises sont la dernière cellule de la ligne, n'ajoutez pas la barre verticale.

Si la commande est acceptée, l'unité 882D répond *OK<CR>* ; dans le cas contraire, elle répond *??<CR>*.

*Exemple* : Les commandes suivantes placent les données du [Tableau 7-28](#) dans la deuxième base de données de la mémoire intégrée :

```
DB.DATA.2#0=this|<CR>
```

```
DB.DATA.2#0=is|<CR>
```

```
DB.DATA.2#0=a|<CR>
```

```
DB.DATA.2#0=test<CR>
```

```
DB.DATA.2#0=aaa|<CR>
```

```
DB.DATA.2#0=bbb|<CR>
```

```
DB.DATA.2#0=ccc|<CR>
```

```
DB.DATA.2#0=ddd<CR>
```

Enregistrement	Cellule			
	1	2	3	4
première	this	is	a	test
seconde	aaa	bbb	ccc	ddd

Tableau 7-28. Exemple de contenu de base de données

L'envoi de la commande *DB.DATA* seule, sans données attribuées, provoque le renvoi du contenu de la table de données :

DB.DATA.n#x<CR>

L'unité 882D répond avec l'intégralité du contenu de la base de données. Les données sont renvoyées avec le caractère de barre verticale (caractère hexadécimal 124) comme délimitation de cellule et le retour chariot (caractère hexadécimal 13) comme délimitation de rangée.

Par exemple, la commande suivante peut être utilisée pour renvoyer le contenu de la base de données 2 de la mémoire intégrée :

DB.DATA.2#0<CR>

Si le contenu de la base de données correspond aux enregistrements indiqués dans le [Tableau 7-28](#), l'unité 882D retourne les données suivantes en utilisant des barres verticales et des retours chariot pour délimiter les cellules et les rangées de la base de données, respectivement :

this|is|a|test<CR>aaa|bbb|ccc|ddd<CR>



**REMARQUE :** *Aucune notification de fin de base de données n'est générée à la fin de la transmission de la commande DB.DATA. Utilisez une temporisation de réception pour déterminer la fin de la commande. La valeur de temporisation varie en fonction du débit en bauds.*

Déterminez le nombre d'enregistrements actuellement contenus dans la base de données avant et après l'envoi de la commande *DB.DATA* afin de vous assurer que le nombre correct d'enregistrements est reçu. Le nombre d'enregistrements peut être déterminé à l'aide de la commande *DB.SCHEMA*.



**REMARQUE :** *Les 62 Ko de mémoire embarquée (logement 0) peuvent être alloués à huit bases de données auxiliaires (au maximum) ; cependant, la taille d'une base de données peut limiter la taille et le nombre des autres bases de données.*

## DB.SCHEMA

La commande *DB.SCHEMA* permet d'obtenir ou de définir la structure d'une base de données.

DB.SCHEMA.n#x<CR>

L'unité 882D répond à la commande en retournant ce qui suit :

<Enregistrements max.>,<Décompte actuel d'enregistrements>),

<Nom de colonne>,<Type de données>,<Taille de données>,...<CR>

Les éléments <Nom de colonne>, <Type de données> et <Taille de données> sont répétés pour chaque colonne de la base de données.

L'élément <Nom de colonne> suit les règles de noms d'alias : 8 caractères maximum ; doit commencer par un caractère alphabétique ou un tiret bas ; peut uniquement contenir les caractères A-Z, a-z, 0-9 ou un caractère de soulignement (\_).

L'élément <Type de données> est représenté par un champ numérique :

Valeur	Type
1	Octet
2	Court (entier 16 bits)
3	Long (entier 32 bits)
4	Simple (virgule flottante 32 bits)
5	Double (virgule flottante 64 bits)
6	Chaîne fixe
7	Chaîne variable
8	Date et heure

Tableau 7-29. Codes de champs de types de données

La valeur <Taille de données> doit correspondre au type de données. Une plage de valeurs de taille de données est autorisée uniquement pour les types de données de chaîne. Les nombres maximum de caractères autorisés pour les champs de chaînes sont indiqués ci-après.

Taille	Valeur
Octet	1
Court	2
Long	4
Simple	4
Double	8
Chaîne fixe	1-255
Chaîne variable	1-255
Date et heure	8

Tableau 7-30. Codes de champs de taille de données

La commande *DB.SCHEMA* permet également de modifier le schéma, mais uniquement lorsque l'unité 882D est en mode de configuration et uniquement si la base de données ne contient aucune donnée.

### 7.7.14 Menu de sortie analogique

Menu	Commande	Description
Source	ALG.SOURCE#s	Spécifie la source du contrôle de sortie analogique ; Réglages : <i>SCALE (Balance) (par défaut) indique que la sortie analogique suivra le mode configuré en fonction des données de la balance</i> <i>PROG indique que la sortie analogique est contrôlée par un programme iRite</i>
Mode	ALG.MODE#s	Spécifie les données suivies par la sortie analogique ; la source doit être configurée pour <i>SCALE (Balance)</i> afin que la sortie analogique suive l'un de ces modes ; Réglages : <i>RATE (Débit) (par défaut), SPEED (Vitesse), LOAD (Charge)</i>
Output (Sortie)	ALG.OUTPUT#s	Spécifie le type de sortie ; ce paramètre doit être défini avant d'étalonner la sortie analogique ; Réglages : <i>0-10 V (par défaut), 0-20 mA, 4-20 mA</i>
Error Action (Action en cas d'erreur)	ALG.ERRACT#s	Spécifie de quelle manière la sortie analogique répond aux conditions d'erreur système : Paramètres : <i>FULLSC (par défaut) défini sur la pleine valeur (10 V ou 20 mA)</i> <i>HOLD (Maintien) de la valeur actuelle</i> <i>ZEROSC défini sur la valeur zéro (0 V, 0 mA ou 4 mA)</i>
Minimum	ALG.MIN#s	Spécifie la valeur minimum surveillée par la sortie analogique ; Entrez une valeur : <i>0 - 999999, 0 (par défaut)</i>
Maximum	ALG.MAX#s	Spécifie la valeur maximum surveillée par la sortie analogique. Entrez une valeur : <i>0 - 999999, 10000 (par défaut)</i>

Tableau 7-31. Commandes ALGOUT



**REMARQUE :** La lettre « s » à la fin d'une commande représente le numéro d'un logement.

La lettre « n » à la fin des commandes dans le tableau ci-dessus représente le canal pour la sortie analogique.

L'unité 882D prend en charge jusqu'à deux cartes de sortie analogique monocanal. Une carte de sortie analogique dans le logement 1 est référencée comme sortie analogique 1. Une carte de sortie analogique dans le logement 2 est référencée comme sortie analogique 3.

Les réglages de la sortie analogique 1 ou 3 seront acceptés, qu'une carte de sortie analogique en option soit installée ou non dans l'un ou l'autre des logements.

### 7.7.15 Commandes de contrôle de sortie numérique

Commande	Fonction
DON.b#s	Active la sortie numérique au bit b, logement s
DOFF.b#s	Désactive la sortie numérique au bit b, logement s

Tableau 7-32. Commandes de contrôle de sortie numérique



**REMARQUE :** Les sorties numériques sont spécifiées par le numéro de bit ( $b = 1-4$  pour le logement 0, 1-24 pour les logements 1 et 2) et le numéro de logement ( $s = 0-2$ ).

Les commandes DON/DOFF contrôlent uniquement l'état du bit/logement qui est défini en tant sortie (OUTPUT) dans le menu de configuration.

## 8.0 Formatage d'impression

L'unité 882D propose quatre formats d'impression. Un appui sur la touche Print (Imprimer) en mode exécution imprime selon le format d'impression 1. En entrant une valeur et en appuyant sur Print (Imprimer), imprime selon le format d'impression correspondant (2 + Print (Imprimer) = Format d'impression 2).

Chaque format d'impression peut être personnalisé pour inclure jusqu'à 1000 caractères. Utilisez le panneau frontal de l'unité 882D (menu *PFORMAT*), les commandes EDP ou l'utilitaire de configuration Revolution pour personnaliser les formats d'impression.



**REMARQUE : L'unité 882D imprime uniquement lorsqu'elle ne totalise pas.**

**Chaque ticket imprimé comprend un en-tête codé en dur qui contient le pourcentage d'erreur du zéro précédent, le pourcentage d'erreur actuel et le total principal actuel.**

### 8.1 Jetons de formatage d'impression

Le [Tableau 8-1](#) répertorie les jetons pouvant être utilisés pour formater les formats d'impression de l'unité 882D. Les jetons inclus dans les chaînes de format doivent être placés entre des délimiteurs < >. Tout caractère non inclus entre les délimiteurs est imprimé en tant que texte. Les caractères textuels peuvent inclure tous les caractères ANSI pouvant être imprimés par le périphérique de sortie. Reportez-vous à la [Section 12.3, page 107](#).

Jeton	Description
<R>	Débit actuel avec les unités incluses
<S>	Vitesse actuelle avec les unités incluses
<L>	Charge actuelle avec les unités incluses
<MT>	Valeur du totalisateur principal, sans les unités
<T1>	Valeur du totalisateur 1, sans les unités
<T2>	Valeur du totalisateur 2 – sans les unités
<TU>	Unités du totalisateur
<DT1>	Date du dernier totalisateur 1 supprimé
<TT1>	Heure du dernier totalisateur 1 supprimé
<DT2>	Date du dernier totalisateur 2 supprimé
<TT2>	Heure du dernier totalisateur 2 supprimé
<LPV1>	Dernière valeur du totalisateur 1 imprimée
<LPV2>	Dernière valeur du totalisateur 2 imprimée
<LPVM>	Dernière valeur du totalisateur principal imprimée
<DCL1>	Différence entre la valeur actuelle et la dernière valeur du totalisateur 1 imprimée
<DCL2>	Différence entre la valeur actuelle et la dernière valeur du totalisateur 1 imprimée
<DCLM>	Différence entre la valeur actuelle et la dernière valeur du totalisateur principal imprimée
<SN>	Numéro de point de consigne ; valable lors de l'impression à partir d'un point de consigne Push Print (Bouton d'impression activé)
<SNA>	Nom de point de consigne ; valable lors de l'impression à partir d'un point de consigne Push Print (Bouton d'impression activé)
<SPV>	Valeur de compensation de la queue de chute du point de consigne ; valable lors de l'impression à partir d'un point de consigne Push Print (Bouton d'impression activé)
<STV>	Valeur cible du point de consigne ; valable lors de l'impression à partir d'un point de consigne Push Print (Bouton d'impression activé)
<UID>	Numéro d'identification de l'unité ; le champ Unit ID (ID de l'unité) peut comporter 1 à 16 caractères, selon les besoins
<CN>	Numérotation séquentielle ; le champ de numérotation séquentielle (CN) peut comprendre 1 à 6 caractères, selon les besoins

Tableau 8-1. Jetons d'impression

Jeton	Description
<TI>	Heure
<DA>	Date
<TD>	Time & Date (Heure et Date)
<PFMT1> - <PFMT4>	Permet d'utiliser un format d'impression à partir d'un autre format d'impression <b>REMARQUE : Un format d'impression ignorera un jeton qui s'imprime</b> Exemple : PFMT1.FMT = <R> <PFMT1> <CR> afficherait littéralement <PFMT1> si ce jeton était rencontré
<CR>	Caractère de retour chariot - hexadécimal 0x0D
<LF>	Caractère de saut de ligne - hexadécimal 0x0A
<FF>	Caractère de saut de formulaire - hexadécimal 0x0C
<NLnn>	Nouvelle ligne (nn = nombre de caractères de terminaison (caractères <CR/LF> ou <CR>) ; si nn n'est pas spécifié, la valeur 1 est utilisée ; la valeur doit figurer dans la plage 1–99
<SPnn>	Espace (nn = nombre d'espaces) ; si nn n'est pas spécifié, la valeur utilisée est 1 ; la valeur doit figurer dans la plage 1–99
<SU>	Fait basculer le format des données de poids sur formatées/non formatées ; après avoir reçu une commande SU, l'unité 882D envoie des données non formatées jusqu'à ce que la commande SU suivante soit reçue ; les données non formatées omettent les points décimaux, les caractères de début et de fin
<WU>	Fait basculer le format des données de poids sur formatées/non formatées ; après avoir reçu une commande WU, l'unité 882D envoie des données sans étiquette d'unités jusqu'à ce que la commande WU suivante soit reçue ; les données non formatées omettent l'étiquette des unités
<USnn>	Insertion de chaîne textuelle d'impression utilisateur (depuis le programme utilisateur iRite, SetPrintText API)
<EVx>	invoque le gestionnaire d'impression du programme utilisateur iRite x (PrintFmtx) ; la plage de x est comprise entre 1 et 10
<nnn>	Caractère ASCII (nnn = valeur décimale du caractère ASCII) ; permet d'insérer des caractères de contrôle (STX, par exemple) dans le flux d'impression

Tableau 8-1. Jetons d'impression (Suite)



**REMARQUE :** Les valeurs de débit, de vitesse, de charge et de totalisateur comportent 8 chiffres (signe et point décimal compris) suivis d'une espace et d'un identificateur d'unités de un à cinq chiffres. La longueur totale du champ avec l'identificateur d'unité est de 10 à 14 caractères. En fonction de la valeur et des unités configurées (système MÉTRIQUE ou IMPÉRIAL), l'identifiant des unités sera lb, kg, tn, t, lb/ft (livre/pied), m/s, etc.

## 8.2 Formats d'impression par défaut

Le [Tableau 8-2](#) affiche les formats d'impression par défaut de l'unité 882D.

Format	Chaîne de format par défaut
Formats d'impression 1-4	TIME (Heure) : <TI><NL>DATE: <DA><NL> MASTER TOTAL: <MT><NL>TOTAL : <T1><NL>RATE: <R><NL>
<i>REMARQUE :</i> Si le port COM est défini sur TYPE = RS485, le port n'effectue pas d'impression à la demande. Voir la <a href="#">Section 12.4.4</a> , page 110.	

Tableau 8-2. Formats d'impression par défaut

## 8.3 Personnalisation des formats d'impression

Les sections suivantes décrivent les procédures à suivre pour personnaliser les formats d'impression à l'aide des commandes EDP, du panneau frontal (menu PFORMT) et de l'utilitaire de configuration Revolution.

### 8.3.1 Utilisation des commandes EDP

L'ensemble de commandes EDP peut être utilisé pour personnaliser les chaînes de format d'impression lorsqu'un ordinateur personnel, un terminal ou un clavier distant est connecté à l'unité 882D.

Pour afficher le paramètre actuel d'une chaîne de format, tapez le nom du format d'impression, suivi de .FMT et appuyez sur **ENTER** (ENTRÉE). Par exemple, pour vérifier la configuration actuelle du format *PFMT1*, tapez *PFMT1.FMT* et appuyez sur **ENTER** (Entrée). L'unité 882D répond en envoyant la configuration actuelle pour le format d'impression :

```
TIME (Heure) : <TI><NL>DATE: <DA><NL>MASTER TOTAL: <MT><NL>TOTAL : <T1><NL>RATE: <R><NL>
```

Pour modifier le format, mettez l'unité 882D en mode configuration et utilisez la commande EDP suivie du signe égal (=) et de la chaîne de format d'impression modifiée.

Par exemple, pour ajouter le nom et l'adresse d'une entreprise au format d'impression, envoyez la commande EDP suivante :

```
PFMT1.FMT=RICE LAKE WEIGHING SYSTEMS<NL>230 W COLEMAN ST<NL>RICE LAKE WI 54868<NL2><T1> TOTAL<NL>
```

Voici à quoi peut ressembler un ticket imprimé dans ce format :

```
RICE LAKE WEIGHING SYSTEMS
230 W COLEMAN ST
RICE LAKE WI 54868
```

```
1345 T TOTAL
```

### 8.3.2 Utilisation du panneau frontal

En l'absence d'accès à l'équipement pour les communications via les ports de transmission ou en cas d'intervention sur un site où un tel équipement ne peut pas être utilisé, utilisez le menu Print Format (Format d'impression) ([Section 4.6.4, page 44](#)) pour personnaliser les formats d'impression. À l'aide du menu Print Format (Format d'impression), modifiez les chaînes de format d'impression en changeant les valeurs décimales des caractères ASCII dans la chaîne de format.

**Modifiez le format à l'aide de la procédure de saisie alphanumérique. Voir la [Section 4.3, page 29](#).**



**REMARQUE :** Certains caractères spéciaux ne peuvent pas être affichés sur le panneau frontal de l'unité 882D et sont indiqués par des espaces vides. Voir le tableau des caractères ASCII à la [page 107](#). L'unité 882D peut émettre ou recevoir tout caractère ASCII, quel qu'il soit ; le caractère imprimé est fonction du jeu de caractères ASCII particulier mis en place pour l'appareil récepteur.

## 9.0 Ethernet

### 9.1 Connexions Serveur/Client Ethernet

L'unité 882D prend en charge deux connexions TCP simultanées – l'une en tant que serveur, l'autre en tant que client. La présente section détaille les fonctions des connexions Serveur et Client, et donne quelques exemples d'utilisation. Pour la configuration, reportez-vous à la [Section 4.6.3, page 40](#).

#### Ethernet Server Serveur Ethernet

Le serveur compte un numéro de port TCP configurable. Il dispose également de réglages pour les fonctions de renvoi, de réponse, de délai de fin de ligne, de déclenchement, de temporisation et de format de données de transmission.

Une application type peut connecter une application PC (un *programme terminal tel que Telnet ou Revolution*) à l'unité 882D. L'unité 882D surveille la réception d'une demande de connexion en provenance d'un périphérique client externe.

#### Client Ethernet Client Ethernet

Le client est également en mesure d'établir une connexion TCP avec une IP serveur distant et un port TCP configurable.

Si aucune connexion n'a été établie et que l'unité 882D tente d'envoyer des données via la connexion client, il tente d'établir une connexion avec le serveur distant. Les tentatives continuent indéfiniment, jusqu'à ce qu'une connexion soit établie.

Parmi les applications types pour le client figurent notamment les connexions aux éléments suivants :

- Un module d'affichage distant ou une imprimante Ethernet
- Un TCP distant vers un serveur de périphériques série
- Une application PC attendant une connexion

Le client dispose également de réglages pour les fonctions de renvoi, de réponse, de délai de fin de ligne, de déclenchement, de temporisation (Délai max.) et de format de données de transmission.

Une seule connexion au serveur et au client est autorisée à un moment donné. Si une connexion est déjà établie, les autres tentatives de connexion échouent.

- Les ports serveur et client sont indépendants l'un de l'autre et les deux peuvent être connectés au même moment. Ceci signifie que des données peuvent être transmises via un port alors qu'une invitation à émettre des données est lancée depuis l'autre port via un PC. Les données peuvent être transmises sur les deux ports si vous le souhaitez.



**IMPORTANT : Pour de meilleurs résultats, définissez le délai de fin de ligne pour les deux ports sur au moins 2.**

- Établissement de connexions - un client doit établir une connexion à un serveur. Par conséquent, l'unité 882D ne peut pas se connecter à un client distant, et un serveur distant ne peut pas se connecter à l'unité 882D.
- Les connexions serveur et client ont toutes deux un paramètre de temporisation (délai max.) qui permet à l'unité 882D de mettre fin à ces connexions une fois le nombre de secondes défini écoulé sans activité (0 = aucune déconnexion).
- Lors d'une connexion à un réseau DHCP, plusieurs secondes peuvent s'avérer nécessaires avant qu'une adresse IP ne soit attribuée à l'unité 882D. Lorsqu'une nouvelle adresse IP est attribuée via DHCP, elle est enregistrée dans la configuration de l'unité 882D et reste l'adresse IP utilisée jusqu'à une reconfiguration manuelle, la réinitialisation des réglages de l'indicateur à leurs valeurs par défaut, ou l'attribution d'une nouvelle adresse par DHCP.

#### 9.1.1 Connexion directe du PC au serveur Ethernet de l'unité 882D sans réseau (Ad-Hoc)

1. À l'aide des outils de configuration réseau de l'ordinateur (PC), configurez l'adaptateur réseau de façon à obtenir une adresse IP statique et un masque réseau approprié. Le PC doit être configuré avec une adresse IP statique. Par exemple : 192.168.0.100.
2. L'unité 882D peut également être configurée avec une adresse IP statique, différente de l'adresse du PC, mais sur le même masque réseau.
3. Accédez au mode de configuration à l'aide du commutateur de configuration situé à la partie inférieure de l'unité 882D ([Figure 4-1, page 28](#)).
4. Naviguez jusqu'au sous-menu Ethernet sous le menu Ports ([Section 4.6.3, page 40](#)).

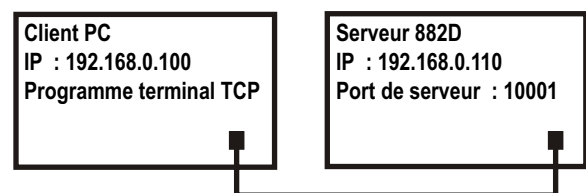


Figure 9-1. Connexion directe du PC au serveur Ethernet de l'unité 882D

5. Définissez le protocole de configuration dynamique des hôtes (*DHCP*) sur *OFF*, puis configurez l'adresse IP et le masque réseau. Définissez également le numéro de port TCP de serveur Ethernet, si nécessaire (réglage par défaut : 10001).
6. Raccordez un câble Ethernet droit ou croisé (les deux types conviennent, car le port est à détection automatique) entre l'unité 882D et le connecteur Ethernet du PC.
7. Ouvrez l'application PC.
8. Entrez l'adresse IP et le numéro de port TCP du serveur (*192.168.0.110 et 10001 dans cet exemple*) pour établir la connexion. L'application peut désormais communiquer avec l'unité 882D via ses commandes EDP.

### 9.1.2 Connexion du PC au serveur Ethernet de l'unité 882D via un routeur ou un commutateur réseau



**REMARQUE :** Dans certains cas, les périphériques ne peuvent pas être connectés à un réseau existant sans l'autorisation de l'administrateur réseau. Assurez-vous que vous êtes autorisé(e) à vous connecter au réseau et demandez l'aide de l'administrateur réseau si nécessaire.

1. Assurez-vous que le PC est connecté au réseau et qu'il possède une adresse statique, ou qu'une adresse IP lui a été attribuée via DHCP.
  - Dans le cas contraire, utilisez les outils de configuration réseau de l'ordinateur pour réaliser la connexion réseau.
  - S'il ne s'agit pas d'un réseau *DHCP*, prenez note de l'adresse IP et du masque réseau de l'ordinateur.

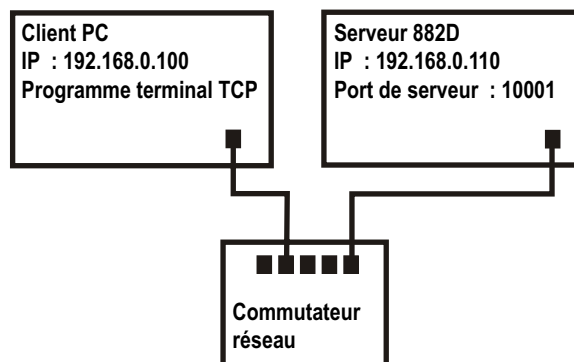


Figure 9-2. Connexion du PC au serveur Ethernet de l'unité 882D via un routeur ou un commutateur réseau

2. Accédez au mode de configuration à l'aide du commutateur de configuration situé à la partie inférieure de l'unité (Figure 4-1, page 28).
3. Naviguez jusqu'au sous-menu Ethernet sous le menu Ports (Section 4.6.3, page 40).
4. Configurez manuellement l'unité 882D avec une adresse IP statique (recommandé) ou obtenez son adresse IP à l'aide d'un DHCP (si pris en charge sur le réseau). Rice Lake Weighing Systems ne recommande pas l'utilisation d'un DHCP, car l'adresse IP de la balance peut changer – la communication sera perdue.
  - Dynamic Host Configuration Protocol (DHCP) : Réglez le paramètre DHCP sur ON. Définissez le port du serveur Ethernet sur le numéro de port souhaité (la valeur par défaut est 10001). L'IP, le masque réseau, les DNS primaire et secondaire et la passerelle par défaut seront configurés automatiquement lorsque l'unité 882D est connectée au réseau compatible DHCP.
  - Adresse IP manuelle (statique) : Définissez DHCP sur OFF. Configurez l'adresse IP et le masque réseau. Définissez également le numéro du port du serveur Ethernet, si nécessaire (réglage par défaut : 10001). Définissez les DNS primaire et secondaire et la passerelle par défaut, si nécessaire.
5. Raccordez le connecteur Ethernet sur l'unité 882D à un connecteur disponible sur le réseau à l'aide d'un câble direct ou croisé (les deux conviennent, car le port est à détection automatique).
6. En cas de connexion à un réseau DHCP et si *DHCP* est activé, revenez au mode de configuration et accédez au paramètre IP pour obtenir l'adresse IP que le réseau a attribuée à l'unité 882D. Prenez note de l'adresse IP actuelle, en veillant à ne modifier aucun chiffre. Retournez en mode pesage.
7. Ouvrez l'application PC à utiliser. Pour établir la connexion, entrez l'adresse IP de l'indicateur et le numéro de port TCP du serveur (*192.168.0.110 - ou l'adresse IP attribuée par le DHCP - et 10001 dans cet exemple*). L'application peut désormais communiquer avec l'unité 882D via ses commandes EDP.

### 9.1.3 Connexion à un hôte distant - Impression « à la demande » vers une imprimante Ethernet

1. Connectez l'unité 882D et l'imprimante directement (avec une adresse IP statique pour chaque appareil sur le même sous-réseau) ou via un réseau.
2. Configurez l'adresse IP de serveur distant du client et le port sur l'adresse IP et le port TCP de l'imprimante.
3. Configurez le port de destination du ou des formats d'impression utilisés sur Client Ethernet (ETH-C).
4. Définissez le déclencheur (TRIGGE) du client Ethernet sur le mode de commande (COMAND).
5. Le client tente de se connecter à l'imprimante s'il n'a pas été connecté et qu'une impression à la demande est requise. Ceci peut durer plusieurs secondes. Les données d'impression seront envoyées à l'imprimante une fois la connexion établie.
6. La connexion est maintenue, à moins que l'unité 882D ou l'imprimante n'y mette fin. L'unité 882D dispose d'un réglage de temporisation (délai max.) pour la connexion client.
  - Lorsqu'il est défini sur 0, la connexion n'est pas interrompue par l'unité 882D.
  - Lorsqu'il est défini sur une valeur autre que zéro, la connexion est interrompue en cas d'inactivité pendant une durée spécifiée (en secondes).

La fonction de temporisation est utile lorsque plusieurs indicateurs veulent lancer des impressions sur une même imprimante.

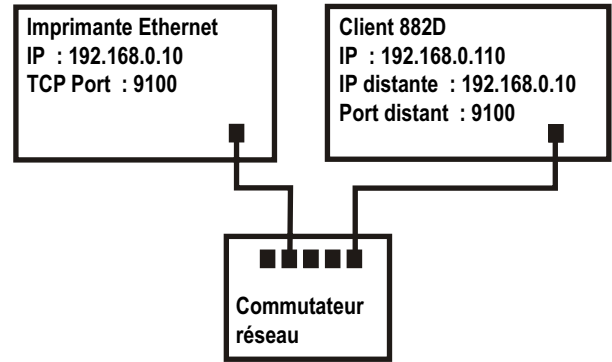


Figure 9-3. Connexion à un hôte distant

### 9.1.4 Connexion à un serveur distant - Transmission des données de poids à un module d'affichage Ethernet distant

1. Connectez directement l'unité 882D au module d'affichage distant (avec une adresse IP statique pour chaque appareil sur le même sous-réseau) ou via un réseau.
2. Configurez le port et l'adresse IP du serveur distant du client sur l'adresse IP et le port TCP du module d'affichage à distance.
3. Configurez le paramètre du déclencheur du client sur Stream Industrial (STRIND) (Flux industriel) ou Stream Legal-for-Trade (STRLFT) (Flux homologué pour un usage réglementé).
4. Rice Lake Weighing Systems recommande que le délai de fin de ligne du client soit réglé sur 1 (10 images par seconde) ou 2 (5 images par seconde) ou plus pour éviter le dépassement de données sur le périphérique de réception (*l'unité 882D transmet les données jusqu'à 50 images par seconde*). Ceci est également une bonne méthode pour réduire le trafic réseau en cas de problème de vitesse. Si les données du module d'affichage distant semblent être décalées ou en retard par rapport aux données de l'indicateur, une augmentation supplémentaire du délai de fin de ligne peut s'avérer nécessaire.
5. L'unité 882D commence à transmettre des données vers le port Ethernet Client peu de temps après être revenu au mode pesage. L'unité 882D tente alors d'établir la connexion et les données sont envoyées à l'hôte distant une fois la connexion établie. Ceci peut durer plusieurs secondes.

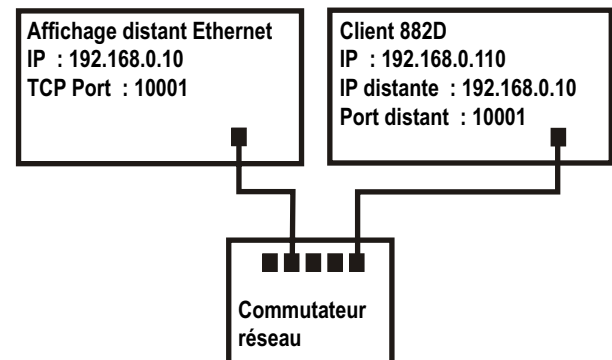


Figure 9-4. Connexion à un hôte distant pour la transmission

### 9.1.5 Connexion à un hôte distant, Transmission/Demande de données à un serveur distant de périphériques Ethernet vers RS-232

1. Connectez directement l'unité 882D au serveur de périphériques (avec une adresse IP statique pour chaque appareil sur le même masque réseau) ou via un réseau.
2. Configurez l'adresse IP du serveur distant du client et le port sur l'adresse IP et le port TCP du serveur de périphériques.
3. Configurez le paramètre déclencheur du client sur le mode de commande (COMAND), flux industriel (STRIND) ou flux homologué pour un usage réglementé (STRLFT), en fonction de l'application.
4. Connectez la sortie série du serveur de périphériques au périphérique série pour envoyer ou recevoir des données via la connexion Ethernet.

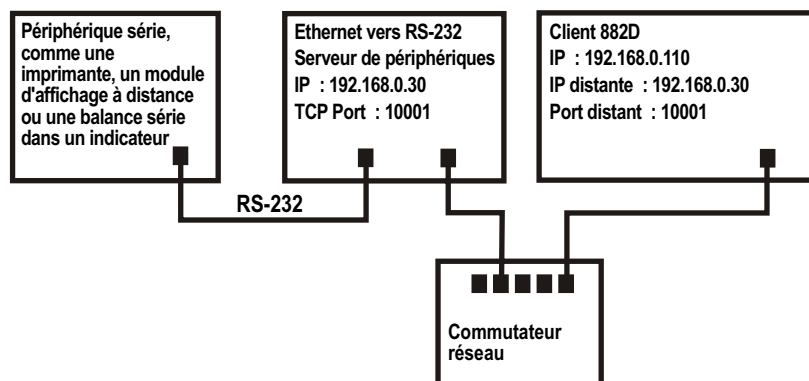


Figure 9-5. Transmission ou demande de données à un serveur distant Ethernet vers RS232



**REMARQUE :** Dans cette configuration, l'unité 882D doit établir la connexion

#### Utilisation de Revolution avec Ethernet

1. Utilisez l'une des méthodes indiquées à la [Section 6.1, page 63](#) pour raccorder l'unité 882D à un ordinateur sur lequel Revolution est installé.
2. Dans Revolution, après avoir lancé le module 882D, sélectionnez **Tools** (Outils), puis **Options**.
3. Définissez les communications par défaut sur TCP/IP, puis cliquez sur **OK**.
4. Dans le menu *Communications*, sélectionnez **Connect**. (Connecter).
5. Revolution demande l'adresse IP et le numéro du port. Entrez ces informations, puis cliquez sur **OK**.
6. L'utilitaire Revolution tente d'établir une communication avec l'indicateur. Si la connexion réussit, Revolution est prêt à être utilisé pour télécharger des réglages de configuration.



**REMARQUE :** Si Revolution est utilisé avec Ethernet, le réglage de temporisation (Délai max.) pour le serveur Ethernet de l'unité 882D doit être défini sur 0 pour éviter que l'unité 882D n'interrompe la connexion.

En cas d'échec de connexion, vérifiez à nouveau tous les paramètres réseau, aussi bien sur l'ordinateur que sur l'unité 882D. Essayez également d'envoyer une requête ping à l'adresse IP de l'unité 882D pour vous assurer que l'ordinateur et l'unité 882D sont tous les deux en mesure de communiquer sur le réseau .

## 10.0 Points de consigne

L'unité 882D fournit 20 points de consigne configurables pour contrôler ses propres fonctions et celles de l'équipement externe. Les points de consigne peuvent être configurés de façon à réaliser des actions ou des fonctions sur la base de conditions de paramètres spécifiées. Les paramètres associés à différents types de points de consignes peuvent, par exemple, être configurés de façon à effectuer des fonctions (impression et totalisation), modifier l'état d'une sortie numérique pour contrôler des fonctions d'équipements externes, ou prendre des décisions conditionnelles.



**REMARQUE :** Pour connaître la structure du menu des points de consigne, reportez-vous à la [Section 4.6.5, page 45](#).




**REMARQUE :** Le point de consigne 20 n'est pas disponible si le type d'entrée de vitesse est réglé sur PLC (voir [Section 4.6.1.1 page 33](#)).

### 10.1 Points de consigne continus et lot

Les points de consigne de l'unité 882D peuvent être de type « continu » ou « lot ».

Les points de consigne continus sont libres ; l'unité 882D surveille en permanence l'état des points de consigne libres à chaque mise à jour A/N. La fonction ou l'action de point de consigne spécifiée est réalisée lorsque les conditions des paramètres du point de consigne désigné sont satisfaites. Une fonction ou sortie numérique assignée à un point de consigne libre change en permanence d'état et devient active ou inactive, comme défini par les paramètres du point de consigne.

Les points de consigne de lot sont actifs l'un après l'autre, selon une séquence ordonnée. L'unité 882D peut utiliser des points de consigne pour contrôler jusqu'à 20 étapes distinctes de traitement de lot.

- Une sortie numérique associée à un point de consigne de lot est active jusqu'à ce que la condition du point de consigne soit satisfaite, puis est verrouillée à l'état inactif pour le reste de la séquence de lots.
- Pour pouvoir utiliser des points de consigne de lot, le paramètre Batching (Mise en lots) du menu Setpoints (Points de consigne) doit être défini sur MANUAL (Manuelle). Les séquences de lot nécessitent un signal de démarrage de lot à chaque exécution d'un lot. Le signal BATSTR peut être déclenché par une entrée numérique, une commande série ou  la fonction StartBatch d'un programme iRite.
- Pour les types de point de consigne pouvant être utilisés comme points de consigne continu ou de lot, le paramètre Batch Sequence (Séquence de lots) doit également être défini sur ON. (Les types de point de consigne pouvant être utilisés uniquement comme points de consigne de lot ne nécessitent pas le paramètre Batch Sequence (Séquence de lots.) Si le point de consigne est défini mais que le paramètre Batch Sequence (Séquence de lots) est désactivé, le point de consigne fonctionne en tant que point de consigne continu, même pendant les séquences de lot.

Type	Description	Batch	Continu
OFF	Point de consigne désactivé/ignoré.	X	X
RATE (Débit)	Rate setpoint (Point de consigne de débit). Permet l'exécution de fonctions basées sur le débit actuel.	X	X
% RATE (% de débit)	Point de consigne du débit en pourcentage. Permet l'exécution de fonctions basées sur un pourcentage spécifié de la capacité maximale configurée.	X	X
LOAD (Charge)	Point de consigne de charge. Permet l'exécution de fonctions basées sur la charge actuelle.	X	X
SPEED (Vitesse)	Point de consigne de vitesse. Permet l'exécution de fonctions basées sur la vitesse de la bande transporteuse.	X	X
TOTAL	Point de consigne du totalisateur. Permet l'exécution de fonctions basées sur la valeur du totalisateur.	X	X
CELLMV (Capteur MV)	Point de consigne du capteur de charge en millivolt. Permet l'exécution de fonctions basées sur la mesure actuelle en mV du capteur de charge.	X	X
PAUSE	Met en pause la séquence de lots de façon indéfinie. Un signal BATSTR doit être déclenché pour continuer le processus de mise en lots.	X	–
DELAY (Délai)	Retarde la séquence de lots pendant une durée spécifiée. La longueur du délai (en dixièmes de seconde) est spécifiée par le paramètre VALUE (Valeur).	X	–

Tableau 10-1. Types de points de consigne

## 10.2 Opérations de lot

Les lots sont contrôlés par des entrées numériques, des commandes EDP, les commutateurs du panneau frontal F1 (START) et F2 (STOP) ou des programmes iRite. Pour le contrôle iRite, veuillez consulter le manuel de programmation iRite (Réf. 67888).

**Batch Run** (Lancer un lot) (entrée numérique BATRUN) – Si une entrée numérique BATRUN est configurée, elle doit être active (niveau bas) pour qu'un lot soit démarré et pour que son exécution continue. Si un lot est exécuté et que l'entrée devient inactive (niveau haut), le lot est arrêté au point de consigne du lot actuel et toutes les entrées numériques associées sont désactivées.

**Batch Start** (Entrée numérique BATSTR, commande EDP BATSTART ou touche de démarrage F1 [START]) – Si l'entrée numérique BATRUN est active (niveau bas) ou n'est pas attribuée, la fonction de démarrage de lot démarre un lot, reprend un lot mis en pause ou reprend un lot arrêté. Si l'entrée numérique BATRUN est inactive (niveau haut), la fonction de démarrage de lot réinitialise le lot actuel.

**Batch Pause** (Pause de lot) (Entrée numérique BATPAS ou commande EDP BATPAUSE) – L'entrée numérique BATPAS met en pause un lot actif, désactivant toutes les sorties numériques associées, tandis que l'entrée est active (niveau bas). Dès que l'entrée numérique BATPAS est rendue inactive (niveau haut), le lot reprend. La commande EDP BATPAUSE fonctionne de façon similaire, à une exception : le lot ne reprend pas avant la réception d'un signal de démarrage de lot.

**Batch Stop** (Arrêt du lot) (Entrée numérique BATSTP, commande EDP BATSTOP ou touche d'arrêt F2 (STOP) – Arrête un lot actif au point de consigne actuel et désactive toutes les sorties numériques associées.

**Batch Reset** (Réinitialisation du lot) (Entrée numérique BATRST ou commande EDP BATRESET) – Arrête et réinitialise un lot actif au début du processus.



**AVERTISSEMENT** : Pour éviter des blessures corporelles et un endommagement de l'équipement, les interruptions logicielles doivent toujours être complétées par des interrupteurs d'urgence et d'autres dispositifs de sécurité nécessaires pour l'application.

### Commutateur de mise en lots

L'option de commutateur de mise en lots, réf. 19369, est fournie en tant qu'unité complète dans un boîtier FRP, avec une plaque signalétique, un commutateur d'arrêt verrouillable (bouton champignon), et un commutateur trois voies de fonctionnement/démarrage/annulation.

Les deux commutateurs sont raccordés au bornier d'E/S numériques de l'unité 882D, comme indiqué dans la [Figure 10-1](#). Chaque commutateur utilise une entrée numérique distincte. Les entrées numériques 1 et 2 doivent être définies sur *BATSTR* et sur *BATRUN*, respectivement.

Assurez-vous que les câbles et les commutateurs sont raccordés à l'unité 882D, puis placez l'unité 882D en mode de configuration à l'aide du commutateur de configuration. Utilisez le menu Digital I/O (E/S numériques) ([Section 4.6.6, page 48](#)) pour configurer les fonctions d'entrée et de sortie numériques.

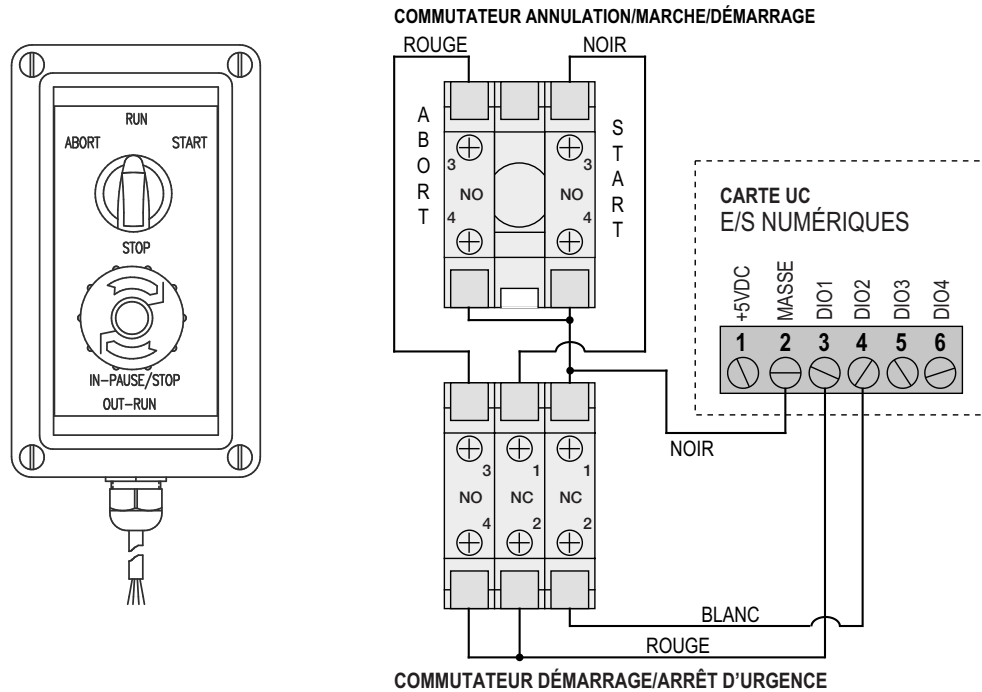


Figure 10-1. Exemple de schéma de câblage et de commutateur de mise en lots

Quittez le mode de configuration une fois la configuration terminée. Initialisez le lot en tournant le commutateur trois voies jusqu'à la position **ABORT** (Annuler), puis déverrouillez le bouton **STOP** (Arrêt) (le bouton **STOP** doit être tiré en position **OUT** pour permettre l'exécution du processus de mise en lots). Le commutateur de mise en lots est maintenant prêt à être utilisé.



**AVERTISSEMENT** : La mise lots se déroule comme si **BATRUN** était toujours activé si aucune entrée numérique n'est attribuée à **BATRUN** : le lot démarre lorsque le commutateur trois voies est placé sur **RUN** (Marche), mais le bouton champignon **STOP** ne fonctionnera pas.

Pour commencer un processus de lot, tournez momentanément le commutateur trois voies jusqu'à **START** (Démarrer). Le processus s'arrête et le bouton se verrouille en position **IN** si le bouton **STOP** est activé (enfoncé) pendant le processus de mise en lots.

Le commutateur **START** est ignoré lorsque le bouton **STOP** est verrouillé en position **IN**. Le bouton **STOP** doit être tourné dans le sens anti-horaire pour être déverrouillé, puis relâché sur la position **OUT** pour activer le commutateur trois voies.

Pour redémarrer un lot interrompu à partir de l'étape où il a été interrompu :

1. Déverrouillez le bouton **STOP** (position **OUT**).
2. Tournez le commutateur trois voies jusqu'à **START** (Démarrer).

Pour redémarrer un lot interrompu à partir de la première étape du lot :

1. Tournez le commutateur trois voies jusqu'à **ABORT** (Annuler).
2. Déverrouillez le bouton **STOP** (position **OUT**).
3. Tournez le commutateur trois voies jusqu'à **START** (Démarrer).



**REMARQUE** : Utilisez cette procédure (ou la commande série **BATRESET**) pour initialiser la nouvelle routine de mise en lots suite à une modification de la configuration des points de consigne.

### 10.3 Exemples de mise en lots

Le paramètre *Batching* (Mise en lots) dans le menu *Setpoints* (Points de consigne) doit être réglé sur *MANUAL* (Manuelle).



**REMARQUE : E/S numériques, logement 0, bit 1 = BATSTR  
E/S numériques, logement 0, bit 2 = SORTIE**

L'exemple suivant est utilisé pour distribuer du matériau dans une zone de traitement jusqu'à atteindre 1000 tonnes.

Le point de consigne 1 garantit que la bande transporteuse reçoit plus de 100 tn/h de matériaux.

Type = RATE (Débit)

Valeur = 100

Déclencheur = HIGHER (Supérieur)

Séquence de lots = ON

Le point de consigne 2 garantit que la bande transporteuse n'est pas en surcharge et reçoit moins de 200 tn/h de matériaux.

Type = RATE (Débit)

Valeur = 200

Déclencheur = LOWER (Inférieur)

Séquence de lots = ON

Le point de consigne 3 suit le poids total se déplaçant sur la bande. Une fois que le totalisateur 1 arrive à 1000 tonnes, le distributeur fournissant du matériau à la bande est arrêté.

Type = TOTAL

Valeur = 1000

Source = TOTALIZER 1 (Totalisateur 1)

Déclencheur = HIGHER (Supérieur)

Séquence de lots = ON

Logement = SLOT0

Sortie numérique = BIT2

## 11.0 Entretien

Les informations d'entretien figurant dans le présent manuel sont conçues pour couvrir l'entretien et le dépannage de l'unité 882D. Contactez Rice Lake Weighing Systems pour tout problème nécessite une assistance technique.



**REMARQUE :** Veillez à avoir le numéro de modèle et le numéro de série de la balance à portée de la main lors d'une prise de contact pour demande d'assistance.

### 11.1 Points de vérification d'entretien

La balance doit être vérifiée fréquemment pour déterminer quand un étalonnage est nécessaire. Il est recommandé de vérifier un étalonnage du zéro tous les deux jours, et un étalonnage toutes les semaines pendant plusieurs mois après l'installation. Observez les résultats et étendre la période entre les vérifications d'étalonnage en fonction de la précision souhaitée.



**REMARQUE :** Établissez une procédure d'inspection de routine, incluant notamment la balance à convoyeur et l'ensemble du système de gestion des matériaux. Signalez toute modification au niveau du fonctionnement de la balance à la personne ou au service responsable des performances des balances.

### 11.2 Câblage sur site

Si vous soupçonnez un problème de câblage de la balance à convoyeur, vérifiez la partie électrique de la balance.

- Assurez-vous que les connexions entre les composants du système sont correctes. Tout le câblage doit être conforme aux spécifications des schémas d'installation.
- Vérifiez la continuité de tous les câbles et connexions, l'absence de courts-circuits et la mise à la terre à l'aide d'un ohmmètre.
- Des raccords desserrés, de mauvaises soudures, des fils court-circuités ou cassés et des mises à la terre non spécifiées au niveau du câblage provoquent des relevés erratiques et des variations dans les mesures de poids.
- Vérifiez tous les blindages de câbles pour assurer que les mises à la terre sont réalisées uniquement aux emplacements spécifiés sur les schémas d'installation.

### 11.3 Conseils de dépannage

Le [Tableau 11-1](#) regroupe des conseils généraux de dépannage pour différentes conditions d'erreur matérielle et logicielle.

Symptôme	Cause possible	Solution
L'unité 882D ne se met pas en marche	Alimentation électrique défectueuse	Vérifiez les fusibles et remplacez-les si nécessaire ; si les fusibles sont en bon état, vérifiez toutes les tensions sur la carte UC ; l'alimentation électrique doit générer les niveaux +6 V et -6 V à la carte UC.
Message d'erreur lors de la mise sous tension, batterie de secours corrompue	Pile déchargée	Effectuez une réinitialisation de configuration puis vérifiez la présence éventuelle sur l'affichage d'un avertissement de bas niveau de charge de pile. Si le niveau de charge de la pile est bas, remplacez la pile, réalisez une nouvelle réinitialisation de configuration, puis rechargez les fichiers/la configuration
Message d'erreur « Divide by zero » affiché au démarrage	Erreur de programme utilisateur	Retravaillez sur le programme utilisateur iRite pour éliminer les situations de division par zéro
Tirets au niveau de l'affichage du poids	Balance au-dessus ou en dessous de plage	Vérifiez la balance à la recherche de problèmes visibles ; Vérifiez les entrées de balance à la recherche de valeurs de poids incorrectes
Affichage de l'indication 0.000000	La balance ne se met pas à jour	Assurez-vous que tous les câbles/fils d'entrée d'impulsions et/ou du capteur de charge sont bien connectés ; mettez l'unité hors tension, puis à nouveau sous tension si nécessaire
Impossible d'activer le mode de configuration	Commutateur défectueux	Testez le commutateur
Le port série ne répond pas	Erreur de configuration	Assurez-vous que le paramètre INPUT de port est réglé sur CMD pour l'entrée de commande

Tableau 11-1. Dépannage de base

Symptôme	Cause possible	Solution
Balance A/N hors plage	Fonctionnement de la balance Connexion du capteur de charge Capteur de charge défectueux	Vérifiez le fonctionnement mécanique de la balance source Vérifiez le capteur de charge et le raccordement des câbles Vérifiez le fonctionnement de l'unité 882D avec le simulateur de capteur de charge
Carte en option défaillante	Carte ou logement probablement défaillant(e)	Coupez l'alimentation électrique, installez la carte dans un logement différent, puis rétablissez l'alimentation électrique

Tableau 11-1. Dépannage de base (Suite)

## 11.4 Remplacement de la pile

L'écran de l'unité 882D indique **low bat** (Charge de pile faible) lorsque la tension de la batterie redescend à 2,9 VCC. Pour prévenir toute perte de données avant une interruption de l'alimentation électrique, remplacez la batterie lorsque ce message d'avertissement s'affiche. La durée de vie de la pile varie en fonction de l'utilisation. Il est recommandé de remplacer la pile tous les trois ans, ou plus tôt, en cas de non-utilisation pendant des périodes prolongées.


Utilisez l'utilitaire de configuration Revolution (Section 6.0, page 63) ou les commandes EDP (Section 7.0, page 65) pour stocker une copie de la configuration de l'unité 882D sur un ordinateur avant de tenter de remplacer la pile. La configuration de l'unité 882D peut être restaurée à partir de l'ordinateur en cas de perte de données.

 **AVERTISSEMENT : Danger d'explosion en cas de remplacement de la pile par une pile de type incorrect. Mettez les batteries usagées au rebut conformément aux réglementations locales et nationales.**

### 11.4.1 Accès à et retrait de la batterie

 **REMARQUE : Un tournevis cruciforme est nécessaire pour cette procédure.**

1. Pour éviter la perte de données, ne débranchez l'indicateur.
2. Retirez les 8 vis extérieures pour détacher la plaque arrière de l'indicateur (voir Section 2.3, page 12). Conservez les vis pour le remontage.
3. Localisez la pile-bouton installée dans la carte CPU.
4. Faites glisser la pile hors de sa position et retirez-la du bout des doigts ou à l'aide d'un outil non conducteur, en prenant soin de ne pas endommager la carte CPU.
5. Glissez la pile-bouton au lithium de 3 V neuve de rechange dans le support de pile, côté plus orienté vers le haut.

 **IMPORTANT : Une connexion incorrecte des bornes de la pile au circuit peut endommager le dispositif de façon permanente.**

6. Réinstallez la plaque arrière.

## 11.5 Remplacement de carte

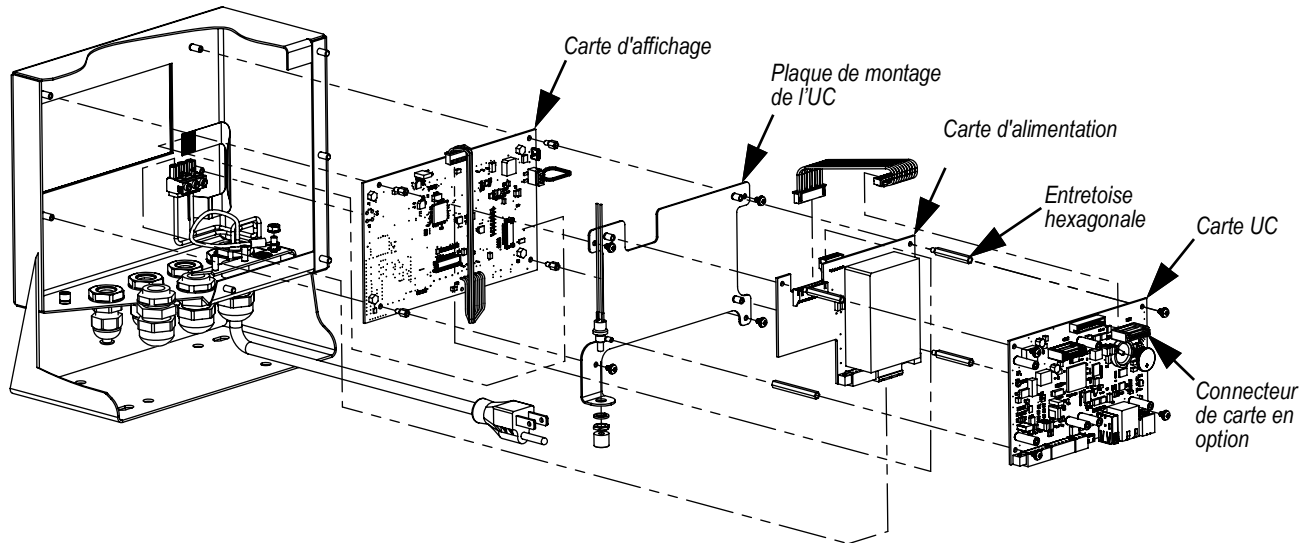


Figure 11-1. Emplacements de la carte

1. Coupez (débranchez) l'alimentation électrique de l'unité 882D.
2. Retirez la plaque arrière du boîtier. Reportez-vous à la [Section 2.3, page 12](#).



**REMARQUE : Étiquetez les connexions pour faciliter la réinstallation de la carte.**

3. Déposez la ou les carte(s) en option installée(s) (le cas échéant).
  - Déconnectez tous les câbles de la carte en option.
  - Retirez les trois vis maintenant la carte en option sur la carte UC.
  - Sortez la carte en option du boîtier.
4. Débranchez tous les câbles de la carte UC.
5. Retirez les trois vis qui fixent la carte en option à la carte UC.
6. Retirez la carte UC du boîtier.



**REMARQUE : Si vous remplacez uniquement la carte UC, mettez la nouvelle carte UC en place, fixez-la avec des vis serrées à 4 in-lb (0,45 N-m) et rebranchez tous les câbles.**

**En cas de remplacement d'autres cartes, passez à l'Étape 7.**

7. Débranchez tous les câbles de la carte d'alimentation électrique.
8. Retirez les trois entretoises hexagonales qui fixent la carte d'alimentation à la plaque de montage de l'UC.
9. Retirez la carte d'alimentation du boîtier.



**REMARQUE : Si vous remplacez uniquement la carte d'alimentation, mettez la nouvelle carte en place, fixez-la avec des entretoises hexagonales serrées à 4 po-lb (0,45 N-m), rebranchez tous les câbles et inversez la procédure ci-dessus pour terminer.**

**En cas de remplacement de la carte d'affichage, passez à l'Étape 10.**

10. Retirez les quatre vis de la plaque de montage de l'UC sur la carte d'affichage.
11. Extrayez la plaque de montage de carte UC du boîtier.
12. Débranchez tous les câbles de la carte d'affichage.
13. Retirez les quatre entretoises hexagonales qui fixent la carte graphique au boîtier.
14. Extrayez la carte d'affichage du boîtier.
15. Pour installer la nouvelle carte, inversez la procédure ci-dessus. Serrez les vis et les entretoises hexagonales à 0,45 N-m (4 po-lb).

## 11.6 Fusibles d'excitation de la carte UC

### 11.6.1 Vérification des fusibles

Suivez ces étapes pour mesurer la tension d'excitation à l'aide d'un voltmètre.

1. Mettez le fil de terre en contact avec le boîtier métallique du connecteur Ethernet.
2. Touchez le fil positif des éléments suivants :
  - Broche 5 du connecteur J1 pour obtenir la mesure de l'excitation+
  - Broche 6 du connecteur J1 pour obtenir la mesure de l'excitation-
3. Une mesure proche de 5 V (+ ou - selon la broche) signifie que le fusible est bon ; une mesure à zéro signifie que le fusible est défectueux.

### 11.6.2 Remplacement des fusibles

Deux fusibles de 0,315 A (Réf. 186173) sont situés à l'arrière de la carte UC à des fins de protection du circuit. Reportez-vous à la [Section 11.5, page 102](#) pour retirer la carte UC. F202 correspond à + 5 V et F203 à -5V (Figure 11-2).

1. Placez la carte UC de haut en bas sur un tapis de travail antistatique.
2. Utilisez un petit tournevis à tête plate ou une pince à bec effilé pour retirer le fusible.
3. Mettez le nouveau fusible en place en le poussant dans son logement.

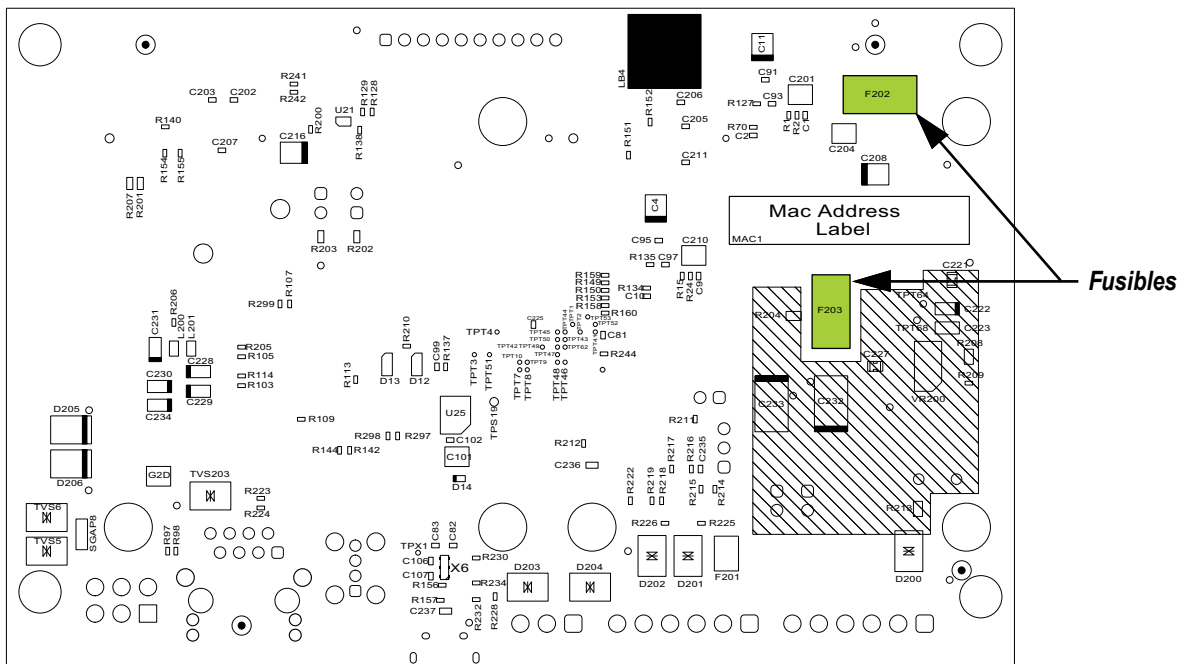


Figure 11-2. Arrière de la carte UC

## 11.7 Fiche de terrain permanente de l'unité 882D

Conservez cette fiche comme un registre de l'entretien effectué sur le système de balance à convoyeur.

Numéro du convoyeur	_____
Date	_____
Capacité de la balance (tonnes par heure)	_____
mV/V du capteur de charge (en moyenne)	_____
Nombre de capteurs de charge (NLC)	_____
Capacité d'un capteur de charge (LCC)	_____
Construction totale des capteurs de charge = NLC x LCC	_____
Nombre de stations rouleaux de pesage	_____
Espacement de la station rouleaux	_____
Longueur de la bande transporteuse	_____
Impulsions par révolution	_____
Nombre de révolutions de test	_____
Décompte des étalonnages du zéro	_____
Facteur de correction	_____

## 12.0 Annexe

### 12.1 Messages d'erreur

L'unité 882D génère différents messages d'erreur. Si une erreur se produit, un message apparaît sur l'écran d'affichage de l'unité. Les erreurs peuvent également être vérifiées à distance à l'aide de la commande EDP XE, comme indiqué à la [Section 7.2.6, page 70](#).

#### 12.1.1 Messages d'erreur affichés

L'unité 882D affiche un certain nombre de messages d'erreur sur le panneau frontal pour faciliter le diagnostic des problèmes.

Message d'erreur	Description	Solution
— — — — —	Au-dessus de la limite supérieure de la plage (tirets supérieurs)	Vérifiez que les raccordements des capteurs de charge ont été correctement effectués, ainsi que l'absence de problèmes de configuration, d'étalement et de matériel de la balance
— — — — —	Au-dessous de la limite inférieure de la plage (tirets inférieurs)	
— — — — —	A/n hors des limites de la plage (tirets centrés) Ou, en cas de fonctionnement local/distant (balance série), pertes de données série de la balance.	
OVERFLOW (Débordement)	La chaîne de poids est trop longue pour être affichée	Augmentez le nombre de comptages pour diminuer la taille de la chaîne de poids
CFGERR	Erreur de configuration à la mise sous tension en cas d'erreur de chargement de la configuration	Appuyez sur la touche <b>Enter</b> (Entrée) pour redémarrer l'unité 882D
ERROR (Erreur)	Erreur de programme interne	Vérifiez la configuration
HWFERR	Défaillance de matériel Défaut d'écriture dans la mémoire EEPROM Toute erreur (hormis les erreurs de batterie ou de dépassement de cumul) à la sortie du menu	Appuyez sur la touche <b>Enter</b> (Entrée) pour redémarrer l'unité 882D
LOBATT	Le message d'erreur de faible charge de pile clignote toutes les 30 secondes lorsque le niveau de charge de la pile est bas.	Remplacez la pile
RANGE (Plage)	Une valeur numérique saisie dans le menu Configuration se trouve hors de la plage admissible. L'erreur s'affiche momentanément, suivie du paramètre à modifier, pour que la valeur puisse être corrigée.	Entrez à nouveau une valeur figurant dans la plage de valeurs admissibles pour le paramètre à modifier
NO ZERO (Pas de zéro)	Le zéro ne s'affiche pas, compte tenu des réglages du mode de réglementation, du mouvement de la balance et des réglages de la plage de zéro.	Vérifiez les réglages du zéro et la stabilité de la balance
SPEED INPUT n ERROR (Entrée de vitesse, erreur n)	Erreur d'entrée d'impulsions ; n = 1 ou 2 ; cette erreur s'affiche lorsqu'aucune entrée d'impulsions n'est détectée par le circuit d'entrée d'impulsions.	Vérifiez que la bande porteuse est en mouvement et que le capteur de vitesse et le câblage fonctionnent correctement

Tableau 12-1. Messages d'erreur de l'unité 882D

## 12.2 Utilisation de la commande HARDWARE (Matériel)

La commande série HARDWARE peut être utilisée pour vérifier que toutes les cartes en option installées sont reconnues par le système. La commande HARDWARE retourne un code carte à 3 chiffres représentant la carte installée. HARDWARE = 000, yyy, zzz est le format retourné, où yyy correspond au logement 1 et zzz correspond au logement 2.

Code	Type de carte
000	Aucune carte installée
032	Carte d'E/S numériques à 24 canaux
033	Carte DIO 24 V 8 canaux
085	Carte relais
153	Carte de sortie analogique
170	Carte de bus de terrain

Tableau 12-2. Codes de type de carte de commande HARDWARE en option

La commande HARDWARE (Matériel) retourne le code 000 si une carte installée n'est pas reconnue. Assurez-vous que la carte est correctement insérée. Réinstallez la carte, si nécessaire, puis mettez l'unité hors tension puis sous tension pour lire à nouveau la configuration. Essayez une autre carte en option si la carte n'est toujours pas reconnue.

## 12.3 Tableau des caractères ASCII

Utilisez les valeurs décimales pour les caractères ASCII répertoriés dans le tableau lors de la spécification des chaînes de format d'impression dans le menu PFORMT de l'unité. Le caractère réel imprimé dépend du mappage des caractères utilisés par le périphérique de sortie.

L'indicateur peut envoyer ou recevoir n'importe quelle valeur de caractère ASCII (décimal 0–255), mais en raison des limitations de l'affichage de l'indicateur, certains caractères ne peuvent pas être affichés.

Commande	ASCII	Dec	Hex	ASCII	Dec	Hex	ASCII	Dec	Hex	ASCII	Dec	Hex
Ctrl-@	NUL	00	00	espace	32	20	@	64	40	`	96	60
Ctrl-A	SOH	01	01	!	33	21	A	65	41	a	97	61
Ctrl-B	STX	02	02	"	34	22	B	66	42	b	98	62
Ctrl-C	ETX	03	03	#	35	23	C	67	43	c	99	63
Ctrl-D	EOT	04	04	\$	36	24	D	68	44	d	100	64
Ctrl-E	ENQ	05	05	%	37	25	E	69	45	e	101	65
Ctrl-F	ACK	06	06	&	38	26	F	70	46	f	102	66
Ctrl-G	BEL	07	07	'	39	27	G	71	47	g	103	67
Ctrl-H	BS	08	08	(	40	28	H	72	48	h	104	68
Ctrl-I	HT	09	09	)	41	29	I	73	49	i	105	69
Ctrl-J	LF	10	0A	*	42	2A	J	74	4A	j	106	6A
Ctrl-K	VT	11	0B	+	43	2B	K	75	4B	k	107	6B
Ctrl-L	FF	12	0C	,	44	2C	L	76	4C	l	108	6C
Ctrl-M	CR	13	0D	-	45	2D	M	77	4D	m	109	6D
Ctrl-N	SO	14	0E	.	46	2E	N	78	4E	n	110	6E
Ctrl-O	SI	15	0F	/	47	2F	O	79	4F	o	111	6F
Ctrl-P	DLE	16	10	0	48	30	P	80	50	p	112	70
Ctrl-Q	DC1	17	11	1	49	31	Q	81	51	q	113	71
Ctrl-R	DC2	18	12	2	50	32	R	82	52	r	114	72
Ctrl-S	DC3	19	13	3	51	33	S	83	53	s	115	73
Ctrl-T	DC4	20	14	4	52	34	T	84	54	t	116	74
Ctrl-U	NAK	21	15	5	53	35	U	85	55	u	117	75
Ctrl-V	SYN	22	16	6	54	36	V	86	56	v	118	76
Ctrl-W	ETB	23	17	7	55	37	W	87	57	w	119	77
Ctrl-X	CAN	24	18	8	56	38	X	88	58	x	120	78
Ctrl-Y	EM	25	19	9	57	39	Y	89	59	y	121	79
Ctrl-Z	SUB	26	1A	:	58	3A	Z	90	5A	z	122	7A
Ctrl-[	ESC	27	1B	;	59	3B	[	91	5B	{	123	7B
Ctrl-\	FS	28	1C	<	60	3C	\	92	5C		124	7C
Ctrl-]	GS	29	1D	=	61	3D	]	93	5D	}	125	7D
Ctrl-^	RS	30	1E	>	62	3E	^	94	5E	~	126	7E
Ctrl-_ Ctrl-~	US	31	1F	?	63	3F	_	95	5F	LED	127	7F

Tableau 12-3. Tableau des caractères ASCII (1ère partie)

ASCII	Dec	Hex	ASCII	Dec	Hex	ASCII	Dec	Hex	ASCII	Dec	Hex
Ç	128	80	á	160	A0		192	C0	α	224	E0
ü	129	81	í	161	A1		193	C1	β	225	E1
é	130	82	ó	162	A2		194	C2	Γ	226	E2
â	131	83	ú	163	A3		195	C3	π	227	E3
ä	132	84	ñ	164	A4		196	C4	Σ	228	E4
à	133	85	Ñ	165	A5		197	C5	σ	229	E5
â	134	86	ª	166	A6		198	C6	μ	230	E6
ç	135	87	º	167	A7		199	C7	τ	231	E7
ê	136	88	¿	168	A8		200	C8	Φ	232	E8
ë	137	89		169	A9		201	C9	Θ	233	E9
è	138	8A	¬	170	AA		202	CA	Ω	234	EA
ï	139	8B	½	171	AB		203	CB	δ	235	EB
î	140	8C	¼	172	AC		204	CC	∞	236	EC
ì	141	8D	¡	173	AD		205	CD	φ	237	ED
Ä	142	8E	«	174	AE		206	CE	€	238	EE
Å	143	8F	»	175	AF		207	CF	∩	239	EF
É	144	90		176	B0		208	D0	≡	240	F0
æ	145	91		177	B1		209	D1	±	241	F1
Æ	146	92		178	B2		210	D2	≥	242	F2
ô	147	93		179	B3		211	D3	≤	243	F3
ö	148	94		180	B4		212	D4	∫	244	F4
ò	149	95		181	B5		213	D5	∫	245	F5
û	150	96		182	B6		214	D6	÷	246	F6
ù	151	97		183	B7		215	D7	≈	247	F7
ÿ	152	98		184	B8		216	D8	◦	248	F8
Ö	153	99		185	B9		217	D9	•	249	F9
Ü	154	9A		186	BA		218	DA		250	FA
ϕ	155	9B		187	BB		219	DB		251	FB
£	156	9C		188	BC		220	DC		252	FC
¥	157	9D		189	BD		221	DD	²	253	FD
Pts	158	9E		190	BE		222	DE		254	FE
f	159	9F		191	BF		223	DF		255	FF

Tableau 12-4. Tableau des caractères ASCII (2ème partie)

## 12.4 Formats de données

### 12.4.1 Format de flux de données série

Si la transmission du flux de données est configurée pour un port (*STRLFT* ou *STRIND*), l'unité 882D transmet les données par défaut en utilisant le format de données série indiqué dans la [Figure 12-1](#). RS-422 est également disponible et utilise le même format de données série.

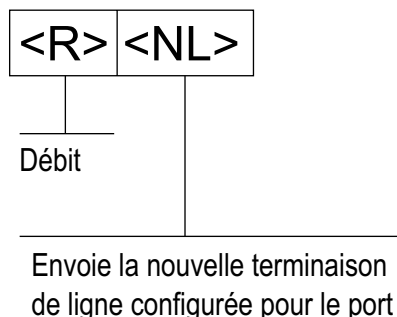


Figure 12-1. Format de flux de données série



**REMARQUE :** Si le port COM est défini sur *TYPE = RS485*, le port ne transmettra pas de données.

### 12.4.2 Jetons de flux

Jeton	Description
<R>	Débit actuel avec les unités incluses
<S>	Vitesse actuelle avec les unités incluses
<L>	Charge actuelle avec les unités incluses
<MT>	Valeur du totalisateur principal, sans les unités
<T1>	Valeur du totalisateur 1, sans les unités
<T2>	Valeur du totalisateur 2 – sans les unités
<TU>	Unités du totalisateur (kg, lb, t ou tn) ; défini par le paramètre de résolution du totalisateur
<DT1>	Date du dernier totalisateur 1 supprimé
<TT1>	Heure du dernier totalisateur 1 supprimé
<DT2>	Date du dernier totalisateur 2 supprimé
<TT2>	Heure du dernier totalisateur 2 supprimé
<CR>	Retour chariot, hex 0x0D
<LF>	Saut de ligne, hex 0x0A
<FF>	Saut de page, hex 0x0C
<USnn>	Insertion de chaîne textuelle d'impression utilisateur (depuis le programme utilisateur iRite, SetPrintText API) ; défini par le programme utilisateur iRite
<SPnn>	Espace, nn = nombre d'espaces ; si nn n'est pas spécifié, la valeur utilisée est 1 ; la valeur doit figurer dans la plage 1–99
<NLnn>	Nouvelle ligne, nn = nombre de caractères de terminaison (<CR/LF> ou <CR>) ; si nn n'est pas spécifié, la valeur 1 est utilisée ; la valeur doit figurer dans la plage 1–99 ; Défini par le paramètre TERMIN du port <b>Remarque : lors de la transmission en continu des données, un délai de fin de ligne configuré est exécuté après chaque nouvelle ligne</b>
<nnn>	Caractère ASCII (nnn = valeur décimale du caractère ASCII). Utilisé pour insérer des caractères de contrôle (002 pour un STX, par exemple) au niveau de la sortie.

Tableau 12-5. Jetons de flux

### 12.4.3 Format de sortie d'impression des données série

L'unité 882D utilise une chaîne de données formatée pour l'impression de tickets de base. Le format d'impression est configuré dans le menu de configuration du port de demande (impression) et est fonction de la configuration de l'unité 882D et du mode sélectionné. Voir la [Section 8.0, page 89](#) pour le formatage de l'impression.

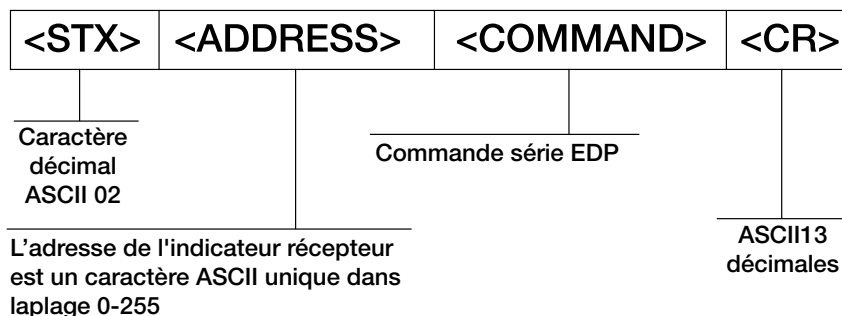
Utilisez les commandes EDP, l'utilitaire Revolution ou le panneau frontal pour personnaliser entièrement l'impression, de façon qu'elle soit compatible avec une grande variété d'imprimantes et d'autres équipements distants.

### 12.4.4 Formats de données RS-485

L'unité 882D intègre un protocole logiciel RS-485 activé lors de la configuration d'un TYPE de port en tant que 485. Sur l'unité 882D, seul le port COM bénéficie d'une prise en charge matérielle pour les communications RS-485.

Toutes les communications RS-485 avec l'unité 882D sont sous la forme commande et réponse. Tout hôte externe doit envoyer une commande et attendre une réponse.

Toutes les commandes à distance sont lancées à l'aide du format de données indiqué dans la [Figure 12-2](#) :



**REMARQUE : L'hôte doit envoyer <CR>, pas<CR><LF>.**  
En cas de non-utilisation de <CR>, tous les indicateurs sont incapables de répondre aux commandes série

Figure 12-2. Format de données pour les envois RS-485

Si l'adresse de l'appareil initiateur correspond à l'adresse de port d'un indicateur 882D sur le réseau RS-485, cet indicateur répond. L'indicateur répondant utilise le format indiqué dans la [Figure 12-3](#) :

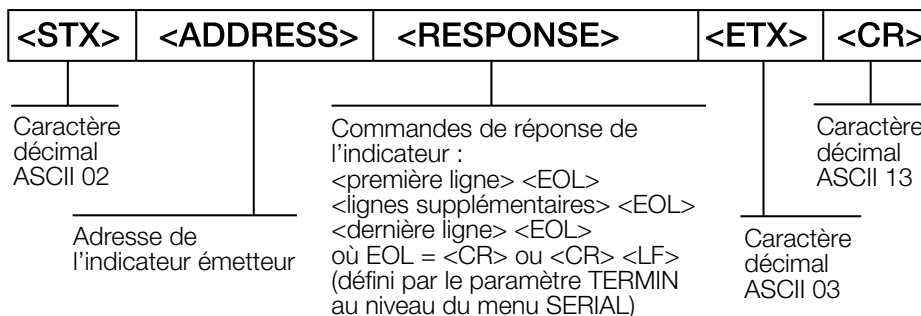


Figure 12-3. Format de données pour les réponses RS-485

- \* La communication avec un RS-485 882D est une commande/réponse uniquement ; une unité 882D configurée pour RS-485 ne peut pas imprimer un ticket ou transmettre des données en continu
- \* Toute commande EDP valide peut être envoyée à l'unité 882D en mode RS-485
- \* Si une commande n'est pas reconnue ou ne peut pas être exécutée, le 882D répond « ?? » enveloppé dans le protocole RS-485  
Par exemple : <STX><ADDRESS>??<ETX><CR>
- \* Selon la commande, <RESPONSE> peut inclure ses propres caractères de terminaison qui sont envoyés avant <ETX> <CR>
- \* Une réponse multiligne – par ex., à partir d'une commande DUMPALL – est enveloppée dans l'en-tête et le pied de page en tant que total (non pas en tant que ligne individuelle)

```
<STX><ADDRESS><première ligne> <EOL>
<lignes supplémentaires> <EOL>
<dernière ligne> <EOL><ETX><CR>
```

Où :

EOL- <CR> ou <CR><LF> (défini par le paramètre *TERMIN* pour le port)

**Exemple :** Pour envoyer la commande LD depuis un terminal ASCII à l'indicateur à l'adresse 65 (valeur décimale) sur le réseau RS-485, utilisez le format indiqué à la [Figure 12-2, page 110](#).

- L'équivalent clavier pour le caractère de début de texte (STX) est CONTROL-B ([Section 12.3, page 107](#))
- L'adresse de l'indicateur (65) est représentée par un « A » majuscule
- Le caractère de retour de chariot (CR) est généré via l'enfoncement de la touche **Enter**

Par conséquent, pour envoyer la commande LD à l'indicateur à l'adresse 65, entrez la chaîne suivante au niveau du terminal : <CONTROL-B>ALD<CR>

L'indicateur répond <STX>A 1234.00 lb/ft<CR><LF><ETX><CR>. Voir la [Section 7.0, page 65](#) pour obtenir des informations sur les autres commandes.







## 12.5 Étalonnage de la sortie analogique







Voir la [Section 4.6.7, page 50](#) pour obtenir des informations sur les paramètres de sortie analogique.

La procédure d'étalonnage décrite ci-après nécessite l'utilisation d'un multimètre pour mesurer la tension ou le courant de sortie du module de sortie analogique. Si l'option n'est pas encore installée, installez-la conformément aux instructions fournies.



**REMARQUE :** La sortie analogique doit être étalonnée une fois l'unité 882D configurée ([Section 4.0, page 28](#)) et étalonnée ([Section 5.0, page 53](#)).

1. Accédez au mode de configuration, puis au menu Analog Output (Sortie analogique) ([Figure 4-20, page 50](#)) :
  - Définissez le paramètre *Source* comme vous le souhaitez sur SCALE (Balance) ou PROG
  - Définissez le *Mode* comme vous le souhaitez sur RATE (Débit), SPEED (Vitesse) ou LOAD (Charge)
  - Définissez le paramètre *Output* (Sortie) à 0-10 V, 0-20 mA ou 4-20 mA selon vos besoins
  - Définissez le paramètre *Minimum* sur la plus petite valeur de poids devant être suivie par la sortie analogique
  - Définissez le paramètre *Maximum* sur la plus grande valeur de poids devant être suivie par la sortie analogique
2. Raccordez le multimètre au connecteur J1 sur la carte de sortie analogique :
  - Pour la tension de sortie, connectez les fils du voltmètre aux broches 3 et 4 (-V, +V)
  - Pour le courant de sortie, connectez les fils de l'ampèremètre aux broches 1 et 2 (-mA, +mA)
3. Ajustez l'étalonnage du zéro :
  - Accédez au paramètre *Calibrate Zero* (Étalonner le zéro)
  - Appuyez sur  : 0,000000 s'affiche
  - Vérifiez le relevé de tension ou d'intensité du multimètre
  - Adaptez la valeur des paramètres en fonction des relevés du multimètre
  - Appuyez sur  ou sur  pour sélectionner le chiffre
  - Appuyez sur  ou sur  pour augmenter ou diminuer la valeur
  - Appuyez sur  pour valider la valeur affichée
  - CAL s'affiche en cours d'étalonnage

4. Réglez l'étalonnage de l'intervalle de mesure :
  - Accédez au paramètre *Calibrate Span* (Étalonner l'intervalle de mesure)
  - Appuyez sur  : 0,000000 s'affiche
  - Adaptez la valeur des paramètres en fonction des relevés du multimètre
  - Appuyez sur  ou sur  pour sélectionner le chiffre
  - Appuyez sur  ou sur  pour augmenter ou diminuer la valeur
  - Appuyez sur  pour valider la valeur affichée
  - CAL s'affiche en cours d'étalonnage
5. Vérifiez l'étalonnage :
  - Retournez au paramètre *Calibrate Zero* (Étalonner le zéro)/*Calibrate Span* (Étalonner l'intervalle de mesure) et vérifiez que la valeur d'étalonnage n'a pas dévié
  - Répétez l'étalonnage si nécessaire
6. Retournez en mode pesage.

## 12.6 Spécifications du câble

Connecteur	Calibres de fil	Longueur de bande de fil
J1 et J2 (Réf. 153873)	16-28 AWG	7 mm (0,276 po.)
J3 (Réf. 153883)	16-28 AWG	7 mm (0,276 po.)
J13 (Réf. 181694)	16-24 AWG	10 m (0,394 po.)
Source CC (Réf. 15888)	12-24 AWG	7 mm (0,276 po.)

Tableau 12-6. Spécifications de jauge de fil recommandée

Presse-étoupe	Plage de diamètres
PG9 (Réf. 15626)	3,5 à 8 mm (0,138 à 0,315 po.)
PG11 (Réf. 68600)	5 à 10 mm (0,197 à 0,394 po.)

Tableau 12-7. Caractéristiques du presse-étoupe

## 12.7 Composants de carte UC

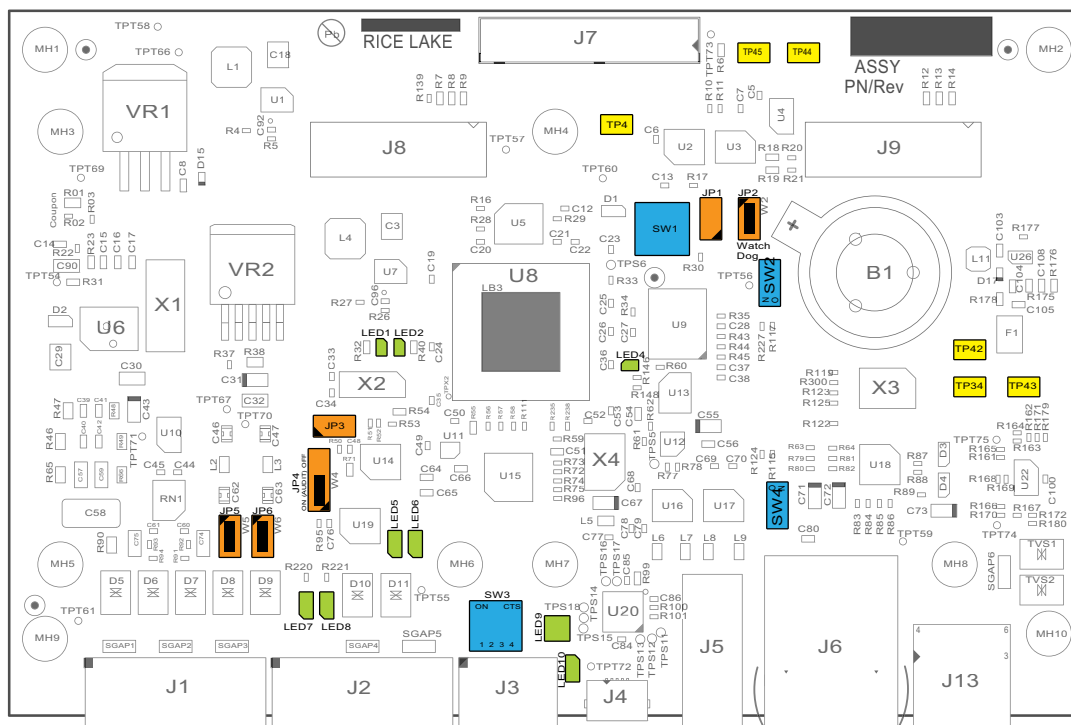




Figure 12-4. Carte UC

Composant	Description
JP1	Non utilisé
JP2	Cavalier de surveillance (laissez coupé (hors circuit) dans le cadre du fonctionnement normal)
JP3	Barrette de commutateur de configuration à distance
JP4	Cavalier d'audit
JP5	Cavalier de détection à distance
JP6	Cavalier de détection à distance
LED1	Non utilisé
LED2	Non utilisé
LED4	Pulsation de l'unité 882D
LED5	E/S numériques 3
LED6	E/S numériques 4
LED7	E/S numériques 1
LED8	E/S numériques 2
LED9	Émission et réception pour le port série (2 LED)
LED10	Non utilisée
SW1	Commutateur de réinitialisation matérielle
SW2	Non utilisé
SW3	Commutateurs RS-232/RS-485/RS-422 ( <a href="#">Section 2.4.7, page 17</a> )
SW4	Non utilisé
TP4	Point de test de masse de la batterie
TP34	Point de test 0 entrée d'impulsions
TP42	Point de test 1 entrée d'impulsions
TP43	Point de test de mise à la terre de l'entrée d'impulsions
TP44	Tension de la batterie + point de test
TP45	Tension de la batterie- point de test

Tableau 12-8. Composants de carte UC

## 13.0 Conformité

	<h3>EU DECLARATION OF CONFORMITY</h3> <p><i>EU-KONFORMITÄTSERKLÄRUNG DÉCLARATION UE DE CONFORMITÉ</i></p>		Rice Lake Weighing Systems 230 West Coleman Street Rice Lake, Wisconsin 54868 United States of America 
	<p><b>Type/Typ/Type:</b> 882D</p> <p>English We declare under our sole responsibility that the products to which this declaration refers to, is in conformity with the following standard(s) or other regulations document(s).</p> <p>Deutsch Wir erklären unter unserer alleinigen Verantwortung, dass die Produkte auf die sich diese Erklärung bezieht, den folgenden Normen und Regulierungsbestimmungen entsprechen.</p> <p>Français Nous déclarons sous notre responsabilité que les produits auxquels se rapporte la présente déclaration, sont conformes à la/aux norme/s suivante ou au/aux document/s normatif/s suivant/s.</p>		
EU Directive	Certificates	Standards Used / Notified Body Involvement	
2014/30/EU EMC	-	EN 61326-1:2013, EN 55011:2009+A1:2010	
2014/35/EU LVD	-	EN 60950-1:2006+A11:2009/A1:2010/A12:2011/A2:2013, EN 62368-1:2014	
2011/65/EU RoHS	-	EN 50581:2012	
2014/34/EU ATEX	DEMKO 20 ATEX 2164X	EN 60079-0:2012+A11:2013, EN 60079-11:2012, EN 60079-7: 2015 +A1:2018, EN 60079-15: 2010, EN 60079-31:2014 Notified Body involved with module B: / Benannte Stelle, die an Modul B beteiligt ist: / Organisme notifié impliqué dans les modules B: UL International Demko A/S - 0539	
Signature:	<u>Brandi Harder</u>	Place:	<u>Rice Lake, WI USA</u>
Name:	<u>Brandi Harder</u>	Date:	<u>April 16, 2021</u>
Title:	<u>Quality Manager</u>		



## UK DECLARATION OF CONFORMITY

Rice Lake Weighing Systems  
 230 West Coleman Street  
 Rice Lake, Wisconsin 54868  
 United States of America



**Type:** 882D Indicator

English We declare under our sole responsibility that the products to which this declaration refers to, is in conformity with the following standard(s) or other regulations document(s).

UK Regulations	Certificates	Standards Used / Approved Body Involvement
2016/1101 Low Voltage	-	882D: EN 62368-1:2014 + A11:2017
2016/1091 EMC	-	EN 61326-1:2013, EN 61000-3-3:2013, EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN55011:2009/A1:2010
2012/3032 RoHS	-	EN 50581:2012

Signature: Brandi Harder

Place: Rice Lake, WI USA  
 \_\_\_\_\_

Name: Brandi Harder

Date: December 20, 2022  
 \_\_\_\_\_

Title: Quality manager

## 14.0 Caractéristiques

### Alimentation électrique :

Tensions d'entrée : 100 à 240 Vca ; 9 à 36 Vcc  
Fréquence d'entrée : 50/60 Hz

### Consommation d'énergie :

CA : 15 watts ; CC : 20 watts

### Tension d'excitation :

Capteurs de charge 10 Vcc, 8 × 350 ohms (16 × 700 ohms)

### Plage d'entrée de signal analogique :

de -45 mV à 45 mV

### Sensibilité du signal analogique :

0,3 µV/graduation minimum à 7,5 Hz ;  
1,0 µV/graduation type à 120 Hz

### Fréquence d'échantillonnage :

de 7,5 à 120 Hz, sélectionnable par logiciel

### Résolution :

Interne : 8 000 000 coups 23 bits  
Affichage : 100000

### Linéarité du système :

±0,01 % de la capacité de balance

### E/S numériques :

Quatre E/S intégrée, touches principales, pseudo fonctions,  
fonctions de mise en lots

### Ports de communication :

RS-232 full duplex ou RS-485 half duplex ; USB 2.0  
Connecteur Micro B ; Ethernet TCP/IP

### Entrée d'impulsions :

Deux entrées pour redondance  
Tension: 12 VCC  
Taux d'impulsion : 32 kHz

### Affichage :

Écran LCD, 0,8 pouces, affichage du poids sept chiffres,  
sept segments, zone de messages pixelisée 3 × 20

### Voyants :

Charge, total, débit, vitesse, zéro

### Touches/Boutons :

Panneau plat à membrane avec touches tactiles

### Température de service :

Industriel : de -10 °C à 50 °C (de 14 °F à 122 °F)

### Dimensions :

(L x l x H)  
25,2 x 10 x 22,7 cm (9,93 × 4,00 × 8,94 pouces)

### Poids :

5,4 kg (12 lb)

### Classification/Matériau :

IP66  
Acier inoxydable

### Garantie :

limitée de deux ans

### Immunité CEM :

18 kV, 10 V/m

### Certifications et homologations



UL  
Modèle universel  
Numéro de dossier : E151461



Le 882D est en conformité avec les normes suivantes :  
EN 61326-1: 2013  
EN 55011: 2009  
CISPR 11: 2011  
ICES-001, version 4 : 2006  
FCC Partie 15 SOUS-PARTIE B







© Rice Lake Weighing Systems Content subject to change without notice.

230 W. Coleman St. • Rice Lake, WI 54868 • USA USA: 800-472-6703 • International: +1-715-234-9171