Services

2020-08-05 Valable à partir de la version 01.03.zz (Firmware de l'appareil)

BA01456G/14/FR/05.20

71546263

Manuel de mise en service **Proservo NMS80**

Jaugeage de cuves







Sommaire

1	Informations relatives au			
	document	5		
1.1	Fonction du document	. 5		
1.2	Conventions de représentation	. 5		
1.3	Documentation	. 7		
1.4	Marques deposées	. 8		
2	Consignes de sécurité de base	9		
2.1	Exigences imposées au personnel	. 9		
2.2	Utilisation conforme	9		
2.5 2.4	Securité de fonctionnement	. 9 10		
2.5	Sécurité du produit	10		
3	Description du produit	11		
3.1	Construction du produit	11		
4	Pácantion das marchandisas at			
Т	identification du produit	12		
41	Récention des marchandises	12		
4.2	Identification du produit	12		
4.3	Stockage et transport	14		
5	Montage	16		
5.1	Exigences	16		
5.2	Montage de l'appareil	34		
5.3	Controle du montage	44		
6	Raccordement électrique	45		
6.1	Occupation des bornes	45		
6.2 6.3	Exigences pour le raccordement	65 66		
6.4	Contrôle du raccordement	66		
7	Opérabilité	67		
7.1	Aperçu des options de configuration	67		
1.2	structure et principe du menu de	68		
7.3	Accès au menu de configuration via	00		
	l'afficheur local ou le module d'affichage et de			
7 /	configuration séparé	69		
/.4	Acces au menu de configuration via	81		
7.5	Accès au menu de configuration via	01		
	Tankvision Tank Scanner NXA820 et			
	FieldCare	82		
8	Intégration système	85		
8.1	Aperçu des fichiers de description de			
	l'appareil (DTM)	85		

9	Mise en service	86
9.1	Termes relatifs à la mesure sur cuve	86
9.2	Réglages initiaux	87
9.3	Étalonnage	89
9.4	Configuration de l'appareil	96
9.0	Configuration de l'application de Jaugeage de	109
9.6	Réglages étendus	129
9.7	Simulation	129
9.8	Protection des réglages contre tout accès non	120
		129
10	Configuration 1	L30
10.1	Lecture de l'état de verrouillage de l'appareil .	130
10.2	Lecture des valeurs mesurées	130
10.3	Commande de jauge	131
11	Diagnostic et suppression des	
	défauts 1	138
11.1	Suppression des défauts générale	138
11.2	Information de diagnostic dans l'affichage	
11 0	local	140
11.3 11.4	Informations de diagnostic dans FieldCare	143 145
11.4	Liste de diagnostic	151
11.6	Réinitialisation de l'appareil de mesure	151
11.7	Informations sur l'appareil	151
11.8	Historique du firmware	151
12	Maintenance 1	152
12.1	Travaux de maintenance	152
12.2	Prestations Endress+Hauser	152
13	Réparation 1	153
13.1	Généralités sur les réparations	153
13.2	Pièces de rechange	154
13.3	Services Endress+Hauser	154
13.4		154
19.9		171
14	Accessoires 1	155
14.1	Accessoires spécifiques à l'appareil	155
14.2	Accessoires spécifiques à la communication .	158
14.5 14.4	Composants système	159
	1	
15	Menu de configuration 1	160
15.1	Vue d'ensemble du menu de configuration	160
15.2 15.2	Menu "Fonctionnement"	1/1 189
15.4	Menu "Diagnostic"	320

1 Informations relatives au document

1.1 Fonction du document

Le présent manuel de mise en service contient toutes les informations nécessaires aux différentes phases du cycle de vie de l'appareil : de l'identification du produit, de la réception des marchandises et du stockage au dépannage, à la maintenance et à la mise au rebut en passant par le montage, le raccordement, la configuration et la mise en service.

1.2 Conventions de représentation

1.2.1 Symboles d'avertissement

A DANGER

Ce symbole attire l'attention sur une situation dangereuse, entraînant la mort ou des blessures corporelles graves, si elle n'est pas évitée.

AVERTISSEMENT

Ce symbole attire l'attention sur une situation dangereuse, pouvant entraîner la mort ou des blessures corporelles graves, si elle n'est pas évitée.

ATTENTION

Ce symbole attire l'attention sur une situation dangereuse, pouvant entraîner des blessures corporelles de gravité légère ou moyenne, si elle n'est pas évitée.

AVIS

Ce symbole identifie des informations relatives à des procédures et à des événements n'entraînant pas de blessures corporelles.

1.2.2 Symboles électriques

\sim

Courant alternatif

\sim

Courant continu et alternatif

- - -

Courant continu

Ŧ

Prise de terre

Borne qui, du point de vue de l'utilisateur, est reliée à un système de mise à la terre.

Terre de protection (PE)

Les bornes de terre doivent être raccordées à la terre avant de réaliser d'autres raccordements.

Les bornes de terre se trouvent à l'intérieur et à l'extérieur de l'appareil :

- Borne de terre intérieure : la terre de protection est raccordée au réseau électrique.
- Borne de terre extérieure : l'appareil est raccordé au système de mise à la terre de l'installation.

1.2.3 Symboles d'outils

96

Tournevis cruciforme

0

Tournevis plat

O C Tournevis Torx

⊖ € Clé pour vis six pans € Clé à fourche

1.2.4 Symboles pour certains types d'informations et graphiques

✓ Autorisé

Procédures, processus ou actions autorisés

$\checkmark\checkmark$

A privilégier Procédures, processus ou actions à privilégier

Interdit Procédures, processus ou actions interdits

Conseil Indique des informations complémentaires

Renvoi à la documentation

Renvoi au schéma

Remarque ou étape individuelle à respecter

1., 2., 3.

Série d'étapes

Résultat d'une étape

Configuration via l'outil de configuration

Paramètre protégé en écriture

1, 2, 3, ... Repères

A, B, C ... Vues

_ → 🖪

Consignes de sécurité

Respecter les consignes de sécurité contenues dans le manuel de mise en service associé

1.3 Documentation

Les documents suivants sont disponibles dans l'espace de téléchargement du site Internet Endress+Hauser (www.fr.endress.com/Télécharger) :

Vous trouverez un aperçu de l'étendue de la documentation technique correspondant à l'appareil dans :

- *W@M Device Viewer* (www.endress.com/deviceviewer) : entrer le numéro de série figurant sur la plaque signalétique
- *Endress+Hauser Operations App* : entrer le numéro de série figurant sur la plaque signalétique ou scanner le code matriciel 2D (code QR) de la plaque signalétique

1.3.1 Information technique (TI)

Aide à la planification

Ce document fournit toutes les caractéristiques techniques relatives à l'appareil et donne un aperçu des accessoires qui peuvent être commandés pour l'appareil.

1.3.2 Instructions condensées (KA)

Prise en main rapide

Ce manuel contient toutes les informations essentielles de la réception des marchandises à la première mise en service.

1.3.3 Manuel de mise en service (BA)

Le manuel de mise en service contient toutes les informations nécessaires dans les différentes phases du cycle de vie de l'appareil : de l'identification du produit, de la réception des marchandises et du stockage au dépannage, à la maintenance et à la mise au rebut, en passant par le montage, le raccordement, les fondements d'utilisation et la mise en service.

Il contient également une explication détaillée de chaque paramètre du menu de configuration (hormis le menu **Expert**). Cette description s'adresse aux personnes qui travaillent avec l'appareil tout au long de son cycle de vie et qui effectuent des configurations spécifiques.

1.3.4 Description des paramètres de l'appareil (GP)

Le manuel de Description des paramètres de l'appareil contient une explication détaillée de chaque paramètre de la 2e partie du menu de configuration : le menu **Expert**. Il contient tous les paramètres de l'appareil et permet d'accéder directement aux paramètres par l'entrée d'un code. Cette description s'adresse aux personnes qui travaillent avec l'appareil tout au long de son cycle de vie et qui effectuent des configurations spécifiques.

1.3.5 Conseils de sécurité (XA)

Selon l'agrément, les Conseils de sécurité (XA) suivants sont fournis avec l'appareil. Ils font partie intégrante du manuel de mise en service.

La plaque signalétique indique les Conseils de sécurité (XA) qui s'appliquent à l'appareil.

1.3.6 Instructions de montage (EA)

Les instructions de montage sont utilisées pour remplacer une unité défectueuse par une unité fonctionnelle de même type.

1.4 Marques déposées

FieldCare[®]

Marque déposée par Endress+Hauser Process Solutions AG, Reinach, Suisse

MODBUS®

Marque déposée par MODBUS-IDA, Hopkinton, MA, USA

2 Consignes de sécurité de base

2.1 Exigences imposées au personnel

Le personnel chargé de l'installation, la mise en service, le diagnostic et la maintenance doit remplir les conditions suivantes :

- ► Le personnel qualifié et formé doit disposer d'une qualification qui correspond à cette fonction et à cette tâche.
- ► Etre habilité par le propriétaire / l'exploitant de l'installation.
- Etre familiarisé avec les réglementations nationales.
- Avant de commencer le travail, avoir lu et compris les instructions du présent manuel et de la documentation complémentaire ainsi que les certificats (selon l'application).
- Suivre les instructions et respecter les conditions de base.
- Le personnel d'exploitation doit remplir les conditions suivantes :
- Etre formé et habilité par le propriétaire / l'exploitant de l'installation conformément aux exigences liées à la tâche.
- Suivre les instructions du présent manuel.

2.2 Utilisation conforme

Domaine d'application et produits mesurés

Selon la version commandée, l'appareil est également capable de mesurer des produits explosibles, inflammables, toxiques et comburants.

Les appareils de mesure destinés à une utilisation en zone explosible, dans les applications hygiéniques ou avec une pression augmentée, ce qui constitue un facteur de risque, sont marqués sur la plaque signalétique.

Afin de garantir un état irréprochable de l'appareil pendant la durée de service :

- Utiliser l'appareil en respectant scrupuleusement les données figurant sur la plaque signalétique ainsi que les conditions mentionnées dans les instructions de mise en service et les documentations complémentaires.
- Vérifier à l'aide de la plaque signalétique si l'appareil commandé peut être utilisé pour l'usage prévu dans la zone soumise à agrément (p. ex. protection contre les explosions, sécurité des enceintes sous pression).
- Utiliser l'appareil uniquement pour des produits contre lesquels les matériaux en contact avec le process sont suffisamment résistants.
- ► Si l'appareil n'est pas utilisé à température ambiante, il convient absolument de respecter les conditions selon la documentation de l'appareil correspondante.
- Protéger l'appareil de mesure en permanence contre la corrosion dues aux influences de l'environnement.
- ▶ Respecter les limites figurant dans les "Caractéristiques techniques".

Le fabricant décline toute responsabilité en cas de dommages résultant d'une mauvaise utilisation ou d'une utilisation non conforme.

Risques résiduels

En service, le capteur peut prendre une température proche de la température du produit à mesurer.

Risque de brûlure en cas de contact avec les surfaces !

► En cas de température élevée du produit : prévoir une protection contre les contacts accidentels, afin d'éviter les brûlures.

2.3 Sécurité du travail

Lors des travaux sur et avec l'appareil :

• Porter un équipement de protection individuelle conforme aux prescriptions nationales.

2.4 Sécurité de fonctionnement

Risque de blessure !

- ▶ Nutiliser l'appareil que dans un état technique parfait et sûr.
- ► L'exploitant est responsable du fonctionnement sans défaut de l'appareil.

Transformations de l'appareil

Les transformations arbitraires effectuées sur l'appareil ne sont pas autorisées et peuvent entraîner des dangers imprévisibles :

 Si des transformations sont malgré tout nécessaires : consulter au préalable le fabricant.

Réparation

Afin de garantir la sécurité de fonctionnement :

- N'effectuer la réparation de l'appareil que dans la mesure où elle est expressément autorisée.
- ▶ Respecter les prescriptions nationales relatives à la réparation d'un appareil électrique.
- ▶ Utiliser exclusivement des pièces de rechange d'origine et des accessoires du fabricant.

Zone soumise à agrément

Afin d'éviter la mise en danger de personnes ou de l'installation en cas d'utilisation de l'appareil dans la zone soumise à agrément (par ex. protection antidéflagrante, sécurité des appareils sous pression) :

- Vérifier à l'aide de la plaque signalétique si l'appareil commandé peut être utilisé pour l'usage prévu dans la zone soumise à agrément.
- Respecter les consignes figurant dans la documentation complémentaire séparée, qui fait partie intégrante du présent manuel.

2.5 Sécurité du produit

Le présent appareil a été construit et testé d'après l'état actuel de la technique et les bonnes pratiques d'ingénierie, et a quitté nos locaux en parfait état. Il satisfait aux exigences générales de sécurité et aux exigences légales.

AVIS

Perte de l'indice de protection si l'appareil est ouvert dans un environnement humide

► Si l'appareil est ouvert dans un environnement humide, l'indice de protection figurant sur la plaque signalétique n'est plus valable. Cela peut également compromettre la sécurité de fonctionnement de l'appareil.

2.5.1 Marquage CE

Le système de mesure satisfait aux exigences légales des directives CE en vigueur. Celles-ci sont listées dans la déclaration de conformité CE correspondante avec les normes appliquées.

Par l'apposition du marquage CE, Endress+Hauser atteste que l'appareil a passé les tests avec succès.

3 Description du produit

3.1 Construction du produit



- 🖻 1 Construction du Proservo NMS80
- 1 Boîtier
- 2 Module d'affichage et de configuration (peut être utilisé sans ouvrir le couvercle)
- 3 Raccord process (bride)
- 4 Displacer



- 2 Configuration du NMS80
- 1 Capot avant
- 2 Affichage
- 3 Modules
- 4 Unité de capteur (unité de détecteur et câble)
- 5 Boîtier
- 6 Tambour de fil
- 7 Étrier
- 8 Couvercle du boîtier
- 9 Displacer

4 Réception des marchandises et identification du produit

4.1 Réception des marchandises

À la réception de la marchandise, contrôler les points suivants :

- Les références de commande sur le bordereau de livraison et sur l'autocollant du produit sont-elles identiques ?
- La marchandise est-elle intacte ?
- Les données de la plaque signalétique concordent-elles avec les indications de commande figurant sur le bordereau de livraison ?
- Le cas échéant (voir plaque signalétique) : Les Conseils de sécurité (XA) sont-ils fournis ?

I si l'une de ces conditions n'est pas remplie, contacter Endress+Hauser.

4.2 Identification du produit

Les options suivantes sont disponibles pour l'identification de l'appareil de mesure :

- Indications sur la plaque signalétique
- Référence de commande étendue (Extended order code) avec énumération des caractéristiques de l'appareil sur le bordereau de livraison
- Entrer le numéro de série figurant sur la plaque signalétique dans *W@M Device Viewer* (www.endress.com/deviceviewer): Toutes les informations relatives à l'appareil sont affichées.
- Entrer le numéro de série figurant sur la plaque signalétique dans l'application *Endress* +*Hauser Operations App* ou avec l'application *Endress*+*Hauser Operations App* scanner le code matriciel 2-D (QR Code) figurant sur la plaque signalétique : toutes les indications relatives à l'appareil sont affichées.

Un aperçu de l'étendue de la documentation technique correspondant à l'appareil peut être trouvé ci-dessous :

- Le *W*@*M Device Viewer*: Entrer le numéro de série figurant sur la plaque signalétique (www.endress.com/deviceviewer)
- L'*Endress+Hauser Operations App* : Entrer le numéro de série figurant sur la plaque signalétique ou scanner le code matriciel 2D (QR code) sur la plaque signalétique.



4.2.1 Plaque signalétique

🗟 3 Plaque signalétique

- 1 Adresse du fabricant
- 2 Nom de l'appareil
- 3 Référence de commande
- 4 Numéro de série
- 5 Référence de commande étendue
- 6 Tension d'alimentation
- 7 Pression de process maximale
- 8 Température de process maximale
- *9 Température ambiante admissible (T_a)*
- 10 Résistance thermique du câble
- 11 Filetage pour entrée de câble
- 12 Matériaux en contact avec le process
- 13 Non utilisé
- 14 Version du logiciel
- 15 Révision appareil
- 16 Numéros de certification métrologique
- 17 Données de configuration personnalisées
- 18 Gamme de température ambiante
- 19 Marquage CE / marquage C-tick
- 20 Informations complémentaires sur la version de l'appareil
- 21 Indice de protection
- 22 Symbole du certificat
- 23 Données relatives à l'agrément Ex
- 24 Certificat général d'agrément
- 25 Conseils de sécurité correspondants (XA)
- 26 Date de fabrication
- 27 Marquage RoHS
- 28 QR code pour l'Endress+Hauser Operations App

防爆型式:NMS	2		
本安回路			
入出力回路(1)		3	
入出力回路(2)		4	
信号回路(1)		5	
信号回路(2)		6	
信号回路(3)		7	
出力回路(1)		8	
非本安回路		0	
電源		9	
入出力回路(3)		10	
入出力回路(4)		11	
信号回路(4)		12	
信号回路(5)		13	
信号回路(6)		14	
接点出力回路(1)(2)		15	
接点入力回路(1)(2)		16	
周囲温度: -20°C~+6 注意: 機器内部部品及 爆発性雰囲気 開けてくださ 通電中は容器を 耐熱温度85℃以 警告: 乾いた布で機 防爆注意事項訪	60℃ なび配線の変更、 が存在しないこ 2開放しないでく 3上のケーブルを 器の表面を擦ら 約明書 <u>へ</u> →Ⅲ >	改造等を行わないで ことを確認してから ださい。 使用してください。 ないでください。 (A01600G 参照	ください。 容器を
I	ンドレスハウザ-	一山梨株式会社	17

Image: Plaque signalétique du Proservo NMS8x pour TIIS

- 1 Type de produit
- 2 Type Ex
- 3 Circuit Entrée/Sortie (1)
- 4 Circuit Entrée/Sortie (2)
- 5 Circuit de signal (1)
- 6 Circuit de signal (2)
- 7 Circuit de signal (3)
- 8 Circuit de sortie (1)
- 9 Alimentation électrique
- 10 Circuit Entrée/Sortie (3)
- 11 Circuit Entrée/Sortie (4)
- 12 Circuit de signal (4)
- 13 Circuit de signal (5)
- 14 Circuit de signal (6)
- 15 *Circuit de sortie contact (1) (2)*
- 16 Circuit d'entrée contact (1) (2)
- 17 Numéro du schéma

4.2.2 Adresse du fabricant

Endress+Hauser SE+Co. KG Hauptstraße 1 79689 Maulburg, Allemagne Adresse du site de production : Voir plaque signalétique.

4.3 Stockage et transport

4.3.1 Conditions de stockage

- Température de stockage : -50 ... +80 °C (-58 ... +176 °F)
- Stocker l'appareil dans son emballage d'origine.

4.3.2 Transport

AVIS

Risque de blessure

- Transporter l'appareil au point de mesure dans son emballage d'origine.
- Pour ce faire, tenir compte du centre de gravité de l'appareil afin d'éviter tout basculement involontaire.
- Respecter les conseils de sécurité et les conditions de transport pour les appareils de plus de 18 kg (39.6 lbs) (IEC61010).

5 Montage

5.1 Exigences

5.1.1 Type de cuve

En fonction du type de cuve et de l'application, plusieurs procédures d'installation sont recommandées pour le NMS8x.

Type de cuve	Sans système de guidage	Avec tube de mesure	Avec fils guides
Cuve à toit fixe			
Cuve à toit flottant			
	×		×
Cuve à écran flottant			
	×		×
Cuve sous pression ou sphérique			
Cuve avec agitateur ou fortes turbulences			



• Un tube de mesure est nécessaire dans une cuve à toit flottant ou un réservoir à écran flottant.

- Les fils quides ne peuvent pas être installés dans une cuve à toit flottant. Si le fil de mesure est exposé à l'émission libre, il peut se rompre suite à un choc externe.
- Il n'est pas permis d'installer des fils guides dans des cuves sous pression, car les fils empêcheraient de fermer la vanne pour le remplacement du fil, du tambour de fil ou du displacer. La position de montage du NMS8x est importante pour les applications sans fil guide afin d'éviter de casser le fil de mesure (voir le manuel de mise en service pour plus de détails).

Installation sur cuve typique



🖻 5 Installation sur cuve typique

- Cuve à toit fixe Α
- В
- Cuve haute pression Cuve à toit flottant avec tube de mesure С
- NMS8x 1
- 2
- Vanne à boule Fil de mesure 3
- 4 Displacer
- Tube de mesure 5
- Prothermo NMT53x 6

5.1.2 Guide de sélection du displacer

Il existe un grand choix de displacers pour répondre à une grande variété d'applications. Le bon choix de displacer garantit des performances et une longévité optimales. Les directives suivantes aideront à sélectionner le displacer le mieux adapté à l'application.

Types de displacer

Les displacers NMS8x suivants sont disponibles.

30 mm (1,18 in)	50 mm (1,97 in)	70 mm (2,76 in)	110 mm (4,33 in)
316L/PTFE	316L/Alloy C/PTFE	316L	316L
		A0026731	A0026732
A0026729	A0026730		

Dimensions du displacer



- Α
- Displacer cylindrique Ø30 mm (1,18 in), 316L Displacer cylindrique, Ø30 mm (1,18 in) PTFE В

Point d'immersion а

Quantité	Ø30 mm (1,18 in) 316L Displacer cylindrique	Ø30 mm (1,18 in) PTFE Displacer cylindrique
Poids (g)	261	250
Volume (ml)	84.3	118
Volume d'équilibre (ml)	41.7	59

Le poids, le volume et le volume d'équilibre sont déterminés individuellement par H chaque displacer et peuvent, par conséquent, varier en fonction des valeurs indiquées ci-dessus.



- Α
- Displacer cylindrique Ø50 mm (1,97 in), 316L Displacer cylindrique Ø50 mm (1,97 in), AlloyC В
- С Displacer cylindrique, Ø50 mm (1,97 in) PTFE
- а Point d'immersion

Quantité	Ø50 mm (1,97 in) 316L Displacer cylindrique	Ø50 mm (1,97 in) AlloyC Displacer cylindrique	Ø50 mm (1,97 in) PTFE Displacer cylindrique
Poids (g)	253	253	250
Volume (ml)	143	143	118
Volume d'équilibre (ml)	70.7	70.7	59



Le poids, le volume et le volume d'équilibre sont déterminés individuellement par chaque displacer et peuvent, par conséquent, varier en fonction des valeurs indiquées ci-dessus.



- Α
- Displacer conique Ø70 mm (2,76 in), 316L Displacer conique Ø110 mm (4,33 in), 316L В
- Point d'immersion а

Quantité	Displacer conique Ø70 mm (2,76 in), 316L	Displacer conique Ø110 mm (4,33 in), 316L
Poids (g)	245	223
Volume (ml)	124	108
Volume d'équilibre (ml)	52.8	36.3

Le poids, le volume et le volume d'équilibre sont déterminés individuellement par chaque displacer et peuvent, par conséquent, varier en fonction des valeurs indiquées ci-dessus.

Displacer recommandé par application

Application	Niveau de produit	Niveau d'interface	Densité
Liquide visqueux	50 mm (1,97 in) PTFE	Pas recommandé	Pas recommandé
Huile noire (p. ex. pétrole brut, pétrole lourd)	50 mm (1,97 in) 316L 50 mm (1,97 in) PTFE	50 mm (1,97 in) 316L 50 mm (1,97 in) PTFE	50 mm (1,97 in) 316L 50 mm (1,97 in) PTFE
Huile blanche (p. ex. essence, diesel, mazout domestique)	50 mm (1,97 in) ou 70 mm (2,76 in) 316L	50 mm (1,97 in) ou 70 mm (2,76 in) 316L	50 mm (1,97 in) ou 70 mm (2,76 in) 316L
Gaz liquéfié, GPL/GNL	50 mm (1,97 in) ou 70 mm (2,76 in) 316L	50 mm (1,97 in) ou 70 mm (2,76 in) 316L	50 mm (1,97 in) ou 70 mm (2,76 in) 316L
Liquide corrosif	50 mm (1,97 in) Alloy C 50 mm (1,97 in) PTFE	50 mm (1,97 in) Alloy C 50 mm (1,97 in) PTFE	50 mm (1,97 in) Alloy C 50 mm (1,97 in) PTFE

5.1.3 Montage sans système de guidage

Le NMS8x est monté sur un piquage sur le toit de la cuve sans système de guidage. Il faut qu'il y ait suffisamment d'espace dans le piquage pour permettre au displacer de se déplacer sans entrer en contact avec les parois internes (pour plus de détails sur D, $\rightarrow \cong 24$).



🖻 6 Pas de système de guidage

- D1 Diamètre intérieur du piquage de la cuve
- d Diamètre du displacer
- 1 Displacer

5.1.4 Montage avec un tube de mesure

Le diamètre du tube de mesure nécessaire pour protéger le fil de mesure sans perturber son fonctionnement varie en fonction de la hauteur de la cuve. Le tube de mesure peut être soit de diamètre constant soit plus étroit dans sa partie supérieure et plus large dans sa partie inférieure. Le schéma suivant montre deux exemples de ce dernier cas, à savoir un tube de mesure concentrique et un tube de mesure asymétrique.



Image avec un tube de mesure concentrique

- A Vue de face
- B Vue de côté
- *L*₁ Longueur du centre de la fenêtre d'étalonnage à la partie supérieure du tube de mesure
- L2 Longueur du centre de la fenêtre d'étalonnage au fond du tube de mesure
- L3 Longueur du centre de la fenêtre d'étalonnage au bas de la bride
- D1 Diamètre de la partie supérieure du tube de mesure
- D2 Diamètre du tube de mesure
- d Diamètre du displacer
- *p* Position longitudinale du fil à partir du centre de la bride
- (Lx)
- r Offset de la direction radiale



- 8 Montage avec un tube de mesure asymétrique
- A Vue de face
- B Vue de côté
- L₁ Longueur du centre de la fenêtre d'étalonnage à la partie supérieure du tube de mesure
- L2 Longueur du centre de la fenêtre d'étalonnage au fond du tube de mesure
- L3 Longueur du centre de la fenêtre d'étalonnage au bas de la bride
- D1 Diamètre de la partie supérieure du tube de mesure
- D2 Diamètre du tube de mesure
- d Diamètre du displacer
- *p* Position longitudinale du fil à partir du centre de la bride
- (Lx)
- r Offset de la direction radiale

L₃: longueur du centre de la fenêtre d'étalonnage au bas de la bride intégrée NMS8x (77 mm (3,03 in) + épaisseur de la bride).

Pour JIS 10K 150A RF, l'épaisseur des brides est de 22 mm (0,87 in).

- En cas d'utilisation d'un tube de mesure asymétrique, il faut tenir compte du décalage latéral du displacer et suivre le sens de montage du NMS8x comme le montre la figure.
- Pour calculer le diamètre de tube de mesure requis, utiliser la formule ci-dessous. Les tableaux suivants contiennent les paramètres nécessaires pour calculer les dimensions du tube de mesure. S'assurer que les dimensions du tube de mesure sont les bonnes, voir tableau.
- L'offset de la direction radiale (r) est nécessaire uniquement pour le tambour de fil 47 m (154,20 ft) et 55 m (180,45 ft). Pour tous les autres tambours, l'offset est de 0 mm/in.

Caractéristiqu e : 110	Description (Gamme de mesure ; Fil ; Diamètre)	NMS80	NMS81	NMS83	r
G1	47 m (154,20 ft) ; 316L ; 0,15 mm (0,00591 in)				6 mm (0,24 in)
H1	55 m (180,45 ft) ; 316L 0,15 mm (0,00591 in)		\checkmark		6 mm (0,24 in)

Caractéristiqu e : 120	Description (Matériau du displacer ; Type)	NMS80	NMS81	NMS83	d
1AA	316L ; 30 mm (1,18 in) cylindrique	\checkmark	\checkmark		30 mm (1,18 in)
1AC	316L ; 50 mm (1,97 in) cylindrique	\checkmark	\checkmark		50 mm (1,97 in)
1BE	316L ; 70 mm (2,76 in) conique	\checkmark	\checkmark		70 mm (2,76 in)
1BJ	316L ; 110 mm (4,33 in) conique	\checkmark	\checkmark		110 mm (4,33 in)
2AA	PTFE ; 30 mm (1,18 in) cylindrique	\checkmark	\checkmark		30 mm (1,18 in)
2AC	PTFE ; 50 mm (1,97 in) cylindrique	\checkmark	\checkmark		50 mm (1,97 in)
3AC	AlloyC276 ; 50 mm (1,97 in) cylindrique	\checkmark	\checkmark		50 mm (1,97 in)
4AC	316L poli ; 50 mm (1,97 in) cylindrique			\checkmark	50 mm (1,97 in)
4AE	316L poli ; 70 mm (2,76 in) conique			\checkmark	70 mm (2,76 in)
5AC	PTFE ; 50 mm (1,97 in) cylindrique, hygiénique blanc			\checkmark	50 mm (1,97 in)

Paramètre	Description
d	Diamètre du displacer
p(Lx)	Position longitudinale du fil à partir du centre de la bride La valeur peut être déterminée à l'aide du graphe suivant.
r	Offset de la direction radiale
S	Facteur de sécurité recommandé : 5 mm (0,197 in)

Le graphe suivant montre le décalage latéral du displacer en fonction de la distance mesurée pour les différents tambours de fil.



Décalage latéral du displacer en fonction de la gamme de mesure

- a 16 m (A3) (NMS80/NMS81/NMS83)
- b 22 m (C2) (NMS80/NMS81/NMS83)
- c 28 m (D1) (NMS80/NMS81)
- d 36 m (F1) (NMS80/NMS81)
- e 47 m (G1) (NMS81)
- f 55 m(H1) (NMS81)

Diamètre supérieur du tube de mesure

Dimension D ₁ (exemple)	Dimension D _{1x}		Description	Formula
	Exemple	Paramètre	Description	ronnue
>68,1 mm (2,68 in)	68,1 mm (2,68 in)	D _{1a}	Dimension D_1 lorsque le displacer se trouve au centre de la fenêtre d'étalonnage	= 2 x (p (0) + d/2 + s)
	65,6 mm (2,58 in)	D _{1b}	Dimension D_1 lorsque le displacer se trouve dans la partie supérieure du tube de mesure	= 2 x (p (L ₁) + d/2 + s)

La dimension de D_1 doit être la valeur la plus élevée parmi les dimensions $D_{1a},\,D_{1b}$, $D_{1c},\,et$ D_{1d} selon la formule suivante.

Dimension D ₁ (exemple)	Dimension D _{1x}		Description	Formulo
	Exemple	Paramètre	Description	ronnue
	50,9 mm (2,00 in)	D _{lc}	Dimension D ₁ lorsque le displacer se trouve dans la partie inférieure du tube de mesure	= 2 x (p (L ₂) +s)
		D _{1d}	Dimension D_1 quand l'offset de direction radiale est pris en compte. Ce calcul n'est utilisé qu'avec le tambour de fil 47 m (154,20 ft) (G1 dans la caractéristique 110) et 55 m (180,45 ft) (H1 dans la caractéristique 110)	= 2 x (d/2 + r + s)

Exemple : $L_1 = 1000 \text{ mm}$, $L_2 = 20000 \text{ mm}$, d = 50 mm, s = 5,0, tambour 28 m

Diamètre inférieur du tube de mesure

La dimension de D_2 doit être la valeur la plus élevée parmi les dimensions $D_1 \mbox{ et } D_{2b}$. Voir le tableau ci-dessous.

Conduite concentrique

Dimension D ₂ (exemple)	Dimension D _{2x}		Description	Formula
	Exemple	Paramètre	Description	Tormule
>100,9 mm (3,97 in)	68,1 mm (2,68 in)	D1	Valeur D ₁ calculée	
	100,9 mm (3,97 in)	D _{2b}	Dimension D_2 lorsque le displacer est dans la longueur L_2	$= 2 x (p (L_2) + d/2 + s)$

Exemple : $L_2 = 20000 \text{ mm}$, d = 50 mm, s = 5,0, tambour 28 m

Conduite asymétrique

Dimension D ₂	Dimension D _{2x}		Description	Formulo
(exemple)	Exemple	Paramètre	Description	romue
>84,5 mm (3,33 in)	68,1 mm (2,68 in)	D1	Valeur D ₁ calculée	
	84,5 mm (3,33 in)	D _{2b}	Dimension D ₂ que le displacer peut franchir (énième rainure)	$= p(L_2) + d/2 + s + D_1/2$



Exemple : $L_2 = 20000 \text{ mm}$, d = 50 mm, s = 5,0, tambour 28 m

Recommandations pour le montage du NMS8x avec un tube de mesure

Suivre les recommandations pour le montage du NMS8x avec un tube de mesure.

- Les soudures du raccord de conduite doivent être lisses.
- Lors du perçage des trous dans la conduite, éliminer les copeaux métalliques et les ébarbures sur la surface intérieure des trous.
- Enduire ou peindre la surface intérieure de la conduite pour éviter la corrosion.
- Maintenir le tube le plus vertical possible. Vérifier à l'aide d'un fil à plomb.
- Installer la conduite asymétrique sous la vanne et aligner les centres du NMS8x et de la vanne.
- Positionner le centre de la partie inférieure de la conduite asymétrique dans la direction du mouvement latéral.
- Suivre les recommandations selon API MPMS chapitre 3.1B.
- Vérifier la mise à la terre entre le NMS8x et le piquage de la cuve.

5.1.5 Montage avec des fils guides

Il est également possible de guider le displacer avec des fils guides pour éviter qu'il n'oscille.



🖻 10 Fil guide ; dimensions mm (in)

N°	Description			
А	Chambre d'étalonnage			
В	Ressort et manchon			
С	Manchon du fil guide			
D	Outil de sertissage			
1	NMS8x			
2	Plaque de réduction (avec option fil guide)			
3	Ressort, SUS304 (avec option fil guide)			
4	Manchon, SUS316 (avec option fil guide)			
5	Chambre d'étalonnage pour la maintenance			
6	Réservoir			
7	Fil de mesure			
8	Fil guide, SUS316 (avec option fil guide)			
9	Displacer avec bagues (avec option fil guide)			
10	Crochet d'ancrage plaque, SUS304 (avec option fil guide)			
11	Point de soudage			
12	Anneau du fil, inox 316L			
13	Bride			

Installation du fil guide

Procédure d'installation du fil guide

1. Installer le NMS8x [1] sur une plaque de réduction.

- - Veiller à ce que le displacer ne touche pas les fils guides pendant l'étalonnage.
 Pour cela, monter le NMS8x sur une plaque de réduction [2] avant de fixer les fils guides [4].

Réaliser les étapes d'étalonnage de sorte que le displacer ne touche pas les fils guides si ceux-ci sont déjà installés sur la plaque de réduction.

- 3. Fixer les fils guides aux crochets des ressorts [5].
- 4. Fixer les ressorts à la plaque de réduction.
- 5. Passer les fils guides à travers la bague de guidage [6] du displacer et régler le displacer.

Ainsi se termine la procédure d'installation des fils guides.



🖻 11 Installation du fil guide

- 1 NMS8x
- 2 Plaque de réduction
- 3 Displacer
- 4 Fils guides
- 5 Ressorts
- 6 Bague de guidage du displacer

5.1.6 Orientation du NMS8x

Bride

-

Vérifier que la taille du piquage et celle de la bride correspondent avant de monter le NMS8x sur la cuve. La taille de la bride et les caractéristiques nominales du NMS8x varient en fonction des spécifications du client.

- Vérifier la dimension de la bride du NMS8x.
- Monter la bride au sommet de la cuve. La déviation de la bride par rapport au plan horizontal ne doit pas dépasser +/- 1 degré.
- Lors du montage du NMS8x sur un piquage long, veiller à ce que le displacer n'entre pas en contact avec la paroi interne du piquage.



🖻 12 Inclinaison admissible de la bride de montage

1 Piquage

Lors du montage du NMS8x sans système de guidage, suivre les recommandations cidessous :

- Vérifier que le piquage de montage se trouve entre 45 et 90 degrés (ou -45 et -90 degrés) de la conduite d'entrée de la cuve. On évite ainsi que le displacer oscille fortement en raison des ondes ou des turbulences de la veine de remplissage.
- Vérifier que le piquage de montage est au moins à 500 mm (19,69 in) de la paroi de la cuve.
- S'il n'est pas possible de monter un tube de mesure dans la cuve en raison de sa forme ou de son état, il est conseillé de fixer un système de guidage. Consulter le SAV E+H pour plus d'informations.



🖻 13 Position recommandée pour le montage du NMS8x et le niveau de mesure minimum ; dimensions mm (in)

- 1 Conduite d'entrée
- 2 Piquage de la cuve



• Lors de la vidange de la cuve, veiller à ce que le displacer ne soit pas entraîné par le courant de liquide et ne soit pas aspiré dans la conduite de sortie.

5.1.7 Charge électrostatique

Si le liquide mesuré par le NMS8x a une conductivité de 1 uS/m ou moins, il est quasi non conducteur. Dans ce cas, il est recommandé d'utiliser un tube de mesure ou un fil guide. Cela libère la charge électrostatique à la surface du liquide.

5.2 Montage de l'appareil

Le NMS8x est livré dans deux types d'emballage différents selon la méthode de montage du displacer.

- Pour la méthode tout-en-un, le displacer est monté sur le fil de mesure du NMS8x.
- Pour la méthode du displacer livré séparément, il est nécessaire d'installer le displacer sur le fil de mesure à l'intérieur du NMS8x.

5.2.1 Installations disponibles

Les procédures d'installation suivantes sont disponibles pour le NMS8x.

- Montage sans système de guidage
- Montage avec tube de mesure
- Montage avec fil guide

Options de montage	Sans système de guidage (Montage en émission libre)	Avec tube de mesure	Avec fil guide
Type de cuve			
Type de montage	 Tout en un Displacer livré séparément Installation du displacer par la fenêtre d'étalonnage 	 Tout en un Displacer livré séparément Installation du displacer par la fenêtre d'étalonnage 	Displacer livré séparément

5.2.2 Vérification du displacer et du tambour de fil

Avant d'installer le NMS8x, vérifier que les numéros de série du displacer et du tambour de fil correspondent à ceux indiqués sur l'étiquette du boîtier.



🖻 14 Vérification du displacer et du tambour de fil

5.2.3 Outils nécessaires au montage

Les outils suivants sont nécessaires au montage du NMS8x.

Outil	Illustration	Remarques	
Clé à molette	200	Utiliser la taille de 350 mm (13,78 in)	
Clé pour vis six pans		Utiliser la taille de 3 mm (0,12 in) ou 5 mm (0,17 in)	
Tournevis			
Tournevis cruciformeTournevis plat			
Coupe-fil ou pince à sertir			
Cosse à sertir		A : Signal et alimentation : 0,2 2,5 mm ² (24 13 AWG)	
		 Borne de terre dans le compartiment de raccordement : max. 2,5 mm² (13 AWG) Borne de terre sur le boîtier : max. 4 mm² (11 AWG) 	
Pince multiprise			
Poids de test pour l'étalonnage de la masse volumique		Cet outil est utilisé spécialement pour la mesure de densité (en option).	
5.2.4 Installation pour la méthode tout-en-un

Dans le cas d'un displacer de diamètre 50 mm (1,97 in) ou 70 mm (2,76 in), l'appareil peut être livré par la méthode tout-en-un.

P Le displacer est envoyé séparément conformément aux spécifications suivantes.

- Gamme de mesure 47 m (154,2 ft)
- Gamme de mesure 55 m (180,5 ft)
- Displacer 110 mm (4,33 in)
- Bride NPS 8 in
- Option Déshuilé + dégraissé



- 🖻 15 Retrait des matériaux d'emballage
- 1 Ruban
- 2 Bande de fixation
- 3 Support du displacer
- 4 Arrêt du tambour de fil
- 5 Couvercle du boîtier du tambour
- 6 Vis et écrous

Étape s	Procédures	Remarques			
1	 Tenir le jaugeur pour qu'il reste horizontal contre la bride. Couper les bandes de fixation [2]. Retirer le support du displacer [3] et le matériel d'emballage du displacer. 	 Réaliser ces étapes avant de monter le NMS8x sur le piquage. Ne pas pencher le NMS8x après avoir retiré le support du displacer. 			
2	4. Monter le NMS8x sur le piquage.	 Veiller à ce que le fil de mesure pende verticalement. Vérifier que le fil de mesure ne présente ni pli ni défaut. 			
3	 Retirer les vis et les boulons M6 [6] (boulons M10 pour le boîtier inox) pour enlever le couvercle du boîtier du tambour [5]. 	Attention à ne pas perdre le joint torique et les boulons de fixation du couvercle du boîtier du tambour.			
	6. Dévisser les deux vis et retirer l'arrêt du tambour de fil [4].				

Étape s	Procédures	Remarques
4	7. Retirer le ruban [1] du tambour de fil avec précaution.	 Retirer le ruban manuellement pour éviter d'endommager le tambour de fil. S'assurer que le fil de mesure est enroulé pour qu'il tienne correctement dans les rainures.
5	8. Monter le couvercle du boîtier du tambour.	Vérifier que le joint torique se trouve dans le couvercle du boîtier du tambour.
6	9. Mettre le NMS8x sous tension.	L'étalonnage du capteur, de la référence et du tambour ne sont pas nécessaires parce qu'ils ont été réalisés en usine.

5.2.5 Méthode d'installation du displacer fourni séparément

Il est nécessaire de retirer le tambour de fil du NMS8x, retirer le ruban sur le tambour de fil, monter le tambour de fil dans son boîtier et installer le displacer sur le fil de mesure.

Utiliser des cales ou un socle pour fixer le NMS8x et prévoir une alimentation électrique pour le NMS8x.

Procédures	Schémas
 Fixer le NMS8x sur des cales ou un socle. Vérifier qu'il y a suffisamment de place sous le NMS8x. Veiller à ne pas laisser tomber le NMS8x. 	130 (5.12)
	Dimensions en mm (in)
3. Retirer les vis et les boulons M6 [6] (boulons M10 pour le boîtier inox).	
4. Retirer le couvercle [5] et l'arrêt [4] du tambour de fil ainsi que l'étrier [2].	
5. Retirer le tambour de fil [1] du boîtier du tambour.	
6. Retirer le ruban [3] sur le tambour de fil.	
7. Dérouler le fil de mesure d'environ 250 mm (9,84 in) de sorte que l'anneau du fil soit positionné sous la bride.	5-4-2-2
8. Monter le tambour de fil sur le NMS8x.	
9. Monter l'étrier.	
 Veiller à ne pas cogner le tambour de fil contre le boîtier en raison de la grande force magnétique. Manipuler le fil de mesure avec précaution. Il pourrait se plier. S'assurer que le fil est enroulé correctement dans les rainures. 	A0030109
10. Accrocher le displacer [3] sur l'anneau [2].	
 S'assurer que le fil est enroulé correctement dans les rainures. Si ce n'est pas le cas, retirer le displacer et le tambour de fil, et répéter l'étape 7. 	

Procé	dures	Schémas
11.	Mettre le NMS8x sous tension.	
12.	Réaliser un étalonnage du capteur	
13.	Fixer le displacer [2] au fil de mesure [1] à l'aide du fil d'attache [4].	
14.	Installer le fil de terre [3] du displacer (pour plus de détails sur l'installation du fil de terre du displacer $\rightarrow \cong 43$).	47
15.	Réaliser un étalonnage de référence.	
16.	Mettre l'appareil hors tension.	
17.	Monter le couvercle du tambour de fil [5].	<u>3</u>
1	 Pour l'étalonnage du capteur, → ^B 91 Pour l'étalonnage de référence, → ^B 93. 	
18.	Monter le NMS8x sur le piquage de la cuve [1].	
19.	Vérifier que le displacer n'entre pas en contact avec la paroi interne du piquage.	
20.	Mettre l'appareil sous tension.	
21.	Réaliser un étalonnage du tambour.	
i []]	Pour l'étalonnage du tambour, → 🗎 94	
		A0030112

5.2.6 Installation par la fenêtre d'étalonnage

Dans le cas d'un displacer de diamètre 50 mm (1,97 in), celui-ci peut être installé par la fenêtre d'étalonnage.

Les displacers suivants ne peuvent être installés que par la fenêtre d'étalonnage : 50 mm SUS, 50 mm alloy C, 50 mm PTFE

Procédures	Schémas
1. Retirer le couvercle de la fenêtre d'étalonnage [1].	A0030113
2. Retirer les boulons M6 et les vis [6] (boulons M10 pour le boîtier inox).	
3. Retirer le couvercle [5], l'arrêt du tambour de fil [4] et l'étrier [3].	5 4-3-1-
4. Retirer le tambour de fil [1] du boîtier du tambour.	
5. Retirer le ruban [2] qui attache le fil.	
Manipuler le fil de mesure avec précaution. Il pourrait se plier.	A0030114
6. Tenir le tambour de fil [1] d'une main, dérouler le fil de mesure [3] d'environ 500 mm (19,69 in).	
7. Fixer provisoirement le fil [3] avec le ruban [2].	
8. Insérer l'anneau du fil [4] dans le boîtier du tambour.	
9. Tirer l'anneau du fil hors de la fenêtre d'étalonnage.	-4
Manipuler le fil de mesure avec précaution.	A0030115
10.Insérer provisoirement le tambour de fil [4] dans le boîtier du tambour.	
11. Accrocher le displacer [3] sur l'anneau [].	4
12.Fixer le displacer au fil de mesure à l'aide du fil d'attache [2].	
 Installer le fil de terre [1] du displacer (pour plus de détails sur l'installation du fil de terre du displacer →	
 Veiller à ne pas cogner le tambour de fil contre le boîtier en raison de la grande force magnétique. Manipuler le fil de mesure avec précaution. Il pourrait se plier. 	3

Procé	dures	Schémas
14.	Retirer le tambour de fil de son boîtier et dérouler le fil de mesure d'environ 500 mm (19,69 in).	
15.	Tenir le tambour de fil [1] et placer le displacer [2] dans la fenêtre d'étalonnage.	
16.	Tenir le displacer au centre de la fenêtre d'étalonnage.	
17.	Lever l'autre main (tambour de fil) pour ajouter de la tension au fil de mesure afin que le displacer ne tombe pas rapidement.	A0030117
18.	Lâcher le displacer [2].	
19.	Retirer le ruban [5] du le tambour de fil.	
20.	Insérer le tambour de fil dans le boîtier du tambour.	
21.	Monter l'étrier [4].	
i	S'assurer que le fil est enroulé correctement dans les rainures.	
22.	Mettre le NMS8x sous tension et monter le displacer à l'aide de l'assistant Move displacer → 🗎 90 jusqu'à ce que l'anneau de fil soit visible dans la fenêtre d'étalonnage.	
i	 Vérifier que le fil de mesure ne présente ni pli ni défaut. Vérifier que le displacer n'entre pas en contact avec la paroi interne du piquage. 	
23.	Réaliser un étalonnage du capteur.	
i	Pour l'étalonnage du capteur, → 🗎 91	
24.	Réaliser un étalonnage de référence.	A0030118
i	Pour l'étalonnage de référence, → 🗎 93.	
25.	Monter le couvercle du boîtier du tambour [3] et le couvercle de la fenêtre d'étalonnage [1].	
26.	Réaliser un étalonnage du tambour.	
i	Pour l'étalonnage du tambour, → 🗎 94	

5.2.7 Installation du fil de terre du displacer

Selon l'application et les exigences Ex, la mise à la terre électrique du displacer est nécessaire. Plusieurs procédures selon le type de displacer sont décrites ci-dessous.

f

Pour plus de détails sur l'installation du displacer $\rightarrow \cong 34$

Montage standard du displacer

- 1. Fixer le displacer [3] à l'anneau du fil [1].
- 2. Enrouler le fil d'attache [4] sur le crochet du fil.
- **3**. Enrouler deux fois le fil de terre [2] entre les rondelles [5].
 - → Si la mise à la terre n'est pas nécessaire pour des application en zone non explosible, ignorer cette étape.
- 4. Serrer l'écrou [6] avec une clé [7].

Ainsi se termine la procédure d'installation du displacer.



- 🖻 16 Installation du displacer
- 1 Anneau du fil
- 2 Fil de terre
- 3 Displacer4 Fil d'attache
- 5 Rondelle
- 6 Écrou
- 7 Clé

Installation du displacer PTFE

1. Retirer la vis [1] à l'aide d'un tournevis plat.

- 2. Fixer le displacer [4] à l'anneau revêtu PFA [2].
- 3. Retirer le couvercle PFA d'environ 10 mm (0,39 in) pour la conductivité.
- **4.** Installer le fil de terre [6] sur le displacer depuis la fente d'insertion du fil [3] jusqu'à ce qu'il entre en contact avec la paroi du trou de vis [5].
- 5. Serrer la vis [1].
 - ← Tenir le fil de terre du bout des doigts pour éviter qu'il ne sorte de la fente.
- 6. Soulever le displacer avec un tournevis et vérifier que le fil de terre ne sorte pas de la fente.

Ainsi se termine l'installation du displacer PTFE.



🖻 17 Installation du displacer PTFE ; dimensions mm (in)

- 1 Vis
- 2 Anneau revêtu PFA
- 3 Fente d'insertion du fil
- 4
- Displacer Trou de vis Fil de terre 5
- 6

5.3 Contrôle du montage

О	L'appareil est-il intact (contrôle visuel) ?
о	L'appareil est-il conforme aux spécifications du point de mesure ? Par exemple : • Température de process • Pression du process (voir document "Information technique, chapitre "Courbes de contrainte des matériaux") • Gamme de température ambiante • Gamme de mesure
О	Le numéro d'identification et le marquage du point de mesure sont-ils corrects (contrôle visuel) ?
О	L'appareil est-il suffisamment protégé contre les intempéries et le rayonnement solaire direct ?

6 Raccordement électrique

6.1 Occupation des bornes



18 Compartiment de raccordement (exemple typique) et bornes de terre

Zone de raccordement A/B/C/D (slots pour modules E/S)

Module : jusqu'à quatre modules E/S, selon la caractéristique de commande

- Les modules avec quatre bornes peuvent s'enficher dans n'importe lequel de ces slots.
- Les modules avec huit bornes peuvent s'enficher dans le slot B ou C.

L'affectation exacte des modules dans les slots dépend de la version de l'appareil
 →

 ¹
 48.

Zone de raccordement E

Module : interface HART Ex i/IS

- E1 : H+
- E2 : H-

Zone de raccordement F

Affichage déporté

- F1 : V_{CC} (raccorder à la borne 81 de l'afficheur séparé)
- F2 : Signal B (raccorder à la borne 84 de l'afficheur séparé)
- F3 : Signal A (raccorder à la borne 83 de l'afficheur séparé)
- F4 : Gnd (raccorder à la borne 82 de l'afficheur séparé)

Zone de raccordement G (pour alimentation AC haute tension et alimentation AC basse tension)

- G1:N
- G2 : non connecté
- G3 : L

Zone de raccordement G (pour alimentation DC basse tension)

- G1:L-
- G2 : non connecté
- G3 : L+

Zone de raccordement : fil de terre

Module : raccordement du fil de terre (vis M4)



🖻 19 Zone de raccordement : fil de terre

6.1.1 Alimentation électrique



G1 N

G2 Non connecté

G3 L

4 LED verte : indication de l'alimentation

🖪 La tension d'alimentation est également indiquée sur la plaque signalétique.

Tension d'alimentation

Alimentation AC haute tension :

Valeur opérationnelle : 100 ... 240 V_{AC} (- 15 % + 10 %) = 85 ... 264 V_{AC} , 50/60 Hz

Alimentation AC basse tension :

Valeur opérationnelle : 65 V_{AC} (- 20 % + 15 %) = 52 ... 75 V_{AC} , 50/60 Hz

Alimentation DC basse tension :

Valeur opérationnelle : 24 ... 55 V_{DC} (- 20 % + 15 %) = 19 ... 64 V_{DC}

Consommation électrique

La puissance maximale varie en fonction de la configuration des modules. La valeur indique la puissance apparente maximale, sélectionner les câbles concernés en conséquence. La puissance réelle effectivement consommée est 12 W.

Alimentation AC haute tension : 28,8 VA

Alimentation AC basse tension : 21,6 VA

Alimentation DC basse tension : 13,4 W



6.1.2 Module d'affichage et de configuration séparé DKX001

- 20 Raccordement du module d'affichage et de configuration séparé DKX001 à l'appareil de jaugeage de cuves (NMR8x, NMS8x ou NRF8x)
- 1 Module d'affichage et de configuration séparé
- 2 Câble de raccordement
- 3 Appareil de jaugeage de cuves (NMR8x, NMS8x ou NRF8x)

Le module d'affichage et de configuration séparé DKX001 est disponible en tant qu'accessoire. Pour plus de détails, se reporter à SD01763D.

- La valeur mesurée est affichée simultanément sur le DKX001 et sur le module d'affichage et de configuration local.
 - Il n'est pas possible d'accéder au menu de configuration des deux modules en même temps. Si l'on accède au menu de configuration dans l'un de ces modules, l'autre module est automatiquement verrouillé. Ce verrouillage reste actif jusqu'à la fermeture du menu dans le premier module (retour à l'affichage des valeurs de mesure).

6.1.3 Interface HART Ex i/IS



E1 H+

H

E2 H-

3 LED orange : indication de la communication

Cette interface fonctionne toujours comme le maître HART principal pour les transmetteurs esclaves HART raccordés. Les modules Analog I/O, en revanche, peuvent être configurés comme maîtres ou esclaves HART $\rightarrow \cong 60 \rightarrow \cong 62$.

6.1.4 Slots pour modules E/S

Le compartiment de raccordement comprend quatre slots (A, B, C et D) pour modules E/S. Selon la version de l'appareil (caractéristiques de commande 040, 050 et 060), ces slots contiennent différents modules E/S. Le tableau ci-dessous montre le module se trouvant dans chaque slot pour une version d'appareil spécifique.

L'affectation des slots pour l'appareil est également indiquée sur l'étiquette apposée à l'arrière du module d'affichage.



- 1 Étiquette indiquant (entre autres) les modules dans les slots A à D.
- A Entrée de câble pour slot A
- *B* Entrée de câble pour slot *B*
- *C* Entrée de câble pour slot *C*
- D Entrée de câble pour slot D

Liste des abréviations utilisées dans le tableau "Sortie primaire" (040) = "Modbus" (A1)

- O Caractéristique de commande
- T Zone de raccordement
- 040 Sortie primaire
- 050 E/S analogiques secondaires
- 060 E/S numériques secondaires Ex d/XP
- M Modbus
- D Numérique
- A/XP Analogique Ex d/XP
- A/IS Analogique Ex i/IS

"Sortie primaire" (040) = "Modbus" (A1)

0 ¹⁾			T ²⁾				
NMx8x	- xxxx XX XX 040 05	X XX 0 060					
040 ³⁾	050 4)	060 ⁵⁾	A 1234	B 1 2 3 4 5 6 7 8	C 1 2 3 4 5 6 7 8	1 2 3 4 1 2 3 4	
A1	X0	XO	М	-	-	-	
A1	XO	A1	М	-	-	D	
A1	XO	A2	М	-	D	D	
A1	XO	A3	М	D	D	D	
A1	XO	B1	М	М	-	-	
A1	XO	B2	М	М	-	D	
A1	XO	В3	М	М	D	D	
A1	A1	XO	М	A/XP	-	-	
A1	A1	A1	М	A/XP	-	D	
A1	A1	A2	М	A/XP	D	D	
A1	A1	B1	М	М	A/XP	-	
A1	A1	B2	М	М	A/XP	D	
A1	A2	XO	М	A/XP	A/XP	-	
A1	A2	A1	М	A/XP	A/XP	D	
A1	A2	B1	М	A/XP	A/XP	М	
A1	B1	XO	М	A/IS	-	-	
A1	B1	A1	М	A/IS	-	D	
A1	B1	A2	М	A/IS	D	D	
A1	B1	B1	М	М	A/IS	-	
A1	B1	B2	М	М	A/IS	D	
A1	B2	XO	М	A/IS	A/IS	-	
A1	B2	A1	М	A/IS	A/IS	D	
A1	B2	B1	М	A/IS	A/IS	М	
A1	C2	XO	М	A/IS	A/XP	-	
A1	C2	A1	М	A/IS	A/XP	D	
A1	C2	B1	М	A/IS	A/XP	М	

Caractéristique de commande Zone de raccordement

1) 2) 3) 4) 5)

Sortie primaire

E/S analogiques secondaires E/S numériques secondaires Ex d/XP

Liste des abréviations utilisées dans le tableau "Sortie primaire" (040) = "V1" (B1)

- O Caractéristique de commande
- T Zone de raccordement
- 040 Sortie primaire
- 050 E/S analogiques secondaires
- 060 E/S numériques secondaires Ex d/XP
- V1 Sakura V1
- M Modbus
- D Numérique
- A/XP Analogique Ex d/XP
- A/IS Analogique Ex i/IS

"Sortie primaire" (040) = "V1" (B1)

O ¹⁾			T ²⁾				
NMx8x	- xxxx XX XX 040 05	X XX 0 060					
040 ³⁾	050 ⁴⁾	060 ⁵⁾	A 1 2 3 4	B 1 2 3 4 5 6 7 8	C 1 2 3 4 5 6 7 8		
B1	X0	XO	V1	-	-	-	
B1	XO	A1	V1	-	-	D	
B1	XO	A2	V1	-	D	D	
B1	XO	A3	V1	D	D	D	
B1	XO	B1	V1	М	-	-	
B1	XO	B2	V1	М	-	D	
B1	XO	В3	V1	М	D	D	
B1	A1	XO	V1	A/XP	-	-	
B1	A1	A1	V1	A/XP	-	D	
B1	A1	A2	V1	A/XP	D	D	
B1	A1	B1	V1	М	A/XP	-	
B1	A1	B2	V1	М	A/XP	D	
B1	A2	XO	V1	A/XP	A/XP	-	
B1	A2	A1	V1	A/XP	A/XP	D	
B1	A2	B1	V1	A/XP	A/XP	М	
B1	B1	XO	V1	A/IS	-	-	
B1	B1	A1	V1	A/IS	-	D	
B1	B1	A2	V1	A/IS	D	D	
B1	B1	B1	V1	М	A/IS	-	
B1	B1	B2	V1	М	A/IS	D	
B1	B2	XO	V1	A/IS	A/IS	-	
B1	B2	A1	V1	A/IS	A/IS	D	
B1	B2	B1	V1	A/IS	A/IS	М	
B1	C2	XO	V1	A/IS	A/XP	-	
B1	C2	A1	V1	A/IS	A/XP	D	
B1	C2	B1	V1	A/IS	A/XP	М	

Caractéristique de commande Zone de raccordement 1) 2) 3) 4) 5)

Sortie primaire

E/S analogiques secondaires E/S numériques secondaires Ex d/XP

Liste des abréviations utilisées dans le tableau "Sortie primaire" (040) = "WM550" (C1)

- O Caractéristique de commande
- T Zone de raccordement
- 040 Sortie primaire
- 050 E/S analogiques secondaires
- 060 E/S numériques secondaires Ex d/XP
- WM550 Whessoe WM550
- D Numérique
- M Modbus
- A/XP Analogique Ex d/XP
- A/IS Analogique Ex i/IS

"Sortie primaire" (040) = "WM550" (C1)

0 ¹⁾			T ²⁾				
NMx8x	- xxxx XX XX 040 05	X XX 0 060					
040 ³⁾	050 ⁴⁾	060 ⁵⁾	A 1 2 3 4	B 1 2 3 4 5 6 7 8	C 1 2 3 4 5 6 7 8	D 1 2 3 4	
C1	X0	XO	WM550	-	-	-	
C1	XO	A1	WM550	-	-	D	
C1	XO	A2	WM550	-	D	D	
C1	XO	A3	WM550	D	D	D	
C1	XO	B1	WM550	М	-	-	
C1	XO	B2	WM550 M		-	D	
C1	XO	B3	WM550	М	D	D	
C1	X0	E1	WM550	WM550	-	-	
C1	Х0	E2	WM550	WM550	-	D	
C1	X0	E3	WM550	WM550	D	D	
C1	A1	XO	WM550	A/XP	-	-	
C1	A1	A1	WM550	A/XP	-	D	
C1	A1	A2	WM550	A/XP	D	D	
C1	A1	B1	WM550	М	A/XP	-	
C1	A1	B2	WM550	М	A/XP	D	
C1	A1	E1	WM550	WM550	A/XP	-	
C1	A1	E2	WM550	WM550	A/XP	D	
C1	A2	XO	WM550	A/XP	A/XP	-	
C1	A2	A1	WM550	A/XP	A/XP	D	
C1	A2	B1	WM550	A/XP	A/XP	М	
C1	A2	E1	WM550	A/XP	A/XP	WM550	
C1	B1	XO	WM550	A/IS	-	-	
C1	B1	A1	WM550	A/IS	-	D	
C1	B1	A2	WM550	A/IS	D	D	
C1	B1	B1	WM550	М	A/IS	-	
C1	B1	B2	WM550	М	A/IS	D	
C1	B1	E1	WM550	WM550	A/IS	-	
C1	B1	E2	WM550	WM550	A/IS	D	
C1	B2	X0	WM550	A/IS	A/IS	-	
C1	B2	A1	WM550	A/IS	A/IS	D	

NMx8x	0 ¹⁾ - xxxx XX XX 040 05	X XX 0 060		Т	2)	
040 3)	050 ⁴⁾	060 5)	A 1 2 3 4	B 1 2 3 4 5 6 7 8	C 1 2 3 4 5 6 7 8	
					1	A0023888
C1	B2	B1	WM550	A/IS	A/IS	М
C1	B2	E1	WM550	A/IS	A/IS	WM550
C1	C2	XO	WM550	A/IS	A/XP	-
C1	C2	A1	WM550	A/IS	A/XP	D
C1	C2	B1	WM550	A/IS	A/XP	М
C1	C2	E1	WM550	A/IS	A/XP	WM550

- 1) Caractéristique de commande
- 2) Zone de raccordement
- 3) Sortie primaire
- 4) E/S analogiques secondaires
- 5) E/S numériques secondaires Ex d/XP

Liste des abréviations utilisées dans le tableau "Sortie primaire" (040) = "4-20mA HART Ex d" (E1)

- O Caractéristique de commande
- T Zone de raccordement
- 040 Sortie primaire
- 050 E/S analogiques secondaires
- 060 E/S numériques secondaires Ex d/XP
- M Modbus
- D Numérique
- A/XP Analogique Ex d/XP
- A/IS Analogique Ex i/IS

IC	101.01		111 / [. 1]
\sim	1114111	= 4 - 20 m A HARI PX 0	1° 1 P I I
bortic primaire	1010)	1 20 110 111 11(1 12/ 0	

0 ¹⁾			T ²⁾			
NMx8x - xxxx XX XX XX 040 050 060						
040 ³⁾	050 ⁴⁾	060 ⁵⁾	A 1234	B 1 2 3 4 5 6 7 8	C 1 2 3 4 5 6 7 8	D 1 2 3 4
E1	X0	XO	-	A/XP	-	-
E1	X0	A1	-	A/XP	-	D
E1	Х0	A2	-	A/XP	D	D
E1	XO	A3	D	A/XP	D	D
E1	X0	B1	М	A/XP	-	-
E1	XO	B2	М	A/XP	-	D
E1	XO	В3	М	A/XP	D	D
E1	A1	XO	-	A/XP	A/XP	-
E1	A1	A1	-	A/XP	A/XP	D
E1	A1	A2	D	A/XP	A/XP	D
E1	A1	B1	М	A/XP	A/XP	-
E1	A1	B2	М	A/XP	A/XP	D
E1	B1	XO	-	A/XP	A/IS	-
E1	B1	A1	-	A/XP	A/IS	D
E1	B1	A2	D	A/XP	A/IS	D
E1	B1	B1	М	A/XP	A/IS	-
E1	B1	B2	М	A/XP	A/IS	D

1) Caractéristique de commande

2) Zone de raccordement

Sortie primaire

4) E/S analogiques secondaires

5) E/S numériques secondaires Ex d/XP

Liste des abréviations utilisées dans le tableau "Sortie primaire" (040) = "4-20mA HART Ex i" (H1)

- O Caractéristique de commande
- T Zone de raccordement
- 040 Sortie primaire
- 050 E/S analogiques secondaires
- 060 E/S numériques secondaires Ex d/XP
- M Modbus
- D Numérique
- A/XP Analogique Ex d/XP
- A/IS Analogique Ex i/IS

0 1)				Т	2)	
$\begin{array}{c} \text{NMx8x} - \text{xxxx} \underbrace{\text{XX}}_{040} \underbrace{\text{XX}}_{050} \underbrace{\text{XX}}_{060} \dots \end{array}$						
040 ³⁾	050 ⁴⁾	060 5)	A 1 2 3 4	B 1 2 3 4 5 6 7 8	C 1 2 3 4 5 6 7 8	D 1 2 3 4
H1	XO	XO	-	A/IS	-	-
H1	XO	A1	-	A/IS	-	D
H1	XO	A2	-	A/IS	D	D
H1	XO	A3	D	A/IS	D	D
H1	XO	B1	М	A/IS	-	-
H1	XO	B2	М	A/IS	-	D
H1	XO	B3	М	A/IS	D	D
H1	A1	XO	-	A/IS	A/XP	-
H1	A1	A1	-	A/IS	A/XP	D
H1	A1	A2	D	A/IS	A/XP	D
H1	A1	B1	М	A/IS	A/XP	-
H1	A1	B2	М	A/IS	A/XP	D
H1	B1	XO	-	A/IS	A/IS	-
H1	B1	A1	-	A/IS	A/IS	D
H1	B1	A2	D	A/IS	A/IS	D
H1	B1	B1	М	A/IS	A/IS	-
H1	B1	B2	М	A/IS	A/IS	D

"Sortie primaire" (040) = "4-20 mA HART Ex i" (H1)

Caractéristique de commande Zone de raccordement Sortie primaire 1) 2) 3) 4) 5)

E/S analogiques secondaires E/S numériques secondaires Ex d/XP



6.1.5 Bornes du module "Modbus", module "V1" ou module "WM550"

■ 21 Désignation des modules "Modbus", "V1" ou "WM550" (exemples) ; selon la version d'appareil, ces modules peuvent également se trouver dans les slots B ou C.

Selon la version d'appareil, les modules "Modbus" et/ou "V1" ou "WM550" peuvent se trouver dans différents slots du compartiment de raccordement. Dans le menu de configuration, les interfaces "Modbus" et "V1" ou "WM550" sont désignées par leur slot respectif et les bornes dans ce slot : **A1-4**, **B1-4**, **C1-4**, **D1-4**.

Bornes du module "Modbus"

Désignation du module dans le menu de configuration : **Modbus X1-4** ; (X = A, B, C ou D) • $X1^{(1)}$

- Nom de la borne : S
- Description : blindage de câble via un condensateur à la terre
- X2 ¹⁾
 - Nom de la borne : 0 V
 - Description : référence commune
- X3 ¹⁾
 - Nom de la borne : B-
 - Description : câble de signal non inverseur
- X4 ¹⁾
 - Nom de la borne : A+
 - Description : câble de signal inverseur

¹⁾ Ici, "X" représente l'un des slots "A", "B", "C" ou "D".

Bornes des modules "V1" et "WM550"

Désignation du module dans le menu de configuration : **V1 X1-4** ou **WM550 X1-4**; (X = A, B. C ou D)

- X1²⁾
 - Nom de la borne : S
 - Description : blindage de câble via un condensateur à la terre
- X2 ¹⁾
 - Nom de la borne : -
 - Description : non connectée
- **•** X3 ¹⁾
 - Nom de la borne : B-
 - Description : signal de boucle de protocole -
- X4 ¹⁾
 - Nom de la borne : A+
 - Description : signal de boucle de protocole +

6.1.6 Bornes du module "Analog I/O" (Ex d /XP ou Ex i/IS)



Borne: B1-3

Fonction : entrée ou sortie analogique (configurable)

- Utilisation passive : $\rightarrow \implies 60$
- Utilisation active : $\rightarrow \triangleq 62$
- Désignation du menu de configuration : E/S analogique B1-3 ($\rightarrow \square 217$)

Borne : C1-3

Fonction : entrée ou sortie analogique (configurable)

- Utilisation passive : $\rightarrow \triangleq 60$
- Utilisation active : $\rightarrow \square 62$
- Désignation du menu de configuration : E/S analogique C1-3 ($\rightarrow \square 217$)

Borne: B4-8

- Fonction : entrée analogique
- RTD : → 🗎 63
- Désignation du menu de configuration : IP analogique B4-8 (→
 [™] 212)

²⁾ Ici, "X" représente l'un des slots "A", "B", "C" ou "D".

Borne : C4-8 Fonction : entrée analogique ■ RTD : → 🗎 63

- Désignation du menu de configuration : IP analogique C4-8 ($\rightarrow \cong 212$)

6.1.7 Raccordement du module "Analog I/O" pour une utilisation passive

- En utilisation passive, l'alimentation du câble de communication doit être fournie par une source externe.
 - Le câblage doit être conforme au mode de fonctionnement prévu pour le module Analog I/O ; voir les schémas ci-dessous.

"Mode de fonctionnement" = "4..20mA output" ou "HART slave +4..20mA output"



■ 22 Utilisation passive du module Analog I/O en mode sortie

- a Alimentation électrique
- b Sortie signal HART
- c Évaluation du signal analogique





23 Utilisation passive du module Analog I/O en mode entrée

- a Alimentation électrique
- b Appareil externe avec sortie signal 4...20 mA et/ou HART





🖻 24 Utilisation passive du module Analog I/O en mode maître HART

- a Alimentation électrique
- b Jusqu'à 6 appareils externes avec sortie signal HART

6.1.8 Raccordement du module "Analog I/O" pour une utilisation active

• En utilisation active, l'alimentation du câble de communication est fournie par l'appareil lui-même. Il n'est pas nécessaire d'utiliser une alimentation externe.

 Le câblage doit être conforme au mode de fonctionnement prévu pour le module Analog I/O ; voir les schémas ci-dessous.

• Consommation électrique maximale des appareils HART raccordés : 24 mA (à savoir 4 mA par appareil si 6 appareils sont raccordés).

- Tension de sortie du module Ex-d : 17,0 V@4 mA à 10,5 V@22 mA
- Tension de sortie du module Ex-ia : 18,5 V@4 mA à 12,5 V@22 mA

"Mode de fonctionnement" = "4..20mA output" ou "HART slave +4..20mA output"



- 🖻 25 Utilisation active du module Analog I/O en mode sortie
- a Sortie signal HART
- b Évaluation du signal analogique

"Mode de fonctionnement" = "4..20mA input" ou "HART master+4..20mA input"



- 26 Utilisation active du module Analog I/O en mode entrée
- a Appareil externe avec sortie signal 4...20 mA et/ou HART





☑ 27 Utilisation active du module Analog I/O en mode maître HART

a Jusqu'à 6 appareils externes avec sortie signal HART

La consommation électrique maximum pour les appareils HART raccordés est 24 mA (c'est-à-dire 4 mA par appareil si 6 appareils sont raccordés).

6.1.9 Raccordement d'une thermorésistance (RTD)



- A Raccordement RTD 4 fils
- *B* Raccordement RTD 3 fils
- C Raccordement RTD 2 fils



6.1.10 Bornes du modules "Digital I/O"

28 Désignation des entrées ou sorties numériques (exemples)

- Chaque module Digital IO est doté de deux entrées ou sorties numériques.
- Dans le menu de configuration, chaque entrée ou sortie est désignée par son slot respectif et deux bornes dans ce slot. A1-2, par exemple, représente les bornes 1 et 2 du slot A. Il en va de même pour les slots B, C et D s'ils contiennent un module Digital IO.
- Pour chacun de ces couples de bornes, il est possible de sélectionner l'un des modes de fonctionnement suivants dans le menu de configuration :
 - Désactiver
 - Sortie passive
 - Entrée passive
 - Entrée active

6.2 Exigences pour le raccordement

6.2.1 Spécification de câble

Bornes

Section de fil 0,2 ... 2,5 mm² (24 ... 13 AWG)

Utiliser pour les bornes avec fonction : signal et alimentation

- Bornes à ressort (NMx8x-xx1...)
- Bornes à visser (NMx8x-xx2...)

Section de fil max. 2,5 mm² (13 AWG)

Utiliser pour les bornes avec fonction : borne de terre dans le compartiment de raccordement

Section de fil max. 4 mm² (11 AWG)

Utiliser pour les bornes avec fonction : borne de terre sur le boîtier

Câble d'alimentation électrique

Un câble de raccordement standard est suffisant pour le câble d'alimentation.

Câble de communication HART

- Un câble de raccordement standard est suffisant si seul le signal analogique est utilisé.
- Un câble blindé est recommandé en cas d'utilisation du protocole HART. Respecter le concept de mise à la terre de l'installation.

Câble de communication Modbus

- Respecter les conditions de câble de TIA-485-A, Telecommunications Industry Association.
- Conditions supplémentaires : Utiliser un câble blindé.

Câble de communication V1

- Paire torsadée, câble avec ou sans blindage
- Résistance dans un câble : $\leq 120 \ \Omega$
- Capacité entre les câbles : \leq 0,3 μF

Ligne de communication WM550

- Paire torsadée, câble sans blindage
- Section minimale 0,5 mm² (20 AWG)
- Résistance totale maximale du câble : $\leq 250 \ \Omega$
- Câble avec faible capacité

6.3 Garantir l'indice de protection

Afin de garantir l'indice de protection spécifié, exécuter les étapes suivantes après le raccordement électrique :

- 1. Vérifier que les joints du boîtier sont propres et correctement mis en place. Le cas échéant, sécher les joints, les nettoyer ou les remplacer.
- 2. Serrer fermement l'ensemble des vis du boîtier et du couvercle à visser.
- 3. Serrer fermement les presse-étoupe.
- 4. Afin que l'humidité ne pénètre pas dans l'entrée de câble, poser le câble de sorte qu'il fasse une boucle vers le bas avant l'entrée de câble ("piège à eau").



5. Insérer des bouchons aveugles adaptés à la classe de protection de l'appareil (p ex. Ex d/XP).

6.4 Contrôle du raccordement

О	L'appareil et le câble sont-ils endommagés (contrôle visuel) ?
О	Les câbles utilisés satisfont-ils aux exigences ?
О	Les câbles montés sont-ils exempts de toute traction ?
О	Tous les presse-étoupe sont-ils montés, serrés et étanches ?
О	La tension d'alimentation correspond-elle aux indications sur la plaque signalétique ?
О	L'occupation des bornes est-elle correcte $\rightarrow \triangleq 45$?
О	Si nécessaire : Le fil de terre est-il correctement raccordé ?
О	Si la tension d'alimentation est présente : l'appareil est-il opérationnel et un affichage apparaît-il sur le module d'affichage ?
О	Tous les couvercles de boîtier sont-ils montés et fermement serrés ?
О	Le crampon de sécurité est-il correctement serré ?

7 Opérabilité

7.1 Aperçu des options de configuration

L'appareil est configuré via un menu de configuration $\rightarrow B$ 68. Ce menu est accessible à l'aide des interfaces suivantes :

- FieldCare raccordé via l'interface service dans le compartiment de raccordement de l'appareil ($\rightarrow \cong 81$).
- FieldCare raccordé via le Tankvision Tank Scanner NXA820 (configuration à distance ; $\rightarrow \cong 82$).
- FieldCare raccordé via la Commubox FXA195 ($\rightarrow \square$ 158) à une interface HART de l'appareil.

S'assurer que le servomoteur s'arrête avant de modifier les paramètres pour des raisons de sécurité.

7.2 Structure et principe du menu de configuration

Menu	Sous-menu / paramètre	Signification
Fonctionnement	Paramètres du Proservo	Contient les paramètres permettant de faire fonctionner le Proservo (p. ex. commande jaugeur).
	Niveau	Affiche les valeurs de niveau mesurées et calculées.
	Température	Affiche les valeurs de température mesurées et calculées.
	Densité	Affiche les valeurs de densité mesurées et calculées.
	Pression	Affiche les valeurs de pression mesurées et calculées.
	GP values	Affiche les valeurs générales.
Configuration	Paramètres standard	Paramètres de mise en service standard
	Étalonnage	Étalonnage de la mesure
	Configuration étendue	 Contient d'autres paramètres et sousmenus : pour une configuration plus précise de la mesure (adaptation à des conditions de mesure particulières). pour le traitement de la valeur mesurée. pour la mise à l'échelle du signal de sortie.
Diagnostic	Paramètres de diagnostic	 Indique : Les derniers messages de diagnostic avec horodatage. La durée de fonctionnement (durée totale et durée depuis le dernier redémarrage). L'heure selon l'horloge temps réel.
	Liste de diagnostic	Contient jusqu'à 5 messages d'erreur actuellement valables.
	Information appareil	Contient des informations pour l'identification de l'appareil.
	Simulation	Sert à la simulation des valeurs mesurées ou des valeurs de sortie.
	Test appareil	Contient tous les paramètres pour tester la capacité de mesure.
Expert ¹⁾ Contient tous les paramètres de l'appareil (y compris ceux déjà présents dans l'un des	Système	Contient tous les paramètres système de l'appareil, qui ne concernent ni la mesure ni la communication des valeurs mesurées.
les blocs de fonctions de l'appareil.	Capteur	Contient tous les paramètres pour la configuration de la mesure.
dans les manuels suivants : GP01074G (NMS80)	Input/output	Contient les sous-menus pour la configuration des modules E/S analogiques et discrets et des appareils HART raccordés.
	Communication	Contient tous les paramètres pour la configuration de l'interface de communication numérique.

Menu	Sous-menu / paramètre	Signification
	Application	Contient les sous-menus pour la configuration • de l'application de jaugeage de cuves • des calculs liés à la cuve • des alarmes.
	Tank values	Affiche les valeurs mesurées et calculées, liées à la cuve
	Diagnostic	Contient tous les paramètres nécessaires à la détection et à l'analyse des erreurs de fonctionnement.

1) Un code d'accès est demandé pour entrer dans le menu "Expert". Si aucun code d'accès spécifique au client n'a été défini, il faut entrer "0000".

7.3 Accès au menu de configuration via l'afficheur local ou le module d'affichage et de configuration séparé

- La valeur mesurée est affichée simultanément sur le DKX001 et sur le module d'affichage et de configuration local.
- Il n'est pas possible d'accéder au menu de configuration des deux modules en même temps. Si l'on accède au menu de configuration dans l'un de ces modules, l'autre module est automatiquement verrouillé. Ce verrouillage reste actif jusqu'à la fermeture du menu dans le premier module (retour à l'affichage des valeurs de mesure).

7.3.1 Éléments d'affichage et de configuration

L'appareil dispose d'un afficheur **LCD** rétroéclairé qui indique les valeurs mesurées et calculées ainsi que l'état de l'appareil dans la vue standard. D'autres vues sont utilisées pour naviguer à travers le menu de configuration et pour régler les valeurs des paramètres.

L'appareil est configuré à l'aide de **trois touches optiques**, à savoir "-", "+" et "E". Elles sont actionnées lorsque l'utilisateur touche avec son doigt le champ concerné sur le verre de protection sur la face avant ("commande tactile").



29 Éléments d'affichage et de configuration

- 1 Affichage à cristaux liquides (LCD)
- 2 Touches optiques ; peuvent être actionnées à travers le verre protecteur.



7.3.2 Vue standard (affichage des valeurs mesurées)



- 1 Module d'affichage
- Désignation de l'appareil Zone d'état 2
- 3
- 4 Zone d'affichage pour les valeurs mesurées
- 5 Zone d'affichage pour la valeurs mesurée et les symboles d'état
- Indication de l'état de la jauge 6
- 7 Symbole d'état du jaugeur
- 8 Symbole d'état de la valeur mesurée

Symboles d'état

Symbole	Signification
A0013956	"Défaut" Un défaut de l'appareil s'est produit. La valeur mesurée n'est plus valable.
C A0013959	"Test de fonction" L'appareil se trouve en mode Service (p. ex. pendant une simulation).
S A0013958	 "Hors spécifications" L'appareil fonctionne : En dehors de ses spécifications techniques (p. ex. pendant le démarrage ou le nettoyage) En dehors du paramétrage effectué par l'utilisateur (p. ex. niveau en dehors de l'étendue paramétrée)
A0013957	"Maintenance nécessaire" La maintenance de l'appareil est nécessaire. La valeur mesurée reste valable.

Symboles de la valeur mesurée

Symbole 1	Symbole 2	Valeur mesurée
A0028148		Niveau de cuveMeasured levelTank level %
A0028149		Water level
T		Liquid temperature
T	V	Vapor temperature
T	A0027991	Air temperature
LL A0027993		Tank ullageTank ullage %

Symbole 1	Symbole 2	Valeur mesurée
ρ		Observed density value
A0028150		
ρ	A	Average profile density
A0028150	A0027991	
p	1	P1 (bottom)
A0028151	A0028141	
p	2	P2 (middle)
A0028151	A0028142	
D	3	P3 (top)
A0028151	A0028146	
G	1	GP 1 value
A0027992	A0028141	Est utilisé pour un appareil externe.
G	2	GP 2 value
A0027992	A0028142	Est utilisé pour un appareil externe.
G	3	GP 3 value
A0027992	A0028146	Est utilisé pour un appareil externe.
G	(4)	GP 4 value
A0027992	A0028147	Est utilisé pour un appareil externe.
	Ш	Upper I/F level
A0028149	A0028529	
	L	Lower I/F level
A0028149	A0027989	
ρ	U	Upper density
A0028150		
ρ	M	Middle density
A0028150	A0013957	
ρ	L	Lower density
A0028150	A0027989	
		Bottom level
A0028145		
A0027994		Displacer position

Symboles des commandes jaugeur et de l'état de la jauge

Symbole 1	Symbole 2	Signification	
A0028139		Gauge command Indique la commande actuelle.	
A0028143 A0028144	1 A0027995 A0028138 A0028140	Gauge status	

Symboles de l'état de la valeur mesurée

Symbole	Signification
A0012102	État "Alarme" La mesure est interrompue. La sortie prend l'état d'alarme défini. Un message de diagnostic est généré.
A0012103	État "Avertissement" L'appareil continue de mesurer. Un message de diagnostic est généré.
<i>.</i>	Étalonnage selon les standards réglementaires perturbé
A0031169	 Est affiché dans les situations suivantes : Le commutateur de protection en écriture est sur OFF. → ☐ 79 Le commutateur de protection en écriture est sur ON mais la valeur de niveau ne peut actuellement pas être garantie car le displacer n'est pas équilibré.

Symboles de l'état de verrouillage

Symbole	Signification		
A0011978	Paramètre d'affichage Indique les paramètres en affichage seul et qui ne peuvent pas être édités.		
Δ	Appareil verrouillé		
A0011979	 Devant le nom d'un paramètre : L'appareil est verrouillé via le hardware et/ou le software. Dans l'en-tête de l'affichage de la valeur mesurée : L'appareil est verrouillé via le hardware. 		

Signification des touches dans la vue standard

Touche	Signification
A0028326	 Touche Enter Appuyer brièvement sur la touche pour ouvrir le menu de configuration. Appuyer 2 s sur la touche pour ouvrir le menu contextuel : Niveau (visible si le verrouillage des touches est inactif) : Affiche les niveaux mesurés. Verrouillage touche actif (visible si le verrouillage des touches est inactif) : Active le verrouillage des touches. Verrouillage touche inactif (visible si le verrouillage des touches est actif) : Désactive le verrouillage des touches.
7.3.3 Vue navigation



🛃 31 Vue navigation

- 1 Sous-menu ou assistant actuel
- Code d'accès rapide
- 2 3 Zone d'affichage pour la navigation

Symboles de navigation

Symbole	Signification
A0011975	 Fonctionnement apparaît : dans le menu principal à côté de la sélection Fonctionnement dans l'en-tête, si l'on est dans le menu Fonctionnement.
A0011974	 Configuration apparaît : dans le menu principal à côté de la sélection Configuration dans l'en-tête, si l'on est dans le menu Configuration
A0011976	Expert apparaît : • dans le menu principal à côté de la sélection Expert • dans l'en-tête, si l'on est dans le menu Expert
V A0011977	 Diagnostic apparaît : dans le menu principal à côté de la sélection Diagnostic dans l'en-tête, si l'on est dans le menu Diagnostic
A0013967	Sous-menu
A0013968	Assistant
A0013963	Paramètre verrouillé S'il apparaît devant le nom du paramètre, cela signifie que le paramètre est verrouillé.

Signification des touches dans la vue navigation

Touche	Signification
	Touche Moins Dans une liste de sélection : déplace la barre de sélection vers le haut.
	Touche Plus Dans une liste de sélection : déplace la barre de sélection vers le bas.
A00283	 Touche Enter Appuyer brièvement sur la touche ouvre le menu, sous-menu ou paramètre sélectionné. Pour les paramètres : Appuyer sur la touche pendant 2 s ouvre le texte d'aide pour la fonction du paramètre (le cas échéant).
	 Combinaison de touches Escape (appuyer simultanément sur les touches) Appuyer brièvement sur les touches Quitte le niveau de menu actuel et permet d'accéder au niveau immédiatement supérieur. Lorsque le texte d'aide est ouvert, ferme le texte d'aide du paramètre. Appuyer sur les touches pendant 2 s renvoie à l'affichage des valeurs mesurées ("vue standard").

7.3.4 Vue assistant



🗟 32 Vue assistant du module d'affichage

- 1 Assistant actuel
- 2 Zone d'affichage pour la navigation

Symboles de navigation de l'assistant

Symbole	Signification
Ø	Paramètre au sein d'un assistant
A0013972	
	Retour au paramètre précédent.
A0013978	
\checkmark	Confirme la valeur du paramètre et passe au paramètre suivant.
A0013976	
E	Ouvre la vue d'édition du paramètre.
A0013977	

Dans la vue assistant, la signification des touches est indiquée par le symbole de navigation directement au-dessus de la touche correspondante (touche programmable).

7.3.5 Éditeur numérique



🗟 33 Éditeur numérique sur le module d'affichage

- 1 Zone d'affichage de la valeur entrée
- 2 Masque de saisie

Symbole	Signification
	Sélectionner les chiffres de 0 à 9.
A0013998	
A0016619	Place le séparateur décimal à la position du curseur.
	Place le signe moins à la position du curseur.
A0013985	Confirme la sélection.
A0016621	Décale la position du curseur d'une position vers la gauche.
A0013986	Quitte l'entrée sans prendre en compte les modifications.
A0014040	Efface tous les caractères entrés.

Signification des touches dans l'éditeur numérique

	Touche		Signification
		A0028324	Touche Moins Déplace dans le masque de saisie la barre de sélection vers la gauche (en arrière).
		A0028325	Touche Plus Déplace dans le masque de saisie la barre de sélection vers la droite (en avant).
			Touche Enter
		A0028326	 En appuyant brièvement sur la touche, le nombre sélectionné est ajouté à la décimale actuelle ou l'action sélectionnée est exécutée. Appuyer pendant 2 s sur la touche confirme la valeur de paramètre éditée.
<u> </u>		A0028327	Combinaison de touches Escape (appuyer simultanément sur les touches) Ferme l'éditeur alphanumérique sans prendre en compte les modifications.

7.3.6 Éditeur de texte



🗟 34 Éditeur de texte sur le module d'affichage

- 1 Zone d'affichage du texte entré
- 2 Masque de saisie

Éditeur de texte

Symbole	Signification
ABC_ XYZ A0013997	Sélection des lettres de A à Z
Aa1@	Commutation • Entre majuscules et minuscules • Pour l'entrée de nombres • Pour l'entrée de caractères spéciaux
A0013985	Confirme la sélection.
↓×C ← → A0013987	Permet d'accéder à la sélection des outils de correction.
A0013986	Quitte l'entrée sans prendre en compte les modifications.
A0014040	Efface tous les caractères entrés.

Symboles de correction de texte sous 🛛 🖛

C	Efface tous les caractères entrés.
A0013989	
Ð	Décale la position du curseur d'une position vers la droite.
A0013991	
€	Décale la position du curseur d'une position vers la gauche.
A0013990	
×	Efface un caractère à gauche de la position du curseur.
A0013988	

Touche		Signification
• +	A0028324	Touche Moins Déplace dans le masque de saisie la barre de sélection vers la gauche (en arrière).
	A0028325	Touche Plus Déplace dans le masque de saisie la barre de sélection vers la droite (en avant).
0*	A0028326	 Touche Enter Appuyer brièvement sur la touche Ouvre le groupe sélectionné. Exécute l'action sélectionnée. Appuyer pendant 2 s sur la touche confirme la valeur de paramètre éditée.
	A0028327	Combinaison de touches Escape (appuyer simultanément sur les touches) Ferme l'éditeur alphanumérique sans prendre en compte les modifications.

Signification des touches dans l'éditeur de texte

7.3.7 Verrouillage des touches

Verrouillage automatique des touches

La configuration via l'afficheur local est automatiquement verrouillée :

- après un démarrage ou redémarrage de l'appareil.
- si aucune commande n'a été réalisée sur l'appareil pendant > 1 minute.

En cas de tentative d'accès au menu de configuration alors que les touches sont verrouillées, le message **Verrouillage touche actif** apparaît.

Déverrouillage des touches

1. Le verrouillage des touches est activé.

Appuyer sur E pendant au moins 2 secondes.

- 🛏 Un menu contextuel apparaît.
- 2. Sélectionner Verrouillage touche inactif dans le menu contextuel.

└ Le verrouillage des touches est désactivé.

Activation manuelle du verrouillage des touches

Après la mise en service de l'appareil, le verrouillage des touches peut être activé manuellement.

1. L'appareil se trouve dans l'affichage des valeurs mesurées.

Appuyer sur $\ensuremath{\mathbb{E}}$ pendant au moins 2 secondes.

🕒 Un menu contextuel apparaît.

2. Sélectionner Verrouillage touche actif dans le menu contextuel.
 Le verrouillage des touches est activé.

7.3.8 Code d'accès et rôles d'utilisateur

Signification du code d'accès

Un code d'accès peut être défini pour faire la distinction entre les rôles d'utilisateur suivants :

Rôle utilisateur	Définition
Maintenance	 Connaît le code d'accès. Dispose de l'accès en écriture à tous les paramètres (à l'exception des paramètres de service).
Opérateur	Ne connaît pas le code d'accès.Dispose de l'accès en écriture à quelques paramètres uniquement.

- La description des paramètres indique le rôle nécessaire pour accéder en lecture et en écriture à chaque paramètre.
 - Le rôle d'utilisateur actuel est indiqué par le paramètre **Droits d'accès via afficheur**.
 - Si le code d'accès est **"0000"**, tous les utilisateurs ont le rôle **Maintenance**. C'est le réglage par défaut à la livraison de l'appareil.

Définition d'un code d'accès

- Aller à : Configuration → Configuration étendue → Administration → Définir code d'accès → Définir code d'accès
- 2. Entrer le code d'accès souhaité (max. 4 chiffes).
- 3. Répéter le même code dans le paramètre **Confirmer le code d'accès**.
 - └→ L'utilisateur a le rôle **Opérateur**. Le symbole ^① apparaît devant tous les paramètres protégés en écriture.

Passage au rôle "Maintenance"

Si le symbole 🗈 apparaît sur l'afficheur local devant un paramètre, c'est que ce paramètre est protégé en écriture parce que l'utilisateur a le rôle **Opérateur**. Pour passer au rôle **Maintenance**, procéder de la façon suivante :

- 1. Appuyer sur E.
 - └ L'invite d'entrée pour le code d'accès apparaît.
- 2. Entrer le code d'accès.
 - └→ L'utilisateur a le rôle Maintenance. Le symbole ⓐ placé devant les paramètres disparaît ; tous les paramètres précédemment protégés en écriture sont de nouveau déverrouillés.

Retour automatique au rôle "Opérateur"

L'utilisateur retourne automatiquement au rôle Opérateur :

- si aucune touche n'est actionnée pendant 10 minutes dans le mode navigation et édition.
- 60 s après le retour du mode navigation et édition à la vue standard (affichage des valeurs mesurées).

7.3.9 Commutateur de protection en écriture

Le menu de configuration peut être verrouillé par un commutateur hardware dans le compartiment de raccordement. Lorsque ce menu est verrouillé, les paramètres liés aux Poids et Mesures sont en lecture seule.



Le module d'affichage peut être enfiché sur le bord du compartiment de l'électronique. Il est ainsi plus facile d'accéder au commutateur de verrouillage.

- 1. Desserrer le crampon de sécurité.
- 2. Dévisser le couvercle du boîtier.
- 3. Retirer l'afficheur en tournant légèrement.
- **4**. A l'aide d'un tournevis plat ou d'un outil similaire, régler le commutateur de protection en écriture **(WP)** dans la position souhaitée. **ON :** Le menu de configuration est verrouillé ; **OFF :** Le menu de configuration est déverrouillé.
- **5.** Placer le module d'affichage sur le compartiment de raccordement, visser le couvercle et serrer le crampon de sécurité.

Pour empêcher l'accès au commutateur de protection en écriture, le cache du compartiment de raccordement peut être plombé.



35 Plombage du cache du compartiment de raccordement



☑ 36 Plombage du cache arrière (p. ex. NMS80)

Pour l'agrément LNE, les boulons de la bride intégrée doivent en outre être sécurisés par un plombage.



🗷 37 NMS80 : Module d'affichage fixé au bord du compartiment de raccordement

Indication de l'état de verrouillage



38 Symbole de protection en écriture dans l'en-tête de l'affichage

La protection en écriture via le commutateur de verrouillage est indiquée de la façon suivante :

- État verrouillage (→
 ^(D) 204) = Protection en écriture hardware
- Apparaît dans l'en-tête de l'affichage.

7.4 Accès au menu de configuration via l'interface service et FieldCare



☑ 39 Configuration via l'interface service

- 1 Interface service (CDI = Endress+Hauser Common Data Interface)
- 2 Commubox FXA291
- 3 Ordinateur avec outil de configuration "FieldCare" et "CDI Communication FXA291" COM DTM

La fonction "Save/Restore"

Une fois la configuration d'appareil sauvegardée dans un ordinateur et restaurée dans l'appareil à l'aide de la fonction **Save/Restore** de FieldCare, l'appareil doit être redémarré par le réglage suivant :

 $\label{eq:configuration} \begin{tabular}{ll} \begin{tabular}{ll} \label{eq:configuration} \end{tabular} \end{tabular} \begin{tabular}{ll} \begin{tabular}{ll} \end{tabular} \end{tabular} \end{tabular} \begin{tabular}{ll} \end{tabular} \end$

Cela garantit le bon fonctionnement de l'appareil après la restauration.

7.5 Accès au menu de configuration via Tankvision Tank Scanner NXA820 et FieldCare

7.5.1 Schéma électrique



In the second second

- 1 Proservo NMS8x
- 2 Tankside Monitor NRF81
- 3 Micropilot NMR8x
- 4 Protocole de terrain (p. ex. Modbus, V1)
- 5 Tankvision Tank Scanner NXA820
- 6 Ethernet
- 7 Ordinateur avec FieldCare installé

7.5.2 Établissement d'une connexion entre FieldCare et l'appareil

- **1.** S'assurer que le **HART CommDTM NXA** est installé et mettre à jour le catalogue DTM si nécessaire.
- 2. Créer un nouveau projet dans FieldCare.

		Version	Class
CDI Communication	FXA291	V2.05.01 (2015-04-28)	
CDI Communication	TCP/IP	V2.05.01 (2015-04-28)	÷.
CDI Communication	USB	V2.05.01 (2015-04-28)	10
CommDTM PROFIBI	JS DP-V1	V4.0.0.9 (2011-01-17)	* (
FF H1 CommDTM Flow Communication FXA193/291 FXA520		V1.5 (2009-08-17)	•
		V3.26.00 (2015-04-07)	+2)
		V1.05.09 [2011-07-15]	1// 1/2
HARI Communicatio	n	V1.0.52 [2015-03-17]	+ -
IFC (Level, Fressure	IFAA133/231	v1.02.17 [2014-02-21]	L dim Source
PCP (Readwin) TVII	10/EXA291	V1 01 18 (2014-02-21)	Lotinopeca
PB0Eldtm DPV1	10/17/4201	V 2 11(115) (2010-08-18)	15
SEGNetwork		V1.06.00.285 (2015-03-25)	dmSpecif
e [
< [m		
•	m Device type	(DTM) information	
Device:	Device type	(DTM) information Communication	
Device: Manufacturer:	Device type NXA HART Endress+Har	(DTM) information Communication user	
Device: Manufacturer: Device ID / SubID:	Device type NXA HART Endress+Har	(DTM) information Communication user	
Contraction of the second s	Device type NXA HART Endress+Har 17	(DTM) Information Communication user	
Device: Manufacturer: Device ID / SubID: Manufacturer ID: Hardware revision:	Device type NXA HART Endress+Har 17	(DTM) Information Communication user	
Device: Manufacturer: Device ID / SubID: Manufacturer ID: Handware revision: Software revision:	Device type NXA HART (Endress+Har 17	(DTM) information Communication user	
Device: Manufacturer: Device ID / SubID: Manufacturer ID: Hardware revision: Software revision: Device revision:	Device type NXA HART (Endress+Har 17	(DTM) information Communication user	
Device: Manufacturer: Device ID / SubID: Manufacturer ID: Hardware revision: Software revision: Device revision: Profile revision:	m Device type NXA HART Endress+Ha 17	(DTM) information Communication user	

Ajouter un nouvel appareil : NXA HART Communication

NXA HART Communication	(Configuration) >	x	
NXA820 IP Address NXA820 Port Password Tank Identification	Ø	192. 168.2. 100 3000 ******* Tank_1	
Address range to scan	Start address End address		0 🗸
Communication timeout (seconds)		10 🗸

Ouvrir la configuration du DTM et entrer les données requises (adresse IP du NXA820 ; "Password" = "hart" ; "Tank identification" uniquement avec NXA V1.05 ou plus)



Sélectionner **Create network** dans le menu contextuel.

└ L'appareil est détecté et le DTM est assigné.

Tank level (139): C Distance (133): C	0.0000 mm <u>Gauge s</u> 0.0843 mm <u>Balance</u> <u>Active g</u>	itatus: Displacer stop flag: Displacer stop nauge command: Displaced Stop
Menu / Variable	Value Unit	Instrument health status
Access status tooling: Operation Setup Diagnostics Expert	Service	OK Contraction of the second s

└ L'appareil peut être configuré.

La fonction "Save/Restore"

Une fois la configuration d'appareil sauvegardée dans un ordinateur et restaurée dans l'appareil à l'aide de la fonction **Save/Restore** de FieldCare, l'appareil doit être redémarré par le réglage suivant :

$\label{eq:configuration} \begin{tabular}{ll} \label{eq:configuration} \begin{tabular}{ll} \begin{tabular$

Cela garantit le bon fonctionnement de l'appareil après la restauration.

8 Intégration système

8.1 Aperçu des fichiers de description de l'appareil (DTM)

Pour intégrer l'appareil via HART dans FieldCare, un fichier de description de l'appareil (DTM) selon la spécification suivante est nécessaire :

ID fabricant	0x11
Type d'appareil (NMS8x)	0x112D
Spécification HART	7.0
Fichiers DD	Informations et fichiers sous : www.endress.com

9 Mise en service



9.1 Termes relatifs à la mesure sur cuve

41 Termes relatifs au montage du NMS8x (p. ex. NMS81)

- A Niveau de liquide
- B Interface supérieure
- *C Interface inférieure*
- D Phase gazeuse
- E Phase supérieure
- F Phase intermédiaire
- G Phase inférieure
- H Fond de cuve
- 1 Niveau de référence
- 2 Empty
- 3 Plaque de niveau de référence
- 4 Tank ullage
- 5 Niveau de cuve
- 6 Tank reference height
- 7 High stop level
- 8 Displacer position
- 9 Standby level
- 10 Upper interface level
- *11 Lower interface level*
- 12 Low stop level
- 13 Référence de jaugeage

- 14 Arrêt mécanique
- 15 Slow hoist zone
- 16 Distance
- 17 Position de référence

9.2 Réglages initiaux

Selon la spécification du NMS8x, certains des réglages initiaux décrits ci-dessous peuvent ne pas être nécessaires.

9.2.1 Réglage de la langue d'affichage

Réglage de la langue d'affichage via le module d'affichage

- Dans la vue standard (→
 [™] 70), appuyer sur "E". Si nécessaire, sélectionner
 Verrouillage touche inactif dans le menu contextuel et appuyer une nouvelle fois sur "E".
 - └ Le paramètre **Language** apparaît.
- 2. Ouvrir le paramètre Language et sélectionner la langue d'affichage.

Réglage de la langue d'affichage via un outil de configuration (p. ex. FieldCare)

- **1.** Aller à : Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Affichage \rightarrow Language
- 2. Sélectionner la langue d'affichage.
 - Ce réglage n'affecte que la langue du module d'affichage. Pour régler la langue dans l'outil de configuration, utiliser la fonction de réglage de la langue de FieldCare ou DeviceCare.

9.2.2 Réglage de l'horloge temps réel

Réglage de l'horloge temps réel via le module d'affichage

- **1.** Aller à : Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Date / time \rightarrow Régler date
- 2. Utiliser les paramètres suivants pour régler l'horloge temps réel à la date et heure actuelles : **Year**, **Month**, **Day**, **Hour**, **Minutes**.

Réglage de l'horloge temps réel via un outil de configuration (p. ex. FieldCare)

1. Aller à : Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Date / time

2.	Date/time: 🗘	 2016-04-20 09:32:24
	Set date:	Please select
		Please select Abort
		Start Confirm time

Aller au paramètre Régler date et sélectionner l'option Démarrer.

3.	Date/time: 🚺	2016-04-20 09:34:25
	Set date: ?	Please select
	Year:	2016
	Month:	4
	Day:	20
	Hour:	9
	Minute:	34

Utiliser les paramètres suivants pour régler la date et l'heure : **Year**, **Month**, **Day**, **Hour**, **Minutes**.

4.	Date/time: 🚺	2016-04-20 09:35:49	
	Set date: ?	Please select	\checkmark
	Year:	Please select Abort	
	Month:	Start	
	Day:	Confirm time	
	Hour:		9
	Minute:		34

Aller au paramètre **Régler date** et sélectionner l'option **Confirm time**.

└ L'horloge temps réel est réglée sur la date et l'heure actuelles.

9.3 Étalonnage

Après le montage ou le remplacement du NMS8x ou de l'un de ses composants (module capteur, unité de détection, tambour de fil ou fil de mesure), plusieurs étapes d'étalonnage sont nécessaires. Toutes ces étapes d'étalonnage ne seront peut-être pas nécessaires selon l'appareil monté, ajusté ou remplacé (voir tableau ci-dessous).

Type de montage/remplacement		Étape d'étalonnage			
		Étalonnage du capteur	Étalonnage de référence	Étalonnage du tambour	
Tout en un		Non requis	Non requis	Non requis	
Displacer livré séparément		Requis	Requis	Requis	
Installation du fenêtre d'étalor	displacer par la mage	Requis	Requis	Requis	
Remplacemen	Tambour	Requis	Requis	Requis	
t/ maintenance	Displacer	Non requis	Requis	Requis	
	Module capteur	Non requis	Requis	Requis	
	Unité de détection	Requis	Requis	Requis	

9.3.1 Vérification du displacer et du tambour de fil

Avant d'installer le NMS8x, vérifier que toutes les données suivantes du displacer et du tambour de fil indiquées sur la plaque signalétique correspondent à celles programmées dans l'appareil.

Paramètres à vérifier

Paramètres	Aller à :
Displacer diameter	Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Sensor config \rightarrow Displacer \rightarrow Displacer diameter
Displacer weight	Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Sensor config \rightarrow Displacer \rightarrow Displacer weight
Displacer volume	Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Sensor config \rightarrow Displacer \rightarrow Displacer volume
Displacer balance volume	Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Sensor config \rightarrow Displacer \rightarrow Displacer balance volume
Drum circumference	Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Sensor config \rightarrow Wiredrum
Wire weight	Expert \rightarrow Capteur \rightarrow Sensor config \rightarrow Wiredrum \rightarrow Wire weight

Vérification des données

Procédure de vérification des données

- 1. Vérifier le diamètre du displacer, son poids, son volume et son volume d'équilibre pour le paramètre **Displacer diameter**, le paramètre **Displacer weight**, le paramètre **Displacer volume** et le paramètre **Displacer balance volume**.
- 2. Vérifier la circonférence du tambour et le poids du fil pour le paramètre **Drum** circumference et le paramètre **Wire weight**.

Ainsi s'achève la procédure de vérification des données.



42 Vérification des données

9.3.2 Déplacement du displacer

L'opération de déplacement du displacer est en option et peut être utilisée pour changer la position actuelle du displacer afin de faciliter l'exécution des étapes d'étalonnage.

- 1. S'assurer que l'arrêt du tambour de fil a été retiré.
- 2. Aller à : Configuration \rightarrow Étalonnage \rightarrow Move displacer \rightarrow Move distance
- 3. Entrer la distance de déplacement relative pour le paramètre **Move distance**.
- 4. Sélectionner l'option Move down ou l'option Move up
- 5. Sélectionner Oui.

Ainsi s'achève la procédure de commande du déplacement du displacer.



El 43 Déplacement du displacer

9.3.3 Étalonnage du capteur

L'étalonnage du capteur ajuste la mesure du poids de l'unité de détection. L'étalonnage est composé des trois étapes suivantes.

- Étalonnage du point zéro CAN
- Étalonnage de l'offset CAN
- Étalonnage de l'étendue de mesure CAN

Pour l'étalonnage du poids d'offset CAN, on peut utiliser soit 0 g soit le poids d'offset (0 à 100 g).

Il est recommandé d'utiliser un poids d'offset différent de 0 g pour la mesure de densité.



🖻 44 Concept d'étalonnage du capteur

- m Poids du displacer
- B Valeur binaire du convertisseur A/N
- *m_S* Poids d'étendue de mesure
- m_{o1} Poids d'offset en cas de 0 ... 100 g (50 g est recommandé.)
- m_{o2} Poids d'offset en cas de 0 g
- m_z Poids du point zéro

Procédure d'étalonnage

Étape	À l'aide du displacer	À l'aide du poids d'offset	Description
1.	A0028000	A0028000	 Aller à : Configuration → Étalonnage → Sensor calibration → Sensor calibration Entrer le poids d'offset pour le paramètre Offset weight, utilisé dans l'étape 3 (0,0 g en cas d'utilisation du displacer uniquement). Entrer la valeur pour le paramètre Span weight, utilisée dans l'étape 4 (poids du displacer indiqué sur la plaque signalétique).
2.			 Tenir et retirer le displacer. Sélectionner pour passer au paramètre suivant. L'option Measuring zero weight est affichée. Patienter jusqu'à ce que le paramètre Zero calibration affiche l'option Terminé et que l'étalonnage soit inactif. Lorsque le displacer est tenu, ne pas le relâcher
	A0027999	A0028001	tant que cette étape n'est pas terminée.
3.	A0027999	A0028002	 Vérifier que le paramètre Offset calibration affiche l'option Place offset weight. Tenir le displacer ou fixer le poids d'offset. Sélectionner pour passer au paramètre suivant. L'option Measuring offset weight est affichée. Patienter jusqu'à ce que le paramètre Offset calibration affiche l'option Terminé et que l'étalonnage soit inactif. Lorsque le displacer est tenu, ne pas le relâcher
4.	A0028000	A0028000	 Relâcher le displacer ou le monter sur l'anneau de mesure si un poids d'offset a été utilisé lors de l'étape précédente. Sélectionner J pour passer au paramètre suivant. L'option Measuring span weight est affichée. Vérifier que le paramètre Span calibration affiche l'option Terminé et que l'étalonnage est inactif. Sélectionner l'option Suivant. Vérifier que le paramètre Sensor calibration affiche l'option Calibration finished et que l'étalonnage est inactif. Ainsi s'achève la procédure d'étalonnage du capteur. Ne pas balancer le displacer et le maintenir dans une position aussi stable sur possible.

9.3.4 Étalonnage de référence

L'étalonnage de référence définit la position de la distance zéro du displacer par rapport à l'arrêt mécanique.

1. Aller à : Configuration \rightarrow Étalonnage \rightarrow Reference calibration \rightarrow Reference calibration

- 2. Sélectionner l'option Démarrer
- 3. Vérifier la position de référence (p. ex. 70 mm (2,76 in)).
 La position de référence est préréglée en usine.
- 4. Vérifier que le displacer est correctement fixé au fil de mesure.
- 5. L'étalonnage de référence démarre automatiquement.

Ainsi s'achève l'étalonnage de référence.



- 45 Séquence d'étalonnage de référence
- 1 Arrêt mécanique
- *R Position de référence*

9.3.5 Étalonnage du tambour

- **1.** Aller à : Configuration \rightarrow Étalonnage \rightarrow Drum calibration \rightarrow Drum calibration
- 2. Prévoir une distance d'au moins 500 mm (19,69 in) entre la base du displacer et le niveau de liquide.
- 3. Vérifier que le poids du displacer est correct dans le paramètre **Set high weight**.
- 4. Sélectionner l'option **Démarrer**.
 - L'étalonnage du tambour démarre automatiquement.
 L'étalonnage du tambour enregistre cinquante points, ce qui prendra environ onze minutes.
- 5. Sélectionner l'option **Non** dans le paramètre **Make low table**.
 - Pour créer un tableau pour les applications spéciales, sélectionner **Oui** et utiliser un poids de 50 g.

Ainsi s'achève la procédure d'étalonnage du tambour.

Pour annuler un étalonnage, appuyer simultanément sur □ + ±. Si l'étalonnage du tambour est annulé lors de la création du nouveau tableau, l'ancien tableau reste actif. Si la création d'un nouveau tableau échoue en raison d'une obstruction, le NMS8x n'acceptera par le nouveau tableau et délivrera un message d'erreur.



🖻 46 Création d'un tableau du tambour

9.3.6 Vérification de la mise en service

Cette procédure sert à vérifier que toutes les étapes de l'étalonnage ont été exécutées correctement.

- **1.** Aller à : Diagnostic \rightarrow Test appareil \rightarrow Commissioning check \rightarrow Commissioning check
- 2. Sélectionner l'option **Démarrer**.
 - └ → L'option **En cours** s'affiche sur le tableau du tambour vérifié.
- 3. Sélectionner l'option **Suivant**.
- 4. Vérifier que le assistant **Commissioning check** affiche l'option **Terminé**.
- 5. Vérifier que le paramètre **Result drum check** est passé.

Ainsi s'achève la procédure de vérification de la mise en service.

Tâche de configuration	Description			
Configuration de la mesure de niveau et	Réglage de la densité	→ 🖺 96		
d'interface	Réglage de la hauteur de la cuve	→ 🗎 97		
	Réglage de l'arrêt haut et bas	→ 🗎 98		
Étalonnage du niveau	Réglage pour cuve ouverte avec liquide	→ 🖺 99		
	Réglage pour cuve ouverte sans liquide	→ 🗎 100		
	Réglage pour cuve fermée	→ 🖺 101		
	Réglage des conditions de process	→ 🗎 103		
Configuration de la mesure de densité	Réglage de la densité instantanée	→ 🗎 104		
	Réglage du profil de cuve	→ 🖺 106		
	Réglage du profil d'interface	→ 🖺 107		
	Réglage du profil manuel	→ 🖺 108		

9.4 Configuration de l'appareil

9.4.1 Configuration de la mesure de niveau et d'interface

La mesure de niveau sert à mesurer la position à laquelle le displacer est en équilibre (point d'immersion) dans le liquide. Si le niveau de la surface du liquide change, le displacer suit en permanence la position pour mesurer le niveau de liquide. Pour définir la mesure de niveau appropriée, les réglages suivants doivent être réalisés avant la mise en route.

La mesure d'interface peut déterminer l'interface entre différents liquides dans une cuve (p. ex. eau et pétrole). Il est possible de déterminer jusqu'à deux interfaces différentes dans un maximum de trois phases dans une cuve.

Réglage de la densité de l'application

Les valeurs de densité pour les trois phases liquides sont réglées comme suit avant la livraison.

- Densité supérieure : 800 kg/m³
- Densité intermédiaire : 1000 kg/m³
- Densité inférieure : 1200 kg/m³

Modifier les données pour refléter les valeurs de densité effectives. Pour les cuves avec une seule phase liquide, régler la densité supérieure. Pour les cuves avec deux ou trois phases, régler les densités intermédiaire et inférieure également.

Nombre de phases	Paramètres à régler	
1 phase	Densité supérieure	
2 phases	Densité supérieure/intermédiaire	
3 phases	Densité supérieure/intermédiaire/inférieure	

Lors d'une mesure d'interface, la différence de densité minimum entre les phases doit être d'au moins 100 kg/m³.

Réglage de la densité

- **1.** Aller à : Configuration \rightarrow Upper density , Configuration \rightarrow Middle density et Configuration \rightarrow Lower density
- 2. Entrer la valeur pour les densités supérieure, intermédiaire et inférieure en conséquence.



🛃 47 Configuration de la cuve

- Α Niveau de liquide
- В Interface supérieure
- C Interface inférieure
- D Phase supérieure (densité)
- Ε Phase intermédiaire (densité) F
- Phase inférieure (densité)

Réglage de la hauteur de la cuve

Pour mesurer correctement le niveau de cuve, la hauteur de référence de la cuve et Empty (distance entre le point de référence et la plaque de niveau de référence) doivent être réglés au préalable.

- Hauteur de référence de la cuve : Réglée par le client pour représenter la hauteur de la cuve. Distance entre la référence de jaugeage et la plague de niveau de référence. Utilisée pour le calcul du pourcentage et comme référence pour le niveau de volume mort.
 - Empty : Distance entre le point zéro de l'appareil et la plaque de niveau de référence. "Empty" est réglé automatiquement pour le paramètre **Set level**.
 - Se référer à l'étalonnage du niveau pour plus de détails sur la façon de déterminer avec précision le paramètre Empty. $\rightarrow \cong 99$

Réglage de la hauteur de référence de la cuve et Empty

- 1. Aller à : Configuration \rightarrow Empty
- 2. Entrer la valeur Empty.
- 3. Aller à : Configuration \rightarrow Tank reference height
- 4. Entrer la valeur de la hauteur de référence de la cuve.



🖻 48 Hauteur de la cuve

- 1 Arrêt haut
- 2 Arrêt bas
- *3 Plaque de niveau de référence*
- 4 Hauteur de référence de la cuve
- 5 Empty

Réglage de l'arrêt haut et de l'arrêt bas

L'arrêt haut et l'arrêt bas déterminent le point le plus haut et le point le plus bas du mouvement du displacer. Régler ces données aux valeurs limites hautes et basses effectives désirées.

Si le displacer doit être capable de déterminer un fond de cuve qui se situe sous la plaque de niveau de référence, régler l'arrêt bas à une valeur négative. Pour s'assurer que le displacer se déplace jusqu'à la position de référence, régler l'arrêt haut à une valeur supérieure ou égale à Empty.

Procédure de réglage de l'arrêt haut et de l'arrêt bas

- **1.** Aller à : Configuration \rightarrow High stop level
- 2. Entrer la valeur effective de l'arrêt haut.
- 3. Aller à : Configuration \rightarrow Low stop level
- 4. Entrer la valeur effective de l'arrêt bas.

Ainsi se termine la procédure de réglage des arrêts haut et bas.

9.4.2 Étalonnage du niveau

Le tableau suivant montre les options les plus probables pour le réglage de l'étalonnage de niveau.



Réglage pour une cuve ouverte avec liquide

Procédure de réglage du niveau

- **1.** Aller à : Configuration \rightarrow Gauge command
- 2. Sélectionner l'option Niveau pour le paramètre Gauge command.
 Le displacer recherche automatiquement le point d'équilibre.
- **3.** Patienter jusqu'à ce que le displacer soit en équilibre sur le liquide.
- 4. Réaliser un relevé manuel pour déterminer le niveau de liquide (L) dans la cuve.
- 5. Aller à : Configuration \rightarrow Set level
- 6. Entrer la valeur de niveau déterminée pour le paramètre **Set level**.

Le paramètre **Set level** ajuste le paramètre **Empty** pour qu'il reflète la nouvelle valeur de niveau.

Ainsi se termine la procédure de réglage pour une cuve ouverte avec liquide.



49 Valeur de niveau réglée pour une cuve ouverte

- 1 Displacer
- L Valeur mesurée

Réglage pour une cuve ouverte sans liquide

S'il n'y a pas de liquide dans la cuve, la procédure suivante peut être utilisée pour régler le fond de cuve ou la plaque de niveau de référence à 0 mm pour le niveau de la cuve.

Procédure de réglage du niveau

- **1.** Aller à : Fonctionnement \rightarrow Gauge command \rightarrow Gauge command
- 2. Sélectionner l'option **Bottom level** pour mesurer le fond de cuve.
- 3. Aller à : Fonctionnement \rightarrow One-time command status
- 4. Patienter jusqu'à l'apparition de l'option **Terminé**.
- 5. Aller à : Fonctionnement \rightarrow Niveau \rightarrow Bottom level
- 6. Lire le paramètre **Bottom level** (Bv).
- 7. Aller à : Configuration \rightarrow Empty

∟.

- 8. Lire la valeur Empty effective (Ea).
- 9. Calculer la nouvelle valeur Empty à l'aide de la formule suivante.

 → En = Ea Bv Z0
- 10. Entrer la valeur calculée pour le paramètre **Empty**.



- Le paramètre Z0 définit la distance entre la valeur de niveau 0 mm désirée et le fond de cuve physique (si le displacer mesure la plaque de niveau de référence, Z0 = 0 mm (0 in)).
 - L'opération de fond de cuve prend en compte la profondeur d'immersion du displacer dans la mesure.

Ainsi se termine la procédure de réglage du niveau pour une cuve ouverte sans liquide.





- 1 Fond de cuve
- 2 Plaque de niveau de référence
- EA Réglage initial de Empty
- BV Fond de cuve initial
- En Nouveau Empty
- *ZO Distance entre le fond de cuve et la plaque de niveau de référence*

Il est recommandé de répéter l'étalonnage du niveau lorsqu'il y a du liquide dans la cuve (→
99).

Réglage pour une cuve fermée

Pour les cuves où le relevé manuel n'est pas possible, suivre la procédure ci-dessous.

Procédure de réglage du niveau

- **1.** Aller à : Fonctionnement \rightarrow Gauge command \rightarrow Gauge command
- 2. Sélectionner l'option **Bottom level** pour mesurer le fond de cuve.
 - └► Le NMS8x mesure le fond de cuve et retourne au niveau si la post-commande de jauge est réglée sur niveau (par défaut).
- 3. Aller à : Fonctionnement \rightarrow One-time command status
- 4. Patienter jusqu'à l'apparition de l'option Terminé.
- 5. Aller à : Fonctionnement \rightarrow Niveau \rightarrow Bottom level
- 6. Litre la valeur de fond (Bv).
- 7. Aller à : Fonctionnement \rightarrow Niveau \rightarrow Niveau de cuve (A)
- 8. Calculer la valeur de niveau (L) à l'aide de la formule suivante.
 L = a Bv
- 9. Aller à : Configuration \rightarrow Set level
- **10**. Entrer la valeur L pour le paramètre **Set level**.

Ainsi se termine la procédure de réglage du niveau.

Si la plaque de niveau de référence n'est pas zéro (p. ex. Z mm), ajuster la valeur de niveau réglée (L) en soustrayant Z de la valeur L (L= a-Bv-Z).



E 51 Cuve fermée pour NMS80 et NMS81

- *1 Position initiale du niveau zéro*
- 2 Plaque de niveau de référence
- EA Réglage initial de Empty
- BV Fond de cuve
- a Niveau de la cuve
- L Valeur de niveau réglée

Réglage pour une cuve fermée sans plaque de niveau de référence

Pour les cuves où le relevé manuel n'est pas possible et qui ne possèdent pas de plaques de niveau de référence, suivre la procédure ci-dessous.

Procédure de réglage du niveau au moyen de Empty

Dans le cas où un relevé manuel n'est pas possible et en l'absence de plaques de niveau de référence au fond de la cuve, "Empty" peut être utilisé en lieu et place de la valeur de niveau réglée. Dans ce cas particulier, "Empty" doit être ajusté étant donné qu'il ne s'agit pas de la hauteur de référence du jaugeur, mais de la profondeur d'immersion du displacer.

Le niveau est calculé automatiquement par la formule suivante.

Empty - Distance = Niveau

La valeur absolue de la distance est actualisée en fonction du mouvement du displacer et le niveau peut être déterminé.

- 1. Aller à : Configuration \rightarrow Empty
- 2. Définir "Empty" comme étant la profondeur d'immersion du displacer.
- 3. Aller à : Configuration \rightarrow Gauge command
- 4. Sélectionner l'option Niveau pour le paramètre de commande Jaugeur.
 Le displacer recherche automatiquement le point d'équilibre.
- 5. Patienter jusqu'à ce que le displacer soit en équilibre sur le liquide.

Ainsi se termine la procédure de réglage du niveau.



52 Réglage du niveau dans le cas de "Empty" (NMS80/81)

- A Définir "Empty"
- *B Comment le niveau est déterminé*
- a Niveau de référence
- b "Empty" ajusté à la profondeur d'immersion du displacer = distance 0 mm
- c Empty
- d Distance
- e Niveau

Sélection de la condition de process

La condition de process est utilisée pour ajuster l'appareil à l'application. En modifiant ce paramètre, plusieurs paramètres d'équilibre sont ajustés automatiquement pour faciliter la configuration.

1. Aller à : Configuration \rightarrow Conditions de process

2. Sélectionner une condition appropriée pour le paramètre **Conditions de process**.

Nom du paramètre	Conditions de process		
Réglage du paramètre	Universal (réglage par défaut)	Calm surface	Turbulent surface
Description	A0028027	A0028028	A0028029
	Donne des résultats fiables dans diverses applications et pour divers liquides.	Pour des cuves de stockage avec une surface calme et concentration sur une mesure de précision maximale.	Pour des applications avec surface agitée.

9.4.3 Configuration de la mesure de densité

La mesure de densité est réalisée pour confirmer et maintenir la qualité du liquide.

La mesure de densité est généralement divisée en deux méthodes comme indiqué cidessous.

Méthodes de densité	Gauge command	Description
Densité instantanée	Upper density Middle density	Mesure de la densité instantanée pour la couche correspondante
	Lower density	 Densité supérieure pour la couche supérieure. Densité intermédiaire pour la couche du milieu. Densité inférieure pour la couche inférieure.
Profil de densité	Tank profile	Profil entre le fond de la cuve et la position de niveau
		Mode normalMode compensation
	Interface profile	Profil entre l'interface supérieure (I/F) et la position de niveau
		Mode normalMode compensation
	Manual profile	Profil entre le point de départ désiré et la position de niveau
		Mode normalMode compensation

Mesure de la densité instantanée

Trois commandes de jauge de densité instantanée différentes sont disponibles comme indiqué ci-dessous.



🖻 53 Densité instantanée (les numéros indiquent l'ordre du mouvement du displacer.)

- A Niveau de liquide
- B Interface supérieure
- C Interface inférieure
- D Upper density
- E Middle density
- F Lower density
- a Submersion depth

La profondeur d'immersion (a) est réglée sur 150 mm (5,91 in) avant la livraison. Pour changer la profondeur d'immersion, effectuer les étapes suivantes.

- Aller à : Configuration → Configuration étendue → Sensor config → Spot density → Submersion depth
- 2. Entrer la valeur désirée pour le paramètre **Submersion depth**.

Réglage de la densité instantanée

- **1.** Aller à : Fonctionnement \rightarrow Gauge command \rightarrow Gauge command
- 2. Sélectionner l'option **Upper density**, l'option **Middle density** ou l'option **Lower density** pour le paramètre **Gauge command**.
- 3. Vérifier que la valeur qui a été examinée en laboratoire et la valeur effective qui a été mesurée dans la cuve sont identiques ou dans une gamme admissible.
- 4. Ajuster la valeur si nécessaire.
 - → Aller à : Configuration → Configuration étendue → Sensor config → Spot density Sélectionner le paramètre Upper density offset, le paramètre Middle density offset et le paramètre Lower density offset et entrer les valeurs désirées pour chaque offset.

Ainsi se termine la procédure de réglage de la densité instantanée.

Mesure du profil de densité

Le profil de densité dispose de trois commandes de jauge comme indiqué ci-dessous.

Le NMS8x mesure un profil de densité selon un intervalle défini de 50 points max.



54 Aperçu du profil de densité (1a, 2a, 3a... montrent l'ordre des mouvements du displacer.)

- A Tank profile
- B Interface profile
- C Manual profile
- D Niveau de liquide
- E Interface supérieure
- F Interface inférieure
- G Phase gazeuse
- H Upper density I Middle density
- I Middle density J Lower density
- J Lower density K Fond de cuve
- K Fond de cuve

La mesure de densité a deux types de modes.

- Normal measure mode : Les points du profil sont mesurés à des positions définies avec exactitude.
- Compensation mode : Les points du profil sont mesurés à des multiples de la circonférence du tambour de fil pour améliorer encore la précision.

Sélectionner le mode normal comme d'habitude. Toutefois, lorsque le mode de compensation est sélectionné, le NMS8x ajuste automatiquement les positions de mesure à l'endroit où la mesure de densité peut être la plus précise.

Mesure du profil de cuve

Procédure de réglage du profil de cuve

L'opération de profil de cuve mesure un profil à partir du fond de cuve physique jusqu'au niveau de liquide.

- Aller à : Configuration → Configuration étendue → Sensor config → Profile density
 → Profile density offset distance
- 2. Entrer la valeur désirée pour le paramètre **Profile density offset distance**.
 - La valeur de la distance d'offset du profil de densité définit la distance entre le point de départ (interface supérieure) et le premier point de mesure.
- Aller à : Configuration → Configuration étendue → Sensor config → Profile density
 → Profile density interval
- 4. Entrer la valeur désirée pour le paramètre **Profile density interval**.
- 5. Régler l'option **Tank profile** dans le paramètre **Gauge command** pour démarrer la mesure.

Ainsi se termine la procédure de réglage du profil de cuve.



☑ 55 Mouvement du profil de cuve (les numéros indiquent l'ordre des mouvements du displacer.)

- A Profile density interval
- *B Profile density offset distance*
- *C Plaque de niveau de référence*
- D Gamme du profil de cuve

Mesure du profil d'interface

Procédure de réglage du profil d'interface

L'opération de profil d'interface mesure un profil à partir du niveau d'interface supérieur jusqu'au niveau de liquide.

- Aller à : Configuration → Configuration étendue → Sensor config → Profile density
 → Profile density offset distance
- 2. Entrer la valeur désirée pour le paramètre **Profile density offset distance**.
 - └ La valeur de la distance d'offset du profil de densité définit la distance entre le point de départ (profil de l'interface supérieure) et le premier point de mesure.
- 3. Aller à : Configuration → Configuration étendue → Sensor config → Profile density → Profile density interval
- 4. Entrer la valeur désirée pour le paramètre **Profile density interval**.
- 5. Régler l'option **Interface profile** dans le paramètre **Gauge command** pour démarrer la mesure.

Ainsi se termine la procédure de réglage du profil d'interface.



56 Mouvement du profil d'interface (les numéros indiquent l'ordre des mouvements du displacer.)

- A Profile density interval
- *B Profile density offset distance*
- C Gamme du profil de cuve

Mesure du profil manuel

Procédure de réglage du profil manuel

L'opération de profil manuel mesure un profil à partir d'un niveau spécifié manuellement jusqu'au niveau de liquide.

- Aller à : Configuration → Configuration étendue → Sensor config → Profile density
 → Manual profile level
- 2. Entrer la valeur désirée pour le paramètre Manual profile level.
- Aller à : Configuration → Configuration étendue → Sensor config → Profile density
 → Profile density offset distance
 - Pour le profil manuel, l'offset de niveau peut être réglé sur 0 de sorte que le premier point puisse être mesuré au niveau du profil manuel.
- 4. Entrer la valeur désirée pour le paramètre **Profile density offset distance**.
 - └→ La valeur de la distance d'offset du profil de densité définit la distance entre le point de départ (profil manuel) et le premier point de mesure.
- Aller à : Configuration → Configuration étendue → Sensor config → Profile density
 → Profile density interval
- 6. Entrer la valeur désirée pour le paramètre **Profile density interval**.
- 7. Régler l'option **Manual profile** dans le paramètre **Gauge command** pour démarrer la mesure.

Ainsi se termine le réglage du profil manuel.



☑ 57 Mouvement du profil manuel (les numéros indiquent l'ordre des mouvements du displacer.)

- A Profile density interval
- *B Profile density offset distance*
- C Gamme du profil manuel
- D Manual profile level
9.5 Configuration de l'application de jaugeage de cuves

Configuration des entrées :	Description
Entrées HART	→ 🗎 110
NMT532/539 raccordé via HART	→ 🗎 112
Entrées 4-20 mA	→ 🗎 113
Entrée RTD	→ 🗎 115
Entrées numériques	→ 🗎 117
Configuration du traitement des données dans l'appareil :	Description
Lier les valeurs d'entrée aux variables de la cuve	→ 🗎 118
Calcul lié à la cuve : Mesure de niveau directe	→ 🗎 119
Calcul lié à la cuve : Système de mesure hybride des réservoirs (HTMS)	→ 🗎 120
Calcul lié à la cuve : Correction de la déformation hydrostatique du réservoir (HyTD)	→ 🗎 121
Calcul lié à la cuve : Correction de la dilatation thermique du réservoir (CTSh)	→ 🗎 122
Alarmes (évaluation des limites)	→ 🗎 123
Configuration de la sortie signal :	Description
Sortie 4-20mA	→ 🗎 124
Esclave HART + sortie 4-20 mA	→ 🗎 125
Modbus	→ 🗎 126
V1	→ 🗎 127
Sorties numériques	→ 🗎 128
WM550	→ 🗎 127

9.5.1 Configuration des entrées HART



Connexion et adressage des appareils HART



B Module Analog I/O dans le slot *B* (disponibilité selon version de l'appareil $\rightarrow \triangleq 48$)

- *C* Module Analog I/O dans le slot C (disponibilité selon version de l'appareil $\rightarrow \cong 48$)
- *E* Sortie HART Ex is (disponible pour toutes les versions d'appareil)

Les appareils HART doivent être configurés et recevoir une adresse HART unique dans la plage de 1 à 15 via leur propre interface utilisateur avant d'être raccordés au Proservo NMS8x³⁾. S'assurer qu'ils sont raccordés comme défini par l'occupation des bornes →
58. Les appareils ayant une adresse supérieure à 15 ne sont pas reconnus par le Proservo.

Slot B ou C : Réglage du mode de fonctionnement du module Analog I/O

Cette section ne s'applique pas à la sortie HART Ex is (Slot E). Cette sortie fonctionne toujours comme un maître HART pour les esclaves HART raccordés.

Si les appareils HART sont raccordés à un module Analog I/O (slot B ou C dans le compartiment de raccordement), ce module doit être configuré de la façon suivante :

- Naviguer jusqu'au sous-menu du module Analog I/O correspondant : Configuration
 → Configuration étendue → Input/output → Analog I/O X1-3
- 2. Aller au paramètre **Mode de fonctionnement** ($\rightarrow \square 217$).
- 3. Si un seul appareil HART est raccordé à ce circuit :
 - Sélectionner l'option **HART master+4..20mA input**. Dans ce cas, le signal 4-20 mA peut être utilisé en plus du signal HART. Pour la configuration de l'entrée 4-20 mA : $\rightarrow \cong 113$.
- 4. Si jusqu'à 6 appareils HART sont raccordés à ce circuit : Sélectionner l'option **HART master**.

³⁾ Le logiciel actuel ne prend pas en charge les appareils HART avec l'adresse 0 (zéro).

Définition du type de valeur mesurée

Ce réglage peut être ignoré pour un Prothermo NMT5xx, étant donné que le type de valeur mesurée est reconnu automatiquement par le Proservo NMS8x dans ce cas.

 Les valeurs mesurées ne peuvent être utilisées dans le système que si l'unité de la variable HART assignée correspond au type de valeur mesurée. La variable HART assignée à **Output temperature**, par exemple, doit être en °C ou en °F.

 Une variable HART avec l'unité "%" ne peut pas être utilisée pour Output level. Elle doit plutôt être en mm, m, ft ou in.

Le type de valeur mesurée doit être indiqué pour chaque variable HART (PV, SV, TV et QV). Pour cela, suivre la procédure suivante :

- Aller à : Configuration → Configuration étendue → Input/output → HART devices
 Il y a un sous-menu pour chaque appareil HART raccordé.
- 2. Pour chaque appareil, aller au sous-menu correspondant.
- 3. Si l'appareil mesure une pression :

Aller au paramètre **Output pressure** ($\rightarrow \square 209$) et indiquer laquelle des quatre variables HART contient la pression mesurée. Seule une variable HART avec une unité de pression peut être sélectionnée.

4. Si l'appareil mesure une densité :

Aller au paramètre **Output density** ($\rightarrow \cong 209$) et indiquer laquelle des quatre variables HART contient la densité mesurée. Seule une variable HART avec une unité de densité peut être sélectionnée.

5. Si l'appareil mesure une température :

Aller au paramètre **Output temperature** ($\rightarrow \cong 209$) et indiquer laquelle des quatre variables HART contient la température mesurée. Seule une variable HART avec une unité de température peut être sélectionnée.

6. Si l'appareil mesure la température de vapeur :

Aller au paramètre **Output vapor temperature** ($\rightarrow \square 210$) et indiquer laquelle des quatre variables HART contient la température de vapeur mesurée. Seule une variable HART avec une unité de température peut être sélectionnée.

7. Si l'appareil mesure un niveau :

Aller au paramètre **Output level** ($\rightarrow \boxtimes 210$) et indiquer laquelle des quatre variables HART contient le niveau mesuré. Seule une variable HART avec une unité de niveau (pas "%") peut être sélectionnée.

Déconnexion d'appareils HART

Lorsqu'un appareil HART est déconnecté de l'appareil, il doit également être supprimé logiquement comme suit :

- Aller à Configuration → Configuration étendue → Input/output → HART devices
 → Forget device → Forget device
- 2. Sélectionner l'appareil HART à supprimer.

Cette procédure est également nécessaire lorsqu'un appareil défectueux est remplacé.

9.5.2 Configuration d'un Prothermo NMT532/NMT539 raccordé

Si un transmetteur de température Prothermo NMT532 ou NMT539 est raccordé via HART, il peut être configuré de la façon suivante :

- 1. Aller à : Expert → Input/output → HART devices → HART Device(s) → NMT device config; ici, **HART Device(s)** est le nom du Prothermo raccordé.
- 2. Aller au paramètre **Configure device?** et sélectionner **Oui**.
- **3.** Aller au paramètre **Bottom point** et entrer la position de l'élément de température du fond (voir figure ci-dessous).



E 59 Position de l'élément de température du fond

a Distance entre l'élément de température du fond et la référence zéro (fond de cuve ou plaque de niveau de référence). Le réglage usine standard est 500 mm (19,69 in), et il peut être ajusté en fonction de l'installation effective.

Pour vérifier les températures mesurées par chaque élément, aller au sous-menu suivant : Fonctionnement → Température → NMT element values → Element temperature

Il y a un paramètre **Element temperature X** pour chaque élément du Prothermo.



9.5.3 Configuration des entrées 4-20mA

■ 60 Emplacements possibles des modules Analog I/O, pouvant être utilisés comme entrée 4-20 mA. La référence de commande de l'appareil détermine le module réellement présent $\rightarrow \cong 48$.

Pour chaque module Analog I/O auquel un appareil 4-20mA est raccordé, procéder de la façon suivante :

- Naviguer jusqu'au sous-menu du module Analog I/O correspondant : Configuration → Configuration étendue → Input/output → Analog I/O X1-3
- 3. Aller au paramètre **Mode de fonctionnement** (→ 🗎 217) et sélectionner **4..20mA input** ou **HART master+4..20mA input**.
- **4.** Aller au paramètre **Process variable** (→ 🗎 223) et indiquer quelle variable de process est transmise par l'appareil raccordé.
- 5. Aller au paramètre **Analog input 0% value** (→
 ^(⇒) 223) et définir quelle valeur de la variable de process correspond à un courant d'entrée de 4 mA (voir graphique cidessous).
- 6. Aller au paramètre **Analog input 100% value** (→ 🗎 223) et définir quelle valeur de la variable de process correspond à un courant d'entrée de 20 mA (voir graphique cidessous).
- 7. Aller au paramètre **Process value** (→ 🖺 224) et vérifier si la valeur indiquée correspond à la valeur effective de la variable de process.



🖻 61 Mise à l'échelle de l'entrée 4-20 mA à la variable de process

1 Input value in mA

2 Process value

Le sous-menu **Analog I/O** contient des paramètres supplémentaires pour une configuration plus détaillée de l'entrée analogique. Pour une description détaillée, voir : → 🗎 217



9.5.4 Configuration d'une thermorésistance raccordée

- 62 Emplacements possibles des modules Analog I/O, auxquels une thermorésistance peut être raccordée. La référence de commande de l'appareil détermine le module réellement présent \rightarrow 🖺 48.
- 1. S'assurer que la thermorésistante (RTD) est raccordée comme défini par l'occupation des bornes → 🗎 63.
- 2. Naviguer jusqu'au sous-menu du module Analog I/O correspondant : Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP X4-8.
- **3.** Aller au paramètre **RTD type** (→ 🗎 212) et indiquer le type de thermorésistance raccordée.



63 Types de raccordement RTD

- A 4 wire RTD connection
- *B* 3 wire RTD connection
- C 2 wire RTD connection

Aller au paramètre **RTD connection type** ($\rightarrow \square 213$) et indiquer le type de raccordement de la thermorésistance (2, 3 ou 4 fils).

- 5. Aller au paramètre **Input value** (→ 🗎 215) et vérifier si la température indiquée correspond à la température effective.
- 6. Aller au paramètre **Minimum probe temperature** (→ 🖺 215) et indiquer la température minimale approuvée de la thermorésistance raccordée.
- Aller au paramètre Maximum probe temperature (→
 ^(→) 215) et indiquer la température maximale approuvée de la thermorésistance raccordée.



- 1 Plaque de niveau de référence
- 2 Thermorésistance
- 3 Probe position ($\rightarrow \square 216$)

Aller au paramètre **Probe position** et entrer la position de montage de la thermorésistance (mesurée à partir de la plaque de niveau de référence).

 └→ Ce paramètre, en combinaison avec le niveau mesuré, détermine si la température mesurée se réfère au produit ou à la phase gazeuse.

Offset pour la résistance et/ou la température

Il est possible de définir un offset pour la résistance ou la température dans le sousmenu suivant : Expert→ Input/output → Analog IP X4-8.

- Ohms offset est ajouté à la résistance mesurée avant le calcul de la température.
- **Temperature offset after conversion** est ajouté à la température mesurée.



1 Ohms offset

2 Temperature offset after conversion



9.5.5 Configuration des entrées numériques

E 64 Emplacements possibles des modules Digital I/O (exemples) ; la référence de commande détermine le nombre et l'emplacement des modules d'entrée numériques →
64 48.

Il y a un sous-menu **Digital Xx-x** pour chacun des modules Digital I/O de l'appareil. "X" désigne le slot dans le compartiment de raccordement, "x-x" les bornes dans ce slot. Les principaux paramètres de ce sous-menu sont **Mode de fonctionnement** et **Contact type**.

La paramètre "Mode de fonctionnement"

Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Digital Xx-x \rightarrow Mode de fonctionnement



- A "Mode de fonctionnement" = "Input passive"
- *B* "Mode de fonctionnement" = "Input active"

Signification des options

Input passive

Le module DIO mesure la tension délivrée par une source externe. Selon l'état du commutateur externe, cette tension est 0 à l'entrée (commutateur ouvert) ou dépasse un certain seuil de tension (commutateur fermé). Ces deux états représentent le signal numérique.

Input active

Le module DIO délivre une tension et l'utilise pour détecter si le commutateur externe est ouvert ou fermé.

La paramètre "Contact type"

 $Configuration \rightarrow Configuration \text{ } \acute{e}tendue \rightarrow Input/output \rightarrow Digital Xx-x \rightarrow Contact type$

Ce paramètre détermine comment l'état du commutateur externe est associé aux états internes du module DIO :

État du commutateur externe	État interne du module DIO					
	Contact type = Contact de fermeture	Contact type = Contact d'ouverture				
Ouvert	Inactif	Active				
Fermé	Active	Inactif				
Comportement en cas de situations spéciales :						
En cours de démarrage	Inconnu	Inconnu				
Erreur de mesure	Erreur	Erreur				

- Cet état interne du module Digital Input peut être transmis à un module Digital Output ou être utilisé pour commander la mesure.

9.5.6 Lier les valeurs d'entrée aux variables de la cuve

Les valeurs mesurées doivent être liées aux variables de la cuve avant d'être utilisées dans l'application de jaugeage de cuves. Cela se fait en définissant la source de chaque variable de cuve dans les paramètres suivants :

Variable de cuve	Paramètre définissant la source de cette variable
Niveau de produit	 Configuration → Level source Configuration → Configuration étendue → Application → Tank configuration → Niveau → Level source
Niveau d'eau de fond	Configuration → Configuration étendue → Application → Tank configuration → Niveau → Water level source
Température moyenne ou instantanée du produit	 Configuration → Liquid temp source Configuration → Configuration étendue → Application → Tank configuration → Température → Liquid temp source
Température de l'air entourant la cuve	Configuration → Configuration étendue → Application → Tank configuration → Température → Air temperature source
Température de la vapeur au-dessus du produit	Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Tank configuration \rightarrow Température \rightarrow Vapor temp source
Densité du produit	Configuration → Configuration étendue → Application → Tank configuration → Densité → Observed density source
Pression au fond (P1)	Configuration → Configuration étendue → Application → Tank configuration → Pression → P1 (bottom) source
Pression au sommet (P3)	Configuration → Configuration étendue → Application → Tank configuration → Pression → P3 (top) source

i

Selon l'application, tous ces paramètres ne seront pas applicables dans une situation donnée.

9.5.7 Calcul lié à la cuve : Mesure de niveau directe

Si aucun calcul lié à la cuve n'est configuré, le niveau et la température sont mesurés directement.



- A Mesure de niveau directe (sans température)
- *B Mesure de niveau et de température directe*
- 1 NMS8x
- 2 Vers système de gestion des stocks
- 3 Transmetteur de température

1. Aller à : "Configuration \rightarrow Level source" et indiquer quel appareil donne le niveau.

2. Si un transmetteur de température est raccordé :

Aller à : "Configuration \rightarrow Liquid temp source" et indiquer quel appareil donne la température.

9.5.8 Calcul lié à la cuve : Système de mesure hybride des réservoirs (HTMS)

HTMS utilise les mesures de niveau et de pression pour calculer la densité du produit.

Dans des cuves non atmosphériques (à savoir sous pression), il est recommandé d'utiliser le mode **HTMS P1+P3**. Deux capteurs de pression sont nécessaires dans ce cas. Dans des cuves atmosphériques (à savoir sans pression), le mode **HTMS P1** avec uniquement un capteur de pression est suffisant.



- A Le mode mesure "HTMS P1"
- B Le mode mesure "HTMS P1+P3"
- D1 P1 position
- D3 P3 position
- 1 NMS8x
- Vers système de gestion des stocks
 Canteur de pression (fond)
- 3 Capteur de pression (fond)4 Capteur de pression (sommet)
- **1.** Aller à Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank configuration \rightarrow Niveau
- 2. Aller à **Level source** (→ 🗎 **192**) et indiquer quel appareil donne le niveau.
- 3. Aller à Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank configuration \rightarrow Pression
- Aller à P1 (bottom) source (→
 ^(⇒) 264) et indiquer quel appareil donne la pression de fond (P1).
- Si un transmetteur de pression du ciel gazeux (P3) est raccordé :
 Aller à P3 (top) source (→
 ^B 266) et indiquer quel appareil donne la pression de fond (P1).
- 6. Aller à : Configuration → Configuration étendue → Application → Tank calculation → HTMS
- 7. Aller à **HTMS mode (→** 🖹 **281)** et indiquer le mode HTMS.
- Aller à Configuration → Configuration étendue → Application → Tank configuration → Densité
- 9. Aller à **Observed density source (→** 🗎 **262)** et sélectionner **HTMS**.

9.5.9 Calcul lié à la cuve : Déformation hydrostatique du réservoir (HyTD)

La déformation hydrostatique du réservoir peut être utilisée pour compenser le mouvement vertical du niveau de référence (GRH) dû au gonflement de la paroi du réservoir engendré par la pression hydrostatique exercée par le liquide stocké dans le réservoir. La compensation se base sur une approximation linéaire obtenue par des relevés manuels à plusieurs niveaux sur toute la gamme du réservoir.



65 Correction de la déformation hydrostatique du réservoir (HyTD)

- A "Distance" (cuve presque vide)
- B Niveau de référence (GRH)
- C HyTD correction value
- D "Distance" (cuve pleine)



9.5.10 Calcul lié à la cuve : Correction de la dilatation thermique du réservoir (CTSh)

La CTSh (correction de la dilatation thermique de la robe du réservoir) compense les effets sur le niveau de référence (GRH) et sur la dilatation ou la contraction du fil de mesure dus aux effets de la température sur la robe du réservoir ou le tube de mesure. Les effets de la température sont séparés en deux parties, à savoir la partie 'sans contact' et la partie 'en contact avec le produit' de la robe du réservoir ou du tube de mesure. La fonction de correction se base sur les coefficients de dilatation thermique de l'acier et sur les facteurs d'isolation de la partie 'sans contact' et de la partie 'en contact avec le produit' du fil ou de la paroi du réservoir. Les températures utilisées pour la correction peuvent être sélectionnées à partir de valeurs manuelles ou mesurées.

Cette correction est recommandé pour les situations suivantes :

- Si la température de service dévie considérablement de la température pendant l'étalonnage (ΔT > 10 °C (18 °F))
- Pour des réservoirs extrêmement hauts
- Pour des applications réfrigérées, cryogéniques ou chauffées

Étant donné que l'utilisation de cette correction affectera le résultat du niveau de jaugeage par le plein, il est recommandé de s'assurer que les procédures de relevé manuel et de vérification du niveau sont exécutées correctement avant d'activer cette méthode de correction.

Ce mode ne peut pas être utilisé en combinaison avec HTG étant donné, qu'avec HTG, le niveau n'est pas mesuré par rapport au niveau de référence.

9.5.11 Configuration des alarmes (évaluation des limites)

Il est possible de configurer une évaluation des limites pour 4 variables de cuve. L'évaluation des limites génère une alarme si la valeur dépasse une limite supérieure ou chute sous une limite inférieure. Ces valeurs limites peuvent être définies par l'utilisateur.



🖻 66 Principe de l'évaluation des limites

- A Alarm mode = Marche
- B Alarm mode = Latching
- 1 HH alarm value
- 2 H alarm value
- 3 L alarm value
- 4 LL alarm value
- 5 HH alarm
- 6 H alarm 7 L alarm
- 8 LL alarm
- 9 "Clear alarm" = "Oui" ou mise hors/sous tension
- 10 Hysteresis

L'évaluation des limites est configurée dans les sous-menus Alarm 1 ... 4.

Navigation : Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm 1 ... 4



Pour **Alarm mode = Latching**, toutes les alarmes restent actives jusqu'à ce que l'utilisateur sélectionne **Clear alarm = Oui** ou que l'appareil soit mis hors/sous tension.



Veiller à également configurer le paramètre **paramètre "Hysteresis"** de manière appropriée, en fonction de la variable de cuve et de l'unité utilisée.



9.5.12 Configuration de la sortie 4-20 mA

Chaque module Analog I/O de l'appareil peut être configuré comme une sortie analogique 4...20mA. Pour cela, suivre la procédure suivante :

- **1.** Aller à : Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O X1-3.
- Aller au paramètre Mode de fonctionnement et sélectionner 4..20mA output ou HART slave +4..20mA output ⁴).
- 3. Aller au paramètre **Analog input source** et sélectionner la variable de cuve qui doit être transmise via la sortie 4...20 mA.
- 4. Aller au paramètre **0 % value** et entrer la valeur de la variable de cuve sélectionnée que sera mappée à 4 mA
- 5. Aller au paramètre **100 % value** et entrer la valeur de la variable de cuve sélectionnée que sera mappée à 20 mA



68 Mise à l'échelle de la variable de cuve en fonction du courant de sortie

- 1 Variable de cuve
- 2 Courant de sortie

Après le démarrage de l'appareil, aussi longtemps que la variable de cuve assignée n'est pas disponible, le courant de sortie adopte la valeur d'erreur définie.

Le sous-menu **Analog I/O** contient des paramètres supplémentaires qui peuvent être utilisés pour une configuration plus détaillée de la sortie analogique. Pour une description détaillée, voir → 🗎 217

9.5.13 Configuration de l'esclave HART + sortie 4-20 mA

Si **Mode de fonctionnement = HART slave +4..20mA output** a été sélectionné pour un module Analog I/O, il fait office d'esclave HART qui envoie jusqu'à quatre variables HART à un maître HART.

Le signal 4-20 mA peut être utilisé dans ce cas également. Pour sa configuration : → 🗎 124

Cas standard : PV = signal 4-20 mA

Par défaut, la variable primaire (PV) est identique à la variable de cuve transmise par la sortie 4-20 mA. Pour définir les autres variables HART et pour configurer la sortie HART plus en détail, procéder de la façon suivante :

- **1.** Aller à : Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Communication \rightarrow HART output \rightarrow Configuration
- 2. Aller au paramètre **System polling address** et régler l'adresse de l'esclave HART de l'appareil.
- 3. Utiliser les paramètres suivants pour affecter les variables de cuve aux seconde à quatrième variables HART : Assigner valeur secondaire, Assigner valeur ternaire, Assigner valeur quaternaire.
 - └ Les quatre variables HART sont transmises à un maître HART raccordé.

Cas spécial : PV ≠ signal 4-20 mA

Dans des cas exceptionnels, il pourrait être nécessaire que la variable primaire (PV) transmette une variable de cuve différente de la sortie 4-20 mA. Cela se configure de la façon suivante.

- Aller à : Configuration → Configuration étendue → Communication → HART output → Configuration
- 2. Aller au paramètre PV source et sélectionner Custom.
 - Les paramètres supplémentaires suivants apparaissent dans le sous-menu : Assigner valeur primaire, 0 % value, 100 % value et PV mA selector.
- **3.** Aller au paramètre **Assigner valeur primaire** et sélectionner la variable de cuve à transmettre comme variable primaire (PV).
- 4. Utiliser les paramètres **0 % value** et **100 % value** pour définir une gamme pour la PV. Le paramètre **Pourcentage de la plage** indique le pourcentage pour la valeur effective de la PV. Il est compris dans la sortie cyclique vers le maître HART.



69 Mise à l'échelle de la variable de cuve en fonction du pourcentage

- A 0% value
- B 100 % value
- 1 Variable primaire (PV)
- 2 Pourcentage de la plage



Après le démarrage de l'appareil, aussi longtemps que la variable de cuve assignée n'est pas disponible, le courant de sortie adopte la valeur d'erreur définie.

Le paramètre **PV mA selector** n'affecte pas le courant de sortie aux bornes du module Analog I/O. Il sert uniquement à définir si la valeur de ce courant fait partie de la sortie HART ou non.

9.5.14 Configuration de la sortie Modbus



■ 70 Emplacements possibles des modules Modbus (exemples) ; selon la version d'appareil, ces modules peuvent également se trouver dans les slots B ou $C \rightarrow \square 48$.

Le Proservo NMS8x fait office d'esclave Modbus. Les valeurs de cuve mesurées ou calculées sont consignées dans des registres qui peuvent être interrogés par un maître Modbus.

Le sous-menu suivant est utilisé pour configurer la communication entre l'appareil et le maître Modbus :

Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Communication \rightarrow Modbus X1-4 \rightarrow Configuration ($\rightarrow \cong 237$)



9.5.15 Configuration de la sortie V1

■ 71 Emplacements possibles des modules V1 (exemples) ; selon la version d'appareil, ces modules peuvent également se trouver dans les slots B ou $C \rightarrow \square 48$.

Les sous-menus suivants sont utilisés pour configurer la communication V1 entre l'appareil et le système de commande :

- Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Communication \rightarrow V1 X1-4 \rightarrow Configuration \rightarrow 🗎 239

9.5.16 Configuration de la sortie WM550



■ 72 Emplacements possibles des modules WM550 (exemples) ; selon la version d'appareil, ces modules peuvent également se trouver dans les slots B ou $C \rightarrow \bigoplus 48$.

Les sous-menus suivants sont utilisés pour configurer la communication WM550 entre l'appareil et le système de commande :

- Menu Configuration → sous-menu Configuration étendue → sous-menu Communication → WM550 X1-4 → sous-menu Configuration →
 ⁽²⁾ 236



9.5.17 Configuration des sorties numériques

■ 73 Emplacements possibles des modules Digital I/O (exemples) ; la référence de commande détermine le nombre et l'emplacement des modules Digital I/O \rightarrow B 48.



🗷 74 Utilisation du module Digital I/O comme sortie numérique

Il y a un sous-menu **Digital Xx-x** pour chacun des modules Digital I/O de l'appareil. "X" désigne le slot dans le compartiment de raccordement, "x-x" les bornes dans ce slot. Les principaux paramètres de ce sous-menu sont **Mode de fonctionnement, Digital input source** et **Contact type**.

Une sortie numérique peut servir à

- délivrer l'état d'une alarme (si une alarme a été configurée $\rightarrow \triangleq 123$)
- transmettre l'état d'une entrée numérique (si une entrée numérique a été configurée $\rightarrow \ \textcircled{}$ 117)

Pour configurer une sortie numérique, procéder de la façon suivante :

- **1.** Aller à Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Digital Xx-x, où Xxx désigne le module Digital I/O à configurer.
- 2. Aller au paramètre **Mode de fonctionnement** et sélectionner l'option **Output passive**.
- 3. Aller au paramètre **Digital input source** et sélectionner l'alarme ou l'entrée numérique à transmettre.
- 4. Aller au paramètre **Contact type** et sélectionner comment l'état interne de l'alarme ou de l'entrée numérique doit être représentée en fonction de la sortie numérique (voir tableau ci-dessous).

État de l'alarme	État de commutation de la sortie numérique			
Etat interne de l'entree numerique	Contact type = Contact de fermeture	Contact type = Contact d'ouverture		
Inactif	Ouvert	Fermé		
Active	Fermé	Ouvert		

 Pour les applications SIL, Contact type est réglé automatiquement sur Contact d'ouverture par l'appareil lors du lancement de la procédure de confirmation SIL.

- En cas de coupure de courant, l'état de commutation est toujours "ouvert", quelle que soit l'option sélectionnée.

9.6 Réglages étendus

Pour une configuration plus détaillée des entrées signal, les calculs lié à la cuve et les sorties signal se rapportent au sous-menu **Configuration étendue** ($\rightarrow \square 204$).

9.7 Simulation

Pour vérifier la bonne configuration de l'appareil et du système de commande, il est possible de simuler différentes situations (valeurs mesurées, messages de diagnostic, etc.). Voir le sous-menu **Simulation** ($\rightarrow \cong$ 327) pour plus de détails.

9.8 Protection des réglages contre tout accès non autorisé

Il existe deux manières de protéger les réglages contre un accès non autorisé :

- Par un code d'accès ($\rightarrow \square 78$)
- Celui-ci verrouille l'accès via le module d'affichage et de configuration.

 Par le commutateur de protection (→
 ^(⇒) 79) Celui-ci verrouille l'accès aux paramètres liés aux Poids et Mesures par n'importe quelle interface utilisateur (module d'affichage et de configuration, FieldCare, autres outils de configuration).

10 Configuration

10.1 Lecture de l'état de verrouillage de l'appareil

Selon l'état de verrouillage de l'appareil, certaines opérations peuvent être verrouillées. L'état de verrouillage actuel est indiqué dans : Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow État verrouillage. Le tableau suivant résume les différents états de verrouillage :

État verrouillage	Signification	Procédure de déverrouillage
Protection en écriture hardware	L'appareil est verrouillé via le commutateur de protection en écriture dans le compartiment de raccordement.	→ 🗎 79
SIL verrouillé	L'appareil est en mode verrouillé SIL.	Voir le Manuel de sécurité fonctionnelle SIL
Transaction commerciale actif	Le mode transactions commerciales est actif.	→ 🗎 79
WHG verrouillé (en préparation)	L'appareil est en mode verrouillé WHG.	en préparation
Temporairement verrouillé	L'accès en écriture aux paramètres est temporairement bloqué en raison d'un traitement interne à l'appareil (p. ex. upload/download de données, reset). Dès la fin de ces opérations, les paramètres sont à nouveau modifiables.	Attendre la fin des opérations internes à l'appareil.

Le verrouillage est indiqué par le symbole de protection en écriture dans l'en-tête de l'affichage :



10.2 Lecture des valeurs mesurées

Les valeurs de cuve peuvent être lues dans les sous-menus suivants :

- Fonctionnement \rightarrow Niveau
- Fonctionnement → Température
- Fonctionnement → Densité
- Fonctionnement \rightarrow Pression

10.3 Commande de jauge

10.3.1 Aperçu des fonctions d'appareil disponibles

Les commandes de jauge sont principalement divisées en deux catégories.

- Commande de jauge continue
- Commande de jauge ponctuelle (non continue)
- Les commandes de jauge ponctuelles ont un état final défini. Après une commande de jauge ponctuelle, une autre commande de jauge est exécutée, elle est définie par le paramètre **Post gauge command**. Si **Post gauge command** est réglé sur **Aucune**, l'opération s'arrêtera.

La commande de jauge peut être sélectionnée dans Fonctionnement \rightarrow Gauge command. L'état de l'exécution de la commande de jauge est indiqué dans le paramètre **Gauge status**. L'état de jauge est affiché sur l'écran d'accueil par défaut.



75 Apparence typique de la vue standard (affichage des valeurs mesurées)

- 1 Module d'affichage
- 2 Désignation de l'appareil
- 3 Zone d'état
- 4 Zone d'affichage pour les valeurs mesurées
- 5 Zone d'affichage pour la valeurs mesurée et les symboles d'état
- 6 Indication de l'état de la jauge
- 7 Symbole d'état du jaugeur
- 8 Symbole d'état de la valeur mesurée

Pour plus de détails sur les symboles d'état $\rightarrow \cong 69$

Lorsque qu'une commande de jauge ponctuelle est exécutée, des informations supplémentaires sont données dans le paramètre **One-time command status** dans le menu de service.

10.3.2 Descriptions des commandes de jauge

Le tableau suivant montre les commandes de jauge et les fonctions disponibles pour le NMS8x.

1 Le numéro des schémas montre la séquence de déplacement du displacer.

Commande de jauge	Description		Post- commande de jauge
Stop	Le displacer s'arrête.	*	Pas disponible
Level	Le displacer recherche la surface du liquide et s'équilibre à cet endroit.	.	Pas disponible
Up	Le displacer monte vers la position de référence.	R Position de référence	Pas disponible
Bottom level	Le displacer recherche le fond de la cuve. Après avoir déterminé la valeur de fond, la post-commande de jauge est exécutée.	0	Valeur de réglage client
Upper I/F level	Le displacer recherche le niveau d'interface supérieur et s'équilibre à cet endroit.		Pas disponible
Lower I/F level	Le displacer recherche le niveau d'interface inférieur et s'équilibre à cet endroit.		Pas disponible
Upper density	Le NMS8x réalise une mesure de la densité instantanée dans la phase supérieure de la cuve. Une fois la mesure terminée, la post- commande de jauge est exécutée.		Valeur de réglage client
		a Profondeur d'immersion	

Commande de jauge	Description		Post- commande de jauge
Middle density	Le NMS8x réalise une mesure de la densité instantanée dans la phase intermédiaire de la cuve. Une fois la mesure terminée, la post-commande de jauge est exécutée.	a Profondeur d'immersion	Valeur de réglage client
Lower density	Le NMS8x réalise une mesure de la densité instantanée dans la phase inférieure de la cuve. Une fois la mesure terminée, la post- commande de jauge est exécutée.	a Profondeur d'immersion	Valeur de réglage client
Repeatability	Le displacer est retiré du liquide. Ensuite, le displacer reprend la mesure de niveau. Cela peut servir de vérification du fonctionnement. Cette commande de jauge ne doit être exécutée que si la commande de jauge actuelle est "Niveau".		Level
Water dip	Le displacer recherche le niveau d'interface supérieur. Une fois le displacer équilibré sur le liquide, la post-commande de jauge est exécutée.		Valeur de réglage client
Release overtension	Lorsque le displacer heurte un obstacle dans la cuve et reste coincé (message d'erreur : Surtension), cette commande relâchera la tension sur le câble en descendant d'une courte distance. Pendant une erreur de surtension, aucune autre commande de jauge ne sera exécutée.		Stop
Tank profile	Mesure du profil de densité de la cuve (fond de cuve à niveau)		Valeur de réglage client
Interface profile	Mesure du profil de densité de l'interface supérieure (niveau d'interface supérieur à niveau)		Valeur de réglage client

Commande de jauge	Description	Post- commande de jauge	
Manual profile	Mesure du profil de densité de la position réglée manuellement au niveau		Valeur de réglage client
Level standby	Le displacer se déplace jusqu'à une position réglée et y reste jusqu'à ce que le niveau de la cuve atteigne cette position. Ensuite, la commande de jauge revient à niveau.		Level
	Cette fonction peut être utilisée lors de l'alimentation ou du déversement de liquide.		

10.3.3 Sources pour les commandes de jauge

Les commandes de jauge peuvent être envoyées via différentes sources.

- Affichages ou CDI (p. ex. FieldCare)
- Entrée numérique (p. ex. interrupteur de commande)
- Bus de terrain (Modbus, V1, HART)

La dernière commande de jauge reçue via n'importe quelle source sera exécutée comme d'habitude.

Pendant l'étalonnage, les commandes de jauge ne sont pas acceptées par les sources.



- 1 Configuration de l'affichage
- 2 Entrée numérique (p. ex. interrupteur de commande)
- 3 Tankvision

Priorités des commandes de jauge

La priorité de la commande de jauge pour le NMS8x est très simple. La dernière commande de jauge reçue via n'importe quelle source sera exécutée pour supprimer la commande de jauge précédente. Toutefois, la priorité varie en fonction des appareils. En cas de remplacement de l'appareil par le NMS8x, vérifier les priorités ci-dessous.

AVIS

Une commande de jauge indésirable sera exécutée.

Si le réglage n'est pas modifié, une commande de jauge indésirable sera exécutée (p. ex. la commande Niveau via le bus de terrain écrasera la commande Stop pour la maintenance.).

 Si le système a été automatiquement ou semi-automatiquement programmé pour le fonctionnement, la maintenance ou autres, le réglage doit être modifié conformément à l'utilisation.

Proservo NMS8x

Par l'affichage		Par l'entrée numérique		Par le bus de terrain	
Commande Priorité		Commande Priorité		Commande	Priorité
Niveau	1	Niveau	1	Niveau	1

Par l'affichage		Par l'entrée numérique		Par le bus de terrain		
Interface	1	Interface	1	Interface	1	
Fond de cuve	1	Fond de cuve	1	Fond de cuve	1	
Densité instantanée	1	Densité instantanée	1	Densité instantanée	1	
Profil de densité	1	Profil de densité	1	Profil de densité	1	
Haut	1	Haut	1	Haut	1	
Arrêt	1	Arrêt	1	Arrêt	1	

Proservo NMS5/NMS7

Par l'affichage	ar l'affichage Par le NRF560			Par l'entrée numérique		Par le bus de terrain	
Commande	Priorité	Commande	Priorité	Commande	Priorité	Commande	Priorité
Niveau	4	Niveau	4	Niveau	4	Niveau	4
Interface	2	Interface	3	Interface	1	Interface	4
Fond de cuve	2	Fond de cuve	3	N/A	N/A	Fond de cuve	4
Densité instantanée	2	Densité instantanée	3	N/A	N/A	Densité instantanée	4
Profil de densité	2	Profil de densité	3	N/A	N/A	Profil de densité	4
Haut	2	Haut	3	Haut	1	Haut	4
Arrêt	2	Arrêt	3	Arrêt	1	Arrêt	4

Jaugeur asservi TGM5

Par l'affichage		Par le NRF560		Par le DRM9700		Par l'entrée numérique		Par le bus de terrain	
Commande	Priorité	Commande	Priorité	Commande	Priorité	Commande	Priorité	Commande	Priorité
Niveau	4	Niveau	4	Niveau	4	Niveau	4	Niveau	4
Interface	2	Interface	3	N/A	N/A	N/A	N/A	Interface	4
Fond de cuve	2	Fond de cuve	3	N/A	N/A	N/A	N/A	Fond de cuve	4
Densité instantanée	2	Densité instantanée	3	N/A	N/A	N/A	N/A	Densité instantanée	4
Profil de densité	2	Profil de densité	3	N/A	N/A	N/A	N/A	Profil de densité	4
Haut	2	Haut	3	Haut	1	Haut	1	Haut	4
Arrêt	2	Arrêt	3	N/A	N/A	Arrêt	1	Arrêt	4

Jaugeur asservi TGM4000

Par l'affichage		Par le DRM	9700	Par l'entrée numérique Par le bus de terrain			
Commande	Priorité	Commande	Priorité	Commande	Priorité	Commande	Priorité
Niveau	4	Niveau	4	Niveau	4	Niveau	4
Interface	2	Interface	1	N/A	N/A	Interface	4
Fond de cuve	2	N/A	N/A	N/A	N/A	Fond de cuve	4
Densité instantanée	2	N/A	N/A	N/A	N/A	Densité instantanée	4
Profil de densité	2	N/A	N/A	N/A	N/A	Profil de densité	4

Par l'affichage		Par le DRM	9700	Par l'entrée numérique Par le bus de terrain		l	
Haut	2	Haut	1	Haut	1	Haut	4
Arrêt	2	Arrêt	N/A	Arrêt	1	Arrêt	4

11 Diagnostic et suppression des défauts

11.1 Suppression des défauts générale

11.1.1 Erreurs générales

Erreur	Cause possible	Mesure corrective	
L'appareil ne réagit pas.	Absence de tension.	Appliquer la tension correcte.	
	Les câbles de raccordement ne sont pas en contact avec les bornes.	Vérifier les contacts des câbles et corriger si nécessaire.	
Aucune valeur affichée	Le connecteur de l'afficheur n'est pas correctement enfiché.	Enficher correctement le connecteur.	
	L'afficheur est défectueux.	Remplacer l'afficheur.	
	Contraste de l'affichage trop faible.	Régler Configuration → Configuration étendue → Affichage → Affichage contraste sur une valeur ≥ 60 %.	
"Erreur de communication"	Interférences électromagnétiques	Vérifier la mise à la terre de l'appareil.	
s'affiche lors du démarrage de l'appareil ou lors du raccordement de l'afficheur	Raccord de câble défectueux ou connecteur de l'afficheur défectueux.	Remplacer l'afficheur.	
La communication via l'interface CDI ne fonctionne pas.	Mauvais réglage de l'interface COM sur l'ordinateur.	Vérifier le réglage de l'interface COM sur l'ordinateur (p. ex. FieldCare) et corriger si nécessaire.	
L'appareil délivre des mesures incorrectes.	Erreur de paramétrage	Vérifier et ajuster la configuration.	

11.1.2 Erreurs de mesure spécifiques

Erreur	Cause possible	Mesure corrective	
Displacer non équilibré	Absence d'eau dans la cuve		
	Surface du liquide instable	Changement de condition du process.	
	Réglage incorrect de la densité	Contrôler le réglage de la densité.	
Displacer ne se déplace pas jusqu'à la	High stop level	Vérifier l'état du jaugeur.	
position de référence	Surtension	Vérifier l'état du jaugeur et la commande jaugeur.	
		La fonction, Relâcher surtension, peut uniquement être exécutée.	
Displacer ne mesure pas le niveau du	Low stop level	Vérifier l'état du jaugeur.	
fond	Sous-tension	Vérifier l'état du jaugeur.	
	Poids de détection du fond incorrect	Vérifier le poids de détection du fond en mode Service.	
L'état du jaugeur ne fonctionne pas sous les niveaux suivants.	Les paramètres de densité supérieure, intermédiaire et	Densité supérieure < Densité intermédiaire < Densité inférieure	
 Interface supérieure/inférieure Densité intermédiaire/inférieure Profil d'interface (IE) 	même valeur.	La différence de valeur 0,2 g/ml ou plus est requise pour le réglage comme suit. <p. ex.=""></p.>	
 Fond d'eau 		 0,8 g/ml 1,0 g/ml 1,2 g/ml 	
Après la mise sous tension, la commande jaugeur précédente n'est pas effective.	L'état jaugeur de l'entrée numérique est effectif.	Vérifier l'affectation des entrées numériques.	

Erreur	Cause possible	Mesure corrective
Réglage incorrect du niveau	La commande jaugeur de "en équilibre" n'est pas valide lorsque le niveau réglé a été délivré.	Revérifier la commande jaugeur et le niveau réglé.
Température liquide invalide	Source de température liquide incorrecte	Contrôler la source de température liquide.
	Appareil HART déconnecté	Contrôler l'appareil HART
Température vapeur invalide	Source de température liquide incorrecte	Contrôler la source de température liquide.
	Appareil HART déconnecté	Contrôler l'appareil HART
Niveau de liquide invalide	Source de niveau d'eau incorrecte	Contrôler la source de niveau d'eau
	Appareil HART déconnecté	Contrôler l'appareil HART
L'état n'est pas en mode SIL	L'état de la commande jaugeur n'est pas en mode Niveau.	Vérifier que la commande jaugeur est sur Niveau.
	Réglage incorrect du paramètre AIO	Contrôler le mode de fonctionnement, sortie 4 20 mA
		Vérifier que Utilisation pour SIL est valide.
	Réglage incorrect du paramètre DIO	Contrôler le mode de fonctionnement, sortie passive.
		Vérifier que le type de Contact est Normalement fermé.
		Vérifier que Utilisation pour SIL est valide.

11.2 Information de diagnostic dans l'affichage local

11.2.1 Message de diagnostic

Les défauts détectés par le système d'autosurveillance de l'appareil sont affichés sous forme de message de diagnostic en alternance avec l'affichage de la valeur mesurée.



Signaux d'état

A0013956	"Défaut" Un défaut de l'appareil s'est produit. La valeur mesurée n'est plus valable.
C	"Test de fonction" L'appareil est en mode Service (p. ex. pendant une simulation ou un avertissement).
S	 "Hors spécifications" L'appareil fonctionne : En dehors de ses spécifications techniques (p. ex. pendant le démarrage ou le nettoyage) En dehors du paramétrage effectué par l'utilisateur (p. ex. niveau en dehors de l'étendue paramétrée)
A0013957	"Maintenance nécessaire" La maintenance de l'appareil est nécessaire. La valeur mesurée reste valable.

Symboles d'état (symbole pour le niveau d'événement)

8	A0013961	État "Alarme" La mesure est interrompue. Les sorties signal prennent l'état d'alarme défini. Un message de diagnostic est généré.
Δ	A0013962	État "Avertissement" L'appareil continue de mesurer. Un message de diagnostic est généré.

Événement de diagnostic et texte d'événement

Le défaut peut être identifié à l'aide de l'événement de diagnostic. Le texte d'événement y contribue en fournissant une indication quant au défaut. Par ailleurs, le symbole d'état correspondant précède l'événement de diagnostic.



S'il y a plusieurs événements de diagnostic simultanément, seul le message de diagnostic avec la plus haute priorité est affiché. Les autres messages de diagnostic présents peuvent être affichés dans le sous-menu **Liste de diagnostic** ($\rightarrow \square$ 323).

Éléments de configuration

Fonctions de configuration dans le menu, sous-menu					
(+)	Touche Plus				
A0013970	Ouvre le message relatif aux mesures correctives.				
(E)	Touche Enter				
A0013952	Ouvre le menu de configuration.				



11.2.2 Demande de mesures correctives

76 Message relatif aux mesures correctives

- 1 Informations de diagnostic
- 2 Texte court
- 3 ID service
- 4 Niveau diagnostic avec code diagnostic
 5 Durée d'annarition de l'événement
- 5 Durée d'apparition de l'événement6 Mesures correctives

Un message de diagnostic apparaît dans la vue standard (affichage des valeurs mesurées).

- 1. Appuyer sur ∃ (symbole ④).
 - └ Le sous-menu **Liste de diagnostic** s'ouvre.
- 2. Sélectionner l'événement diagnostic souhaité avec ⊕ ou ⊡ et activer .
 - Le message relatif aux mesures correctives de l'événement diagnostic sélectionné s'ouvre.
- 3. Appuyer simultanément sur \Box + \pm .
 - └ Le message relatif aux mesures correctives se ferme.

L'utilisateur se trouve dans le menu **Diagnostic** dans une entrée d'événement diagnostic, p. ex. dans le sous-menu **Liste de diagnostic** ou **Dernier diagnostic**.

- 1. Appuyer sur E.
 - Le message relatif aux mesures correctives de l'événement diagnostic sélectionné s'ouvre.
- 2. Appuyer simultanément sur \Box + \pm .
 - └ Le message relatif aux mesures correctives se ferme.

11.3 Informations de diagnostic dans FieldCare

Les défauts reconnus par l'appareil sont affichés dans l'outil de configuration après établissement de la liaison sur la page de démarrage.

Xxxxxx///		
Nom d'appareil: Désignation du point de mess Etat du signal:	XXXXXXX W Test fonction (C)	Débite massique: 🔁 12.34 kg/h Débite volumique: 🧭 12.34 m³/h
 Xxxxxx Point Diagnostic 1: Point Diagnostic 1: Point d'accès via logiciel: Point d'accès via logiciel: Point Configuration Point Diagnostic 	C485 Simu Désactiver Maintenance	Instrument health status Image: State of the status Image: State of the status Image: State of the state o
⊕ — Dagnoste ⊕ Expert		Information de correction: Désactiver simulation (Service 🗹

- 1 Zone d'état avec signal d'état
- 2 Informations de diagnostic

Гĭ

3 Mesures correctives avec ID service

En outre, les événements de diagnostic qui se sont produits peuvent être affichés dans le sous-menu **Liste de diagnostic**.

11.3.1 Signaux d'état

Les signaux d'état fournissent des renseignements sur l'état et la fiabilité de l'appareil en catégorisant l'origine de l'information d'état (événement de diagnostic).

Symbole	Signification
A0017271	Défaut Un défaut de l'appareil s'est produit. La valeur mesurée n'est plus valable.
A0017278	Contrôle du fonctionnement L'appareil est en mode Service (p. ex. pendant une simulation ou un avertissement).
A0017277	En dehors des spécifications L'appareil fonctionne en dehors de ses spécifications techniques (p. ex. en dehors de la gamme de température de process)
A0017276	Maintenance nécessaire La maintenance de l'appareil est nécessaire. La valeur mesurée reste valable.

Les signaux d'état sont classés selon VDI/VDE 2650 et recommandation NAMUR NE 107.

11.3.2 Appel des mesures correctives

Afin de pouvoir supprimer les défauts rapidement, chaque événement de diagnostic comporte des mesures de suppression :

- Sur la page de démarrage
 Les mesures de suppression sont indiquées sous l'information de diagnostic dans une zone séparée.
- Dans le menu Diagnostic

Les mesures de suppression peuvent être interrogées dans la zone de travail de l'interface de configuration.

L'utilisateur se trouve dans le menu **Diagnostic**.

1. Afficher le paramètre souhaité.

- 2. A droite dans la zone de travail, passer avec le curseur sur le paramètre.
 - └ Une infobulle avec mesure corrective pour l'événement diagnostic apparaît.
| Numéro de
diagnostic | Texte court | Mesures correctives | Signal
d'état
[au
départ
usine] | Comportement du
diagnostic
[au départ usine] |
|-------------------------|-----------------------------------|---|---|--|
| Diagnostic du | capteur | | | |
| 102 | Erreur incompatibilité
sensor | Redémarrer appareil Contacter service après-
vente | F | Alarm |
| 150 | Detector error | Restart device Check electrical connections
of detector Replace detector unit | F | Alarm |
| 151 | Défaut électronique sensor | Remplacer module electronique sensor | F | Alarm |
| Diagnostic de | l'électronique | | | |
| 242 | SW incompatible | 1. Contrôler Software | F | Alarm |
| 252 | Module incompatible | Vérifier si le correct module
électronique est branché Remplacer le module
électronique | F | Alarm |
| 261 | Module électronique | Redémarrer capteur Contrôler modules
électroniq. Chang.mod.E/S ou
électronique princ. | F | Alarm |
| 262 | Connexion module | Contrôler liaisons avec
module Remplacer module
électronique | F | Alarm |
| 270 | Défaut électronique
principale | Remplacer électronique
principale | F | Alarm |
| 271 | Défaut électronique
principale | Redémarrer appareil Changer électronique
principale | F | Alarm |
| 272 | Défaut électronique
principale | Redémarrer l'appareil | F | Alarm |
| 272 | Défaut électronique
principale | Redémarrer appareil Contacter service après-
vente | F | Alarm |
| 273 | Défaut électronique
principale | Opération d'urgence via
afficheur Changer électronique
principale | F | Alarm |
| 275 | Défaut module E/S | Redémarrer appareil Changer module E/S | F | Alarm |
| 276 | Module E/S défaillant | Redémarrer appareil Changer module E/S | F | Alarm |
| 282 | Mémoire de données | Redémarrer appareil Contacter service après-
vente | F | Alarm |
| 283 | Contenu mémoire | Transférer données ou RAZ
capteur Contactez SAV | F | Alarm |
| 284 | Detector SW update in progress | Mise à jour du firmware en
cours, patientez s'il vous plaît! | F | Alarm |

Numéro de diagnostic	Texte court	Mesures correctives	Signal d'état [au départ usine]	Comportement du diagnostic [au départ usine]
311	Défaut électronique	Maintenance requise! 1. Ne pas resetter 2. Contacter Service	М	Warning
333	System recovery required	ry required HW change detected F Alarm System configuration recovery required Go to menu on device and perform recovery		Alarm
334	System recovery failure	HW changed, system recovery failure. Return to factory	F	Alarm
381	Displacer distance invalid	 Calibrate sensor Restart device Replace sensor electronics 	F	Alarm
382	Sensor communication	 Check connection of sensor electronics Restart device Replace sensor electronics 	F	Alarm
Diagnostic de	la configuration			
400	AIO simulation output	Deactivate simulation AIO output	С	Warning
401	DIO simulation output	Deactivate simulation DIO output	С	Warning
403	Calibration AIO	 Redémarrer appareil Changer module E/S 	F	Alarm
404	Calibration AIP	 Redémarrer appareil Changer module E/S 	F	Alarm
405	COMM timeout DIO 1 8	 Contrôler câblage Changer module E/S 	F	Alarm
406	IOM offline	 Contrôler câblage Changer module E/S 	F	Alarm
407	COMM timeout AIO 1 2	 Contrôler câblage Changer module E/S 	F	Alarm
408	Invalid range AIO 1 2	 Check device configuration. Check wiring. 	С	Warning
409	RTD temp out of range 1 2	 Contrôler modules électroniques Changer module E/S ou électronique principale 	С	Warning
410	Transmission données	 Vérifier liaison Réessayer le transfert de données 	F	Alarm
411	Hart device 1 15 has malfunction	 Check HART device Change HART device 	F	Alarm ¹⁾
412	Download en cours	Download en cours, veuillez patienter	С	Warning
413	NMT 1 15: element is open or short	 Check NMT wiring connection Replace NMT 	C	Warning
415	Hart device 1 15 offline	 Check HART device Change HART device 	С	Warning
434	Horloge temps réel défectueuse	Remplacer électronique principale	С	Warning

Numéro de diagnostic	Texte court	Mesures correctives	Signal d'état [au départ usine]	Comportement du diagnostic [au départ usine]
436	Date/heure incorrecte	Vérifier réglage date et heure	М	Warning
437	Configuration incompatible	 Redémarrer appareil Contacter service après- vente 	F	Alarm
438	Bloc de données	 Contrôler fichier données Contrôler configuration Up/download de la nvelle config 	М	Warning
441	AIO 1 2 current output alarm	 Vérifier process Vérifier réglages sortie courant 	F	Alarm
442	AIO 1 2 current output warning	 Vérifier process Vérifier réglages sortie courant 	С	Warning
443	AIO 1 2 Input not HART compatible	Change PV source or AIO input source.	С	Warning
484	Simulation mode défaut	Désactiver simulation	С	Alarm
495	Simulation événement Désactiver simulation C V		Warning	
500	AIO C1-3 source no longer valid	Change input source	С	Warning
501	Level source no longer valid	Change input source	С	Warning
502	GP1 source no longer valid	Change input source	С	Warning
503	GP2 source no longer valid	Change input source	С	Warning
504	GP3 source no longer valid	Change input source	С	Warning
505	GP4 source no longer valid	Change input source	С	Warning
506	Water level source no longer valid	Change input source	С	Warning
507	Liquid temp source no longer valid	Change input source	С	Warning
508	Vapor temperatur source no longer valid	Change input source	С	Warning
509	Air temperature source no longer valid	Change input source	С	Warning
510	P1 source no longer valid	Change input source	С	Warning
511	P2 source no longer valid	Change input source	С	Warning
512	P3 source no longer valid	Change input source	С	Warning
513	Upper density source no longer valid	Change input source	С	Warning
514	Middle density source no longer valid	Change input source	С	Warning
515	Lower density source no longer valid	Change input source	С	Warning
516	Gauge command source no longer valid	Change input source	С	Warning
517	Gauge status source no longer valid	Change input source	С	Warning
518	Average density source no longer valid	Change input source	С	Warning

Numéro de diagnostic	Texte court	Mesures correctives	Signal d'état [au départ usine]	Comportement du diagnostic [au départ usine]
519	Upper interface source no longer valid	Change input source	С	Warning
520	Lower interface source no longer valid	Change input source	С	Warning
521	Bottom level source no longer valid	Change input source	С	Warning
522	Displacer position source not valid	Change input source	С	Warning
523	Distance source no longer valid	Change input source	С	Warning
524	Balance flag source no longer valid	Change input source	С	Warning
525	One time cmd source no longer valid	Change input source	С	Warning
526	Alarm 1 4 source no longer valid	Change input source	С	Warning
527	AIO B1-3 source no longer valid	Change input source	С	Warning
528	CTSh	 Check device configuration. Check wiring. 	С	Warning
529	HTG	 Check device configuration. Check wiring. 	С	Warning
530	HTMS	 Check device configuration. Check wiring. 	С	Warning
531	HyTD correction value	 Check device configuration. Check wiring. 	С	Warning
532	HART output: PV source not valid	Change input source	С	Warning
533	HART output: SV source not valid	Change input source	С	Warning
534	HART output: QV source not valid	Change input source	С	Warning
535	HART output: TV source not valid	Change input source	С	Warning
536	Display: source no longer valid	Change input source	С	Warning
537	Trend: source no longer valid	Change input source	С	Warning
538	HART output: PV mA source not valid	Change input source	С	Warning
539	Modbus 1-4 SP source invalid	Set valid SP input selector	С	Warning
540	V1 1-4 SP source invalid	Set valid SP input selector	С	Warning
541	Modbus 1-4 alarm source invalid	Set valid alarm input selector	С	Warning
542	V1 1-4 alarm source invalid	Set valid alarm input selector	С	Warning
543	Modbus 1-4 analog source invalid	Set valid analog input selector	С	Warning

Numéro de diagnostic	Texte court	Mesures correctives	Signal d'état [au départ usine]	Comportement du diagnostic [au départ usine]
544	V1 1-4 analog source invalid	Set valid analog input selector	С	Warning
545	Modbus 1-4 user value source invalid	Set valid user value input selector	С	Warning
546	Modbus 1-4 discrete value source invalid	Set valid user discrete input selector	С	Warning
547	V1 1-4 user value source invalid	Set valid user value input selector	С	Warning
548	V1 1-4 discrete value source invalid	Set valid user discrete input selector	С	Warning
549	Modbus 1-4 percent source invalid	Set valid percentage input selector	С	Warning
550	V1 1-4 percent source invalid	Set valid percentage input selector	С	Warning
560	Calibration mandatory	 Carry out weight calibration Carry out reference calibration Carry out drum calibration 	С	Alarm
564	DIO B1-2 source no longer valid	Change input source	С	Warning
565	DIO B3-4 source not valid	Change input source	С	Warning
566	DIO C1-2 source no longer valid	Change input source	С	Warning
567	DIO C3-4 source no longer valid	Change input source	С	Warning
568	DIO D1-2 source no longer valid	Change input source	С	Warning
569	DIO D3-4 source no longer valid	Change input source	С	Warning
585	Simulation distance	Désactiver simulation	С	Warning
586	Enregistrement suppression	Enregistrement map en cours Veuillez patienter	С	Warning
598	DIO A1-2 source no longer valid	Change input source	С	Warning
599	DIO A3-4 source no longer valid	Change input source	С	Warning
Diagnostic du	process			
801	Energie trop faible	Tension d'alimentation trop faible, augmenter tension d'alimentation	S	Warning
803	Courant de boucle	1. Check device configuration.	F	Alarm
803	Courant de boucle 1 2	2. Check wiring.	М	Warning
803	Courant de boucle		С	Warning
825	System temperature	1. Vérifier température	S	Warning
825	System temperature	ambiante 2. Vérifier température process	F	Alarm
826	Température capteur	1. Vérifier température ambiante	S	Warning
826	Température capteur	2. Vérifier température process	F	Alarm

Numéro de diagnostic	Texte court	Mesures correctives	Signal d'état [au départ usine]	Comportement du diagnostic [au départ usine]
844	Process value out of specification	1. Check process value 2. Check application	S	Alarm ¹⁾
844	Process value out of specification	3. Check sensor	S	Warning
903	Courant de boucle 1 2	 Check device configuration. Check wiring. 	F	Alarm
904	Sortie digitale 1 8	 Check device configuration. Check wiring. 	F	Alarm
941	Perte écho	 Check process value Check application Check sensor 	S	Warning
942	Dans distance de sécurité	 Contrôler niveau Contrôler distance de sécurité RAZ 	S	Warning
943	dans la distance de blocage	Précision réduite, contrôler niveau	S	Warning
950	Diagnostic étendu	Effectuer votre opération de maintenance	М	Warning
961	Alarm 1 4 HighHigh	 Check alarm source Check configuration settings 	С	Warning
962	Alarm 1 4 High	 Check alarm source Check configuration settings 	С	Warning
963	Alarm 1 4 Low	 Check alarm source Check configuration settings 	С	Warning
964	Alarm 1 4 LowLow	 Check alarm source Check configuration settings 	С	Warning
965	Alarm 1 4 HighHigh	 Check alarm source Check configuration settings 	F	Alarm
966	Alarm 1 4 High	 Check alarm source Check configuration settings 	F	Alarm
967	Alarm 1 4 Low	 Check alarm source Check configuration settings 	F	Alarm
968	Alarm 1 4 LowLow	 Check alarm source Check configuration settings 	F	Alarm
970	Overtension	 Check displacer and process conditions Release overtension 	С	Alarm
971	Undertension	Check displacer and process.	С	Alarm

1) Le comportement de diagnostic peut être modifié.

Les paramètres n° 941, 942 et 943 sont uniquement utilisés pour NMR8x et NRF81.

11.5 Liste de diagnostic

La Liste de diagnostic comprend jusqu'à 5 messages de diagnostic actuels. S'il y a plus de 5 messages de diagnostic, ce sont les messages avec la plus haute priorité qui sont affichés.

Chemin de navigation

Diagnostic \rightarrow Liste de diagnostic

Appeler et fermer les mesures correctives

1. Appuyer sur E.

└ Le message relatif aux mesures correctives de l'événement diagnostic sélectionné s'ouvre.

2. Appuyer simultanément sur \Box + \pm .

└ Le message relatif aux mesures correctives se ferme.

11.6 Réinitialisation de l'appareil de mesure

Pour réinitialiser l'appareil à un état défini, utiliser le paramètre **Reset appareil** ($\Rightarrow \square 318$).

11.7 Informations sur l'appareil

Les informations sur l'appareil (référence, version de hardware et de software de chaque module, etc.) se trouvent dans le sous-menu **Information appareil** ($\rightarrow \square$ 324).

11.8 Historique du firmware

Date Version Modifications		Documentation (NMS80)			
	de software		Manuel de mise en service	Description des paramètres de l'appareil	Information technique
04.2016	01.00.zz	Software d'origine	BA01456G/00/FR/01.16	GP01074G/00/FR/01.16	TI01248G/00/FR/01.16
12.2016	01.02.zz	Corrections d'erreur et améliorations	BA01456G/00/FR/02.17	GP01074G/00/FR/02.17	TI01248G/00/FR/02.17
07.2018	01.03.zz	Mise à jour du software	BA01456G/00/FR/04.18	GP01074G/00/FR/03.18	TI01248G/00/FR/04.18

12 Maintenance

12.1 Travaux de maintenance

En principe, l'appareil ne requiert pas de maintenance spécifique.

12.1.1 Nettoyage extérieur

Lors du nettoyage extérieur des appareils de mesure, il faut veiller à ce que le produit de nettoyage employé n'attaque pas la surface du boîtier et les joints.

12.2 Prestations Endress+Hauser

Endress+Hauser offre une multitude de prestations comme le réétalonnage, la maintenance ou les tests d'appareils.

Des indications détaillées sur les prestations vous seront fournies par votre agence Endress+Hauser.

13 Réparation

13.1 Généralités sur les réparations

13.1.1 Concept de réparation

Le concept de réparation Endress+Hauser tient compte du fait que les appareils sont construits de façon modulaire et que les réparations peuvent être effectuées par le service Endress+Hauser ou par des clients spécialement formés.

Les pièces de rechange sont disponibles par kits. avec les instructions de remplacement correspondantes.

Pour plus de renseignements sur le SAV et les pièces de rechange, contacter le SAV Endress+Hauser.

13.1.2 Réparation des appareils certifiés Ex

Lors de réparations d'appareils certifiés Ex, il faut tenir compte de ce qui suit :

- Seul du personnel spécialisé ou le Service Endress+Hauser est autorisé à effectuer des réparations sur les appareils certifiés Ex.
- Il faut obligatoirement respecter les normes et les directives nationales en vigueur, ainsi que les Conseils de sécurité (XA) et les certificats.
- Seules des pièces de rechange provenant d'Endress+Hauser doivent être utilisées.
- Lors de la commande de pièces de rechange, il faut respecter la désignation de l'appareil sur la plaque signalétique. Les pièces ne doivent être remplacées que par des pièces semblables.
- Les réparations doivent être effectuées en tenant compte des instructions. Après une réparation, il faut exécuter l'essai individuel prescrit pour l'appareil.
- Seul le Service Endress+Hauser est autorisé à réaliser la transformation d'un appareil certifié en une autre version certifiée.
- Chaque réparation ou transformation doit être documentée.

13.1.3 Remplacement d'un appareil ou d'un module électronique

Après le remplacement d'un appareil complet ou de la carte mère électronique, les paramètres peuvent être téléchargés à nouveau dans l'appareil via FieldCare.

Condition : La configuration de l'ancien appareil a été mémorisée au préalable dans l'ordinateur via FieldCare.

Si un module électronique du capteur ou d'autres composants du capteur ont été remplacés, l'étalonnage du jaugeur asservi doit être répété. Se référer à $\rightarrow \cong 89$.



La fonction "Save/Restore"

Une fois la configuration d'appareil sauvegardée dans un ordinateur et restaurée dans l'appareil à l'aide de la fonction **Save/Restore** de FieldCare, l'appareil doit être redémarré par le réglage suivant :

$\label{eq:configuration} \begin{array}{l} \mbox{-} Configuration \mbox{-} definition \mbox{-} Administration \mbox{-} \mbox{-} Reset \mbox{-} appareil = Rédémarrer l'appareil.} \end{array}$

Cela garantit le bon fonctionnement de l'appareil après la restauration.

13.2 Pièces de rechange

Certains composants d'appareil remplaçables sont représentés sur l'aperçu dans le couvercle du compartiment de raccordement.

L'aperçu des pièces de rechange comprend les indications suivantes :

- Une liste des principales pièces de rechange de l'appareil avec leur référence de commande.
- L'URL pour le *W@M Device Viewer* (www.endress.com/deviceviewer) : Toutes les pièces de rechange de l'appareil y sont listées avec leur référence de commande et peuvent y être commandées. Le cas échéant, on y trouve également les instructions de montage à télécharger.

13.3 Services Endress+Hauser

Endress+Hauser propose un grand nombre de services.

Des indications détaillées sur les prestations vous seront fournies par votre agence Endress+Hauser.

13.4 Retour de matériel

Les exigences pour un retour sûr de l'appareil peuvent varier en fonction du type d'appareil et de la législation nationale.

- 1. Consulter le site web pour plus d'informations : http://www.endress.com/support/return-material
- 2. Retourner l'appareil s'il a besoin d'être réparé ou étalonné en usine, ou si le mauvais appareil a été commandé ou livré.

13.5 Mise au rebut

Tenir compte des conseils suivants lors de la mise au rebut :

- Tenir compte des directives nationales en vigueur.
- Veiller à un tri et un recyclage des composants de l'appareil.

14 Accessoires

14.1 Accessoires spécifiques à l'appareil

14.1.1 Capot de protection climatique



77 Capot de protection climatique ; unité de mesure : mm (in)

Matériaux

- Capot de protection et étriers de montage Matériau
 316L (1.4404)
- Vis et rondelles Matériau

A4

- Le capot de protection climatique peut être commandé avec l'appareil : Caractéristique de commande 620 "Accessoires joints", option PA "Capot de protection climatique")
 - Il peut également être commandé comme accessoire : Référence : 71305035 (pour NMS8x)

14.1.2 Chambre d'étalonnage

Une chambre d'étalonnage est recommandée pour l'utilisation avec des jaugeurs de niveau afin de permettre la maintenance (retrait du displacer 70 mm (2,76 in) ou plus grand) pendant que la cuve est en service. Contacter Endress+Hauser si nécessaire.

14.1.3 Vanne à boule

Des vannes à boule sont recommandées pour l'utilisation avec des jaugeurs de niveau afin de permettre la maintenance (retrait des displacers) pendant que la cuve est en service. Contacter Endress+Hauser si nécessaire.

14.1.4 Commutateur de commande

Un commutateur de commande est utilisé pour les jaugeurs de niveau montés sur cuve. Cela permet une commutation de contact supplémentaire pour commander la configuration du jaugeur, par exemple hisser le displacer. Contacter Endress+Hauser si nécessaire.

14.1.5 Soupape de décharge et manomètre

Une soupape de décharge est utilisée pour libérer la pression à l'intérieur du boîtier du NMS8x avant la maintenance.



🖻 78 Soupape de décharge

Un manomètre est utilisé pour vérifier la pression de process à l'intérieur du boîtier.



🗷 79 Manomètre



80 Position de montage de la soupape de décharge et du manomètre

- 1 Manomètre
- 2 Soupape de décharge

14.1.6 Buse de nettoyage et buse de dégazage

Une buse de nettoyage pour nettoyer l'intérieur du boîtier est particulièrement recommandée pour les applications agroalimentaires et d'alcool.

Une buse de dégazage pour purger le gaz à l'intérieur du boîtier est particulièrement recommandée pour un ciel d'azote lors d'applications pétrochimiques ou chimiques.



81 Trous pour la buse de nettoyage et la buse de dégazage

- 1 Buse de nettoyage
- 2 Buse de dégazage

14.2 Accessoires spécifiques à la communication

Adaptateur WirelessHART SWA70

- Sert à la connexion sans fil d'appareils de terrain
- L'adaptateur WirelessHART, facilement intégrable sur les appareils de terrain et dans une infrastructure existante, garantit la sécurité des données et de transmission et peut être utilisé en parallèle avec d'autres réseaux sans fil

Pour plus de détails, voir le manuel de mise en service BA00061S

Gauge Emulator, Modbus to BPM

- À l'aide du convertisseur de protocole, il est possible d'intégrer un appareil de terrain dans un système hôte même si l'appareil de terrain ne connaît pas le protocole de communication du système hôte. Supprime le verrouillage fournisseur pour les appareils de terrain.
- Protocole de communication de terrain (appareil de terrain) : Modbus RS485
- Protocole de communication hôte (système hôte) : Enraf BPM
- 1 appareil de mesure par Gauge Emulator
- Alimentation séparée : 100 ... 240 V_{AC}, 50 ... 60 Hz, 0,375 A, 15 W
- Plusieurs agréments pour la zone explosible

Gauge Emulator, Modbus to TRL/2

- À l'aide du convertisseur de protocole, il est possible d'intégrer un appareil de terrain dans un système hôte même si l'appareil de terrain ne connaît pas le protocole de communication du système hôte. Supprime le verrouillage fournisseur pour les appareils de terrain.
- Protocole de communication de terrain (appareil de terrain) : Modbus RS485
- Protocole de communication hôte (système hôte) : Saab TRL/2
- 1 appareil de mesure par Gauge Emulator
- Alimentation séparée : 100 ... 240 V_{AC}, 50 ... 60 Hz, 0,375 A, 15 W
- Plusieurs agréments pour la zone explosible

14.3 Accessoires spécifiques au service

Accessoires	Description
Commubox FXA195	Pour communication HART à sécurité intrinsèque avec FieldCare via interface USB.
HART	Pour plus de détails, voir l'Information technique TI00404F

Accessoires	Description
Commubox FXA291	Relie les appareils de terrain Endress+Hauser à l'interface CDI (= Endress+Hauser Common Data Interface) et l'interface USB d'un ordinateur de bureau ou portable. Référence : 51516983
	Pour plus de détails, voir l'Information technique TI00405C

Accessoires	Description
DeviceCare SFE100	Outil de configuration pour appareils HART, PROFIBUS et FOUNDATION Fieldbus
	Information technique TI01134S
	 DeviceCare est disponible au téléchargement sous www.software-products.endress.com. Le téléchargement requiert d'être enregistré dans le portail des logiciels Endress+Hauser. En alternative, il est possible de commander un DVD DeviceCare avec l'appareil. Structure du produit : Caractéristique 570 "Service", Option IV "Tooling DVD (DeviceCare Setup)".
FieldCare SFE500	Outil de gestion des équipements basé sur FDT d'Endress+Hauser. Il est capable de configurer tous les équipements de terrain intelligents de l'installation et facilite leur gestion. Grâce à l'utilisation d'informations d'état, il constitue en outre un moyen simple, mais efficace, de contrôler leur état. Information technique TI00028S

14.4 Composants système

Accessoires	Description
RIA15	Afficheur de process compact, universel, avec de très faibles chutes de tension pour l'affichage des signaux 420 mA/HART Pour plus de détails, voir l'Information technique TI01043K.
Tankvision • Tank Scanner NXA820 • Data Concentrator NXA821 • Host Link NXA822	Système de gestion des stocks avec logiciel totalement intégré pour la configuration via un navigateur web standard Pour plus de détails, voir l'Information technique TI00419G.

15 Menu de configuration

- 🛐 🗉 🗐 : Chemin de navigation pour le module de commande sur l'appareil
 - 🗐 : Chemin de navigation pour l'outil de configuration (p. ex. FieldCare)
 - E : Le paramètre peut être verrouillé via le software

15.1 Vue d'ensemble du menu de configuration

• Cette section liste les paramètres des menus suivants :

- Configuration ($\rightarrow \square$ 188)
- Diagnostic (→ 🖺 320)

Naviaation

- Pour le menu Expert, se référer au manuel "Description des paramètres de l'appareil" (GP) de l'appareil concerné.
- Selon la version d'appareil et le paramétrage, tous les sous-menus et paramètres ne sont pas disponibles. Vous trouverez plus de détails dans la description des paramètres dans la catégorie "Condition".
- La représentation correspond essentiellement au menu dans un outil de configuration (par ex. FieldCare). Il peut y avoir de légères différences dans la structure de menu sur l'afficheur local. Les détails sont mentionnés dans la description des sous-menus concerné.

Fonctionnement		→ 🗎 171
Gauge command		→ 🗎 171
Distance		→ 🗎 172
Net weight		→ 🗎 172
Gauge status		→ 🗎 172
Balance flag		→ 🗎 173
Standby level		→ 🗎 173
One-time command sta	itus	→ 🖺 174
► Niveau		→ 🗎 175
Ni	veau de cuve	→ 🗎 175
Та	ink Level %	→ 🗎 175
Та	ink ullage	→ 🗎 175
Ta	nk ullage %	→ 🗎 175
UF	oper interface level	→ 🗎 176

	Upper interface level timestamp	→ 🗎 176
	Lower interface level	→ 🗎 176
	Lower interface level timestamp	→ 🗎 176
	Bottom level	→ 🗎 177
	Bottom level timestamp	→ 🗎 177
	Water level	→ 🗎 177
	Measured level	→ 🗎 177
	Distance	→ 🗎 172
	Displacer position	→ 🖺 178
		→ 🖹 178
• Temperature		/ 🗆 1/0
	Air temperature	→ 🗎 178
	Liquid temperature	→ 🗎 178
	Vapor temperature	→ 🖺 179
	► NMT element values	→ 🗎 179
	► Element temperature	→ 🗎 179
	Element temperature 1 24	→ 🖺 179
	► Element position	→ 🖺 180
	Element position 1 24	→ 🗎 180
► Densité		→ 🖺 180
	Observed density	→ 🗎 180
	Vapor density	→ 🗎 180
	Air density	→ 🗎 181
	Measured upper density	→ 🗎 181
	Upper density timestamp	→ 🗎 181
	Measured middle density	→ 🗎 181

		Middle Density Tim	nestamp	→ 🖺 182
		Measured lower der	nsity	→ 🗎 182
		Lower density times	stamp	→ 🖺 182
		Profile point		→ 🖺 182
		Profile average dens	sity	→ 🖺 183
		Profile density time	estamp	→ 🖺 183
		► Profile density		→ 🗎 184
			Profile density 0 49	→ 🗎 184
			Profile density position 0 49	→ 🗎 184
	► Pression			→ 🗎 184
		P1 (bottom)		→ 🗎 184
		P3 (top)		→ 🖺 185
	► GP values			→ 🖺 186
		GP 1 4 name		→ 🗎 186
		GP Value 1		→ 🗎 186
		GP Value 2		→ 🖺 186
		GP Value 3		→ 🖺 186
		GP Value 4		→ 🖺 187
✤ Configuration				→ 🖺 188
	Désignation du poi	nt de mesure]	→ 🖺 188
	Units preset]	→ 🖺 188
	Upper density]	→ 🖺 189
	Middle density]	→ 🖺 189
	Lower density]	→ 🖺 189
	Gauge command]	→ 🖺 171

Conditions de process]		→ 🗎 190
Empty]		→ 🗎 190
Tank reference height]		→ 🗎 191
Niveau de cuve]		→ 🗎 175
Set level]		→ 🖺 191
Level source]		→ 🗎 192
High stop level				→ 🗎 192
Low stop level				→ 🗎 192
Distance				→ 🗎 172
Liquid temp source				→ 🗎 193
► Étalonnage				→ 🖺 194
► Mo	ve displacer			→ 🖺 194
	-			
		Move distance		→ 🗎 194
		Distance		→ 🖺 172
		Move displacer		→ 🗎 194
		Motor status]	→ 🗎 195
		Move displacer		→ 🗎 195
► Sen	sor calibratio	n		→ 🗎 196
		Sensor calibration		→ 🗎 196
		Offset weight		→ 🖺 196
		Span weight		→ 🖺 196
]	
		Zero calibration		→ 🗎 197
		Calibration status		→ 🖺 197
		Offset calibration		→ 🖺 197
		Span calibration]	→ 🖺 198

	► Reference calibr	ation			→ 🗎 199
		Reference calibratic	on		→ 🖺 199
		Reference position			→ 🖺 199
		Progress			→ 🗎 199
		Calibration status			→ 🗎 197
	► Drum calibration	n]		→ 🗎 201
		Drum calibration			→ 🗎 201
		Set high weight			→ 🗎 201
		Make drum table			→ 🗎 201
		Drum table point			→ 🗎 202
		Calibration status			→ 🗎 197
		Make low table			→ 🗎 202
		Set low weight			→ 🗎 203
► Configuration ét	tendue]			→ 🗎 204
	État verrouillage]		→ 🗎 204
	Droits d'accès via log	giciel]		→ 🗎 204
	Entrer code d'accès]		→ 🗎 204
	► Input/output]		→ 🗎 205
		► HART devices			→ 🗎 205
			Number of devices		→ 🗎 205
			► HART Device(s)		→ 🗎 206
			► Forget device		→ 🗎 211
		► Analog IP			→ 🗎 212
			Mode de fonctionne	ment	→ 🗎 212
			RTD type		→ 🗎 212

		RTD connection type	→ 🗎 213
		Process value	→ 🗎 213
		Process variable	→ 🗎 214
		0 % value	→ 🖺 214
		100 % value	→ 🗎 214
		Input value	→ 🗎 215
		Minimum probe temperature	→ 🗎 215
		Maximum probe temperature	→ 🖺 215
		Prohe nosition	→ 🖺 216
		Dempine factor) E 210
			7 🖬 210
-		Gauge current	→ 🗎 216
L	► Analog I/O		→ 🖺 217
		Mode de fonctionnement	→ 🖺 217
		Etendue de mesure courant	→ 🗎 218
		Valeur de courant fixe	→ 🖺 219
		Analog input source	→ 🗎 219
		Mode défaut	→ 🖺 220
		Error value	→ 🗎 221
		Input value	→ 🗎 221
		0 % value	→ 🖺 221
		100 % value	→ 🗎 222
		Input value %	→ 🗎 222
		Valeur de sortie	→ 🗎 222
		Process variable	→ 🗎 223
		Analog input 0% value	→ 座 222
		1 maiog mput 0 % value	/ = 449

Analog input 100% value	→ 🗎 223
Error event type	→ 🗎 224
Process value	→ 🗎 224
Input value in mA	→ 🗎 224
Input value percent	→ 🗎 225
Damping factor	→ 🗎 225
Used for SIL/WHG	→ 🗎 225
Expected SIL/WHG chain	→ 🗎 226
► Digital Xx-x	
Mode de fonctionnement	
Digital input source	
Input value	
Contact type	
Output simulation]
Valeur de sortie	
Readback value	
Used for SIL/WHG]
► Digital input mapping	→ 🗎 232
Digital input source 1	→ 🗎 232
Digital input source 2	→ 🗎 232
Gauge command 0	→ 🗎 233
Gauge command 1	→ 🗎 233
Gauge command 2	→ 🗎 234
Gauge command 3) → 🗎 234

► Communication	1]	→ 🖺 236
	► Communication	interface 1 2	
		Communication interface protocol	
		► Configuration	→ 🗎 237
		► Configuration	→ 🗎 239
		► V1 input selector	→ 🗎 242
	► HART output		→ 🖺 246
		► Configuration	→ 🗎 246
		► Information	→ 🗎 253
► Application			→ 🗎 255
	► Tank configurat	ion	→ 🗎 255
		► Niveau	→ 🗎 255
		► Température	→ 🗎 259
		► Densité	→ 🗎 262
		► Pression	→ 🖺 264
	► Tank calculation	1	→ 🖺 269
		► HyTD	→ 🗎 271
		► CTSh	→ 🗎 276
		► HTMS	→ 🗎 281
	► Alarm		→ 🗎 284
		► Alarm 1 4	→ 🗎 284
► Safety settings]	→ 🗎 293
	Output out of range		→ 🗎 293
	High stop level		→ 🗎 293
	Low stop level		→ 🗎 294

	Slow hoist zone		→ 🗎 294
	Overtension weight	:	→ 🖺 294
	Undertension weig	ht	→ 🗎 294
► Sensor config]	→ 🗎 296
	Post gauge comma	nd	→ 🗎 296
	► Displacer		→ 🗎 297
		Displacer type	→ 🗎 297
		Displacer diameter	→ 🗎 297
		Displacer weight	→ 🗎 297
		Displacer volume	→ 🗎 298
		Displacer balance volume	→ 🗎 298
		Displacer height	→ 🗎 298
		Immersion depth	→ 🗎 299
	► Wiredrum		→ 🗎 300
		Drum circumference	→ 🗎 300
		Wire weight	→ 🗎 300
	► Spot density		→ 🗎 301
		Upper density offset	→ 🗎 301
		Middle density offset	→ 🗎 301
		Lower density offset	→ 🗎 301
		Submersion depth	→ 🗎 302
	► Profile density		→ 🖺 303
		Density measurement mode	→ 🗎 303
		Manual profile level	→ 🗎 303
		Profile density offset distance	→ 🗎 303

		Profile density inter	val	\rightarrow	₿ 304
		Profile density offse	t	\rightarrow	₿ 304
► Affichage				\rightarrow	8 305
	Language			\rightarrow	🗎 305
	Format d'affichage			\rightarrow	🗎 305
	Affichage valeur 1	4		\rightarrow	🗎 306
	Nombre décimales 1	L 4		\rightarrow	8 307
	Caractère de séparat	tion		\rightarrow	8 308
	Format numérique			\rightarrow	8 308
	Ligne d'en-tête			\rightarrow	₿ 309
	Texte ligne d'en-tête	2		\rightarrow	🗎 309
	Affichage intervalle			\rightarrow	8 309
	Amortissement affic	chage		\rightarrow	8 310
	Rétroéclairage			\rightarrow	8 310
	Affichage contraste			\rightarrow	₿ 310
► System units				\rightarrow	₿ 312
	Units preset			\rightarrow	188
	Unité de longueur			\rightarrow	₿ 312
	Unité de pression			\rightarrow	₿ 313
	Unité de températur	re		\rightarrow	813
	Unité de densité			\rightarrow	813
► Date / time				\rightarrow	🗎 314
	Date/heure			\rightarrow	₿ 314
	Régler date			\rightarrow	₿ 314
	Année			\rightarrow	₿ 314

		Mois		→ 🗎 315
		Jour		→ 🗎 315
		Heure		→ 🗎 315
		Minute		→ 🖺 316
	► Confirmation SI	L		→ 🖺 317
	► SIL/WHG désact	tivé		→ 🖺 317
	► Administration			→ 🗎 318
		Définir code d'accès]	→ 🗎 318
		Reset appareil]	→ 🗎 318
ିପ୍ଟ Diagnostic				→ 🗎 320
Diagnostic actuel]		→ 🗎 320
Horodatage]		→ 🗎 320
Dernier diagnostic]		→ 🗎 320
Horodatage]		→ 🗎 321
Temps de fct depui	s redémarrage]		→ 🗎 321
Temps de fonction	nement]		→ 🗎 321
Date/heure]		→ 🗎 314
► Liste de diagno	stic]		→ 🗎 323
	Diagnostic 1 5			→ 🗎 323
	Horodatage 1 5			→ 🗎 323
► Information ap	pareil]		→ 🗎 324
	Désignation du poir	nt de mesure		→ 🗎 324
	Numéro de série			→ 🗎 324
	Version logiciel			→ 🗎 324
	Firmware CRC			→ 🗎 324

	Weight and measure CRC	es configuration	→ 🗎 325
	Nom d'appareil		→ 🗎 325
	Code commande		→ 🗎 325
	Référence de comma	nde 1 3	→ 🗎 325
► Simulation			→ 🗎 327
	Simulation alarme a	ppareil	→ 🗎 327
	Simulation événeme	nt diagnostic	→ 🗎 327
	Simulation Distance	On	→ 🗎 327
	Simulation distance		→ 🖺 328
	Simulation sortie cou	irant 1	→ 🗎 328
	Simulation value		→ 🗎 328
► Test appareil			→ 🖺 330
	Result drum check		→ 🗎 330
	► Commissioning c	heck	→ 🗎 331
	[Commissioning check	→ 🖺 331
	[Result drum check	→ 🖺 330
	[Step X / 11	→ 🗎 331
	[Step X / 11	→ 🗎 331

15.2 Menu "Fonctionnement"

Le menu **Fonctionnement** ($\rightarrow \square 171$) indique les principales valeurs mesurées et permet d'émettre une commande de jauge.

Navigation 🗐 🖾 Fonctionnem.

Gauge command			Ê
Navigation		Fonctionnem. \rightarrow Gauge command	
Description	Gaug	e operation command to choose the measurement mode of the device.	

Sélection	 Stop 	
	 Level 	

- Up
- Bottom level
- Upper I/F level
- Lower I/F level
- Upper density
- Middle density
- Lower density
- Repeatability
- Water dip
- Release overtension
- Tank profile
- Interface profile
- Manual profile
- Level standby

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Distance				
Navigation	□ Fonctionnem. \rightarrow 1	□ Fonctionnem. → Distance		
Description	Shows measured distant	Shows measured distance from reference position.		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur		
	Accès en écriture	-		
Notweight				
Navigation	🗐 🗐 Fonctionnem. → 1			

DescriptionShows the corrected weight data from the detector, as compensated by the drum table,
This weight is used for measurement.

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Gauge status	
Navigation	Image: Bornetion For the status
Description	Indicates the current status of the device gauge command.

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Balance flag		
Navigation	Image: Bell Fonctionnem. →	Balance flag
Description	Indicates the validity of the Measurement. If balanced, corresponding Value (Liquid Level, Upper Interface, Lower Interface, Tank Bottom) is updated.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	-
Standby level		 D

Navigation	Image: Boundary B	evel
Description	Defines the position in the tank where the displacer waits for the liquid level to rise during standby level gauge command.	
Entrée	-999999,9 999999,9 mm	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance



🗷 82 Displacer attendant que le niveau du liquide monte lors de la commande de jaugeur Standby level

- 1 Niveau de référence
- 2 Empty
- 3 Plaque de niveau de référence
- 4 Standby level
- 5 Standby distance
- 6 Position de référence

One-time command status

Navigation

Description

Information supplémentaire

 Accès en lecture
 Opérateur

 Accès en écriture

Indicates the status of the last executed one-time gauge command.

Information supplémentaire Une commande ponctuelle est disponible pour toutes les commandes de jaugeur, à l'exception de Level, Stop, Up et Interface.

15.2.1 Sous-menu "Niveau"

Navigation \square Fonctionnem. \rightarrow Niveau

Niveau de cuve				
Navigation	Image: Boundary			
Description	Shows the distance from surface.	Shows the distance from the zero position (tank bottom or datum plate) to the product surface.		
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès en écriture	-		
Tank Lovel %				
Navigation	■ Fonctionnem. \rightarrow N	veau → Tank Level %		
Description	Shows the level as a perce	Shows the level as a percentage of the full measuring range.		
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès en écriture	-		
Tank ullage				
Navigation	Image Fonctionnem. → Niveau → Tank ullage			
Description	Shows the remaining emp	Shows the remaining empty space in the tank.		
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès en écriture	-		
Tank ullage %				
Navigation	🗟 😑 Fonctionnem. → N	veau → Tank ullage %		
Description	Shows the remaining emp height.	Shows the remaining empty space in percentage related to parameter tank reference height.		
Information	Accès en lecture	Opérateur		

Upper interface level Navigation Image: Forctionnem. → Niveau → Upper I/F level Description Shows measured interface level from zero position (tank bottom or datum plate). Value is updated when device generates a valid Interface measurement. Information supplémentaire Accès en lecture Maintenance Accès en écriture

Upper interface level timestamp

Navigation	□ = Fonctionnem. → Niveau → Up I/F timestamp	
Description	Shows timestamp for the last measured upper interface level.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Lower interface level		
Navigation	■ Fonctionnem. \rightarrow 3	Niveau → Lower I/F level
Description	Shows measured interface level from zero position (tank bottom or datum plate). Value is updated when device generates a valid interface measurement.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Maintenance
	Accès en écriture	-

Lower interface level timestamp Navigation Image: Fonctionnem. → Niveau → LowI/F timestamp Description Shows timestamp of the last measured lower interface level. Information supplémentaire Accès en lecture Opérateur Accès en écriture

Bottom level

Navigation	Image: Borner and	
Description	Shows the bottom level.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Bottom level timestamp		
Navigation	Image: Bell Fonctionnem. → Niveau →	BotLev timestamp
Description	Shows the timestamp for measured bottom level.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	-

Water level		
Navigation	8 2	Fonctionnem. \rightarrow Niveau \rightarrow Water level

Description	Shows the bottom water level.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Measured level		
Navigation	🗐 😑 Fonctionnem. → Niveau →	Measured level
Description	Shows the measured level without any correction from the tank calculations.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Distance			
Navigation	🗐 🛛 Fonctionnem. → Ni	veau → Distance	
Description	Shows measured distance	Shows measured distance from reference position.	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	-	

Displacer position		
Navigation	Image: Boundary B	Displacer pos
Description	Shows the displacer position.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	-

15.2.2 Sous-menu "Température"

Navigation B Fonctionnem. \rightarrow Température

Air temperature			
Navigation	Image: Boundary	Température → Air temp.	
Description	Shows the air temperat	Shows the air temperature.	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	-	

Liquid temperature		
Navigation		
Description	Shows the average or spot temperature of the measured liquid.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Vapor temperature		
Navigation	Image: Barbon Barbo	ure \rightarrow Vapor temp.
Description	Shows the measured vapor temperature.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Sous-menu "NMT element values" Ce sous-menu n'est visible que si un Prothermo NMT est raccordé.		
Navigation		Fonctionnem. \rightarrow Température \rightarrow NMT elem. values
Sous-menu "Elemer Navigation	nt temp	perature" Fonctionnem → Température → NMT elem values → Element
Nuvigution		temp.

Element temperature 1 24							
Navigation		Fonctionnem. \rightarrow Température \rightarrow NMT elem. values \rightarrow Element temp. \rightarrow Element temp 1 24					
Description	Show	Shows the temperature of an element in the NMT.					
nformation	Accè	Accès en lecture		Opérateur			
supplémentaire	entaire Accès en écr	s en écriture		-			

Sous-menu "Element position"

Navigation

□ Fonctionnem. → Température → NMT elem. values → Element position

Element position 1 24					
Navigation		Fonctionnem. → Températ pos. 1 24	ure \rightarrow NMT elem. values \rightarrow Element position \rightarrow Element		
Description	Shows the position of the selected element in the NMT.				
Information	Accès	en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès	en écriture	-		

15.2.3 Sous-menu "Densité"

Navigation

Observed density						
Navigation		Image: Bar Fonctionnem. → Densité → Observed density				
Description	Calculated density of the	Calculated density of the product.				
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur				
	Accès en écriture	-				
	Cette valeur est cale de calcul sélectionn	culée à partir de différentes variables mesurées selon la méthode lée.				

Vapor density		Â
Navigation	Image: Below Boundary Boundary Densité → Vapor density	
Description	Defines the density of the gas phase in the tank.	
Entrée	0,0 500,0 kg/m³	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
-------------------------------	-------------------	-------------
	Accès en écriture	Maintenance

Air density		E .	ð
			_
Navigation	Image: Borner and Construction of the second s		
Description	Defines the density of the air surrounding the tank.		
Entrée	0,0 500,0 kg/m ³		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Measured upper density

Navigation		
Description	Shows the density of the upper phase.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Upper density timestamp		
Navigation	Image: Borner and Constant of the second secon	
Description	Shows timestamp of the last measured upper density.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	-

Measured middle density		
Navigation	🗐 🖴 Fonctionnem. → Densité →	Meas middle dens
Description	Density of the middle phase.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Menu de configuration

Middle Density Timestamp

Navigation	Image: Borner and Constant	
Description	Shows the timestamp of the last measured middle density.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Measured lower density

Navigation	Image: Borner and Construction of the second s	
Description	Density of the lower phase.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Maintenance
	Accès en écriture	-

Lower density timestamp

Navigation	Image: Borner and Construction of the second s	
Description	Shows timestamp of last measured lower density.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Profile point			
Navigation	@⊒ Fonctionnem.→	Densité → Profile point	
Description	Shows actual number of Number of Points after	Shows actual number of Density Points measured so far in current operation, and the total Number of Points after Density Profile Operation is complete.	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	

Profile average density		
Navigation	Image: Barbon Barbo	Profile avg dens
Description	Shows the average density calculated after a profile density measurement is complete.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Profile density timestamp		
Navigation	Image: Bornov Profil dens time Image: Image: Bornov Profil dens time	
Description	Shows the timestamp when the last average density profile was finished.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementalre	Accès en écriture	-

Sous-menu "Profile density"

Navigation

□ Fonctionnem. → Densité → Profile density

Profile density 0 49			
Navigation		Fonctionnem. \rightarrow Densité \rightarrow	Profile density \rightarrow Profile dens 0 49
Description	Shows the density measurement at the corresponding profile density position.		
Information supplémentaire	Accès	en lecture	Opérateur
	Accès	en écriture	-

Profile density position 0 ... 49

Navigation	□ Fonctionnem. → Densité →	Profile density \rightarrow Profile pos 0 49	
Description Shows the position where the corresponding density was measured.			
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	

15.2.4 Sous-menu "Pression"

Navigation

□ □ Fonctionnem. → Pression

P1 (bottom)			
Navigation	$ \blacksquare \blacksquare Fonctionnem. \rightarrow Pression -$	→ P1 (bottom)	
Description	Shows the pressure at the tank bottom.		
Information	Accès en lecture Opérateur		
supplementaire	Accès en écriture	-	

P3 (top)				
Navigation		ession \rightarrow P3 (top)		
Description	Shows the pressure (P3) a	Shows the pressure (P3) at the top transmitter.		
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplementaire	Accès en écriture	-		

15.2.5 Sous-menu "GP values"

Navigation

GP 1 4 name		8
Navigation	Image: Boundary Sector Se	→ GP 1 name
Description	Defines the label associated with the respective GP value.	
Entrée	Chaîne de caractères comprenant des chiffres, des lettres et des caractères spéciaux (15)	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

GP Value 1 Navigation Image: Forctionnem. → GP values → GP Value 1 Description Displays the value that will be used as general purpose value. Information supplémentaire Accès en lecture Opérateur Accès en écriture

GP Value 2		
Navigation	Image: Barbon Bornel and Bor	\rightarrow GP Value 2
Description	Displays the value that will be used as general purpose value.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

GP Value 3 Navigation Image: Boundary Continues GP Values GP Value 3

Description Displays the value that will be used as general purpose value.

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

GP Value 4			
Navigation		\rightarrow GP Value 4	
Description	Displays the value that will be used as general purpose value.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	

15.3 Menu "Configuration"

Navigation

■ ■ Configuration

Désignation du point de mes	sure	Â
Navigation	■ Configuration → Désign.po	int mes
Description	Entrez un nom unique pour le point de mesure pour identifier l'appareil rapidement dans l'installation.	
Entrée	Chaîne de caractères comprenant des chiffres, des lettres et des caractères spéciaux (32)	
Réglage usine	NMS8x	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Units preset		٦
Navigation	■ Configuration → Units pres	set
Description	Defines a set of units for length, p	pressure and temperature.
Sélection	 mm, bar, °C m, bar, °C mm, PSI, °C ft, PSI, °F ft-in-16, PSI, °F ft-in-8, PSI, °F Valeur client 	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Si l'option **Valeur client** est sélectionnée, les unités sont définies dans les paramètres suivants. Dans tous les autres cas, ce sont des paramètres en lecture seule qui sont utilisés pour indiquer l'unité correspondante :

- Unité de longueur ($\rightarrow \cong 312$)
- Unité de pression ($\rightarrow \square 313$)
- Unité de température (→
 ^{(→} 313)

Upper density			Â
Navigation		Ipper density	
Description	Sets the density of the up	Sets the density of the upper phase of the liquid.	
Entrée	$50 \dots 2000 \text{ kg/m}^3$	50 2 000 kg/m ³	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Middle density		۵
Navigation	Image: Boost State Configuration → Middle definition	ensity
Description	Sets Density of Middle Phase in the Tank if three Phases are available. Otherwise used for the Lower Phase in the Tank if two Phases are available.	
Entrée	50 2 000 kg/m³	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Lower density			Â
Navigation		wer density	
Description	Sets the density of the low	Sets the density of the lower Phase in the tank if three phases are available.	
Entrée	50 2000 kg/m ³	50 2 000 kg/m ³	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Gauge command		
Navigation	$ \blacksquare \Box Configuration \rightarrow Gauge \ command $	
Description	Gauge operation command to choose the measurement mode of the device.	
Sélection	StopLevelUp	

•	Bottom	level

- Upper I/F level
- Lower I/F level
- Upper density
- Middle density
- Lower density
- Repeatability
- Water dip
- Release overtension
- Tank profile
- Interface profile
- Manual profile
- Level standby

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Conditions de process		
Navigation	□ □ Configuration → Condit.process	
Description	Select the liquid condition of the tank.	
Sélection	UniversalCalm surfaceTurbulent surface	
Information supplémentaire	Pour W&M, l'activation de l'option Surface calme est recommandée.	

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance

Empty			Â
Navigation	■ □ Configuration \rightarrow E	npty	
Description	Distance from reference p	Distance from reference point to zero position (tank bottom or datum plate).	
Entrée	0 10000,00 mm	0 10 000,00 mm	
Réglage usine	Dépend de la version d'ap	Dépend de la version d'appareil	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementane	Accès en écriture	Maintenance	

Le point de référence est la ligne de référence de la fenêtre d'étalonnage.

Tank reference height		Ô
Navigation	Image: Boost State	neight
Description	Defines the distance from the dipping reference point to the zero position (tank bottom or datum plate).	
Entrée	0 10 000,00 mm	
Réglage usine	Dépend de la version d'appareil	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Niveau de cuve		
Navigation	Image: Book State St	Niveau de cuve
Description	Shows the distance from the zero position (tank bottom or datum plate) to the product surface.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	-

Set level		ه
Navigation	□ Configuration \rightarrow Se	et level
Description	If the level measured by the device does not match the actual level obtained by a manual dip, enter the correct level into this parameter.	
Entrée	0 10000,00 mm	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

L'appareil ajuste le paramètre **Empty** ($\rightarrow \implies$ 190) en fonction de la valeur entrée, de sorte que le niveau mesuré corresponde au niveau réel.

Level source			Â
Navigation		evel source	
Description	Defines the source of the	Defines the source of the level value.	
Sélection	 No input value HART device 1 15 let Niveau SR* Level* Displacer position* AIO B1-3 value* AIO C1-3 value AIP B4-8 value* AIP C4-8 value* 	<i>r</i> el	
Réglage usine	Dépend de la version d'ap	pareil	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur Maintenance	
	Thees en certaire	mantenance	

High stop level		Â
Navigation		level
Description	Position of the displacer high stop as measured from defined zero position (tank bottom or datum plate).	
Entrée	–999 999,9 999 999,9 mm	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Low stop level		۵
Navigation	Image: Boost State	evel
Description	Position of the displacer low stop as measured from defined zero position (tank bottom or datum plate).	
Entrée	–999 999,9 999 999,9 mm	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

^{*} Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

Distance		
Navigation	□ □ Configuration → Distance	
Description	Shows measured distance from reference position.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Liquid temp source		<u>آ</u>	
Navigation	■ □ Configuration → Liq temp	source	
Description	Defines source from which the lig	Defines source from which the liquid temperature is obtained.	
Sélection	 Manual value HART device 1 15 temperature AIO B1-3 value AIO C1-3 value AIP B4-8 value AIP C4-8 value 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	

	15.3.1 Sous-menu "Etalonnage"			
	Accès en lecture		Maintenance	
	Navigation	🛛 🖃 Cor	ifiguration → Étalonnage	
	Assistant "Mov	Assistant "Move displacer"		
	Navigation	🗟 😑 Cor	nfiguration → Étalonnage → Move displacer	
Move distance				
Navigation	🗟 🖴 Configur	Image Generation → Étalonnage → Move displacer → Move distance		
Description	Up or down mo	Up or down movement of displacer in mm.		
Entrée	0 999 999,9	0 999 999,9 mm		
Information	Accès en lecture		Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture		Maintenance	
Distance				
Navigation	🗟 🖴 Configur	ation → Étalon	nage \rightarrow Move displacer \rightarrow Distance	
Description	Shows measure	Shows measured distance from reference position.		
Information	Accès en lecture		Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture		-	

15.3.1 Sous-menu "Étalonnage"

Move displacer		
Navigation	■ \square Configuration \rightarrow I	Étalonnage \rightarrow Move displacer \rightarrow Move displacer
Sélection	 Arrêt Move down Move up 	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Motor status		
Navigation	Image: Boost State S	$ge \rightarrow$ Move displacer \rightarrow Motor status
Description	Shows the current moving Direction of the Motor.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	-

Move displacer			
Navigation	Image: Book State Configuration → Étalonna	ge → Move displacer → Move displacer	
Sélection	NonOui		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Assistant "Sensor calibration"

Navigation

 \blacksquare □ Configuration → Étalonnage → Sensor cal.

Sensor calibration		
Navigation	 Image → Sensor cal. → Sensor cal. Image → Sensor cal. → Sensor cal. Image → Sensor cal. → Sensor cal. 	
Description	This sequence calibrates the sensor of the servo.	
Information supplémentaire	Accès en lecture Opérateur	
	Accès en écriture Maintenance	

Offset weight		۵
Navigation	 Expert → Capteur → Étalonnage → Calib parameters → Offset wgt. Expert → Capteur → Étalonnage → Sensor cal. → Offset wgt. Configuration → Étalonnage → Sensor cal. → Offset wgt. 	
Description	Sets the weight that is used for the lower point sensor calibration. Changing the value will delete the calibration data.	
Entrée	0 150 g	
Réglage usine	Dépend de la version d'appareil	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Pour une application de mesure de densité, il est recommandé d'appliquer 50 g.

Span weight		
Navigation	Image \rightarrow Capteur \rightarrow Étalonnage \rightarrow Calib parameters \rightarrow Span wgt.Image \rightarrow Capteur \rightarrow Étalonnage \rightarrow Sensor cal. \rightarrow Span wgt.Image \rightarrow Configuration \rightarrow Étalonnage \rightarrow Sensor cal. \rightarrow Span wgt.	
Description	Sets the weight that is used for the middle point sensor calibration. Changing the value will delete the calibration data.	
Entrée	10 999,9 g	

Réglage usine	Dépend de la version d'appareil		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	
Zero calibration			
Navigation	Image: Barry Expert → Capteur Image: Barry Expert → Capteur Image: Configuration → F	→ Étalonnage → Sensor cal. → Zero calibratio talonnage → Sensor cal. → Zero calibration	on
Description	In this step the sensor ca	libration zero weight will be done.	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	
Navigation	 Expert → Capteur → Étalonnage → Calib parameters → Status Expert → Capteur → Étalonnage → Drum cal. → Status Expert → Capteur → Étalonnage → Reference cal. → Status Expert → Capteur → Étalonnage → Sensor cal. → Status Configuration → Étalonnage → Drum cal. → Status Configuration → Étalonnage → Reference cal. → Status Configuration → Étalonnage → Reference cal. → Status 		
Description	Gives feedback on the latest status of the calibration process.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	
Offset calibration			Â
Navigation	 Image → Sensor cal. → Offset cal. Image → Sensor cal. → Offset cal. Image → Sensor cal. → Offset cal. 		
Description	In this step the sensor ca	libration with offset weight will be done.	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Span calibration		٦	
Navigation	 ■ Expert → Capteur → Étalonnage ÷ ■ Configuration → Étalonnage ÷ 	ge → Sensor cal. → Span calibration → Sensor cal. → Span calibration	
Description	In this step the sensor calibration wit	In this step the sensor calibration with span weight will be done.	
Information	Accès en lecture Op	érateur	
supplementaire	Accès en écriture Ma	intenance	

Assistant "Reference calibration"

Navigation $\ \ \square \ \ \square$ Configuration \rightarrow Étalonnage \rightarrow Reference cal.

Reference calibration		Â
Navigation	Image: Boost text → Capteur Image: Boost text → Capteur Image: Configuration → F	→ Étalonnage → Reference cal. → Reference cal. Étalonnage → Reference cal. → Reference cal.
Description	This sequence will move position.	the displacer to the mechanical stop and set the reference
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance
Reference position		8
Navigation	Image: Expert \rightarrow Capteur \rightarrow Étalonnage \rightarrow Calib parameters \rightarrow Ref. positionImage: Expert \rightarrow Capteur \rightarrow Étalonnage \rightarrow Reference cal. \rightarrow Ref. positionImage: Configuration \rightarrow Étalonnage \rightarrow Reference cal. \rightarrow Ref. position	
Description	Defines in mm, during reference calibration, the distance between mechanical stop inside the drum housing and the middle of the wire ring.	
Entrée	0 9 999,9 mm	
Réglage usine	Dépend de la version d'appareil	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance
Progress		
Navigation	■ Expert → Capteur → Étalonnage → Reference cal. → Progress ■ Configuration → Étalonnage → Reference cal. → Progress	
Description	Gives feedback on the latest status of the reference calibration process.	

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Calibration status	
Navigation	 Expert → Capteur → Étalonnage → Calib parameters → Status Expert → Capteur → Étalonnage → Drum cal. → Status Expert → Capteur → Étalonnage → Reference cal. → Status Expert → Capteur → Étalonnage → Sensor cal. → Status Configuration → Étalonnage → Drum cal. → Status Configuration → Étalonnage → Reference cal. → Status Configuration → Étalonnage → Reference cal. → Status
Description	Gives feedback on the latest status of the calibration process.
Information supplémentaire	Accès en lecture Opérateur Accès en écriture -

Assistant "Drum calibration"

Navigation B Configuration \rightarrow Étalonnage \rightarrow Drum cal.

Drum calibration			
Navigation	Expert → Capteur → Étalonnage → Drum cal. → Drum cal. Configuration → Étalonnage → Drum cal. → Drum cal.		
Description	This sequence will perfo	rm a drum calibration.	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	
Set high weight			A
Navigation	 Expert → Capteur → Étalonnage → Calib parameters → Set high weight Expert → Capteur → Étalonnage → Drum cal. → Set high weight Configuration → Étalonnage → Drum cal. → Set high weight 		
Description	High weight that is used for a drum calibration (normally it is the displacer weight).		
Entrée	10 999,9 g		
Réglage usine	Dépend de la version d'appareil		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	
Make drum table			Â
Navigation	$ \blacksquare \blacksquare Expert \rightarrow Capteur $	→ Étalonnage → Drum cal. → Make drum table	
	$\blacksquare \blacksquare$ Configuration $\rightarrow I$	staionnage \rightarrow Drum cal. \rightarrow Make drum table	

This will perform a drum calibration.

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Description

Drum table point		
Navigation	Image: Expert → CapterImage: Configuration →	ur → Étalonnage → Drum cal. → Drum table point • Étalonnage → Drum cal. → Drum table point
Description	Shows the currently measured point of the drum calibration. Maximum number of measured points is 50.	
Information Accès en lecture Opérateur		Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Calibration status		
Navigation	Image: Second systemExpert \rightarrow Capteur \rightarrow Image: Second systemExpert \rightarrow Capteur \rightarrow Image: Second systemExpert \rightarrow Capteur \rightarrow Image: Second systemConfiguration \rightarrow Étage: Second systemImage: Second systemConfiguration \rightarrow Étage: Second systemImage: Second systemSecond systemImage: Second systemSec	 → Étalonnage → Calib parameters → Status → Étalonnage → Drum cal. → Status → Étalonnage → Reference cal. → Status → Étalonnage → Sensor cal. → Status talonnage → Drum cal. → Status talonnage → Reference cal. → Status
Description	Gives feedback on the latest status of the calibration process.	
Information supplémentaire	Accès en lecture Accès en écriture	Opérateur -
Make low table		
Navigation	 ■ Expert → Capteur → Étalonnage → Drum cal. → Make low table ■ Configuration → Étalonnage → Drum cal. → Make low table 	
Description	For additional accuracy it is possible to perform a second drum calibration with low weight Choose 'Yes' or 'No' to start/stop calibration.	
Sélection	NonOui	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Set low weight			Â
Navigation	 Expert → Capteur → Étalonnage → Calib parameters → Set low weight Expert → Capteur → Étalonnage → Drum cal. → Set low weight Configuration → Étalonnage → Drum cal. → Set low weight 		
Description	Set weight for additional d	Set weight for additional drum calibration sequence.	
Entrée	10 999,9 g	10 999,9 g	
Réglage usine	Dépend de la version d'app	Dépend de la version d'appareil	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementalle	Accès en écriture	Maintenance	

15.3.2 Sous-menu "Configuration étendue"

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue

État verrouillage			
Navigation	Image: Book State St	endue → État verrouill.	
Description	Indique la protection en écriture avec la priorité maximale, qui est actuellement active.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	-	

Droits d'accès via logiciel

Navigation

□ Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Accès logiciel

Description Montre l'autorisation d'accès aux paramètres via l'outil d'exploitation.

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Entrer code d'accès				
Navigation		□ □ Configuration → Config. étendue → Ent.code d'accès		
Description	Entrer code d'accès pour annuler la protection en écriture des paramètres.			
Information	Accès en lecture	Opéra	eur	
supplémentaire	Accès en écriture	Opéra	eur	

	Sous-menu "In	Sous-menu "Input/output"		
	Navigation	8 8	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Input/output	
	Sous-menu "HAI	RT devices	5 ^{′′′}	
	Navigation	8 2	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow HART devices	
Number of devices				
Navigation	Input/output → HART devices → Number devices		onfig. étendue → Input/output → HART devices → Number	
Description	Shows the num	Shows the number of devices on the HART bus.		
Information	Accès en lecture		Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture		-	

Sous-menu "HART Device(s)"



NavigationImage: Second s

devices \rightarrow HART Device(s)

Nom d'appareil			
Navigation	 ■ □ Configuration - → Nom d'appare 	 Generation → Config. étendue → Input/output → HART devices → HART Device(s → Nom d'appareil 	
Description	Montre le nom du trar	Montre le nom du transmetteur.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	-	

Polling address			
Navigation		Config. étendue → Input/output → HART devices → HART Device(s s	
Description	Shows the polling addr	Shows the polling address of the transmitter.	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	

Désignation du point de mesure			
Navigation	₿₽ (Image: Configuration → Config. étendue → Input/output → HART devices → HART Device(→ Désign.point mes 	
Description	Shows	Shows the device tag of the transmitter.	
Information supplémentaire	Accès ei	n lecture	Opérateur
	Accès ei	n écriture	-

Mode de fonctionnement		Â
Navigation	 Image: Configuration → Config. ét → Mode fonctionnem 	endue \rightarrow Input/output \rightarrow HART devices \rightarrow HART Device(s)
Prérequis	Pas disponible si l'appareil HART	est un Prothermo NMT.
Description	Selection of the operation mode PV only or PV,SV,TV,QV. Devines which values are polled from the connected HART Device.	
Sélection	 PV only PV,SV,TV & QV Niveau⁵⁾ Measured level⁵⁾ 	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Communication status		
Navigation	□ Configuration → Co→ Comm. status	nfig. étendue → Input/output → HART devices → HART Device(s)
Description	Shows the operating status of the transmitter.	
Affichage	Operating normallyDevice offline	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

#blank# (HART PV - désignation selon l'appareil)			
		,	
Navigation	Image: Book Structure Configuration → Config. étendue → Input/output → HART devices → HART Device(s → #blank#		
Description	Shows the first HART variable (PV).		
Information supplémentaire	Accès	en lecture	Opérateur
	Accès	en écriture	-

⁵⁾ visible uniquement si l'appareil raccordé est un Micropilot

#blank# (HART SV - désignation selon l'appareil)			
Navigation	 Image: Configuration → Config. é → #blank# 	tendue \rightarrow Input/output \rightarrow HART devices \rightarrow HART Device(s)	
Prérequis	Pour les appareils HART autres que NMT : Mode de fonctionnement (→ 🗎 207) = PV,SV,TV & QV		
Description	Shows the second HART variable (SV).		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	

#blank#	(HART TV -	 désignation 	selon l'appareil)	
	•	J	II /	

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow HART devices \rightarrow HART Device(s)
 \rightarrow #blank#PrérequisPour les appareils HART autres que NMT : Mode de fonctionnement (\rightarrow \square 207) =
PV,SV,TV & QVDescriptionShows the third HART variable (TV).Information
supplémentaireAccès en lecture
Accès en écriture

#blank# (HART QV - désignation selon l'appareil)			
Navigation	Image: Boost Sector of the sector of th		
Prérequis	Pour les appareils HART autres que NMT : Mode de fonctionnement (→ ≧ 207) = PV,SV,TV & QV		
Description	Shows the fourth HART variable (QV).		
Information	Accès	en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès	en écriture	-

Output pressure		 	
Navigation	□ □ Configuration → Configuration → Configuration	ıfig. étendue → Input/output → HART devices → HART Device(s)	
Prérequis	Pas disponible pour Microp mesurées sont affectées au	Pas disponible pour Micropilot S FMR5xx et Prothermo 53x. (Dans ces cas, les variables mesurées sont affectées automatiquement).	
Description	Defines which HART varial	Defines which HART variable is the pressure.	
Sélection	 No value Variable primaire (PV) Valeur secondaire (SV) Variable ternaire (TV) Valeur quaternaire (QV) 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Output density			
Navigation	Image: Boost Configuration → Cor → Output density	ıfig. étendue → Input/output → HART devices → HART Device(s)	
Prérequis	Pas disponible pour Microp mesurées sont affectées au	ilot S FMR5xx et Prothermo 53x. (Dans ces cas, les variables tomatiquement).	
Description	Defines which HART varial	Defines which HART variable is the density.	
Sélection	 No value Variable primaire (PV) Valeur secondaire (SV) Variable ternaire (TV) Valeur quaternaire (QV) 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Output temperature	Â
Navigation	Image: Second structure in the second structure is a second structure in the second structure is the second structure is the second structure is a second structure in the second structure in the second structure is a second structure in the second structure in the second structure is a second structure in the second structure in the second structure is a second structure in the second structure in the second structure is a second structure in the
Prérequis	Pas disponible pour Micropilot S FMR5xx et Prothermo 53x. (Dans ces cas, les variables mesurées sont affectées automatiquement).
Description	Defines which HART variable is the temperature.

Sélection

- No value
- Variable primaire (PV)Valeur secondaire (SV)
- Variable ternaire (TV)
- Valeur quaternaire (QV)

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Output vapor temperature		Â
Navigation	 Image: Configuration → Config. ét → Output vapor tmp 	endue → Input/output → HART devices → HART Device(s)
Prérequis	Pas disponible pour Micropilot S I mesurées sont affectées automati	FMR5xx et Prothermo 53x. (Dans ces cas, les variables iquement).
Description	Defines which HART variable is the vapor temperature.	
Sélection	 No value Variable primaire (PV) Valeur secondaire (SV) Variable ternaire (TV) Valeur quaternaire (QV) 	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Output level		
Navigation	Image: Book StructureImage: Book Structure<	nfig. étendue → Input/output → HART devices → HART Device(s)
Prérequis	Pas disponible pour Microp mesurées sont affectées au	pilot S FMR5xx et Prothermo 53x. (Dans ces cas, les variables tomatiquement).
Description	Defines which HART variab	ble is the level.
Sélection	 No value Variable primaire (PV) Valeur secondaire (SV) Variable ternaire (TV) Valeur quaternaire (QV) 	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	A agès an égriture	Maintenanca

Maintenance

Accès en écriture

	Assistant "Forget device"			
	Accès en lecture		Maintenance	
	Ce sous-menu n'est visible		ue si Number of devices (→ 🗎 205) ≥ 1.	
	Navigation	Config device	guration → Config. étendue → Input/output → HART es → Forget device	
Forget device			۵	
Navigation	 Image: Expert → Image: Expert → Forget 	Input/output → I ation → Config. é device	HART devices → Forget device → Forget device tendue → Input/output → HART devices → Forget device	
Description	With this functi	on an offline dev	ice can be deleted from the device list.	
Sélection	 HART Device 	1 * 2 * 3 * 4 * 5 * 6 * 7 * 8 * 9 * 10 * 11 * 12 * 13 * 14 * 15 *		
Information	Accès en lecture		Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture		Maintenance	

^{*} Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

Sous-menu "Analog IP"

Il y a un sous-menu **Analog IP** pour chacun des modules Analog I/O de l'appareil. Ce sous-menu se réfère aux bornes 4 à 8 de ce module (l'entrée analogique). Ils sont utilisés principalement pour raccorder une thermorésistance. Pour les bornes 1 à 3 (entrée ou sortie analogique), voir → 🗎 217.



83 Bornes pour le sous-menu "Analog IP" ("B4-8" ou "C4-8", respectivement)

Navigation \blacksquare Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP

Mode de fonctionnement		Â
Navigation	■ Configuration → Config. étendue → Input/output → Analog IP → Mode fonction	nem
Description	Defines the operating mode of the analog input.	

- Désactivé
- RTD temperature input
- Gauge power supply

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

RTD type		Ê
Navigation		
Prérequis	Mode de fonctionnement (\rightarrow 🗎 212) = RTD temperature input	
Description	Defines the type of the connected RTD.	

Sélection

Sélection	 Cu50 (w=1.428, GOST) Cu53 (w=1.426, GOST) Cu90; 0°C (w=1.4274, GOST) Cu100; 25°C (w=1.4274, GOST) Cu100; 0°C(w=1.4274, GOST) Pt46 (w=1.391, GOST) Pt50 (w=1.391, GOST) Pt100(385) (a=0.00385, IEC751) Pt100(389) (a=0.00389, Canadian) Pt100(391) (a=0.00385, IEC751) Pt500(385) (a=0.00385, IEC751) Pt500(385) (a=0.00385, IEC751) Pt1000(385) (a=0.00385, IEC751) Ni100(617) (a=0.00617, DIN43760) Ni1000(617) (a=0.00617, DIN43760)

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

RTD connection type		â
Navigation		fig. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP \rightarrow RTD connect type
Prérequis	Mode de fonctionnement	(→ 🗎 212) = RTD temperature input
Description	Defines the connection type	e of the RTD.
Sélection	4 wire RTD connection2 wire RTD connection3 wire RTD connection	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Process value		
Navigation	■ Configuration → Config. ét	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP \rightarrow Process value
Prérequis	Mode de fonctionnement ($\rightarrow \cong 212$) \neq Désactivé	
Description	Shows the measured value received via the analog input.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Process variable		۵	1
Navigation	\blacksquare □ Configuration → Co	onfig. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP \rightarrow Process variable	
Prérequis	Mode de fonctionnemer	at (→ 🗎 212) ≠ RTD temperature input	
Description	Determines type of measu	ured value.	
Sélection	 Niveau linéarisé Température Pression Densité 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès on écriture	Maintenance	

Maintenance

Accès en écriture

0 % value			Â
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP \rightarrow 0 % value	
Prérequis	Mode de fonctionnement (\rightarrow 🗎	212) = 420mA input	
Description	Defines the value represented by a current of 4mA.		
Entrée	Nombre à virgule flottante avec si	gne	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

100 % value		
Navigation	■ □ Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP \rightarrow 10)0 % value
Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 212) = 420mA input	
Description	Defines the value represented by a current of 20mA.	
Entrée	Nombre à virgule flottante avec signe	
Information supplémentaire	Accès en lecture Opérateur	
	Accès en écriture Maintenance	

Input value		
Navigation	Image: Generation → Config. ét	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP \rightarrow Input value
Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 212) ≠ Désactivé	
Description	Shows the value received via the analog input.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Minimum probe temperature		
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP \rightarrow Min. probe temp
Prérequis	Mode de fonctionnement ($\rightarrow \cong 212$) = RTD temperature input	
Description	Minimum approved temperature of the connected probe. If the temperature falls below this value, the W&M status will be 'invalid'.	
Entrée	−213 927 °C	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Maximum probe temperature			
Navigation	$□$ $□$ Configuration \rightarrow	Config. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP \rightarrow Max. probe temp	
Prérequis	Mode de fonctionnem	Mode de fonctionnement (→ 🗎 212) = RTD temperature input	
Description	Maximum approved te If the temperature rise	Maximum approved temperature of the connected probe. If the temperature rises above this value, the W&M status will be 'invalid'.	
Entrée	-213 927 ℃	−213 927 °C	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Probe position		ß	
Navigation	Image: Book State St	tendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP \rightarrow Probe position	
Prérequis	Mode de fonctionnement (\rightarrow 🖺	Mode de fonctionnement ($\rightarrow \cong 212$) = RTD temperature input	
Description	Position of the temperature prob plate). This parameter, in conjun temperature probe is still covered the temperature value will be 'inv	Position of the temperature probe, measured from zero position (tank bottom or datum plate). This parameter, in conjunction with the measured level, determines whether the temperature probe is still covered by the product. If this is no longer the case, the status of the temperature value will be 'invalid'.	
Entrée	-5000 30000 mm		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	

Damping factor		
Navigation 🗐 🖴	Configuration → Config. étendue → Input/output → Analog IP →	Damping factor

Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🖺 212) ≠ D	ésactivé
-----------	--------------------------------------	----------

Description	Defines the damping constant	(in seconds).
.	1 5	

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Gauge current			
Navigation		Config. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog IP \rightarrow Gauge current	
Prérequis	Mode de fonctionneme	Mode de fonctionnement ($\Rightarrow \triangleq 212$) = Gauge power supply	
Description	Shows the current on the	Shows the current on the power supply line for the connected device.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	-	
Sous-menu "Analog I/O"

Il y a un sous-menu **Analog I/O** pour chacun des modules Analog I/O de l'appareil. Ce sous-menu se réfère aux bornes 1 à 3 de ce module (une entrée ou sortie analogique). Pour les bornes 4 à 8 (toujours une entrée analogique), voir → 🗎 212.



84 Bornes pour le sous-menu "Analog I/O" ("B1-3" ou "C1-3", respectivement)

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O

Mode de fonctionnement		Ê
Navigation	□ Configuration → Config. étendue → Input/output → Analog I/O → Mode fonctionnem	
Description	Defines the operating mode of the analog I/O module.	
Sélection	 Désactivé 420mA input HART master+420mA input HART master 420mA output HART slave +420mA output 	

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Signification des options

Mode de fonctionnement ($\Rightarrow \triangleq 217$)	Direction du signal	Type de signal
Désactivé	-	-
420mA input	Entrée de 1 appareil externe	Analogique (420mA)
HART master+420mA input	Entrée de 1 appareil externe	Analogique (420mA)HART
HART master	Entrée de jusqu'à 6 appareils externes	HART

Mode de fonctionnement ($\rightarrow \square 217$)	Direction du signal	Type de signal	
420mA output	Sortie vers une unité supérieure	Analogique (420mA)	
HART slave +420mA output	Sortie vers une unité supérieure	Analogique (420mA)HART	

Selon les bornes utilisées, le module Analog I/O est utilisé en mode passif ou actif.

Mode	Bornes du module I/O		
	1	2	3
Passif (alimentation d'une source externe)	-	+	pas utilisé
Actif (alimenté par l'appareil lui-même)	pas utilisé	-	+

En mode actif, les conditions suivantes doivent être respectées :

- Consommation électrique maximale des appareils HART raccordés : 24 mA (à savoir 4 mA par appareil si 6 appareils sont raccordés).
- Tension de sortie du module Ex-d : 17,0 V@4 mA à 10,5 V@22 mA
- Tension de sortie du module Ex-ia : 18,5 V@4 mA à 12,5 V@22 mA

Etendue de mesure coura	nt
Navigation	□ □ Configuration → Config. étendue → Input/output → Analog I/O → Eten.mes.courant
Prérequis	Paramètre Mode de fonctionnement ($\Rightarrow \square 217$) \neq option Désactivé ou option HART master
Description	Defines the current range for the measured value transmission.
Sélection	• 420 mA NAMUR (3.820.5 mA)

- 4...20 mA US (3.9...20.8 mA)
- 4...20 mA (4... 20.5 mA)
- Valeur de courant fixe *

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance

Signification des options

Option	Gamme de courant pour la grandeur de process	Valeur minimum	Niveau inférieur du signal de défaut	Niveau supérieur du signal de défaut	Valeur maximum
420 mA (4 20.5 mA)	4 20,5 mA	3,5 mA	< 3,6 mA	> 21,95 mA	22,6 mA
420 mA NAMUR (3.820.5 mA)	3,8 20,5 mA	3,5 mA	< 3,6 mA	> 21,95 mA	22,6 mA

^{*} Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

Information supplémentaire

Option	Gamme de courant pour la grandeur de process	Valeur minimum	Niveau inférieur du signal de défaut	Niveau supérieur du signal de défaut	Valeur maximum
420 mA US (3.920.8 mA)	3,9 20,8 mA	3,5 mA	< 3,6 mA	> 21,95 mA	22,0 mA
Valeur de courant fixe	Courant constant, défini dans le paramètre Valeur de courant fixe (→ 🗎 219).		→ 🖺 219).		

En cas de défaut, la sortie courant délivre la valeur définie dans le paramètre **Mode** défaut ($\rightarrow \cong 220$).

Valeur de courant fixe		Â	
Navigation	Image: Book State St	rendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow Valeur cour.fixe	
Prérequis	Etendue de mesure courant ($ ightarrow$	Etendue de mesure courant (→ 🗎 218) = Valeur de courant fixe	
Description	Définissez le courant de sortie fixe.		
Entrée	4 22,5 mA		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Analog input source		æ
Navigation	\square □ Configuration → Config. étendue → Input/output → Analog I/O → Analog source	
Prérequis	 Mode de fonctionnement (→ [□] 217) = 420mA output ou HART slave +420mA output Etendue de mesure courant (→ [□] 218) ≠ Valeur de courant fixe 	
Description	Defines the process variable transmitted via the AIO.	
Sélection	 Aucune Niveau de cuve Tank level % Tank ullage Tank ullage % Measured level Distance Displacer position Water level Upper interface level Lower interface level Bottom level Tank reference height 	

Liquid temperature

- Vapor temperature
- Air temperature
- Observed density value
- Average profile density⁶⁾
- Upper density
- Middle density
- Lower density
- P1 (bottom)
- P2 (middle)
- P3 (top)
- GP 1 ... 4 value
- AIO B1-3 value ⁶⁾
- AIO B1-3 value mA⁶⁾
- AIO C1-3 value⁶⁾
- AIO C1-3 value mA⁶⁾
- AIP B4-8 value⁶⁾
- AIP C4-8 value⁶⁾
- Element temperature 1 ... 24⁶⁾
 HART device 1...15 PV⁶⁾
- HART device 1 ... 15 PV mA⁶⁾
- HART device 1 ... 15 PV %⁶⁾
- HART device 1 ... 15 SV⁶⁾
- HART device 1 ... 15 TV⁶
- HART device 1 ... 15 QV⁶⁾

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Mode défaut			Ê
Navigation		fig. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow Mode défaut	
Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 217) = 420mA output ou HART slave +420mA output		
Description	Defines the output behavio	Defines the output behavior in case of an error.	
Sélection	 Min. Max. Dernière valeur valable Valeur actuelle Valeur définie 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire			

Maintenance

Accès en écriture

⁶⁾ Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

Error value			Â	
Navigation	□ Configuration → Config. étendue → Input/output → Analog I/O → Error value			
Prérequis	Mode défaut (→ 🗎 220) = Valeur définie			
Description	Defines the output value	Defines the output value in case of an error.		
Entrée	3,4 22,6 mA			
Information	Accès en lecture	Opératei		
supplementaire	Accès en écriture	Mainten	nance	
Input value				
Navigation	\blacksquare ■ Configuration →	Confia. étendue -	\rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow Input value	
Prérequis	 Mode de fonctionner output Etendue de mesure c 	nent ($\rightarrow \equiv 217$) ourant ($\rightarrow \equiv 21$) = 420mA output ou HART slave +420mA 18) ≠ Valeur de courant fixe	
Description	Shows the input value of the analog I/O module.			
Information	Accès en lecture	Opératei	ur	
supplémentaire	Accès en écriture	-		
0 % value			<u></u>	
Navigation		Config. étendue -	→ Input/output → Analog I/O → 0 % value	
Prérequis	 Mode de fonctionnement (→ ^(⇒) 217) = 420mA output ou HART slave +420mA output Etendue de mesure courant (→ ^(⇒) 218) ≠ Valeur de courant fixe 			
Description	Value corresponding to an output current of 0% (4mA).			
Entrée	Nombre à virgule flottante avec signe			
Information	Accès en lecture	Opérate	 /ur	
supplémentaire	Accès en écriture	Mainten	nance	

100 % value			â
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow 100 % value	
Prérequis	 Mode de fonctionnement (→ ^(⇒) 217) = 420mA output ou HART slave +420mA output Etendue de mesure courant (→ ^(⇒) 218) ≠ Valeur de courant fixe 		
Description	Value corresponding to an output current of 100% (20mA).		
Entrée	Nombre à virgule flottante avec signe		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Input value %			
Navigation	🖲 😑 Configuration → Config. é	tendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow Input value %	
Prérequis	 Mode de fonctionnement (→		
Description	Shows the output value as a percentage of the complete 420mA range.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	-	

Navigation	■ Configuration → Config. été	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow Valeur de sortie
Prérequis	Mode de fonctionnement ($\rightarrow \square$ output	217) = 420mA output ou HART slave +420mA
Description	Shows the output value in mA.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Process variable		â	
Navigation	Image: Book State St	endue → Input/output → Analog I/O → Process variable	
Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 217) = 420mA input ou HART master+420mA input		
Description	Defines the type of measuring var	riable.	
Sélection	 Niveau linéarisé Température Pression Densité 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Analog input 0% value			
Navigation	9 8	Configuration → Config. étendue → Input/output → Analog I/O → AI 0% value	

Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 217) = 420mA input ou HART master+420mA input	
Description	Valeur correspondant à un courant d'entrée de 0% (4mA).	
Entrée	Nombre à virgule flottante avec signe	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Analog input 100% value			A
Navigation	■ Configuration \rightarrow Config. éte	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow AI 100% value	ļ
Prérequis	Mode de fonctionnement ($\Rightarrow \triangleq 217$) = 420mA input ou HART master+420mA input		
Description	Valeur correspondant à un courant d'entrée de 100% (20mA).		
Entrée	Nombre à virgule flottante avec signe		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Error event type		6		
Navigation		fig. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow Error event type		
Prérequis	Mode de fonctionnement	Mode de fonctionnement (→ 🗎 217) ≠ Désactivé ou HART master		
Description	Defines the type of event m range in the analog I/O mo	Defines the type of event message (alarm/warning) in case of an error or output out of range in the analog I/O module.		
Sélection	AucuneAvertissementAlarme			
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance		

Process value			
Navigation	Image: Configuration → Config. ét	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow Process value	
Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 217) = 420mA input ou HART master+420mA input		
Description	Shows the input value scaled to customer units.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	

Input value in mA

Navigation	□ Configuration → Config. étendue → Input/output → Analog I/O → Input val. in mA	
Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 217) = 420mA input ou HART master+420mA input	
Description	Shows the input value in mA.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Input value percent			
Navigation	Image: Book State St	endue → Input/output → Analog I/O → Input value [%]	
Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 217) = 420mA input ou HART master+420mA input		
Description	Shows the input value as a percentage of the complete 420mA current range.		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	-	

Damping factor		Â
Navigation	Image: Barbon → Config. ét	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow Damping factor
Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 217) ≠ Désactivé ou HART master	
Description	Defines the damping constant (in seconds).	
Entrée	0 999,9 s	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Used for SIL/WHG			
Navigation		Config. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow Used for SIL/WH	
Prérequis	 Mode de fonctionnen output L'appareil dispose d'un 	 Mode de fonctionnement (→ ^B 217) = 420mA output ou HART slave +420mA output L'appareil dispose d'un agrément WHG. 	
Description	Determines whether the	Determines whether the discrete I/O module is in SIL/WHG mode.	
Sélection	ActivéDésactivé	ActivéDésactivé	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Expected SIL/WHG chain		
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Analog I/O \rightarrow SIL/WHG chain
Prérequis	 Mode de fonctionnement (→	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

Sous-menu "Digital Xx-x"



• Dans le menu de configuration, chaque entrée ou sortie numérique est désignée par son slot respectif dans le compartiment de raccordement et deux bornes dans ce slot. A1-2, par exemple, représente les bornes 1 et 2 du slot A. Il en va de même pour les slots **B**, **C** et **D** s'ils contiennent un module Digital IO.

Dans ce document, **Xx-x** désigne l'un de ces sous-menus. La structure de tous ces sous-menus est identique.



🛃 85 Désignation des entrées ou sorties numériques (exemples)

□ □ Configuration → Config. étendue → Input/output → Digital Xx-x Navigation

Mode de fonctionnement		Â	
Navigation	Input/output → Digital Xx-x → Mode fonctionnem		
Description	Defines the operating mode of the discrete I/O module.		
Sélection	 Désactivé Output passive Input passive Input active 		
Information supplémentaire	$\begin{bmatrix} A & DIO & B & DIO & C & DIO \\ + & 2/4 & - & - & - & - & - & - & - & - & - & $		



- Input passive Α
- В Input active
- С Output passive

Digital input source	8
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Input/output → Digital Xx-x → Digital source
Prérequis	Mode de fonctionnement ($\Rightarrow \cong 227$) = Output passive
Description	Defines which device state is indicated by the digital output.
Sélection	 Aucune Alarm x any Alarm x High Alarm x High or HighHigh Alarm x Low Alarm x LowLow Alarm x Low or LowLow Digital Xx-x Primary Modbus x Secondary Modbus x
Information supplémentaire	 Signification des options Alarm x any, Alarm x High, Alarm x HighHigh, Alarm x High or HighHigh, Alarm x Low, Alarm x LowLow, Alarm x Low or LowLow La sortie numérique indique si l'alarme sélectionnée est actuellement active. Les alarmes elles aussi sont définies dans les sous-menus Alarm 1 4. Digital Xx-x⁷⁾ Le signal numérique présent à l'entrée numérique Xx-x est transmis à la sortie numérique. Modbus A1-4 Discrete x Modbus B1-4 Discrete x Modbus D1-4 Discrete x La valeur numérique écrite par l'appareil Modbus Master dans le paramètre Modbus discrete x⁸ est transmise à la sortie numérique. Pour les détails, se reporter à la documentation spéciale SD02066G.

Input value		
Navigation	Image: Configuration → Config. ét	endue \rightarrow Input/output \rightarrow Digital Xx-x \rightarrow Input value
Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 227) = option "Input passive" ou option "Input active"	
Description	Shows the digital input value.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

⁷⁾ 8) Uniquement présent si "Mode de fonctionnement ($\rightarrow \textcircled{227}$)" = "Input passive" ou "Input active" pour le module Digital I/O correspondant. Expert \rightarrow Communication \rightarrow Modbus Xx-x \rightarrow Modbus discrete x

Ê

Contact type	
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Input/output → Digital Xx-x → Contact type
Prérequis	Mode de fonctionnement (→ 🗎 227) ≠ Désactivé
Description	Determines the switching behavior of the input or output.
Sélection	 Contact de fermeture Contact d'ouverture

Output simulation			Â
Navigation	\blacksquare □ Configuration → Co	nfig. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow Digital Xx-x \rightarrow Output sim	
Prérequis	Mode de fonctionnement	Mode de fonctionnement (→ 🗎 227) = Output passive	
Description	Règle la sortie sur une vale	Règle la sortie sur une valeur simulée spécifique.	
Sélection	 Désactiver Simulating active Simulating inactive Fault 1 Fault 2 	 Désactiver Simulating active Simulating inactive Fault 1 Fault 2 	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire		Maintananaa	

La sortie numérique comporte deux relais montés en série :



Maintenance

🖻 87 🛛 Les deux relais d'une sortie numérique

1/2 Les relais

Accès en écriture

3/4 Les bornes de la sortie numérique

Output simulation	Etat du relais 1	Etat du relais 2	Résultat escompté sur les bornes du module I/O
Simulating active	Fermé	Fermé	Fermé
Simulating inactive	Ouvert	Ouvert	Ouvert
Fault 1	Fermé	Ouvert	Ouvert
Fault 2	Ouvert	Fermé	Ouvert

L'état de commutation de ces relais est défini par le paramètre **Output simulation** comme suit :



Les options **Fault 1** et **Fault 2** peuvent être utilisées pour vérifier le bon comportement de commutation des deux relais.

Valeur de sortie Navigation \square Configuration → Config. étendue → Input/output → Digital Xx-x → Valeur de sortie Mode de fonctionnement ($\rightarrow \triangleq 227$) = Output passive Prérequis Description Shows the digital output value. Information Accès en lecture Opérateur supplémentaire Accès en écriture

Readback value		
Navigation	□ Configuration → Config ét	endue → Innut/outnut → Digital Xy-y → Readhack value
Prérequis	Mode de fonctionnement ($\rightarrow \equiv 227$) = Output passive	
Description	Shows the value read back from the output.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementane	Accès en écriture	-

Used for SIL/WHG		
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Input/output → Digital Xx-x → Used for SIL/WHG	
Prérequis	 Mode de fonctionnement (→	
Description	Determines whether the discrete I/O module is in SIL/WHG mode.	

Sélection

Activé

Désactivé

Information supplémentaire

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance

Sous-menu "Digital input mapping"

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow DI mapping

Digital input source 1		Ê	
Navigation Description	Image: Selects the source of digital input #1 (for gauge command). Image: Configuration → Config. étendue → Input/output → DI mapping → Digital source 1		
Sélection	 Aucune Digital A1-2 * Digital A3-4 * Digital B1-2 * Digital B3-4 * Digital C1-2 * Digital C3-4 * Digital D1-2 * Digital D3-4 * 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	

Digital input source 2		Â	
Navigation	Image: Barbon → Configuration → Configuration → Configuration	→ Config. étendue → Input/output → DI mapping → Digital source 2	
Description	Selects the source of digital input #2 (for gauge command).		
Sélection	 Aucune Digital A1-2 * Digital B1-2 * Digital B3-4 * Digital C1-2 * Digital C3-4 * Digital D1-2 * Digital D3-4 * 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

^{*} Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

Gauge command 0		
Navigation	Image: Book Structure Image: Book	onfig. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow DI mapping \rightarrow Gauge command
Prérequis	Digital input source 1 (-	→
Description	Gauge command assigned to digital input combination 0 (DI2=0, DI1=0).	
Sélection	 Stop Level Up Bottom level Upper I/F level Lower I/F level Upper density Middle density Lower density Repeatability Water dip Release overtension Tank profile Interface profile Manual profile Level standby 	
Information	Accès en lecture	Opérateur

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Gauge command 1	۵	
Navigation	Image: Below of the second state of the s	
Prérequis	Digital input source 1 (→ 🗎 232) ≠ Aucune	
Description	Gauge command assigned to digital input combination 1 (DI2=0, DI1=1).	
Sélection	 Stop Level Up Bottom level Upper I/F level Lower I/F level Upper density Middle density Lower density Repeatability Water dip Release overtension Tank profile 	

- Interface profileManual profileLevel standby

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Gauge command 2		<u>Â</u>
Navigation	Image: Bar Configuration → Co 2	onfig. étendue \rightarrow Input/output \rightarrow DI mapping \rightarrow Gauge command
Prérequis	 Digital input source 1 (Digital input source 2 ((→ 🗎 232) ≠ Aucune (→ 🗎 232) ≠ Aucune
Description	Gauge command assigned to digital Input combination 2 (DI2=1, DI1=0).	
Sélection	 Stop Level Up Bottom level Upper I/F level Lower I/F level Upper density Middle density Lower density Repeatability Water dip Release overtension Tank profile Interface profile Manual profile Level standby 	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Gauge command 3	
Navigation	Image: Second seco
Prérequis	 Digital input source 1 (→ ^B 232) ≠ Aucune Digital input source 2 (→ ^B 232) ≠ Aucune
Description	Gauge command assigned to digital input combination 3 (DI2=1, DI1=1).

Sélection

- Stop
- Level
- Up
- Bottom level
- Upper I/F level
- Lower I/F level
- Upper densityMiddle density
- Lower density Repeatability
- Water dip
- Release overtension
- Tank profile
- Interface profile
- Manual profile
- Level standby

Information supplémentaire

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance

Sous-menu "Communication"

Ce menu contient un sous-menu pour chaque interface de communication numérique de l'appareil. Les interfaces de communication sont désignées par **"X1-4**" avec "X" correspondant au slot dans le compartiment de raccordement et "1-4" aux bornes dans ce slot.



88 Désignation des modules "Modbus", "V1" ou "WM550" (exemples) ; selon la version d'appareil, ces modules peuvent également se trouver dans les slots B ou C.

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Communication

Sous-menus "Modbus X1-4", "V1 X1-4" et "WM550 X1-4"

Ce sous-menu n'est présent que pour les appareils avec interface de communication **MODBUS** et/ou **V1** et/ou **option "WM550"**. Chaque interface de communication dispose d'un sous-menu de ce type.

Navigation	8 2	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Communication \rightarrow Modbus X1-4
Navigation	8 8	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Communication \rightarrow V1 X1-4
Navigation	8 2	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Communication \rightarrow WM550 X1-4

Communication interface protocol

Navigation	Configuration → Config. étendue → Communication → Modbus X1-4 / V1 X1-4 / WM550 X1-4 → Commu I/F protoc		
Description	Shows the type of communication protocol.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	

	<i>Sous-menu "Configuration"</i> Ce sous-menu n'est présent que pour les appareils avec une interface de communication MODBUS .			
	Navigation		Configuration → Config. étendue → Communication → Modbu (1-4 → Configuration	IS
Baudrate				Ê
Navigation	Image: Book Configurat→ Configurat	ion → Con ration → B	fig. étendue \rightarrow Communication \rightarrow Modbus X1-4 audrate	
Prérequis	Communication	interface	protocol (→ 🗎 236) = MODBUS	
Description	Defines the baud	Defines the baud rate of the Modbus communication.		
Sélection	 600 BAUD 1200 BAUD 2400 BAUD 4800 BAUD 9600 BAUD * 19200 BAUD * 			
Information	Accès en lecture		Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture		Maintenance	
			I	
Parité				ß
Navigation	©⊒ Configurat → Configu	ion → Con ration → P	fig. étendue → Communication → Modbus X1-4 arité	
Prérequis	Communication	interface	protocol (→ 🗎 236) = MODBUS	

Description Defines the parity of the Modbus communication.

Sélection

 Impair Paire

• Aucun / 1 bit d'arrêt Aucun / 2 bits d'arrêt

Information Accès en lecture Opérateur supplémentaire Accès en écriture Maintenance

^{*} Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

Modbus address			Ê
Navigation	 Image: Boost Configuration → Configuration → ID apparent 	rendue \rightarrow Communication \rightarrow Modbus X1-4 areil	
Prérequis	Communication interface proto	col (→ 🗎 236) = MODBUS	
Description	Defines the Modbus address of the device.		
Entrée	1247		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Float swap mode			
Navigation	Image: Boost Configuration → Configuration → F	nfig. étendue \rightarrow Communication \rightarrow Modbus X1-4 Float swap mode	
Prérequis	Communication interface	protocol (→ 🗎 236) = MODBUS	
Description	Sets the format of how the	Sets the format of how the floating point value is transferred on Modbus.	
Sélection	 Normal 3-2-1-0 Swap 0-1-2-3 WW Swap 1-0-3-2 	 Normal 3-2-1-0 Swap 0-1-2-3 WW Swap 1-0-3-2 	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Terminaison de bus		窗
Navigation	 Image: Configuration → Config. ét → Configuration → Termir 	tendue \rightarrow Communication \rightarrow Modbus X1-4 naison bus
Prérequis	Communication interface proto	ocol (→ 🗎 236) = MODBUS
Description	Activates or deactivates the bus termination at the device. Should only be activated on the last device in a loop.	
Sélection	ArrêtMarche	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Sous-menu "Configuration"

Ce sous-menu n'est présent que pour les appareils avec une interface de communication **V1**.

Navigation \boxdot Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Communication \rightarrow V1 X1-4 \rightarrow Configuration

Communication interf	communication interface protocol variant			
Navigation	82	Configuration → \rightarrow Protocol variar	Config. étendue → Communication → V1 X1-4 → Co t	nfiguration
Description	Determines which variant of the V1 protocol is used.			
Affichage	 Auci V1[*] 	ıne		
Information	Accès	en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès e	en écriture	Maintenance	

V1 address			
Navigation	Image: Boost Sector Secto	Image: Boost State of the second state of	
Prérequis	Communication interfa	ace protocol variant (→ 🗎 239) = V1	
Description	Identifier of the device fo	or the V1 communication.	
Entrée	0 99		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	
V1 address			
Navigation	Image: Below Configuration → Config. étendue → Communication → V1 X1-4 → Configuration → V1 address		
Prérequis	Communication interfa	Communication interface protocol variant ($\Rightarrow \cong 239$)	
Description	Identifier of the previous device for V1 communication.		

* Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

Entrée	0 255			
Information	Accès en lecture		Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture		Maintenance	
Level mapping				Ê
Navigation	Image: Boundary Configuration → Configuration → Communication → V1 X1-4 → Configuration → Level mapping			
Prérequis	Communication interfac	Communication interface protocol ($\rightarrow \cong 236$) = V1		
Description	Determines the transmittable range of levels.			
Sélection	■ +ve ■ +ve & -ve			
Information	Accès en lecture		Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture		Maintenance	

Dans V1, le niveau est toujours représenté par un nombre entre 0 et 999999. Ce nombre correspond à un niveau :

"Level mapping" = "+ve"

Nombre	Niveau correspondant
0	0,0 mm
999 999	99 999,9 mm

"Level mapping" = "+ve & -ve"

Nombre	Niveau correspondant	
0	0,0 mm	
500 000	50 000,0 mm	
500001	-0,1 mm	
999 999	-49999,9 mm	

Line impedance		Ê
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Communication → V1 X1-4 → Configuration → Line impedance	1
Prérequis	Communication interface protocol ($\rightarrow \cong 236$) = V1	
Description	Adjusts the impedance of the communication line.	

Entrée	0 15	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance
	L'impédance de ligr logique sur le mess	le affecte la différence de tension entre un 0 logique et un 1 age de l'appareil au bus. Le réglage par défaut convient à la plupart

des applications.

Compatibility mode æ Navigation 8 8 Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Communication \rightarrow Modbus Xx-x / V1 Xx-x \rightarrow Configuration \rightarrow Comp. mode Description Defines the compatibility mode. Sélection Nxx5xx Nxx8x Information En mode NMS5x : seules les valeurs qui ont également existé sur l'état du jaugeur NMS5x supplémentaire sont sorties sur le bus. En mode NMS8x : tous les états de jaugeur sont disponibles au niveau de ce paramètre. Accès en lecture Opérateur Maintenance Accès en écriture

Sous-menu "V1 input selector"

Ce sous-menu n'est présent que pour les appareils avec une interface de communication **V1**.

Navigation \boxdot Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Communication \rightarrow V1 X1-4 \rightarrow V1 input select.

Alarm 1 input source		۵
Navigation	 Generation → Config. été → Alarm1 input src 	endue \rightarrow Communication \rightarrow V1 X1-4 \rightarrow V1 input select.
Description	Determines which discrete value will be transmitted as V1 alarm 1 status.	
Sélection	 Aucune Alarm 1-4 any Alarm 1-4 HighHigh Alarm 1-4 High or HighHigh Alarm 1-4 High Alarm 1-4 Low Alarm 1-4 Low or LowLow Alarm 1-4 LowLow 	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Alarm 2 input source		ß	
Navigation	 Image: Configuration → Config. é → Alarm2 input src 	tendue \rightarrow Communication \rightarrow V1 X1-4 \rightarrow V1 input select.	
Description	Determines which discrete value	Determines which discrete value will be transmitted as V1 alarm 2 status.	
Sélection	 Aucune Alarm 1-4 any Alarm 1-4 HighHigh Alarm 1-4 High or HighHigh Alarm 1-4 High Alarm 1-4 Low Alarm 1-4 Low or LowLow Alarm 1-4 LowLow 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	

Value percent selector		ľ	ì
Navigation	Image: Box of the second s	onfig. étendue \rightarrow Communication \rightarrow V1 X1-4 \rightarrow V1 input select.	
Description	Selects which value shall	Selects which value shall be transmitted as a 0100% value in the V1 Z0/Z1 message.	
Sélection	 Aucune Tank level % Tank ullage % AIO B1-3 value % * AIO C1-3 value % * 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Sous-menu "Configuration"

Ce sous-menu n'est présent que pour les appareils avec une interface de communication **option "WM550"**.

Navigation

Baudrate		ß
Navigation	Image: Barbon Amplitude State Amplitude S	
	Image: Second strain and the second str	
	Image: Second strain and the second str	
	Image: Second state of the second state o	
	 Generation → Config. étendue → Communication → #blank# → Configuration → Baudrate 	
	Image: Second system of the system of t	
Prérequis	Communication interface protocol ($\rightarrow \cong 236$) = option "WM550"	
Description	Définit le débit en bauds de la communication WM550.	
Sélection	 600 BAUD 1200 BAUD 2400 BAUD 4800 BAUD 	

^{*} Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

2400 BAUD Réglage usine Information Accès en lecture Opérateur supplémentaire Accès en écriture Maintenance WM550 address A Navigation ■ Expert → Communication → #blank# → Configuration → WM550 address \blacksquare Expert → Communication → WM550 X1-4 → Configuration → WM550 address \square □ Configuration → Config. étendue → Communication → #blank# → Configuration \rightarrow WM550 address \blacksquare □ Configuration → Config. étendue → Communication → WM550 X1-4 \rightarrow Configuration \rightarrow WM550 address Description Décrit l'adresse WM550 de l'appareil. Entrée 0...63 A Numéro software Navigation □ Expert → Communication → #blank# → Configuration → Numéro software \blacksquare Expert → Communication → WM550 X1-4 → Configuration → Numéro software \blacksquare Configuration → Config. étendue → Communication → #blank# → Configuration → Numéro software □ Configuration → Config. étendue → Communication → WM550 X1-4 \rightarrow Configuration \rightarrow Numéro software **Prérequis** Communication interface protocol ($\rightarrow \triangleq 236$) = option "WM550" Description Définit le contenu pour la tâche 32 WM550. Informations détaillées sur le contenu pour la tâche 32 WM550, Documentation spéciale SD02567G. 0...9999 Entrée

Sous-menu "WM550 input selector"

Ce sous-menu n'est présent que pour les appareils avec une interface de communication **option "WM550"**.

Navigation

Image: Book Structure Configuration → Config. étendue → Communication → WM550 X1-4 → WM550 inp select

Discrete 1 selector		Â	
Navigation	Image: Book Strain Book St	tendue \rightarrow Communication \rightarrow WM550 X1-4 \rightarrow WM550 inp	
Description	Détermine la source d'entrée qui est transférée comme bit d'alarme valeur [n] dans les tâches WM550 correspondantes.		
Sélection	 Aucune Option Balance flagVisualisati configuration de l'appareil Alarm 14 any Alarm 14 HighHigh Alarm 14 High or HighHigh Alarm 14 Low Alarm 14 Low or LowLow Alarm 14 LowLow Digital Xx-x 	on dépendant des options de commande ou de la.	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Sous-menu "HART o	output"	
Navigation	8 8	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Communication \rightarrow HART output
Sous-menu "Configu	ıration	
Navigation	9 8	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Communication \rightarrow HART output \rightarrow Configuration

System polling address æ $\label{eq:configuration} \fboxlength{\mbox{Configuration}} \Rightarrow \mbox{Configuration} \Rightarrow \mbox{Con$ Navigation Description Device address for HART communication. Entrée 0...63 Information Accès en lecture Opérateur supplémentaire

Maintenance

Accès en écriture

Nombre de préambules			Ê
Navigation	Image: Boundary Structure And Structure		
Description	Défini le nombre de pr	Défini le nombre de préambules dans le télégramme HART.	
Entrée	5 20		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

PV source		Â
Navigation	□ Configuration → Config. étendue → Communication → HART output → Configuration → PV source	
Description	Decides, if the PV configuration is according to an analog output (HART slave) or customized (in case of HART tunneling only).	

Sélection

-	AIO B1-3	*
	AIO C1-3	*

Custom

Information	Accès en lecture	Maintenance
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Assigner valeur prin	naire	Â	
Navigation			
Prérequis	PV source ($\rightarrow \cong 246$) = Custom		
Description	Affecter la grandeur de mesure à la première variable dynamique (PV)		
Sélection	 Aucune Niveau de cuve Tank ullage Measured level Distance Displacer position Water level Upper interface level Lower interface level Bottom level Tank reference height Liquid temperature Vapor temperature Observed density value Average profile density Upper density Middle density P1 (bottom) P2 (middle) P3 (top) GP 1 value GP 4 value 		

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

L'option **Measured level** ne contient pas d'unité. Si une unité est nécessaire, sélectionnez l'option **Niveau de cuve**.

^{*} Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

0 % value			
Navigation	 Image: Configuration → Config. ét → Configuration → 0 % val 	endue \rightarrow Communication \rightarrow HART output ue	
Prérequis	PV source = Custom		
Description	0% value of the primary variable (PV).		
Entrée	Nombre à virgule flottante avec signe		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

100 % value		Â
Navigation	■ Configuration \rightarrow Config. ét \rightarrow Configuration \rightarrow 100 %	endue \rightarrow Communication \rightarrow HART output value
Prérequis	PV source = Custom	
Description	100% value of the primary variable (PV).	
Entrée	Nombre à virgule flottante avec signe	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

PV mA selector			
Navigation	Image: Boost Sector of Configuration → Configuration → PV	g. étendue → Communication → HART output mA selector	
Prérequis	PV source = Custom		
Description	Assigns a current to the prima	Assigns a current to the primary HART variable (PV).	
Sélection	 Aucune AIO B1-3 value mA[*] AIO C1-3 value mA[*] 	 Aucune AIO B1-3 value mA[*] AIO C1-3 value mA[*] 	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

* Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

Variable primaire (PV)			
Navigation	Image: Book of the second	nfiguration → Config. éte Configuration → Var.prir	endue \rightarrow Communication \rightarrow HART output nair.(PV)
Description	Shows the value of the primary HART variable (PV).		
Information	Accès en le	ecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en éc	criture	-

Pourcentage de la plage		
Navigation	Image: Boost Configuration → Configuration → Configuration → % de la	endue \rightarrow Communication \rightarrow HART output plage
Description	Affiche la valeur de la variable primaire (PV) comme un pourcentage de la plage 0% à 100% définie.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	-

Assigner valeur seco	ondaire	Ê
Navigation		
Description	Assigns a tank variable to the secondary HART variable (SV).	
Sélection	 Aucune Niveau de cuve Tank ullage Measured level Distance Displacer position Water level Upper interface level Lower interface level Bottom level Tank reference height Liquid temperature Vapor temperature Air temperature Observed density value Average profile density Upper density Lower density Lower density P1 (bottom) 	

- P2 (middle)
- P3 (top)
- GP 1 value
- GP 2 value
- GP 3 value
- GP 4 value

Information supplémentaire

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance



Valeur secondaire (SV)Navigation \blacksquare Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Communication \rightarrow HART output
 \rightarrow Configuration \rightarrow Val.second. (SV)PrérequisAssigner valeur secondaire (\rightarrow \blacksquare 249) \neq AucuneDescriptionShows the value of the secondary HART variable (SV).Information
supplémentaireAccès en lecture
Accès en écriture

Assigner valeur ternaire		
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Communication → HART output → Configuration → Assigner val.ter	
Description	Assigns a tank variable to the third HART variable (TV).	
Sélection	 Aucune Niveau de cuve Tank ullage Measured level Distance Displacer position Water level Upper interface level Lower interface level Bottom level Tank reference height Liquid temperature Vapor temperature Air temperature Observed density value Average profile density Upper density 	

	 Lower density P1 (bottom) P2 (middle) P3 (top) GP 1 value GP 2 value GP 3 value GP 4 value 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	
Variable ternaire (TV)			
Navigation	Image: Belline Configuration → Configuration -	Config. étendue → Communication → HART output → Var.tern. (TV)	
Prérequis	Assigner valeur ternai	ce (→ 🗎 250) ≠ Aucune	
Description	Shows the value of the t	hird HART variable (TV).	
Information			

Middle density

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Assigner valeur qua	ternaire	
Navigation	□ □ Configuration → Config. étendue → Communication → HART output → Configuration → Assigner val.qua	
Description	Assigns a tank variable to the fourth HART variable (QV).	
Sélection	 Aucune Niveau de cuve Tank ullage Measured level Distance Displacer position Water level Upper interface level Lower interface level Bottom level Tank reference height Liquid temperature Vapor temperature Air temperature 	

- Observed density value
- Average profile density
- Upper density
- Middle density
- Lower density
- P1 (bottom)
- P2 (middle)
- P3 (top)
- GP 1 value
- GP 2 value
- GP 3 value
- GP 4 value

Information supplémentaire

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance

L'option **Measured level** ne contient pas d'unité. Si une unité est nécessaire, sélectionnez l'option **Niveau de cuve**.

Valeur quaternaire (QV)

Navigation	□ Configuration → Config. étendue → Communication → HART output → Configuration → Val.quat. (QV)	
Prérequis	Assigner valeur quaternaire (→ 🗎 251) ≠ Aucune	
Description	Shows the value of the fourth HART variable (QV).	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-
Sous-menu "Information"

Navigation

Description sommaire HART		6	
Navigation	Image: Configuration → Config. ét → Descr.somm. HART	endue \rightarrow Communication \rightarrow HART output \rightarrow Information	
Description	Défini le tag court du point de mesure		
Entrée	Chaîne de caractères comprenant des chiffres, des lettres et des caractères spéciaux (8)		
Réglage usine	NMS8x		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Désignation du point de mesure			
Navigation	 Image: Configuration → Config. ét → Désign.point mes 	endue \rightarrow Communication \rightarrow HART output \rightarrow Information	
Description	Entrez un nom unique pour le point de mesure pour identifier l'appareil rapidement dans l'installation.		
Entrée	Chaîne de caractères comprenant des chiffres, des lettres et des caractères spéciaux (32)		
Réglage usine	NMS8x		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Description HART		
Navigation	Image: Boundary Structure And Structure	
Description	User defined HART descriptor (16 characters).	
Entrée	Chaîne de caractères comprenant des chiffres, des lettres et des caractères spéciaux (16)	
Réglage usine	NMS8x	

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Message HART				
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Communication → HART output → Information → Message HART			
Description	User defined HART mes	User defined HART message (32 characters).		
Entrée	Chaîne de caractères co	Chaîne de caractères comprenant des chiffres, des lettres et des caractères spéciaux (32)		
Réglage usine	NMS8x			
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance		
Date HART		 		
Navigation	Image: Boundary Structure → Configuration			
Description	Entrez la date de la dernière modification de configuration. Utilisez le format yyy-mm-dd			

Entrée

Chaîne de caractères comprenant des chiffres, des lettres et des caractères spéciaux (10)

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Sous-menu "Application"

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Application

 Sous-menu "Tank configuration"

 Navigation
 Image: Configuration → Config. étendue → Application → Tank config

 Sous-menu "Niveau"

 Navigation
 Image: Configuration → Config. étendue → Application → Tank config

Level source æ Navigation 8 2 Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Niveau \rightarrow Level source Description Defines the source of the level value. Sélection No input value • HART device 1 ... 15 level Niveau SR³ Level ' Displacer position ² AIO B1-3 value AIO C1-3 value * • AIP B4-8 value * AIP C4-8 value * Réglage usine Dépend de la version d'appareil Information Accès en lecture Opérateur supplémentaire Accès en écriture Maintenance

→ Niveau

Empty]
Navigation	Image: Boundary Structure Image: Second structure<	
Description	Distance from reference point to zero position (tank bottom or datum plate).	
Entrée	0 10 000,00 mm	
Réglage usine	Dépend de la version d'appareil	

* Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

Information supplémentaire

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance

Le point de référence est la ligne de référence de la fenêtre d'étalonnage.

Tank reference height		٦	
Navigation	Image: Book Strain Book Strain Strain Book Strain	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Niveau \rightarrow Tank ref	
Description	Defines the distance from the dipping reference point to the zero position (tank bottom or datum plate).		
Entrée	0 10 000,00 mm		
Réglage usine	Dépend de la version d'appareil		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Niveau de cuve				
Navigation		Configuration → C de cuve	onfig. éte	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Niveau \rightarrow Niveau
Description	Show surfa	Shows the distance from the zero position (tank bottom or datum plate) to the product surface.		
Information	Accè	s en lecture		Opérateur
supplémentaire	Accè	s en écriture		-

Set level		٦	
Navigation	■ Configuration → Config. ét	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Niveau \rightarrow Set level	
Description	If the level measured by the device does not match the actual level obtained by a manual dip, enter the correct level into this parameter.		
Entrée	0 10 000,00 mm		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	

L'appareil ajuste le paramètre **Empty** ($\rightarrow \cong$ 190) en fonction de la valeur entrée, de sorte que le niveau mesuré corresponde au niveau réel.

Water level source			
Navigation	\blacksquare □ Configuration → Collevel src	onfig. étendue → Application → Tank config → Niveau → Water	
Description	Defines the source of the bottom water level.		
Sélection	 Manual value Bottom level HART device 1 15 level AIO B1-3 value AIO C1-3 value AIP B4-8 value AIP C4-8 value 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Manual water level		æ
Navigation	Image: Configuration → Config. ét water level	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Niveau \rightarrow Man.
Prérequis	Water level source ($\rightarrow \cong 257$) = Manual value	
Description	Defines the manual value of the bottom water level.	
Entrée	-2 000 5 000 mm	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Water level		
Navigation	8 8	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Niveau \rightarrow Water level
Description	Shows	s the bottom water level.

nformation	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

	Sous-menu "Température"			
	Accès en lecture		Maintenance	
	Navigation	©⊟ Config → Tem	uration → Config. étendue → Application → Tank config pérature	
Liquid temp source			Â	
Navigation	Configuration temp source	. → Config. éte	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Température \rightarrow Liq	
Description	Defines source from which the liquid temperature is obtained.			
Sélection	 Manual value HART device 1 1 AIO B1-3 value AIO C1-3 value AIP B4-8 value AIP C4-8 value 	L5 temperatu	re	
Information	Accès en lecture		Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture		Maintenance	

Manual liquid temperature				
Navigation	Image: Box Configuration → Config. étendue → Application → Tank config → Température → Man. liquid temp			
Prérequis	Liquid temp source (> 🗎 193) = Manual value			
Description	Defines the manual value of the liquid temperature.			
Entrée	−50 300 °C			
Information	Accès	en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès	en écriture	Maintenance	

Liquid temperature		
Navigation	8 2	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Température \rightarrow Liquid temp.
Description	Shows	s the average or spot temperature of the measured liquid.

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Air temperature source		ß	
Navigation		g. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Température \rightarrow Air	
Description	Defines source from which th	Defines source from which the air temperature is obtained.	
Sélection	 Manual value HART device 1 15 temperature AIO B1-3 value AIO C1-3 value AIP B4-8 value AIP C4-8 value 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Manual air temperature				æ
Navigation	Image: Boundary Structure → Config. étendue → Application → Tank config → Température → Manual air temp.			
Prérequis	Air te	Air temperature source (→ 🗎 260) = Manual value		
Description	Defines the manual value of the air temperature.			
Entrée	−50 300 °C			
Information supplémentaire	Accès	en lecture	Opérateur	
	Accès	en écriture	Maintenance	

Air temperature			
Navigation	8	Configuration \rightarrow Configuration	g. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Température \rightarrow Air
Description	Shows	Shows the air temperature.	
Information supplémentaire	Accès Accès	en lecture en écriture	Opérateur -

Vapor temp source			_
			_
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Applic → Vapor temp src	ation → Tank config → Température	
Description	Defines the source from which the vapor temper	ature is obtained.	
Sélection	 Manual value HART device 1 15 vapor temp AIO B1-3 value AIO C1-3 value AIP B4-8 value AIP C4-8 value 		
Information	Accès en lecture Opérateur		-

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Manual vapor temperature				
Navigation	0 2	Configuration → Config. ét → Man. vapor temp.	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Température	
Prérequis	Vapor temp source (→ 🗎 261) = Manual value			
Description	Defines the manual value of the vapor temperature.			
Entrée	−50 300 °C			
Information	Accès	en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès	en écriture	Maintenance	

Vapor temperature			
Navigation			
Description	Shows the measured vapor temperature.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	-	

Sous-menu "Densité"

Navigation

Observed density sour	се	[
Navigation	Image: Boundary Configuration → source	Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Densité \rightarrow Densit
Description	Determines how the de	ensity is obtained.
Sélection	 HTG[*] HTMS[*] Average profile dens Upper density Middle density Lower density 	ity*
Réglage usine	Dépend de la version d'	'appareil
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance
Observed density		
Navigation	 Image: Book State Image: Book State	• Config. étendue → Application → Tank config → Densité sity
Navigation Description	 Generation → Configuration → Observed den Shows the measured of 	• Config. étendue → Application → Tank config → Densité sity r calculated density.
Navigation Description Information	 Generation → → Observed den Shows the measured of Accès en lecture 	 Config. étendue → Application → Tank config → Densité sity r calculated density. Opérateur

Air density		6
Navigation		
Description	Defines the density of the air surrounding the tank.	
Entrée	0,0 500,0 kg/m ³	

^{*} Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

£

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Vapor density		٦
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Densité \rightarrow Vapor
Description	Defines the density of the gas phase in the tank.	
Entrée	0,0 500,0 kg/m ³	
Information supplémentaire	Accès en lecture Accès en écriture	Opérateur Maintenance

Sous-menu "Pression"

Navigation

Accès en écriture

P1 (bottom) source			A
Navigation	Image: Book Strain Book St	etendue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Pression \rightarrow P1	
Description	Defines the source of the bottom pressure (P1).		
Sélection	 Manual value HART device 1 15 pressure AIO B1-3 value AIO C1-3 value AIP B4-8 value AIP C4-8 value 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	A seòs en ésriture	Maintenance	

Maintenance

P1 (bottom)			
Navigation	8 8	Configuration → Config. ét (bottom)	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Pression \rightarrow P1
Description	Shows the pressure at the tank bottom.		
Information supplémentaire	Accès	en lecture	Opérateur
	Accès	en écriture	-

P1 (bottom) manual pressu	re			Â
Navigation	Image: Configuration → Config. étendue → Application → Tank config → Pression → P1 (bot) manual			
Prérequis	P1 (b	P1 (bottom) source (→ 🗎 264) = Manual value		
Description	Defin	Defines the manual value of the bottom pressure (P1).		
Entrée	-25.	–25 25 bar		
Information	Accès	en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès	en écriture	Maintenance	

P1 position		6
Navigation	Image: Barbon Barbo	→ Config. étendue → Application → Tank config → Pression → P1
Description	Defines the position (tank bottom or datu	of the bottom pressure transmitter (P1), measured from zero position m plate).
Entrée	-10000 100000 r	nm
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

P1 offset				Ê
Navigation	8 2	Configuration \rightarrow Config. été offset	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Pression \rightarrow P1	
Description	Offset for the bottom pressure (P1). The offset is added to the measured pressure prior to any tank calculation.			
Entrée	-25 25 bar			
Information supplémentaire	Accès	en lecture	Opérateur	
	Accès	en écriture	Maintenance	

P1 absolute / gauge				
Navigation	8 2	Configuration → Config. ét absolut/gauge	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Pression \rightarrow P1	
Description	Defin press	Defines whether the connected pressure transmitter measures an absolute or a gauge pressure.		
Sélection	■ Abs ■ Gau	solute ige		
Information	Accès	en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès	en écriture	Maintenance	

P3 (top) source			Ê
Navigation	Image: Boost Configuration → Configuration → Configuration (top) source	nfig. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Pression \rightarrow P3	
Description	Defines the source of the	cop pressure (P3).	
Sélection	 Manual value HART device 1 15 pre AIO B1-3 value AIO C1-3 value AIP B4-8 value AIP C4-8 value 	 Manual value HART device 1 15 pressure AIO B1-3 value AIO C1-3 value AIP B4-8 value AIP C4-8 value 	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

P3 (top)			
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Pression \rightarrow P3	
Description	Shows the pressure (P3) at the top transmitter.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	-	

P3 (top) manual pressure			A
Navigation	8 8	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Pression \rightarrow P3	

Inavigation	(top) manual			
Prérequis	23 (top) source (→ 🗎 266) = Manual value			
Description	Defines the manual value of the top pressure (P3).			
Entrée	-2,5 2,5 bar			
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance		

P3 position					£
Navigation	© E (F	Configuration → C position	Config. éte	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Pression \rightarrow P3	
Description	Defines (tank bo	Defines the position of the top pressure transmitter (P3), measured from zero position (tank bottom or datum plate).			
Entrée	0 100	0000 mm			
Information	Accès er	n lecture		Opérateur	
supplémentaire	Accès er	n écriture		Maintenance	

P3 offset			A
Navigation	Image: Configuration → Config. ét offset	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Pression \rightarrow P3	
Description	Offset for the top pressure (P3). The offset is added to the measured pressure prior to any tank calculation.		
Entrée	-2,5 2,5 bar		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

P3 absolute / gauge				
Navigation	8 2	Configuration → Config. ét absolut/gauge	rendue \rightarrow Application \rightarrow Tank config \rightarrow Pression \rightarrow P3	
Description	Defin press	Defines whether the connected pressure transmitter measures an absolute or a gauge pressure.		
Sélection	■ Abs ■ Gau	AbsoluteGauge		
Information	Accès	en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès	en écriture	Maintenance	

Ambient pressure		Â
Navigation		
Description	Defines the manual value of the ambient pressure.	
Entrée	0 2,5 bar	
Information	Accès en lecture Opérateur	
supplementane	Accès en écriture Maintenance	

Sous-menu "Tank calculation"

Navigation

Sous-menu "HyTD"

Aperçu

La déformation hydrostatique du réservoir peut être utilisée pour compenser le mouvement vertical du niveau de référence (GRH) dû au gonflement de la paroi du réservoir engendré par la pression hydrostatique exercée par le liquide stocké dans le réservoir. La compensation se base sur une approximation linéaire obtenue par des relevés manuels à plusieurs niveaux sur toute la gamme du réservoir.



89 Correction de la déformation hydrostatique du réservoir (HyTD)

- A "Distance" (niveau sous $L_0 \rightarrow$ "HyTD correction value" = 0)
- B Niveau de référence (GRH)
- C HyTD correction value
- *D* "Distance" (niveau au-dessus de $L_0 \rightarrow$ "HyTD correction value" > 0)

A0028715

Approximation linéaire de la correction HyTD

La déformation réelle varie de façon non linéaire en fonction du niveau en raison de la construction de la cuve. Toutefois, étant donné que les facteurs de correction sont typiquement petits par rapport au niveau mesuré, une méthode simple de l'amortissement constant peut être utilisée avec de bons résultats.



☑ 90 Calcul de la correction HyTD

- 1 Correction linéaire selon "Deformation factor ($\rightarrow \cong 272$)"
- 2 Correction réelle
- 3 Starting level ($\rightarrow \square 271$)
- L Niveau mesuré
- H HyTD correction value ($\rightarrow \square 271$)

Calcul de la correction HyTD

$$\begin{split} L \leqslant L_{o} & \Longrightarrow & C_{HyTD} = 0 \\ L > L_{o} & \Longrightarrow & C_{HyTD} = - (L - L_{o}) \ge D \end{split}$$

L	Niveau mesuré
LO	Starting level
c _{HyTD}	HyTD correction value
D	Deformation factor

Description des paramètres de l'appareil

Navigation

 $\label{eq:configuration} \fbox{Configuration} \xrightarrow{} \verb{Config. \acute{e}tendue} \xrightarrow{} \verb{Application} \xrightarrow{} \verb{Tank} \\ \texttt{calculation} \xrightarrow{} \verb{HyTD} \\ \end{cases}$

 HyTD correction value

 Navigation
 Image: Configuration → Config. étendue → Application → Tank calculation → HyTD → HyTD corr. value

 Description
 Shows the correction value from the Hydrostatic Tank Deformation.

 Information supplémentaire
 Accès en lecture
 Opérateur

 Information
 Information
 Information
 Information

HyTD mode		8
Navigation	Image: Book Structure Configuration → mode	Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow HyTD \rightarrow HyTD
Description	Activates or deactivates	the calculation of the Hydrostatic Tank Deformation.
Sélection	NonOui	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Starting level			Ê	
Navigation	Image: Boost Configuration → Starting level	Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow	Гапк calculation → HyTD	
Description	Defines the starting lev are not corrected.	efines the starting level for the Hydrostatic Tank Deformation. Levels below this value re not corrected.		
Entrée	0 5000 mm	. 5000 mm		
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance		

Deformation factor				æ
Navigation	8 2	Configuration → Config. ét → Deform factor	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow HyTD	
Description	Defines level).	Defines the deformation factor for the HyTD (change of device position per change of level).		
Entrée	-1,0	-1,0 1,0 %		
Information	Accès e	en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès e	en écriture	Maintenance	

Sous-menu "CTSh"

Aperçu

La CTSh (correction de la dilatation thermique de la robe du réservoir) compense les effets sur le niveau de référence (GRH) et sur la dilatation ou la contraction du fil de mesure dus aux effets de la température sur la robe du réservoir ou le tube de mesure. Les effets de la température sont séparés en deux parties, à savoir la partie 'sans contact' et la partie 'en contact avec le produit' de la robe du réservoir ou du tube de mesure. La fonction de correction se base sur les coefficients de dilatation thermique de l'acier et sur les facteurs d'isolation de la partie 'sans contact' et de la partie 'en contact avec le produit' du fil ou de la paroi du réservoir. Les températures utilisées pour la correction peuvent être sélectionnées à partir de valeurs manuelles ou mesurées.

Cette correction est recommandé pour les situations suivantes :

- Si la température de service dévie considérablement de la température pendant l'étalonnage (ΔT > 10 °C (18 °F))
- Pour des réservoirs extrêmement hauts
- Pour des applications réfrigérées, cryogéniques ou chauffées

Étant donné que l'utilisation de cette correction affectera le résultat du niveau de jaugeage par le plein, il est recommandé de s'assurer que les procédures de relevé manuel et de vérification du niveau sont exécutées correctement avant d'activer cette méthode de correction.

Ce mode ne peut pas être utilisé en combinaison avec HTG étant donné, qu'avec HTG, le niveau n'est pas mesuré par rapport au niveau de référence.

CTSh : Calcul de la température de la paroi



🖻 91 🛛 Paramètres pour le calcul CTSh

T _w	Température de la partie de la robe du réservoir en contact avec le produit		
T _D	Température de la partie de la robe du réservoir sans contact avec le produit		
T _P	Température du produit		
T _v	Température de la vapeur (dans le réservoir)		
T _A	Température ambiante (atmosphère autour du réservoir)		
S _d	Distance mesurée (de "Empty" à niveau)		
TRH	Hauteur de référence de la cuve		
E	Empty		
L	Niveau		

CTSh : Calcul de la température de la paroi

Selon les paramètres **Covered tank (** $\rightarrow \cong 276$ **)** et **Tube de mesure (** $\rightarrow \cong 277$ **)**, les températures T_W de la partie en contact avec le produit et T_D de la partie sans contact de la paroi de la cuve sont calculées de la façon suivante :

Covered tank (→ 🗎 276)	Tube de mesure ($\rightarrow \square 277$)	T _W	T _D
Covered	Oui ¹⁾	T _P	T _v
Covered	Non	(7/8) T _P + (1/8) T _A	(1/2) T _V + (1/2) T _A
Open ten	Oui	T _P	T _A
Open top	Non	(7/8) T _P + (1/8) T _A	T _A

 Cette option est également valide pour les cuves isolées sans tube de mesure. Cela est possible car la température dans et hors du réservoir est identique en raison de l'isolation de la cuve.



- 1 Covered tank ($\Rightarrow \square 276$) = Covered ; Tube de mesure ($\Rightarrow \square 277$) = Oui
- 2
- 3
- 4 5
- Covered tank ($\rightarrow \square 276$) = Covered ; Tube de mesure ($\rightarrow \square 277$) = Non Covered tank ($\rightarrow \square 276$) = Open top ; Tube de mesure ($\rightarrow \square 277$) = Oui Covered tank ($\rightarrow \square 276$) = Open top ; Tube de mesure ($\rightarrow \square 277$) = Oui Covered tank ($\rightarrow \square 276$) = Open top ; Tube de mesure ($\rightarrow \square 277$) = Non Cuve isolée : Covered tank ($\rightarrow \square 276$) = Open top ; Tube de mesure ($\rightarrow \square 277$) = Oui

CTSh : Calcul de la correction

$$C_{\text{CTSh}} = \alpha_{\text{tank}} (\text{TRH} - \text{L}) (\text{T}_{\text{D}} - \text{T}_{\text{cal}}) + \alpha_{\text{tank}} \text{L} (\text{T}_{\text{W}} - \text{T}_{\text{cal}}) - \alpha_{\text{wire}} \text{S}_{\text{D}} (\text{T}_{\text{V}} - \text{T}_{\text{cal}})$$

A0030497

	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
TRH	Hauteur de référence de la cuve	
L	Niveau	
T _D	Température de la partie sans contact de la robe du réservoir (calculée à partir c $T_{\rm P},T_{\rm V}$ et $T_{\rm A})$	
T _w	Température de la partie de la robe du réservoir en contact avec le produit (calculée à partir de T_P,T_V et $T_A)$	
T _{cal}	Température à laquelle la mesure a été étalonnée	
α _{cuve}	Coefficient de dilatation linéaire de la cuve	
α _{fil}	Coefficient de dilatation linéaire du fil	
C _{CTSh}	Facteur de correction CTSh	

Description des paramètres de l'appareil

Navigation

CTSh correction value			
Navigation	0 2	Configuration → Config. ét corr value	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow CTSh \rightarrow CTSh
Description	Show	s the CTSh correction value.	
Information	Accès	en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès	en écriture	-

CTSh mode				
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Application → Tank calculation → CTSh → CTSh mode			
Description	Activates or deactivates	Activates or deactivates the CTSh.		
Sélection	 Non Oui With wire * Only wire * 			
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance		
Covered tank		٦		
Navigation				
Description	Determines whether the	Determines whether the tank is covered.		
Sélection	Open topCovered			

Visualisation dépendant des options de commande ou de la configuration de l'appareil

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance



Tube de mesure				
Navigation	Image: Book Structure Configuration → Co de mesure	nfig. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow CTSh \rightarrow Tube		
Description	Determines whether the d	Determines whether the device is mounted on a stilling well.		
Sélection	■ Non ■ Oui			
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance		

Calibration temperature			A
Navigation	 Image: Configuration → Config. ét → Calibration temp 	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow CTSh	
Description	Specify temperature at which the measurement has been calibrated.		
Entrée	−50 250 °C		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Linear expansion coefficien	t		ඕ
Navigation	8 2	Configuration → Config. ét exp coeff	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow CTSh \rightarrow Linear
Description	Defines the linear expansion coefficient of the tank shell material.		
Entrée	0 100 ppm		
Information supplémentaire	Accès	en lecture	Opérateur
	Accès	en écriture	Maintenance

Wire expansion coefficient		A
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Application → Tank calculation → CTSh → Winexp coeff	re
Description	Defines the expansion coefficient of the wire material of the drum. Value is programme in factory.	d
Entrée	0 100 ppm	

Sous-menu "HTMS"

Aperçu

Le système de mesure hybride des réservoirs (HTMS) est une méthode de calcul de la densité d'un produit dans une cuve basée à la fois sur une mesure de niveau (au sommet) et sur au moins une mesure de pression (au fond). Un capteur de pression supplémentaire peut être installé au sommet de la cuve pour indiquer la pression de vapeur et pour que le calcul de la densité soit plus précis. La méthode de calcul prend également en compte un possible niveau d'eau au fond de la cuve pour que les calculs de densité soient aussi précis que possible.

Paramètres HTMS





- A Produit
- B Eau

Paramètre	Chemin de navigation	
P1 (pression au fond)	Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Tank configuration \rightarrow Pression \rightarrow P1 (bottom)	
H_{P1} (position du transmetteur P1)	Configuration → Configuration étendue → Tank configuration → Pression → P1 position	
P3 (pression au sommet)	Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Tank configuration \rightarrow Pression \rightarrow P3 (top)	
H_{P3} (position du transmetteur P3)	Configuration \rightarrow Configuration étendue \rightarrow Tank configuration \rightarrow Pression \rightarrow P3 position	
ρ_P (densité du produit $^{1)}$	 Valeur mesurée : Configuration → Configuration étendue → Calculation → HTMS → Density value Valeur définie par l'utilisateur : Configuration → Configuration étendue → Calculation → HTMS → Manual upper density 	
ρ_V (densité de la vapeur)	Expert \rightarrow Application \rightarrow Tank configuration \rightarrow Densité \rightarrow Vapor density	
ρ_A (température de l'air ambiant)	Configuration → Configuration étendue → Tank configuration → Densité → Air density	
g (gravité locale)	Expert \rightarrow Application \rightarrow Tank Calculation \rightarrow Local gravity	
L _p (niveau du produit)	Fonctionnement \rightarrow Niveau de cuve	
L _W (niveau d'eau de fond)	Fonctionnement \rightarrow Water level	
$V = L_W - H_{P1}$		
$\Delta_{\rm P} = L_{\rm P} - L_{\rm W} = L_{\rm P} - V - H_{\rm P1}$		

1) Selon la situation, ce paramètre est mesuré ou une valeur définie par l'utilisateur est utilisée.

Modes HTMS

Deux modes HTMS peuvent être sélectionnés dans le paramètre **HTMS mode** ($\rightarrow \square 281$). Ce mode détermine si une ou deux valeurs de pression sont utilisées. Selon le monde sélectionné, un certain nombre de paramètres supplémentaires est nécessaire pour le calcul de la densité du produit.



L'option **HTMS P1+P3** doit être utilisée dans des cuves sous pression afin de compenser la pression de la phase de vapeur.

HTMS mode (→ ≌ 281)	Grandeurs mesurées	Autres paramètres nécessaires	Grandeurs calculées
HTMS P1	 P₁ L_p 	 g H_{P1} L_W (en option) 	ρ _Ρ
HTMS P1+P3	 P₁ P₃ L_P 	• ρ_V • ρ_A • g • H_{P1} • H_{P3} • L_W (en option)	ρ _P (calcul plus précis pour des cuves sous pression)

Niveau minimum

La densité du produit peut uniquement être calculée si le produit a une épaisseur minimum :

 $\Delta_{\rm P} \geq \Delta_{\rm P, min}$

Cela est équivalent à la condition suivante pour le niveau de produit :

$$L_P - V \ge \Delta_{P,\min} + H_{P1} = L_{\min}$$

 L_{min} est défini dans le paramètre **Minimum level** ($\rightarrow \triangleq 282$). Comme le montre la formule, il doit toujours être supérieur à H_{P1} .

Si L_P - V chute sous cette limite, la densité est calculée de la façon suivante :

- Si une valeur calculée précédente est disponible, cette valeur sera conservée aussi longtemps qu'aucun nouveau calcul n'est possible.
- Si aucune valeur n'a été précédemment calculée, la valeur manuelle (définie dans le paramètre **Manual upper density**) sera utilisée.

Hystérésis

Le niveau du produit dans une cuve n'est pas constant mais varie légèrement, en raison par exemple des perturbations dues au remplissage. Si le niveau varie autour du niveau de commutation (**Minimum level (** $\rightarrow \textcircled{B} 282$)), l'algorithme commutera constamment entre le calcul de la valeur et le maintien du résultat précédent. Pour éviter cela, une hystérésis de position est définie autour du point de commutation.

A003



93 Hystérésis HTMS

- 1 Valeur calculée
- 2 Valeur maintenue/manuelle
- L_{min} Minimum level ($\Rightarrow \square 282$)
- H_r Hystérésis ($\rightarrow \square 283$)

Description des paramètres de l'appareil

Navigation	Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank
	calculation \rightarrow HTMS

HTMS mode			Ê
Navigation	Image: Boost Sector Secto	Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow HTMS	
Description	Defines the HTMS mode used.	Defines the HTMS mode. Depending on the mode one or two pressure transmitters are used.	
Sélection	HTMS P1HTMS P1+P3	HTMS P1HTMS P1+P3	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	
	 Signification des options HTMS P1 Seul un transmetteur de pression de fond (P1) est utilisé. HTMS P1+P3 Un transmetteur de pression de fond (P1) et un transmetteur de pression de somme (P3) sont utilisés. Cette option doit être sélectionnée pour les cuves sous pression. 		

Manual density		Ê
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Application → Tank calculation → HTMS → Manual density	
Description	Defines the manual density.	
Entrée	0 3 000 kg/m ³	

Information	Accès en lecture	Maintenance
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Density value		
Navigation	Image: Boost State	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow HTMS
Description	Shows the calculated product density.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	-

Minimum level		Â
Navigation	Image: Bear of the second	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow HTMS \rightarrow Min.
Description	Defines the minimum product level for a HTMS calculation. If Lp - V falls below the limit defined in this parameter, the density retains its last value or the manual value is used instead.	
Entrée	0 20 000 mm	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Pression minimale			
Navigation	Image: Boundary Structure → Config. étendue → Application → Tank calculation → HTMS → Pression minim.		IS
Description	Defines the minimum pressure for a HTMS calculation. If the pressure P1 (or the difference P1 - P3) falls below the limit defined in this parameter, the density retains its last value or the manual value is used instead.		
Entrée	0 100 bar		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Distance de sécurité			٦
Navigation	88	Configuration → Config. ét sécurité	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow HTMS \rightarrow Dist.
Description	Defines the minimum level which must be present above the bottom pressure sensor before its signal is used for the calculation.		
Entrée	0 10 000 mm		
Information supplémentaire	Accès	en lecture	Opérateur
	Accès	en écriture	Maintenance

Hystérésis		6
Navigation	Image: Second system of the system of t	
Description	Defines the hysteresis for the HTMS calculation. Prevents constant switching if the level is near the switch-over point.	
Entrée	0 2 000 mm	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Densité eau			A
Navigation	 Image: Generation → Config. ét → Densité eau 	endue \rightarrow Application \rightarrow Tank calculation \rightarrow HTMS	
Description	Density of the water in the tank.		
Entrée	Nombre à virgule flottante avec signe		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Sous-menu "Alarm"

Navigation

Sous-menu "Alarm"

Navigation

► Alarm			
	Alarm mode		→ 🖺 285
	Error value	-	→ 🗎 286
	Alarm value source		→ 🗎 287
	Alarm value		→ 🗎 288
	HH alarm value		→ 🗎 288
	H alarm value		→ 🗎 288
	L alarm value		→ 🗎 289
	LL alarm value		→ 🗎 289
	HH alarm		→ 🗎 289
	H alarm		→ 🗎 289
	HH+H alarm		→ 🗎 290
	L alarm		→ 🗎 290
	LL alarm		→ 🗎 290
	LL+L alarm		→ 🗎 291
	Any error		→ 🗎 291
	Clear alarm		→ 🗎 291
	Alarm hysteresis		→ 🗎 292
	Damping factor		→ 🗎 292

Alarm mode		Ê		
Navigation		Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm mode		
Description	Defines the alarm mode	Defines the alarm mode of the selected alarm.		
Sélection	ArrêtMarcheLatching			
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplementane	A >			

Signification des options

Accès en écriture

Arrêt

Aucune alarme n'est générée.

- Marche
- Une alarme disparaît si la condition d'alarme disparaît (en tenant compte de l'hystérésis).

Latching

Toutes les alarmes restent actives jusqu'à ce que l'utilisateur sélectionne **Clear alarm** (→ 🗎 291) = **Oui** ou que l'appareil soit mis hors/sous tension.

Maintenance



🖻 94 Principe de l'évaluation des limites

- Alarm mode ($\rightarrow \square 285$) = Marche Α
- В Alarm mode ($\rightarrow \square 285$) = Latching
- HH alarm value ($\rightarrow \square 288$) H alarm value ($\rightarrow \square 288$) 1
- 2
- 3 L alarm value ($\rightarrow \square 289$)
- LL alarm value ($\rightarrow \square 289$) 4
- 5 HH alarm (→ 🖺 289)
- H alarm (→ 🖺 289) 6
- 7 L alarm (→ 🖺 290)
- 8 LL alarm (→ 🗎 290)
- 9 "Clear alarm ($\rightarrow \square 291$)" = "Oui" ou mise hors/sous tension
- 10 Hysteresis ($\rightarrow \square 292$)

Error value

Navigation	$\textcircled{B} \square \text{Configuration} \rightarrow \text{Config. \'etendue} \rightarrow \text{Application} \rightarrow \text{Alarm} \rightarrow \text{Alarm} \rightarrow \text{Error value}$	
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt	
Description	Defines the alarm to be issued if the input value is invalid.	
Sélection	 No alarm HH+H alarm H alarm L alarm LL+L alarm All alarms 	
Information	Accès en lecture	Opérateur

Maintenance



A

Navigation Image: Configuration → Config. étendue → Application → Alarm → Alarm → Alarm source Prérequis Alarm mode (→ Image: 285) = Arrêt Description Determines the process variable to be monitored. Sélection • Niveau de cuve • Liquid temperature • Vapor temperature • Vapor temperature • Water level • 11 (bottom) • P2 (middle) • Observeit density value • Vapor density • Volume • Vapor density • Orbit volumique • Vapor density • Uresse du fluide • Debit volumique • Vapor density • Uresse du fluide • Debit volumique • Vapor density • Tank level % • GP L4 value • Measured level • P3 position • Tank level % • GP L4 value • Measured level • P3 position • Tank revel % • GP L4 value • Average profile density • Lover density • Displacer position • Tank revel % • Correction • Tank revel % • GP L4 value • Average profile density • Lover density • Displacer position • Manual density • Tank vullage • Average profile density • Lover interface level • Displacer position • HART device 115 FV • HART device 115 SV • HART device 115 SV • HART device 115 SV • HART device 115 SV • HART device 115 FV • HART device 115 FV • HART device 115 FV • HART device 115 PV • HA	Alarm value source		Â
Prérequis Alarm mode (→ 🖻 285) = Arrêt Description Determines the process variable to be monitored. Sélection • Niveau de cuve • Liquid temperature • Vapor temperature • Vater level • P1 (bottom) • P2 (middle) • P3 (cop) • Observed density value • Volume • Vitesse du fluide • Obtivolumique • Vapor density • Widel level • Vapor density • Upper density • Upper density • Obtivolumique • P3 (cop) • Obtivolumique • Vapor density • Upper density • Upper density • Upper density • Destivolumique • P3 position • Tank level % • GP 14 value • Measured level • P3 position • Tank verde sety • Dower density • Lover density • Lover interface level • Dotton level • Displacer position • HART device 115 FV • HART device 115 FV • HART device 115 V • HART device 115 V • Average profile density • Lover interface level • Dotton level • Displacer position </th <th>Navigation</th> <th>Image: Configuration → Config. é</th> <th>tendue \rightarrow Application \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm source</th>	Navigation	Image: Configuration → Config. é	tendue \rightarrow Application \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm source
Description Determines the process variable to be monitored. Sélection • Niveau de cuve • Liquid temperature • Vapor density value • Volume • Vapor density • Upper density • Upper density • Upper density • Upper density • Correction • Tank level % GP L4 value • Measured level • P3 position • Tank reference height • Local gravity • P1 position • Tank ullage • Average profile density • Lower interface level • Dospiacer position on • HART device 115 FV • HART device 1	Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt	
Sélection • Niveau de cuve Liquid temperature • Vapor temperature • Vapor temperature • Water level • P1 (bottom) • P2 (middle) • P3 (moldle) • P3 (moldle) • Observed density value • Volume • Vitesse du fluide • Debit volumique • Volume • Vitesse du fluide • Debit volumique • Vapor density • Middle density • Upper density • Correction • Tank level % • GP 14 value • Measured level • P3 position • Tank reference height • Local gravity • P1 position • Tank level evel • Orer density • Local gravity • P1 position • Manual density • Tank ullage • Lower density • Lower density • Lower density • Lower density • Lower density • Upper interface level • Displacer position • HART device 115 FV • HART device 115 FV • HART device 115 GV • HART device 115 GV • HART device 115 GV • HART device 115 FV mA • HART device 115 GV	Description	Determines the process variable to be monitored.	
Information Accès en lecture Opérateur Supplémentaire Accès en écriture Maintenance	Sélection	 Niveau de cuve Liquid temperature Vapor temperature Water level P1 (bottom) P2 (middle) P3 (top) Observed density value Volume Vitesse du fluide Débit volumique Vapor density Middle density Upper density Correction Tank level % GP 14 value Measured level P3 position Tank reference height Local gravity P1 position Manual density Tank ullage Average profile density Lower density Upper interface level Bottom level Displacer position HART device 115 PV HART device 115 PV mA HART device 115 PV mA HART device 115 PV % Element temperature 124 AIO B1-3 value AIP C4-8 value Aucune 	
	information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur Maintenance

Alarm value			
Navigation		□ □ Configuration → Config. étendue → Application → Alarm → Alarm → Alarm value	
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt	
Description	Shows the current value	Shows the current value of the process variable being monitored.	
Affichage	Nombre à virgule flottar	Nombre à virgule flottante avec signe	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	-	

HH alarm value			
Navigation			
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt		
Description	Defines the high-high(HH) limit value.		
Entrée	Nombre à virgule flottante avec signe		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

H alarm value		٦	
Navigation	Image: Boundary Structure		
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt		
Description	Defines the high(H) limit value.		
Entrée	Nombre à virgule flottante avec signe		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	
L alarm value			Â
---	--	---	-----------
Navigation	Image: Boost State of the		
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt		
Description	Defines the low limit va	Defines the low limit value.	
Entrée	Nombre à virgule flottai	Nombre à virgule flottante avec signe	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	
Navigation	\blacksquare □ Configuration →	Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm \rightarrow LL ala	rm value
Navigation Prérequis	Image: Bare of the second systemConfiguration →Alarm mode (→Image: Bare of the second system	Config. étendue → Application → Alarm → Alarm → LL ala) ≠ Arrêt	.rm value
Navigation Prérequis Description	 Image: Configuration → Alarm mode (→ Image: 28) Defines the low-low(LL) 	Config. étendue → Application → Alarm → Alarm → LL ala •) ≠ Arrêt limit value.	rm value
Navigation Prérequis Description Entrée	 Image: Configuration → Alarm mode (→ Image: 28) Defines the low-low(LL) Nombre à virgule flottation 	Config. étendue → Application → Alarm → Alarm → LL ala) ≠ Arrêt limit value. te avec signe	.rm value
Navigation Prérequis Description Entrée Information	 Image: Configuration → Alarm mode (→ Image: 28) Defines the low-low(LL) Nombre à virgule flottation Accès en lecture 	Config. étendue → Application → Alarm → Alarm → LL ala) ≠ Arrêt limit value. te avec signe Opérateur	.rm value
Navigation Prérequis Description Entrée Information supplémentaire	 Image: Configuration → Alarm mode (→ Image: 28) Defines the low-low(LL) Nombre à virgule flottat Accès en lecture Accès en écriture 	Config. étendue → Application → Alarm → Alarm → LL ala) ≠ Arrêt limit value. te avec signe Opérateur Maintenance	.rm value
Navigation Prérequis Description Entrée Information supplémentaire HH alarm	 Configuration → Alarm mode (→ ● 28) Defines the low-low(LL) Nombre à virgule flottan Accès en lecture Accès en écriture 	Config. étendue → Application → Alarm → Alarm → LL ala) ≠ Arrêt limit value. te avec signe Opérateur Maintenance	.rm value

Prérequis Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt

Description Shows whether an HH alarm is currently active.

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

H alarm	
Navigation	
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt

Shows whether an H alarm is currently active.

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

HH+H alarm		
Navigation	Image: Boundary Structure	
Prérequis	Alarm mode (→ 🖺 285) ≠ Arrêt	
Description	Shows whether an HH or H alarm is currently active.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

L alarm		
Navigation		
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt	
Description	Shows whether an L alarm is currently active.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	-

LL alarm		
Navigation	Generation → Config. éte	endue \rightarrow Application \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm \rightarrow LL alarm
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt	
Description	Shows whether an LL alarm is currently active.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

LL+L alarm		
Navigation	\blacksquare □ Configuration → Config. étendue → Application → Alarm → Alarm → LL+L alarm	
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt	
Description	Shows whether an LL or L alarm is currently active.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Any error			
Navigation		Config. étendue \rightarrow Application \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm \rightarrow Any error	
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 28	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt	
Description	Show whether any aları	Show whether any alarm is currently active.	
Affichage	InconnuInactifActiveErreur	 Inconnu Inactif Active Erreur 	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	-	

Clear alarm			2
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Application \rightarrow Alarm \rightarrow Alarm \rightarrow Clear alarm	
Prérequis	Alarm mode (→ 🗎 285) = Latching		
Description	Deletes an alarm which is still active although the alarm condition is no longer present.		
Sélection	NonOui		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Alarm hysteresis		â	
Navigation	Configuration hysteresis	Image: Configuration → Config. étendue → Application → Alarm → Alarm → Alarm hysteresis	
Prérequis	Alarm mode ($\rightarrow \square$ 2	Alarm mode (→ 🗎 285) ≠ Arrêt	
Description	Defines the hysteresi alarm state if the leve	Defines the hysteresis for the limit values. The hystersis prevents constant changes of the alarm state if the level is near one of the limit values.	
Entrée	Nombre à virgule flot	Nombre à virgule flottante avec signe	
Information	Accès en lecture	Maintenance	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Damping factor			Ê
Navigation			
Description	Defines the damping constant (in seconds).		
Entrée	0 999,9 s		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Sous-menu "Safety settings"

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Safety settings

Output out of range			Â
Navigation			
Description	Selection of behavior betw HighStoplevel, LowStopLe	Selection of behavior between Alarm or Last valid value when displacer reached HighStoplevel, LowStopLevel or ReferencePosition.	
Sélection	Dernière valeur valableAlarmeAucune	Dernière valeur valableAlarmeAucune	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Output out of range		8	
Navigation	$\textcircled{B} \ \Box \ Configuration \rightarrow Configuration$	nfig. étendue → Safety settings → Output out range	
Description	Sélection du comportemen stop level ou Reference p	Sélection du comportement lorsque le displacer atteint High stop level (→ 🗎 192), Low stop level ou Reference position .	
Sélection	 Dernière valeur valable Alarme Aucune 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

High stop level		ß	
Navigation	■ □ Configuration \rightarrow Config. é	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Safety settings → High stop level	
Description	Position of the displacer high sto datum plate).	Position of the displacer high stop as measured from defined zero position (tank bottom or datum plate).	
Entrée	-9999999,9 999999,9 mm	-9999999,9 999999,9 mm	
Réglage usine	Dépend de la version d'appareil	Dépend de la version d'appareil	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Low stop level		Â
Navigation	Image: Boost Set the set of	
Description	Position of the displacer low stop as measured from defined zero position (tank bottom or datum plate).	
Entrée	-999 999,9 999 999,9 mm	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Slow hoist zone		<u></u>	
Navigation		Image: Boundary Structure	
Description	Defines the interval in mil the Displacer reduces mov	Defines the interval in millimeters, measured down from the Reference Position, in which the Displacer reduces moving speed.	
Entrée	10 999 999,9 mm	10 999 999,9 mm	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Overtension weight			Ê	
Navigation	Image: Boost Configuration → C	□ □ Configuration → Config. étendue → Safety settings → Overtension wgt		
Description	Sets the minimum Weigh	Sets the minimum Weight in grams when Overtension Alarm will be set.		
Entrée	100 999,9 g	100 999,9 g		
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance		

Undertension weight		A
Navigation		
Description	Defines the undertension error weight. Untertension error will be issued if displacer weight is below this value longer than 7 seconds.	
Entrée	0 300 g	

Information supplémentaire

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance

Sous-menu "Sensor config"

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Sensor config

Post gauge command		۵
Navigation	\bigcirc □ Configuration → (Config. étendue → Sensor config → Post gauge cmd
Description	Defines the gauge command that will be executed after a one-time gauge command has finished.	
Sélection	 Stop Level Up Upper I/F level Lower I/F level Aucune 	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Sous-menu "Displacer"

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Sensor config \rightarrow Displacer

Displacer type			ß
Navigation	\blacksquare ■ Configuration → Config. étendue → Sensor config → Displacer → Displacer type		
Description	Chooses the type of displacer used.		
Sélection	 Custom diameter Diameter 30 mm Diameter 50 mm Diameter 70 mm Diameter 110 mm 		
Réglage usine	Dépend de la version d'appareil		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Displacer diameter		۵	
Navigation	Image: Book State St		
Prérequis	Displacer type (→ 🗎 297) = Custom diameter		
Description	Sets the diameter of the cylindrical part of displacer.		
Entrée	0 999,9 mm		
Réglage usine	Voir l'étiquette sur l'appareil.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Displacer weight	Ê
Navigation	■ Configuration → Config. étendue → Sensor config → Displacer → Displacer weight
Description	Set the weight of the diplacer in air. Indicated on the displacer in grams.
Entrée	10 999,9 g
Réglage usine	Voir l'étiquette sur l'appareil.

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Displacer volume		٦
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Sensor config \rightarrow Displacer \rightarrow Displacer volume
Description	Displacer volume indicated on displacer in mililiter.	
Entrée	10 999,9 ml	
Réglage usine	Voir l'étiquette sur l'appareil.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Displacer balance volume			A
Navigation	Image: Book State St	endue → Sensor config → Displacer → Balance volume	
Description	Defines the balance volume of the displacer as the lower part of displacer immersed in liquid. Units in milliliters. Indicated on displacer.		
Entrée	10 999,9 ml		
Réglage usine	Voir l'étiquette sur l'appareil.		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Displacer height			Â
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Sensor config \rightarrow Displacer \rightarrow Displacer height	
Description	Sets the displacer height in mm. Used for density measurement as minimum distance between last profile point and liquid level.		
Entrée	10 300 mm		
Réglage usine	Dépend de la version d'appareil		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Immersion depth		
Navigation	\blacksquare □ Configuration → Config. été	endue \rightarrow Sensor config \rightarrow Displacer \rightarrow Immersion depth
Description	Defines distance (mm) from displacer bottom to balancing line defined by balanced volume. Value is needed for correct bottom level measurement.	
Entrée	0 99,9 mm	
Réglage usine	Dépend de la version d'appareil	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Sous-menu "Wiredrum"

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Sensor config \rightarrow Wiredrum

Drum circumference		8
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Sensor config \rightarrow Wiredrum \rightarrow Drum circumfer
Description	Sets the circumference of the wire drum. Indicated in Label.	
Entrée	100 999,9 mm	
Réglage usine	Voir l'étiquette sur l'appareil.	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Wire weight			Ê
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Sensor config \rightarrow Wiredrum \rightarrow Wire weight	
Description	Defines the weight of the measuring wire in g/10m. Indicated on Label.		
Entrée	0 999,9 g		
Réglage usine	Voir l'étiquette sur l'appareil.		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Sous-menu "Spot density"

Navigation

 $\label{eq:configuration} \fbox{Configuration} \rightarrow \r{Config.} \ \'{etendue} \rightarrow \r{Sensor} \ config \rightarrow \r{Spot} \ density$

Upper density offset		A
Navigation	Image: Barbar Configuration → Config. ét	rendue \rightarrow Sensor config \rightarrow Spot density \rightarrow Up dens, offset
Description	Defines an effect value which is added to the measured upper density value	
Entráo	000.00 000 ltg/m ³	
Entree	- 555,55 555,55 kg/ III	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Middle density offset	
Navigation	□ □ Configuration → Config. étendue → Sensor config → Spot density → Mid dens. offset
Description	Defines an Offset Value which is added to the measured Middle Density Value.
Entrée	-999,99 999,99 kg/m ³

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Lower density offset		۵	
Navigation	\blacksquare □ Configuration → Co	nfig. étendue \rightarrow Sensor config \rightarrow Spot density \rightarrow Low dens. offset	
Description	Defines an offset value wh	Defines an offset value which is added to the measured lower density value.	
Entrée	-999,99 999,99 kg/m ³	–999,99 999,99 kg/m ³	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Submersion depth			ß
Navigation	Image: Book Structure Configuration → Config. ét depth	endue \rightarrow Sensor config \rightarrow Spot density \rightarrow Submersion	
Description	Sets the displacer submersion depth (mm) for spot density operations.		
Entrée	50 99 999,9 mm		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Sous-menu "Profile density"

Navigation

 $\label{eq:configuration} \fboxlength{\mbox{Config. \acute{e}tendue}} \rightarrow \mbox{Sensor config} \rightarrow \mbox{Profile} \\ \mbox{density} \\$

Density measurement	t mode		
Navigation		onfig. étendue → Sensor config → Profile density → Der	isity mode
Description	In normal measure mode measures using next inte	In normal measure mode, measures at specified positions. In compensation mode measures using next integer value of drum turns to improve accuracy.	
Sélection	Normal measure modeCompensation mode	Normal measure modeCompensation mode	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	
	En mode normal, m mode de compensat de la circonférence d	sure des densités instantanées aux positions demandé on, le Proservo mesure les densités instantanées à des u tambour de fil (p. ex. tous les ~ 150 mm (5,91 in))	es. Dans le multiples

Manual profile level		8
Navigation	Image: Book State St	endue \rightarrow Sensor config \rightarrow Profile density \rightarrow Man profile lvl
Description	Sets the level position in the tank where the manual profile density operation starts.	
Entrée	–999 999,9 999 999,9 mm	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Profile density offset dista	ince	A
Navigation	Image: Book Sensor Configuration → Config. étendue → Sensor config → Profile density → Dens offs dist	et
Description	Profile density offset distance [mm] is the distance between start point and first measurement point.	
Entrée	0 999 999,9 mm	

Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Profile density interval				
Navigation	8 8			
Description	Sets the interval between two measurement points in profile density operation.			
Entrée	1 100 000 mm			
Information supplémentaire	Accès	en lecture	Opérateur	
	Accès	en écriture	Maintenance	

Profile density offset			£
Navigation	Image: Boundary Sensor config → Profile density → Prof density offset Image: Configuration → Config. étendue → Sensor config → Profile density → Prof density →		
Description	Defines an offset value which is added to the measured profile density value.		
Entrée	–999,99 999,99 kg/m³		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Sous-menu "Affichage"

Ce menu n'est visible que si l'appareil est équipé d'un afficheur local.

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Affichage

Language			
Navigation	©□ Configuration → Config. ét	endue → Affichage → Language	
Prérequis	L'appareil dispose d'un afficheur le	ocal.	
Description	Régler la langue d'affichage.		
Sélection	 English Deutsch русский язык (Russian) 日本語 (Japanese) 		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Opérateur	

Format d'affichage	
Navigation	Image: Boundary Configuration → Config. étendue → Affichage → Format d'affich.
Prérequis	L'appareil dispose d'un afficheur local.
Description	Sélectionner la manière dont les valeurs mesurées sont affichées.
Sélection	 1 valeur, taille max. 1 valeur + bargr. 2 valeurs 3 valeurs, 1 grande 4 valeurs
Réglage usine	2 valeurs
Information supplémentaire	4841.000 □√ mm

☑ 95 "Format d'affichage" = "1 valeur, taille max."

A0019964



💽 96 "Format d'affichage" = "1 valeur + bargr."

☑ 97 "Format d'affichage" = "2 valeurs"



💽 98 "Format d'affichage" = "3 valeurs, 1 grande"



99 "Format d'affichage" = "4 valeurs"

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Opérateur

Affichage valeur 1 4		
Navigation	Image: Boost State of the	
Prérequis	L'appareil dispose d'un afficheur local.	

Description

Sélectionner la valeur mesurée, qui est affichée sur l'afficheur local.

Sélection

- Aucune⁹⁾
- Niveau de cuve
- Measured level
- Tank level %
- Water level ⁹⁾
- Liquid temperature ⁹⁾
- Vapor temperature ⁹⁾
- Air temperature ⁹⁾
- Tank ullage
- Tank ullage %
- Observed density value ⁹⁾
- P1 (bottom) ⁹⁾
- P2 (middle) ⁹⁾
- P3 (top) ⁹⁾
- GP 1 value ⁹⁾
- GP 2 value ⁹⁾
- GP 3 value ⁹⁾
- GP 4 value ⁹⁾
- Gauge command ⁹⁾
- Gauge status ⁹⁾
- AIO B1-3 value ⁹⁾
- AIO B1-3 value mA⁹⁾
- AIO B1-3 value % ⁹⁾
- AIO C1-3 value⁹⁾
- AIO C1-3 value mA⁹⁾
- AIO C1-3 value % ⁹⁾
 AIP B4-8 value ⁹⁾
- AIP B4-8 value mA⁹⁾
- AIP B4-8 value % ⁹⁾
- AIP C4-8 value⁹⁾
- AIP C4-8 value mA⁹⁾
- AIP C4-8 value % ⁹⁾

Réglage usine

Selon la version d'appareil

Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Nombre décimales 1 4		
Navigation	□ □ Configuration → Config. étendue → Affichage → Nomb.décimales 1	
Prérequis	L'appareil dispose d'un afficheur local.	
Description	Ce paramètre n'influence par la précision de mesure et de calcul de l'appareil	

⁹⁾ pas disponible pour paramètre Affichage valeur 1

Â

Sélection

- X ■ X.X
- x.xx
- X.XXX
- X.XXXX

Information supplémentaire

R Ce réglage n'influence pas la précision de mesure ou de calcul de l'appareil.

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance

Navigation	□ □ Configuration → Config. étendue → Affichage → Carac.séparation		
Prérequis	L'appareil dispose d'un afficheur local.		
Description	Sélectionner le séparateur décimal pour l'affichage des valeurs numériques.		
Sélection	■. ■,		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	

Format numérique			
Navigation		Image: Book Strain and Strain	
Prérequis	L'appareil dispose d'un affich	eur local.	
Description	Choisir format chiffres sur l'a	Choisir format chiffres sur l'afficheur.	
Sélection	Décimalft-in-1/16"		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

L'option **ft-in-1/16"** n'est valable que pour les valeurs de distance.

Ligne d'en-tête		l	1
Navigation	\blacksquare ■ Configuration → (Image: Boundary State of the state of t	
Prérequis	L'appareil dispose d'un a	L'appareil dispose d'un afficheur local.	
Description	Sélectionner le contenu	Sélectionner le contenu de l'en-tête sur l'afficheur local.	
Sélection	 Désignation du point o Texte libre	Désignation du point de mesureTexte libre	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	
	 Signification des options Désignation du point de mesure Le contenu de l'en-tête est défini dans le paramètre Désignation du point de mesure (→ 188). Texte libre Le contenu de l'en-tête est défini dans le paramètre Texte ligne d'en-tête (→ 1309). 		

Texte ligne d'en-tête		۵
Navigation	□ □ Configuration → Config. étendue → Affichage → Tex.lign.en-tête	
Prérequis	Ligne d'en-tête (→ 🗎 309) = Texte libre	
Description	Entrer le texte de l'en-tête d'afficheur.	
Entrée	Chaîne de caractères comprenant des chiffres, des lettres et des caractères spéciaux (11)	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Affichage intervalle		
Navigation	\blacksquare □ Configuration → Config. étendue → Affichage → Affich.interval.	
Description	Régler le temps pendant lequel les valeurs mesurées sont affichées lorsque l'afficheur alterne entre les valeurs.	
Entrée	1 10 s	
Information Supplémentaire Ce paramètre n'est utile que si le nombre de valeurs mesurées sélection nombre de valeurs pouvant être affichées simultanément avec le form sélectionné.		

A

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Opérateur

Amortissement affichage

Navigation	□ □ Configuration → Config. étendue → Affichage → Amort. affichage		
Prérequis	L'appareil dispose d'un afficheur local.		
Description	Régler le temps de réaction de l'afficheur par rapport aux fluctuations de la valeur mesurée.		
Entrée	0,0 999,9 s		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Rétroéclairage			
Navigation			
Prérequis	L'appareil dispose d'un afficheur local.		
Description	Activer et désactiver le rétroéclairage de l'afficheur local.		
Sélection	DésactiverActiver		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Opérateur	

Affichage contraste		
Navigation	□ □ Configuration → Config. étendue → Affichage → Affich.contraste	
Prérequis	L'appareil dispose d'un afficheur local.	
Description	Régler le réglage du contraste de l'afficheur local par rapport aux conditions ambiantes (p. ex. éclairage ou angle de lecture).	
Entrée	20 80 %	

Information supplémentaire

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Opérateur

Sous-menu "System units"

Navigation \blacksquare Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow System units

Units preset			
Navigation	$\textcircled{B} \Box Configuration \rightarrow 0$	Config. étendue → System units → Units preset	
Description	Defines a set of units for	r length, pressure and temperature.	
Sélection	 mm, bar, °C m, bar, °C mm, PSI, °C ft, PSI, °F ft-in-16, PSI, °F ft-in-8, PSI, °F Valeur client 		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	

Si l'option **Valeur client** est sélectionnée, les unités sont définies dans les paramètres suivants. Dans tous les autres cas, ce sont des paramètres en lecture seule qui sont utilisés pour indiquer l'unité correspondante :

- Unité de longueur ($\rightarrow \textcircled{312}$)
- Unité de pression ($\rightarrow \cong 313$)
- Unité de température ($\rightarrow \square 313$)

Unité de longueur				
Navigation	🗐 😑 Configuration -	→ Config. ét	endue → System units → Unité longueur	
Description	Select distance unit.			
Sélection	Unités SI • m • mm • cm	Un • f • i • f • f	nités US it n it-in-16 it-in-8	
Information supplémentaire	Accès en lecture		Opérateur Maintenance (si Units preset ($\rightarrow \square$ 188) = Valeur client)	

Unité de pression			
Navigation	Image: Configuration	→ Config. étendue → System u	units → Unité pression
Description	Sélectionner l'unité de	e pression du process.	
2 0001-p 0001-			
Sélection	Unités SI • bar • Pa • kPa • MPa • mbar a	<i>Unités US</i> psi	Autres unités • inH2O • inH2O (68°F) • ftH2O (68°F) • mmH2O • mmHg
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance (si Uni t	ts preset (→ 🗎 188) = Valeur client)
Unité de température			
Navigation	🛛 🖛 Configuration	→ Config. étendue → System u	ınits → Unité températ.
Description	Sélectionner l'unité de	e température.	
Sélection	Unités SI	Unités US	
	■ °C	● °F ■ °R	
nformation	Accès en lecture	Opératour	
supplémentaire		Maintanango (gi Unit	ta procet () 🖻 199) - Velour dient)
Unité de densité			
Navigation	🗐 😑 Configuration	→ Config. étendue → System v	nits → Unité de densité
Description	Sélectionner l'unité de	e densité.	
Sélection	Unités SI g/cm ³ g/ml g/l kg/l kg/dm ³ kg/m ³	Unités US • lb/ft ³ • lb/gal (us) • lb/in ³ • STon/yd ³	Autres unités • °API • SGU
Information	Accès en lecture	Onérateur	

Information Accès en lecture Opérateur supplémentaire Accès en écriture Maintenance (si Units preset (→ 🗎 188) = Valeur client)

Sous-menu "Date / time"

Navigation

□ Configuration → Config. étendue → Date / time

Date/heure Navigation Image: Configuration → Config. étendue → Date / time → Date/heure Description Displays the device internal real time clock. Information supplémentaire Accès en lecture Opérateur Accès en écriture

Régler date				
Navigation	$\Box Configuration \rightarrow 0$	Config. étendue → Date / time → Régler date		
Description	Commande le réglage de	Commande le réglage de l'horloge temps réel.		
Sélection	 Veuillez choisir Annuler Démarrer Confirm time 			
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance		
	Signification des option • Veuillez choisir Demande à l'utilisateu • Annuler Ignore la date et l'heur • Démarrer Démarre le réglage de • Confirm time Règle l'horloge temps	ns r de sélectionner une action. e entrées. l'horloge temps réel. réel à la date et à l'heure entrées.		
Année				
Navigation	$\Box Configuration \rightarrow 0$	Config. étendue → Date / time → Année		

Navigation	□ Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Date / time \rightarrow Année
Prérequis	Régler date (→ 🗎 314) = Démarrer
Description	Entrer l'année actuelle.

Entrée	2016 2079	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance

Mois		۵
Navigation	□ Configuration → Config. ét	endue \rightarrow Date / time \rightarrow Mois
Prérequis	Régler date (→ 🗎 314) = Démarrer	
Description	Entrer le mois actuel.	
Entrée	1 12	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur
	Accès en écriture	Maintenance

Jour	Â

Navigation	□ Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Date / time \rightarrow Jour		
Prérequis	Régler date ($\Rightarrow \cong 314$) = Démarrer		
Description	Entrer le jour actuel.		
Entrée	131		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	

Heure			Ê
Navigation	□ Configuration → Config. é	tendue \rightarrow Date / time \rightarrow Heure	
Prérequis	Régler date (→ 🖺 314) = Démarrer		
Description	Entrer l'heure actuelle.		
Entrée	0 23		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Minute			Ê
Navigation	□ Configuration \rightarrow Config. été	endue \rightarrow Date / time \rightarrow Minute	
Prérequis	Régler date (Ə 🗎 314) = Démar	Régler date (→ 🗎 314) = Démarrer	
Description	Entrer les minutes actuelles.		
Entrée	0 59		
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
	Accès en écriture	Maintenance	

Assistant "Confirmation SIL"



WHG.
L'assistant Confirmation SIL est nécessaire pour verrouiller l'appareil selon SIL ou WHG. Pour plus de détails, voir le "Manuel de sécurité fonctionnelle" de l'appareil concerné. Il contient la procédure de verrouillage et les paramètres de cet assistant.

Navigation \blacksquare Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Confirmation SIL

Assistant "SIL/WHG désactivé"

- L'assistant SIL/WHG désactivé n'est disponible que pour les appareils avec agrément SIL ou WHG (Caractéristique 590 : "Autre agrément", option LA : "SIL" ou LC: "WHG sécurité antidébordement"), tant qu'ils ne sont pas verrouillés selon SIL ou WHG.
 - L'assistant SIL/WHG désactivé est nécessaire pour déverrouiller l'appareil selon SIL ou WHG. Pour plus de détails, voir le "Manuel de sécurité fonctionnelle" de l'appareil concerné. Il contient la procédure de verrouillage et les paramètres de cet assistant.

Navigation \square Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow SIL/WHG désact.

Sous-menu "Administration"

Navigation

Configuration \rightarrow Config. étendue \rightarrow Administration

Définir code d'accès				â
Navigation		Configuration →	Config. étendue → Administ	ration → Déf.code d'accès
Description	Défi	Définir le code d'accès pour l'écriture des paramètres.		S.
Entrée	0	0 9 999		
Information	Accè	es en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accè	es en écriture	Maintenance	
			I	

Si le réglage par défaut n'est pas modifié ou si 0 est défini comme code d'accès, les paramètres ne sont pas protégés en écriture et les données de configuration de l'appareil peuvent ainsi toujours être modifiées. L'utilisateur est connecté avec le rôle *Maintenance*.

- La protection en écriture affecte tous les paramètres marqués dans le document avec le 🝙 symbole.
- Après définition du code d'accès, les paramètres protégés en écriture ne pourront à nouveau être modifiés qu'après avoir entré le code d'accès dans le paramètre **Entrer** code d'accès (→ 🗎 204).

Reset appareil		Ê
Navigation	□ Configuration → Config. étendue → Administration → Reset appareil	
Description	Réinitialiser la configuration de l'appareil - soit entièrement soit partiellement - à u défini.	n état

Sélection

Information

Au réglage usine

Annuler

Rédémarrer l'appareil

Signification des options

supplémentaire • Annuler

- Aucune action
- Au réglage usine
 Tous les paramètres sont réinitialisés aux réglages par défaut spécifiques à la référence de commande.

Rédémarrer l'appareil

Lors du redémarrage, tous les paramètres dont les données se trouvent dans la mémoire volatile (RAM) sont réinitialisés aux réglages par défaut (p. ex. données des valeurs mesurées). La configuration de l'appareil est conservée.

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance

15.4 Menu "Diagnostic"

Navigation

Image: Barbar Barba

Diagnostic actuel			
Navigation	🞯 😑 Diagnostic → Diag	nostic act.	
Description	Montre l'évènement diag	Montre l'évènement diagnostic en cours avec ses informations de diagnostique.	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	
	L'affichage se compose d Symbole pour le niveau Code pour le comporte Durée d'apparition de l	: d'événement nent de diagnostic événement	

Texte d'événement

S'il y a plusieurs messages de diagnostic simultanément, seul le message avec la plus haute priorité est affiché.

Les mesures correctives pour éliminer la cause du message peuvent être visualisées via le symbole ④ sur l'affichage.

Horodatage			
Navigation	Image: Bell Biagnostic → Horo	latage	
Description	Affiche la durée du messa	Affiche la durée du message de diagnostique actuel.	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	-	

Dernier diagnostic				
Navigation	B □ Diagnostic → Derr	□ Diagnostic → Derni.diagnostic		
Description	Montre l'événement de diagnostic qui a eu lieu avant l'événement de diagnostic actuel.			
Information	Accès en lecture	Opérateur		
supplementaire	Accès en écriture	-		

L'affichage se compose de :

- Symbole pour le niveau d'événement
- Code pour le comportement de diagnostic
- Durée d'apparition de l'événement
- Texte d'événement

S'il y a plusieurs messages de diagnostic simultanément, seul le message avec la plus haute priorité est affiché.

Les mesures correctives pour éliminer la cause du message peuvent être visualisées via le symbole (i) sur l'affichage.

Horodatage			
Navigation	Image: Big Diagnostic → Horodatage		
Description	Affiche l'horodatage du message de diagnostic précédent.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	-	

Temps de fct depuis redémarrage		
Navigation	■ Diagnostic \rightarrow Tps fct de.red	ém
Description	Montre le temps de fonctionnement de l'appareil depuis le dernier redémarrage.	
Information Accès en lecture Opérateur		Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Temps de fonctionnement			
Navigation			
Description	Indique la durée de fonctionnement de l'appareil.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	

Date/heure		
Navigation	Image: Base Diagnostic → Date/heure	
Description	Displays the device internal real time clock.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

15.4.1 Sous-menu "Liste de diagnostic"

Navigation \square Diagnostic \rightarrow Liste diagnostic

Diagnostic 1 5	
Navigation	
Description	Affichage des messages de diagnostic en cours avec les priorités de la première à la cinquième.
Information supplémentaire	L'affichage se compose de : • Symbole pour le niveau d'événement • Code pour le comportement de diagnostic • Durée d'apparition de l'événement • Texte d'événement
Horodatage 1 5	
Navigation	Image: Barbon Barb

Description

Durée du message de diagnostique.

15.4.2 Sous-menu "Information appareil"

Navigation $\square \square$ Diagnostic \rightarrow Info.appareil

Désignation du point de mesure Navigation Image Diagnostic → Info.appareil → Désign.point mes Description Affiche le repère de l'appareil. Affichage Chaîne de caractères comprenant des chiffres, des lettres et des caractères spéciaux Information supplémentaire Accès en lecture Opérateur Accès en écriture Image Opérateur

Numéro de série Navigation Information supplémentaire Description Le numéro de série est un code alphanumérique unique identifiant l'appareil. Elle est imprimée sur la plaque signalétique. En combinaison avec l'app Operations, il permet d'accéder à toute la documentation relative aux périphériques.

Version logiciel

Navigation	\blacksquare \blacksquare Diagnostic \rightarrow Into.appar	ell → Version logiciel	
Description	Montre la version de firmware d'appareil installé.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	A }		

Accès en écriture

Firmware CRC			
Navigation	88	Diagnostic → Info.appareil → Firmware CRC	

Description Result of the cyclic redundancy check of the firmware.
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplementaire	Accès en écriture	-

Weight and measures	configuration CRC		
Navigation	■ □ Diagnostic \rightarrow Info.appareil \rightarrow W&M config CRC		
Description	Result of the cyclic redu	dancy check of the weights and measure relevan	t parameters.
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	
Nom d'appareil			
Navigation	\square □ Diagnostic → Info.appareil → Nom d'appareil		
Description	Utilisez cette fonction pour afficher le nom de l'appareil. Elle se trouve également sur la plaque signalétique.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	-	
Code commande			Â
Navigation	🗐 😑 🛛 Diagnostic → Info	appareil \rightarrow Code commande	
Description	Montre la référence de commande de l'appareil.		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Service	

Navigation	Bagnostic → Info.appareil → Réf. commande 1
Description	Indique les trois composantes de la référence de commande étendue.
Affichage	Chaîne de caractères comprenant des chiffres, des lettres et des caractères spéciaux

Information supplémentaire

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Service

La référence de commande étendue indique l'option sélectionnée de toutes les caractéristiques de commande et identifie ainsi l'appareil de façon unique.

15.4.3 Sous-menu "Simulation"

	Accès en lecture	Maintenance
	Navigation 🛛 Diagno	ostic \rightarrow Simulation
Simulation alarme appareil		٦
Navigation	Image: Boostic → Simulation → Simul.alarme app	
Description	Commuter en On/Off l'alarme capteur.	
Sélection	ArrêtMarche	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance

Simulation événement diagnostic			
Navigation	© 🛛 Diagnostic → Sim।	llation → Sim.évén.diagnos	
Description	Sélectionner un évèneme	Sélectionner un évènement diagnostic pour simuler cet évènement.	
Sélection	Les événements de diagr	Les événements de diagnostic de l'appareil	
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Pour terminer la simulation, sélectionner **Arrêt**.

Simulation Distance On			Â
Navigation			
Description	Switches the distance simulation on or off.		
Sélection	ArrêtMarche		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplementaire	Accès en écriture	Maintenance	

Simulation distance			Ê
Navigation	🗐 🗐 Diagnostic → Simula	tion \rightarrow Simulation dist.	
Prérequis	Simulation Distance On ($\rightarrow \cong 327$) = Marche		
Description	Defines the distance value t	Defines the distance value to be simulated.	
Entrée	Nombre à virgule flottante	Nombre à virgule flottante avec signe	
Information supplémentaire	Accès en lecture	Opérateur	
11	Aggàs on ágrituro	Maintonanco	

Maintenance

Accès en écriture

Simulation sortie courant			£
Navigation		Simul.sor.cour 1	
	B □ Diagnostic → Simulation → Simul.sor.cour 2		
Prérequis	 L'appareil dispose d'un module Anlog I/O. Mode de fonctionnement (→ ^B 217) = 420mA output ou HART slave +420mA output 		
Description	Switches the simulation of the current on or off.		
Sélection	ArrêtMarche		
Information	Accès en lecture	Opérateur	
supplémentaire	Accès en écriture	Maintenance	

Simulation value		
Navigation	Image: Diagnostic \rightarrow Simulation \rightarrow Simulation valueImage: Diagnostic \rightarrow Simulation \rightarrow Simulation value	
Prérequis	Simulation sortie courant ($\rightarrow \cong 328$) = Marche	
Description	Defines the current to be simulated.	
Entrée	3,4 23 mA	
Réglage usine	Le courant à l'instant où la simulation a été lancée.	

Information supplémentaire

Accès en lecture	Opérateur
Accès en écriture	Maintenance

15.4.4 Sous-menu "Test appareil"

Navigation

Result drum check		
Navigation		
Description	Gives feedback on the latest status of the commissioning check.	
Information	Accès en lecture	Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture	-

Assistant "Commissioning check"

Navigation \square Diagnostic \rightarrow Test appareil \rightarrow Commission check

Commissioning check			
Navigation	Image: Barbon Barbo	appareil	\rightarrow Commission check \rightarrow Commission check
Description	This sequence supports ch the sensor.	necking	of the hardware on sensor side and correct installation of
Information	Accès en lecture		Opérateur
supplementaire	Accès en écriture		Maintenance
Navigation		appareil	\rightarrow Commission check \rightarrow Result drum chk
Navigation	Diagnostic → Test a	appareil	\rightarrow Commission check \rightarrow Result drum chk
Description	Gives feedback on the latest status of the commissioning check.		
Information supplémentaire	Accès en lecture		Opérateur
	Accès en écriture		-
Step X / 11			
Navigation	Diagnostic \rightarrow Test a	appareil	\rightarrow Commission check \rightarrow Step X / 11
Description	Indique quelle étape du contrôle de mise en service est actuellement en cours.		
Information	Accès en lecture		Opérateur
supplémentaire	Accès en écriture		-

Index

Symboles

#blank# (Paramètre)	207, 208

09			
0 % value (Paramètre)	214,	221,	248
100 % value (Paramètre)	214,	222,	248

Α

Accessoires	
Spécifiques à la communication	158
Spécifiques au service	158
Administration (Sous-menu)	318
Affichage (Sous-menu)	305
Affichage contraste (Paramètre)	310
Affichage intervalle (Paramètre)	309
Affichage valeur 1 (Paramètre)	306
Afficheur local	
voir En cas d'alarme	
voir Message de diagnostic	
Air density (Paramètre) 181	2.62
Air temperature (Paramètre) 178	260
Air temperature source (Paramètre)	260
Alarm (Sous-menu)	284
Alarm 1 input source (Paramètre)	204
Alarm 2 input source (Paramètre)	242
Alarm hystorogic (Daramètro)	242
Alarm mode (Daramètre)	292
Alarm value (Daramètre)	200
Alarm value (Falamette)	200
Andrini value Source (Faranieure)	207
Amortiagement offichage (Deremètre)	200
Annolog I/O (Sour monu)	210
Analog input O(uplue (Daramètre)	21/ 222
Analog input 0% value (Parametre)	222
Analog input 100% value (Parametre)	240
Analog Input Source (Parametre)	219
Analog IP (Sous-menu)	
Annee (Parametre)	314
Any error (Parametre)	291
Application (Sous-menu)	255
Assigner valeur primaire (Parametre)	24/
Assigner valeur quaternaire (Parametre)	251
Assigner valeur secondaire (Parametre)	249
Assigner valeur ternaire (Parametre)	250
Assistant	0.0.4
	331
Confirmation SIL	317
	201
Forget device	211
Move displacer	194
Reference calibration	199
Sensor calibration	196
SIL/WHG désactivé	317
R	
U C	

١	D	
)	1

Balance flag (Paramètre)	73
Baudrate (Paramètre) 237, 2	43

Bottom level (Paramètre)	177
Bottom level timestamp (Paramètre)	177

С

9
Calibration status (Paramètre) 197, 200, 202
Calibration temperature (Paramètre) 277
Caractère de séparation (Paramètre)
Clear alarm (Paramètre) 291
Code commande (Paramètre)
Commissioning check (Assistant)
Commissioning check (Paramètre)
Communication (Sous-menu) 236
Communication interface protocol (Paramètre) 236
Communication interface protocol variant
(Paramètre)
Communication status (Paramètre)
Commutateur de protection en écriture
Commutateur DIP
voir Commutateur de protection en écriture
Compatibility mode (Paramètre)
Composants système
Concept de réparation
Conditions de process (Paramètre)
Configuration (Menu) 188
Configuration (Sous-menu) 237, 239, 243, 246
Configuration étendue (Sous-menu)
Confirmation SIL (Assistant) 317
Conseils de sécurité (XA) 7
Consignes de sécurité
Base
Contact type (Paramètre) 229
Covered tank (Paramètre) 276
CTSh (Sous-menu) 276
CTSh correction value (Paramètre)
CTSh mode (Paramètre) 276

D

Damping factor (Paramètre) 216, 225, 29	2
Date / time (Sous-menu)	.4
Date HART (Paramètre)	,4
Date/heure (Paramètre)	2
DD	35
Déclaration de conformité	0
Définir code d'accès (Paramètre)	.8
Deformation factor (Paramètre)	2
Densité (Sous-menu)	52
Densité eau (Paramètre)	33
Density measurement mode (Paramètre) 30)3
Density value (Paramètre)	32
Dernier diagnostic (Paramètre)	0
Description HART (Paramètre)	53
Description sommaire HART (Paramètre) 25	53
Désignation du point de mesure (Paramètre)	
	4
Diagnostic	
Šymboles	0

Diagnostic (Menu)320Diagnostic 1 5 (Paramètre)323Diagnostic actuel (Paramètre)320Digital input mapping (Sous-menu)232Digital input source (Paramètre)232Digital input source 1 (Paramètre)232Digital input source 2 (Paramètre)232Digital input source 2 (Paramètre)232Digital input source 2 (Paramètre)232Digital Xx-x (Sous-menu)227Discrete 1 selector (Paramètre)245Displacer (Sous-menu)297Displacer balance volume (Paramètre)298Displacer height (Paramètre)298Displacer position (Paramètre)297Displacer type (Paramètre)297Displacer volume (Paramètre)298Displacer volume (Paramètre)298Displacer weight (Paramètre)297Displacer weight (Paramètre)298Displacer weight (Paramètre)297Displacer weight (Paramètre)297Displacer weight (Paramètre)297Displacer weight (Paramètre)297Distance (Paramètre)297Distance (Paramètre)297Distance de sécurité (Paramètre)283
Document
Fonction5Domaine d'application9Risques résiduels9Droits d'accès via logiciel (Paramètre)204Drum calibration (Assistant)201Drum calibration (Paramètre)201Drum circumference (Paramètre)300Drum table point (Paramètre)202

Ε

Element position (Sous-menu)	180
Element position 1 24 (Paramètre)	180
Element temperature (Sous-menu)	179
Element temperature 1 24 (Paramètre)	179
Éléments de configuration	
Message de diagnostic	141
Empty (Paramètre) 190, 2	255
Entrer code d'accès (Paramètre)	204
Error event type (Paramètre)	224
Error value (Paramètre)	286
Étalonnage (Sous-menu)	194
État verrouillage (Paramètre)	204
Etendue de mesure courant (Paramètre)	218
Événement de diagnostic	141
Événements de diagnostic	140
Exigences imposées au personnel	. 9
Expected SIL/WHG chain (Paramètre) 2	226

F

5
4
8
5
1
1
1
5
8

G

•
Gauge command (Paramètre) 171, 189
Gauge command 0 (Paramètre) 233
Gauge command 1 (Paramètre) 233
Gauge command 2 (Paramètre) 234
Gauge command 3 (Paramètre) 234
Gauge current (Paramètre) 216
Gauge status (Paramètre) 172
GP 1 name (Paramètre) 186
GP Value 1 (Paramètre) 186
GP Value 2 (Paramètre) 186
GP Value 3 (Paramètre) 186
GP Value 4 (Paramètre) 187
GP values (Sous-menu) 186

Η

H alarm (Paramètre)
H alarm value (Paramètre) 288
HART Device(s) (Sous-menu) 206
HART devices (Sous-menu) 205
HART output (Sous-menu) 246
Heure (Paramètre) 315
HH alarm (Paramètre)
HH alarm value (Paramètre) 288
HH+H alarm (Paramètre) 290
High stop level (Paramètre)
Horodatage (Paramètre) 320, 321, 323
HTMS (Sous-menu) 281
HTMS mode (Paramètre) 281
Hystérésis (Paramètre) 283
HyTD (Sous-menu) 271
HyTD correction value (Paramètre) 271
HyTD mode (Paramètre) 271

I

ID appareil (Paramètre)	238
Immersion depth (Paramètre)	299
Information (Sous-menu)	253
Information appareil (Sous-menu)	324
Informations de diagnostic	
FieldCare	143
Input value (Paramètre)	228
Input value % (Paramètre)	222
Input value in mA (Paramètre)	224
Input value percent (Paramètre)	225
Input/output (Sous-menu)	205

J

L

Lalarm (Paramètre)	290
L alarm value (Paramètre)	289
Language (Paramètre)	305
Level mapping (Paramètre)	240
Level source (Paramètre) 192,	255
Ligne d'en-tête (Paramètre)	309
Line impedance (Paramètre)	240
Linear expansion coefficient (Paramètre)	277

Liquid temp source (Paramètre) 193, 259	
Liquid temperature (Paramètre)	
Liste de diagnostic	
Liste de diagnostic (Sous-menu) 323	
LL alarm (Paramètre) 290	
LL alarm value (Paramètre) 289	
LL+L alarm (Paramètre) 291	
Low stop level (Paramètre)	
Lower density (Paramètre) 189	
Lower density offset (Paramètre)	
Lower density timestamp (Paramètre)	
Lower interface level (Paramètre) 176	
Lower interface level timestamp (Paramètre) 176	

М

Maintenance	152
Make drum table (Paramètre)	201
Make low table (Paramètre)	2.02
Manual air temperature (Paramètre)	2.60
Manual density (Paramètre)	281
Manual liquid temperature (Paramètre)	259
Manual profile level (Paramètre)	303
Manual vanor temperature (Paramètre)	261
Manual water level (Paramètre)	201
Marguage CE	10
Maximum probe tomporature (Daramètre)	215
Maximum probe temperature (rarametre)	41) 177
Measured lever density (Denemètre)	102
Measured lower density (Parametre)	104
Measured minute density (Parametre)	101
Measured upper density (Parametre)	181
Menu	100
	188
	320
Fonctionnement	171
Message de diagnostic	140
Message HART (Paramètre)	254
Mesures correctives	
Demande	142
Fermeture	142
Middle density (Paramètre)	189
Middle density offset (Paramètre)	301
Middle Density Timestamp (Paramètre)	182
Minimum level (Paramètre)	282
Minimum probe temperature (Paramètre)	215
Minute (Paramètre)	316
Mise au rebut	154
Mode de fonctionnement (Paramètre)	
	227
Mode défaut (Paramètre)	220
Mois (Paramètre)	315
Motor status (Paramètre)	195
Move displacer (Assistant)	194
Move displacer (Paramètre)	195
Move distance (Paramètre)	194
Ν	
Net weight (Paramètre)	172
Nettoyage	
Nettoyage extérieur	152

Nettoyage extérieur
Niveau (Sous-menu) 175, 255
Niveau d'événement
Explication
Symboles
Niveau de cuve (Paramètre)
NMT element values (Sous-menu) 179
Nom d'appareil (Paramètre)
Nombre de préambules (Paramètre) 246
Nombre décimales 1 (Paramètre) 307
Number of devices (Paramètre) 205
Numéro de série (Paramètre) 324
Numéro software (Paramètre) 244

0

Ρ

P1 (bottom) (Paramètre)	264
P1 (bottom) manual pressure (Paramètre)	264
P1 (bottom) source (Paramètre)	264
P1 absolute / gauge (Paramètre)	265
P1 offset (Paramètre)	265
P1 position (Paramètre)	265
P3 (top) (Paramètre) 185,	266
P3 (top) manual pressure (Paramètre)	266
P3 (top) source (Paramètre)	266
P3 absolute / gauge (Paramètre)	267
P3 offset (Paramètre)	267
P3 position (Paramètre)	267
Parité (Paramètre)	237
Polling address (Paramètre)	206
Post gauge command (Paramètre)	296
Pourcentage de la plage (Paramètre)	249
Pression (Sous-menu) 184,	264
Pression minimale (Paramètre)	282
Prestations Endress+Hauser	
Maintenance	152
Probe position (Paramètre)	216
Process value (Paramètre) 213,	224
Process variable (Paramètre)	223
Produits mesurés	9
Profile average density (Paramètre)	183
Profile density (Sous-menu)	303
Profile density 0 49 (Paramètre)	184
Profile density interval (Paramètre)	304
Profile density offset (Paramètre)	304

Profile density offset distance (Paramètre) 3 Profile density position 0 49 (Paramètre) 1 Profile density timestamp (Paramètre) 1 Profile point (Paramètre) 1 Progress (Paramètre) 1 Progress (paramètre) 1	03 .84 .83 .82 .99
Via commutateur de protection en écriture	70
Protection en écriture du hardware	79
PV mA selector (Paramètre)	48
PV source (Paramètre)	46
R	
Poodback value (Paramètre) 2	30
Póótaloppago 1	52
Reference calibration (Assistant)	. J2 QQ
Reference calibration (Paramètre)	99
Référence de commande 1 (Paramètre)	25
Reference position (Paramètre)	99
Régler date (Paramètre)	14
Remnlacement d'un annareil	53
Reset annareil (Paramètre)	18
Result drum check (Paramètre) 330-3	31
Retour de matériel	54
Rétroéclairage (Paramètre)	10
RTD connection type (Paramètre)	13
RTD type (Paramètre)	12
S	
Safety settings (Sous-menu) 2	93
Sécurité de fonctionnement	10
Sécurité du produit	10
	<u> </u>

Sécurité du produit	10
Sécurité du travail	9
Sensor calibration (Assistant)	196
Sensor calibration (Paramètre)	196
Sensor config (Sous-menu)	296
Services Endress+Hauser	
Réparation	154
Set high weight (Paramètre)	201
Set level (Paramètre)	256
Set low weight (Paramètre)	203
Signaux d'état	143
SIL/WHG désactivé (Assistant)	317
Simulation (Sous-menu)	327
Simulation alarme appareil (Paramètre)	327
Simulation distance (Paramètre)	328
Simulation Distance On (Paramètre)	327
Simulation événement diagnostic (Paramètre)	327
Simulation sortie courant 1 (Paramètre)	328
Simulation sortie courant 2 (Paramètre)	328
Simulation value (Paramètre)	328
Slow hoist zone (Paramètre)	294
Sous-menu	
Administration	318
Affichage	305
Alarm	284
Analog I/O	217
Analog IP	212
Application	255
Communication	236

Configuration	237, 239, 243	3,246
Configuration étendue		204
CTSh		276
Date / time		314
Densité	180	262
Digital input manning		232
Digital Input Inapping		. 202
Digital AX-X		227
	•••••	100
Element position		180
Element temperature	••••	. 179
Etalonnage		194
GP values		. 186
HART Device(s)		206
HART devices		. 205
HART output		246
HTMS		281
HvTD		. 271
Information		253
Information appareil		324
Input/output		205
Liste de disgrestia		202
	170	
Niveau		, 255
NM1 element values		1/9
Pression		1,264
Profile density		ŧ, 303
Safety settings		. 293
Sensor config		. 296
Simulation		. 327
Spot density		. 301
System units		312
Tank calculation		. 269
Tank configuration		255
Température	178	3 2 5 9
Test annareil		330
V1 input selector		2/12
Wirodrum		300
WM550 input coloctor		244
(NINDOU III) Selector	• • • • • • • • • • • • • •	. 244
Span calibration (Parametre)		. 198
Span weight (Parametre)		. 196
Spot density (Sous-menu)	•••••	301
Standby level (Paramètre)	••••	. 173
Starting level (Paramètre)		. 271
Step X / 11 (Paramètre)		. 331
Submersion depth (Paramètre)		302
Suppression des défauts		. 138
System polling address (Paramètre))	. 246
System units (Sous-menu)		. 312
Т		

Т

Tank calculation (Sous-menu)	269
Tank configuration (Sous-menu)	255
Tank Level % (Paramètre)	175
Tank reference height (Paramètre) 191,	256
Tank ullage (Paramètre)	175
Tank ullage % (Paramètre)	175
Température (Sous-menu)	259
Temps de fct depuis redémarrage (Paramètre)	321
Temps de fonctionnement (Paramètre)	321
Terminaison de bus (Paramètre)	238

330
141
309
277

U

Undertension weight (Paramètre)	294
Unité de densité (Paramètre)	313
Unité de longueur (Paramètre)	312
Unité de pression (Paramètre)	313
Unité de température (Paramètre)	313
Units preset (Paramètre)	312
Upper density (Paramètre)	189
Upper density offset (Paramètre)	301
Upper density timestamp (Paramètre)	181
Upper interface level (Paramètre)	176
Upper interface level timestamp (Paramètre)	176
Used for SIL/WHG (Paramètre)	230
Utilisation conforme	9
Used for SIL/WHG (Paramètre)	230 9

V

V1 address (Paramètre)	239
V1 input selector (Sous-menu)	242
Valeur de courant fixe (Paramètre)	219
Valeur de sortie (Paramètre) 222,	230
Valeur quaternaire (QV) (Paramètre)	252
Valeur secondaire (SV) (Paramètre)	250
Value percent selector (Paramètre)	243
Vapor density (Paramètre) 180,	263
Vapor temp source (Paramètre)	261
Vapor temperature (Paramètre)	261
Variable primaire (PV) (Paramètre)	249
Variable ternaire (TV) (Paramètre)	251
Version logiciel (Paramètre)	324

W

Water level (Paramètre) 1	77,257
Water level source (Paramètre)	257
Weight and measures configuration CRC (Paramè	tre)
	325
Wire expansion coefficient (Paramètre)	278
Wire weight (Paramètre)	300
Wiredrum (Sous-menu)	300
WM550 address (Paramètre)	244
WM550 input selector (Sous-menu)	244

Ζ

Zero calibration	(Paramètre)				•		•	•		•									19	97
	(i arametre)	•	·	·	·	•	·	•	•	•	•	• •	•	•	·	·	·	•	т.	, ,



www.addresses.endress.com

