



## Instructions condensées Micropilot FMR10

Radar à émission libre

Ces Instructions condensées ne remplacent pas le manuel de mise en service.

Des informations détaillées relatives à l'appareil figurent dans le manuel de mise en service et d'autres documentations :

Pour toutes les versions d'appareil disponibles via :

- Internet : [www.endress.com/deviceviewer](http://www.endress.com/deviceviewer)
- Smartphone/Tablette : Endress+Hauser Operations App

### Consignes de sécurité de base

#### Exigences imposées au personnel

Le personnel doit remplir les conditions suivantes pour s'acquitter de ses tâches :

- ▶ Les spécialistes formés doivent posséder une qualification correspondant à la fonction et à la tâche spécifiques.
- ▶ Doit être autorisé par le propriétaire ou l'exploitant de l'installation.
- ▶ Connaître les réglementations nationales.
- ▶ Avoir lu et compris les instructions du manuel et de la documentation complémentaire.
- ▶ Suivre les instructions et se conformer aux politiques générales.

#### Utilisation conforme

L'appareil est conçu pour la mesure de niveau continue et sans contact sur les liquides.

#### Domaine d'application

- ▶ Grandeurs de process mesurées : distance
- ▶ Grandeurs de process calculées : volume ou masse dans des cuves de n'importe quelle forme ; débit de déversoirs ou canaux (calculées sur la base du niveau à l'aide de la fonctionnalité de linéarisation)

#### Sécurité de fonctionnement

Risque de blessure !

- ▶ Ne faire fonctionner l'appareil que s'il est en bon état technique, exempt d'erreurs et de défauts.
- ▶ L'exploitant est responsable du fonctionnement sans défaut de l'appareil.

### Montage

Le montage est possible sur une paroi, au plafond ou sur le piquage.

Montage sur paroi et au plafond ; voir le manuel de mise en service.

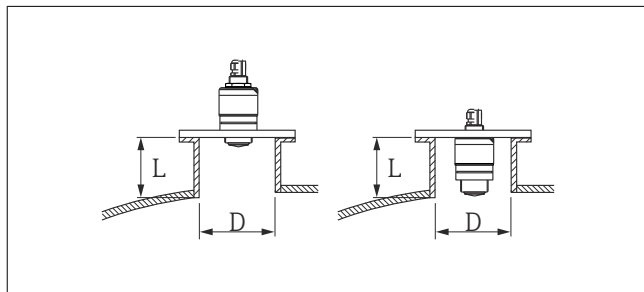


#### Attention !

- Les câbles de capteur ne sont pas conçus comme des câbles porteurs. Ne pas les utiliser à des fins de suspension.
- Toujours utiliser l'appareil en position verticale dans les applications à émission libre.

#### Montage sur un piquage

L'antenne doit dépasser du piquage pour une mesure optimale. L'intérieur du piquage doit être lisse et ne comporter ni arête ni soudure. Si possible, les bords du piquage doivent être arrondis.



1 Montage sur un piquage

L Longueur du piquage  
D Diamètre du piquage

La longueur maximale du piquage **L** dépend du diamètre du piquage **D**.

Tenir compte des limites pour le diamètre et de la longueur du piquage.

#### Montage en dehors du piquage

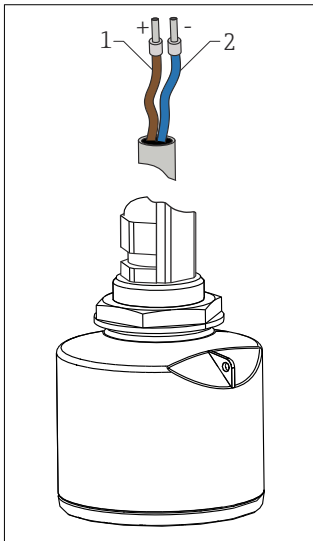
- D : min. 40 mm (1,5 in)
- L : max.  $D \times 1,5$

#### Montage à l'intérieur du piquage

- D : min. 80 mm (3 in)
- L : max. 140 mm (5,5 in) +  $D \times 1,5$

## Raccordement électrique

### Affectation du câble



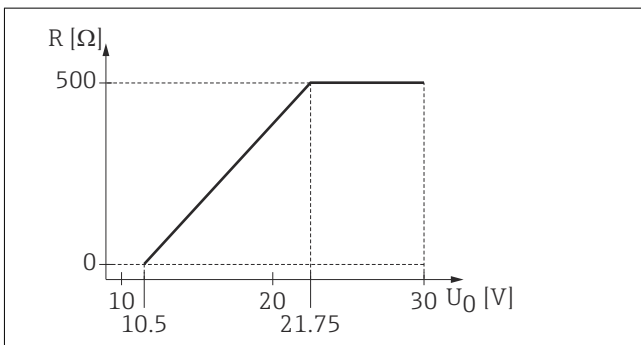
2 Affectation du câble

- 1 Plus, fil brun
- 2 Moins, fil bleu

### Tension d'alimentation

10,5 ... 30 V<sub>DC</sub>

Une alimentation électrique externe est nécessaire.



3 Charge R maximale, en fonction de la tension d'alimentation  $U_0$  de l'alimentation

### Fonctionnement sur batterie

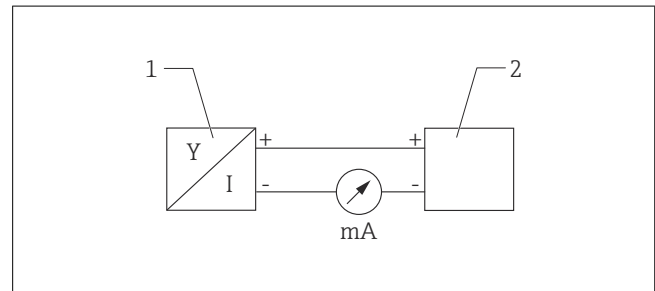
La communication sans fil *Bluetooth*® du capteur peut être désactivée pour prolonger la durée de vie de la batterie.

### Compensation de potentiel

Aucune mesure spéciale pour la compensation de potentiel n'est nécessaire.

**i** Différentes alimentations peuvent être commandées comme accessoires auprès d'Endress+Hauser.

### Raccordement de l'appareil



4 Schéma de principe du FMR10

- 1 Micropilot FMR10, 4 ... 20 mA
- 2 Alimentation électrique