

# Description des paramètres



R67052.0003 – Index 2c (Français)



## Pour les appareils de sécurité SMC1.3 / SMC2.4

- Supplément aux instructions de service SMCx
- Description fonctions des paramètres
- Incl. liste de paramètres comme aperçu rapide
- Pour la mise en service et les réglages
- Aperçu optimal de tous les registres

Version:	Description:
R67052 01a/ déc-18/cf	Première version en français
R67052 01c/avr-18/af/cn	Petites compléments
R67052 01c/avr-18/af/cn	Nouveau paramètre Power-Cas Delay
R67052 01d/ juil-18/af/cn	Compléments
R67052 01e/ mai-19/mbo	Version actualisée
R67052 02a/ nov-19/af/mbo	Nouveau paramètre et grossissement de la plage de paramètres
R67052 02b / 07/2021 kae	Version actualisée
R67052 02c / 02/2022 kae	Révision dans le chapitre 11.2 / Manuel de Sécurité R60047 → PRG Error

#### Notices légales:

Tous les contenus de ce mode d'emploi sont sous réserve des conditions d'utilisation et droits d'auteur de Fritz Kübler GmbH. Toute reproduction, modification, réutilisation ou publication dans d'autres médias électroniques et imprimés et de leur publication (également sur Internet) nécessite l'autorisation préalable écrite de Fritz Kübler GmbH.

## Général

Cette description des paramètres a été créée séparément pour donner un aperçu optimal. Elle contient tous les registres du manuel SMC1.3 / SMC2.4 aussi qu'une liste de paramètres à la fin du ce document.

## Table des matières

<b>1. Vue d'ensemble des paramètres et du menu.....</b>	<b>3</b>
<b>2. Description des paramètres.....</b>	<b>7</b>
2.1. Informations importantes pour SMC1.3.....	7
2.2. Main Menu.....	8
2.3. Sensor 1 Menu .....	14
2.4. Sensor 2 Menu .....	17
2.5. Presel.XXXX Menu.....	18
2.5.1. Presel.OUT1 Menu .....	20
2.5.2. Presel.OUT2 Menu .....	22
2.5.3. Presel.OUT3 Menu .....	24
2.5.4. Presel.OUT4 Menu .....	26
2.5.5. Presel.REL1 Menu.....	28
2.6. Switching Menu .....	30
2.7. Control Menu.....	42
2.8. Serial Menu .....	50
2.9. Splitter Menu .....	52
2.10. Analog Menu.....	53
2.11. OPU Menu.....	54
<b>3. Liste des paramètres .....</b>	<b>55</b>

# 1. Vue d'ensemble des paramètres et du menu

Le paramétrage de l'appareil s'effectue par le biais de l'interface USB à l'aide d'un PC et du logiciel utilisateur OSxx. Le logiciel peut être téléchargé gratuitement à partir de notre page d'accueil (<https://www.kuebler.com/software>).

Ce paragraphe présente une vue d'ensemble des différents menus, ainsi que leur affectation aux différentes unités fonctionnelles des appareils. Le nom du menu est toujours écrit en caractères gras, les paramètres appartenant au menu sont disposés directement sous le nom du menu.

No.	Menu / Paramètre
<b>Main Menu</b>	
000	Sampling Time
001	Wait Time
002	F1-F2 Selection
003	Div. Mode
004	Div. Switch %-f
005	Div. %-Value
006	Div. f-Value
007	Div. Calculation
008	Div. Filter
009	Div. Filter Time
010	Div. Inc-Value
011	Error Simulation
012	Power-up Delay
013	Filter
014	Power-up Error
015	Sensor Overlap
016	Power-Cas Delay
<b>Sensor 1 Menu</b>	
017	Op-Mode 1
018	Edge 1
019	Direction 1
020	Multiplier 1
021	Divisor 1
022	Position Drift 1
023	Sense Value 1
024	Sense Tol. 1
025	Phase Error 1
026	Set Frequency 1
027	Error Mask 1
028	Dir Changes 1

No.	Menu / Paramètre
<b>Sensor 2 Menu</b>	
029	Op-Mode 2
030	Edge 2
031	Direction 2
032	Multiplier 2
033	Divisor 2
034	Position Drift 2
035	Sense Value 2
036	Sense Tol. 2
037	Phase Error 2
038	Set Frequency 2
039	Error Mask 2
040	Dir Changes 2

Suite « Vue d'ensemble des paramètres et du menu »:

No.	Menu / Paramètre
<b>Presel.OUT1 Menu</b>	
041	Presel.OUT1.01
042	Presel.OUT1.02
043	Presel.OUT1.03
044	Presel.OUT1.04
045	Presel.OUT1.05
046	Presel.OUT1.06
047	Presel.OUT1.07
048	Presel.OUT1.08
049	Presel.OUT1.09
050	Presel.OUT1.10
051	Presel.OUT1.11
052	Presel.OUT1.12
053	Presel.OUT1.13
054	Presel.OUT1.14
055	Presel.OUT1.15
056	Presel.OUT1.16
057	Presel.OUT1.D
058	Presel.OUT1.M
059	Presel.OUT1.R
060	<i>Réservé</i>
<b>Presel.OUT2 Menu</b>	
061	Presel.OUT2.01
062	Presel.OUT2.02
063	Presel.OUT2.03
064	Presel.OUT2.04
065	Presel.OUT2.05
066	Presel.OUT2.06
067	Presel.OUT2.07
068	Presel.OUT2.08
069	Presel.OUT2.09
070	Presel.OUT2.10
071	Presel.OUT2.11
072	Presel.OUT2.12
073	Presel.OUT2.13
074	Presel.OUT2.14
075	Presel.OUT2.15
076	Presel.OUT2.16
077	Presel.OUT2.D
078	Presel.OUT2.M
079	Presel.OUT2.R
080	<i>Réservé</i>

No.	Menu / Paramètre
<b>Presel.OUT3 Menu</b>	
081	Presel.OUT3.01
082	Presel.OUT3.02
083	Presel.OUT3.03
084	Presel.OUT3.04
085	Presel.OUT3.05
086	Presel.OUT3.06
087	Presel.OUT3.07
088	Presel.OUT3.08
089	Presel.OUT3.09
090	Presel.OUT3.10
091	Presel.OUT3.11
092	Presel.OUT3.12
093	Presel.OUT3.13
094	Presel.OUT3.14
095	Presel.OUT3.15
096	Presel.OUT3.16
097	Presel.OUT3.D
098	Presel.OUT3.M
099	Presel.OUT3.R
100	<i>Réservé</i>
<b>Presel.OUT4 Menu</b>	
101	Presel.OUT4.01
102	Presel.OUT4.02
103	Presel.OUT4.03
104	Presel.OUT4.04
105	Presel.OUT4.05
106	Presel.OUT4.06
107	Presel.OUT4.07
108	Presel.OUT4.08
109	Presel.OUT4.09
110	Presel.OUT4.10
111	Presel.OUT4.11
112	Presel.OUT4.12
113	Presel.OUT4.13
114	Presel.OUT4.14
115	Presel.OUT4.15
116	Presel.OUT4.16
117	Presel.OUT4.D
118	Presel.OUT4.M
119	Presel.OUT4.R
120	<i>Réservé</i>

Suite « Vue d'ensemble des paramètres et du menu » :

No.	Menu / Paramètre
<b>Presel.REL1 Menu</b>	
121	Presel.REL1.01
122	Presel.REL1.02
123	Presel.REL1.03
124	Presel.REL1.04
125	Presel.REL1.05
126	Presel.REL1.06
127	Presel.REL1.07
128	Presel.REL1.08
129	Presel.REL1.09
130	Presel.REL1.10
131	Presel.REL1.11
132	Presel.REL1.12
133	Presel.REL1.13
134	Presel.REL1.14
135	Presel.REL1.15
136	Presel.REL1.16
137	Presel.REL1.D
138	Presel.REL1.M
139	Presel.REL1.R
140	<i>Réservé</i>
<b>Switching Menu</b>	
141	Switch Mode OUT1
142	Switch Mode OUT2
143	Switch Mode OUT3
144	Switch Mode OUT4
145	Switch Mode REL1
146	Pulse Time OUT1
147	Pulse Time OUT2
148	Pulse Time OUT3
149	Pulse Time OUT4
150	Pulse Time REL1
151	Hysteresis OUT1
152	Hysteresis OUT2
153	Hysteresis OUT3
154	Hysteresis OUT4
155	Hysteresis REL1
156	Matrix OUT1
157	Matrix OUT2
158	Matrix OUT3
159	Matrix OUT4
160	Matrix REL1

No.	Menu / Paramètre
161	MIA-Delay OUT1
162	MIA-Delay OUT2
163	MIA-Delay OUT3
164	MIA-Delay OUT4
165	MIA-Delay REL1
166	MAI-Delay OUT1
167	MAI-Delay OUT2
168	MAI-Delay OUT3
169	MAI-Delay OUT4
170	MAI-Delay REL1
171	Delay OUT 1
172	Delay OUT 2
173	Delay OUT 3
174	Delay OUT 4
175	Delay REL 1
176	Startup Mode
177	Startup Output
178	Standstill Time
179	Lock Output
180	Action Output
181	Action Polarity
182	Read Back OUT
183	Output Mode
184	EDM Error Count
185	<i>Réservé</i>
<b>Control Menu</b>	
186	Input Mode 1
187	Input Mode 2
188	IN1 Function
189	IN1 Config
190	/IN1 Function
191	/IN1 Config
192	IN2 Function
193	IN2 Config
194	/IN2 Function
195	/IN2 Config
196	IN3 Function
197	IN3 Config
198	/IN3 Function
199	/IN3 Config

Suite « Vue d'ensemble des paramètres et du menu » :

No.	Menu / Paramètre
<b>Control Menu</b>	
200	IN4 Function
201	IN4 Config
202	/IN4 Function
203	/IN4 Config
204	Read Back Delay
205	GPI Err Time
206	<i>Réservé</i>
207	<i>Réservé</i>
<b>Serial Menu</b>	
208	Serial Unit Nr.
209	Serial Baud Rate
210	Serial Format
211	Serial Page
212	Serial Init
213	<i>Réservé</i>
<b>Splitter Menu</b>	
214	Split.Level
215	Split.Selector
<b>Analog Menu</b>	
216	Analog Start
217	Analog End
218	Analog Gain
219	Analog Offset
220	<i>Réservé</i>
<b>OPU Menu</b>	
221	X Factor 1
222	/ Factor 1
223	+/- Value 1
224	Units 1
225	Decimal Point 1
226	X Factor 2
227	/ Factor 2
228	+/- Value 2
229	Units 2
230	Decimal Point 2
231	<i>Réservé</i>
232	<i>Réservé</i>
233	<i>Réservé</i>
234	<i>Réservé</i>
235	<i>Réservé</i>

## 2. Description des paramètres

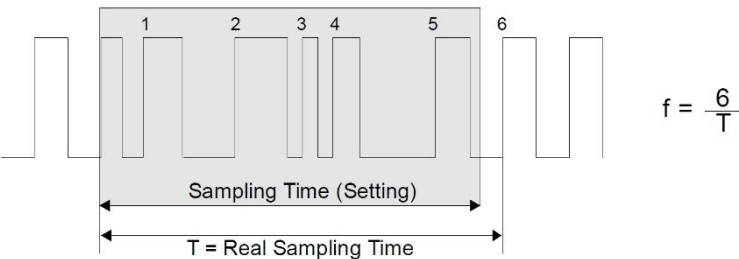
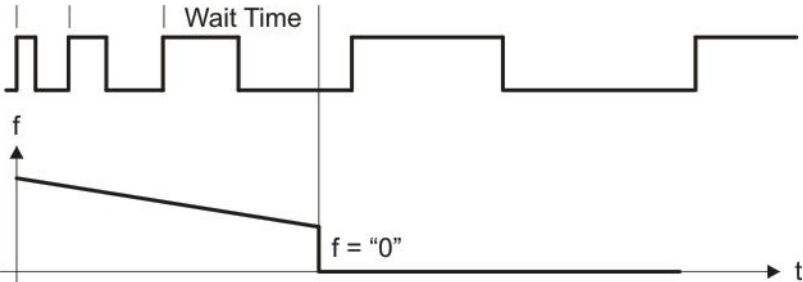
### 2.1. Informations importantes pour SMC1.3



Tenir compte des informations suivantes lors de l'utilisation du SMC1.3:  
(SMC2.4 est l'exécution pour deux codeurs indépendants, SMC1.3 est l'exécution pour un codeur sécurisé)

N°	Paramètre	Information pour SMC1.3
002	F1-F2 Selection	Les deux réglages donneront le même résultat
017	Op-Mode 1	Op-Mode 1 doit être identique à Op-Mode 2
018	Edge 1	Edge 1 doit être identique à Edge 2
019	Direction 1	Direction1 doit être identique à Direction2
020	Multiplier 1	Ce réglage doit être à « 1 »
021	Divisor 1	Ce réglage doit être à « 1 »
022	Position Drift 1	Position Drift 1 doit être identique à Drift 2
025	Phase Error 1	Phase Error 1 doit être identique à Phase Error 2
027	Error Mask 1	Error Mask 1 doit être identique à Mask 2
188 - 203	*IN* Function	Utiliser Clear Drift 1&2 pour effacer les erreurs de dérive
215	Split. Selector	Les deux réglages donneront le même résultat

## 2.2. Main Menu

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut						
000	<p><b>Sampling Time (temps minimum de mesure de fréquence) :</b> La valeur réglée correspond au temps minimum de mesure de la fréquence. Sampling Time fait office de filtre pour des fréquences irrégulières. Ce paramètre influence directement le temps de réaction de l'appareil. Ce réglage s'applique aux deux canaux d'entrée.</p> 	0,001 - 9,999 (sec.)	0,001						
001	<p><b>Wait Time (temps de mise à zéro) :</b> Ce paramètre définit la durée de la période de la fréquence la plus basse correspondant au temps d'attente entre deux fronts montants pour lequel l'appareil détecte la fréquence 0 Hz.</p>  <p>Des fréquences dont la période de durée est supérieure à Wait Time réglé sont exploitées comme fréquence = 0 Hz.</p> <table border="1" data-bbox="255 1388 1109 1534"> <tr> <td><b>0,010</b></td> <td>Fréquence = 0 Hz pour des fréquences inférieures à 100 Hz</td> </tr> <tr> <td>...</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>9,999</b></td> <td>Fréquence = 0 Hz pour des fréquences inférieures à 0,1 Hz</td> </tr> </table> <p>Ce réglage s'applique aux deux canaux d'entrée.</p>	<b>0,010</b>	Fréquence = 0 Hz pour des fréquences inférieures à 100 Hz	...		<b>9,999</b>	Fréquence = 0 Hz pour des fréquences inférieures à 0,1 Hz	0,010 - 9,999 (sec.)	0,100
<b>0,010</b>	Fréquence = 0 Hz pour des fréquences inférieures à 100 Hz								
...									
<b>9,999</b>	Fréquence = 0 Hz pour des fréquences inférieures à 0,1 Hz								
002	<p><b>F1-F2 Selection (sélection de la fréquence de base) :</b> Ce paramètre détermine la fréquence d'entrée de Sensor1 ou de Sensor2 qui sera utilisée et exploitée par la suite comme fréquence de base.</p> <p>La sélection de la fréquence de base influence les sorties suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Sortie analogique</li> <li>- Sorties control</li> <li>- Sortie à relais</li> </ul> <table border="1" data-bbox="255 2004 1109 2083"> <tr> <td><b>0</b></td> <td>La base est la fréquence de Sensor1</td> </tr> <tr> <td><b>1</b></td> <td>La base est la fréquence de Sensor2</td> </tr> </table>	<b>0</b>	La base est la fréquence de Sensor1	<b>1</b>	La base est la fréquence de Sensor2	0 - 1	0		
<b>0</b>	La base est la fréquence de Sensor1								
<b>1</b>	La base est la fréquence de Sensor2								



Suite „Main Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut						
003	<p><b><u>Div. Mode (mode de comparaison):</u></b>            Ce paramètre assigne le mode de comparaison utilisé pour l'exploitation des capteurs. En cas de comparaison de fréquences l'appareil assimile les fréquences des deux codeurs. A ce sujet les paramètres 004 – 008 sont déterminants. En cas de comparaison de positions l'appareil assimile les positions des deux codeurs et seul le paramètre 013 est important.</p> <table border="1" data-bbox="256 577 1058 1050"> <tr> <td data-bbox="256 577 363 734"><b>0</b></td> <td data-bbox="363 577 1058 734"><b>Comparaison des fréquences</b> Une erreur Run Time Error se déclenche en raison de la divergence des deux fréquences normalisées des codeurs.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="256 734 363 891"><b>1</b></td> <td data-bbox="363 734 1058 891"><b>Comparaison des positions</b> Une erreur Run Time Error se déclenche en raison de la divergence des deux positions normalisées des codeurs.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="256 891 363 1050"><b>2</b></td> <td data-bbox="363 891 1058 1050"><b>Comparaison des fréquences et des positions</b> Une erreur Run Time Error se déclenche en raison de la divergence des deux fréquences normalisées et des deux positions normalisées.</td> </tr> </table> <p>En cas de fréquences d'une fluctuation forte (en combinaison avec des moteurs pas à pas ou avec des jonctions élastiques) le mode de comparaison de positions des codeurs peut fournir des résultats plus stables. Lorsque les codeurs comportent un rapport défavorable qui ne se laisse pas exprimer précisément par les paramètres « Multiplier » et Divisor », le problème d'erreurs cumulatives se pose. Dans ce cas l'application de la comparaison des fréquences est préférable. Avec les modèles SMC1.3 la comparaison de positions est applicable en tout cas.</p>	<b>0</b>	<b>Comparaison des fréquences</b> Une erreur Run Time Error se déclenche en raison de la divergence des deux fréquences normalisées des codeurs.	<b>1</b>	<b>Comparaison des positions</b> Une erreur Run Time Error se déclenche en raison de la divergence des deux positions normalisées des codeurs.	<b>2</b>	<b>Comparaison des fréquences et des positions</b> Une erreur Run Time Error se déclenche en raison de la divergence des deux fréquences normalisées et des deux positions normalisées.	0 - 2	0
<b>0</b>	<b>Comparaison des fréquences</b> Une erreur Run Time Error se déclenche en raison de la divergence des deux fréquences normalisées des codeurs.								
<b>1</b>	<b>Comparaison des positions</b> Une erreur Run Time Error se déclenche en raison de la divergence des deux positions normalisées des codeurs.								
<b>2</b>	<b>Comparaison des fréquences et des positions</b> Une erreur Run Time Error se déclenche en raison de la divergence des deux fréquences normalisées et des deux positions normalisées.								
004	<p><b><u>Div. Switch %-f (point de commutation de divergence %-Hz) :</u></b>            Paramètres de comparaison de fréquence: Ce contrôleur DS compare en permanence les fréquences de Sensor1 et de Sensor2 par rapport à la déviation maximale permise. Cependant, en fonction des applications, une comparaison en pourcentage peut s'avérer problématique, une surveillance directe de la différence de fréquence en Hz pouvant alors fournir de meilleurs résultats. Ce paramètre permet la détermination d'un seuil. En-dessous de cette valeur, la comparaison ne s'effectue plus en pourcentage, mais en valeur absolue en Hz.</p>	0 - 9999,99 (Hz)	100,00						
005	<p><b><u>Div. %-Value (divergence maximale %) :</u></b>            Paramètres de comparaison de fréquence:            Indication de la déviation maximale permise en pourcentage entre les fréquences de Sensor1 et Sensor2.            L'appareil se met en état de défaut si cette valeur est dépassée.            La calculation sera définie avec le paramètre « Div. Calculation ».</p>	0 - 100 (%)	10						

Suite „Main Menu“:

006	<p><b>Div. f-Value</b> (divergence maximale Hz) :</p> <p>Paramètres de comparaison de fréquence: Indication de la déviation maximale permise en Hz entre les fréquences de Sensor1 et Sensor2. L'appareil se met en état de défaut si cette valeur est dépassée.</p>	0 - 999,99 (Hz)	30,00						
007	<p><b>Div. Calculation</b> (mode de calcul de la divergence) :</p> <p>Paramètres de comparaison de fréquence: Calculer la divergence de pourcentage.</p> <table border="1" data-bbox="261 591 1054 824"> <tr> <td data-bbox="261 591 368 707"><b>0</b></td> <td data-bbox="368 591 1054 707"> <p>La fréquence de Sensor1 est la grandeur de référence: <math>\Delta(\%) = (\text{Sensor1} - \text{Sensor2}) : \text{Sensor1} \times 100\%</math></p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 707 368 824"><b>1</b></td> <td data-bbox="368 707 1054 824"> <p>La fréquence de Sensor2 est la grandeur de référence: <math>\Delta(\%) = (\text{Sensor2} - \text{Sensor1}) : \text{Sensor2} \times 100\%</math></p> </td> </tr> </table>	<b>0</b>	<p>La fréquence de Sensor1 est la grandeur de référence: <math>\Delta(\%) = (\text{Sensor1} - \text{Sensor2}) : \text{Sensor1} \times 100\%</math></p>	<b>1</b>	<p>La fréquence de Sensor2 est la grandeur de référence: <math>\Delta(\%) = (\text{Sensor2} - \text{Sensor1}) : \text{Sensor2} \times 100\%</math></p>	0 - 1	0		
<b>0</b>	<p>La fréquence de Sensor1 est la grandeur de référence: <math>\Delta(\%) = (\text{Sensor1} - \text{Sensor2}) : \text{Sensor1} \times 100\%</math></p>								
<b>1</b>	<p>La fréquence de Sensor2 est la grandeur de référence: <math>\Delta(\%) = (\text{Sensor2} - \text{Sensor1}) : \text{Sensor2} \times 100\%</math></p>								
008	<p><b>Div. Filter</b> (Filtre de divergence) :</p> <p>Paramètres de comparaison de fréquence: Filtre numérique pour l'exploitation de la déviation de fréquence entre Sensor1 et Sensor2.</p> <table border="1" data-bbox="261 1016 1054 1688"> <tr> <td data-bbox="261 1016 368 1133"><b>0</b></td> <td data-bbox="368 1016 1054 1133"> <p><b>Pas d'effet de filtrage :</b> Le contrôleur réagit à toutes les déviations de la fréquence.</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 1133 368 1413"><b>5</b></td> <td data-bbox="368 1133 1054 1413"> <p><b>Effet de filtrage moyen :</b> Le contrôleur tolère des déviations et fluctuations temporaires lesquelles peuvent être dues à la torsion, à des oscillations mécaniques, etc. et réagit premièrement largement retardé avec les divergences persistantes des deux fréquences d'entrée.</p> </td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 1413 368 1688"><b>10</b></td> <td data-bbox="368 1413 1054 1688"> <p><b>Effet de filtrage plus élevé :</b> Le contrôleur tolère des déviations et fluctuations temporaires lesquelles peuvent être dues à la torsion, à des oscillations mécaniques, etc. et réagit premièrement largement retardé avec les divergences persistantes des deux fréquences d'entrée.</p> </td> </tr> </table>	<b>0</b>	<p><b>Pas d'effet de filtrage :</b> Le contrôleur réagit à toutes les déviations de la fréquence.</p>	<b>5</b>	<p><b>Effet de filtrage moyen :</b> Le contrôleur tolère des déviations et fluctuations temporaires lesquelles peuvent être dues à la torsion, à des oscillations mécaniques, etc. et réagit premièrement largement retardé avec les divergences persistantes des deux fréquences d'entrée.</p>	<b>10</b>	<p><b>Effet de filtrage plus élevé :</b> Le contrôleur tolère des déviations et fluctuations temporaires lesquelles peuvent être dues à la torsion, à des oscillations mécaniques, etc. et réagit premièrement largement retardé avec les divergences persistantes des deux fréquences d'entrée.</p>	0 - 20	1
<b>0</b>	<p><b>Pas d'effet de filtrage :</b> Le contrôleur réagit à toutes les déviations de la fréquence.</p>								
<b>5</b>	<p><b>Effet de filtrage moyen :</b> Le contrôleur tolère des déviations et fluctuations temporaires lesquelles peuvent être dues à la torsion, à des oscillations mécaniques, etc. et réagit premièrement largement retardé avec les divergences persistantes des deux fréquences d'entrée.</p>								
<b>10</b>	<p><b>Effet de filtrage plus élevé :</b> Le contrôleur tolère des déviations et fluctuations temporaires lesquelles peuvent être dues à la torsion, à des oscillations mécaniques, etc. et réagit premièrement largement retardé avec les divergences persistantes des deux fréquences d'entrée.</p>								
009	<p><b>Div. Filter Time</b> (temps de filtrage maximum):</p> <p>Paramètres pour div. filtre :</p> <p>Si le div. temps filtre est mis = 0, le div. filtre est actualisé après chaque période du sampling time ou après l'achèvement d'une période (à basses fréquences supérieures à la période du sampling time). Ce paramètre permet d'utiliser une base de temps pour la mise à jour du div. Filtre. (Sampling Time &lt;= Div. Filter Time)</p>	0 – 1,000 (sec.)	0,000						

Suite „Main Menu“:

010	<p><b><u>Div. Inc-Value (différence absolue en incréments)</u></b></p> <p>Paramètre de comparaison de position: En cas de comparaison des positions, ce paramètre indique l'écart maximum admissible en incréments. Le réglage 1000 produit un Run Time Error dès que les positions divergent de plus de 1000 incréments dans l'un ou l'autre sens. Ce paramètre est important en cas de comparaison de positions seulement.</p> <p><b>Lorsque le paramètre est réglé à zéro, aucune erreur ne sera alertée.</b></p>	0 - 9999999	0						
011	<p><b><u>Error Simulation (simulation de défaut) :</u></b></p> <p>L'utilisation de ce paramètre n'est permise qu'en Programming Mode et il est seulement prévu pour des essais lors de la mise en service. Il permet la simulation et la suppression de messages d'erreur comme suit.</p> <table border="1" data-bbox="261 875 1062 1272"> <tr> <td data-bbox="261 875 368 1037"><b>0</b></td> <td data-bbox="368 875 1062 1037"><b>Etat d'erreur :</b> Met l'appareil en état d'erreur. Cette fonction permet de vérifier si l'ensemble du système de l'appareil réagit correctement en cas de défaut.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 1037 368 1153"><b>1</b></td> <td data-bbox="368 1037 1062 1153"><b>Etat normal :</b> Avant de quitter Programming Mode le paramètre doit toujours être mis à 1.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 1153 368 1272"><b>2</b></td> <td data-bbox="368 1153 1062 1272"><b>Suppression des erreurs :</b> Les erreurs signalées par l'appareil sont réinitialisés.</td> </tr> </table> <p>Un échange direct entre 0 et 2 doit être évitée.</p> <p>Après l'essai, ce paramètre doit être remis à la valeur par défaut (=1).</p>	<b>0</b>	<b>Etat d'erreur :</b> Met l'appareil en état d'erreur. Cette fonction permet de vérifier si l'ensemble du système de l'appareil réagit correctement en cas de défaut.	<b>1</b>	<b>Etat normal :</b> Avant de quitter Programming Mode le paramètre doit toujours être mis à 1.	<b>2</b>	<b>Suppression des erreurs :</b> Les erreurs signalées par l'appareil sont réinitialisés.	0 - 2	0
<b>0</b>	<b>Etat d'erreur :</b> Met l'appareil en état d'erreur. Cette fonction permet de vérifier si l'ensemble du système de l'appareil réagit correctement en cas de défaut.								
<b>1</b>	<b>Etat normal :</b> Avant de quitter Programming Mode le paramètre doit toujours être mis à 1.								
<b>2</b>	<b>Suppression des erreurs :</b> Les erreurs signalées par l'appareil sont réinitialisés.								
012	<p><b><u>Power-up Delay (temporisation après la mise sous tension) :</u></b></p> <p>Cette temporisation doit permettre aux codeurs raccordés de démarrer en toute sécurité et de se stabiliser après l'activation de l'alimentation des codeurs. L'exploitation des signaux ne commence qu'après écoulement de la temporisation.</p> <p>En outre le paramètre se prête à la compensation de délais différents de démarrage pendant la mise sous tension.</p>	0,001 - 19,999 (sec.)	0,100						

Suite „Main Menu“:

013	<p><b><u>Filter (filtrage des fréquences d'entrée)</u></b></p> <p>Lorsque ce paramètre est réglé à zéro, tout filtrage ou lissage des fréquences d'entrée est hors service.</p> <p>Le degré de lissage augmente avec des réglages plus forts du paramètre, mais en même temps la dynamique se ralentit en cas de changements des fréquences.</p> <p>Le meilleur lissage des fréquences d'entrée est obtenu par une combinaison de « Sampling Time » et « Filter ». À ce sujet, « Sampling Time » agit plus fort sur les parties de fréquence plus élevées (temps de période <math>\leq</math> Sampling Time). Le filtre agit sur la fréquence résultante du calcul selon « Sampling Time », et sur les fréquences basses (temps de période <math>&gt;</math> Sampling Time).</p> <p>Pour les fréquences <math>&gt; 1/\text{Sampling Time}</math> :</p> <p>En cas d'un réglage « Sampling Time » = 1 ms et « Filter » = 10, une valeur de 63% de la fréquence finale est atteinte après 10 ms env. Après 30 ms env. le résultat arrive à 95% et après 50 ms la valeur finale est atteinte.</p> <p>Le décuplement du temps de filtre (x 10). De même le décuplement du paramètre « Filter » décuple aussi le temps de filtre (x 10).</p> <p>L'échelle minimum est de 100 <math>\mu\text{s}</math> et s'augmente par étapes jusqu'à deux périodes du sampling.</p> <p><math>T ( 63\% ) = \text{« Sampling Time »} \times \text{« Filter »}</math>  <math>T ( 95\% ) = 3 \times \text{« Sampling Time »} \times \text{« Filter »}</math>  <math>T ( 100\% ) = 5 \times \text{« Sampling Time »} \times \text{« Filter »}</math></p> <p>Pour les fréquences <math>&lt; 1/\text{Sampling Time}</math> :</p> <p>Dans ce cas il faut considérer le temps de période <math>1/f</math>. Un réglage du filtre de 10 obtient 63% de la valeur finale après 10 périodes env., et 95% de la valeur finale après 30 périodes env.</p> <p><math>T ( 63\% ) = 1/f \times \text{« Filter »}</math>  <math>T ( 95\% ) = 3 \times 1/f \times \text{« Filter »}</math>  <math>T ( 100\% ) = 5 \times 1/f \times \text{« Filter »}</math></p>	0 - 999	0
-----	---	---------	---

Suite „Main Menu“:

014	<p><b><u>Power-up Error (erreur mémorisée)</u></b> : Ce paramètre permet de mémoriser durablement une erreur, pour la conserver même après une nouvelle remise sous tension. Uniquement une partie de l'erreur Run Time peut être mémorisée durablement. Si la valeur = 0, les erreurs ne sont pas mémorisées à la mise hors tension. Une erreur POE Error est déclenchée pendant la phase d'initialisation si le défaut est survenu, a été mémorisé et activé par ce paramètre (bit correspondant mis à 1). L'erreur mémorisée est en outre activée dans l'erreur Run Time Error, que la cause soit encore présente ou non. Pour l'effacer, passer en mode Programmation, effacer les erreurs à l'aide du paramètre « Error Stimulation », puis mettre le SMC2.4 hors tension. L'erreur aura disparu à la mise sous tension suivante.</p> <p>Séquence d'effacement :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Placer le commutateur DIL sur Programming Mode</li> <li>- Régler le paramètre Error Stimulation à 2</li> <li>- Presser Transmit Change sur la OSxx</li> <li>- Régler le paramètre Error Stimulation à 1</li> <li>- Presser Transmit Change sur la OSxx</li> <li>- Aucune erreur ne doit plus être affichée; dans le cas contraire, il faut en premier lieu éliminer la cause de l'erreur</li> <li>- Mettre le SMC2.4 hors tension (30 sec.)</li> <li>- Remettre le SMC2.4 sous tension</li> <li>- Aucune erreur ne devrait plus être affichée; dans le cas contraire, il faut en premier lieu éliminer la cause de l'erreur</li> </ul>	0 - 2097151	0						
015	<p><b><u>Sensor Overlap (recouvrement des capteurs)</u></b>: Ce paramètre permet, en Op.-Mode 1= 3 (A1 Single) et Op. Mode 2 = 3 (A2 Single), de définir le recouvrement des deux capteurs.</p> <table border="1" data-bbox="263 1491 1061 1888"> <tr> <td data-bbox="263 1491 368 1570"><b>0</b></td> <td data-bbox="368 1491 1061 1570"><b>Arrêt</b> : Le recouvrement est désactivé Aucune évaluation des erreurs n'est effectuée.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="263 1570 368 1727"><b>1</b></td> <td data-bbox="368 1570 1061 1727"><b>Erreur pour Low</b>: Le recouvrement des deux signaux A du codeur est actif. Une erreur est déclenchée si les deux capteurs sont réglés au niveau Low</td> </tr> <tr> <td data-bbox="263 1727 368 1888"><b>2</b></td> <td data-bbox="368 1727 1061 1888"><b>Erreur pour HIGH</b>: Le recouvrement des deux signaux A du codeur est actif. Une erreur est déclenchée si les deux capteurs sont réglés au niveau High</td> </tr> </table>	<b>0</b>	<b>Arrêt</b> : Le recouvrement est désactivé Aucune évaluation des erreurs n'est effectuée.	<b>1</b>	<b>Erreur pour Low</b> : Le recouvrement des deux signaux A du codeur est actif. Une erreur est déclenchée si les deux capteurs sont réglés au niveau Low	<b>2</b>	<b>Erreur pour HIGH</b> : Le recouvrement des deux signaux A du codeur est actif. Une erreur est déclenchée si les deux capteurs sont réglés au niveau High	0 - 2	0
<b>0</b>	<b>Arrêt</b> : Le recouvrement est désactivé Aucune évaluation des erreurs n'est effectuée.								
<b>1</b>	<b>Erreur pour Low</b> : Le recouvrement des deux signaux A du codeur est actif. Une erreur est déclenchée si les deux capteurs sont réglés au niveau Low								
<b>2</b>	<b>Erreur pour HIGH</b> : Le recouvrement des deux signaux A du codeur est actif. Une erreur est déclenchée si les deux capteurs sont réglés au niveau High								
016	<p><b><u>Power-Cas Delay (temporisation à la mise en service en mode cascade)</u></b> : Ce paramètre permet le réglage de la temporisation à la mise en service en mode cascade.</p>	0 -99,999	0,000						

## 2.3. Sensor 1 Menu

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut								
017	<p><b><u>Op-Mode 1</u></b> (mode opératoire):</p> <p><b>Pour la version SMC1.3:</b> Op-Mode 1 = Op-Mode 2</p> <p>Ce paramètre détermine quel type d'entrée est assigné à l'entrée de capteur 1.</p> <table border="1"> <tr> <td><b>0</b></td> <td>RS-422 différentie (A,/A,B,/B,Z,/Z avec A/B 90°)</td> </tr> <tr> <td><b>1</b></td> <td>HTL différentie (A,/A,B,/B,Z,/Z avec A/B 90°)</td> </tr> <tr> <td><b>2</b></td> <td>HTL monopiste (A,B,Z avec A/B 90°)</td> </tr> <tr> <td><b>3</b></td> <td>HTL monopiste (A Single)</td> </tr> </table>	<b>0</b>	RS-422 différentie (A,/A,B,/B,Z,/Z avec A/B 90°)	<b>1</b>	HTL différentie (A,/A,B,/B,Z,/Z avec A/B 90°)	<b>2</b>	HTL monopiste (A,B,Z avec A/B 90°)	<b>3</b>	HTL monopiste (A Single)	0 - 3	1
<b>0</b>	RS-422 différentie (A,/A,B,/B,Z,/Z avec A/B 90°)										
<b>1</b>	HTL différentie (A,/A,B,/B,Z,/Z avec A/B 90°)										
<b>2</b>	HTL monopiste (A,B,Z avec A/B 90°)										
<b>3</b>	HTL monopiste (A Single)										
018	<p><b><u>Edge 1</u></b> (évaluation des fronts):</p> <p><b>Pour la version SMC1.3:</b> Edge 1 = Edge 2</p> <p>Ce paramètre détermine quelle évaluation des fronts est attribuée à l'entrée du capteur 1 en Operational Mode = 3. évaluation des fronts</p> <p>Le paramètre réfère au traitement de signal <u>A Single</u>.</p> <p>Ici chaque front (Edge 1= 0) ou un sur deux (Edge 1 = 1) peuvent être évalués.</p> <p>Pour les signaux avec des différents impulsions-pauses, le paramètre doit être réglé sur 1, de sorte qu'une fréquence régulière est détectée. Si le paramètre est défini sur 0, le temps de réaction est plus rapide</p>	0 - 1	0								
019	<p><b><u>Direction 1</u></b> (sens de rotation Sensor1):</p> <p><b>Pour la version SMC1.3 :</b> Direction 1 = Direction 2</p> <p>Paramètre pour l'affectation du sens de rotation pour Sensor1</p> <table border="1"> <tr> <td><b>0</b></td> <td>Pas de modification</td> </tr> <tr> <td><b>1</b></td> <td>Changement du signe du sens de rotation</td> </tr> </table> <p>Il est ainsi possible d'inverser le sens de rotation de Sensor1 pour l'adapter au sens de rotation de Sensor2.</p>	<b>0</b>	Pas de modification	<b>1</b>	Changement du signe du sens de rotation	0 - 1	0				
<b>0</b>	Pas de modification										
<b>1</b>	Changement du signe du sens de rotation										
020	<p><b><u>Multiplieur1</u></b> (facteur d'échelle proportionnel des impulsions):</p> <p><b>Pour la version SMC1.3:</b> Multiplier 1 = 1, Multiplier 2 = 1</p> <p>Pour l'adaptation des fréquences du Sensor 1 et Sensor2. Le facteur d'échelle n'affecte que le calcul de la divergence.</p>	1 - 10 000	1								
021	<p><b><u>Divisor 1</u></b> (facteur d'échelle réciproque):</p> <p><b>Pour la version:</b> Divisor 1 = 1, Divisor 2 = 1</p> <p>Pour l'adaptation des fréquences de Sensor 1 et Sensor2. Le facteur d'échelle n'affecte que le calcul de la divergence</p>	1 - 10 000	1								

Suite „Sensor 1 Menu“:

022	<p><b>Position Drift 1</b> (surveillance de la dérive à l'arrêt):</p> <p><b>Pour la version SMC1.3:</b> Position Drift 1 = Position Drift 2                  Paramètre pour la gestion de dérives à l'arrêt. Si la durée de période de la fréquence d'entrée excède le paramètre programmé « WaitTime », une fréquence = 0 Hz est affectée au capteur, même s'il y a encore une lente dérive. Si cette dérive n'est pas permise, ce paramètre permet la définition d'un seuil pour le déclenchement d'un défaut (fenêtre de position symétrique +/-xxx impulsions). L'état de défaut se déclenche si la valeur définie est dépassée. La surveillance commence toujours avec la valeur de comptage 0 au moment dont la fréquence 0 Hz est détectée.</p> <table border="1" data-bbox="264 757 1058 913"> <tr> <td data-bbox="264 757 371 801"><b>0</b></td> <td data-bbox="376 757 1058 801">Surveillance de la dérive désactivée.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="264 801 371 913"><b>xxx</b></td> <td data-bbox="376 801 1058 913">Déclenchement d'un défaut si la position dérive hors de la fenêtre de +/-xxx impulsions définie (évaluation des fronts simple).</td> </tr> </table>	<b>0</b>	Surveillance de la dérive désactivée.	<b>xxx</b>	Déclenchement d'un défaut si la position dérive hors de la fenêtre de +/-xxx impulsions définie (évaluation des fronts simple).	0 - 100 000	0
<b>0</b>	Surveillance de la dérive désactivée.						
<b>xxx</b>	Déclenchement d'un défaut si la position dérive hors de la fenêtre de +/-xxx impulsions définie (évaluation des fronts simple).						
023	<p><b>Sense Value 1</b> (valeur moyenne pour le déclenchement Sense) :</p> <p>Cette valeur représente la valeur moyenne autour de laquelle le paramètre « Sense Tol. 1 » positionne la plage de tolérance. Une erreur se déclenche lorsque cette plage est quittée.                  Dans le cas d'un réglage de Sense Value 1 = 24.00 et de Sense Tol. 1 de 2.00, une erreur se déclenche au-dessous de <math>24V-2V = 22V</math> et au-dessus de <math>24V+2V = 26V</math>.</p>	0 – 30,00	24,00				
024	<p><b>Sense Tol. 1</b> (fenêtre pour le déclenchement Sense) :</p> <p>Cette valeur représente la plage de tolérance ; la valeur moyenne sur laquelle la plage de tolérance se base est définie par le paramètre Sense Value1.                  Une erreur se déclenche lorsque cette plage est quittée.                  Dans le cas d'un réglage de Sense Value 1 = 24.00 et de Sense Tol. 1 de 2.00, une erreur se déclenche au-dessous de <math>24V-2V = 22V</math> et au-dessus de <math>24V+2V = 26V</math>.</p>	0 – 5,00	1,00				
025	<p><b>Phase Error 1</b> (valeur limite pour une erreur de comptage d'impulsions):</p> <p><b>Pour la version SMC1.3:</b> Phase Error 1 = Phase Error 2                  Da L'appareil détecte des séquences d'impulsions erronées dans les signaux des codeurs, ainsi que des positions de phase erronées des signaux. Généralement, le paramètre doit rester sur 10. Un réglage différent est seulement raisonnable dans des cas particuliers. L'état de défaut est déclenché si le nombre d'impulsions erronées défini ici est dépassé. Les impulsions erronées peuvent être dues à des erreurs de câblage, des problèmes de CEM, un mauvais réglage du mode opératoire, lors de la mise sous tension du codeur ou de l'inversion du sens de rotation.</p>	1 - 1000	10				

Suite „Sensor 1 Menu“:

026	<p><b><u>Set Frequency 1</u></b> (simulation d'une fréquence de codeur fixe):                  Ce paramètre permet de remplacer, à des fins d'essai, la fréquence réelle du codeur par une fréquence définie ici. Le paramètre est seulement efficace lorsque l'appareil est en Programming Mode et si l'entrée est affectée à cette fonction</p>	<p>-500 000,00                  -                  500 000,00                  (Hz)</p>	0
027	<p><b><u>Error Mask 1</u></b> (masquage des défauts des signaux A/B/Z) :  <b>Pour SMC1.3:</b> Error Mask 1 = Error Mask 2                  Ce paramètre permet l'exploitation des défauts sur les voies A, B, Z. L'exploitation des défauts n'est pas possible pour la configuration Single HTL. Pour tous les signaux différentiels, la coupure d'une voie peut déclencher un défaut. Si, dans une configuration différentielle, les signaux de la voie zéro ne sont pas raccordés, le défaut de la voie Z doit être supprimé.                  Error Mask = 0 Suppression de tous les défauts                  Error Mask = 1 Exploitation d'un défaut sur la voie A                  Error Mask = 2 Exploitation d'un défaut sur la voie B                  Error Mask = 4 Exploitation d'un défaut sur la voie Z                  Error Mask = 7 Exploitation de tous les défauts</p>	0 - 7	3
028	<p><b><u>Dir Changes 1</u></b> (nombre de changements de direction) :                  Si cette valeur est mise à 0, il n'y a pas de surveillance des changements de direction. Cette valeur indique le nombre de changements de direction consécutifs qui déclenchera un défaut.                  Cette situation peut survenir en cas de coupure de ligne, de sorte que le SMC1.3 ne reçoit plus que le signal B, le signal A restant en permanence statique.                  Le compteur de défaut est décrémenté pas à pas jusqu'à zéro si aucun changement de direction n'a lieu au cours du Sampling Time</p>	0-9999	0



**Dans le cas de l'utilisation de deux codeurs avec des nombres d'impulsions différents, ou si une démultiplication mécanique est disposée entre les deux codeurs, il faut utiliser les facteurs d'échelle (Multiplier et Divisor), pour convertir la fréquence la plus élevée afin de la faire correspondre à la fréquence la plus basse.**



## 2.4. Sensor 2 Menu

N°	Paramètre		Plage de réglage	Défaut
029	<u>Op-Mode 2:</u>	Les fonctions de ces paramètres sont identiques à la description de ceux du menu Sensor1, cependant tous les réglages se réfèrent au Sensor2.	0 - 3	1
030	<u>Edge 2:</u>		0 - 1	0
031	<u>Direction 2:</u>		0 - 1	0
032	<u>Multiplieur 2:</u>		1- 10 000	1
033	<u>Divisor 2:</u>		1 - 10 000	1
034	<u>Position Drift 2:</u>		0 - 100 000	0
035	<u>Sense Value 2:</u>		0 – 30,0	24,00
036	<u>Sense Tol. 2:</u>		0 – 5,00	1,00
037	<u>Phase Error 2:</u>		1 - 1000	10
038	<u>Set Frequency 2:</u>		-500 000,00 - 500 000,00 (Hz)	0
039	<u>Error Mask 2:</u>		0 – 7	3
040	<u>Dir Changes 2</u>		0 - 9999	0



Dans le cas de l'utilisation de deux codeurs avec des nombres d'impulsions différents, ou si une démultiplication mécanique est disposée entre les deux codeurs, il faut utiliser les facteurs d'échelle (Multiplieur et Divisor), pour convertir la fréquence la plus élevée afin de la faire correspondre à la fréquence la plus basse.

## 2.5. Presel.XXXX Menu

Ce menu permet de définir les points de commutation des sorties suivantes :

- 1 x sortie à relais [X1 | RELAY OUT]
- 4 x sorties de commande [X2 | CONTROL OUT]

Toutes les valeurs limites se rapportent à la fréquence de base sélectionnée (paramètre « F1-F2 Selection »). L'ajustement des fréquences l'une à l'autre au moyen des paramètres « Multiplier » et « Divisor » n'a aucun effet sur les points de commutation

Chaque sortie dispose d'un point de commutation.

Si plusieurs points de commutation sont nécessaires pour une sortie, les entrées de commande Control permettent de commuter entre différents points de commutation.

Chaque sortie dispose alors de jusqu'à 16 points de commutation.

- 2x entrée de commande [X23/X24 | CONTROL IN]

### Utilisation de la fonction d'entrée Preselection Change : (2 points de commutation)

Il faut pour cela affecter la fonction "Preselection Change" à une entrée de commande (paramètre \*IN\*Function). Les deux paramètres « Input Mode 1 » et « Input Mode 2 » doivent être réglés à 1 ou à 2.

Il est possible de commuter entre le premier et le second point de commutation. (p. ex. entre « Presel.OUT1.01 » et « Presel.OUT1.02 »)

La commutation entre les points de commutation ne peut s'effectuer que par l'intermédiaire d'une instruction externe via une entrée de commande. La commutation influe sur toutes les sorties. Si une sortie ne doit pas commuter, il est possible de définir le même seuil pour les deux valeurs.

### Utilisation de Input Mode X = 3 : (4-16 points de commutation)

Une combinaison des paramètres « Input Mode X » et du paramètre « Presel.XXXX.M » définit si 4 ou 16 états de commutation doivent être exploités, et si Control Input 1 [X23] ou Control Input 2 [X24] doit être utilisé pour la commutation des points de commutation. En outre, aucune fonction d'entrée Preselection Change ne doit être programmée.

Les réglages suivants sont possibles :

Entrée de commande pour la commutation	Sélection des paramètres
CONTROL IN 1 [X23] (IN1,/IN1,IN2,/IN2)	Input Mode 1 = 3 Presel.XXX.M = 1 ( 4 points de commutation) Presel.XXX.M = 2 (16 points de commutation)
CONTROL IN 2 [X24] (IN3,/IN3,IN4,/IN4)	Input Mode 2 = 3 Presel.XXX.M = 3 ( 4 points de commutation) Presel.XXX.M = 4 (16 points de commutation)

Pour 4 états de commutation, l'exploitation des signaux a lieu en code Gray ; si des états intermédiaires sont sélectionnés, l'ancien état reste maintenu jusqu'à écoulement de « GPI Err Time », puis une erreur est déclenchée.

Pour 16 états de commutation, ceux-ci doivent être disposés par ordre croissant (p. ex. OUT 1.01 la survitesse la plus faible, OUT 16.1 la survitesse la plus élevée) afin que, en cas de coupure de ligne, le système choisisse toujours la valeur inférieure.



- **L'exploitant doit affecter correctement les valeurs aux points de commutation ; il doit pour cela prendre en compte la fonction (p. ex. survitesse, sous-vitesse), le comportement en cas de défaut et l'état de sécurité de l'installation.**
- **La dérive dépend du paramètre « F1-F2 Sélection » et se réfère à la voie codeur choisie. Selon le réglage une erreur de dérive peut mettre la sortie, mais ne cause pas un état d'erreur.**

### 2.5.1. Presel.OUT1 Menu

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
041	<b>Presel.OUT1.01:</b> Point 01 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]	-500 000,00	1 000,00
042	<b>Presel.OUT1.02:</b> Point 02 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]	-	2 000,00
043	<b>Presel.OUT1.03:</b> Point 03 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]	500 000,00 (Hz)	1 000,00
044	<b>Presel.OUT1.04:</b> Point 04 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]	(défini par paramètre « F1-F2 Selection »)	2 000,00
045	<b>Presel.OUT1.05:</b> Point 05 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		1 000,00
046	<b>Presel.OUT1.06:</b> Point 06 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		2 000,00
047	<b>Presel.OUT1.07:</b> Point 07 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		1 000,00
048	<b>Presel.OUT1.08:</b> Point 08 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		2 000,00
049	<b>Presel.OUT1.09:</b> Point 09 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		1 000,00
050	<b>Presel.OUT1.10:</b> Point 10 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		2 000,00
051	<b>Presel.OUT1.11:</b> Point 11 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		1 000,00
052	<b>Presel.OUT1.12:</b> Point 12 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		2 000,00
053	<b>Presel.OUT1.13:</b> Point 13 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		1 000,00
054	<b>Presel.OUT1.14:</b> Point 14 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		2 000,00
055	<b>Presel.OUT1.15:</b> Point 15 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		1 000,00
056	<b>Presel.OUT1.16:</b> Point 16 de commutation de la sortie OUT1 [X4:1,3]		2 000,00
057	<b>Presel.OUT1.D:</b> Ma Dérive maximum au paramètre Switch Mode OUT1 = 17 ou 18 Les valeurs de dérive sont spécifiées par incréments de 1/4		0

Suite „Presel.OUT1 Menu“:

058	<p><b>Presel.OUT1.M:</b> Paramètres de mode pour définir des points de commutation actifs pour les paramètres „Input Mode X“ = 3</p> <table border="1" data-bbox="264 360 1050 1182"> <tr> <td data-bbox="264 360 316 405">0</td> <td data-bbox="323 360 1050 405">Pas de points de commutation, juste Presel. OUT 1.01</td> </tr> <tr> <td data-bbox="264 416 316 712">1</td> <td data-bbox="323 416 1050 712">                     4 points de commutation (OUT1.01-05) code Gray; à [X23]                      X[23: 2;5]                      1000 : modulation avec OUT1.01 (IN1)                      0100 : modulation avec OUT1.02 (/IN1)                      0010 : modulation avec OUT1.03 (IN2)                      0001 : modulation avec OUT1.04 (/IN2)                      D'autres modulations créent une erreur GPI                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="264 723 316 790">2</td> <td data-bbox="323 723 1050 790">                     16 points de commutation (OUT1.01-16) à [X23]                      Aucune erreur détectable en fonction des entrées                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="264 801 316 1097">3</td> <td data-bbox="323 801 1050 1097">                     4 points de commutation (OUT1.01-05) code Gray; à [X24]                      X[24: 2;5]                      1000 : modulation avec OUT1.01 (IN3)                      0100 : modulation avec OUT1.02 (/IN3)                      0010 : modulation avec OUT1.03 (IN4)                      0001 : modulation avec OUT1.04 (/IN4)                      D'autres modulations créent une erreur GPI                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="264 1108 316 1182">4</td> <td data-bbox="323 1108 1050 1182">                     16 points de commutation (OUT1.01-16) à [X24]                      Aucune erreur détectable en fonction des entrées                 </td> </tr> </table>	0	Pas de points de commutation, juste Presel. OUT 1.01	1	4 points de commutation (OUT1.01-05) code Gray; à [X23] X[23: 2;5] 1000 : modulation avec OUT1.01 (IN1) 0100 : modulation avec OUT1.02 (/IN1) 0010 : modulation avec OUT1.03 (IN2) 0001 : modulation avec OUT1.04 (/IN2) D'autres modulations créent une erreur GPI	2	16 points de commutation (OUT1.01-16) à [X23] Aucune erreur détectable en fonction des entrées	3	4 points de commutation (OUT1.01-05) code Gray; à [X24] X[24: 2;5] 1000 : modulation avec OUT1.01 (IN3) 0100 : modulation avec OUT1.02 (/IN3) 0010 : modulation avec OUT1.03 (IN4) 0001 : modulation avec OUT1.04 (/IN4) D'autres modulations créent une erreur GPI	4	16 points de commutation (OUT1.01-16) à [X24] Aucune erreur détectable en fonction des entrées	0-3	0																				
0	Pas de points de commutation, juste Presel. OUT 1.01																																
1	4 points de commutation (OUT1.01-05) code Gray; à [X23] X[23: 2;5] 1000 : modulation avec OUT1.01 (IN1) 0100 : modulation avec OUT1.02 (/IN1) 0010 : modulation avec OUT1.03 (IN2) 0001 : modulation avec OUT1.04 (/IN2) D'autres modulations créent une erreur GPI																																
2	16 points de commutation (OUT1.01-16) à [X23] Aucune erreur détectable en fonction des entrées																																
3	4 points de commutation (OUT1.01-05) code Gray; à [X24] X[24: 2;5] 1000 : modulation avec OUT1.01 (IN3) 0100 : modulation avec OUT1.02 (/IN3) 0010 : modulation avec OUT1.03 (IN4) 0001 : modulation avec OUT1.04 (/IN4) D'autres modulations créent une erreur GPI																																
4	16 points de commutation (OUT1.01-16) à [X24] Aucune erreur détectable en fonction des entrées																																
059	<p><b>Presel.OUT1.R:</b> Paramètres de réglage de la différence de fréquence par unité de temps pour "Switch mode OUT1" = 21 et 22.</p> <p>Temps de délai = Fréquence z [Hz] / Réglages [Hz/ms]</p> <p>Il s'ensuit: 1000 Hz / 0,1 [Hz/ms] = 10 000ms = 10s</p> <table border="1" data-bbox="264 1462 994 1709"> <thead> <tr> <th>Fréquence</th> <th>Réglages</th> <th>Temps de délai</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>10Hz</td> <td>00,0010</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>100Hz</td> <td>00,0100</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>00,1000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>10kHz</td> <td>01,0000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>100kHz</td> <td>10,0000</td> <td>10s</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" data-bbox="264 1731 994 1899"> <thead> <tr> <th>Fréquence</th> <th>Réglages</th> <th>Temps de délai</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1kHz</td> <td>1,0000</td> <td>1s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>0,1000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>0,0100</td> <td>100s</td> </tr> </tbody> </table>	Fréquence	Réglages	Temps de délai	10Hz	00,0010	10s	100Hz	00,0100	10s	1kHz	00,1000	10s	10kHz	01,0000	10s	100kHz	10,0000	10s	Fréquence	Réglages	Temps de délai	1kHz	1,0000	1s	1kHz	0,1000	10s	1kHz	0,0100	100s	0 – 5000,0000	0,0000
Fréquence	Réglages	Temps de délai																															
10Hz	00,0010	10s																															
100Hz	00,0100	10s																															
1kHz	00,1000	10s																															
10kHz	01,0000	10s																															
100kHz	10,0000	10s																															
Fréquence	Réglages	Temps de délai																															
1kHz	1,0000	1s																															
1kHz	0,1000	10s																															
1kHz	0,0100	100s																															
060	<i>Réservé</i>																																

## 2.5.2. Presel.OUT2 Menu

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
061	<b>Presel.OUT2.01:</b> Point 01 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]	-500 000,00	3 000,00
062	<b>Presel.OUT2.02:</b> Point 02 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]	-	4 000,00
063	<b>Presel.OUT2.03:</b> Point 03 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]	500 000,00 (Hz)	3 000,00
064	<b>Presel.OUT2.04:</b> Point 04 de commutation de la sortie [X4:4,6]	(défini par paramètre « F1-F2 Selection »)	4 000,00
065	<b>Presel.OUT2.05:</b> Point 05 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		3 000,00
066	<b>Presel.OUT2.06:</b> Point 06 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		4 000,00
067	<b>Presel.OUT2.07:</b> Point 07 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		3 000,00
068	<b>Presel.OUT2.08:</b> Point 08 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		4 000,00
069	<b>Presel.OUT2.09:</b> Point 09 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		3 000,00
070	<b>Presel.OUT2.10:</b> Point 10 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		4 000,00
071	<b>Presel.OUT2.11:</b> Point 11 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		3 000,00
072	<b>Presel.OUT2.12:</b> Point 12 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		4 000,00
073	<b>Presel.OUT2.13:</b> Point 13 de commutation de la sortie [X4:4,6]		3 000,00
074	<b>Presel.OUT2.14:</b> Point 14 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		4 000,00
075	<b>Presel.OUT2.15:</b> Point 15 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		3 000,00
076	<b>Presel.OUT2.16:</b> Point 16 de commutation de la sortie OUT2 [X4:4,6]		4 000,00
077	<b>Presel.OUT2.D:</b> Dérive maximum au paramètre Switch Mode OUT2 = 17 ou 18 Les valeurs de dérive sont spécifiées par incréments de 1/4		0

Suite „Presel.OUT2 Menu“:

078	<p><b>Presel.OUT2.M:</b> Paramètres de mode pour définir des points de commutation actifs pour les paramètres „Input Mode X“ = 3</p> <table border="1" data-bbox="261 358 1050 1182"> <tr> <td data-bbox="261 358 316 398">0</td> <td data-bbox="322 358 1050 398">Pas de points de commutation, juste Presel.OUT2.01</td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 407 316 712">1</td> <td data-bbox="322 407 1050 712">                     4 points de commutation (OUT2.01-05) code Gray : à [X23]                      X[23: 2;5]                      1000 : modulation avec OUT2.01 (IN1)                      0100 : modulation avec OUT2.02 (/IN1)                      0010 : modulation avec OUT2.03 (IN2)                      0001 : modulation avec OUT2.04 (/IN2)                      D'autres modulations créent une erreur GPI                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 721 316 792">2</td> <td data-bbox="322 721 1050 792">                     16 points de commutation (OUT2.01-16) à [X23]                      Aucune erreur détectable en fonction des entrées                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 801 316 1106">3</td> <td data-bbox="322 801 1050 1106">                     4 points de commutation (OUT2.01-05) code Gray; à [X24]                      X[24: 2;5]                      1000 : modulation avec OUT2.01 (IN3)                      0100 : modulation avec OUT2.02 (/IN3)                      0010 : modulation avec OUT2.03 (IN4)                      0001 : modulation avec OUT2.04 (/IN4)                      D'autres modulations créent une erreur GPI                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 1115 316 1182">4</td> <td data-bbox="322 1115 1050 1182">                     16 points de commutation (OUT2.01-16) à [X24]                      Aucune erreur détectable en fonction des entrées                 </td> </tr> </table>	0	Pas de points de commutation, juste Presel.OUT2.01	1	4 points de commutation (OUT2.01-05) code Gray : à [X23] X[23: 2;5] 1000 : modulation avec OUT2.01 (IN1) 0100 : modulation avec OUT2.02 (/IN1) 0010 : modulation avec OUT2.03 (IN2) 0001 : modulation avec OUT2.04 (/IN2) D'autres modulations créent une erreur GPI	2	16 points de commutation (OUT2.01-16) à [X23] Aucune erreur détectable en fonction des entrées	3	4 points de commutation (OUT2.01-05) code Gray; à [X24] X[24: 2;5] 1000 : modulation avec OUT2.01 (IN3) 0100 : modulation avec OUT2.02 (/IN3) 0010 : modulation avec OUT2.03 (IN4) 0001 : modulation avec OUT2.04 (/IN4) D'autres modulations créent une erreur GPI	4	16 points de commutation (OUT2.01-16) à [X24] Aucune erreur détectable en fonction des entrées	0 - 3	0																				
0	Pas de points de commutation, juste Presel.OUT2.01																																
1	4 points de commutation (OUT2.01-05) code Gray : à [X23] X[23: 2;5] 1000 : modulation avec OUT2.01 (IN1) 0100 : modulation avec OUT2.02 (/IN1) 0010 : modulation avec OUT2.03 (IN2) 0001 : modulation avec OUT2.04 (/IN2) D'autres modulations créent une erreur GPI																																
2	16 points de commutation (OUT2.01-16) à [X23] Aucune erreur détectable en fonction des entrées																																
3	4 points de commutation (OUT2.01-05) code Gray; à [X24] X[24: 2;5] 1000 : modulation avec OUT2.01 (IN3) 0100 : modulation avec OUT2.02 (/IN3) 0010 : modulation avec OUT2.03 (IN4) 0001 : modulation avec OUT2.04 (/IN4) D'autres modulations créent une erreur GPI																																
4	16 points de commutation (OUT2.01-16) à [X24] Aucune erreur détectable en fonction des entrées																																
079	<p><b>Presel.OUT2.R:</b> Paramètres de réglage de la différence de fréquence par unité de temps pour „Switch Mode OUT2“ = 21 und 22.</p> <p>Temps de délai = Fréquence z [Hz] / Réglages [Hz/ms]</p> <p>Il s'ensuit: 1000 Hz / 0,1 [Hz/ms] = 10 000ms = 10s</p> <table border="1" data-bbox="261 1464 995 1711"> <thead> <tr> <th>Fréquence</th> <th>Réglages</th> <th>Temps de délai</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>10Hz</td> <td>00,0010</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>100Hz</td> <td>00,0100</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>00,1000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>10kHz</td> <td>01,0000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>100kHz</td> <td>10,0000</td> <td>10s</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" data-bbox="261 1733 995 1899"> <thead> <tr> <th>Fréquence</th> <th>Réglages</th> <th>Temps de délai</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1kHz</td> <td>1,0000</td> <td>1s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>0,1000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>0,0100</td> <td>100s</td> </tr> </tbody> </table>	Fréquence	Réglages	Temps de délai	10Hz	00,0010	10s	100Hz	00,0100	10s	1kHz	00,1000	10s	10kHz	01,0000	10s	100kHz	10,0000	10s	Fréquence	Réglages	Temps de délai	1kHz	1,0000	1s	1kHz	0,1000	10s	1kHz	0,0100	100s	0 – 5000,0000	0,00
Fréquence	Réglages	Temps de délai																															
10Hz	00,0010	10s																															
100Hz	00,0100	10s																															
1kHz	00,1000	10s																															
10kHz	01,0000	10s																															
100kHz	10,0000	10s																															
Fréquence	Réglages	Temps de délai																															
1kHz	1,0000	1s																															
1kHz	0,1000	10s																															
1kHz	0,0100	100s																															
080	<i>Réservé</i>																																

### 2.5.3. Presel.OUT3 Menu

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
081	<b>Presel.OUT3.01:</b> Point 01 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]	-500 000,00	5 000,00
082	<b>Presel.OUT3.02:</b> Point 02 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]	-	6 000,00
083	<b>Presel.OUT3.03:</b> Point 03 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]	500 000,00 (Hz)	5 000,00
084	<b>Presel.OUT3.04:</b> Point 04 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]	(défini par paramètre « F1-F2 Selection »)	6 000,00
085	<b>Presel.OUT3.05:</b> Point 05 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		5 000,00
086	<b>Presel.OUT3.06:</b> Point 06 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		6 000,00
087	<b>Presel.OUT3.07:</b> Point 07 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		5 000,00
088	<b>Presel.OUT3.08:</b> Point 08 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		6 000,00
089	<b>Presel.OUT3.09:</b> Point 09 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		5 000,00
090	<b>Presel.OUT3.10:</b> Point 10 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		6 000,00
091	<b>Presel.OUT3.11:</b> Point 11 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		5 000,00
092	<b>Presel.OUT3.12:</b> Point 12 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		6 000,00
093	<b>Presel.OUT3.13:</b> Point 13 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		5 000,00
094	<b>Presel.OUT3.14:</b> Point 14 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		6 000,00
095	<b>Presel.OUT3.15:</b> Point 15 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		5 000,00
096	<b>Presel.OUT3.16:</b> Point 16 de commutation de la sortie OUT3 [X4:7,9]		6 000,00
097	<b>Presel.OUT3.D:</b> Dérive maximum au paramètre Switch Mode OUT3 = 17 ou 18 Les valeurs de dérive sont spécifiées par incréments de 1/4		0



Suite „Presel.OUT3 Menu“:

098	<p><b>Presel.OUT3.M:</b> Paramètres de mode pour définir des points de commutation actifs pour les paramètres „Input Mode X“ = 3</p> <table border="1" data-bbox="264 387 1050 1211"> <tr> <td data-bbox="264 387 316 427">0</td> <td data-bbox="316 387 1050 427">Pas de points de commutation, juste Presel.OUT3.01</td> </tr> <tr> <td data-bbox="264 427 316 741">1</td> <td data-bbox="316 427 1050 741">                     4 points de commutation (OUT3.01-05) code Gray; à [X23]                      X[23 : 2;5]                      1000 : modulation avec OUT3.01 (IN1)                      0100 : modulation avec OUT3.02 (/IN1)                      0010 : modulation avec OUT3.03 (IN2)                      0001 : modulation avec OUT3.04 (/IN2)                      D'autres modulations créent une erreur GPI                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="264 741 316 819">2</td> <td data-bbox="316 741 1050 819">                     16 points de commutation (OUT3.01-16) à [X23]                      Aucune erreur détectable en fonction des entrées                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="264 819 316 1133">3</td> <td data-bbox="316 819 1050 1133">                     4 points de commutation (OUT3.01-05) code Gray; à [X24]                      X[24 : 2;5]                      1000 : modulation avec OUT3.01 (IN3)                      0100 : modulation avec OUT3.02 (/IN3)                      0010 : modulation avec OUT3.03 (IN4)                      0001 : modulation avec OUT3.04 (/IN4)                      D'autres modulations créent une erreur GPI                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="264 1133 316 1211">4</td> <td data-bbox="316 1133 1050 1211">                     16 points de commutation (OUT3.01-16) à [X24]                      Aucune erreur détectable en fonction des entrées                 </td> </tr> </table>	0	Pas de points de commutation, juste Presel.OUT3.01	1	4 points de commutation (OUT3.01-05) code Gray; à [X23] X[23 : 2;5] 1000 : modulation avec OUT3.01 (IN1) 0100 : modulation avec OUT3.02 (/IN1) 0010 : modulation avec OUT3.03 (IN2) 0001 : modulation avec OUT3.04 (/IN2) D'autres modulations créent une erreur GPI	2	16 points de commutation (OUT3.01-16) à [X23] Aucune erreur détectable en fonction des entrées	3	4 points de commutation (OUT3.01-05) code Gray; à [X24] X[24 : 2;5] 1000 : modulation avec OUT3.01 (IN3) 0100 : modulation avec OUT3.02 (/IN3) 0010 : modulation avec OUT3.03 (IN4) 0001 : modulation avec OUT3.04 (/IN4) D'autres modulations créent une erreur GPI	4	16 points de commutation (OUT3.01-16) à [X24] Aucune erreur détectable en fonction des entrées	0 - 3	0																				
0	Pas de points de commutation, juste Presel.OUT3.01																																
1	4 points de commutation (OUT3.01-05) code Gray; à [X23] X[23 : 2;5] 1000 : modulation avec OUT3.01 (IN1) 0100 : modulation avec OUT3.02 (/IN1) 0010 : modulation avec OUT3.03 (IN2) 0001 : modulation avec OUT3.04 (/IN2) D'autres modulations créent une erreur GPI																																
2	16 points de commutation (OUT3.01-16) à [X23] Aucune erreur détectable en fonction des entrées																																
3	4 points de commutation (OUT3.01-05) code Gray; à [X24] X[24 : 2;5] 1000 : modulation avec OUT3.01 (IN3) 0100 : modulation avec OUT3.02 (/IN3) 0010 : modulation avec OUT3.03 (IN4) 0001 : modulation avec OUT3.04 (/IN4) D'autres modulations créent une erreur GPI																																
4	16 points de commutation (OUT3.01-16) à [X24] Aucune erreur détectable en fonction des entrées																																
099	<p><b>Presel.OUT3.R:</b> Paramètres de réglage de la différence de fréquence par unité de temps pour „Switch Mode OUT3“ = 21 und 22.</p> <p>Temps de délai = Fréquence z [Hz] / Réglages [Hz/ms]</p> <p>Il s'ensuit: 1000 Hz / 0,1 [Hz/ms] = 10 000ms = 10s</p> <table border="1" data-bbox="264 1491 995 1733"> <thead> <tr> <th>Fréquence</th> <th>Réglages</th> <th>Temps de délai</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>10Hz</td> <td>00,0010</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>100Hz</td> <td>00,0100</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>00,1000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>10kHz</td> <td>01,0000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>100kHz</td> <td>10,0000</td> <td>10s</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" data-bbox="264 1760 995 1924"> <thead> <tr> <th>Fréquence</th> <th>Réglages</th> <th>Temps de délai</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1kHz</td> <td>1,0000</td> <td>1s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>0,1000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>0,0100</td> <td>100s</td> </tr> </tbody> </table>	Fréquence	Réglages	Temps de délai	10Hz	00,0010	10s	100Hz	00,0100	10s	1kHz	00,1000	10s	10kHz	01,0000	10s	100kHz	10,0000	10s	Fréquence	Réglages	Temps de délai	1kHz	1,0000	1s	1kHz	0,1000	10s	1kHz	0,0100	100s	0 – 5000,0000	0,00
Fréquence	Réglages	Temps de délai																															
10Hz	00,0010	10s																															
100Hz	00,0100	10s																															
1kHz	00,1000	10s																															
10kHz	01,0000	10s																															
100kHz	10,0000	10s																															
Fréquence	Réglages	Temps de délai																															
1kHz	1,0000	1s																															
1kHz	0,1000	10s																															
1kHz	0,0100	100s																															
100	<i>Réservé</i>																																

## 2.5.4. Presel.OUT4 Menu

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
101	<b>Presel.OUT4.01:</b> Point 01 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]	-500 000,00	7 000,00
102	<b>Presel.OUT4.02:</b> Point 02 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]	-	8 000,00
103	<b>Presel.OUT4.03:</b> Point 03 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]	500 000,00 (Hz)	7 000,00
104	<b>Presel.OUT4.04:</b> Point 04 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]	(défini par paramètre « F1-F2 Selection »)	8 000,00
105	<b>Presel.OUT4.05:</b> Point 05 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		7 000,00
106	<b>Presel.OUT4.06:</b> Point 06 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		8 000,00
107	<b>Presel.OUT4.07:</b> Point 07 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		7 000,00
108	<b>Presel.OUT4.08:</b> Point 08 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		8 000,00
109	<b>Presel.OUT4.09:</b> Point 09 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		7 000,00
110	<b>Presel.OUT4.10:</b> Point 10 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		8 000,00
111	<b>Presel.OUT4.11:</b> Point 11 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		7 000,00
112	<b>Presel.OUT4.12:</b> Point 12 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		8 000,00
113	<b>Presel.OUT4.13:</b> Point 13 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		7 000,00
114	<b>Presel.OUT4.14:</b> Point 14 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		8 000,00
115	<b>Presel.OUT4.15:</b> Point 15 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		7 000,00
116	<b>Presel.OUT4.16:</b> Point 16 de commutation de la sortie OUT4 [X4:10-12]		8 000,00
117	<b>Presel.OUT4.D:</b> Dérive maximum au paramètre Switch Mode OUT4 = 17 ou 18 Les valeurs de dérive sont spécifiées par incréments de 1/4		0

Suite „Presel.OUT4 Menu“:

118	<p><b>Presel.OUT4.M:</b> Paramètres de mode pour définir des points de commutation actifs pour les paramètres „Input Mode X“ = 3</p> <table border="1" data-bbox="261 371 1051 1193"> <tr> <td data-bbox="261 371 316 409">0</td> <td data-bbox="316 371 1051 409">Pas de points de commutation, juste Presel.OUT4.01</td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 409 316 723">1</td> <td data-bbox="316 409 1051 723">                     4 points de commutation (OUT4.01-05) code Gray; à [X23]                      X[23 : 2;5]                      1000 : modulation avec OUT4.01 (IN1)                      0100 : modulation avec OUT4.02 (/IN1)                      0010 : modulation avec OUT4.03 (IN2)                      0001 : modulation avec OUT4.04 (/IN2)                      D'autres modulations créent une erreur GPI                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 723 316 801">2</td> <td data-bbox="316 723 1051 801">                     16 points de commutation (OUT4.01-16) à [X23]                      Aucune erreur détectable en fonction des entrées                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 801 316 1115">3</td> <td data-bbox="316 801 1051 1115">                     4 points de commutation (OUT4.01-05) code Gray; à [X24]                      X[24 : 2;5]                      1000 : modulation avec OUT4.01 (IN3)                      0100 : modulation avec OUT4.02 (/IN3)                      0010 : modulation avec OUT4.03 (IN4)                      0001 : modulation avec OUT4.04 (/IN4)                      D'autres modulations créent une erreur GPI                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="261 1115 316 1193">4</td> <td data-bbox="316 1115 1051 1193">                     16 S points de commutation (OUT4.01-16) à [X24]                      Aucune erreur détectable en fonction des entrées                 </td> </tr> </table>	0	Pas de points de commutation, juste Presel.OUT4.01	1	4 points de commutation (OUT4.01-05) code Gray; à [X23] X[23 : 2;5] 1000 : modulation avec OUT4.01 (IN1) 0100 : modulation avec OUT4.02 (/IN1) 0010 : modulation avec OUT4.03 (IN2) 0001 : modulation avec OUT4.04 (/IN2) D'autres modulations créent une erreur GPI	2	16 points de commutation (OUT4.01-16) à [X23] Aucune erreur détectable en fonction des entrées	3	4 points de commutation (OUT4.01-05) code Gray; à [X24] X[24 : 2;5] 1000 : modulation avec OUT4.01 (IN3) 0100 : modulation avec OUT4.02 (/IN3) 0010 : modulation avec OUT4.03 (IN4) 0001 : modulation avec OUT4.04 (/IN4) D'autres modulations créent une erreur GPI	4	16 S points de commutation (OUT4.01-16) à [X24] Aucune erreur détectable en fonction des entrées	0 - 3	0																				
0	Pas de points de commutation, juste Presel.OUT4.01																																
1	4 points de commutation (OUT4.01-05) code Gray; à [X23] X[23 : 2;5] 1000 : modulation avec OUT4.01 (IN1) 0100 : modulation avec OUT4.02 (/IN1) 0010 : modulation avec OUT4.03 (IN2) 0001 : modulation avec OUT4.04 (/IN2) D'autres modulations créent une erreur GPI																																
2	16 points de commutation (OUT4.01-16) à [X23] Aucune erreur détectable en fonction des entrées																																
3	4 points de commutation (OUT4.01-05) code Gray; à [X24] X[24 : 2;5] 1000 : modulation avec OUT4.01 (IN3) 0100 : modulation avec OUT4.02 (/IN3) 0010 : modulation avec OUT4.03 (IN4) 0001 : modulation avec OUT4.04 (/IN4) D'autres modulations créent une erreur GPI																																
4	16 S points de commutation (OUT4.01-16) à [X24] Aucune erreur détectable en fonction des entrées																																
119	<p><b>Presel.OUT4.R:</b> Paramètres de réglage de la différence de fréquence par unité de temps pour „Switch Mode OUT4“ = 21 und 22.  Temps de délai = Fréquence z [Hz] / Réglages [Hz/ms]  Il s'ensuit: 1000 Hz / 0,1 [Hz/ms] = 10 000ms = 10s</p> <table border="1" data-bbox="261 1473 995 1715"> <thead> <tr> <th>Fréquence</th> <th>Réglages</th> <th>Temps de délai</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>10Hz</td> <td>00,0010</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>100Hz</td> <td>00,0100</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>00,1000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>10kHz</td> <td>01,0000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>100kHz</td> <td>10,0000</td> <td>10s</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" data-bbox="261 1742 995 1910"> <thead> <tr> <th>Fréquence</th> <th>Réglages</th> <th>Temps de délai</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1kHz</td> <td>1,0000</td> <td>1s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>0,1000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>0,0100</td> <td>100s</td> </tr> </tbody> </table>	Fréquence	Réglages	Temps de délai	10Hz	00,0010	10s	100Hz	00,0100	10s	1kHz	00,1000	10s	10kHz	01,0000	10s	100kHz	10,0000	10s	Fréquence	Réglages	Temps de délai	1kHz	1,0000	1s	1kHz	0,1000	10s	1kHz	0,0100	100s	0 – 5000,0000	0,00
Fréquence	Réglages	Temps de délai																															
10Hz	00,0010	10s																															
100Hz	00,0100	10s																															
1kHz	00,1000	10s																															
10kHz	01,0000	10s																															
100kHz	10,0000	10s																															
Fréquence	Réglages	Temps de délai																															
1kHz	1,0000	1s																															
1kHz	0,1000	10s																															
1kHz	0,0100	100s																															
120	<i>Réservé</i>																																

## 2.5.5. Presel.REL1 Menu

Nr.	Parameter	Einstellbereich	Default
121	<b>Presel.REL1.01:</b> Point 01 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]	-500 000,00	100,00
122	<b>Presel.REL1.02:</b> Point 02 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]	-	200,00
123	<b>Presel.REL1.03:</b> Point 03 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]	500 000,00 (Hz)	100,00
124	<b>Presel.REL1.04:</b> Point 04 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]	(défini par paramètre « F1-F2 Selection »)	200,00
125	<b>Presel.REL1.05:</b> Point 05 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		100,00
126	<b>Presel.REL1.06:</b> Point 06 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		200,00
127	<b>Presel.REL1.07:</b> Point 07 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		100,00
128	<b>Presel.REL1.08:</b> Point 08 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		200,00
129	<b>Presel.REL1.09:</b> Point 09 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		100,00
130	<b>Presel.REL1.10:</b> Point 10 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		200,00
131	<b>Presel.REL1.11:</b> Point 11 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		100,00
132	<b>Presel.REL1.12:</b> Point 12 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		200,00
133	<b>Presel.REL1.13:</b> Point 13 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		100,00
134	<b>Presel.REL1.14:</b> Point 14 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		200,00
135	<b>Presel.REL1.15:</b> Point 15 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		100,00
136	<b>Presel.REL1.16:</b> Point 16 de commutation de la sortie REL1 [X1/2:1-2]		200,00
137	<b>Presel.REL1.D:</b> Dérive maximum au paramètre Switch Mode REL1 = 17 ou 18 Les valeurs de dérive sont spécifiées par incréments de 1/4		0

Suite „Presel.REL1 Menu“:

138	<p><b>Presel.REL1.M:</b> Paramètres de mode pour définir des points de commutation actifs pour les paramètres „Input Mode X“ = 3</p> <table border="1" data-bbox="263 347 1045 1176"> <tr> <td data-bbox="263 347 311 392">0</td> <td data-bbox="311 347 1045 392">Pas de points de commutation, juste Presel.REL1.01</td> </tr> <tr> <td data-bbox="263 392 311 705">1</td> <td data-bbox="311 392 1045 705">                     4 points de commutation (REL1.01-05) code Gray; à [X23]                      [X23 : 2;5]                      1000 : modulation avec REL1.01 (IN1)                      0100 : modulation avec REL1.02 (/IN1)                      0010 : modulation avec REL1.03 (IN2)                      0001 : Aussteue modulation avec REL1.04 (/IN2)                      D'autres modulations créent une erreur GPI                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="263 705 311 784">2</td> <td data-bbox="311 705 1045 784">                     16 points de commutation (REL1.01-16) à [X23]                      Aucune erreur détectable en fonction des entrées                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="263 784 311 1097">3</td> <td data-bbox="311 784 1045 1097">                     4 points de commutation (REL1.01-05) code Gray; à [X24]                      [X24 : 2;5]                      1000 : modulation avec REL1.01 (IN3)                      0100 : modulation avec REL1.02 (/IN3)                      0010 : modulation avec REL1.03 (IN4)                      0001 : modulation avec REL1.04 (/IN4)                      D'autres modulations créent une erreur GPI                 </td> </tr> <tr> <td data-bbox="263 1097 311 1176">4</td> <td data-bbox="311 1097 1045 1176">                     16 points de commutation (REL1.01-16) à [X24]                      Aucune erreur détectable en fonction des entrées                 </td> </tr> </table>	0	Pas de points de commutation, juste Presel.REL1.01	1	4 points de commutation (REL1.01-05) code Gray; à [X23] [X23 : 2;5] 1000 : modulation avec REL1.01 (IN1) 0100 : modulation avec REL1.02 (/IN1) 0010 : modulation avec REL1.03 (IN2) 0001 : Aussteue modulation avec REL1.04 (/IN2) D'autres modulations créent une erreur GPI	2	16 points de commutation (REL1.01-16) à [X23] Aucune erreur détectable en fonction des entrées	3	4 points de commutation (REL1.01-05) code Gray; à [X24] [X24 : 2;5] 1000 : modulation avec REL1.01 (IN3) 0100 : modulation avec REL1.02 (/IN3) 0010 : modulation avec REL1.03 (IN4) 0001 : modulation avec REL1.04 (/IN4) D'autres modulations créent une erreur GPI	4	16 points de commutation (REL1.01-16) à [X24] Aucune erreur détectable en fonction des entrées	0 - 3	0																				
0	Pas de points de commutation, juste Presel.REL1.01																																
1	4 points de commutation (REL1.01-05) code Gray; à [X23] [X23 : 2;5] 1000 : modulation avec REL1.01 (IN1) 0100 : modulation avec REL1.02 (/IN1) 0010 : modulation avec REL1.03 (IN2) 0001 : Aussteue modulation avec REL1.04 (/IN2) D'autres modulations créent une erreur GPI																																
2	16 points de commutation (REL1.01-16) à [X23] Aucune erreur détectable en fonction des entrées																																
3	4 points de commutation (REL1.01-05) code Gray; à [X24] [X24 : 2;5] 1000 : modulation avec REL1.01 (IN3) 0100 : modulation avec REL1.02 (/IN3) 0010 : modulation avec REL1.03 (IN4) 0001 : modulation avec REL1.04 (/IN4) D'autres modulations créent une erreur GPI																																
4	16 points de commutation (REL1.01-16) à [X24] Aucune erreur détectable en fonction des entrées																																
139	<p><b>Presel.REL1.R:</b> Paramètres de réglage de la différence de fréquence par unité de temps pour „Switch Mode REL1“ = 21 und 22.  Temps de délai = Fréquence z [Hz] / Réglages [Hz/ms]  Il s'ensuit: 1000 Hz / 0,1 [Hz/ms] = 10 000ms = 10s</p> <table border="1" data-bbox="263 1456 997 1702"> <thead> <tr> <th>Fréquence</th> <th>Réglages</th> <th>Temps de délai</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>10Hz</td> <td>00,0010</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>100Hz</td> <td>00,0100</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>00,1000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>10kHz</td> <td>01,0000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>100kHz</td> <td>10,0000</td> <td>10s</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" data-bbox="263 1724 997 1892"> <thead> <tr> <th>Fréquence</th> <th>Réglages</th> <th>Temps de délai</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1kHz</td> <td>1,0000</td> <td>1s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>0,1000</td> <td>10s</td> </tr> <tr> <td>1kHz</td> <td>0,0100</td> <td>100s</td> </tr> </tbody> </table>	Fréquence	Réglages	Temps de délai	10Hz	00,0010	10s	100Hz	00,0100	10s	1kHz	00,1000	10s	10kHz	01,0000	10s	100kHz	10,0000	10s	Fréquence	Réglages	Temps de délai	1kHz	1,0000	1s	1kHz	0,1000	10s	1kHz	0,0100	100s	0 – 5000,0000	0,00
Fréquence	Réglages	Temps de délai																															
10Hz	00,0010	10s																															
100Hz	00,0100	10s																															
1kHz	00,1000	10s																															
10kHz	01,0000	10s																															
100kHz	10,0000	10s																															
Fréquence	Réglages	Temps de délai																															
1kHz	1,0000	1s																															
1kHz	0,1000	10s																															
1kHz	0,0100	100s																															
140	<i>Réservé</i>																																

## 2.6. Switching Menu

Ce menu permet de définir les conditions de commutation pour les sorties suivantes :

- 1 x sortie à relais [X1/2 | RELAY OUT]
- 4 x sorties de commande [X4 | CONTROL OUT]

Les notations suivantes s'utilisent ci-dessous :

- |f|** = Valeur absolue de la fréquence de base
- |Preselection|** = Valeur absolue du point de commutation
- f** = Fréquence de base dépendant du sens de rotation, avec signe
- Preselection** = Point de commutation dépendant du sens de rotation, avec signe

Caractéristiques complémentaires pour les conditions de commutation de la sortie.

- {S}** = Auto-maintien
- {H}** = Hystérèse de commutation
- {S}** = Inhibition au démarrage
- {U}** = Commutation de la présélection affecte la fonction



- Lorsque l'auto-maintien est activé, aucune hystérèse doit être réglée, car il ne peut y avoir aucun rebondissement.
- Si aucun auto-maintien est activé, une hystérèse doit toujours être réglée.
- Pour Switch Mode 7 ou 8, le temps d'arrêt défini doit être supérieur à la durée définie pour le signal fugitif, afin que l'opération fugitive ne s'interrompe pas avant la fin de sa durée.
- Avec le Switch Mode 2, 6 et 16 le paramètre « Hystérèse » sert de définir la bande de fréquence.

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut	
0141	<b>Switch Mode OUT1</b> (condition de commutation pour OUT1):	0 - 22	0	
	<b>0</b>  f  >=  Preselection  Sortie active en cas de survitesse			{S, H, U}
	<b>1</b>  f  <=  Preselection  Sortie active en cas de sous-vitesse			{S, H, A, U}
	<b>2</b>  f  ==  Preselection  Sortie active en dehors de la bande de fréquences (Preselection +/- Hystérèse)			{S, A, U}
	<b>3</b> Arrêt Sortie active en cas d'arrêt			
	<b>4</b> f >= Preselection Sortie active en cas de survitesse. Ne peut s'utiliser qu'avec des valeurs de présélection positives !			{S, H, U}
	<b>5</b> f <= Preselection Sortie active en cas de vitesse inférieure. Ne peut s'utiliser qu'avec des valeurs de présélection positives !			{S, H, A, U}
	<b>6</b> f == Preselection Sortie active en dehors de la bande de fréquences (Preselection +/- Hystérèse). Ne peut s'utiliser qu'avec des valeurs de présélection positives !			{S, A, U}
	<b>7</b> f > 0 Cette sortie signale la rotation à droite lorsqu'une fréquence positive est détectée. L'information de sens de rotation est effacée dès qu'un "arrêt" est détecté.			
	<b>8</b> f < 0 Cette sortie signale la rotation à gauche lorsqu'une fréquence négative est détectée. L'information de sens de rotation est effacée dès qu'un "arrêt" est détecté.			
	<b>9</b> Génération d'horloge pour lecture pulsée EDM et entrées d'impulsions surveillées			
	<b>10</b> STO/SBC/SS1 Enable + auto-maintien externe, sans surveillance de rampe			{S}
	<b>11</b> SLS  f  >=  Preselection  Survitesse + Enable + auto-maintien, sans surveillance de rampe			{S, U}
<b>12</b> SMS  f  >=  Preselection  Survitesse sans Enable + auto-maintien	{S, U}			

Suite „Switching Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
141	<b>13 SDI1 f &gt; 0</b> Enable + auto-maintien, surveillance de fréquence, aucun contrôle de position	{S}	0 - 22  0
	<b>14 SDI2 f &lt; 0</b> Enable + auto-maintien, surveillance de fréquence, aucun contrôle de position	{S}	
	<b>15 SSM1  f  &lt;=  Preselection </b> Basse vitesse + Enable + auto-maintien	{S,U}	
	<b>16 SSM2  f  innerhalb  Preselection +/- Hysterese </b> Basse vitesse + survitesse + Enable + auto-maintien extern	{S,U}	
	<b>17 SOS/SLI/SS2  f  &gt;  Preselection  oder Position Error</b> survitesse + position + Enable + auto-maintien	{S,U}	
	<b>18 Stillstand (bei Stillstand und kein Position Error)</b> Arrêt + position + Enable + auto-maintien	{S}	
	<b>19 Réservé</b>		
	<b>20 Aucun arrêt</b> Ce mode fonctionne comme le mode 3, mais seule statique et la sortie est inversée. Ici la modulation de relais inversée est décisive. La sortie commute quand f est non nulle (aucun arrêt)		
	<b>21 Rampenüberwachung 1</b> Basse vitesse + survitesse + Enable + auto-maintien La condition est que le comportement au freinage soit linéaire. Le gradient est déterminé à l'aide du paramètre « Presel.XXX.F ». La déviation +/- est décrite par le paramètre « Presel.XXX.XX ».	{U}	
<b>22 Rampenüberwachung 2</b> survitesse + Enable + auto-maintien La condition est que le comportement au freinage soit linéaire. Le gradient est déterminé à l'aide du paramètre « Presel.XXX.F ». La déviation est décrite par le paramètre « Presel.XXX.XX ».	{U}		



Suite „Switching Menu“:

142	<b>Switch Mode OUT2</b> (Condition de commutation pour <u>OUT2</u> ): Réglage analogue au paramètre „Switch Mode OUT1“	0 – 22	0
143	<b>Switch Mode OUT3</b> (Condition de commutation pour <u>OUT3</u> ): Réglage analogue au paramètre „Switch Mode OUT1“	0 – 22	0
144	<b>Switch Mode OUT4</b> (Condition de commutation pour <u>OUT4</u> ): Réglage analogue au paramètre „Switch Mode OUT1“	0 – 22	0
145	<b>Switch Mode REL1</b> (Condition de commutation du Relais): Réglage analogue au paramètre „Switch Mode OUT1“	0 - 22	0



- Lorsque l'auto-maintien est activé, aucune hystérèse doit être réglée, car il ne peut y avoir aucun rebondissement.
- Si aucun auto maintien est activé, une hystérèse doit toujours être réglé.
- Pour Switch Mode 7 ou 8, le temps d'arrêt défini doit être supérieur à la durée définie pour le signal fugitif, afin que l'opération fugitive ne s'interrompe pas avant la fin de sa durée.
- Avec le Switch Mode 2, 6 et 16 le paramètre « Hystérèse » sert de définir la bande de fréquence

Suite „Switching Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
146	<b>Pulse Time OUT1</b> (durée de l'impulsion fugitive sur la sortie OUT1): 0 : signal statique permanent ≠0 : durée de l'impulsion fugitive en secondes	0 - 9,999 (sec.)	0
147	<b>Pulse Time OUT2</b> (durée de l'impulsion fugitive sur la sortie OUT2): Réglage analogue à celui du paramètre "Pulse Time OUT1"		
148	<b>Pulse Time OUT3</b> (durée de l'impulsion fugitive sur la sortie OUT3): Réglage analogue à celui du paramètre "Pulse Time OUT1"		
149	<b>Pulse Time OUT4</b> (durée de l'impulsion fugitive sur la sortie OUT4): Réglage analogue à celui du paramètre "Pulse Time OUT1"		
150	<b>Pulse Time REL1</b> (durée de l'impulsion fugitive sur le relais): Réglage analogue à celui du paramètre "Pulse Time OUT1" (min. 25 ms)		



- La durée minimale du signal fugitif des sorties de commutation numériques est de 1 msec. La durée minimale du signal fugitif du relais est de 25 msec.
- Si la durée du signal fugitif est définie, il n'est pas possible de programmer l'auto-maintien de la sortie correspondante.

151	<b>Hysteresis OUT1</b> (hystérèse de commutation pour OUT1): Hystérèse en % du point de commutation défini (paramètre „Preselect OUT1“).	0 - 100,0 (%)	0
152	<b>Hysteresis OUT2</b> (hystérèse de commutation pour OUT2) : Hystérèse en % du point de commutation défini (paramètre „Preselect OUT2“).		
153	<b>Hysteresis OUT3</b> (hystérèse de commutation pour OUT3) : Hystérèse en % du point de commutation défini (paramètre „Preselect OUT3“).		
154	<b>Hysteresis OUT4</b> (hystérèse de commutation pour OUT4) : Hystérèse en % du point de commutation défini (paramètre „Preselect OUT4“).		
155	<b>Hysteresis REL1</b> (hystérèse de commutation pour le relais) : Hystérèse en % du point de commutation défini (paramètre „Preselect REL1“).		



- Du fait de la variance de la mesure de fréquence, des fréquences proches de la valeur limite peuvent entraîner le rebond des sorties. Pour éviter cela, il faut définir une hystérèse. Environ 1 % serait une hystérèse judicieuse.

Suite „Switching Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut																																																				
156	<p><b>Matrix OUT1 (Enable Matrix pour sortie OUT1) :</b></p> <p>Définit le signal de validation (pour Switch Mode 10 ... 22) pour sortie OUT1 par la sélection aux entrées à X23 ou X24 ainsi que les sorties rétroactives restantes (voir tableau ci-dessous). Une entrée ou aussi une sortie réactive peut être utilisée comme signal Enable (avec plusieurs signaux un lien OU s'effectue).</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit 0</th> <th>Entrée IN1</th> <th>[X23: 2]</th> <th>[X23: 2,3]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Bit 1</td> <td>Entrée /IN1</td> <td>[X23: 3]</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>Bit 2</td> <td>Entrée IN2</td> <td>[X23: 4]</td> <td>[X23: 4,5]</td> </tr> <tr> <td>Bit 3</td> <td>Entrée /IN2</td> <td>[X23: 5]</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>Bit 4</td> <td>Entrée IN3</td> <td>[X24: 2]</td> <td>[X24: 2,3]</td> </tr> <tr> <td>Bit 5</td> <td>Entrée /IN3</td> <td>[X24: 3]</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>Bit 6</td> <td>Entrée IN4</td> <td>[X24: 4]</td> <td>[X24: 4,5]</td> </tr> <tr> <td>Bit 7</td> <td>Entrée /IN4</td> <td>[X24: 5]</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>Bit 8</td> <td>Sortie OUT1</td> <td>pas disponible</td> <td>pas disponible</td> </tr> <tr> <td>Bit 9</td> <td>Sortie OUT2</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Bit 10</td> <td>Sortie OUT3</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Bit 11</td> <td>Sortie OUT4</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Bit 12</td> <td>Sortie REL1</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit 0	Entrée IN1	[X23: 2]	[X23: 2,3]	Bit 1	Entrée /IN1	[X23: 3]	-	Bit 2	Entrée IN2	[X23: 4]	[X23: 4,5]	Bit 3	Entrée /IN2	[X23: 5]	-	Bit 4	Entrée IN3	[X24: 2]	[X24: 2,3]	Bit 5	Entrée /IN3	[X24: 3]	-	Bit 6	Entrée IN4	[X24: 4]	[X24: 4,5]	Bit 7	Entrée /IN4	[X24: 5]	-	Bit 8	Sortie OUT1	pas disponible	pas disponible	Bit 9	Sortie OUT2			Bit 10	Sortie OUT3			Bit 11	Sortie OUT4			Bit 12	Sortie REL1			0 - 8191	0
Bit 0	Entrée IN1	[X23: 2]	[X23: 2,3]																																																				
Bit 1	Entrée /IN1	[X23: 3]	-																																																				
Bit 2	Entrée IN2	[X23: 4]	[X23: 4,5]																																																				
Bit 3	Entrée /IN2	[X23: 5]	-																																																				
Bit 4	Entrée IN3	[X24: 2]	[X24: 2,3]																																																				
Bit 5	Entrée /IN3	[X24: 3]	-																																																				
Bit 6	Entrée IN4	[X24: 4]	[X24: 4,5]																																																				
Bit 7	Entrée /IN4	[X24: 5]	-																																																				
Bit 8	Sortie OUT1	pas disponible	pas disponible																																																				
Bit 9	Sortie OUT2																																																						
Bit 10	Sortie OUT3																																																						
Bit 11	Sortie OUT4																																																						
Bit 12	Sortie REL1																																																						
157	<p><b>Matrix OUT2 (Enable Matrix pour sortie OUT2):</b></p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit 0</th> <th>Entrée IN1</th> <th>[X23: 2]</th> <th>[X23: 2,3]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Bit 1</td> <td>Entrée /IN1</td> <td>[X23: 3]</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>Bit 2</td> <td>Entrée IN2</td> <td>[X23: 4]</td> <td>[X23: 4,5]</td> </tr> <tr> <td>Bit 3</td> <td>Entrée /IN2</td> <td>[X23: 5]</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>Bit 4</td> <td>Entrée IN3</td> <td>[X24: 2]</td> <td>[X24: 2,3]</td> </tr> <tr> <td>Bit 5</td> <td>Entrée /IN3</td> <td>[X24: 3]</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>Bit 6</td> <td>Entrée IN4</td> <td>[X24: 4]</td> <td>[X24: 4,5]</td> </tr> <tr> <td>Bit 7</td> <td>Entrée /IN4</td> <td>[X24: 5]</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>Bit 8</td> <td>Sortie OUT1</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Bit 9</td> <td>Sortie OUT2</td> <td>pas disponible</td> <td>pas disponible</td> </tr> <tr> <td>Bit 10</td> <td>Sortie OUT3</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Bit 11</td> <td>Sortie OUT4</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Bit 12</td> <td>Sortie</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Bit 0	Entrée IN1	[X23: 2]	[X23: 2,3]	Bit 1	Entrée /IN1	[X23: 3]	-	Bit 2	Entrée IN2	[X23: 4]	[X23: 4,5]	Bit 3	Entrée /IN2	[X23: 5]	-	Bit 4	Entrée IN3	[X24: 2]	[X24: 2,3]	Bit 5	Entrée /IN3	[X24: 3]	-	Bit 6	Entrée IN4	[X24: 4]	[X24: 4,5]	Bit 7	Entrée /IN4	[X24: 5]	-	Bit 8	Sortie OUT1			Bit 9	Sortie OUT2	pas disponible	pas disponible	Bit 10	Sortie OUT3			Bit 11	Sortie OUT4			Bit 12	Sortie			0 – 8191	0
Bit 0	Entrée IN1	[X23: 2]	[X23: 2,3]																																																				
Bit 1	Entrée /IN1	[X23: 3]	-																																																				
Bit 2	Entrée IN2	[X23: 4]	[X23: 4,5]																																																				
Bit 3	Entrée /IN2	[X23: 5]	-																																																				
Bit 4	Entrée IN3	[X24: 2]	[X24: 2,3]																																																				
Bit 5	Entrée /IN3	[X24: 3]	-																																																				
Bit 6	Entrée IN4	[X24: 4]	[X24: 4,5]																																																				
Bit 7	Entrée /IN4	[X24: 5]	-																																																				
Bit 8	Sortie OUT1																																																						
Bit 9	Sortie OUT2	pas disponible	pas disponible																																																				
Bit 10	Sortie OUT3																																																						
Bit 11	Sortie OUT4																																																						
Bit 12	Sortie																																																						

Suite „Switching Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
158	<b>Matrix OUT3 (Enable Matrix pour sortie OUT3):</b>	0 - 8191	0
	<b>Bit 0</b>   Entrée IN1   [X23: 2]   [X23: 2,3]		
	<b>Bit 1</b>   Entrée /IN1   [X23: 3]   -		
	<b>Bit 2</b>   Entrée IN2   [X23: 4]   [X23: 4,5]		
	<b>Bit 3</b>   Entrée /IN2   [X23: 5]   -		
	<b>Bit 4</b>   Entrée IN3   [X24: 2]   [X24: 2,3]		
	<b>Bit 5</b>   Entrée /IN3   [X24: 3]   -		
	<b>Bit 6</b>   Entrée IN4   [X24: 4]   [X24: 4,5]		
	<b>Bit 7</b>   Entrée /IN4   [X24: 5]   -		
	<b>Bit 8</b>   Sortie OUT1		
	<b>Bit 9</b>   Sortie OUT2		
	<b>Bit 10</b>   Sortie OUT3   pas disponible   pas disponible		
	<b>Bit 11</b>   Sortie OUT4		
<b>Bit 12</b>   Sortie REL1			
159	<b>Matrix OUT4 (Enable Matrix pour sortie OUT4):</b>	0 - 8191	0
	<b>Bit 0</b>   Entrée IN1   [X23: 2]   [X23: 2,3]		
	<b>Bit 1</b>   Entrée /IN1   [X23: 3]   -		
	<b>Bit 2</b>   Entrée IN2   [X23: 4]   [X23: 4,5]		
	<b>Bit 3</b>   Entrée /IN2   [X23: 5]   -		
	<b>Bit 4</b>   Entrée IN3   [X24: 2]   [X24: 2,3]		
	<b>Bit 5</b>   Entrée /IN3   [X24: 3]   -		
	<b>Bit 6</b>   Entrée IN4   [X24: 4]   [X24: 4,5]		
	<b>Bit 7</b>   Entrée /IN4   [X24: 5]   -		
	<b>Bit 8</b>   Sortie OUT1		
	<b>Bit 9</b>   Sortie OUT2		
	<b>Bit 10</b>   Sortie OUT3		
	<b>Bit 11</b>   Sortie OUT4   pas disponible   pas disponible		
<b>Bit 12</b>   Sortie REL1			
160	<b>Matrix REL1 (Enable Matrix pour sortie REL1):</b>	0 - 8191	0
	<b>Bit 0</b>   Entrée IN1   [X23: 2]   [X23: 2,3]		
	<b>Bit 1</b>   Entrée /IN1   [X23: 3]   -		
	<b>Bit 2</b>   Entrée IN2   [X23: 4]   [X23: 4,5]		
	<b>Bit 3</b>   Entrée /IN2   [X23: 5]   -		
	<b>Bit 4</b>   Entrée IN3   [X24: 2]   [X24: 2,3]		
	<b>Bit 5</b>   Entrée /IN3   [X24: 3]   -		
	<b>Bit 6</b>   Entrée IN4   [X24: 4]   [X24: 4,5]		
	<b>Bit 7</b>   Entrée /IN4   [X24: 5]   -		
	<b>Bit 8</b>   Sortie OUT1		
	<b>Bit 9</b>   Sortie OUT2		
	<b>Bit 10</b>   Sortie OUT3		
	<b>Bit 11</b>   Sortie OUT4		
<b>Bit 12</b>   Sortie REL1   pas disponible   pas disponible			

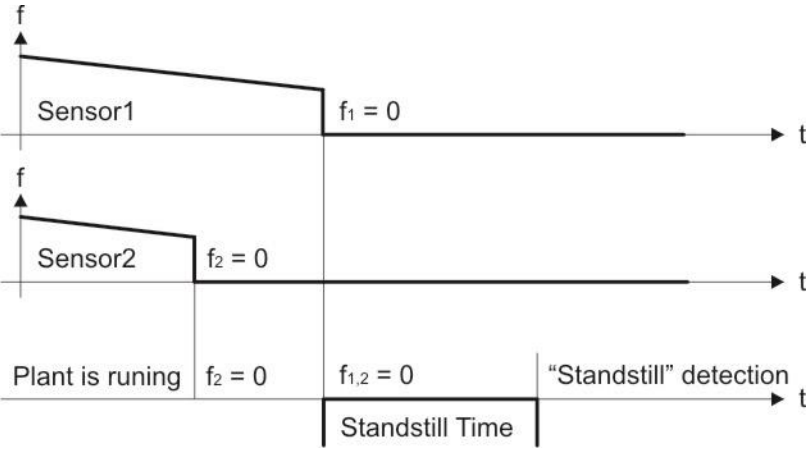
Suite „Switching Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
161	<b><u>MIA-Delay OUT1</u></b> (Retard pour transition d'inactif en actif) : tard MATRIX d'inactif à actif pour la sortie OUT1 en secondes. Ce Delay va retarder la fonction « Enable », si l'entrée « Enable » ou la rétroaction de sortie change d'inactif à actif.	0 - 99,999	0
162	<b><u>MIA-Delay OUT2</u></b> (Retard pour transition d'inactif en actif):	0 - 99,999	0
163	<b><u>MIA-Delay OUT3</u></b> (Retard pour transition d'inactif en actif):	0 - 99,999	0
164	<b><u>MIA-Delay OUT4</u></b> (Retard pour transition d'inactif en actif):	0 - 99,999	0
165	<b><u>MIA-Delay REL1</u></b> (Retard pour transition d'inactif en actif):	0 - 99,999	0
166	<b><u>MAI-Delay OUT1</u></b> (Retard pour transition d'actif en inactif): Retard MATRIX d'actif en inactif pour la sortie OUT1 en secondes. Ce Delay va retarder la fonction « Enable », si l'entrée « Enable » ou la rétroaction de sortie change d'actif à inactif.	0 - 99,999	0
167	<b><u>MAI-Delay OUT2</u></b> (Retard pour transition d'actif en inactif):	0 - 99,999	0
168	<b><u>MAI-Delay OUT3</u></b> (Retard pour transition d'actif en inactif):	0 - 99,999	0
169	<b><u>MAI-Delay OUT4</u></b> (Retard pour transition d'actif en inactif):	0 - 99,999	0
170	<b><u>MAI-Delay REL1</u></b> (Retard pour transition d'actif en inactif):	0 - 99,999	0
171	<b><u>Delay OUT1</u></b> (temporisation du déclenchement pour OUT1) : Temporisation du déclenchement pour la sortie OUT1 en secondes. Ce temps retarde le déclenchement de OUT1. Si la sortie est réinitialisée avant l'écoulement de cette temporisation, OUT1 ne change pas d'état. L'annulation s'effectue sans délai. Dans le cas de déclenchements oscillatoires avec leurs annulations, la temporisation repart à chaque fois du début. Si une durée d'impulsion fugitive est activée, une nouvelle impulsion fugitive ne peut être émise qu'après l'annulation et l'écoulement de la temporisation. Ceci n' s'applique pas aux Switch Mode = 3, 9,10 et 20	0 - 9,999	0
172	<b><u>Delay OUT2</u></b> (temporisation du déclenchement pour OUT1) :	0 - 9,999	0
173	<b><u>Delay OUT3</u></b> (temporisation du déclenchement pour OUT2) :	0 - 9,999	0
174	<b><u>Delay OUT4</u></b> (temporisation du déclenchement pour OUT3) :	0 - 9,999	0
175	<b><u>Delay REL1</u></b> (temporisation du déclenchement pour OUT4) :	0 - 9,999	0

Suite „Switching Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut																								
176	<p><b>Startup Mode</b> (<u>fenêtre de temps de l'inhibition au démarrage</u>):</p> <p>Fenêtre de temps jusqu'à la mise en fonction de la surveillance. Ne s'utilise qu'avec réglages de paramètre (1, 2, 5 et 6). Afin de pouvoir utiliser l'inhibition au démarrage, il faut affecter celle-ci à une sortie.</p> <p>L'inhibition au démarrage s'active lorsque :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- La tension d'alimentation est rétablie</li> <li>- Après détection d'un arrêt une nouvelle fréquence est détectée</li> </ul> <table border="1"> <tr> <td><b>0</b></td> <td>Pas d'inhibition au démarrage</td> </tr> <tr> <td><b>1</b></td> <td>Inhibition au démarrage 1 seconde</td> </tr> <tr> <td><b>2</b></td> <td>Inhibition au démarrage 2 secondes</td> </tr> <tr> <td><b>3</b></td> <td>Inhibition au démarrage 4 secondes</td> </tr> <tr> <td><b>4</b></td> <td>Inhibition au démarrage 8 secondes</td> </tr> <tr> <td><b>5</b></td> <td>Inhibition au démarrage 16 secondes</td> </tr> <tr> <td><b>6</b></td> <td>Inhibition au démarrage 32 secondes</td> </tr> <tr> <td><b>7</b></td> <td>Inhibition au démarrage 64 secondes</td> </tr> <tr> <td><b>8</b></td> <td>Inhibition au démarrage 128 secondes</td> </tr> <tr> <td><b>9</b></td> <td>Automatique, jusqu'au premier dépassement du point de commutation.</td> </tr> </table> <p>La plage de temps d'inhibition au démarrage est la même pour toutes les sorties.</p>	<b>0</b>	Pas d'inhibition au démarrage	<b>1</b>	Inhibition au démarrage 1 seconde	<b>2</b>	Inhibition au démarrage 2 secondes	<b>3</b>	Inhibition au démarrage 4 secondes	<b>4</b>	Inhibition au démarrage 8 secondes	<b>5</b>	Inhibition au démarrage 16 secondes	<b>6</b>	Inhibition au démarrage 32 secondes	<b>7</b>	Inhibition au démarrage 64 secondes	<b>8</b>	Inhibition au démarrage 128 secondes	<b>9</b>	Automatique, jusqu'au premier dépassement du point de commutation.	0 - 9	0				
<b>0</b>	Pas d'inhibition au démarrage																										
<b>1</b>	Inhibition au démarrage 1 seconde																										
<b>2</b>	Inhibition au démarrage 2 secondes																										
<b>3</b>	Inhibition au démarrage 4 secondes																										
<b>4</b>	Inhibition au démarrage 8 secondes																										
<b>5</b>	Inhibition au démarrage 16 secondes																										
<b>6</b>	Inhibition au démarrage 32 secondes																										
<b>7</b>	Inhibition au démarrage 64 secondes																										
<b>8</b>	Inhibition au démarrage 128 secondes																										
<b>9</b>	Automatique, jusqu'au premier dépassement du point de commutation.																										
177	<p><b>Startup Output</b> (<u>affectation de l'inhibition au démarrage à des sorties</u>):</p> <p>L'affectation de la fonction inhibition au démarrage à une sortie, s'effectue au moyen d'un code binaire à 5 bits comme suit</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Sortie</th> <th>RELAY</th> <th>OUT4</th> <th>OUT3</th> <th>OUT2</th> <th>OUT1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td><b>Bit</b></td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td><b>Binaire</b></td> <td>10000</td> <td>01000</td> <td>00100</td> <td>00010</td> <td>00001</td> </tr> <tr> <td><b>Valeur</b></td> <td><b>16</b></td> <td><b>8</b></td> <td><b>4</b></td> <td><b>2</b></td> <td><b>1</b></td> </tr> </tbody> </table> <p><b>Exemple</b> : Le paramètre Startup Output = 17 (10001 binaire) signifie donc qu'une inhibition au démarrage a été affectée à la sortie OUT1 et au relais.</p>	Sortie	RELAY	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1	<b>Bit</b>	5	4	3	2	1	<b>Binaire</b>	10000	01000	00100	00010	00001	<b>Valeur</b>	<b>16</b>	<b>8</b>	<b>4</b>	<b>2</b>	<b>1</b>	0 - 31	0
Sortie	RELAY	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1																						
<b>Bit</b>	5	4	3	2	1																						
<b>Binaire</b>	10000	01000	00100	00010	00001																						
<b>Valeur</b>	<b>16</b>	<b>8</b>	<b>4</b>	<b>2</b>	<b>1</b>																						

Suite „Switching Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut																												
178	<p><b>Standstill Time</b> (Temps de retard pour la détection de l'arrêt):</p> <p>Ce paramètre détermine le temps de retard jusque l'appareil, après détection de fréquence 0 Hz, détecte un arrêt.</p>  <p>A condition que les deux fréquences d'entrée <math>f_{1,2} = 0</math> Hz sont détectées. A partir de ce moment le temps d'arrêt court et après écoulement, l'arrêt est signalé.</p>	0 - 9,999 (sec.)	0																												
179	<p><b>Lock Output</b> (affectation d'un auto-maintien à une sortie):</p> <p>L'affectation de l'auto-maintien à une sortie s'effectue au moyen d'un code binaire à 6 bits comme suit.</p> <table border="1" data-bbox="268 1256 1082 1391"> <thead> <tr> <th>Sortie</th> <th>*</th> <th>RELAY</th> <th>OUT4</th> <th>OUT3</th> <th>OUT2</th> <th>OUT1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Bit</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Binaire</td> <td>100000</td> <td>010000</td> <td>001000</td> <td>000100</td> <td>000010</td> <td>000001</td> </tr> <tr> <td>Valeur</td> <td>32</td> <td>16</td> <td>8</td> <td>4</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table> <p>Les bits 1 à 5 affectent une fonction d'auto-maintien aux sorties.</p> <p>*) Le bit 6, de poids le plus fort, détermine si l'arrêt de l'auto-maintien doit être commandé exclusivement par un signal d'entrée externe par paramètre *IN* Function (bit 6 = 0), ou si une réinitialisation automatique doit avoir lieu en plus lors de la signalisation de l'arrêt (bit 6 = 1).</p> <p><b>Exemple :</b> Le paramètre Lock Output = 17 (010001 binaire) signifie qu'un auto-maintien est affecté à la sortie OUT1 et au relais, qui ne pourra être annulé qu'au moyen d'un signal d'entrée externe.</p> <p>De même, le paramètre Lock Output = 49 (110001 binaire) signifie que les auto-maintiens de OUT1 et du relais sont en outre annulés à chaque détection d'un arrêt.</p> <p><b>Remarque:</b> Si la durée du signal fugitif est définie, aucun auto-maintien ne peut être affecté à la sortie correspondante.</p>	Sortie	*	RELAY	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1	Bit	6	5	4	3	2	1	Binaire	100000	010000	001000	000100	000010	000001	Valeur	32	16	8	4	2	1	0 - 63	0
Sortie	*	RELAY	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1																									
Bit	6	5	4	3	2	1																									
Binaire	100000	010000	001000	000100	000010	000001																									
Valeur	32	16	8	4	2	1																									

Suite „Switching Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut																																								
180	<p><b>Action Output</b> (Auswahl der Ausgänge zum Überschreiben):</p> <p>La fonction de définir des états de sortie fixes pour OUT1 jusqu' OUT4 et REL1 est seulement active en « Programming Mode ». Pour des fins d'essai, elle permet d'imposer à chaque sortie un état déterminé. Aucune erreur ne doit être déclenchée. Ce paramètre sélectionne les sorties à manipuler, alors que le paramètre suivant, « Action Polarity », permet de déterminer les états de commutation désirés pour les sorties sélectionnées.</p> <p>La sélection des sorties s'effectue à l'aide d'un code binaire à 5 bits :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Sortie</th> <th>RELAY</th> <th>OUT4</th> <th>OUT3</th> <th>OUT2</th> <th>OUT1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Bit</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Binaire</td> <td>10000</td> <td>01000</td> <td>00100</td> <td>00010</td> <td>00001</td> </tr> <tr> <td>Valeur</td> <td>16</td> <td>8</td> <td>4</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table> <p>Après l'essai, ce paramètre doit être remis sur la valeur par défaut (= 0).</p>	Sortie	RELAY	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1	Bit	5	4	3	2	1	Binaire	10000	01000	00100	00010	00001	Valeur	16	8	4	2	1	0 - 31	0																
Sortie	RELAY	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1																																						
Bit	5	4	3	2	1																																						
Binaire	10000	01000	00100	00010	00001																																						
Valeur	16	8	4	2	1																																						
181	<p><b>Action Polarity</b> (état de commutation des sorties à sélectionner):</p> <p>L'utilisation de la mise de cette fonction n'est active qu'en « Programming Mode » et nécessite une sélection correspondante des sorties par le paramètre « Action Output ».</p> <p>L'affectation des états de commutation désirés s'effectue à l'aide d'un code binaire à 9 bits, comme suit :</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>OUT:</th> <th>REL</th> <th>4</th> <th>/4</th> <th>3</th> <th>/3</th> <th>2</th> <th>/2</th> <th>1</th> <th>/1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Bit</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Binaire</td> <td>1 0000 0000</td> <td>0 1000 0000</td> <td>0 0100 0000</td> <td>0 0010 0000</td> <td>0 0001 0000</td> <td>0 0000 1000</td> <td>0 0000 0100</td> <td>0 0000 0010</td> <td>0 0000 0001</td> </tr> <tr> <td>Valeur</td> <td>256</td> <td>128</td> <td>64</td> <td>32</td> <td>16</td> <td>8</td> <td>4</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table> <p>Après l'essai, ce paramètre doit être remis à la valeur par défaut(=0).</p>	OUT:	REL	4	/4	3	/3	2	/2	1	/1	Bit	9	8	7	6	5	4	3	2	1	Binaire	1 0000 0000	0 1000 0000	0 0100 0000	0 0010 0000	0 0001 0000	0 0000 1000	0 0000 0100	0 0000 0010	0 0000 0001	Valeur	256	128	64	32	16	8	4	2	1	0 - 511	0
OUT:	REL	4	/4	3	/3	2	/2	1	/1																																		
Bit	9	8	7	6	5	4	3	2	1																																		
Binaire	1 0000 0000	0 1000 0000	0 0100 0000	0 0010 0000	0 0001 0000	0 0000 1000	0 0000 0100	0 0000 0010	0 0000 0001																																		
Valeur	256	128	64	32	16	8	4	2	1																																		



Suite „Switching Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut										
182	<p><b>Read Back OUT:</b> (relecture de la sortie pour la fonction EDM) :</p> <p>Définit pour la fonction EDM la sortie pour relecture à l'égard de l'inversion ou de non inversion.</p> <table border="1"> <tr> <td><b>Bit 0</b></td> <td>= 0 La fonction EDM de OUT1 = 1 La fonction EDM de /OUT1</td> </tr> <tr> <td><b>Bit 1</b></td> <td>= 0 La fonction EDM de OUT2 = 1 La fonction EDM de /OUT2</td> </tr> <tr> <td><b>Bit 2</b></td> <td>= 0 La fonction EDM de OUT3 = 1 La fonction EDM de /OUT3</td> </tr> <tr> <td><b>Bit 3</b></td> <td>= 0 La fonction EDM de OUT4 = 1 La fonction EDM de /OUT4</td> </tr> <tr> <td><b>Bit 4</b></td> <td>= 0 La fonction EDM de REL1 = 1 La fonction EDM de REL1 (inversé)</td> </tr> </table>	<b>Bit 0</b>	= 0 La fonction EDM de OUT1 = 1 La fonction EDM de /OUT1	<b>Bit 1</b>	= 0 La fonction EDM de OUT2 = 1 La fonction EDM de /OUT2	<b>Bit 2</b>	= 0 La fonction EDM de OUT3 = 1 La fonction EDM de /OUT3	<b>Bit 3</b>	= 0 La fonction EDM de OUT4 = 1 La fonction EDM de /OUT4	<b>Bit 4</b>	= 0 La fonction EDM de REL1 = 1 La fonction EDM de REL1 (inversé)	0 - 31	0
<b>Bit 0</b>	= 0 La fonction EDM de OUT1 = 1 La fonction EDM de /OUT1												
<b>Bit 1</b>	= 0 La fonction EDM de OUT2 = 1 La fonction EDM de /OUT2												
<b>Bit 2</b>	= 0 La fonction EDM de OUT3 = 1 La fonction EDM de /OUT3												
<b>Bit 3</b>	= 0 La fonction EDM de OUT4 = 1 La fonction EDM de /OUT4												
<b>Bit 4</b>	= 0 La fonction EDM de REL1 = 1 La fonction EDM de REL1 (inversé)												
183	<p><b>Output Mode:</b> (configuration de sorties)</p> <p>Détermine la configuration initiale :</p> <table border="1"> <tr> <td><b>Bit 0</b></td> <td>= 0 OUT1 et /OUT1 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT1 et /OUT1 sont exécutées de façon homogène (action directe))</td> </tr> <tr> <td><b>Bit 1</b></td> <td>= 0 OUT2 et /OUT2 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT2 et /OUT2 sont exécutées de façon homogène (action directe))</td> </tr> <tr> <td><b>Bit 2</b></td> <td>= 0 OUT3 et /OUT3 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT3 et /OUT3 sont exécutées de façon homogène (action directe)</td> </tr> <tr> <td><b>Bit 3</b></td> <td>= 0 OUT3 et /OUT4 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT3 et /OUT4 sont exécutées de façon homogène (action directe)</td> </tr> </table>	<b>Bit 0</b>	= 0 OUT1 et /OUT1 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT1 et /OUT1 sont exécutées de façon homogène (action directe))	<b>Bit 1</b>	= 0 OUT2 et /OUT2 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT2 et /OUT2 sont exécutées de façon homogène (action directe))	<b>Bit 2</b>	= 0 OUT3 et /OUT3 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT3 et /OUT3 sont exécutées de façon homogène (action directe)	<b>Bit 3</b>	= 0 OUT3 et /OUT4 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT3 et /OUT4 sont exécutées de façon homogène (action directe)	0 - 15	0		
<b>Bit 0</b>	= 0 OUT1 et /OUT1 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT1 et /OUT1 sont exécutées de façon homogène (action directe))												
<b>Bit 1</b>	= 0 OUT2 et /OUT2 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT2 et /OUT2 sont exécutées de façon homogène (action directe))												
<b>Bit 2</b>	= 0 OUT3 et /OUT3 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT3 et /OUT3 sont exécutées de façon homogène (action directe)												
<b>Bit 3</b>	= 0 OUT3 et /OUT4 sont exécutées inverse (l'opposé) = 1 OUT3 et /OUT4 sont exécutées de façon homogène (action directe)												
184	<p><b>EDM Error Count</b> (Nombre d'erreurs EDM autorisées):</p> <p>Rend le nombre maximum d'erreurs EDM autorisé avant qu'une erreur EDM Run Time soit générée. Le nombre réel peut être tout à fait plus élevé, car entre-temps les erreurs peuvent également être réduites.</p>	0-99	0										
185	<i>Réservé</i>												



- Avec les sorties homogènes toutes les sorties sont tirés à GND pendant une panne de courant ou de défaillance matérielle. Par ces sorties un état d'erreur ne peut pas ainsi clairement communiquer à un autre appareil.
- L'utilisation des sorties homogènes réduit le niveau du Safety Integrity Level (SIL).

## 2.7. Control Menu

Ce chapitre décrit les fonctions et les possibilités de configuration des entrées de commande.

Par le paramètre « Input Mode1» quatre configurations d'entrées peuvent être établis.

- **Input Mode 1 = 0: Deux entrées bipolaires (IN1, /IN1 + IN2, /IN2)**

Les entrées de commande sont soit homogènes ou inverses. Dans ce cas, chaque entrée a besoin d'une paire de signal.

<b>Paire de signaux 1</b>	[X23: 2] <b>LOW</b>	[X23: 3] <b>LOW</b>	Erreur en inverse	Configuration par paramètre „IN1 Function“ et „IN1 Config“
	[X23: 2] <b>LOW</b>	[X23: 3] <b>HIGH</b>	Erreur en homogène	
	[X23: 2] <b>HIGH</b>	[X23: 3] <b>LOW</b>	Erreur en homogène	
	[X23: 2] <b>HIGH</b>	[X23: 3] <b>HIGH</b>	Erreur en inverse	
<b>Paire de signaux 2</b>	[X23: 4] <b>LOW</b>	[X23: 5] <b>LOW</b>	Erreur en inverse	Configuration par paramètre „IN2 Function“ et „IN2 Config“
	[X23: 4] <b>LOW</b>	[X23: 5] <b>HIGH</b>	Erreur en homogène	
	[X23: 4] <b>HIGH</b>	[X23: 5] <b>LOW</b>	Erreur en homogène	
	[X23: 4] <b>HIGH</b>	[X23: 5] <b>HIGH</b>	Erreur en inverse	

- **Input Mode 1 = 1: Un entrée bipolaires (IN1, /IN1) et deux entrées unipolaire (IN2 + /IN2)**

Les entrées de commande bipolaires sont soit homogènes ou inverses. L'entrée bipolaire nécessite une paire de signal, tandis que les entrées unipolaires ont seulement besoin d'un signal. De sorte que trois entrées indépendantes sont utilisables.

<b>Paire de signaux 1</b>	[X23: 2] <b>LOW</b>	[X23: 3] <b>LOW</b>	Erreur en inverse	Configuration par paramètre „IN1 Function“ et „IN1 Config“
	[X23: 2] <b>LOW</b>	[X23: 3] <b>HIGH</b>	Erreur en homogène	
	[X23: 2] <b>HIGH</b>	[X23: 3] <b>LOW</b>	Erreur en homogène	
	[X23: 2] <b>HIGH</b>	[X23: 3] <b>HIGH</b>	Erreur en inverse	
<b>Signal 2</b>	[X23: 4] <b>LOW</b>		Configuration par paramètre „IN2 Function“ et „IN2 Config“	
	[X23: 4] <b>HIGH</b>			
<b>Signal 3</b>	[X23: 5] <b>LOW</b>		Configuration par paramètre „/IN2 Function“ et „/IN2 Config“	
	[X23: 5] <b>HIGH</b>			

- **Input Mode 1 = 2: Quatre entrées unipolaires (IN1 + /IN1 + IN2 + /IN2)**

Les entrées unipolaires ont besoin de seulement un signal. De sorte que quatre entrées indépendantes sont utilisables.

<b>Signal 1</b>	[X23: 2] <b>LOW</b>	Configuration par paramètre „IN1 Function“ et „IN1 Config“
	[X23: 2] <b>HIGH</b>	
<b>Signal 2</b>	[X23: 3] <b>LOW</b>	Configuration par paramètre „/IN1 Function“ et „/IN1 Config“
	[X23: 3] <b>HIGH</b>	
<b>Signal 3</b>	[X23: 4] <b>LOW</b>	Configuration par paramètre „IN2 Function“ et „IN2 Config“
	[X23: 4] <b>HIGH</b>	
<b>Signal 4</b>	[X23: 5] <b>LOW</b>	Configuration par paramètre „/IN2 Function“ et „/IN2 Config“
	[X23: 5] <b>HIGH</b>	

- **Input Mode 1 = 3: Une entrée de présélection à 4 bornes (IN1 + /IN1 + IN2 + /IN2)**

L'entrée de présélection à 4 bornes est utilisée pour la commutation des points de commutation. Elle permet quatre (format Gray) ou seize points de commutation.

<b>Signal 1-4</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• [X23: 2-5] <b>LOW / HIGH</b></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Configuration par paramètre "Presel.XXX.M"</li> </ul>
-------------------	--	--

Par le paramètre « Input Mode2» quatre configurations d'entrées peuvent être établis.

- **Input Mode 2 = 0: Deux entrées bipolaires (IN3, /IN3 + IN4, /IN4)**

Les entrées de commande sont soit homogènes ou inverses. Dans ce cas, chaque entrée a besoin d'une paire de signal.

<b>Paire de signaux 1</b>	[X24: 2] <b>LOW</b>	[X24: 3] <b>LOW</b>	Erreur en inverse	Configuration par paramètre „IN3 Function“ et „IN3 Config
	[X24: 2] <b>LOW</b>	[X24: 3] <b>HIGH</b>	Erreur en homogène	
	[X24: 2] <b>HIGH</b>	[X24: 3] <b>LOW</b>	Erreur en homogène	
	[X24: 2] <b>HIGH</b>	[X24: 3] <b>HIGH</b>	Erreur en inverse	
<b>Paire de signaux 2</b>	[X24: 4] <b>LOW</b>	[X24: 5] <b>LOW</b>	Erreur en inverse	Configuration par paramètre „IN4 Function“ et „IN4 Config
	[X24: 4] <b>LOW</b>	[X24: 5] <b>HIGH</b>	Erreur en homogène	
	[X24: 4] <b>HIGH</b>	[X24: 5] <b>LOW</b>	Erreur en homogène	
	[X24: 4] <b>HIGH</b>	[X24: 5] <b>HIGH</b>	Erreur en inverse	

- **Input Mode 2 = 1: Un entrée bipolaires (IN3, /IN3) et deux entrées unipolaire (IN4 + /IN4)**

Les entrées de commande bipolaires sont soit homogènes ou inverses. L'entrée bipolaire nécessite une paire de signal, tandis que les entrées unipolaires ont seulement besoin d'un signal. De sorte que trois entrées indépendantes sont utilisables.

<b>Signalpaar 1</b>	[X24: 2] <b>LOW</b>	[X24: 3] <b>LOW</b>	Erreur en inverse	Configuration par paramètre „IN3 Function“ et „IN3 Config
	[X24: 2] <b>LOW</b>	[X24: 3] <b>HIGH</b>	Erreur en homogène	
	[X24: 2] <b>HIGH</b>	[X24: 3] <b>LOW</b>	Erreur en homogène	
	[X24: 2] <b>HIGH</b>	[X24: 3] <b>HIGH</b>	Erreur en inverse	
<b>Signal 2</b>	[X24: 4] <b>LOW</b>		Configuration par paramètre „IN4 Function“ et „IN4 Config	
	[X24: 4] <b>HIGH</b>			
<b>Signal 3</b>	[X24: 5] <b>LOW</b>		Configuration par paramètre „/IN4 Function“ et „/IN4 Config	
	[X24: 5] <b>HIGH</b>			

- **Input Mode 2 = 2: Quatre entrées unipolaires (IN3 + /IN3 + IN4 + /IN4)**

Les entrées unipolaires ont besoin de seulement un signal. De sorte que quatre entrées indépendantes sont utilisables.

Signal 1	[X24: 2] <b>LOW</b>	Configuration par paramètre „IN3 Function“ et „IN3 Config
	[X24: 2] <b>HIGH</b>	
Signal 2	[X24: 3] <b>LOW</b>	Configuration par paramètre „IN3 Function“ et „IN3 Config
	[X24: 3] <b>HIGH</b>	
Signal 3	[X24: 4] <b>LOW</b>	Configuration par paramètre „IN4 Function“ et „IN4 Config
	[X24: 4] <b>HIGH</b>	
Signal 4	[X24: 5] <b>LOW</b>	Configuration par paramètre „IN1 Function“ et „IN1 Config
	[X24: 5] <b>HIGH</b>	

- **Input Mode 2 = 3: Une entrée de présélection à 4 bornes (IN3 + /IN3 + IN4 + /IN4)**

L'entrée de présélection à 4 bornes est utilisée pour la commutation des points de commutation. Elle permet quatre (format Gray) ou seize points de commutation.

Signal 1-4	[X24: 2-5] <b>LOW / HIGH</b>	Configuration par paramètre „Presel.XXX.M“
------------	------------------------------	--



- **L'utilisation d'entrées homogènes à 1 pôle réduit le niveau du Safety Integrity Level (SIL). L'utilisation de 16 points de commutation réduit le niveau niveau du Safety Integrity Level (SIL).**

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
186	<b>Input Mode 1</b> (Configuration des entrées): Définit les types d'entrées X23.	0 – 3	0
	<b>0</b> Deux paires d'entrée 2 canaux		
	<b>1</b> Une paire d'entrée à 2 canaux et deux entrées uniques		
	<b>2</b> Quatre entrées uniques		
	<b>3</b> X23 est utilisé pour commuter le point de commutation		
187	<b>Input Mode 2</b> (Konfiguration der Eingänge): Définit les types d'entrées X24.	0 - 3	0
	<b>0</b> Deux paires d'entrée 2 canaux		
	<b>1</b> Une paire d'entrée à 2 canaux et deux entrées uniques		
	<b>2</b> Quatre entrées uniques		
	<b>3</b> X24 est utilisé pour commuter le point de commutation		

Suite „Control Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut																																																																																
188	<p><b>IN1 Function</b> (affectation d'une fonction de commande à l'entrée [X23 : 2]): Ce paramètre détermine la fonction de l'entrée, si le "Input Mode 1" correspondant = 0-2 est réglé. Le comportement de commutateur respectif est déterminé par le paramètre « IN 1 Config .</p> <table border="1"> <tr> <td><b>0</b></td> <td>Pas de fonction affectée</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>1</b></td> <td>Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT1</td> <td>[dyn]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>2</b></td> <td>Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT2</td> <td>[dyn]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>3</b></td> <td>Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT3</td> <td>[dyn]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>4</b></td> <td>Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT4</td> <td>[dyn]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>5</b></td> <td>Annuler l'auto-maintien de la sortie REL1</td> <td>[dyn]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>6</b></td> <td>Annuler l'auto-maintien de toutes les sorties</td> <td>[dyn]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>7</b></td> <td>Set Frequency1 : Simulation de la fréquence de Sensor1</td> <td>[stat] [PRG]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>8</b></td> <td>Set Frequency2 Simulation de la fréquence de Sensor2</td> <td>[stat] [PRG]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>9</b></td> <td>Set Frequency12 : Simulation de la fréquence de Sensor1 et Sensor2</td> <td>[stat] [PRG]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>10</b></td> <td>Freeze Frequency1 : Geler la fréquence actuelle du codeur du capteur1</td> <td>[stat] [PRG]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>11</b></td> <td>Freeze Frequency2 Figer la fréquence courante de Sensor2</td> <td>[stat] [PRG]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>12</b></td> <td>Freeze Frequency12 Figer la fréquence de Sensor1 et Sensor2</td> <td>[stat] [PRG]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>13</b></td> <td>Preselection Change : Commutation entre deux points de commutation. La commutation influe sur toutes les sorties (uniquement si Input Mode 1 &amp; 2 ont des valeurs différentes de 3). La commutation s'effectue entre les paramètres « Presel.XXXX.01 » et « Presel.XXXX.02 ».</td> <td>[stat]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>14</b></td> <td>Clear Drift 1 Effacer le compteur de la dérive de position 1</td> <td>[dyn]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>15</b></td> <td>Clear Drift 2 Effacer le compteur de la dérive de position 2</td> <td>[dyn]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>16</b></td> <td>Clear Drift 12 : Effacer le compteur des dérives de position 1 et 2</td> <td>[dyn]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>17-20</b></td> <td>pas utilisé</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>21</b></td> <td>Entrée « Enable » pour la fonction de la sortie du paramètre „Switch Mode“ = 10 - 22</td> <td>[stat]</td> <td></td> </tr> <tr> <td><b>22</b></td> <td>pas utilisé</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>[dyn] = fonction dynamique pour front montant à l'entrée  [stat] = fonction statique permanente  [PRG] = fonction active uniquement en « Programming Mode</p>	<b>0</b>	Pas de fonction affectée			<b>1</b>	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT1	[dyn]		<b>2</b>	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT2	[dyn]		<b>3</b>	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT3	[dyn]		<b>4</b>	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT4	[dyn]		<b>5</b>	Annuler l'auto-maintien de la sortie REL1	[dyn]		<b>6</b>	Annuler l'auto-maintien de toutes les sorties	[dyn]		<b>7</b>	Set Frequency1 : Simulation de la fréquence de Sensor1	[stat] [PRG]		<b>8</b>	Set Frequency2 Simulation de la fréquence de Sensor2	[stat] [PRG]		<b>9</b>	Set Frequency12 : Simulation de la fréquence de Sensor1 et Sensor2	[stat] [PRG]		<b>10</b>	Freeze Frequency1 : Geler la fréquence actuelle du codeur du capteur1	[stat] [PRG]		<b>11</b>	Freeze Frequency2 Figer la fréquence courante de Sensor2	[stat] [PRG]		<b>12</b>	Freeze Frequency12 Figer la fréquence de Sensor1 et Sensor2	[stat] [PRG]		<b>13</b>	Preselection Change : Commutation entre deux points de commutation. La commutation influe sur toutes les sorties (uniquement si Input Mode 1 & 2 ont des valeurs différentes de 3). La commutation s'effectue entre les paramètres « Presel.XXXX.01 » et « Presel.XXXX.02 ».	[stat]		<b>14</b>	Clear Drift 1 Effacer le compteur de la dérive de position 1	[dyn]		<b>15</b>	Clear Drift 2 Effacer le compteur de la dérive de position 2	[dyn]		<b>16</b>	Clear Drift 12 : Effacer le compteur des dérives de position 1 et 2	[dyn]		<b>17-20</b>	pas utilisé			<b>21</b>	Entrée « Enable » pour la fonction de la sortie du paramètre „Switch Mode“ = 10 - 22	[stat]		<b>22</b>	pas utilisé			0 - 22	0
<b>0</b>	Pas de fonction affectée																																																																																		
<b>1</b>	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT1	[dyn]																																																																																	
<b>2</b>	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT2	[dyn]																																																																																	
<b>3</b>	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT3	[dyn]																																																																																	
<b>4</b>	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT4	[dyn]																																																																																	
<b>5</b>	Annuler l'auto-maintien de la sortie REL1	[dyn]																																																																																	
<b>6</b>	Annuler l'auto-maintien de toutes les sorties	[dyn]																																																																																	
<b>7</b>	Set Frequency1 : Simulation de la fréquence de Sensor1	[stat] [PRG]																																																																																	
<b>8</b>	Set Frequency2 Simulation de la fréquence de Sensor2	[stat] [PRG]																																																																																	
<b>9</b>	Set Frequency12 : Simulation de la fréquence de Sensor1 et Sensor2	[stat] [PRG]																																																																																	
<b>10</b>	Freeze Frequency1 : Geler la fréquence actuelle du codeur du capteur1	[stat] [PRG]																																																																																	
<b>11</b>	Freeze Frequency2 Figer la fréquence courante de Sensor2	[stat] [PRG]																																																																																	
<b>12</b>	Freeze Frequency12 Figer la fréquence de Sensor1 et Sensor2	[stat] [PRG]																																																																																	
<b>13</b>	Preselection Change : Commutation entre deux points de commutation. La commutation influe sur toutes les sorties (uniquement si Input Mode 1 & 2 ont des valeurs différentes de 3). La commutation s'effectue entre les paramètres « Presel.XXXX.01 » et « Presel.XXXX.02 ».	[stat]																																																																																	
<b>14</b>	Clear Drift 1 Effacer le compteur de la dérive de position 1	[dyn]																																																																																	
<b>15</b>	Clear Drift 2 Effacer le compteur de la dérive de position 2	[dyn]																																																																																	
<b>16</b>	Clear Drift 12 : Effacer le compteur des dérives de position 1 et 2	[dyn]																																																																																	
<b>17-20</b>	pas utilisé																																																																																		
<b>21</b>	Entrée « Enable » pour la fonction de la sortie du paramètre „Switch Mode“ = 10 - 22	[stat]																																																																																	
<b>22</b>	pas utilisé																																																																																		

Suite „Control Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut																								
189	<p><b>IN1 Config</b> (Schaltverhalten des Eingangs [X23 : 2]):</p> <p>Ce paramètre détermine le comportement de commutation de l'entrée, si le "Input Mode 1" correspondant = 0-2 est réglé. L'affectation de fonction est faite via le paramètre « IN 1 Function ».</p> <table border="1"> <tr> <td><b>0</b></td> <td>Entrée inverse à deux canaux (statique, LOW)</td> </tr> <tr> <td><b>1</b></td> <td>Entrée inverse à deux canaux (statique, HIGH)</td> </tr> <tr> <td><b>2</b></td> <td>Entrée inverse à deux canaux (dynamique, LOW)</td> </tr> <tr> <td><b>3</b></td> <td>Entrée inverse à deux canaux (dynamique, HIGH)</td> </tr> <tr> <td><b>4</b></td> <td>Entrée homogène à deux canaux (statique, LOW)</td> </tr> <tr> <td><b>5</b></td> <td>Entrée homogène à deux canaux (statique, HIGH)</td> </tr> <tr> <td><b>6</b></td> <td>Entrée homogène à deux canaux (dynamique, LOW)</td> </tr> <tr> <td><b>7</b></td> <td>Entrée homogène à deux canaux (dynamique, HIGH)</td> </tr> <tr> <td><b>8</b></td> <td>Entrée monocanal (statique, LOW)</td> </tr> <tr> <td><b>9</b></td> <td>Entrée monocanal (statique, HIGH)</td> </tr> <tr> <td><b>10</b></td> <td>Entrée monocanal (dynamique, LOW)</td> </tr> <tr> <td><b>11</b></td> <td>Entrée monocanal (dynamique, HIGH)</td> </tr> </table>	<b>0</b>	Entrée inverse à deux canaux (statique, LOW)	<b>1</b>	Entrée inverse à deux canaux (statique, HIGH)	<b>2</b>	Entrée inverse à deux canaux (dynamique, LOW)	<b>3</b>	Entrée inverse à deux canaux (dynamique, HIGH)	<b>4</b>	Entrée homogène à deux canaux (statique, LOW)	<b>5</b>	Entrée homogène à deux canaux (statique, HIGH)	<b>6</b>	Entrée homogène à deux canaux (dynamique, LOW)	<b>7</b>	Entrée homogène à deux canaux (dynamique, HIGH)	<b>8</b>	Entrée monocanal (statique, LOW)	<b>9</b>	Entrée monocanal (statique, HIGH)	<b>10</b>	Entrée monocanal (dynamique, LOW)	<b>11</b>	Entrée monocanal (dynamique, HIGH)	0 - 11	0
<b>0</b>	Entrée inverse à deux canaux (statique, LOW)																										
<b>1</b>	Entrée inverse à deux canaux (statique, HIGH)																										
<b>2</b>	Entrée inverse à deux canaux (dynamique, LOW)																										
<b>3</b>	Entrée inverse à deux canaux (dynamique, HIGH)																										
<b>4</b>	Entrée homogène à deux canaux (statique, LOW)																										
<b>5</b>	Entrée homogène à deux canaux (statique, HIGH)																										
<b>6</b>	Entrée homogène à deux canaux (dynamique, LOW)																										
<b>7</b>	Entrée homogène à deux canaux (dynamique, HIGH)																										
<b>8</b>	Entrée monocanal (statique, LOW)																										
<b>9</b>	Entrée monocanal (statique, HIGH)																										
<b>10</b>	Entrée monocanal (dynamique, LOW)																										
<b>11</b>	Entrée monocanal (dynamique, HIGH)																										
190	<p><b>/IN1 Function</b> (Affectation d'une fonction à l'entrée [X23 : 3]):</p> <p>Fonctions identiques à celles du paramètre « IN1 Function</p>	0 – 22	0																								
191	<p><b>/IN1 Config</b> (comportement de commutation de l'entrée [X23 : 3]):</p> <p>Configuration identique à celle du paramètre « IN 1 Config »</p>	0 – 11	0																								
192	<p><b>IN2 Function</b> (affectation d'une fonction à l'entrée [X23 : 4]):</p> <p>Fonctions identiques à celles du paramètre « IN1 Function</p>	0 – 22	0																								
193	<p><b>IN2 Config</b> (comportement de commutation de l'entrée [X23 : 4]):</p> <p>Configuration identique à celle du paramètre « IN 1 Config</p>	0 – 11	0																								
194	<p><b>/IN2 Function</b> (affectation d'une fonction à l'entrée [X23 : 5]):</p> <p>Fonctions identiques à celles du paramètre « IN 1 Function »</p>	0 – 22	0																								
195	<p><b>/IN2 Config</b> (Schaltverhalten des Eingangs [X23 : 5]):</p> <p>La configuration est identique Paramètre „IN1 Config“</p>	0 – 11	0																								

Suite „Control Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut																																																																					
196	<p><b>IN3 Function</b> (affectation d'une fonction de commande à l'entrée [X24 : 4]): Ce paramètre détermine la fonction de l'entrée, si le "Input Mode 2" correspondant = 0-2 est réglé. Le comportement de commutateur respectif est déterminé par le paramètre « IN 3 Config ».</p> <table border="1"> <tr> <td>0</td> <td>Pas de fonction affectée</td> <td></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT1</td> <td>[dyn]</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT2</td> <td>[dyn]</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT3</td> <td>[dyn]</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT4</td> <td>[dyn]</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Annuler l'auto-maintien de la sortie REL1</td> <td>[dyn]</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Annuler l'auto-maintien de toutes les sorties</td> <td>[dyn]</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Set Frequency1 Simulation de la fréquence de Sensor1</td> <td>[stat] [PRG]</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Set Frequency2 Simulation de la fréquence de Sensor2</td> <td>[stat] [PRG]</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Set Frequency12 : Simulation de la fréquence de Sensor1 et Sensor2</td> <td>[stat] [PRG]</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Freeze Frequency1 Figer la fréquence courante de Sensor1</td> <td>[stat] [PRG]</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Freeze Frequency2 Figer la fréquence courante de Sensor2</td> <td>[stat] [PRG]</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Freeze Frequency12 Figer la fréquence de Sensor1 et Sensor2</td> <td>[stat] [PRG]</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Preselection Change : Commutation entre deux points de commutation. La commutation influe sur toutes les sorties (uniquement si Input Mode 1 &amp; 2 ont des valeurs différentes de 3). La commutation s'effectue entre les paramètres « Presel.XXXX.01 » et « Presel.XXXX.02 ».</td> <td>[stat]</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Clear Drift 1 : Effacer le compteur de la dérive de position 1</td> <td>[dyn]</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Clear Drift 2 : Effacer le compteur de la dérive de position 2</td> <td>[dyn]</td> </tr> <tr> <td>16</td> <td>Clear Drift 12 : Effacer le compteur des dérives de position 1 et 2</td> <td>[dyn]</td> </tr> <tr> <td>17</td> <td>La fonction EDM de OUT1 ou /OUT1</td> <td></td> </tr> <tr> <td>18</td> <td>La fonction EDM de OUT2 ou /OUT2</td> <td></td> </tr> <tr> <td>19</td> <td>La fonction EDM de OUT3 ou /OUT3</td> <td></td> </tr> <tr> <td>20</td> <td>La fonction EDM de OUT4 ou /OUT4</td> <td></td> </tr> <tr> <td>21</td> <td>Entrée « Enable » pour la fonction de la sortie du paramètre „Switch Mode“ = 10 - 22</td> <td>[stat]</td> </tr> <tr> <td>22</td> <td>La fonction EDM de REL1</td> <td></td> </tr> </table> <p>[dyn] = fonction dynamique pour front montant à l'entrée  [stat] = fonction statique permanente  [PRG] = fonction active uniquement en « Programming Mode »</p>	0	Pas de fonction affectée		1	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT1	[dyn]	2	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT2	[dyn]	3	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT3	[dyn]	4	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT4	[dyn]	5	Annuler l'auto-maintien de la sortie REL1	[dyn]	6	Annuler l'auto-maintien de toutes les sorties	[dyn]	7	Set Frequency1 Simulation de la fréquence de Sensor1	[stat] [PRG]	8	Set Frequency2 Simulation de la fréquence de Sensor2	[stat] [PRG]	9	Set Frequency12 : Simulation de la fréquence de Sensor1 et Sensor2	[stat] [PRG]	10	Freeze Frequency1 Figer la fréquence courante de Sensor1	[stat] [PRG]	11	Freeze Frequency2 Figer la fréquence courante de Sensor2	[stat] [PRG]	12	Freeze Frequency12 Figer la fréquence de Sensor1 et Sensor2	[stat] [PRG]	13	Preselection Change : Commutation entre deux points de commutation. La commutation influe sur toutes les sorties (uniquement si Input Mode 1 & 2 ont des valeurs différentes de 3). La commutation s'effectue entre les paramètres « Presel.XXXX.01 » et « Presel.XXXX.02 ».	[stat]	14	Clear Drift 1 : Effacer le compteur de la dérive de position 1	[dyn]	15	Clear Drift 2 : Effacer le compteur de la dérive de position 2	[dyn]	16	Clear Drift 12 : Effacer le compteur des dérives de position 1 et 2	[dyn]	17	La fonction EDM de OUT1 ou /OUT1		18	La fonction EDM de OUT2 ou /OUT2		19	La fonction EDM de OUT3 ou /OUT3		20	La fonction EDM de OUT4 ou /OUT4		21	Entrée « Enable » pour la fonction de la sortie du paramètre „Switch Mode“ = 10 - 22	[stat]	22	La fonction EDM de REL1		0 – 22	0
0	Pas de fonction affectée																																																																							
1	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT1	[dyn]																																																																						
2	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT2	[dyn]																																																																						
3	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT3	[dyn]																																																																						
4	Annuler l'auto-maintien de la sortie OUT4	[dyn]																																																																						
5	Annuler l'auto-maintien de la sortie REL1	[dyn]																																																																						
6	Annuler l'auto-maintien de toutes les sorties	[dyn]																																																																						
7	Set Frequency1 Simulation de la fréquence de Sensor1	[stat] [PRG]																																																																						
8	Set Frequency2 Simulation de la fréquence de Sensor2	[stat] [PRG]																																																																						
9	Set Frequency12 : Simulation de la fréquence de Sensor1 et Sensor2	[stat] [PRG]																																																																						
10	Freeze Frequency1 Figer la fréquence courante de Sensor1	[stat] [PRG]																																																																						
11	Freeze Frequency2 Figer la fréquence courante de Sensor2	[stat] [PRG]																																																																						
12	Freeze Frequency12 Figer la fréquence de Sensor1 et Sensor2	[stat] [PRG]																																																																						
13	Preselection Change : Commutation entre deux points de commutation. La commutation influe sur toutes les sorties (uniquement si Input Mode 1 & 2 ont des valeurs différentes de 3). La commutation s'effectue entre les paramètres « Presel.XXXX.01 » et « Presel.XXXX.02 ».	[stat]																																																																						
14	Clear Drift 1 : Effacer le compteur de la dérive de position 1	[dyn]																																																																						
15	Clear Drift 2 : Effacer le compteur de la dérive de position 2	[dyn]																																																																						
16	Clear Drift 12 : Effacer le compteur des dérives de position 1 et 2	[dyn]																																																																						
17	La fonction EDM de OUT1 ou /OUT1																																																																							
18	La fonction EDM de OUT2 ou /OUT2																																																																							
19	La fonction EDM de OUT3 ou /OUT3																																																																							
20	La fonction EDM de OUT4 ou /OUT4																																																																							
21	Entrée « Enable » pour la fonction de la sortie du paramètre „Switch Mode“ = 10 - 22	[stat]																																																																						
22	La fonction EDM de REL1																																																																							

Suite „Control Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut																																																																								
197	<p><b>IN3 Config</b> (comportement de commutation de l'entrée [X24 : 4]): Ce paramètre détermine le comportement de commutation de l'entrée, si le "Input Mode 2" correspondant = 0-2 est réglé. L'affectation de fonction est faite via le paramètre „IN3 Function“.</p> <table border="1"> <tr><td><b>0</b></td><td>Entrée inverse à deux canaux (statique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>1</b></td><td>Entrée inverse à deux canaux (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>2</b></td><td>Entrée inverse à deux canaux (dynamique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>3</b></td><td>Entrée inverse à deux canaux (dynamique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>4</b></td><td>Entrée homogène à deux canaux (statique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>5</b></td><td>Entrée homogène à deux canaux (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>6</b></td><td>Entrée homogène à deux canaux (dynamique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>7</b></td><td>Entrée homogène à deux canaux (dynamique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>8</b></td><td>Entrée monocanal (statique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>9</b></td><td>Entrée monocanal (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>10</b></td><td>Entrée monocanal (dynamique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>11</b></td><td>Entrée monocanal (dynamique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>12</b></td><td>Entrée monocanal EDM horloge de OUT1</td></tr> <tr><td><b>13</b></td><td>Entrée monocanal EDM horloge de /OUT1</td></tr> <tr><td><b>14</b></td><td>Entrée monocanal EDM horloge de OUT2</td></tr> <tr><td><b>15</b></td><td>Entrée monocanal EDM horloge de /OUT2</td></tr> <tr><td><b>16</b></td><td>Entrée monocanal EDM horloge de OUT3</td></tr> <tr><td><b>17</b></td><td>Entrée monocanal EDM horloge de /OUT3</td></tr> <tr><td><b>18</b></td><td>Entrée monocanal EDM horloge de OUT4</td></tr> <tr><td><b>19</b></td><td>Entrée monocanal EDM horloge de /OUT4</td></tr> <tr><td><b>20</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de OUT1 (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>21</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de /OUT1 (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>22</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de OUT2 (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>23</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de /OUT2 (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>24</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de OUT3 (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>25</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de /OUT3 (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>26</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de OUT4 (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>27</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de /OUT4 (statique, HIGH)</td></tr> <tr><td><b>28</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de OUT1 (statique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>29</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de /OUT1 (statique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>30</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de OUT2 (statique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>31</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de /OUT2 (statique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>32</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de OUT3 (statique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>33</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de /OUT3 (statique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>34</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de OUT4 (statique, LOW)</td></tr> <tr><td><b>35</b></td><td>Entrée pulsé monocanal de /OUT4 (statique, LOW)</td></tr> </table>	<b>0</b>	Entrée inverse à deux canaux (statique, LOW)	<b>1</b>	Entrée inverse à deux canaux (statique, HIGH)	<b>2</b>	Entrée inverse à deux canaux (dynamique, LOW)	<b>3</b>	Entrée inverse à deux canaux (dynamique, HIGH)	<b>4</b>	Entrée homogène à deux canaux (statique, LOW)	<b>5</b>	Entrée homogène à deux canaux (statique, HIGH)	<b>6</b>	Entrée homogène à deux canaux (dynamique, LOW)	<b>7</b>	Entrée homogène à deux canaux (dynamique, HIGH)	<b>8</b>	Entrée monocanal (statique, LOW)	<b>9</b>	Entrée monocanal (statique, HIGH)	<b>10</b>	Entrée monocanal (dynamique, LOW)	<b>11</b>	Entrée monocanal (dynamique, HIGH)	<b>12</b>	Entrée monocanal EDM horloge de OUT1	<b>13</b>	Entrée monocanal EDM horloge de /OUT1	<b>14</b>	Entrée monocanal EDM horloge de OUT2	<b>15</b>	Entrée monocanal EDM horloge de /OUT2	<b>16</b>	Entrée monocanal EDM horloge de OUT3	<b>17</b>	Entrée monocanal EDM horloge de /OUT3	<b>18</b>	Entrée monocanal EDM horloge de OUT4	<b>19</b>	Entrée monocanal EDM horloge de /OUT4	<b>20</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT1 (statique, HIGH)	<b>21</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT1 (statique, HIGH)	<b>22</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT2 (statique, HIGH)	<b>23</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT2 (statique, HIGH)	<b>24</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT3 (statique, HIGH)	<b>25</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT3 (statique, HIGH)	<b>26</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT4 (statique, HIGH)	<b>27</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT4 (statique, HIGH)	<b>28</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT1 (statique, LOW)	<b>29</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT1 (statique, LOW)	<b>30</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT2 (statique, LOW)	<b>31</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT2 (statique, LOW)	<b>32</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT3 (statique, LOW)	<b>33</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT3 (statique, LOW)	<b>34</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT4 (statique, LOW)	<b>35</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT4 (statique, LOW)	0 – 35	0
<b>0</b>	Entrée inverse à deux canaux (statique, LOW)																																																																										
<b>1</b>	Entrée inverse à deux canaux (statique, HIGH)																																																																										
<b>2</b>	Entrée inverse à deux canaux (dynamique, LOW)																																																																										
<b>3</b>	Entrée inverse à deux canaux (dynamique, HIGH)																																																																										
<b>4</b>	Entrée homogène à deux canaux (statique, LOW)																																																																										
<b>5</b>	Entrée homogène à deux canaux (statique, HIGH)																																																																										
<b>6</b>	Entrée homogène à deux canaux (dynamique, LOW)																																																																										
<b>7</b>	Entrée homogène à deux canaux (dynamique, HIGH)																																																																										
<b>8</b>	Entrée monocanal (statique, LOW)																																																																										
<b>9</b>	Entrée monocanal (statique, HIGH)																																																																										
<b>10</b>	Entrée monocanal (dynamique, LOW)																																																																										
<b>11</b>	Entrée monocanal (dynamique, HIGH)																																																																										
<b>12</b>	Entrée monocanal EDM horloge de OUT1																																																																										
<b>13</b>	Entrée monocanal EDM horloge de /OUT1																																																																										
<b>14</b>	Entrée monocanal EDM horloge de OUT2																																																																										
<b>15</b>	Entrée monocanal EDM horloge de /OUT2																																																																										
<b>16</b>	Entrée monocanal EDM horloge de OUT3																																																																										
<b>17</b>	Entrée monocanal EDM horloge de /OUT3																																																																										
<b>18</b>	Entrée monocanal EDM horloge de OUT4																																																																										
<b>19</b>	Entrée monocanal EDM horloge de /OUT4																																																																										
<b>20</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT1 (statique, HIGH)																																																																										
<b>21</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT1 (statique, HIGH)																																																																										
<b>22</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT2 (statique, HIGH)																																																																										
<b>23</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT2 (statique, HIGH)																																																																										
<b>24</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT3 (statique, HIGH)																																																																										
<b>25</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT3 (statique, HIGH)																																																																										
<b>26</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT4 (statique, HIGH)																																																																										
<b>27</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT4 (statique, HIGH)																																																																										
<b>28</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT1 (statique, LOW)																																																																										
<b>29</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT1 (statique, LOW)																																																																										
<b>30</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT2 (statique, LOW)																																																																										
<b>31</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT2 (statique, LOW)																																																																										
<b>32</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT3 (statique, LOW)																																																																										
<b>33</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT3 (statique, LOW)																																																																										
<b>34</b>	Entrée pulsé monocanal de OUT4 (statique, LOW)																																																																										
<b>35</b>	Entrée pulsé monocanal de /OUT4 (statique, LOW)																																																																										



Suite „Control Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
198	<b><u>/IN3 Function</u></b> (affectation d'une fonction à l'entrée [X24 : 4]): Fonctions identiques à celles du paramètre „IN3 Function“	0 – 22	0
199	<b><u>/IN3 Config</u></b> (comportement de commutation de l'entrée [X24 : 4]): Configuration identique à celle du paramètre „IN3 Config“	0 - 35	0
200	<b><u>IN4 Function</u></b> (affectation d'une fonction à l'entrée [X24 : 4]): Fonctions identiques à celles du paramètre „IN3 Function“	0 - 22	0
201	<b><u>IN4 Config</u></b> (comportement de commutation de [X24 : 4]): Configuration identique à celle du paramètre „IN3 Config“	0 - 35	0
202	<b><u>/IN4 Function</u></b> (affectation d'une fonction à l'entrée [X24 : 4]): Fonctions identiques à celles du paramètre „IN3 Function“	0 - 22	0
203	<b><u>/IN4 Config</u></b> (comportement de commutation de [X24 : 4]): Configuration identique à celle du paramètre „IN3 Config“	0 - 35	0
204	<b><u>Read Back Delay</u></b> (Temps jusque la relecture est active): Temps jusque le rebondissement est supprimé avec un relais externe de la fonction EDM	0,000 - 1,000 (sec.)	0
205	<b><u>GPI Err Time</u></b> (réglage 1 est équivalent à un temps d'erreur de 1 ms env.): Temps jusqu'un état illégal à l'entrée GPI produit une erreur. La valeur de défaut de 10 est équivalente à un temps d'erreur de 10 ms.	1 - 9999	10
206	<i>Réservé</i>		
207	<i>Réservé</i>		



Si les deux instructions "Set Frequency" et "Freeze Frequency" sont présente simultanément sur les deux entrées de commande, la fonction "Set Frequency" est prioritaire. Si le Input Mode X = 3 est utilisé, tous les paramètres de fonction concernés doivent être réglés sur 0.

## 2.8. Serial Menu

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut																						
208	<p><b>Serial Unit Nr.</b> (affectation d'une adresse d'appareil série): Aux appareils des adresses entre 11 et 99 peuvent être affectées (défaut = 11). <b>Remarque :</b> Les adresses comportant un "0" ne sont pas permises, car elles sont utilisées pour des adressages de groupes ou des adressages globaux.</p>	11 - 99	11																						
209	<p><b>Serial Baud Rate</b> (vitesse de transmission série):</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>9 600 bauds</td></tr> <tr><td>1</td><td>4 800 bauds</td></tr> <tr><td>2</td><td>2 400 bauds</td></tr> <tr><td>3</td><td>1 200 bauds</td></tr> <tr><td>4</td><td>600 bauds</td></tr> <tr><td>5</td><td>19 200 bauds</td></tr> <tr><td>6</td><td>38 400 bauds</td></tr> <tr><td>7</td><td>56 000 bauds</td></tr> <tr><td>8</td><td>57 600 bauds</td></tr> <tr><td>9</td><td>76 800 bauds</td></tr> <tr><td>10</td><td>115 200 bauds</td></tr> </table>	0	9 600 bauds	1	4 800 bauds	2	2 400 bauds	3	1 200 bauds	4	600 bauds	5	19 200 bauds	6	38 400 bauds	7	56 000 bauds	8	57 600 bauds	9	76 800 bauds	10	115 200 bauds	0 - 10	0
0	9 600 bauds																								
1	4 800 bauds																								
2	2 400 bauds																								
3	1 200 bauds																								
4	600 bauds																								
5	19 200 bauds																								
6	38 400 bauds																								
7	56 000 bauds																								
8	57 600 bauds																								
9	76 800 bauds																								
10	115 200 bauds																								
210	<p><b>Serial Format</b> (format des données de transmission):</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>7 bit de données, parité paire, 1 bit d'arrêt</td></tr> <tr><td>1</td><td>7 bit de données, parité paire, 2 bits d'arrêt</td></tr> <tr><td>2</td><td>7 bit de données, parité impaire, 1 bit d'arrêt</td></tr> <tr><td>3</td><td>7 bit de données, parité impaire, 2 bits d'arrêt</td></tr> <tr><td>4</td><td>7 bit de données, pas de parité*, 1 bit d'arrêt</td></tr> <tr><td>5</td><td>7 bit de données, pas de parité*, 2 bits d'arrêt</td></tr> <tr><td>6</td><td>8 bit de données, parité paire, 1 bit d'arrêt</td></tr> <tr><td>7</td><td>8 bit de données, parité impaire, 1 bit d'arrêt</td></tr> <tr><td>8</td><td>8 bit de données, pas de parité*, 1 bit d'arrêt</td></tr> <tr><td>9</td><td>8 bit de données, pas de parité*, 2 bits d'arrêt</td></tr> </table>	0	7 bit de données, parité paire, 1 bit d'arrêt	1	7 bit de données, parité paire, 2 bits d'arrêt	2	7 bit de données, parité impaire, 1 bit d'arrêt	3	7 bit de données, parité impaire, 2 bits d'arrêt	4	7 bit de données, pas de parité*, 1 bit d'arrêt	5	7 bit de données, pas de parité*, 2 bits d'arrêt	6	8 bit de données, parité paire, 1 bit d'arrêt	7	8 bit de données, parité impaire, 1 bit d'arrêt	8	8 bit de données, pas de parité*, 1 bit d'arrêt	9	8 bit de données, pas de parité*, 2 bits d'arrêt	0 - 9	0		
0	7 bit de données, parité paire, 1 bit d'arrêt																								
1	7 bit de données, parité paire, 2 bits d'arrêt																								
2	7 bit de données, parité impaire, 1 bit d'arrêt																								
3	7 bit de données, parité impaire, 2 bits d'arrêt																								
4	7 bit de données, pas de parité*, 1 bit d'arrêt																								
5	7 bit de données, pas de parité*, 2 bits d'arrêt																								
6	8 bit de données, parité paire, 1 bit d'arrêt																								
7	8 bit de données, parité impaire, 1 bit d'arrêt																								
8	8 bit de données, pas de parité*, 1 bit d'arrêt																								
9	8 bit de données, pas de parité*, 2 bits d'arrêt																								



**\*) Lors du réglage « pas de parité » une transmission de données en toute sécurité n'est pas garantie. Pour assurer un transfert des informations sécurisé, choisir un format en « parité even » ou « parité odd ».**

Suite „Serial Menu“:

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut				
211	<p><b><u>Serial Page:</u></b></p> <p>Ce paramètre est prévu exclusivement à des fins de diagnostic pour le constructeur.</p>	0 - 20	0				
212	<p><b><u>Serial Init:</u></b></p> <p>Ce paramètre détermine la vitesse de transmission des valeurs d'initialisation vers l'interface utilisateur OSxx ou vers l'unité de commande SMCB.1.</p> <table border="1" data-bbox="268 616 1066 929"> <tbody> <tr> <td><b>0</b></td> <td>Transmission des valeurs d'initialisation à 9600 bauds. Ensuite, l'unité travaille selon la vitesse de transmission définie par l'utilisateur.</td> </tr> <tr> <td><b>1</b></td> <td>Transmission des valeurs d'initialisation à la vitesse de transmission définie par l'utilisateur. Ensuite, l'unité continue de travailler selon la vitesse de transmission définie par l'utilisateur.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Des valeurs supérieures à 9600 permettent de raccourcir la durée de l'initialisation.</p>	<b>0</b>	Transmission des valeurs d'initialisation à 9600 bauds. Ensuite, l'unité travaille selon la vitesse de transmission définie par l'utilisateur.	<b>1</b>	Transmission des valeurs d'initialisation à la vitesse de transmission définie par l'utilisateur. Ensuite, l'unité continue de travailler selon la vitesse de transmission définie par l'utilisateur.	0 - 1	0
<b>0</b>	Transmission des valeurs d'initialisation à 9600 bauds. Ensuite, l'unité travaille selon la vitesse de transmission définie par l'utilisateur.						
<b>1</b>	Transmission des valeurs d'initialisation à la vitesse de transmission définie par l'utilisateur. Ensuite, l'unité continue de travailler selon la vitesse de transmission définie par l'utilisateur.						
213	<b><i>Réservé</i></b>						

## 2.9. Splitter Menu

(Emettre des signaux du capteur pour des autres appareils de destination)

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut				
214	<p><b><u>Split.Level:</u></b> (Réglage de la tension de sortie)</p> <p>Ce paramètre d définit la tension de sortie de la sortie Splitter [X5   ENCODER OUT].</p> <table border="1"> <tr> <td><b>0</b></td> <td><b>5.2V</b> Connexion avec les entrées compatibles RS422 possibles</td> </tr> <tr> <td><b>1</b></td> <td><b>18-30V</b> Connexion avec les entrées compatibles HTL possible</td> </tr> </table>	<b>0</b>	<b>5.2V</b> Connexion avec les entrées compatibles RS422 possibles	<b>1</b>	<b>18-30V</b> Connexion avec les entrées compatibles HTL possible	0 - 1	0
<b>0</b>	<b>5.2V</b> Connexion avec les entrées compatibles RS422 possibles						
<b>1</b>	<b>18-30V</b> Connexion avec les entrées compatibles HTL possible						
215	<p><b><u>Split.Selector</u></b> (pour définir la source de la sortie de l'encodeur):</p> <p>Ce paramètre définit quelle fréquence d'entrée (Sensor1 ou Sensor2) est réémise sur [X5   ENCODER OUT].</p> <table border="1"> <tr> <td><b>0</b></td> <td><b>Sensor 1</b> La fréquence du signal d'entrée de Sensor1 est réémise sur [X5   ENCODER OUT]</td> </tr> <tr> <td><b>1</b></td> <td><b>Sensor 2</b> La fréquence du signal d'entrée de Sensor2 est réémise sur [X5   ENCODER OUT]</td> </tr> </table>	<b>0</b>	<b>Sensor 1</b> La fréquence du signal d'entrée de Sensor1 est réémise sur [X5   ENCODER OUT]	<b>1</b>	<b>Sensor 2</b> La fréquence du signal d'entrée de Sensor2 est réémise sur [X5   ENCODER OUT]	0 - 1	0
<b>0</b>	<b>Sensor 1</b> La fréquence du signal d'entrée de Sensor1 est réémise sur [X5   ENCODER OUT]						
<b>1</b>	<b>Sensor 2</b> La fréquence du signal d'entrée de Sensor2 est réémise sur [X5   ENCODER OUT]						



Un réglage erroné du paramètre « Split. Level » peut endommager l'appareil raccordé (un réglage de la sortie à 18-30V peut détruire une entrée 5V).

## 2.10. Analog Menu

### (Configuration de la sortie analogique)

Par le paramètre « F1-F2-Selection » il est déterminé si la fréquence de Sensor1 ou la fréquence de Sensor2 est appliquée pour la génération du signal analogique.

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
216	<b>Analog Start</b> (valeur initiale de la plage de conversion en Hz): Ce réglage détermine à la quelle fréquence initiale la sortie analogique émet sa valeur initiale de 4 mA.	-500 000,00 - 500 000,00 (Hz)	0
217	<b>Analog End</b> (valeur finale de la plage de conversion en Hz): Ce réglage détermine à la quelle fréquence finale la sortie analogique émet sa valeur finale de 20 mA..		1 000,00
218	<b>Analog Gain</b> (gain du convertisseur D/A): Pour la valeur de 100 la réponse en fréquence entre les paramètres "Analog Start" et "Analog End" correspond à la course totale 16 mA (20 mA - 4 mA). Par exemple pour une valeur de 50, la course serait seulement 8 mA, et la sortie analogique n'aurait qu'une valeur de 4 mA + 8 mA = 12 mA à la fréquence final du paramètre "Analog End".	1 - 1 000	100
219	<b>Analog Offset</b> (réglage fin du point zéro en $\mu$ A): Ce paramètre permet de régler avec précision le point zéro de la sortie analogique.	-25 ... +25 ( $\mu$ A)	0
220	<b>Réservé</b>		

## 2.11. OPU Menu

(« Operational Unit Menu » pour une unité affichage et de commande SMCB.1 connectée)

N°	Paramètre	Plage de réglage	Défaut
221	<b>X Factor 1</b> (pas de fonction pour SMCx, les paramètres internes SMCB.1)	1 - 999 999	1
222	<b>/ Factor 1</b> (pas de fonction pour SMCx, les paramètres internes SMCB.1)	1 - 999 999	1
223	<b>+/- Value 1</b> (pas de fonction pour SMCx, les paramètres internes SMCB.1)	-999 999 - 999 999	0
224	<b>Units 1</b> (pas de fonction pour SMCx, les paramètres internes SMCB.1)	0 - 12	0
225	<b>Decimal Point 1</b> (pas de fonction pour SMCx, les paramètres internes SMCB.1)	0 - 5	0
226	<b>X Factor 2</b> (pas de fonction pour SMCx, les paramètres internes SMCB.1)	1 - 999 999	1
227	<b>/ Factor 2</b> (pas de fonction pour SMCx, les paramètres internes SMCB.1)	1 - 999 999	1
228	<b>+/- Value 2</b> (pas de fonction pour SMCx, les paramètres internes SMCB.1)	-999 999 - 999 999	0
229	<b>Units 2</b> (pas de fonction pour SMCx, les paramètres internes SMCB.1)	0 - 12	0
230	<b>Decimal Point 2</b> (pas de fonction pour SMCx, les paramètres internes SMCB.1)	0 - 5	0
231	<i>Réservé</i>		
232	<i>Réservé</i>		
233	<i>Réservé</i>		
234	<i>Réservé</i>		
235	<i>Réservé</i>		

**Remarque:** Vous trouverez une description détaillée de ces paramètres dans la description actuelle SMCB.1.

### 3. Liste des paramètres

N°	Paramètre	Valeur min.	Valeur max.	Défaut	Chiffres	Décimales	Serial Code
000	Sampling Time	1	9999	1	4	3	A0
001	Wait Time	10	9999	100	4	3	A1
002	F1-F2 Selection	0	1	0	1	0	A2
003	Div. Mode	0	2	0	1	0	A3
004	Div. Switch %-f	0	999999	10000	5	2	A4
005	Div. %-Value	1	100	10	3	0	A5
006	Div. f-Value	0	99999	3000	4	2	A6
007	Div. Calculation	0	1	0	1	0	A7
008	Div. Filter	0	20	1	2	0	A8
009	Div. Filter Time	0	1000	0	4	3	N5
010	Div. Inc-Value	0	9999999	0	7	0	A9
011	Error Simulation	0	2	0	1	0	D0
012	Power-up Delay	1	19999	100	5	3	D1
013	Filter	0	999	0	3	0	D2
014	Power-up Error	0	2097151	0	7	0	D3
015	Sensor Overlap	0	2	0	1	0	D4
016	Power-Cas Delay	0	99999	0	5	3	D5
017	Op-Mode 1	0	3	1	1	0	D6
018	Edge 1	0	1	0	1	0	D7
019	Direction 1	0	1	0	1	0	B3
020	Multiplier 1	1	10000	1	5	0	B4
021	Divisor 1	1	10000	1	5	0	B5
022	Position Drift 1	0	100000	0	6	0	E0
023	Sense Value 1	0	3000	2400	4	2	E1
024	Sense Tol. 1	0	500	100	4	2	E2
025	Phase Error 1	1	1000	10	4	0	E3
026	Set Frequency 1	-50000000	50000000	0	88	2	E4
027	Error Mask 1	0	7	3	1	0	E5
028	Dir.Changes 1	0	9999	0	4	0	E6
029	Op-Mode 2	0	3	1	1	0	E7
030	Edge 2	0	1	0	1	0	E8
031	Direction 2	0	1	0	1	0	C0
032	Multiplier 2	1	10000	1	5	0	C1
033	Divisor 2	1	10000	1	5	0	C2
034	Position Drift 2	0	100000	0	6	0	F0
035	Sense Value 2	0	3000	2400	4	2	F1
036	Sense Tol. 2	0	500	100	4	2	F2
037	Phase Error 2	1	1000	10	4	0	F3
038	Set Frequency 2	-50000000	50000000	0	88	2	F4
039	Error Mask 2	0	7	3	1	0	F5
040	Dir.Changes 2	0	9999	0	4	0	F6

Suite „ Liste des paramètres“:

N°	Paramètre	Valeur min.	Valeur max.	Défaut	Chiffres	Décimales	Serial Code
041	Presel.OUT1.01	-50000000	50000000	100000	88	2	a0
042	Presel.OUT1.02	-50000000	50000000	200000	88	2	a1
043	Presel.OUT1.03	-50000000	50000000	100000	88	2	a2
044	Presel.OUT1.04	-50000000	50000000	200000	88	2	a3
045	Presel.OUT1.05	-50000000	50000000	100000	88	2	a4
046	Presel.OUT1.06	-50000000	50000000	200000	88	2	a5
047	Presel.OUT1.07	-50000000	50000000	100000	88	2	a6
048	Presel.OUT1.08	-50000000	50000000	200000	88	2	a7
049	Presel.OUT1.09	-50000000	50000000	100000	88	2	a8
050	Presel.OUT1.10	-50000000	50000000	200000	88	2	a9
051	Presel.OUT1.11	-50000000	50000000	100000	88	2	b0
052	Presel.OUT1.12	-50000000	50000000	200000	88	2	b1
053	Presel.OUT1.13	-50000000	50000000	100000	88	2	b2
054	Presel.OUT1.14	-50000000	50000000	200000	88	2	b3
055	Presel.OUT1.15	-50000000	50000000	100000	88	2	b4
056	Presel.OUT1.16	-50000000	50000000	200000	88	2	b5
057	Presel.OUT1.D	0	99999999	0	07	0	b6
058	Presel.OUT1.M	0	4	0	1	0	b7
059	Presel.OUT1.R	1	50000000	10000000	8	4	b8
060	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	b9
061	Presel.OUT2.01	-50000000	50000000	300000	88	2	c0
062	Presel.OUT2.02	-50000000	50000000	400000	88	2	c1
063	Presel.OUT2.03	-50000000	50000000	300000	88	2	c2
064	Presel.OUT2.04	-50000000	50000000	400000	88	2	c3
065	Presel.OUT2.05	-50000000	50000000	300000	88	2	c4
066	Presel.OUT2.06	-50000000	50000000	400000	88	2	c5
067	Presel.OUT2.07	-50000000	50000000	300000	88	2	c6
068	Presel.OUT2.08	-50000000	50000000	400000	88	2	c7
069	Presel.OUT2.09	-50000000	50000000	300000	88	2	c8
070	Presel.OUT2.10	-50000000	50000000	400000	88	2	c9
071	Presel.OUT2.11	-50000000	50000000	300000	88	2	d0
072	Presel.OUT2.12	-50000000	50000000	400000	88	2	d1
073	Presel.OUT2.13	-50000000	50000000	300000	88	2	d2
074	Presel.OUT2.14	-50000000	50000000	400000	88	2	d3
075	Presel.OUT2.15	-50000000	50000000	300000	88	2	d4
076	Presel.OUT2.16	-50000000	50000000	400000	88	2	d5
077	Presel.OUT2.D	0	99999999	0	07	0	d6
078	Presel.OUT2.M	0	4	0	01	0	d7
079	Presel.OUT2.R	1	50000000	10000000	8	4	d8
080	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	d9



Suite „ Liste des paramètres“:

N°	Paramètre	Valeur min.	Valeur max.	Défaut	Chiffres	Décimales	Serial Code
081	Presel.OUT3.01	-50000000	50000000	500000	88	2	e0
082	Presel.OUT3.02	-50000000	50000000	600000	88	2	e1
083	Presel.OUT3.03	-50000000	50000000	500000	88	2	e2
084	Presel.OUT3.04	-50000000	50000000	600000	88	2	e3
085	Presel.OUT3.05	-50000000	50000000	500000	88	2	e4
086	Presel.OUT3.06	-50000000	50000000	600000	88	2	e5
087	Presel.OUT3.07	-50000000	50000000	500000	88	2	e6
088	Presel.OUT3.08	-50000000	50000000	600000	88	2	e7
089	Presel.OUT3.09	-50000000	50000000	500000	88	2	e8
090	Presel.OUT3.10	-50000000	50000000	600000	88	2	e9
091	Presel.OUT3.11	-50000000	50000000	500000	88	2	f0
092	Presel.OUT3.12	-50000000	50000000	600000	88	2	f1
093	Presel.OUT3.13	-50000000	50000000	500000	88	2	f2
094	Presel.OUT3.14	-50000000	50000000	600000	88	2	f3
095	Presel.OUT3.15	-50000000	50000000	500000	88	2	f4
096	Presel.OUT3.16	-50000000	50000000	600000	88	2	f5
097	Presel.OUT3.D	0	99999999	0	07	0	f6
098	Presel.OUT3.M	0	4	0	01	0	f7
099	Presel.OUT3.R	1	50000000	10000000	8	4	f8
100	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	f9
101	Presel.OUT4.01	-50000000	50000000	700000	88	2	g0
102	Presel.OUT4.02	-50000000	50000000	800000	88	2	g1
103	Presel.OUT4.03	-50000000	50000000	700000	88	2	g2
104	Presel.OUT4.04	-50000000	50000000	800000	88	2	g3
105	Presel.OUT4.05	-50000000	50000000	700000	88	2	g4
106	Presel.OUT4.06	-50000000	50000000	800000	88	2	g5
107	Presel.OUT4.07	-50000000	50000000	700000	88	2	g6
108	Presel.OUT4.08	-50000000	50000000	800000	88	2	g7
109	Presel.OUT4.09	-50000000	50000000	700000	88	2	g8
110	Presel.OUT4.10	-50000000	50000000	800000	88	2	g9
111	Presel.OUT4.11	-50000000	50000000	700000	88	2	h0
112	Presel.OUT4.12	-50000000	50000000	800000	88	2	h1
113	Presel.OUT4.13	-50000000	50000000	700000	88	2	h2
114	Presel.OUT4.14	-50000000	50000000	800000	88	2	h3
115	Presel.OUT4.15	-50000000	50000000	700000	88	2	h4
116	Presel.OUT4.16	-50000000	50000000	800000	88	2	h5
117	Presel.OUT4.D	0	99999999	0	07	0	h6
118	Presel.OUT4.M	0	4	0	01	0	h7
119	Presel.OUT4.R	1	50000000	10000000	8	4	h8
120	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	h9

Suite „ Liste des paramètres“:

N°	Paramètre	Valeur min.	Valeur max.	Défaut	Chiffres	Décimales	Serial Code
121	Presel.REL1.01	-50000000	50000000	10000	88	2	i0
122	Presel.REL1.02	-50000000	50000000	20000	88	2	i1
123	Presel.REL1.03	-50000000	50000000	10000	88	2	i2
124	Presel.REL1.04	-50000000	50000000	20000	88	2	i3
125	Presel.REL1.05	-50000000	50000000	10000	88	2	i4
126	Presel.REL1.06	-50000000	50000000	20000	88	2	i5
127	Presel.REL1.07	-50000000	50000000	10000	88	2	i6
128	Presel.REL1.08	-50000000	50000000	20000	88	2	i7
129	Presel.REL1.09	-50000000	50000000	10000	88	2	i8
130	Presel.REL1.10	-50000000	50000000	20000	88	2	i9
131	Presel.REL1.11	-50000000	50000000	10000	88	2	j0
132	Presel.REL1.12	-50000000	50000000	20000	88	2	j1
133	Presel.REL1.13	-50000000	50000000	10000	88	2	j2
134	Presel.REL1.14	-50000000	50000000	20000	88	2	j3
135	Presel.REL1.15	-50000000	50000000	10000	88	2	j4
136	Presel.REL1.16	-50000000	50000000	20000	88	2	j5
137	Presel.REL1.D	0	9999999	0	07	0	j6
138	Presel.REL1.M	0	4	0	01	0	j7
139	Presel.REL1.R	1	50000000	10000000	8	4	j8
140	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	j9
141	Switch Mode OUT1	0	22	0	2	0	G0
142	Switch Mode OUT2	0	22	0	2	0	G1
143	Switch Mode OUT3	0	22	0	2	0	G2
144	Switch Mode OUT4	0	22	0	2	0	G3
145	Switch Mode REL1	0	22	0	2	0	G4
146	Pulse Time OUT1	0	9999	0	4	3	G5
147	Pulse Time OUT2	0	9999	0	4	3	G6
148	Pulse Time OUT3	0	9999	0	4	3	G7
149	Pulse Time OUT4	0	9999	0	4	3	G8
150	Pulse Time REL1	0	9999	0	4	3	G9
151	Hysteresis OUT1	0	1000	0	4	1	H0
152	Hysteresis OUT2	0	1000	0	4	1	H1
153	Hysteresis OUT3	0	1000	0	4	1	H2
154	Hysteresis OUT4	0	1000	0	4	1	H3
155	Hysteresis REL1	0	1000	0	4	1	H4
156	Matrix OUT1	0	8191	0	4	0	H5
157	Matrix OUT2	0	8191	0	4	0	H6
158	Matrix OUT3	0	8191	0	4	0	H7
159	Matrix OUT4	0	8191	0	4	0	H8
160	Matrix REL1	0	8191	0	4	0	H9

Suite „ Liste des paramètres“:

N°	Paramètre	Valeur min.	Valeur max.	Défaut	Chiffres	Décimales	Serial Code
161	MIA-Delay OUT1	0	99999	0	5	3	I0
162	MIA-Delay OUT2	0	99999	0	5	3	I1
163	MIA-Delay OUT3	0	99999	0	5	3	I2
164	MIA-Delay OUT4	0	99999	0	5	3	I3
165	MIA-Delay REL1	0	99999	0	5	3	I4
166	MAI-Delay OUT1	0	99999	0	5	3	I5
167	MAI-Delay OUT2	0	99999	0	5	3	I6
168	MAI-Delay OUT3	0	99999	0	5	3	I7
169	MAI-Delay OUT4	0	99999	0	5	3	I8
170	MAI-Delay REL1	0	99999	0	5	3	I9
171	Delay OUT1	0	9999	0	4	3	J0
172	Delay OUT2	0	9999	0	4	3	J1
173	Delay OUT3	0	9999	0	4	3	J2
174	Delay OUT4	0	9999	0	4	3	J3
175	Delay REL1	0	9999	0	4	3	J4
176	Startup Mode	0	9	0	1	0	J5
177	Startup Output	0	31	0	2	0	J6
178	Standstill Time	0	9999	0	4	3	J7
179	Lock Output	0	63	0	2	0	J8
180	Action Output	0	31	0	2	0	J9
181	Action Polarity	0	511	0	3	0	K0
182	Read Back OUT	0	31	0	2	0	K1
183	Output Mode	0	15	0	2	0	K2
184	EDM Error Count	0	99	0	2	0	K3
185	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	K4
186	Input Mode 1	0	3	0	1	0	K5
187	Input Mode 2	0	3	0	1	0	K6
188	IN1 Function	0	22	0	2	0	K7
189	IN1 Config	0	11	0	2	0	K8
190	/IN1 Function	0	22	0	2	0	K9
191	/IN1 Config	0	11	0	2	0	L0
192	IN2 Function	0	22	0	2	0	L1
193	IN2 Config	0	11	0	2	0	L2
194	/IN2 Function	0	22	0	2	0	L3
195	/IN2 Config	0	11	0	2	0	L4
196	IN3 Function	0	22	0	2	0	L5
197	IN3 Config	0	35	0	2	0	L6
198	/IN3 Function	0	22	0	2	0	L7
199	/IN3 Config	0	35	0	2	0	L8
200	IN4 Function	0	22	0	2	0	L9
201	IN4 Config	0	35	0	2	0	M0
202	/IN4 Function	0	22	0	2	0	M1
203	/IN4 Config	0	35	0	2	0	M2

Suite „ Liste des paramètres“:

N°	Paramètre	Valeur min.	Valeur max.	Défaut	Chiffres	Décimales	Serial Code
204	Read Back Delay	0	1000	0	4	3	M3
205	GPI Err Time	1	9999	10	4	0	M4
206	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	M5
207	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	M6
208	Serial Unit Nr.	11	99	11	2	0	90
209	Serial Baud Rate	0	10	0	2	0	91
210	Serial Format	0	9	0	1	0	92
211	Serial Page	0	20	0	2	0	~0
212	Serial Init	0	1	0	1	0	9~
213	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	M7
214	Split.Level	0	1	0	1	0	M8
215	Split.Selector	0	1	0	1	0	M9
216	Analog Start	-50000000	50000000	0	88	2	N0
217	Analog End	-50000000	50000000	100000	88	2	N1
218	Analog Gain	1	1000	100	4	0	N2
219	Analog Offset	-25	25	0	82	0	N3
220	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	N4
221	X Factor 1	1	999999	1	6	0	z0
222	/ Factor 1	1	999999	1	6	0	z1
223	+/- Value 1	-999999	999999	0	86	0	z2
224	Units 1	0	12	0	2	0	z3
225	Decimal Point 1	0	5	0	1	0	z4
226	X Factor 2	1	999999	1	6	0	z5
227	/ Factor 2	1	999999	1	6	0	z6
228	+/- Value 2	-999999	999999	0	86	0	z7
229	Units 2	0	12	0	2	0	z8
230	Decimal Point 2	0	5	0	1	0	z9
231	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	N6
232	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	N7
233	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	N8
234	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	N9
235	<i>Réservé</i>	0	10000	1000	5	0	00

**Kübler Group**

Fritz Kübler GmbH

Schubertstraße 47

D-78054 Villingen-Schwenningen

Allemagne

Tel: +49 7720 3903-0

Fax: +49 7720 21564

[info@kuebler.com](mailto:info@kuebler.com)

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