

ARPEGE MASTERK

St Priest, le mardi 19 février 2019,



NOTICE DE REGLAGE IDe100 / IDe200 / IDe300 / IDe400 / IDe500

Version noyau	N° de notice	Révision
IDe V1.1	IDE_Fr_Reglage_rev12.docx	12

NOTICE DE REGLAGE IDe100 / IDe200 / IDe300 / IDe400 / IDe500

Date	Numéro de révision	Objet de la modification
23/04/2001	00	Original
07/11/2001	01	mise à jour
18/01/2002	02	Ajout de la partie IDé 300, et mise à jour
17/04/2002	03	Mise à jour des voyants de l'IDé 300
27/05/2002	04	Mise à jour (orthographe + schéma + Word 2000)
17/10/2002	05	Ajout du changement de signe dans menus et récapitulatif.
27/11/2002	06	Mise à jour menu et correction 3.10. , 3.5. et 5.
03/03/2003	07	Modification des paramètres : Type de l'indicateur, m/s, et ajout explications sur message d'erreur.
12/04/2005	08	Mise à jour pour la deuxième génération de carte IDé.
29/04/2005	09	Ajout de la position des cavaliers et mise en garde suivant logiciel du fonctionnement.
13/02/2008	10	Mise à jour.
02/08/2012	11	Mise à jour.
19/02/2019	12	Mise à jour et correction textes des paramètres " PESAGE NET " et " ZERO SUIVEUR ".

SOMMAIRE

1.  AVERTISSEMENTS 	4
2. PRESENTATION DU MATERIEL	5
2.1. CARACTERISTIQUES TECHNIQUES	5
2.2. LES PERIPHERIQUES	6
3. LA FACE AVANT	7
3.1. AFFICHAGES ET VOYANTS	7
3.1.1. IDe 100/200.....	7
3.1.2. IDe 300	8
3.1.3. IDe 400	8
3.1.4. IDe 500	9
3.2. CLAVIER DE L'IDE 100 / IDE 500.....	9
3.3. CLAVIER DE L'IDE 200	10
3.4. CLAVIER DE L'IDE 300	11
3.5. CLAVIER DE L'IDE 400	12
4. MODE REGLAGE	13
4.1. CHANGEMENT DU NUMERO D'UN CAPTEUR NUMERIQUE.....	15
4.2. MODE DE FONCTIONNEMENT DE L'IDE	15
4.3. PARAMETRES METROLOGIQUES.....	16
4.4. REGLAGE DU ZERO.....	17
4.5. REGLAGE DU GAIN	17
4.6. AFFICHAGE DE LA VALEUR D'UN ANGLE	17
4.7. CORRECTION D'UN ANGLE.....	17
4.8. CORRECTION DE FIN DE PENTE.....	17
4.9. SAUVEGARDE DES REGLAGES ET DES PARAMETRES SUR UN PC	18
4.10. RESTAURATION DES REGLAGES ET DES PARAMETRES	18
4.11. GESTION DE LA CARTE MEMOIRE *	19
4.11.1. Sauvegarde des réglages et des paramètres sur la carte mémoire	19
4.11.2. Restauration des réglages et des paramètres.....	19
4.11.3. Effacement complet de la carte mémoire	19
4.11.4. Fin de la gestion de la carte mémoire	19
4.12. IMPRESSION DES PARAMETRES ET DES VALEURS DE REGLAGE	19
4.13. FIN DU REGLAGE ET SAUVEGARDE DES DONNEES	19
5. MESSAGES D'ERREURS	20
5.1. MESSAGES DE L'AFFICHEUR DE POIDS EN MODE NORMAL	20
5.2. MESSAGES D'ERREURS PENDANT LE PARAMETRAGE OU LE REGLAGE (SUR LE GUIDE OPERATEUR).....	21
6. RECAPITULATIF DU MENU REGLAGE	22
7. ANNEXES	23
7.1. RACCORDEMENT DES DIFFERENTES PRISES	23
7.2. POSITIONS ET FONCTIONS DES DIFFERENTS CAVALIERS DE LA CARTE	23

* : La gestion de la carte mémoire n'est pas disponible dans tous les logiciels, cela dépend de la version du logiciel.

1. ⚠ AVERTISSEMENTS ⚠

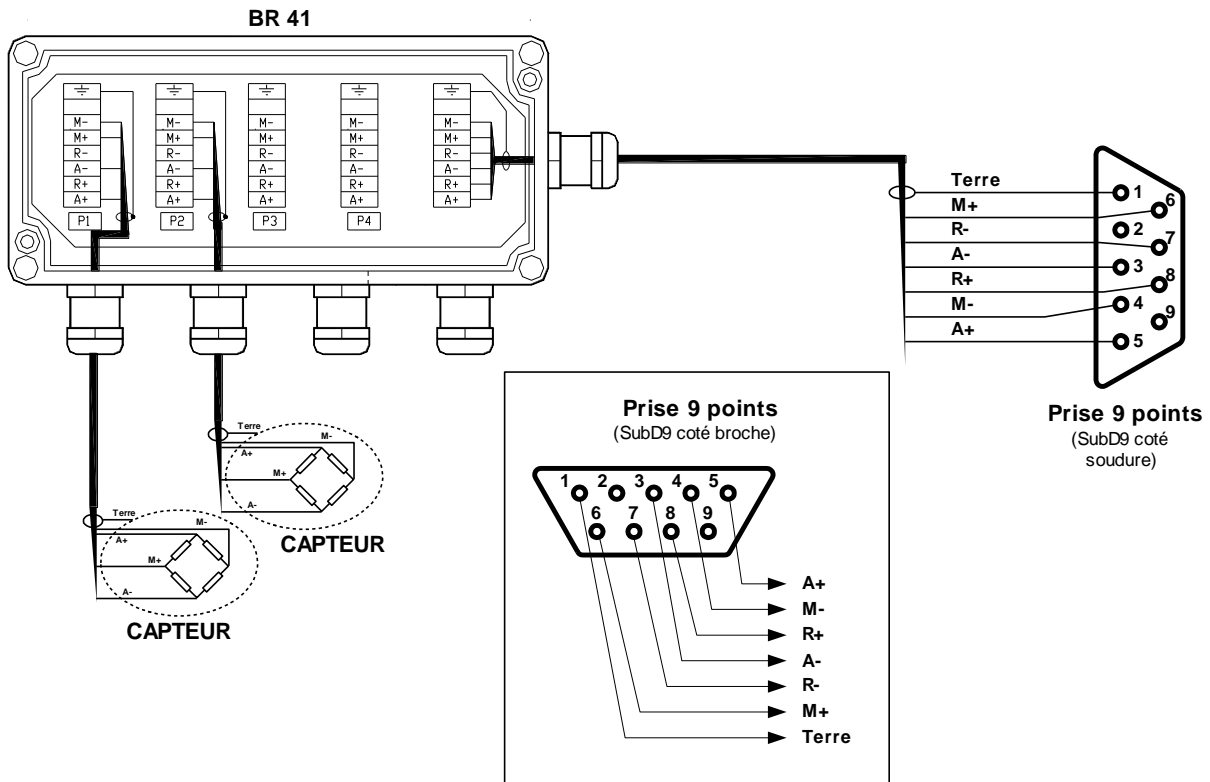


PRINCIPE DE RACCORDEMENT DES CAPTEURS ANALOGIQUES SUR L'INDICATEUR IDE.



1°/ Vérifiez que la prise 9 pts est débranchée du connecteur M1 de l'indicateur IDe.

2°/ Faire le branchement des capteurs et du câble de liaison à l'intérieur de la boîte de raccordement, comme indiqué ci-dessous. (Exemple donné avec une BR41 et deux capteurs)



3°/ Avant de connecter le câble capteur à la prise M1 de l'IDe, il faut vérifier sur la prise 9 points les impédances suivantes :

- entre les broches 3 et 5 (A- et A+) : l'impédance doit être supérieure à 42Ω
- entre les broches 7 et 8 (R- et R+) : l'impédance doit être supérieure à 42Ω
- entre les broches 3 et 7 (A- et R-) : l'impédance doit être égale à 0Ω
- entre les broches 5 et 8 (A+ et R+) : l'impédance doit être égale à 0Ω

Remarque :

Si les alimentations capteur sont encourt-circuit cela provoque la destruction du circuit IC13 MIC4424.

2. PRESENTATION DU MATERIEL

2.1. Caractéristiques techniques

Nombre maximal d'échelons (en mode réglémenté):	6000.
Échelon d'entrée minimal	: 0,75 μ V.
Tension d'alimentation de la cellule de pesée	: 7,5V alternative carrée.
Nombre de mesures / seconde (rapide)	: 60. (180)
Impédance de charge (capteurs analogiques)	: \geq 45 ohms.

Zéro visualisé à 1/4 d'échelon.

Réglage numérique conversationnel par face avant.

Alimentation secteur 230 V / 50 Hz ou 60 Hz + terre < 5 ohms.

Alimentation en tension continue 12 V DC. (Ou 24 V DC en option)

Consommation : 15 à 25VA max, selon la configuration.

Horloge interne et mémoire sauvegardées par pile.

Sur l'IDé 100 :

Afficheur de poids 6 digits par LED de 14 mm.

Guide opérateur 8 caractères alphanumériques de 5 mm.

Clavier : - 4 touches métrologiques,
- et 5 touches applications.

Sur l'IDé 200 :

Afficheur de poids 6 digits par LED de 14 mm.

Guide opérateur 8 caractères alphanumériques de 5 mm.

Clavier : - 4 touches métrologiques,
- et 16 touches numériques d'applications.

Sur l'IDé 300 :

Afficheur de poids 6 digits par LCD de 18 mm.

Guide opérateur de 2 lignes de 16 caractères alphanumériques de 16 mm.

Clavier : - 4 touches métrologiques,
- et 52 touches alphanumériques d'applications.

Sur l'IDé 400 :

Écran LCD 240 pixels par 64 pixels composé du poids sur 6 digits de 15 mm et d'un guide opérateur.

Clavier : - 4 touches métrologiques,
- et 52 touches alphanumériques d'applications.

Sur l'IDé 500 :

Écran LCD 240 pixels par 128 pixels composé du poids sur 6 digits de 15 mm et d'un guide opérateur complet.

Clavier : - 4 touches métrologiques,
- 5 touches applications,
- et un clavier PC 102 touches.

2.2. Les périphériques

L'indicateur IDe dispose en version standard de :

* Deux liaisons séries :

COM1 : RS232 et/ou RS485 2 fils. (Liaison courte distance : 10 mètres max.)

COM2 : Boucle de courant passive, ou en option RS232, RS485, 0/10V, 4/20mA, Boucle de courant active ou passive, Ethernet. (Liaison longue distance : la longueur max. dépendra du type de liaison)

* Une interface USB esclave :

USB : Pour la communication avec un PC. (Liaison courte distance : 3 mètres max.)

* Une interface parallèle :

LPT : Pour l'impression via une imprimante parallèle. (Liaison courte distance : 3 mètres max.)

* Une entrée pour capteurs analogiques : (Pour les indicateurs en versions analogiques)

M1 : Capteur(s) analogique(s) 6 fils. (Liaison longue distance : 150 mètres max.)

Rappel : Seul un câble doit être raccordé sur M1. La mise en parallèle des capteurs se faisant séparément dans une boîte de raccordement.

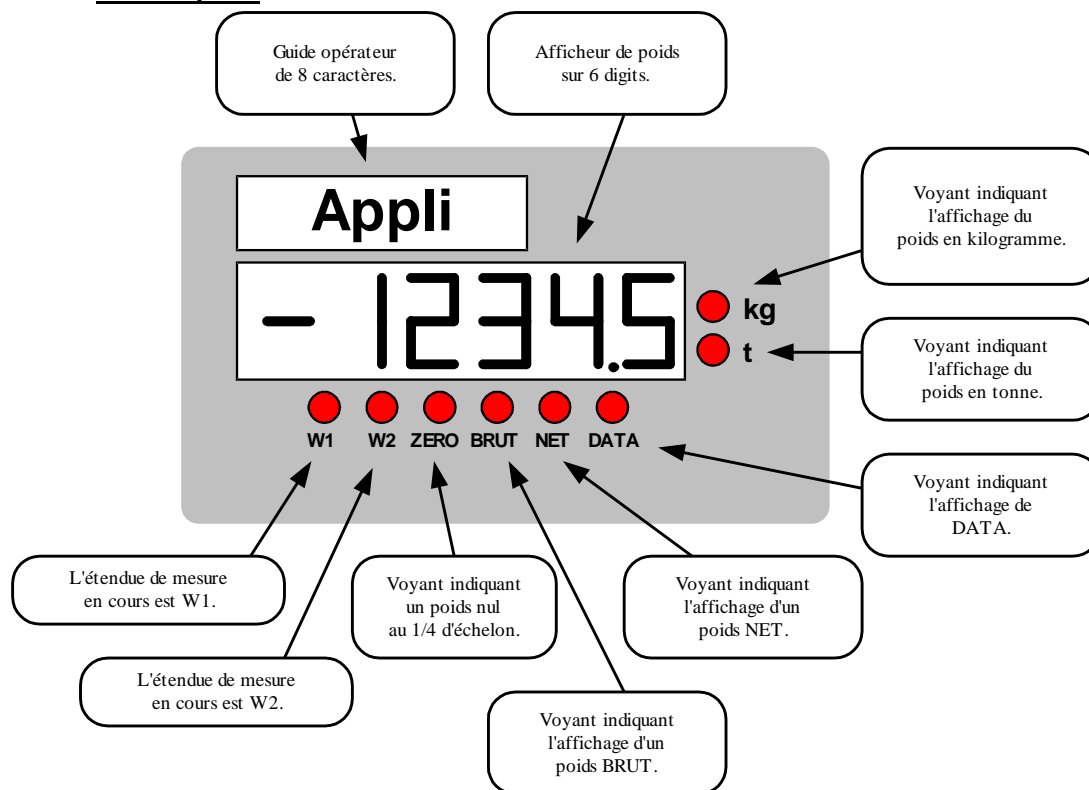
* Une interface bus CAN : (Pour les indicateurs en versions numériques ou en option pour les versions analogiques)

MASTER CAN : Capteur(s) numérique(s), Borne BIP, Répétiteur. (Liaison longue distance : 1 000 mètres max.)

3. LA FACE AVANT

3.1. Affichages et voyants

3.1.1. IDé 100/200

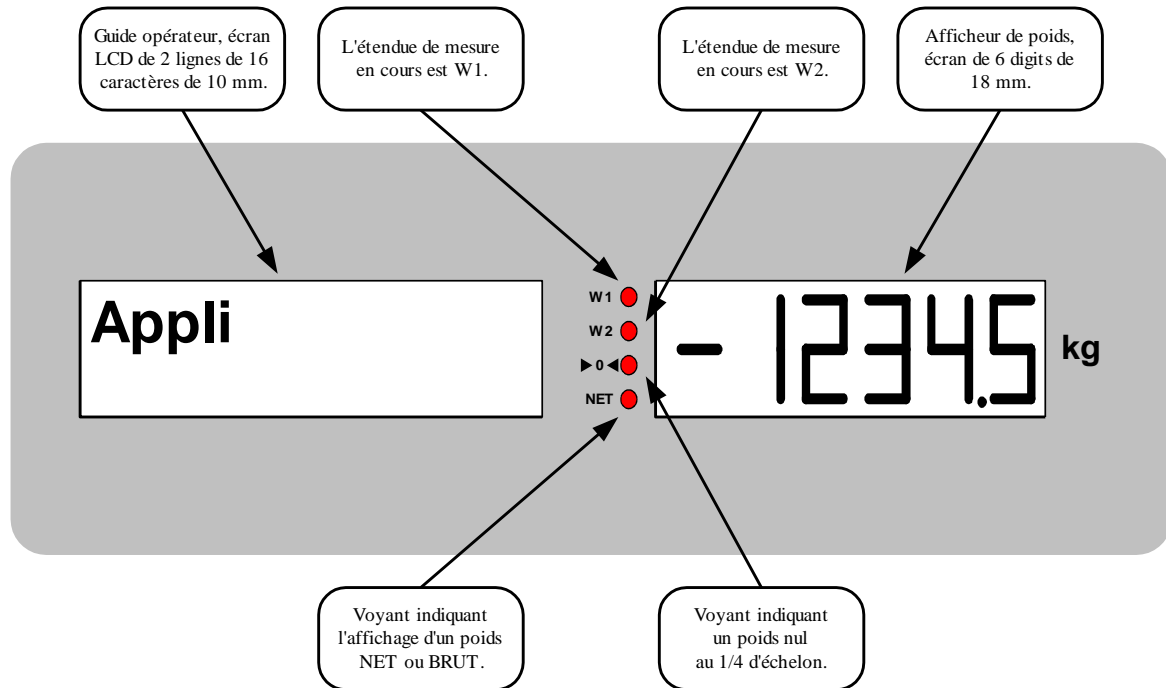


Remarques :

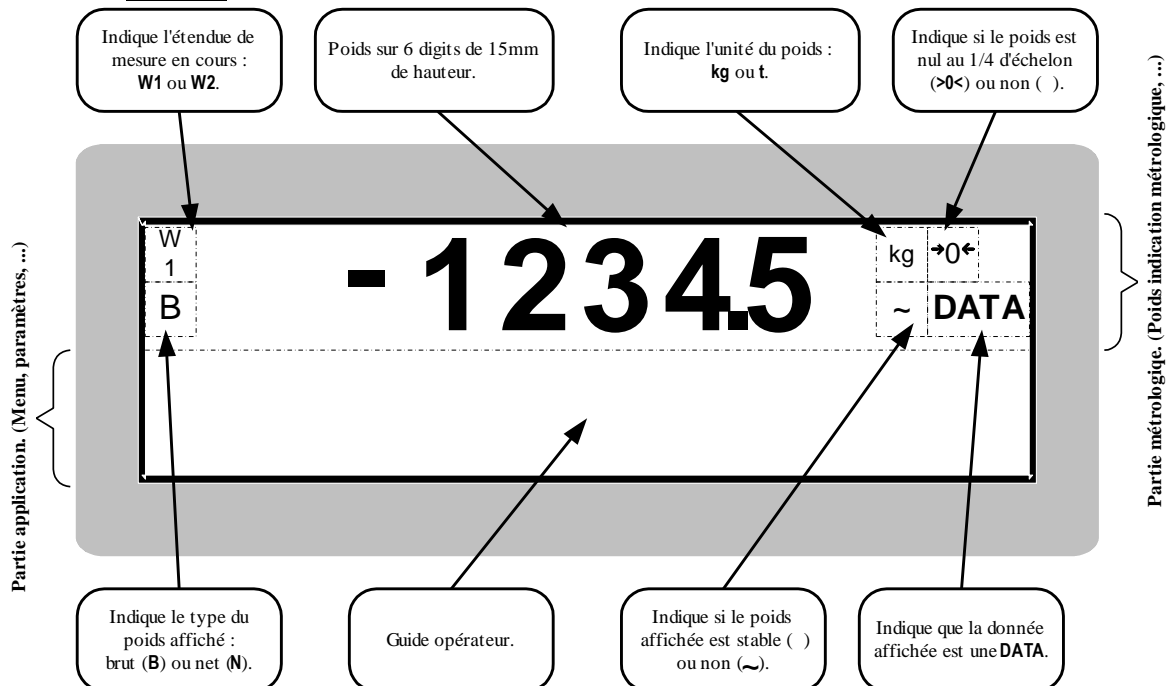
- Les voyants **kg** ou **t** indiquent aussi si le poids est immobile:

Voyant clignotant	⇒	poids instable
Voyant fixe	⇒	poids stable.
- En mode réglage, l'afficheur indique le nombre d'échelons mesurés au 1/10 près :

Exemple: Pont bascule de 50000 kg / 20 kg soit un échelon de 20 kg, d'où 1/10^{ème} d'échelon = 2 kg.
 Les masses étalons déposées sur le pont sont de 10000 kg.
 L'afficheur indique 0500,2 échelons.
 Le résultat de la mesure est 5002 fois 2 kg = 10004 kg. (Erreur de +4 kg)

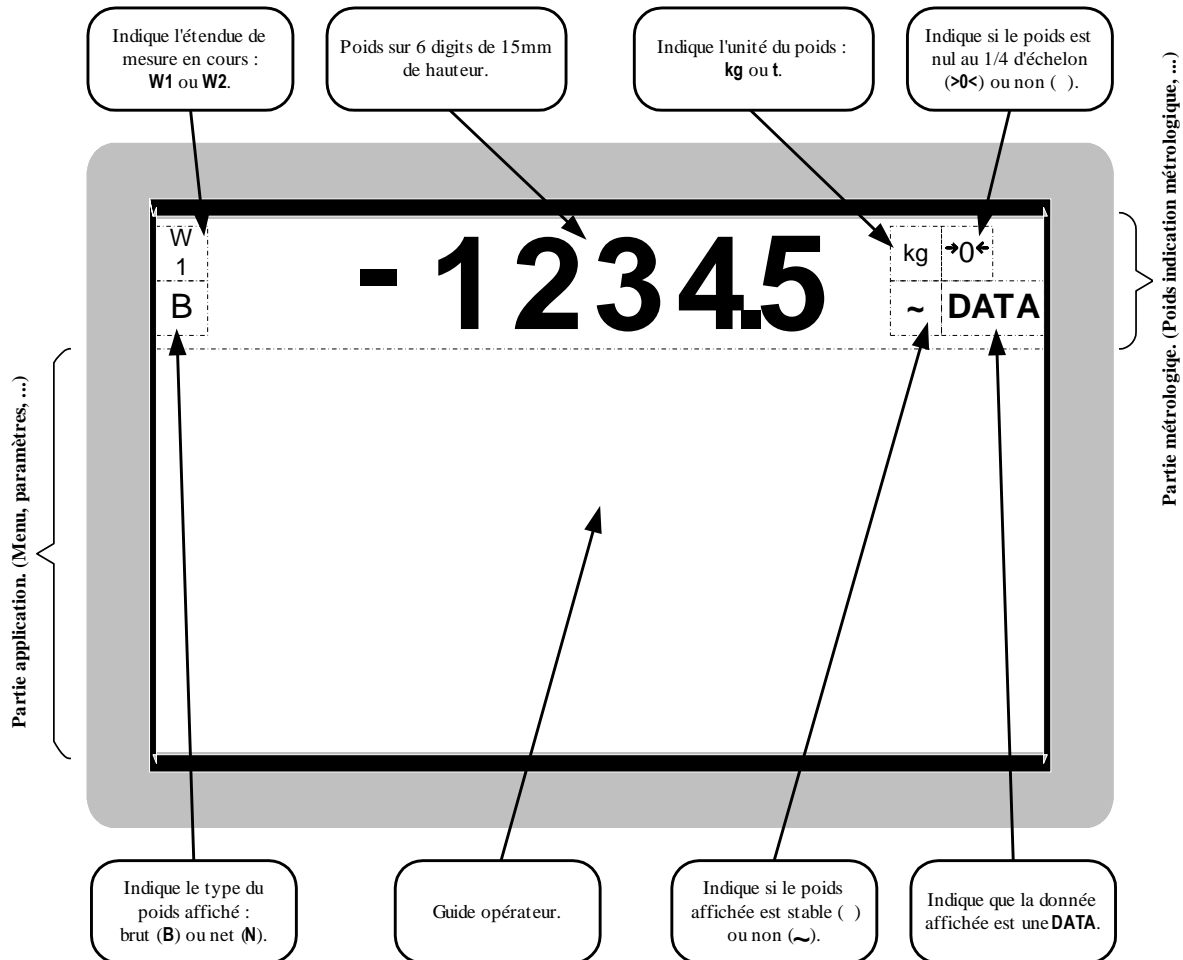
3.1.2. IDé 300**Remarques :**

- Les voyants **W1** ou **W2** indiquent aussi si le poids est immobile :
 Voyant clignotant ⇒ poids instable.
 Voyant fixe ⇒ poids stable.
- Le voyant **NET** indique :
 Voyant éteint ⇒ le poids affiché est un poids Brut.
 Voyant allumé ⇒ le poids affiché est un poids Net.
- En mode réglage, le guide opérateur utilise seulement 8 caractères. (Identique IDé100/200)

3.1.3. IDé 400

Remarque : En mode réglage, le guide opérateur utilise seulement 8 caractères. (Identique IDé100/200/300)

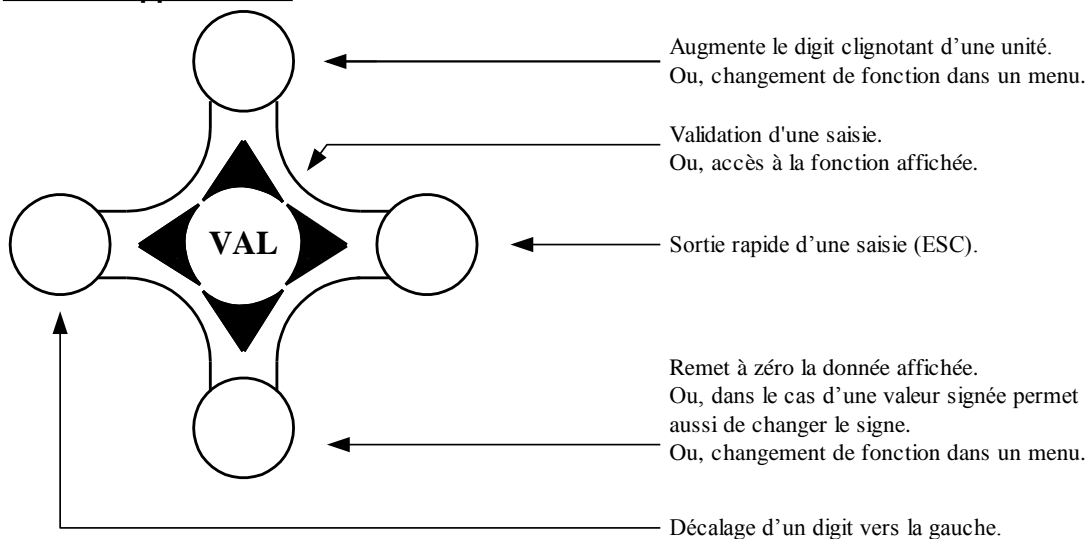
3.1.4. IDé 500

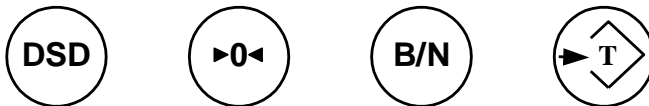


Remarque : En mode réglage, le guide opérateur utilise seulement 8 caractères. (Identique IDé100/200/300/400)

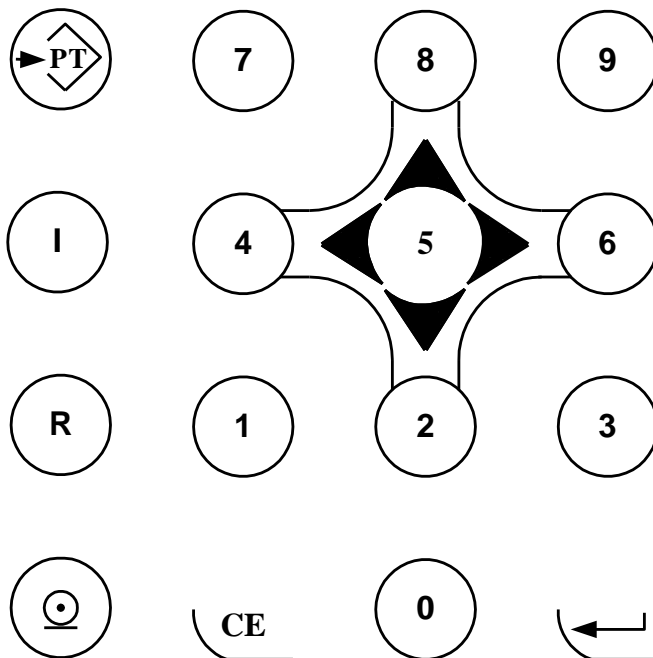
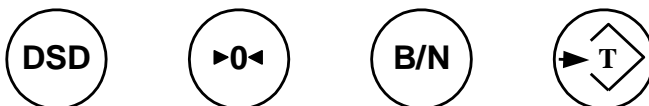
3.2. Clavier de l'IDé 100 / IDé 500

Touches applications:




Touches Métrologiques:**Remarques :**


- Les autres touches ne sont pas utilisées en mode réglage.
- L'IDé500 dispose d'un clavier PC qui n'est pas utilisable en mode réglage.


3.3. Clavier de l'IDé 200**Touches applications:****Touches Métrologiques:**

Touches de 0 à 9 : Touches numériques permettant la saisie des données numériques.

Touches de 2 et 8 : Ces touches numériques composent une pseudo-souris afin de se déplacer dans les différents menus: 2 = ↓
8 = ↑

Touche  : Touche "Correction" permet la remise à zéro de la donnée ou de changer le signe pour les saisies de données signées.

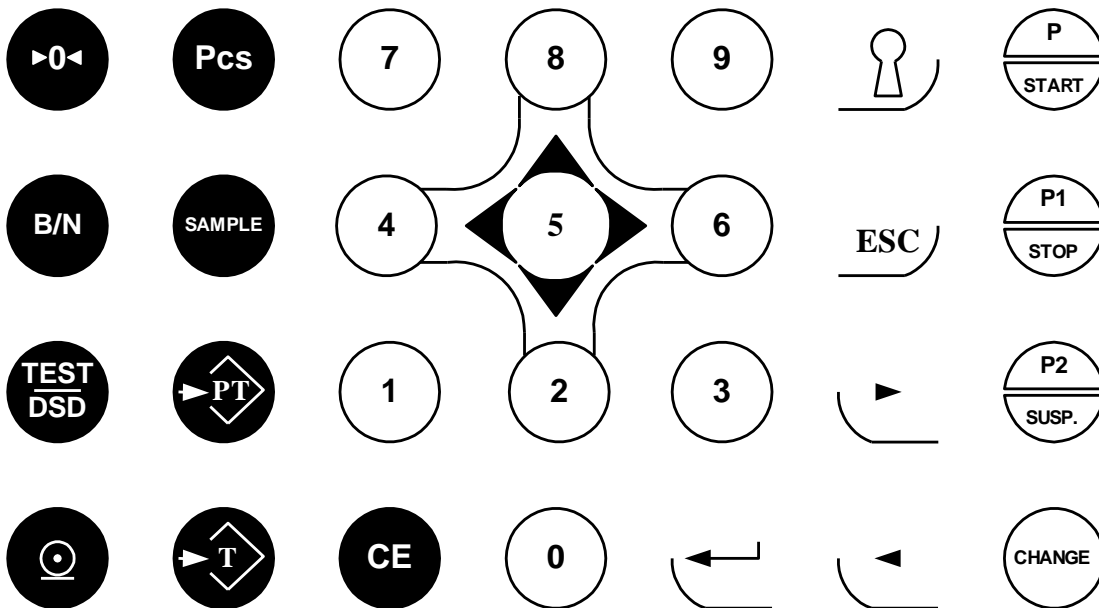
Touche  : Touche "Information", permet de se déplacer dans les menus.

Touche  : Touche "VALIDATION" permet d'entrer dans une fonction ou de valider une donnée.

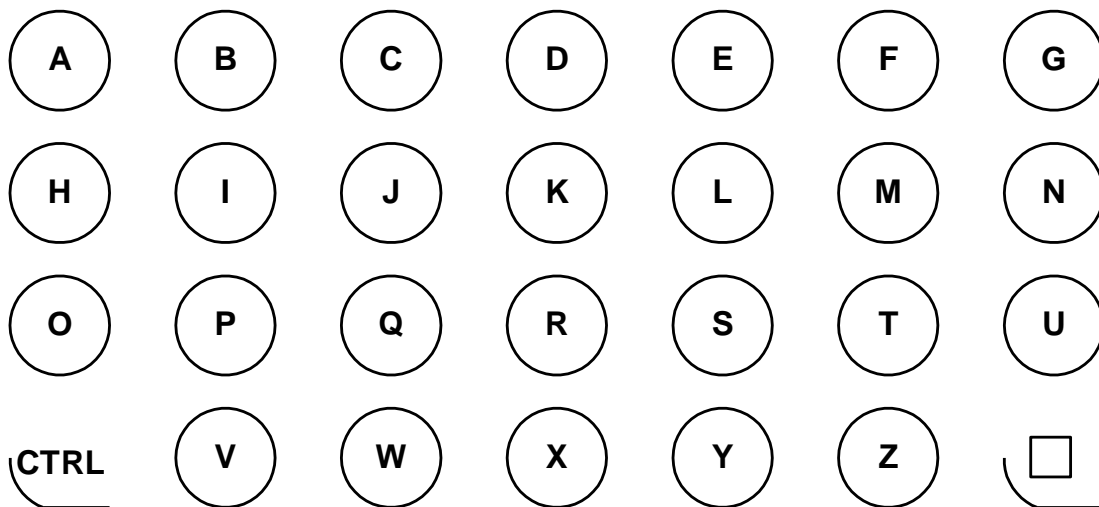
Remarque: Les autres touches ne sont pas utilisées en mode réglage.

3.4. Clavier de l'IDé 300

Touches applications et métrologiques:





Touches alphanumériques:



Touches de 0 à 9 : Touches numériques permettant la saisie des données numériques.

Touches de 2 et 8 : Ces touches numériques composent une pseudo-souris afin de se déplacer dans les différents menus: 2 = ↓
8 = ↑

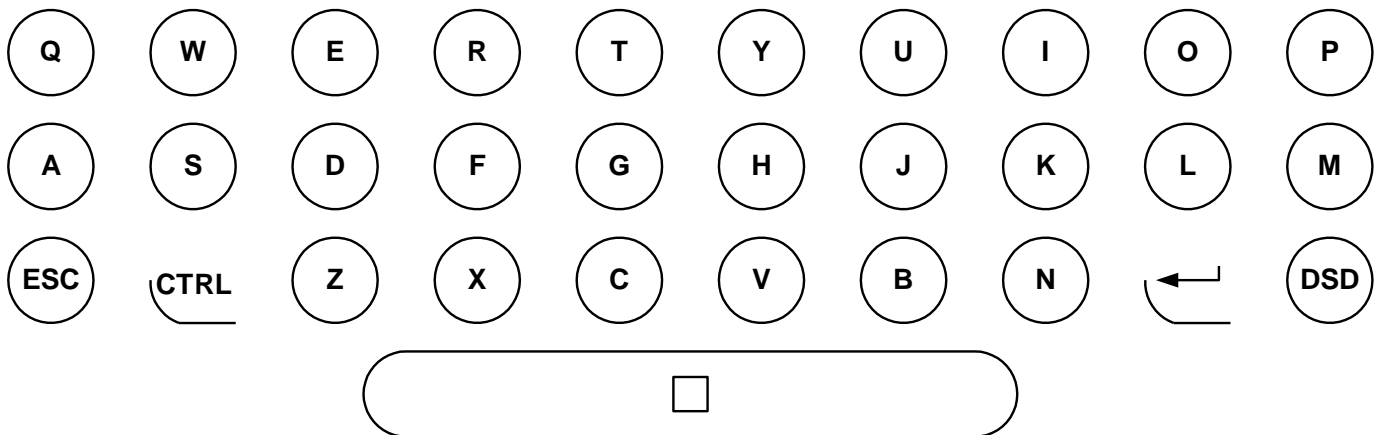
Touche  Touche "Correction" permet la remise à zéro de la donnée ou de changer le signe pour les saisies de données signées.

Touche  Touche "VALIDATION" permet d'entrer dans une fonction ou de valider une donnée.

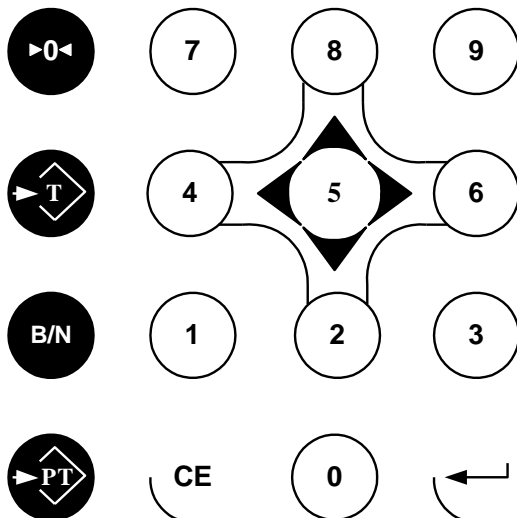
Remarque : Les autres touches ne sont pas utilisées en mode réglage.

3.5. Clavier de l'IDé 400

Touches alphanumériques et applications :




Touches applications et métrologiques:



Touches de 0 à 9 : Touches numériques permettant la saisie des données numériques.

Touches de 2 et 8 : Ces touches numériques composent une pseudo-souris afin de se déplacer dans les différents menus: 2 = ↓
8 = ↑

Touche  Touche "Correction" permet la remise à zéro de la donnée ou de changer le signe pour les saisies de données signées.

Touche  Touche "VALIDATION" permet d'entrer dans une fonction ou de valider une donnée.

Remarque : Les autres touches ne sont pas utilisées en mode réglage.

4. MODE REGLAGE



Cette manipulation doit être effectuée par un agent agréé.











Les deux voyants rouges qui sont situés à l'intérieur, près du buzzer, indiquent le mode en cours :

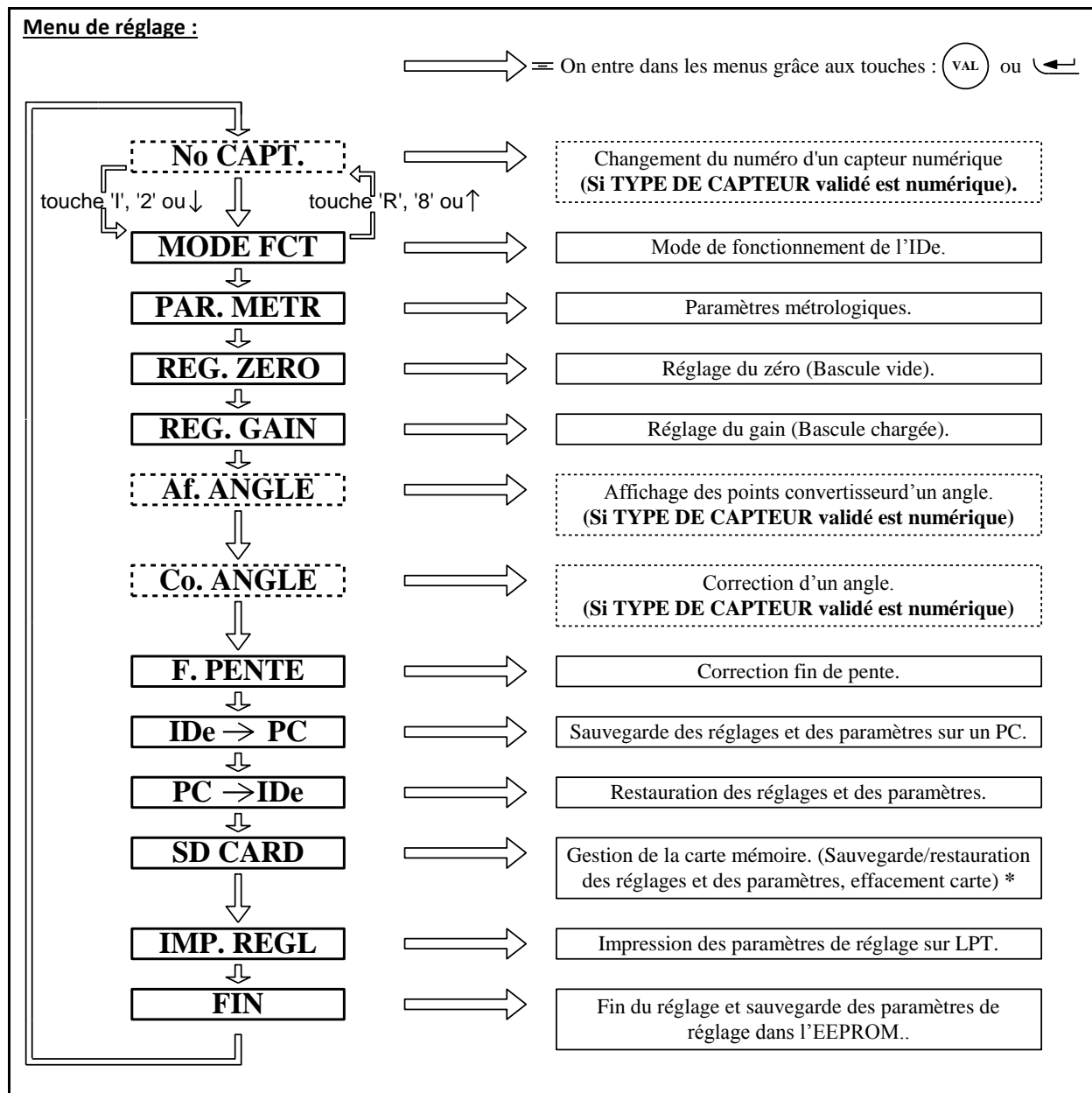
- Allumés → mode normal.
- Eteints → mode réglage.

Passage du mode normal au mode réglage :

La commutation d'un mode à l'autre se fait grâce à l'interrupteur de réglage qui se situe à l'intérieur de l'IDe près de la pile. (Voir dossier technique)

Pour cela il faut procéder de la façon suivante :

- Mettre l'indicateur hors tension, puis commuter l'interrupteur de réglage, remettre l'indicateur sous tension.
- Les phases de démarrage s'affichent "4", "3", "2" puis "1 REGL".
- Sur le guide opérateur vous est proposé le choix de la langue du mode réglage, à l'aide des touches ↓ ou ↑ sélectionnez votre langue.
- Dans le cas des indicateurs IDé 400 et IDé 500, c'est à cette étape que l'on règle le contraste de l'afficheur LCD. C'est ce réglage qui est utilisé au démarrage de l'indicateur.
 - o Pour l'IDé 400, la touche  permet de diminuer le contraste tandis que la touche  permet de l'augmenter.
 - o Pour l'IDé 500, la touche  permet de diminuer le contraste tandis que la touche  permet de l'augmenter.
- Une fois la langue choisie (et suivant le type d'indicateur, le réglage du contraste effectué) on valide avec la touche  (IDé 100/500) ou la touche  (IDe 200/300/400) suivant l'indicateur.
- Le guide opérateur affiche le message **REGLAGE** on valide avec la touche  (IDé 100/500) ou la touche  (IDe 200/300/400) suivant l'indicateur.
- Le menu de réglage est affiché sur le guide opérateur.



* : La gestion de la carte mémoire n'est pas disponible dans tous les logiciels, cela dépend de la version du logiciel.



IMPORTANT : Si une coupure d'alimentation intervient en mode réglage avant que la sauvegarde soit exécutée, tous les paramètres ou valeurs de réglage seront perdus.



4.1. Changement du numéro d'un capteur numérique

Ce menu est proposée seulement si **TYPE DE CAPTEUR = numérique (voir le paragraphe 4.2)**.

Lors d'un changement de capteur il faut donner le numéro de station CAN de l'ancien capteur au nouveau capteur.

Pour cela on valide la fonction "Changement du numéro d'un capteur numérique".

On donne le numéro de station CAN du capteur neuf (53), on valide.

Et on donne ensuite le numéro CAN du capteur à remplacer (nombre de 1 à 12), on valide.

Si le numéro de capteur n'est pas 53 (capteur déjà utilisé), il faut isoler le capteur en débranchant les fils CAN_H et CAN_L des autres capteurs.

On donne le numéro de station CAN du capteur (00), on valide.

Et on donne le numéro CAN du capteur défectueux (nombre de 1 à 12), on valide.

Rebranchez tous les capteurs pour essai.

Remarque : En sortie d'usine les capteurs numériques sont paramétrés avec la valeur **53**.

4.2. Mode de fonctionnement de l'IDe

TYPE INDICATEUR (1/2/3/4/5) : XY

Saisie du type d'indicateur sur 2 chiffres (X et Y), X pour le type de Terminal Sécurité Intrinsèque et Y pour le type de face avant.

X = 0 = pas de TSI.	Y = 0 = réservée.
X = 1 = TSI 1 sur COM2.	Y = 1 = face avant IDé 100.
X = 2 = TSI 2 sur COM2.	Y = 2 = face avant IDé 200.
X = 3 = TSI 3 sur COM2.	Y = 3 = face avant IDé 300.
	Y = 4 = face avant IDé 400.
	Y = 5 = face avant IDé 500.

TYPE CAPTEUR (0=A 1=NMK) : X

0 = capteur(s) analogique(s).
1 = capteur(s) numérique(s) MASTER-K.

NOMBRE DE CAPTEUR (1 a 12) : XX

Cette donnée est importante seulement si le type de capteur est numérique, dans ce cas le nombre de capteur déclaré doit être exact.

INPUT RANGE (mV) 1=10 2=20 3=40 : X

Calibre d'entrée du convertisseur analogique / numérique.

0 = calibre par défaut. (20mV)
1 = calibre 10 mV.
2 = calibre 20 mV.
3 = calibre 40 mV.

MESURES/SECONDE Xx20 (1 a 9) : X

Nombre de mesures par secondes = X x 20.

1 = 20 mesures par seconde.
2 = 40 mesures par seconde.
3 = 60 mesures par seconde.
Etc ...
7 = 140 mesures par seconde.
8 = 160 mesures par seconde.
9 = 180 mesures par seconde.

MULTI. ECHELLE (0=non 1=oui) : X

Si l'instrument possède une plaque avec 2 portées et 2 échelons ce paramètre doit être à 1.

COMMUT. AUTO W2/W1 (0=n 1=o) : X

Commutation automatique de W2 à W1 au retour à zéro. Ce paramètre est pris en compte seulement si le MULTI ETENDUES à été validé.

E2 1=ROMAINE 2=INCLINO 0=RIEN : X

0 = rien de connecté sur l'entrée E2.

1 = commutateur de romaine connecté sur l'entrée E2.

2 = inclinomètre connecté sur l'entrée E2.

MODE REGLEMENTE (0=non 1=oui) : X

Si l'indicateur est destiné à un usage réglementé (transactions commerciales..., l'appareil possède dans ce cas un marquage CE de conformité) ce paramètre doit être obligatoirement à 1.

Dans le cas contraire, les sécurités de 6000 échelons et de zone de mise à zéro semi-automatique sont désactivées.

4.3. Paramètres métrologiques

Dans ce menu vous devez renseigner tous les paramètres suivants :

PORTEE W1 (1kg a 500000kg) : XXXXXX

Portée de l'étendue W1.

ECHELON W1 (max 500,000kg) : XXX,XXX

Echelon de mesure (multiple de 1, 2, 5) de l'étendue W1.

PORTEE W2 (1kg à 500000kg) : XXXXXX

Portée de l'étendue W2, si paramètre multi étendues =1

ECHELON W2 (max 500,000kg) : XXX,XXX

Echelon de mesure (multiple de 1, 2, 5) de l'étendue W2, si le paramètre multi étendues =1.

IMMOBILITE (0,5e a 3,0e) : X,X

Suivant les conditions d'installation de la bascule il sera nécessaire d'ajuster la zone d'immobilité.

NB MESURES IMMOBILES (0..9) : Y

Détermine la rapidité de l'obtention de l'immobilité suivant le calcul: (Y x 8) + 8 (8 à 80 : nombre de mesure nécessaire pour obtenir l'immobilité)

FILTRE NUMERIQUE (XX moy) : XX

Le filtre à zéro signifie que la mesure n'est pas filtrée alors qu'à la valeur 99 le filtre est au maximum.

PESAGE NET (0=N 1=O 2=PT) : X

0 = Le pesage NET n'est pas autorisé. (Toujours en BRUT)

1 = Le pesage NET est autorisé.

2 = Le pesage NET est seulement autorisé avec une tare tabulée.
(Touche TSA dévalidée)

ZERO SUIVEUR (0=non 1=oui) : X

Validation ou non du zéro suiveur.

ZERO M.S.T. (0=non 1=oui) : X

Remise à zéro de la bascule à la mise sous tension de l'IDe dans une plage de +/- 10% de la portée.

4.4. Réglage du zéro

Avant de valider ce menu vérifiez le raccordement des capteurs, l'état du récepteur de charge (Bascule, pont, trémie..).

Le récepteur de charge étant vide et propre vous pouvez valider le réglage du zéro.

La durée de cette opération dépend du temps nécessaire à l'obtention d'une mesure stable, il ne faut donc aucune vibration.... ou un temps calme pour les balances situées à l'extérieur.

4.5. Réglage du gain

Avant de valider ce menu vous devez avoir effectué le réglage du zéro.

Déposez les masses étalons sur le récepteur de charge puis validez le réglage du gain. Le guide opérateur affiche "Valeur du poids étalon (kg)", entrez à l'aide du clavier de l'IDe la somme des masses, puis validez.

La durée de cette opération dépend du temps nécessaire à l'obtention d'une mesure stable, il ne faut donc aucune vibration... ou un temps calme pour les balances situées à l'extérieur.

Remarques :

- Un réglage de bonne qualité nécessite des masses étalons de valeur proche à la portée max. de la bascule.
- Cette opération peut être recommencée plusieurs fois sans décharger les masses.

4.6. Affichage de la valeur d'un angle

Ce menu est activé seulement si le paramètre **TYPE DE CAPTEUR = 1** (Capteur numérique, voir paragraphe 4.2).

En validant ce menu vous devez entrer le numéro de station CAN du capteur pour afficher ces points convertisseurs. Ce menu sert uniquement à vérifier qu'un capteur est bien en ligne ou pour connaître la répartition des charges du récepteur de charge.

4.7. Correction d'un angle

Ce menu est activée seulement si le paramètre **TYPE DE CAPTEUR = 1** (Capteur numérique, voir paragraphe 4.2).

Il permet d'effectuer une correction sur un angle « trop fort » ou « trop faible ». Entrez le numéro de station CAN du capteur à corriger puis la valeur de la correction en point convertisseur.

Remarque : Les capteurs numériques MASTER-K donnent 100 000 pts pour la portée max. du capteur.

4.8. Correction de fin de pente

Ce menu permet de réaliser une faible correction sur la pente (Gain du système).

Elle permet notamment de compenser la variation du facteur « g » en fonction du lieu d'utilisation de l'instrument complet.

Au contrôle de la bascule vous remarquez un léger retard ou avance à pleine charge vous pouvez donc corriger l'erreur grâce à cette fonction.

Validez le menu, puis entrez la valeur de la correction, validez de nouveau.

Vérifiez le résultat de la correction en visualisant l'afficheur de poids.

Remarque : Si le signe moins est affiché devant la donnée, la correction sera négative. Il n'y a aucun signe pour une correction positive. (Changement de signe par la touche "CE" de l'IDé 200/300/400 et par la flèche du bas pour l'IDé 100/500)

4.9. Sauvegarde des réglages et des paramètres sur un PC

Ce menu permet de sauvegarder, dans un fichier texte (.TXT), tous les réglages et les paramètres sur un PC.

Pour cela il faut :

- relier le PC (sur Com1) avec l'IDe (sur Com1), avec un câble de liaison PC/IDe.
- lancer le logiciel Hyper terminal. (Chemin d'accès d'hyperterm.exe: "**C:\ProgramFiles\Accessoires\HyperTerminal\HYPERTRM.EXE**")
- donner un nom à la connexion et valider (TERMINAL.IDE).
- ensuite dans la rubrique "Connecter en utilisant" il faut valider "Diriger vers Com1".
- puis, on configure la connexion en 9600 Bauds, pas de parité, un stop, et aucun contrôle de flux.
- de retour à l'écran principal, il faut aller dans "Transfert" puis dans "Capturer le texte", on définit le nom du fichier de sauvegarde et on valide "Démarrer", le PC est en attente d'informations.
- sur l'IDe il faut valider le menu "**IDe → PC**", il apparaît un autre menu "**Tr . Num ZONE (1/2/3/4/5)**", valider la zone à mémoriser.
- pendant la transmission, la sauvegarde s'affiche à l'écran du PC et l'IDe affiche "**Tr**" avec un curseur animé sur l'afficheur secondaire.
- pour finir la sauvegarde il faut aller dans "Transfert" puis dans "Capturer le texte" et "Arrêter".

Détail des différentes zones mémoires transférables :

ZONE 1 : EEPROM Métrologie.	(Quelques secondes de transfert)
ZONE 2 : EEPROM application.	(Quelques secondes de transfert)
ZONE 3 : RAM application.	(Quelques secondes de transfert)
ZONE 4 : fichier application.	(10 mn de transfert)
ZONE 5 : comprend toutes les zones précédentes.	(10 mn de transfert)

4.10. Restauration des réglages et des paramètres

Ce menu permet de restaurer tous les réglages et les paramètres sauvegarder au préalable, sur un PC, dans un fichier texte (.TXT).

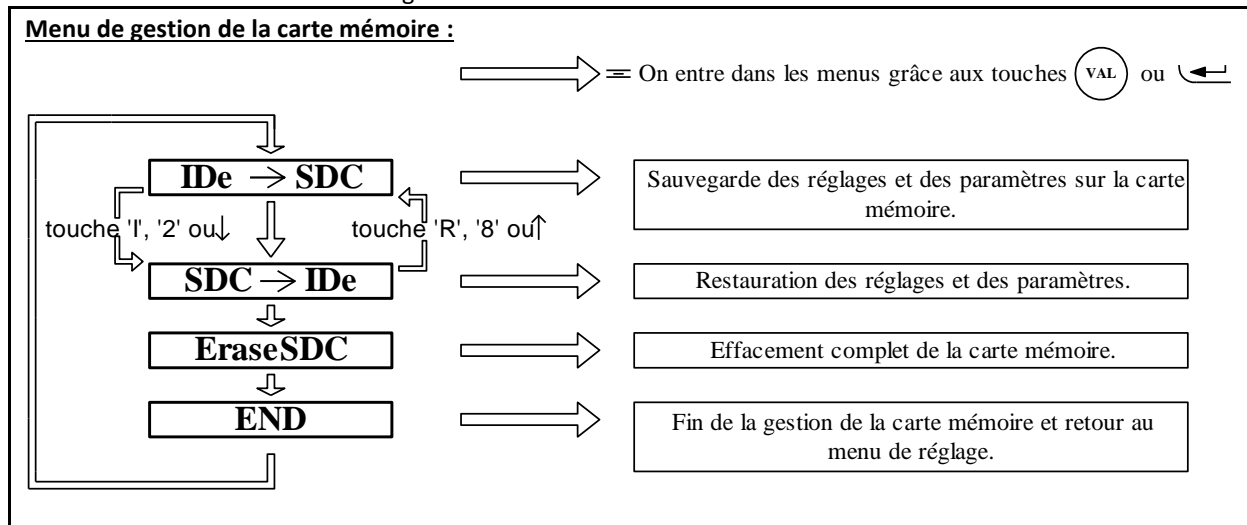
Pour cela il faut :

- relier le PC (sur Com1) avec l'IDe (sur Com1).
- lancer le logiciel Hyper terminal. (Chemin d'accès d'hyperterm.exe: "**C:\ProgramFiles\Accessoires\HyperTerminal\HYPERTRM.EXE**")
- donner un nom à la connexion et valider (TERMINAL.IDE).
- ensuite dans la rubrique "Connecter en utilisant" il faut valider "Diriger vers Com1".
- puis, on configure la connexion en 9600 Bauds, pas de parité, un stop, et aucun contrôle de flux.
- on passe sur l'IDe, il faut valider le menu "**PC → IDe**", il apparaît un autre menu "**Re . Num ZONE (1/2/3/4/5)**", on valide la zone à restaurer, l'IDe est en attente d'informations.
- sur le PC, on va dans "Transfert" puis dans "Envoyer le fichier texte", on sélectionne le fichier de sauvegarde à transférer et on valide "Ouvrir", le PC transmet les informations.
- pendant la transmission l'IDe affiche "Re" avec un curseur animé sur l'afficheur secondaire.

4.11. Gestion de la carte mémoire *

* : La gestion de la carte mémoire n'est pas disponible dans tous les logiciels, cela dépend de la version du logiciel.

Ce menu donne accès au menu de gestion de la carte mémoire suivant :



4.11.1. Sauvegarde des réglages et des paramètres sur la carte mémoire

Cette fonction permet de sauvegarder tous les réglages et les paramètres sur la carte mémoire.

4.11.2. Restauration des réglages et des paramètres

Cette fonction permet de restaurer tous les réglages et les paramètres sauvegarder au préalable sur la carte mémoire.

4.11.3. Effacement complet de la carte mémoire

Cette fonction permet de réinitialiser la carte mémoire. (Formatage de la carte mémoire)



**ATTENTION : CETTE FONCTION RENDRA LA CARTE
MEMOIRE TOTALEMENT VIERGE.**



4.11.4. Fin de la gestion de la carte mémoire

Cette fonction permet de l'effacement complet de la carte mémoire, cette fonction correspond à un formatage de la carte mémoire.

4.12. Impression des paramètres et des valeurs de réglage

Si une imprimante est raccordée sur la prise LPT vous pouvez garder une trace papier des paramètres et valeurs de réglage en validant ce menu.

4.13. Fin du réglage et sauvegarde des données

Validez ce menu pour quitter le mode réglage et sauvegarder les paramètres et les valeurs de réglages. En cours de sauvegarde le guide opérateur indique «**SAUVE**»; cette opération prend plusieurs secondes. Puis le message «**STRAP OFF**» est affiché pour vous indiquer de remettre le commutateur de réglage en position initiale. (Position mode normal)

5. MESSAGES D'ERREURS

5.1. Messages de l'afficheur de poids en mode normal

<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;">A</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">L</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">I</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">M</td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> </tr> </table>		A	L	I	M		Erreur alimentation trop basse.
	A	L	I	M			
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;">R</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">O</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">M</td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> </tr> </table>			R	O	M		Erreur commutateur de la romaine.
		R	O	M			
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;">I</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">N</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">C</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">L</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">I</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">N</td> </tr> </table>	I	N	C	L	I	N	Erreur inclinomètre.
I	N	C	L	I	N		
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;">H</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">G</td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> </tr> </table>			H	G			Erreur convertisseur hors gamme plus. (dépassement de la capacité du convertisseur)
		H	G				
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;">H</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">G</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">-</td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> </tr> </table>			H	G	-		Erreur convertisseur hors gamme moins. (dépassement de la capacité du convertisseur)
		H	G	-			
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;">E</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">E</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">P</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">R</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">O</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">M</td> </tr> </table>	E	E	P	R	O	M	Erreur sur CRC de la mémoire EEPROM. (Il est nécessaire de vérifier les paramètres métrologiques et de refaire un réglage complet zéro et gain)
E	E	P	R	O	M		
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;">E</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">R</td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;">R</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">E</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">F</td> </tr> </table>	E	R		R	E	F	Erreur sur entrée M1. (Vérifier que le câble capteur est bien raccordé)
E	R		R	E	F		
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;">H</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">E</td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> </tr> </table>			H	E			Erreur hors échelle, dépassement de la portée .
		H	E				
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;">H</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">E</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">-</td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> </tr> </table>			H	E	-		Erreur hors échelle, poids en dessous de zéro.
		H	E	-			
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;">O</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">V</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">E</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">R</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">F</td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> </tr> </table>	O	V	E	R	F		Erreur capacité de calcul dépassée.
O	V	E	R	F			
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;">C</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">A</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">P</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">T</td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> </tr> </table>		C	A	P	T		Erreur: un ou plusieurs capteur(s) numérique(s) ne répond(ent) plus. (Vérifier l'alimentation des capteurs et le raccordement)
	C	A	P	T			
<table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px; height: 20px;">N</td> <td style="width: 20px; height: 20px;"></td> <td style="width: 20px; height: 20px;">S</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">E</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">R</td> <td style="width: 20px; height: 20px;">I</td> </tr> </table>	N		S	E	R	I	Erreur numéro de série d'un capteur numérique, le régage des capteurs numériques n'est pas valide. (Refaire un réglage de zéro)
N		S	E	R	I		

5.2. Messages d'erreurs pendant le paramétrage ou le réglage (Sur le guide opérateur)

- Erreur 1 :** Echelon incorrect.
- Erreur 2 :** Echelon différent de 1/2/5.
- Erreur 3 :** Portée supérieure à 500 tonnes.
- Erreur 4 :** Capacité de l'affichage dépassée
- Erreur 5 :** Plus de 6000 échelons.
- Erreur 6 :** Portée W1 incompatible avec W2. (Il faut $W1 < W2$)
- Erreur 7 :** Echelon W1 incompatible avec W2. (e2 doit suivre e1)
-
- Erreur Z :** Erreur pendant la phase de réglage du zéro bascule.
- Erreur G :** Erreur pendant la phase de réglage du gain.
- Erreur R :** Erreur pendant la phase de réglage du gain, le calibre (Input range) n'est pas assez important.
-
- Erreur a :** Type d'indicateur différent d'IDé100/200/300.
- Erreur b :** Type de capteur différent de 0/1.
- Erreur c :** Nombre de capteur différent de 1 à 12.
- Erreur d :** Nombre de mesures par seconde différent de 3 ou 9.
- Erreur e :** Paramètre multi étendues différent de 0/1.
- Erreur f :** Paramètre commutation automatique W2 W1 différent de 0/1.
- Erreur h :** Paramètre romain ou inclinomètre différent de 0/1/2.
- Erreur i :** Paramètre métrologie légale différent de 0/1.
- Erreur j :** Paramètre d'immobilité différent de 0.5e à 3.0e.
- Erreur k :** Paramètre du zéro suiveur différent de 0/1.
- Erreur l :** Paramètre de pesage en poids net autorisé différent de 0/1/2.
- Erreur m :** Paramètre de zéro à la mise sous tension différent de 0/1.
-
- Erreur01 :** La carte mémoire est verrouillée. (Bouton lock sur le coté)
- Erreur02 :** La carte mémoire n'est pas détectée.
- Erreur03 :** Il y a eu un problème de communication avec la carte mémoire.
- Erreur04 :** Il y a eu un problème de communication avec la carte mémoire.
- Erreur05 :** Il y a eu un problème de communication avec la carte mémoire.
- Erreur06 :** La carte mémoire n'est pas formatée, l'effacer.
- Erreur07 :** Il y a eu un problème de communication avec la carte mémoire.
- Erreur08 :** Il y a eu un problème de communication avec la carte mémoire.
- Erreur08 :** Il y a eu un problème de communication avec la carte mémoire.
- Erreur09 :** Il y a eu un problème de communication avec la carte mémoire.
- Erreur10 :** Il y a eu un problème de communication avec la carte mémoire.
- Erreur11 :** Il y a eu un problème de communication avec la carte mémoire.
- Erreur12 :** Il n'y a pas de sauvegarde des paramètres métrologique sur la carte mémoire.
- Erreur13 :** Il n'y a pas de sauvegarde des paramètres application sur la carte mémoire.
- Erreur14 :** Il n'y a pas de sauvegarde de fichier sur la carte mémoire.
- Erreur15 :** Les données de la carte mémoire ne sont pas compatibles avec le logiciel.
- Erreur16 :** Ces données sont protégées.

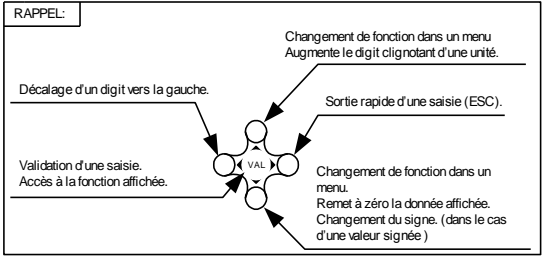
6. RECAPITULATIF DU MENU REGLAGE

Exemple	Afficheur Poids	Guide Opérateur	Commentaire
	XXXXXX	représente la valeur du poids en dixièmes d'échelons	
	HE -	Hors Echelle négatif (zone -9 échelons)	
	HE +	Hors Echelle positif (zone Max +9 échelons)	
	HG	Hors Gamme	
	CAPT	Pas de réponse capteurs numériques	
	I.Regl	I.Regl	Si capteurs numériques (voir Mode de fonctionnement)
	I.Regl	C : X	Capteurs numériques N° X ne répond pas
	I.Regl	ENGLISH	Message des menus en Anglais
		DEUTSCH	Message des menus en Allemand
		FRANCAIS	Message des menus en Français
	I.Regl	Réglage	
	XXXXXX	No capteur	Si capteurs numériques (voir Mode de fonctionnement)
	53	Numéro capteur (01 à 12)	
	00	Nouveau numéro capteur (01 à 12)	
	XXXXXX	Mode fonct.	
IDe 100	01	Type indicateur sur 2 chiffres : XY	X: 1= TSI 1 com2, 2= TSI 2 com2, 3= TSI 3 com2. Y: 1= IDe 100, 2= IDe 200, 3= IDe 300, 4= IDe 400, 5= IDe 500.
Ana.	0	Type Capteurs 0 = ana 1 = Num2 = HBM	
1 capt.	01	Nbre Capteurs (1 à 12)	
20 mV	2	Input range (1 = 10mV 2 = 20 mV 3=40mV)	
60 ms	3	Mesures / s (X x 20ms avec X compris entre 1 à 9)	
Non	0	Multi. échelles (0 = non 1 = oui)	
Non	0	Comm. auto W1/W2 (0 = non 1 = oui)	
Non	0	E2 (1 = Romaine 2 = inclinomètre)	
Oui	0	Mode réglementé (0 = non 1 = oui)	
XXXXXX	Par.Metro	Portée W1 (1kg à 50000kg)	
50 t	050000	Echelon W1 (Max: 500,000kg)	
par 20 kg	020.000	Portée W2 (1kg à 50000kg)	Si multi echelle = 1 (mode fonct.)
	000000	Echelon W2 (Max: 500,000kg)	Si multi echelle = 1 (mode fonct.)
	000000	Immobilité (0,5e à 3,0e)	
Regl. immo.	1,0	Nb mesures immobiles (0 à 9)	
	3	Filtre numérique (XX moy.)	
Regl. fil.	30	Pesage net (0 = non 1 = oui)	
Oui	1	Zero suiveur (0 = non 1 = oui)	
Non	0	Zero M.S.T. (0 = non 1 = oui)	
Non	0		
XXXXXX	Reg. Zero	Reglage	

XXXXXX	Reg. Gain	Valeur du poids étalon (kg)	
000000		Saisie de la valeur du poids étalon (kg) ex: 24000kg	
024000		Nb echel	
XXXXXX			
000000	Ai. ANGLE	Numéro capteur (01 à 12)	
00		N° serie et en alternance valeur du N° de serie	
YYYYYY			
000000	Co. ANGLE	Numéro capteur (01 à 12)	
"00"		Correction en nb points (+/- XX)	
"00"		Att. 15s	

XXXXXX	F. Pente	Correction en dixième échelon (+/- XX)	
00			
XXXXXX	IDe--> PC	Tr. Num zone (0/1/2/3/4/5)	
0		Tr /	
-----		Rem: la barre de fraction est animée pendant le transfert.	
XXXXXX	PC--> IDe	Re. Num zone (0/1/2/3/4/5)	
0		Re-	
-----		Rem: la barre de fraction est animée pendant le transfert.	
CARD	SD CARD	WRITE...	
	IDe--> SDC	READ ...	
	SDC--> IDe	ERASE...	
	EraseSDC		
	END		
XXXXXX	IMP.REGL	IMPRIME	

XXXXXX	FIN	SAUVE	Rem: si aucun paramètre n'a été modifié le message "SAUVE" n'apparaît pas.
-----		Strapp Off	



passage de + à - par touche "CE" pour l'IDe200/300/400 et par la flèche du bas pour l'IDe100/500

passage de + à - par touche "CE" pour l'IDe200/300/400 et par la flèche du bas pour l'IDe100/500

7. ANNEXES

7.1. Raccordement des différentes prises

Repère N° de Broches	M1	MASTER CAN	COM1		COM2				Connect. AUX.
			RS232	RS485	BDC passive	Options		RS485	
						BDC passive/active	RS232	RS485	
1	⏏	⏏	⏏	⏏	⏏	⏏	⏏	⏏	0V V Batterie +12Vout Commun E E1+ E2+
2	N.U.	N.U.	Rx	N.U.	N.U.	N.U.	Rx	N.U.	
3	A-	CAN_H	Tx	N.U.	N.U.	N.U.	Tx	N.U.	
4	M-	CAN_L	N.U.	RxTx+	R+	R+	N.U.	Rx+	
5	A+	V+	N.U.	RxTx-	R-	R-	N.U.	Rx-	
6	M+	0V	DTR	N.U.	N.U.	N.U.	DTR	N.U.	
7	R-		0V	0V	N.U.	0V_Iso	0V_Iso	0V_Iso	
8	R+		N.U.	N.U.	T+	T+	N.U.	Tx+	
9	N.U.		N.U.	N.U.	T-	T-	N.U.	Tx-	

7.2. Positions et fonctions des différents cavaliers de la carte

