

Manuel d'utilisation original

BPS 348i

Système de positionnement à codes à barres



© 2021

Leuze electronic GmbH + Co. KG

In der Braike 1

73277 Owen / Germany

Phone: +49 7021 573-0

Fax: +49 7021 573-199

www.leuze.com

info@leuze.com

1	À propos de ce document	6
1.1	Moyens de signalisation utilisés	6
2	Sécurité	8
2.1	Utilisation conforme	8
2.2	Emplois inadéquats prévisibles	8
2.3	Personnes qualifiées	9
2.4	Exclusion de responsabilité	9
2.5	Avertissements de laser	10
3	Description de l'appareil	11
3.1	Aperçu de l'appareil	11
3.1.1	Généralités	11
3.1.2	Caractéristiques	11
3.1.3	Accessoires	12
3.1.4	Modèle avec chauffage	12
3.2	Connectique.....	13
3.2.1	Boîtier de raccordement MS 348 avec connecteurs M12	13
3.2.2	Boîtier de raccordement MK 348 avec bornes à ressort	13
3.2.3	Boîtier de raccordement ME 348 103 avec câbles avec connecteur M12	15
3.3	Éléments d'affichage.....	15
3.3.1	Affichage à LED	16
3.3.2	Affichage à l'écran	18
3.4	Bande à codes à barres.....	20
3.4.1	Généralités	20
3.4.2	Codes à barres de commande	22
3.4.3	Étiquette à marque	26
3.4.4	Bandes jumelles	27
4	Fonctions	29
4.1	Mesure de la position.....	29
4.2	Mesure de la vitesse	30
4.3	Données temps de réaction	30
4.4	Outil webConfig	30
4.5	Analyse de la qualité de lecture	31
4.6	Demande de statut pour la mesure de la position/vitesse	32
4.7	Mesure de la distance à la bande à codes à barres	32
5	Applications	33
5.1	Appareil de contrôle de rayonnages	34
5.2	Convoyeur aérien	35
5.3	Grues à portique	36
6	Montage	37
6.1	Montage de la bande à codes à barres	37
6.1.1	Remarques concernant le montage et l'application.....	37
6.1.2	Sectionnement de bandes à codes à barres	38
6.1.3	Montage de la BCB	39

6.2	Montage du système de positionnement à codes à barres	43
6.2.1	Remarques relatives au montage	43
6.2.2	Orientation du BPS par rapport à la bande à codes à barres	45
6.2.3	Montage avec pièce de fixation BTU 0300M-W	46
6.2.4	Montage avec équerre de fixation BT 300 W	46
6.2.5	Montage avec une pièce de fixation BT 56	47
6.2.6	Montage avec une pièce de fixation BT 300-1	47
6.2.7	Montage avec vis de fixation M4	47
7	Raccordement électrique	48
7.1	Mémoire de paramètres externe dans le boîtier de raccordement	48
7.2	Boîtier de raccordement MS 348 avec connecteurs	49
7.3	Boîtier de raccordement MK 348 avec bornes à ressort	50
7.4	Boîtier de raccordement ME 348 103 avec câbles avec connecteur M12.....	51
7.5	Affectation des broches	52
7.5.1	PWR / SW IN/OUT (Power et entrée/sortie de commutation).....	52
7.5.2	HÔTE / BUS IN (hôte/entrée bus, Ethernet)	54
7.5.3	BUS OUT (hôte/sortie bus, Ethernet).....	55
7.5.4	USB maintenance	56
7.6	Topologies PROFINET	56
7.6.1	Topologie en étoile	56
7.6.2	Topologie en bus.....	57
7.6.3	Câblage PROFINET	58
7.7	Blindage et longueurs des câbles	58
8	Mise en service - Configuration de base	59
8.1	Configuration de l'interface PROFINET	59
8.1.1	Profil de communication PROFINET	60
8.1.2	Classes de conformité	61
8.2	Démarrage de l'appareil.....	61
8.3	Configuration pour commande SIMATIC S7 de Siemens	61
8.4	Modules de configuration PROFINET	64
8.4.1	Récapitulatif des modules	64
8.4.2	Module DAP – Paramètres définis fixes.....	67
8.4.3	Module 1 – Valeur de la position	67
8.4.4	Module 2 – Préréglage statique	69
8.4.5	Module 3 – Préréglage dynamique	69
8.4.6	Module 4 – Entrée/sortie IO 1	70
8.4.7	Module 5 – Entrée/sortie IO 2	75
8.4.8	Module 6 – Statut et commande	79
8.4.9	Module 7 – Plage limite 1 de la position.....	82
8.4.10	Module 8 – Plage limite 2 de la position.....	82
8.4.11	Module 9 – Comportement en cas d'erreur	83
8.4.12	Module 10 – Vitesse	84
8.4.13	Module 11 – Limite statique 1 de la vitesse	85
8.4.14	Module 12 – Limite statique 2 de la vitesse	86
8.4.15	Module 13 – Limite statique 3 de la vitesse	87
8.4.16	Module 14 – Limite statique 4 de la vitesse	88
8.4.17	Module 15 – Limite dynamique de la vitesse	89
8.4.18	Module 16 – Statut de la vitesse	90
8.4.19	Module 20 – Résolution libre	91
8.4.20	Module 21 – Distance à la bande à codes à barres (BCB)	92
8.4.21	Module 22 – Codes à barres de marque et de commande	92
8.4.22	Module 23 – Correction de la valeur de bande	93
8.4.23	Module 24 – Qualité de lecture	94
8.4.24	Module 25 – Statut de l'appareil	95
8.4.25	Module 26 – Statut avancé.....	95
8.4.26	Module 28 - Valeur de la position 16 bits	96

9	Mise en service – outil webConfig	97
9.1	Installer le logiciel	97
9.1.1	Configuration système requise	98
9.1.2	Installer le pilote USB	98
9.2	Démarrer l'outil webConfig.....	98
9.3	Brève description de l'outil webConfig	99
9.3.1	Récapitulatif.....	99
9.3.2	Fonction PROCESSUS	101
9.3.3	Fonction ALIGNEMENT	101
9.3.4	Fonction CONFIGURATION	102
9.3.5	Fonction DIAGNOSTIC	105
9.3.6	Fonction MAINTENANCE	106
10	Diagnostic et résolution des erreurs	107
10.1	Que faire en cas d'erreur ?	107
10.1.1	Diagnostic spécifique à PROFINET	107
10.1.2	Diagnostic avec l'outil webConfig	108
10.2	Affichage des témoins lumineux	108
10.3	Messages d'erreur à l'écran.....	109
10.4	Liste de contrôle des causes d'erreur	110
11	Entretien et élimination	113
11.1	Nettoyage	113
11.2	Entretien	113
11.2.1	Mise à jour des microprogrammes	113
11.2.2	Réparation de la BCB à l'aide du kit de réparation.....	113
11.3	Élimination	115
12	Service et assistance.....	116
13	Caractéristiques techniques	117
13.1	Caractéristiques générales	117
13.1.1	BPS sans chauffage	119
13.1.2	BPS avec chauffage	120
13.2	Bande à codes à barres.....	120
13.3	Encombrement	122
13.4	Encombrement des accessoires.....	124
13.5	Encombrement de la bande à codes à barres.....	128
14	Informations concernant la commande et accessoires	129
14.1	Aperçu des différents types de BPS 348i	129
14.2	Boîtiers de raccordement.....	129
14.3	Accessoires - Câbles	129
14.4	Autres accessoires	130
14.5	Bandes à codes à barres.....	131
14.5.1	Bandes à codes à barres standard	131
14.5.2	Bandes à codes à barres spéciales	131
14.5.3	Bandes jumelles	132
14.5.4	Bandes de réparation	132
14.5.5	Étiquettes à marque et étiquettes de commande.....	133
15	Déclaration de conformité CE.....	134
16	Annexe	135
16.1	Modèles de code à barres	135

1 À propos de ce document

1.1 Moyens de signalisation utilisés

Tab. 1.1: Symboles d'avertissement et mots de signalisation

	Symbole en cas de dangers pour les personnes
	Symbole en cas de danger en présence d'un rayonnement laser potentiellement dangereux pour la santé
	Symbole annonçant des dommages matériels possibles
REMARQUE	Mot de signalisation prévenant de dommages matériels Indique les dangers pouvant entraîner des dommages matériels si les mesures pour écarter le danger ne sont pas respectées.
ATTENTION	Mot de signalisation prévenant de blessures légères Indique les dangers pouvant entraîner des blessures légères si les mesures pour écarter le danger ne sont pas respectées.
AVERTISSEMENT	Mot de signalisation prévenant de blessures graves Indique les dangers pouvant entraîner des blessures graves ou mortelles si les mesures pour écarter le danger ne sont pas respectées.

Tab. 1.2: Autres symboles

	Symbole pour les astuces Les textes signalés par ce symbole donnent des informations complémentaires.
	Symbole pour les étapes de manipulation Les textes signalés par ce symbole donnent des instructions concernant les manipulations.
	Symbole pour les résultats de manipulation Les textes signalés par ce symbole décrivent les résultats des manipulations précédentes.

Tab. 1.3: Termes et abréviations

BCB	Bande à codes à barres
BPS	Système de positionnement à codes à barres
CFR	Code of Federal Regulations (code des règlements fédéraux, États-Unis)
DAP	Device Access Point
DCP	Discovery and Configuration Protocol
CEM	Compatibilité électromagnétique
EN	Norme européenne
FE	Terre de fonction
GSD	General Station Description
GSDML	Generic Station Description Markup Language
GUI	Interface utilisateur graphique (Graphical User Interface)
IO ou E/S	Entrée/sortie (Input/Output)
I&M	Information & Maintenance
IP	Protocole Internet
LED	Diode lumineuse (Light Emitting Diode)
MAC	Media Access Control
MVS	Type de code à barres de commande
MV0	Type de code à barres de commande
NEC	National Electric Code
OSI	Open Systems Interconnection Model
TBTP	Très basse tension de protection (Protective Extra Low Voltage, PELV)
RT	Real Time
SNMP	Simple Network Management Protocol
API	Automate programmable industriel (équivalent à l'anglais Programmable Logic Controller, PLC)
TCP	Transmission Control Protocol
UDP	User Datagram Protocol
USB	Universal Serial Bus
UL	Underwriters Laboratories
UV	Ultraviolet
XML	Extensible Markup Language

2 Sécurité

Le présent capteur a été développé, produit et testé dans le respect des normes de sécurité en vigueur. Il a été réalisé avec les techniques les plus modernes.

2.1 Utilisation conforme

L'appareil est un système optique de mesure qui, à l'aide d'un laser rouge visible de classe laser 1, détermine sa position par rapport à une bande à codes à barres fixe.

Toutes les indications de précision du système de mesure BPS 300 se rapportent à la position relative par rapport à la bande à codes à barres fixe.

 ATTENTION	
	<p>N'utiliser que des bandes à codes à barres approuvées !</p> <p>Les bandes à codes à barres approuvées par Leuze et mentionnées comme accessoires sur le site internet de Leuze sont une partie essentielle du système de mesure.</p> <p>Les bandes à codes à barres qui ne sont pas approuvées par Leuze ne sont pas autorisées. L'utilisation conforme n'est pas donnée dans ce cas.</p>

Domaines d'application

Le BPS est conçu pour le positionnement pour les domaines d'application suivants :

- Convoyeur aérien
- Axes de translation et de levage d'appareils de contrôle de rayonnages
- Unités de triage
- Portiques de chargement et leurs chariots
- Ascenseurs

 ATTENTION	
	<p>Respecter les directives d'utilisation conforme !</p> <p>La protection de l'utilisateur et de l'appareil n'est pas garantie si l'appareil n'est pas employé conformément aux directives d'utilisation conforme.</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Employez toujours l'appareil dans le respect des directives d'utilisation conforme. ↳ La société Leuze electronic GmbH + Co. KG décline toute responsabilité en cas de dommages résultant d'une utilisation non conforme. ↳ Lisez le présent manuel d'utilisation avant de mettre l'appareil en service. L'utilisation conforme suppose d'avoir pris connaissance de ce manuel d'utilisation.

AVIS	
	<p>Respecter les décrets et règlements !</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Respectez les décrets locaux en vigueur, ainsi que les règlements des corporations professionnelles.

2.2 Emplois inadéquats prévisibles

Toute utilisation ne répondant pas aux critères énoncés au paragraphe « Utilisation conforme » ou allant au-delà de ces critères n'est pas conforme.

En particulier, les utilisations suivantes de l'appareil ne sont pas permises :

- dans des pièces à environnement explosif
- à des fins médicales
- comme composant de sécurité autonome au sens de la directive européenne relative aux machines

AVIS	
	Si le fabricant de machines prend en compte les aspects conceptuels correspondants lors de la combinaison des composants, l'utilisation comme élément sécuritaire au sein d'une fonction de sécurité est possible.

AVIS	
	<p>Interventions et modifications interdites sur l'appareil !</p> <ul style="list-style-type: none"> ↪ N'intervenez pas sur l'appareil et ne le modifiez pas. Les interventions et modifications de l'appareil ne sont pas autorisées. ↪ L'utilisation d'une bande à code à barres non approuvée par Leuze équivaut à une intervention ou à une modification de l'appareil/du système de mesure. ↪ Ne jamais ouvrir l'appareil. Il ne contient aucune pièce que l'utilisateur doit régler ou entretenir. ↪ Toute réparation doit exclusivement être réalisée par Leuze electronic GmbH + Co. KG.

2.3 Personnes qualifiées

Seules des personnes qualifiées sont autorisées à effectuer le raccordement, le montage, la mise en service et le réglage de l'appareil.

Conditions pour les personnes qualifiées :

- Elles ont bénéficié d'une formation technique appropriée.
- Elles connaissent les règles et dispositions applicables en matière de protection et de sécurité au travail.
- Elles connaissent le manuel d'utilisation de l'appareil.
- Elles ont été instruites par le responsable en ce qui concerne le montage et la manipulation de l'appareil.

Personnel qualifié en électrotechnique

Les travaux électriques ne doivent être réalisés que par des experts en électrotechnique.

Les experts en électrotechnique sont des personnes qui disposent d'une formation spécialisée, d'une expérience et de connaissances suffisantes des normes et dispositions applicables pour être en mesure de travailler sur des installations électriques et de reconnaître par elles-mêmes les dangers potentiels.

En Allemagne, les experts en électrotechnique doivent satisfaire aux dispositions du règlement de prévention des accidents de la DGUV, clause 3 (p. ex. diplôme d'installateur-électricien). Dans les autres pays, les dispositions correspondantes en vigueur doivent être respectées.

2.4 Exclusion de responsabilité

Leuze electronic GmbH + Co. KG ne peut pas être tenue responsable dans les cas suivants :

- L'appareil n'est pas utilisé de façon conforme.
- Les emplois inadéquats raisonnablement prévisibles ne sont pas pris en compte.
- Le montage et le raccordement électrique ne sont pas réalisés par un personnel compétent.
- Des modifications (p. ex. de construction) sont apportées à l'appareil.

2.5 Avertissements de laser

 ATTENTION	
	<p>RAYONNEMENT LASER – APPAREIL À LASER DE CLASSE 1</p> <p>L'appareil satisfait aux exigences de la norme CEI/EN 60825-1:2014 imposées à un produit de la classe laser 1, ainsi qu'aux règlements de la norme U.S. 21 CFR 1040.10 avec les divergences données dans la « Notice laser n°56 » du 8 mai 2019.</p> <p>ATTENTION : l'ouverture de l'appareil peut entraîner une exposition à des rayonnements dangereux.</p> <ul style="list-style-type: none">↳ Veuillez respecter les directives légales et locales de protection laser.↳ Les interventions et modifications de l'appareil ne sont pas autorisées. L'appareil ne contient aucune pièce que l'utilisateur doit régler ou entretenir. Toute réparation doit exclusivement être réalisée par Leuze electronic GmbH + Co. KG.

3 Description de l'appareil

3.1 Aperçu de l'appareil

3.1.1 Généralités

Le système de positionnement à codes à barres BPS détermine, avec un laser en lumière rouge visible, sa position et sa vitesse relativement à une bande à codes à barres placée le long de sa trajectoire. Ceci a lieu en plusieurs étapes comme suit :

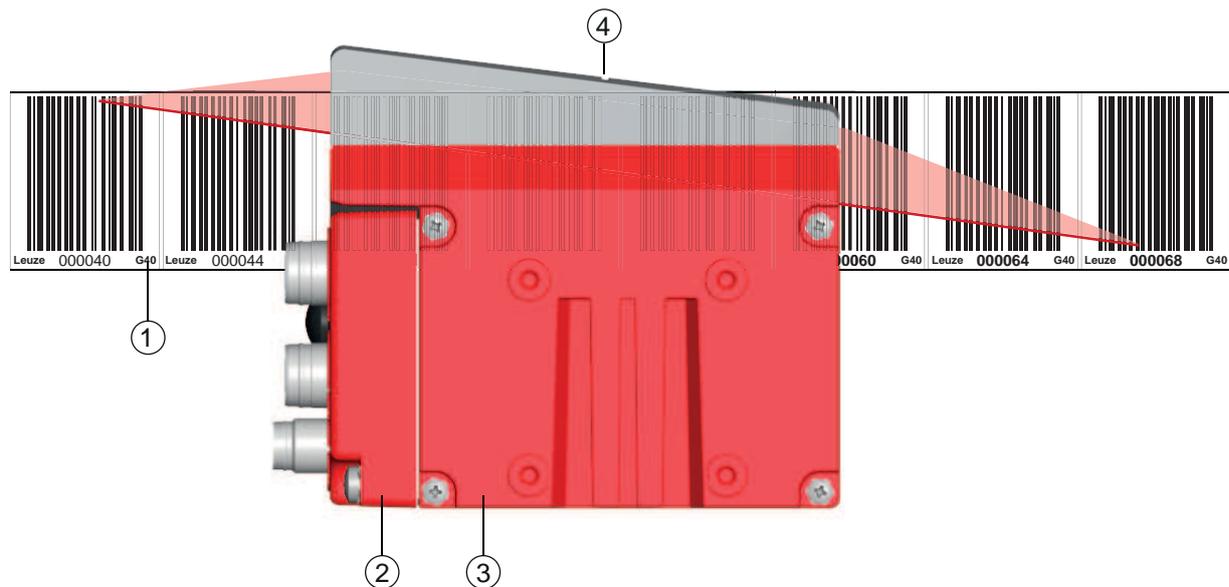
- Lecture d'un code sur la bande à codes à barres (voir figure ci-après)
- Détermination de la position du code lu dans le faisceau de balayage
- Calcul à la fraction de millimètre près de la position à partir de l'information et de la position du code, par rapport au milieu de l'appareil.

La valeur de position et la valeur de vitesse sont ensuite envoyées via l'interface hôte à la commande.

Le BPS est composé d'un boîtier et d'un boîtier de raccordement des interfaces pour le rattachement à la commande. En option, le BPS peut être livré équipé d'un écran et d'une optique chauffante.

Les boîtiers de raccordement suivants sont disponibles pour le raccordement de l'interface PROFINET :

- Boîtier de raccordement MS 348 avec connecteurs M12
- Boîtier de raccordement MK 348 avec bornes à ressort
- Boîtier de raccordement ME 348 103 avec câbles avec connecteur M12



- 1 Bande à codes à barres
- 2 Boîtier de raccordement
- 3 Boîtier de l'appareil
- 4 Milieu du faisceau de balayage (milieu de l'appareil, valeur de position éditée)

Fig. 3.1: Structure de l'appareil, disposition de l'appareil et sortie du faisceau

3.1.2 Caractéristiques

Principales caractéristiques du système de positionnement à codes à barres :

- Positionnement à la fraction de millimètre près de 0 à 10 000 m
- Pour le réglage à des vitesses d'avance élevées allant jusqu'à 10 m/s
- Mesure simultanée de la position et de la vitesse
- Plage de fonctionnement : 50 à 170 mm ; pour des positions de montage flexibles
- Interfaces : bus de terrain PROFINET, bus de terrain PROFIBUS, SSI, RS 232/RS 422, RS 485
- Entrées et sorties binaires pour la commande et le contrôle du processus
- Configuration à l'aide de l'outil webConfig ou par bus de terrain

- Diagnostic par l'outil webConfig ou à l'écran en option
- Variante avec écran en option
- Variante avec chauffage en option pour l'emploi jusqu'à -35 °C

3.1.3 Accessoires

Des accessoires spéciaux sont disponibles pour le système de positionnement à codes à barres. Ces accessoires sont parfaitement adaptés au BPS :

- Bande à codes à barres très flexible résistant aux rayures, à l'essuyage et aux UV
- Pièces de fixation pour le montage à une position précise avec une vis (easy-mount)
- Connectique modulaire par boîtiers de raccordement avec connecteurs M12, bornes à ressort ou câbles

3.1.4 Modèle avec chauffage

Le système de positionnement à codes à barres peut en option être acheté équipé d'un chauffage intégré. Le chauffage est encastré en usine et fixe.

AVIS	
	<p>Il ne vous est pas autorisé de monter le chauffage vous-même !</p> <p>↳ Un montage du chauffage sur site par l'utilisateur n'est pas possible.</p>

Le chauffage est composé de deux parties :

- Chauffage de la vitre avant
- Chauffage du boîtier

Caractéristiques du chauffage intégré :

- Extension du domaine d'utilisation du BPS jusqu'à -35 °C
- Tension d'alimentation 18 ... 30 V CC
- Lancement du BPS par interrupteur thermostatique interne (temporisation de démarrage d'environ 30 min sous 24 V CC à une température ambiante minimale de -35 °C)
- Section requise pour les conducteurs de l'alimentation en tension : au moins 0,75 mm²

AVIS	
	<p>Ne pas utiliser de câbles surmoulés !</p> <p>↳ L'utilisation de câbles surmoulés n'est pas possible. La consommation du BPS est trop importante pour les câbles surmoulés.</p>

Fonction

Quand la tension d'alimentation est appliquée au BPS, dans un premier temps, un interrupteur thermostatique alimente seulement le chauffage en courant (chauffage de la vitre avant et chauffage du boîtier). Si la température intérieure passe au-dessus de 15 °C pendant la phase de chauffage (env. 30 min), l'interrupteur thermostatique libère la tension d'alimentation pour le BPS. Il s'ensuit l'autotest et le passage en mode de lecture. L'allumage de la LED PWR indique l'état prêt au fonctionnement.

Quand la température intérieure atteint environ 18 °C, un autre interrupteur thermostatique arrête le chauffage du boîtier et le redémarre si besoin (si la température intérieure tombe en dessous de 15 °C). Le mode de lecture n'en est pas interrompu.

Le chauffage de la vitre avant reste activé jusqu'à une température intérieure de 25 °C. Au-dessus de cette température, le chauffage de la vitre avant s'éteint. Il se rallume avec une hystérésis de commutation de 3 °C quand la température intérieure retombe en dessous de 22 °C.

3.2 Connectique

Les variantes de raccordement suivantes sont disponibles pour le branchement électrique du BPS :

- Boîtier de raccordement MS 348 avec connecteurs M12
- Boîtier de raccordement MK 348 avec bornes à ressort
- Boîtier de raccordement ME 348 103 avec câbles avec connecteur M12

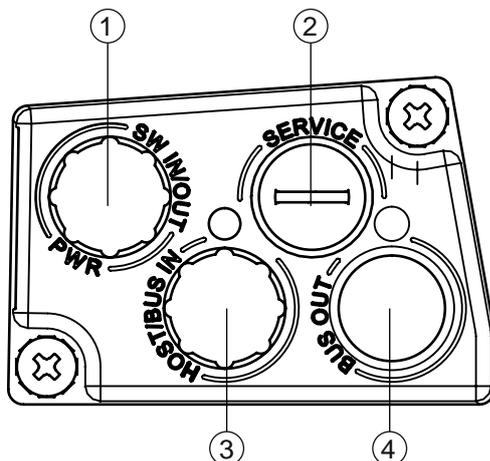
L'alimentation en tension (18 ... 30 VCC) est raccordée en fonction du raccordement électrique choisi.

Deux entrées / sorties de commutation programmables librement sont disponibles pour l'adaptation individuelle à l'application concernée.

3.2.1 Boîtier de raccordement MS 348 avec connecteurs M12

Le boîtier de raccordement MS 348 dispose de trois prises de raccordement mâle M12 et d'une prise femelle USB de type mini B comme interface de maintenance pour la configuration et le diagnostic du BPS.

AVIS	
	<p>La mémoire de paramètres intégrée qui se trouve dans le MS 348 facilite le remplacement du BPS.</p> <p>Les réglages et le nom PROFINET sont enregistrés dans la mémoire de paramètres intégrée, pour être transmis automatiquement à un nouvel appareil en cas de remplacement.</p>



- 1 PWR / SW IN/OUT : prise mâle M12 (codage A)
- 2 SERVICE : prise femelle USB mini B (derrière le capuchon de protection)
- 3 HÔTE / BUS IN : prise femelle M12 (codage D), Ethernet 0
- 4 BUS OUT : prise femelle M12 (codage D), Ethernet 1

Fig. 3.2: Boîtier de raccordement MS 348, connexions

AVIS	
	<p>Blindage</p> <p>↪ La connexion du blindage s'effectue au niveau du boîtier des connecteurs M12.</p>

3.2.2 Boîtier de raccordement MK 348 avec bornes à ressort

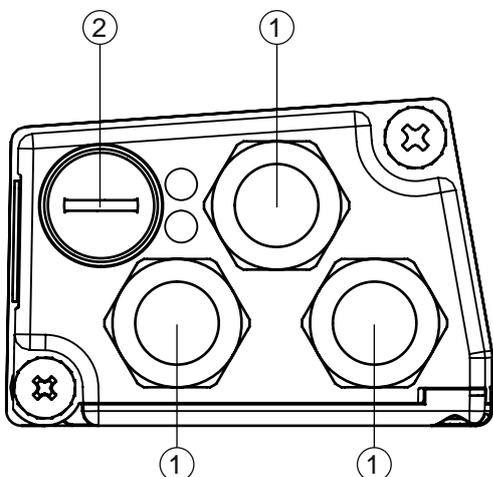
Le boîtier de raccordement MK 348 permet de raccorder le BPS directement et sans prise supplémentaire.

- Le MK 348 dispose de trois passe-câble dans lesquels se trouve également la connexion du blindage pour le câble d'interface.
- Une prise femelle USB de type mini B est disponible à des fins de maintenance et pour la configuration et le diagnostic du BPS.

AVIS

La mémoire de paramètres intégrée qui se trouve dans le MK 348 facilite le remplacement du BPS.

Les réglages et le nom PROFINET sont enregistrés dans la mémoire de paramètres intégrée, pour être transmis automatiquement à un nouvel appareil en cas de remplacement.



- 1 3x passe-câble, M16 x 1,5
- 2 SERVICE : prise femelle USB mini B (derrière le capuchon de protection)

Fig. 3.3: Boîtier de raccordement MK 348, connexions

Confection du câble et connexion du blindage

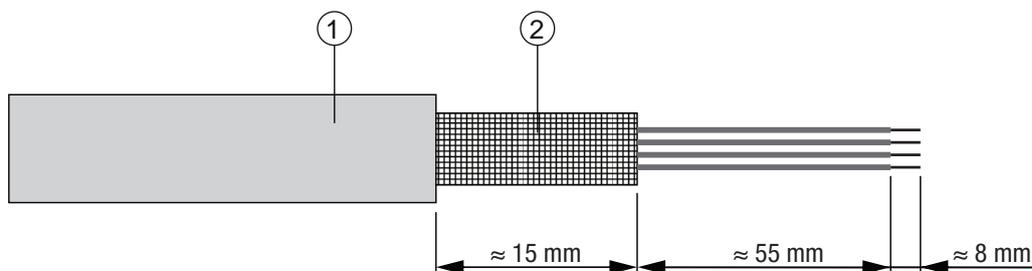
- ↪ Retirez la gaine du câble de raccordement sur une longueur d'environ 78 mm. Le blindage tissé doit être librement accessible sur 15 mm.
- ↪ Introduisez les fils dans les bornes selon le plan.

AVIS**Ne pas utiliser d'embouts !**

↪ Pour la confection des câbles, nous recommandons de ne pas utiliser d'embouts.

AVIS

Le contact du blindage est automatiquement établi lors de l'introduction du câble dans le presse-étoupe métallique ; pour fixer le blindage, fermez la décharge de traction.



- 1 Diamètre zone de contact du câble : 6 ... 9,5 mm
- 2 Diamètre zone de contact du blindage : 5 ... 9,5 mm

Fig. 3.4: Confection de câble pour boîtiers de raccordement avec bornes à ressort

3.2.3 Boîtier de raccordement ME 348 103 avec câbles avec connecteur M12

Le boîtier de raccordement ME 348 103 dispose de trois câbles de raccordement avec connecteur M12 et d'une prise femelle USB de type mini B comme interface de maintenance pour la configuration et le diagnostic du BPS.

AVIS



La mémoire de paramètres intégrée qui se trouve dans le ME 348 103 facilite le remplacement du BPS.

Les réglages et le nom PROFINET sont enregistrés dans la mémoire de paramètres intégrée, pour être transmis automatiquement à un nouvel appareil en cas de remplacement.

AVIS

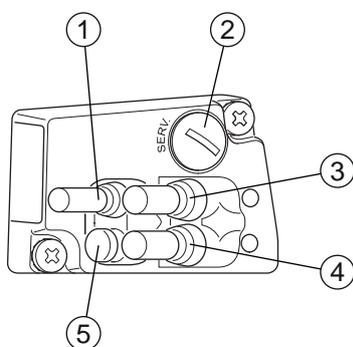


Interruption sur le réseau avec EtherCAT en topologie en bus !

↳ Lors d'un remplacement d'appareil, le réseau EtherCAT est interrompu à cet endroit.

↳ Le réseau EtherCAT est interrompu dès que le BPS est débranché du boîtier de raccordement.

↳ Le réseau EtherCAT est interrompu si l'alimentation en tension du BPS fait défaut.



- 1 PWR / SW IN/OUT : câble de raccordement avec prise mâle M12 (codage A)
- 2 SERVICE : prise femelle USB mini B (derrière le capuchon de protection)
- 3 BUS OUT: câble de raccordement avec prise femelle M12 (codage D), Ethernet 1
- 4 HÔTE / BUS IN : câble de raccordement avec prise femelle M12 (codage D), Ethernet 0
- 5 Capuchon de protection (pas de connexion)

Fig. 3.5: Boîtier de raccordement ME 348 103, connexions

3.3 Éléments d'affichage

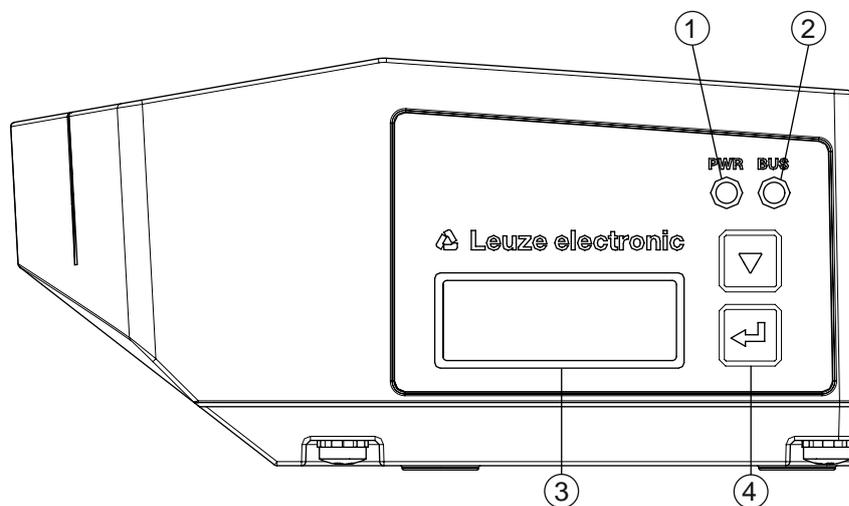
Le BPS est disponible au choix avec un écran, deux touches de commande et des LED ou seulement avec deux LED pour l'affichage sur le boîtier de l'appareil.

Deux LED bicolores se trouvent dans le boîtier de raccordement (MS 348, MK 348 ou ME 348 103) pour l'affichage du statut des connexions PROFINET HÔTE / BUS IN et BUS OUT.

3.3.1 Affichage à LED

Le boîtier de l'appareil dispose des LED de signalisation multicolores suivantes comme principaux éléments d'affichage :

- PWR
- BUS



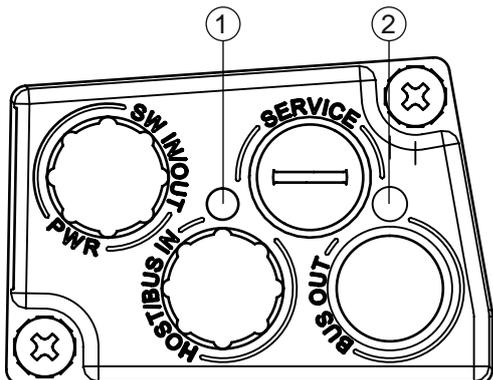
- 1 LED PWR
- 2 LED BUS
- 3 Écran
- 4 Touches de commande

Fig. 3.6: Témoins sur le boîtier de l'appareil

Tab. 3.1: Signification des LED de signalisation sur le boîtier de l'appareil

LED	Couleur, état	Description
LED 1 PWR	Off	L'appareil est éteint <ul style="list-style-type: none"> • Pas de tension d'alimentation
	Verte clignotante	Appareil en cours d'initialisation <ul style="list-style-type: none"> • Tension d'alimentation raccordée • Initialisation en cours • Pas de sortie de valeurs mesurées
	Verte, lumière permanente	L'appareil fonctionne <ul style="list-style-type: none"> • Initialisation terminée • Sortie des valeurs mesurées
	Rouge clignotante	Avertissement activé <ul style="list-style-type: none"> • Aucune mesure (p. ex. en l'absence de bande à codes à barres)
	Rouge, lumière permanente	Erreur de l'appareil <ul style="list-style-type: none"> • Fonction restreinte de l'appareil • Détails dans le protocole d'événements (voir chapitre 10.1.2 "Diagnostic avec l'outil webConfig")
	Orange clignotante	Fonction de signalement PROFINET activée
	Orange, lumière permanente	Maintenance active <ul style="list-style-type: none"> • Aucune donnée sur l'interface hôte • Configuration via l'interface USB de maintenance
LED 2 BUS	Off	Pas de tension d'alimentation
	Verte clignotante	<ul style="list-style-type: none"> • L'appareil attend un nouvel établissement de la communication • Pas d'échange des données
	Verte, lumière permanente	<ul style="list-style-type: none"> • Communication avec le contrôleur IO établie • Échange des données actif
	Orange clignotante	Fonction de signalement PROFINET activée
	Rouge clignotante	<ul style="list-style-type: none"> • Échec du paramétrage ou de la configuration • Pas d'échange des données

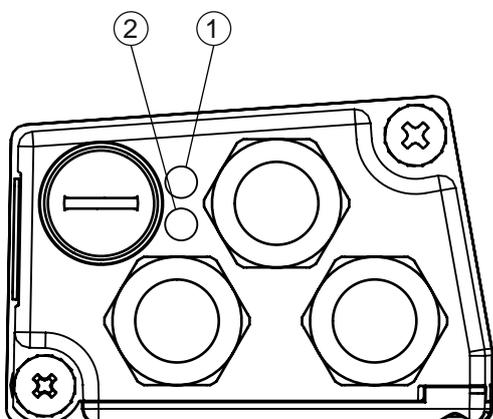
LED de signalisation sur le boîtier de raccordement (MS 348 ou MK 348)



1 LED 0, ACT0/LINK0

2 LED 1, ACT1/LINK1

Fig. 3.7: MS 348, LED de signalisation



1 LED 0, ACT0/LINK0

2 LED 1, ACT1/LINK1

Fig. 3.8: MK 348, LED de signalisation

Tab. 3.2: Signification des LED de signalisation sur le boîtier de raccordement

LED	Couleur, état	Description
ACT0/LINK0	Verte, lumière permanente	Ethernet connecté (LINK)
	Jaune clignotante	Transfert de données (ACT)
ACT1/LINK1	Verte, lumière permanente	Ethernet connecté (LINK)
	Jaune clignotante	Transfert de données (ACT)

3.3.2 Affichage à l'écran

L'écran en option du BPS sert seulement d'élément d'affichage. L'écran a les propriétés suivantes :

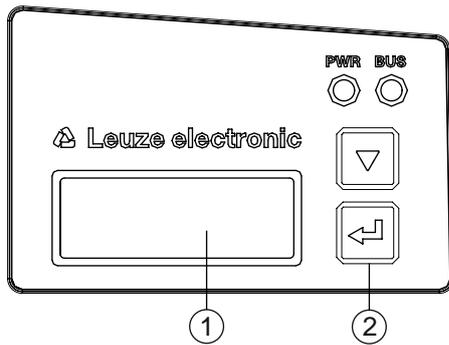
- Monochrome avec éclairage blanc de l'arrière-plan
- Deux lignes, 128 x 32 pixels
- Langue d'affichage : anglais

Deux touches de commande permettent de choisir les valeurs à afficher à l'écran.

L'éclairage de l'arrière-plan est activé par appui sur une quelconque des touches de commande et désactivé automatiquement au bout de 10 minutes.

L'écran comprend deux lignes :

- La ligne supérieure montre la fonction choisie par un terme anglais.
- La ligne inférieure affiche les données de la fonction choisie.



- 1 Écran
- 2 Touches de commande

Fig. 3.9: Écran sur le boîtier de l'appareil

Fonctions de l'écran

Les fonctions suivantes peuvent être choisies et affichées à l'écran :

- Valeur de la position
 - *Position Value*
 - Valeur de la position en mm
Affichage avec « . » comme caractère de séparation décimale (p. ex. + 34598.7 mm)
- Qualité de lecture
 - *Quality*
 - 0 ... 100 %
- Statut de l'appareil
 - *BPS Info*
 - *System OK / Warning / Error*
- Statut des E/S
Statut des entrées/sorties
 - *I/O Status*
 - *IO1 In:0 / IO2 Out:0*
In/Out selon la configuration, 0/1 pour l'état de l'E/S
- Adresse de l'appareil pour la communication hôte
 - *BPS Address*
 - Nom d'appareil sur PROFINET, p. ex. *Station de mesure 2*
Texte avec jusqu'à 240 caractères
- Informations de version
Version du logiciel et du matériel de l'appareil
 - *Version*
 - *SW: V1.3.0 HW:1*

AVIS



Activation du laser par sélection de *Quality* !

↳ Si la mesure de la position est arrêtée et ainsi le laser éteint, l'activation de *Quality* allume le laser et démarre la mesure de la position.

L'écran se commande par les touches de commande :

- ◀ – **Entrée** : activer/désactiver le changement de fonction d'écran
- ▼ – **Descendre** : défilement des fonctions (vers le bas)

Exemple : Représentation du statut des E/S à l'écran

1. Appui sur la touche ← : l'affichage clignote
2. Appui sur la touche ▼ : l'affichage passe de la valeur de position (*Position Value*) à la qualité de lecture (*Quality*)
3. Appui sur la touche ▼ : l'affichage passe de la qualité de lecture (*Quality*) au statut de l'appareil (*BPS Info*)
4. Appui sur la touche ▼ : l'affichage passe du statut de l'appareil (*BPS Info*) au statut des E/S (*I/O Status*)
5. Appui sur la touche ← : le statut des E/S (*I/O Status*) s'affiche ; l'affichage arrête de clignoter

Affichage à l'écran au démarrage de l'appareil

Pendant la mise en route de l'appareil, un écran de démarrage apparaît, puis les informations de version sont affichées.

L'affichage standard après initialisation du BPS est celui de la valeur de position *Position Value*.

3.4 Bande à codes à barres

3.4.1 Généralités

Différents modèles de bande à codes à barres (BCB) sont disponibles :

- Bande à codes à barres BCB G40 ... avec quadrillage de 40 mm
Code128 avec jeu de caractères C, croissant par pas de 4 (p. ex. 000004, 000008, ...)
- Bande à codes à barres BCB G30 ... avec quadrillage de 30 mm
Code128 avec jeu de caractères C, croissant par pas de 3 (p. ex. 000003, 000006, ...)

Une bande à codes à barres est composée d'étiquettes de position individuelles qui se suivent selon un des quadrillages. Des arêtes de coupes sont prévues pour séparer les bandes.

La BCB est livrée en bobines. Une bobine contient jusqu'à 300 m de BCB enroulée de l'extérieur vers l'intérieur (plus petit nombre à l'extérieur). Si vous commandez plus de 300 m de BCB, la longueur totale sera divisée en bobines de 300 m max.

Vous trouverez des bandes à codes à barres standard de longueurs échelonnées fixes et des bandes à codes à barres spéciales avec valeur de début de bande, valeur de fin de bande, longueur et hauteur individuelles, sur le site internet de Leuze avec les accessoires des appareils BPS 300.

Un assistant de saisie pour les bandes à codes à barres spéciales est disponible sur le site Internet de Leuze, sous l'onglet *Accessoires* du BPS 300. L'assistant de saisie aide à entrer des données individuelles de bande et crée un formulaire de demande ou de commande avec le numéro d'article et le code de désignation corrects.

AVIS



Seulement un type de BCB par installation !

- ↳ Au sein d'une installation, utilisez soit seulement des BCB G30 ... de quadrillage de 30 mm, soit seulement des BCB G40 ... de quadrillage de 40 mm.
La détermination précise de la position par le BPS ne peut pas être garantie si des BCB G30 ... ou BCB G40 ... de différents types sont utilisées dans une même installation.

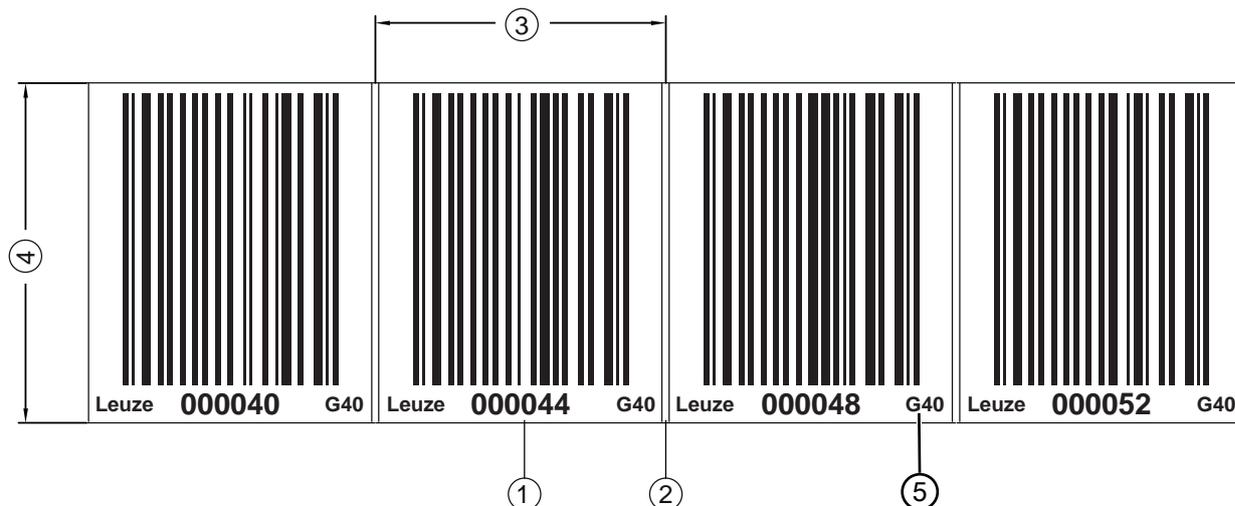
AVIS



Configurer le BPS pour le type de BCB utilisé !

- ↳ Le type de BCB utilisé doit être réglé dans le paramètre *Choix de bande* de la configuration du BPS (voir chapitre 8.4.2 "Module DAP – Paramètres définis fixes").
- ↳ Lors de la livraison, le BPS est réglé pour les BCB G40 ... de quadrillage de 40 mm. Si vous utilisez la BCB G30 ... de quadrillage de 30 mm, vous devez changer le réglage du *Choix de bande* dans la configuration du BPS.
- ↳ Si le type de BCB utilisé ne correspond pas à la configuration du *Choix de bande* du BPS, le BPS ne pourra pas déterminer la position avec précision.

Bande à codes à barres BCB G40 ... avec quadrillage de 40 mm



- 1 Étiquette de position avec valeur de position
- 2 Arête de coupe
- 3 Taille du quadrillage = 40 mm
- 4 Hauteur
Hauteurs standard : 47 mm et 25 mm
- 5 G40 = caractérisation en texte clair du quadrillage de 40 mm

Fig. 3.10: Bande à codes à barres BCB G40 ... avec quadrillage de 40 mm

AVIS

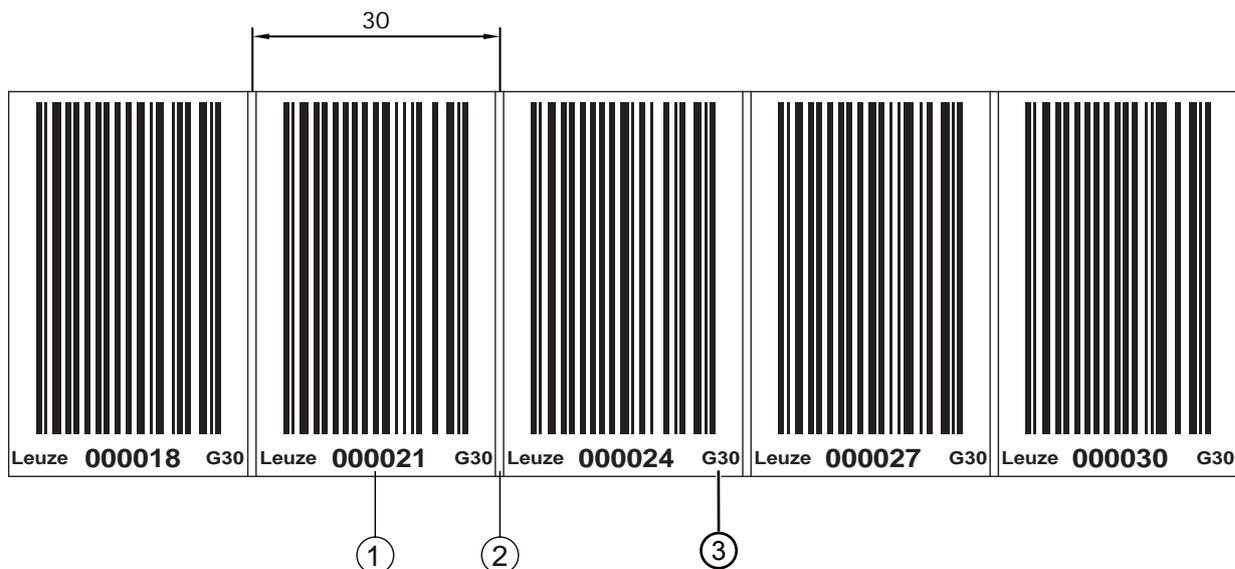
Les bandes à codes à barres BCB G40 ... standard sont disponibles de différentes longueurs échelonnées et des hauteurs suivantes :

- 47 mm
- 25 mm

Les bandes à codes à barres BCB G40 ... spéciales sont disponibles de hauteurs échelonnées par pas d'un millimètre entre 20 mm et 140 mm.

Un assistant de saisie pour les bandes à codes à barres spéciales est disponible sur le site Internet de Leuze, sous l'onglet *Accessoires* du BPS 300. L'assistant de saisie aide à entrer des données individuelles de bande et crée un formulaire de demande ou de commande avec le numéro d'article et le code de désignation corrects.

Bande à codes à barres BCB G30 ... avec quadrillage de 30 mm



- 1 Étiquette de position avec valeur de position
- 2 Arête de coupe
- 3 G30 = caractérisation en texte clair du quadrillage de 30 mm

Fig. 3.11: Bande à codes à barres BCB G30 ... avec quadrillage de 30 mm

AVIS	
	<p>Les bandes à codes à barres BCB G30 ... standard sont disponibles de différentes longueurs échelonnées et des hauteurs suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 47 mm - 25 mm <p>Les bandes à codes à barres BCB G30 ... spéciales sont disponibles de hauteurs échelonnées par pas d'un millimètre entre 20 mm et 140 mm.</p> <p>Un assistant de saisie pour les bandes à codes à barres spéciales est disponible sur le site Internet de Leuze, sous l'onglet <i>Accessoires</i> du BPS 300. L'assistant de saisie aide à entrer des données individuelles de bande et crée un formulaire de demande ou de commande avec le numéro d'article et le code de désignation corrects.</p>

3.4.2 Codes à barres de commande

Les codes à barres de commande sont collés aux emplacements voulus sur la bande à codes à barres et permettent d'activer ou de désactiver des fonctions du BPS, par exemple la commutation de différentes valeurs de position aux intersections.

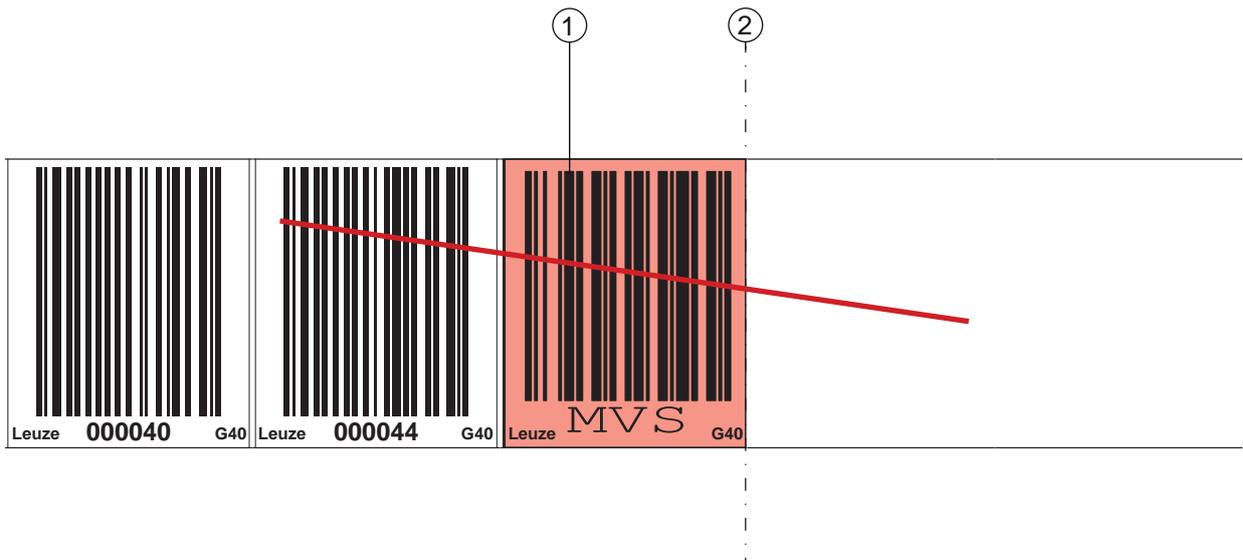
Les codes à barres de commande sont de type Code128 avec jeu de caractères B.

Étiquette *MVS*

Désignation : BCB G40 ... *MVS* ou BCB G30 ... *MVS*

L'étiquette *MVS* est un code à barres de commande qui sert à la commutation des valeurs de position, indépendamment du sens, entre une bande à codes à barres et une autre. La commutation a lieu au milieu de l'étiquette du code à barres de commande.

Si le BPS arrive à la position de commutation au milieu de l'étiquette *MVS* sans détecter la nouvelle section de BCB dans le faisceau de balayage, à partir du milieu de l'étiquette *MVS*, la valeur de position de la première section reste maintenue en sortie pour la demi-largeur d'étiquette.



- 1 Code à barres de commande
- 2 Désactivation de la détermination de la position à la fin de l'étiquette MVS

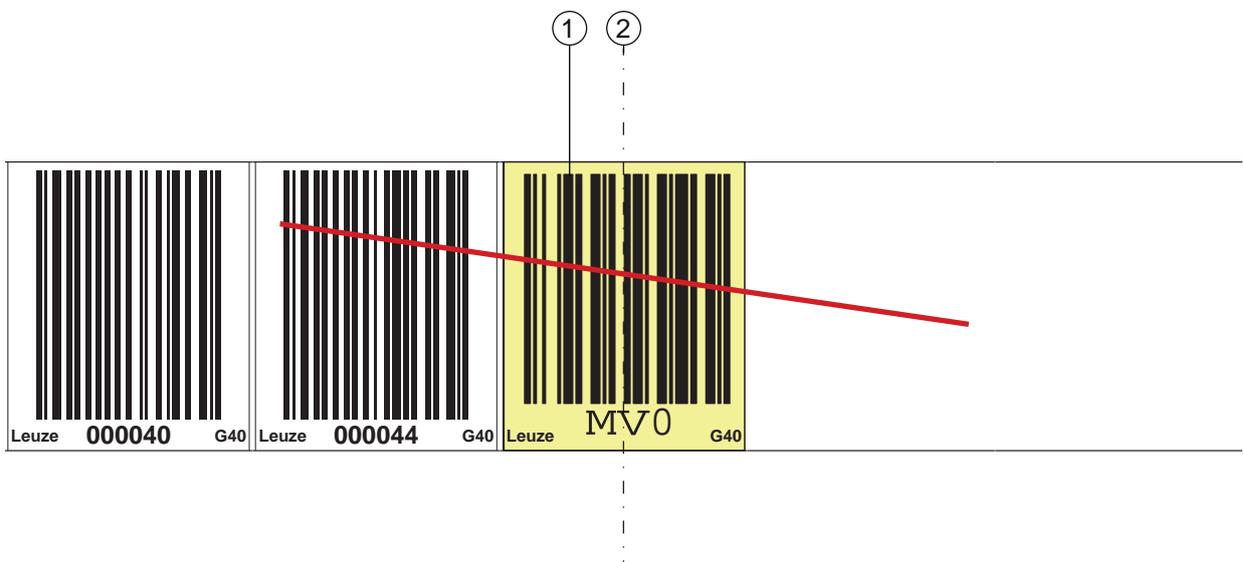
Fig. 3.12: Disposition du code à barres de commande MVS

Étiquette *MV0*

Désignation : BCB G40 ... MV0 ou BCB G30 ... MV0

L'étiquette *MV0* est un code à barres de commande qui sert à la commutation des valeurs de position, indépendamment du sens, entre une bande à codes à barres et une autre. La commutation a lieu au milieu de l'étiquette du code à barres de commande.

Si le BPS arrive à la position de commutation au milieu de l'étiquette *MV0* sans détecter la nouvelle section de BCB dans le faisceau de balayage, à partir du milieu de l'étiquette *MV0*, aucune position n'est fournie en sortie.



- 1 Code à barres de commande
- 2 Désactivation de la détermination de la position à partir du milieu du code à barres de commande

Fig. 3.13: Disposition du code à barres de commande MV0

Disposition des codes à barres de commande

Le code à barres de commande est placé de manière à remplacer un code à barres de position ou à joindre deux bandes de plages de valeurs différentes entre elles.

Une étiquette de position ne doit pas obligatoirement suivre directement le code à barres de commande MVS ou MV0. Pour une recherche ininterrompue des mesures, il peut y avoir un espace inférieur ou égal à une largeur d'étiquette (40 mm) entre les codes à barres de commande et l'étiquette de position qui suit.

AVIS**Distance entre deux codes à barres de commande !**

- ↳ Assurez-vous qu'il n'y a toujours qu'un seul code à barres de commande (ou étiquette à marque) dans le faisceau de balayage.
La distance minimale entre deux codes à barres de commande est fixée par la distance séparant le BPS de la bande à codes à barres et la longueur du faisceau de balayage qui en résulte.

Les codes à barres de commande sont collés sur la bande à codes à barres existante.

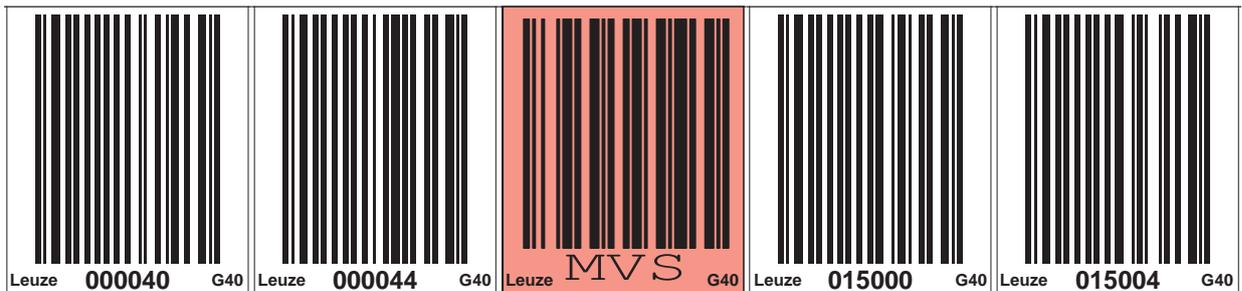
Un code à barres de commande doit couvrir un code à barres de position complet et respecter la taille du quadrillage :

- 30 mm pour les bandes à codes à barres BCB G30 ...
- 40 mm pour les bandes à codes à barres BCB G40 ...

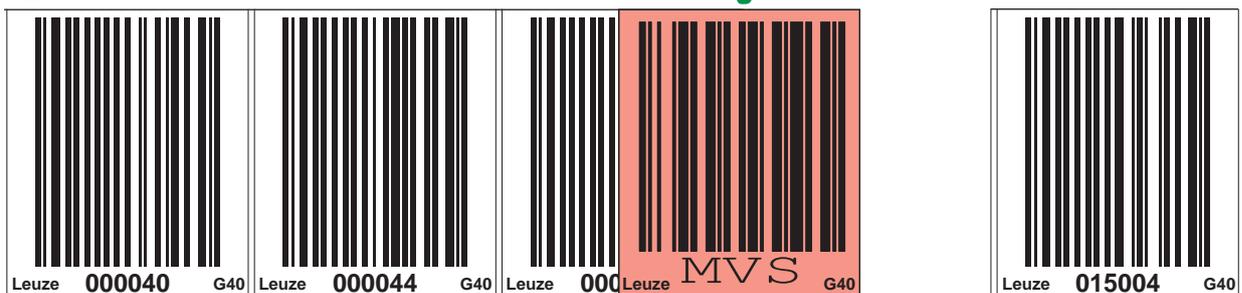
AVIS

- ↳ Veuillez à maintenir l'espace entre les BCB entre lesquelles la commutation doit avoir lieu le plus petit possible.

①



②



- 1 Collage parfait du code à barres de commande sur la bande
- 2 Code à barres de commande avec petit espace entre deux bandes à codes à barres

Fig. 3.14: Disposition correcte du code à barres de commande

AVIS**Espaces sur la bande à codes à barres !**

- ↳ Évitez les surfaces nues et très brillantes.
- ↳ L'espace entre les deux bandes à codes à barres et le code à barres de commande doit être le plus petit possible.

Commutation des valeurs mesurées entre deux bandes à codes à barres de plages de valeurs différentes

Les codes à barres de commande *MVS* et *MV0* commandent la commutation entre deux bandes à codes à barres.

AVIS



Différence des valeurs de position des codes à barres d'1 m pour une commutation correcte des valeurs mesurées!

- ↳ Si les BCB ont des plages de valeurs différentes, veillez à ce que, entre le code à barres de position en amont du code à barres de commande et le code à barres de position en aval du code à barres de commande, la valeur de la position ait une distance minimale de 1 m. Si la distance minimale entre les valeurs des codes à barres n'est pas respectée, la détermination de la position risque d'en être perturbée.
- ⇒ Exemple (BCB avec quadrillage de 40 mm) : si le dernier code à barres de position sur la BCB en amont du code à barres de commande a la valeur **75120**, le code à barres de position sur la BCB en aval du code à barres de commande doit être d'au moins **75220**.

- La fin de la bande à codes à barres en amont et le début de la bande à codes à barres en aval peuvent être dotés de codes à barres de position très différents.
- La commutation des valeurs de position à l'aide du code à barres de commande a toujours lieu à la même position, c'est-à-dire qu'elle fonctionne pour commuter de la bande en amont à la bande en aval et vice-versa.
- Lorsque le centre du BPS rencontre un code à barres de commande au niveau de la position de transition, la commutation vers la deuxième bande à codes à barres est déclenchée, à condition toutefois que l'étiquette de position suivante se trouve dans le faisceau de balayage du BPS.
Ainsi, la valeur de position éditée est toujours attribuée de manière univoque à une BCB.

AVIS

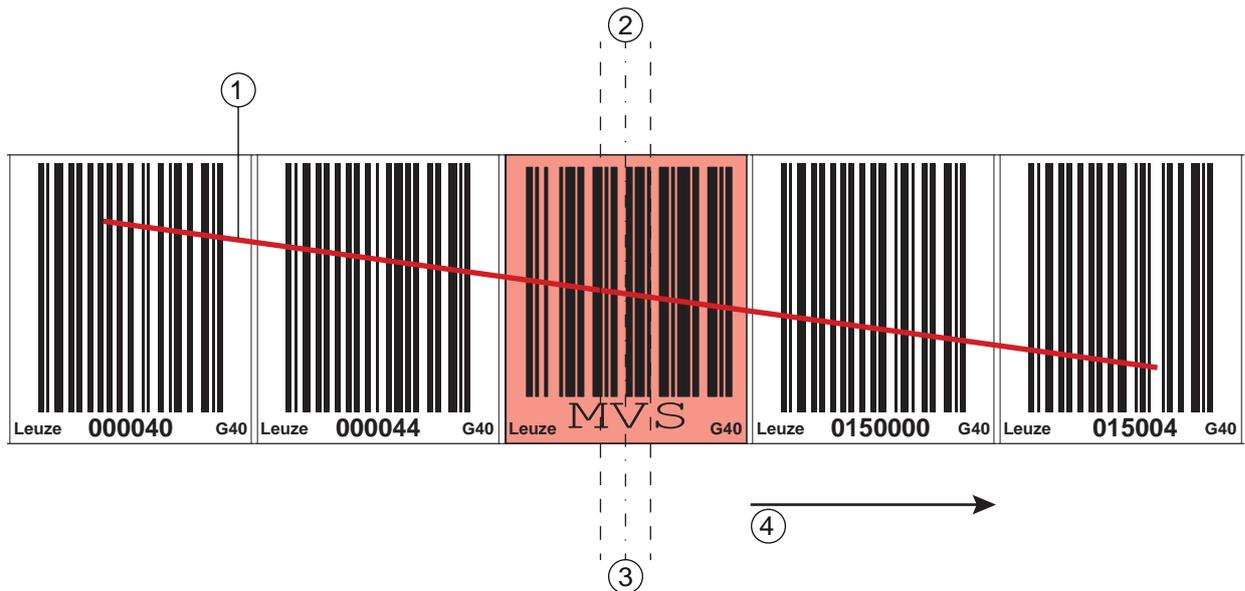


Si le BPS atteint la position de commutation sans détecter la nouvelle section de BCB, la valeur de position éditée dépend du code à barres de commande utilisé.

Code à barres de commande *MVS* : après le milieu de l'étiquette *MVS*, la valeur de position de la première BCB continue d'être éditée pour la demi-largeur d'étiquette.

Code à barres de commande *MV0* : à partir du milieu de l'étiquette *MV0*, aucune valeur de position n'est plus éditée.

- Lors du passage sur l'étiquette de commande, la nouvelle valeur de BCB est éditée par rapport au milieu de l'appareil et de l'étiquette.



- 1 Faisceau de balayage
- 2 Milieu du code à barres de commande
- 3 Milieu du BPS
- 4 Sens de déplacement

Fig. 3.15: Position de commutation sur le code à barres de commande *MVS* pour le changement de BCB

3.4.3 Étiquette à marque

Désignation : BCB G30 ... ML ... ou BCB G40 ... ML ...

Les étiquettes à marque sont collées aux emplacements voulus sur la bande à codes à barres et permettent de déclencher diverses fonctions dans la commande supérieure. Le BPS détecte les étiquettes à marque définies dans le faisceau de balayage, les décode et les met à disposition de la commande.

AVIS



Distance entre deux étiquettes à marque !

- ↳ Assurez-vous qu'il n'y a toujours qu'une seule étiquette à marque (ou code à barres de commande) dans le faisceau de balayage.
- La distance minimale entre deux étiquettes à marque est fixée par la distance séparant le BPS de la bande à codes à barres et la longueur du faisceau de balayage qui en résulte.

Définition de l'étiquette à marque

Les combinaisons de lettres et chiffres suivantes sont possibles pour l'étiquette à marque :

- AA1
- BB1
- CC1
- DD1
- EE1
- FF1
- GG1

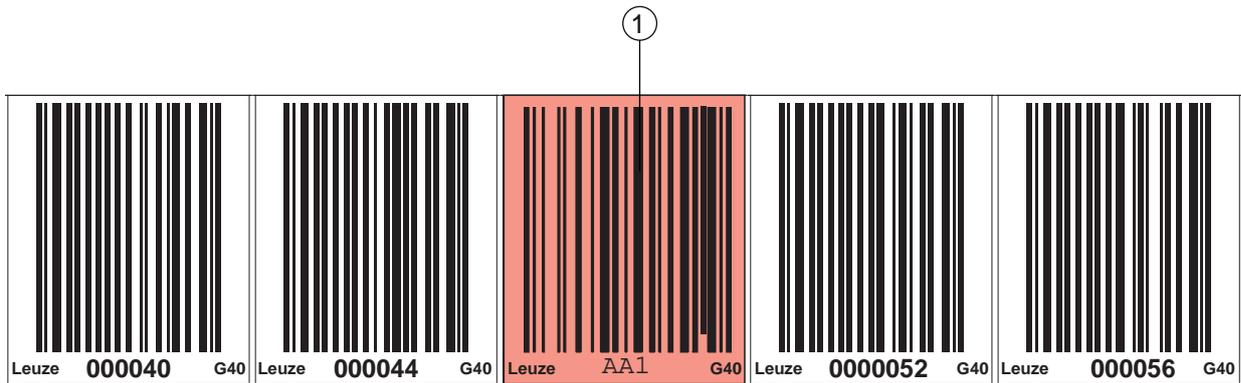
Les étiquettes à marque sont conçues comme suit :

- Couleur rouge
- Hauteur 47 mm
- Quadrillage de 40 mm (BCB G40 ... ML)
- Quadrillage de 30 mm (BCB G30 ... ML)
- Code 128 B

Les étiquettes à marque sont des étiquettes individuelles livrées par lots de 10.

Disposition en cas d'utilisation de l'étiquette à marque avec positionnement

L'étiquette à marque doit être placée dans le quadrillage du codage sur la bande à codes à barres. Un code de position doit être reconnaissable avant et après l'étiquette à marque.



1 Étiquette à marque

Fig. 3.16: Disposition de l'étiquette à marque

Disposition en cas d'utilisation de l'étiquette à marque sans positionnement

L'étiquette à marque doit se trouver dans la plage de détection du BPS.

3.4.4 Bandes jumelles

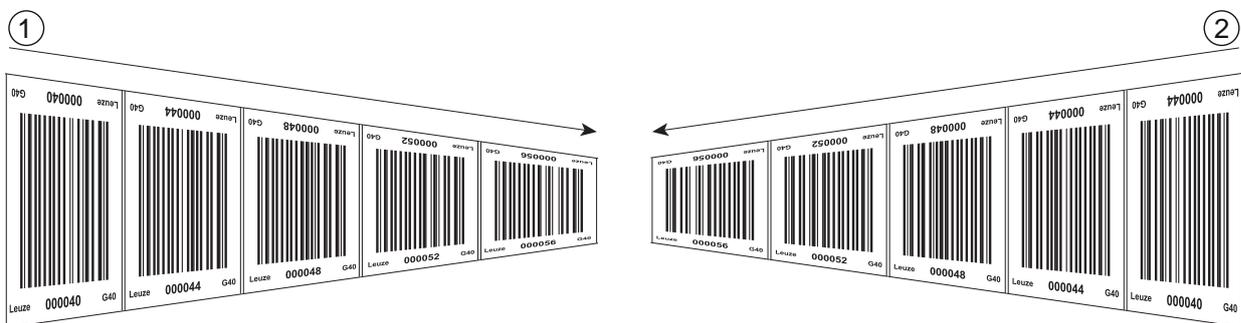
Désignation : BCB G40 ... TWIN ... ou BCB G30 ... TWIN ...

Les bandes jumelles sont deux bandes à codes à barres de même plage de valeurs et fabriquées ensemble.

AVIS	
	<p>Une bande jumelle est toujours composée de deux bandes à codes à barres !</p> <p>↳ Si vous commandez une bande jumelle, vous recevrez toujours deux bandes à codes à barres.</p>

Les bandes jumelles sont employées si le positionnement requiert deux bandes à codes à barres, par exemple dans les installations de grutage ou les ascenseurs.

Comme elles sont fabriquées ensemble, les deux bandes présentent la même tolérance en longueur, si bien que les différences de longueur et de position du code sont minimales. La même position du code sur les deux bandes améliore le synchronisme du positionnement par rapport à des bandes à codes à barres fabriquées séparément.



- 1 Bande à codes à barres jumelle 1
- 2 Bande à codes à barres jumelle 2

Fig. 3.17: Bande à codes à barres jumelle avec double numérotation

AVIS

Les bandes jumelles sont toujours livrées par paire sur deux bobines.
Quand les bandes jumelles doivent être remplacées, elles doivent l'être toutes les deux.
Un assistant de saisie pour les bandes à codes à barres jumelles avec valeur de début de bande, valeur de fin de bande, longueur et hauteur individuelles, est disponible sur le site Internet de Leuze, sous l'onglet *Accessoires* du BPS 300. L'assistant de saisie aide à entrer des données individuelles de bande et crée un formulaire de demande ou de commande avec le numéro d'article et le code de désignation corrects.

4 Fonctions

Ce chapitre décrit les fonctions du BPS et les paramètres pour l'adaptation aux conditions et exigences d'utilisation requises.

Fonctions principales :

- Mesure de la position
- Mesure de la vitesse

Pour le comportement temporel de la mesure de la position et de la vitesse, les paramètres suivants sont importants :

- Préparation des valeurs de mesure
Temps de réaction configurable
- Tolérance d'erreur de mesure
Suppression des erreurs temporisée configurable

4.1 Mesure de la position

La valeur de sortie de la position est calculée à l'aide de la mesure et des paramètres de résolution, de pré-réglage, d'offset, etc.

Les principaux paramètres individuels pour la mesure de la position sont les suivants :

Paramètre	Description	Plage/valeurs
Résolution de la position	Le paramètre fixe la résolution de la valeur de la position. Il n'influence que l'interface hôte. La résolution n'a aucune influence sur les valeurs de paramètres réglées telles que l'offset ou le pré-réglage.	0,01 mm 0,1 mm 1 mm 10 mm ou Résolution libre
Unité	Le paramètre définit l'unité de la position et la vitesse mesurées. Le choix de l'unité influence tous les paramètres avec unité.	Métrique (mm) ou Pouces (1/100 in)
Offset	L'offset sert à la correction de la valeur de la position d'une valeur fixe. Si l'offset est activé, sa valeur est ajoutée à celle de la position. Il en résulte une nouvelle valeur de sortie : Valeur de sortie = valeur de position + offset	1 mm ou pouce/100
Pré-réglage	Le pré-réglage sert, tout comme l'offset, à la correction de la valeur de position. Pour le pré-réglage, une valeur de pré-réglage est spécifiée. La prise en compte à lieu lors d'un événement correspondant (entrée de commutation ou bus de terrain). Si le pré-réglage est activé, il a priorité par rapport à l'offset.	1 mm ou pouce/100

4.2 Mesure de la vitesse

La détermination et la sortie de la vitesse actuelle sont réalisées sur la base des valeurs de position respectives.

Les principaux paramètres individuels pour la mesure de la vitesse sont les suivants :

Paramètre	Description	Plage/valeurs
Résolution de la vitesse	Le paramètre fixe la résolution de la valeur de la vitesse. Il n'influence que l'édition sur le bus de terrain.	1 mm/s 10 mm/s 100 mm/s ou Résolution libre
Calcul de la moyenne	Le paramètre définit le temps de calcul de la moyenne des valeurs de vitesse calculées par incréments.	Incréments : 1 à 32 ms

4.3 Données temps de réaction

Le BPS de la série 300i fonctionne à une vitesse de balayage de 1000 balayages par seconde. Une valeur mesurée est déterminée toutes les 1 ms.

Pour le comportement temporel de la mesure de la position et de la vitesse, les paramètres suivants sont importants :

Paramètre	Description	Plage/valeurs
Profondeur d'intégration	La profondeur d'intégration influence la mesure de la position et de la vitesse. Le paramètre <i>Profondeur d'intégration</i> désigne le nombre de mesures consécutives utilisées par le BPS pour déterminer la position. L'intégration permet de lisser la valeur mesurée éditée. D'une <i>profondeur d'intégration</i> de 8 résulte pour le BPS 300i un temps de réaction de 8 ms.	Réglage d'usine : 8
Temps de délai d'erreur	Des erreurs sont ignorées pendant le temps configuré. Si aucune valeur de position ou de vitesse valide ne peut être déterminée pendant le <i>temps de délai d'erreur</i> configuré, la dernière valeur valide est toujours émise. Si l'erreur n'est pas résolue après écoulement du <i>temps de délai d'erreur</i> , la valeur du paramètre <i>Position/Vitesse en cas d'erreur</i> est éditée (réglage par défaut).	Réglage d'usine : 50 ms

4.4 Outil webConfig

L'outil de configuration webConfig met à disposition une interface utilisateur graphique pour l'affichage des données du processus, la configuration et le diagnostic du BPS à l'aide d'un PC (voir chapitre 9 "Mise en service – outil webConfig").

4.5 Analyse de la qualité de lecture

AVIS	
	<p>Sortie de la qualité de lecture</p> <p>Le système de positionnement à codes à barres est capable de diagnostiquer la qualité de lecture d'après la disposition du BPS par rapport à la bande à codes à barres.</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ La qualité de lecture est affichée en pourcentage. ↳ Elle peut être légèrement en dessous de 100% même si les conditions de fonctionnement sont optimales. Cela n'est pas un défaut du BPS ni de la bande à codes à barres.

AVIS	
	<p>Le seuil d'avertissement pré-réglé en usine à une qualité de lecture < 60% et le seuil d'arrêt à une qualité de lecture < 30% correspondent à l'expérience faite par Leuze dans une application typique.</p> <p>Il est possible d'adapter ces limites prédéfinies à l'application dans les cas pour lesquels une interruption de la bande à codes à barres est voulue (aiguillages, joints de dilatation, montées/descentes à la verticale).</p>

La qualité de lecture dépend de plusieurs facteurs :

- Fonctionnement du BPS dans la profondeur de champ spécifiée
- Nombre de codes à barres dans le faisceau d'émission
- Nombre de codes à barres dans la plage de lecture
- Encrassement des codes à barres
- Vitesse de déplacement du BPS (nombre de symboles de codes à barres dans la tranche horaire)
- Lumière incidente sur le code à barres et sur l'optique (fenêtre de sortie en verre) du BPS

La qualité de lecture est en particulier affectée dans les cas suivants :

- Aiguillages, joints de dilatation et autres points de transition auxquels la bande à codes à barres ne peut pas être collée sans interruption.
- Déplacement vertical si au moins trois symboles de code à barres ne se trouvent pas à tout moment complètement dans la plage de lecture du capteur.
- Courbe verticale pour laquelle la bande à codes à barres a été coupée au niveau des arêtes de coupe marquées pour l'adapter à la courbe.

AVIS	
	<p>Si la qualité de la lecture est affectée par les facteurs énumérés ci-dessus, elle peut tomber à 0%.</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Cela ne signifie pas que le BPS est défectueux, mais que les caractéristiques de qualité de lecture sont réduites à 0% dans cette disposition. ↳ Si une valeur de position est éditée avec une qualité de lecture de 0%, elle est correcte et valide.

Les paramètres nécessaires à l'analyse de la qualité de lecture sont réglés dans la configuration spécifique à l'interface (voir chapitre 8.4.23 "Module 24 – Qualité de lecture").

AVIS	
	<p>Ces valeurs de qualité de lecture sont affichées à l'écran en option (<i>Quality</i>), dans le protocole de communication série et via l'outil webConfig (voir chapitre 9.3.3 "Fonction ALIGNEMENT").</p>

L'analyse de la qualité de lecture fournit notamment les informations suivantes :

- La qualité de lecture est mauvaise en permanence : Encrassement de l'optique du BPS
- La qualité de lecture est toujours mauvaise à certaines valeurs de position : Encrassement de la BCB

4.6 Demande de statut pour la mesure de la position/vitesse

Le module 6 (voir chapitre 8.4.8 "Module 6 – Statut et commande") et le module 16 (voir chapitre 8.4.18 "Module 16 – Statut de la vitesse") de la configuration PROFINET donnent les informations de statut pour la mesure de la position/vitesse.

Les informations de statut suivantes peuvent être transmises au maître PROFINET :

- Informations de statut pour la mesure de la position : Données d'entrée 0.0 ... 1.7 (voir chapitre 8.4.8 "Module 6 – Statut et commande")
- Informations de statut pour la mesure de la vitesse : Données d'entrée 0.0 ... 1.5 (voir chapitre 8.4.18 "Module 16 – Statut de la vitesse")

4.7 Mesure de la distance à la bande à codes à barres

Au sein du champ de lecture, le BPS peut éditer la distance actuelle de la tête de lecture à la BCB. Il s'agit de la distance de l'étiquette de position la plus proche du point de référence (voir chapitre 8.4.20 "Module 21 – Distance à la bande à codes à barres (BCB)").

Sortie de la distance mesurée :

- Dans l'outil webConfig, au moyen de la fonction *ALIGNEMENT* (menu *Qualité*), qui n'est disponible qu'en mode de *Maintenance* (voir chapitre 9.3.3 "Fonction ALIGNEMENT")
- Via l'interface hôte (données d'entrée)

5 Applications

Dès qu'un système se déplace automatiquement, il est nécessaire d'en déterminer la position de manière univoque. Outre les capteurs mécaniques d'informations, les méthodes optiques sont particulièrement adaptées à la détermination de position puisqu'elles permettent de trouver la position sans usure ni patinage mécanique.

Contrairement aux méthodes de mesure optiques connues, le système de positionnement à codes à barres BPS de Leuze est capable de mesurer une position absolue à la fraction de millimètre près, c'est-à-dire indépendamment de tout point de référence, et ainsi, de donner une indication de position univoque à tout moment. La bande à codes à barres (BCB) très flexible et solide permet l'emploi sans problème du système, même dans des installations curvilignes ou présentant des tolérances de guidage, et cela, sur une longueur pouvant aller jusqu'à 10 000 mètres.

La gamme de systèmes de positionnement à codes à barres de Leuze s'impose par de nombreux avantages :

- Le laser balaie trois codes à barres simultanément et peut ainsi déterminer la position à la fraction de millimètre près. Grâce au large champ de lecture, la détermination de la position reste impeccable, même si la bande présente des petits défauts.
- La profondeur de champ flexible du système permet encore d'ignorer les déviations mécaniques.
- La grande distance de lecture, associée à une profondeur de champ très élevée et à un grand champ de lecture, le tout dans un module très compact, assure l'utilisation optimale pour la technique de convoyage/stockage.
- Les BPS sont aptes à mesurer simultanément la position et la vitesse, pour une intégration aux tâches de régulation de votre automatisation.
- À l'aide d'une pièce de fixation, le BPS peut être monté au millimètre près avec une vis. S'il est monté à l'aide de la pièce de fixation, en cas de remplacement de l'appareil, le nouvel appareil est automatiquement aligné correctement (easy-mount).
- Le codage univoque de la valeur de la position sur la bande à codes à barres permet à l'installation de continuer de fonctionner sans problème, même après une brève chute de tension, sans par exemple avoir besoin de recourir à un point de référence.
- La bande à codes à barres de Leuze est très robuste et flexible, sa face arrière autocollante permet de l'intégrer partout et sans difficultés dans votre système. Elle s'adapte de façon optimale aux courbes tant à la verticale qu'à l'horizontale, ce qui garantit une saisie de mesures sans perturbation et reproductible à n'importe quel point de votre installation, à la fraction de millimètre près.

Les applications suivantes sont des cas typiques du BPS :

- Appareil de contrôle de rayonnages (voir chapitre 5.1 "Appareil de contrôle de rayonnages")
- Convoyeur aérien (voir chapitre 5.2 "Convoyeur aérien")
- Grues à portique (voir chapitre 5.3 "Grues à portique")

5.1 Appareil de contrôle de rayonnages

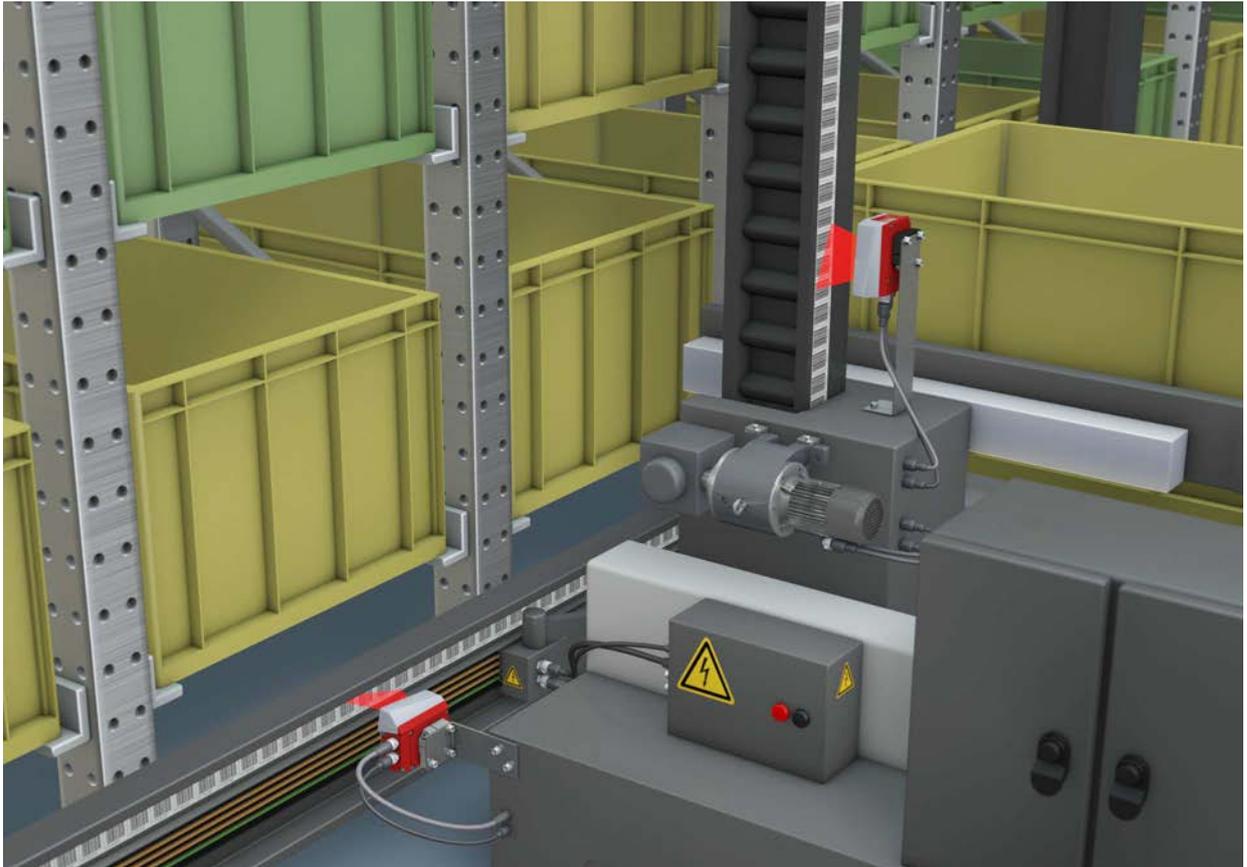


Fig. 5.1: Appareil de contrôle de rayonnages

- ↪ Mesure simultanée de la position et de la vitesse pour des tâches de régulation
- ↪ Positionnement précis avec une reproductibilité de $\pm 0,15$ mm
- ↪ Réglage à des vitesses d'avance élevées allant jusqu'à 10 m/s

5.2 Convoyeur aérien

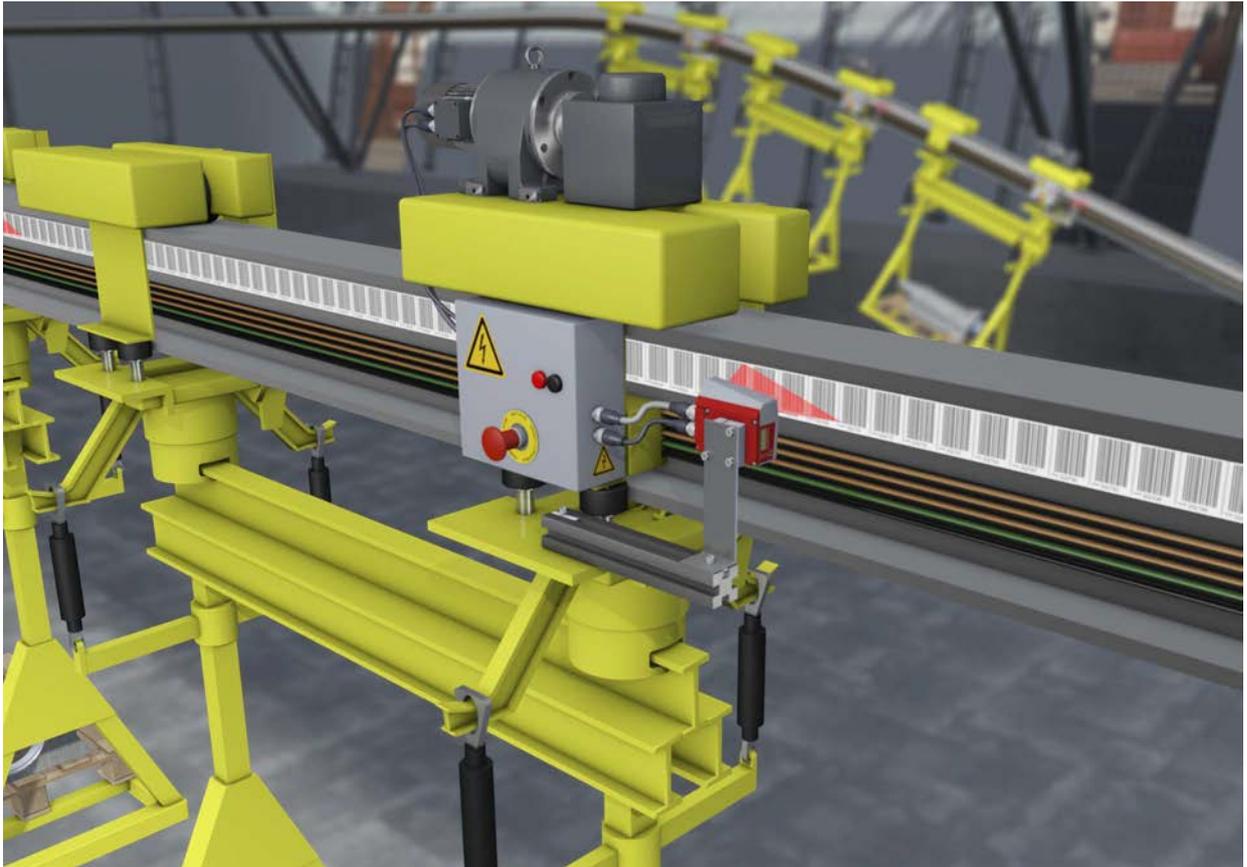


Fig. 5.2: Convoyeur aérien

- ↪ Positionnement de 0 à 10 000 mètres
- ↪ La plage de fonctionnement de 50 à 170 mm permet des positions de montage flexibles et une saisie sûre de la position à des distances variables
- ↪ Codes de commande pour la commutation de différentes valeurs de position sur des aiguillages

5.3 Grues à portique

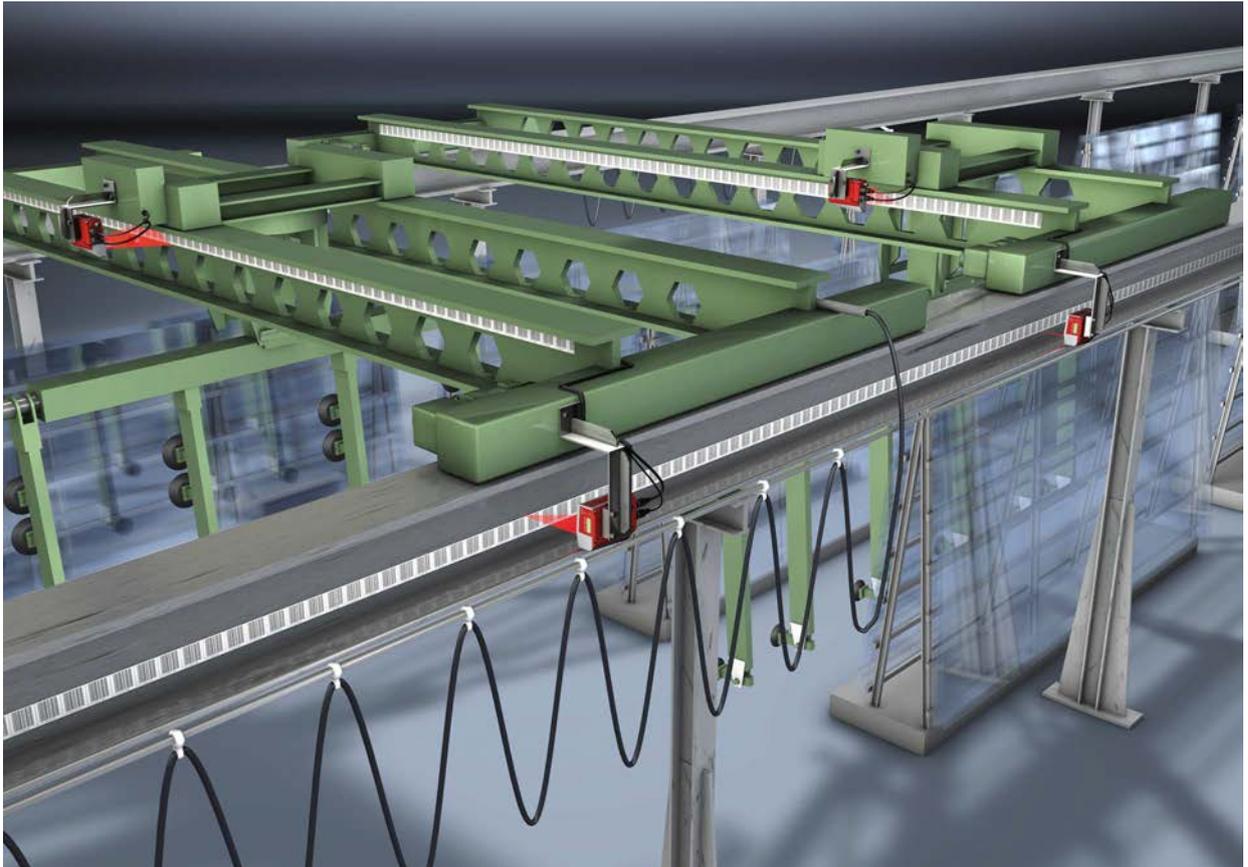


Fig. 5.3: Grues à portique

- ↪ Bandes à codes à barres résistant aux rayures, à l'essuyage et aux UV
- ↪ Positionnement synchrone de bandes jumelles sur les deux rails
- ↪ Pièce de fixation pour le montage rapide à une position précise avec une vis

6 Montage

6.1 Montage de la bande à codes à barres

6.1.1 Remarques concernant le montage et l'application

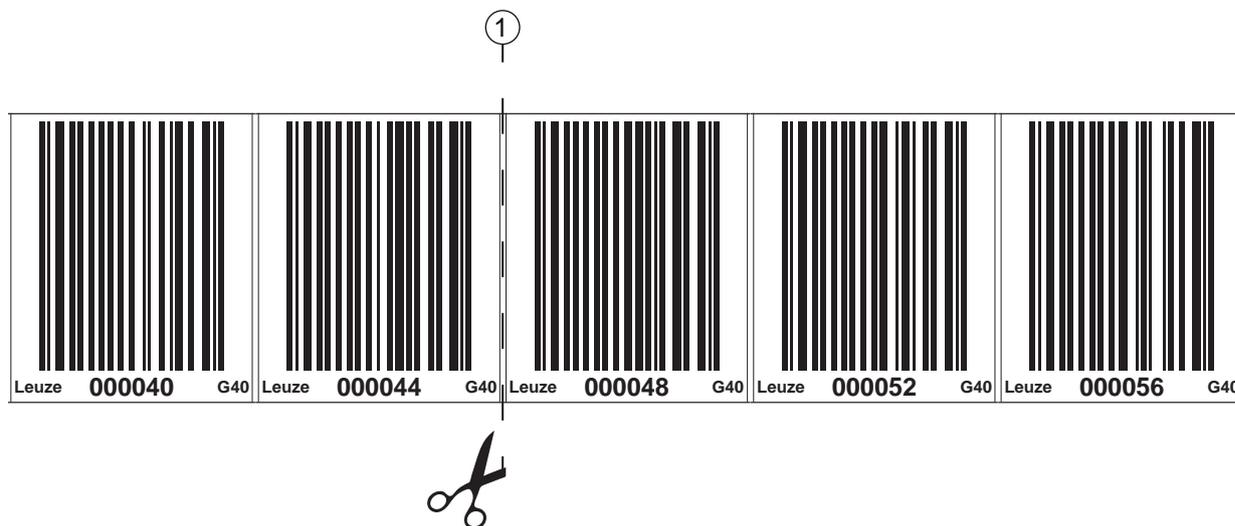
AVIS	
	<p>Montage de la BCB</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Lors du traitement de BCB, respectez les températures de traitement spécifiées. En cas d'utilisation de BCB dans un entrepôt frigorifique, veillez à ce qu'elles soient posées avant le refroidissement de celui-ci. Si vous devez traiter la BCB dans des conditions qui ne respectent pas la température de traitement qui lui est spécifiée, assurez-vous que le support de collage et la BCB soient à cette température. ↳ Évitez les dépôts de saleté sur la BCB. Si possible, collez la BCB à la verticale. Si possible, collez la BCB à un emplacement couvert. La BCB ne doit en aucun cas être nettoyée en permanence à l'aide d'ustensiles embarqués, tels qu'un pinceau ou une éponge. Le passage répété de ces ustensiles sur la BCB lui donne un aspect poli et brillant, ce qui altère la qualité de lecture. ↳ Après avoir apposé la BCB, veillez à ce qu'aucune surface nue et très brillante ne se trouve dans le faisceau de balayage (par exemple du métal brillant dans les espaces entre les BCB), cela risque d'altérer la qualité des valeurs mesurées du BPS. Collez les BCB sur un support de bande diffus réfléchissant, par exemple une surface peinte. ↳ Évitez les lumières parasites et les réflexions sur la BCB. Veillez à ce qu'aucune lumière parasite et aucune réflexion provenant du support de bande sur lequel la BCB a été collée ne survienne dans la zone du faisceau de balayage du BPS. ↳ Collez la BCB par-dessus les joints de dilatation sur une largeur allant jusqu'à plusieurs millimètres. Il est inutile d'interrompre la BCB à cet endroit. ↳ Collez la BCB sur les têtes de vis qui dépassent. ↳ Veillez poser la BCB sans l'étirer. La BCB est une bande en matière plastique qui risque de s'allonger si elle subit une trop forte tension mécanique. Un étirement mécanique excessif provoque un allongement de la bande, ce qui fausse les valeurs de position.

AVIS	
	<p>Application de la BCB</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Veillez à ce que la BCB se trouve dans le faisceau de balayage du BPS sur l'ensemble de la course. Le BPS est apte à déterminer la position sur des BCB quelle que soit leur orientation. ↳ Des bandes à codes à barres de différentes plages de valeurs ne doivent pas se suivre directement. En présence de plages de valeurs différentes, un espace d'au moins 1 m doit être respecté entre la valeur de la position du dernier code à barres de position de la BCB en amont et la valeur de la position du premier code à barres de position de la BCB en aval (voir chapitre 3.4.2 "Codes à barres de commande"). ↳ Dans le cas des codes à barres de commande <i>MVS/MV0</i> (voir chapitre 3.4.2 "Codes à barres de commande"), la distance minimale d'1 m doit être respectée entre le dernier code à barres de position en amont du code à barres de commande et le premier code à barres de position en aval du code à barres de commande. ↳ Dans le cas de bandes à codes à barres de différentes plages de valeurs, les deux BCB doivent être du type configuré dans le BPS (voir chapitre 3.4.1 "Généralités"). ↳ Évitez les étiquettes portant le code à barres de position de valeur <i>00000</i>. Les mesures à gauche du milieu d'une étiquette <i>00000</i> produisent des valeurs de position négatives qui peuvent dans certains cas ne pas être représentées.

6.1.2 Sectionnement de bandes à codes à barres

AVIS	
	<p>Éviter de sectionner les BCB !</p> <p>↳ Évitez dans la mesure du possible de sectionner les bandes à codes à barres. La détermination de la position par le BPS est optimale si la BCB reste d'une pièce.</p> <p>↳ En cas d'espaces mécaniques, collez la BCB par dessus et sectionnez-la ensuite.</p>

Pour sectionner la BCB, suivez les arêtes de coupe :



1 Arête de coupe

Fig. 6.1: Arête de coupe de la bande à codes à barres

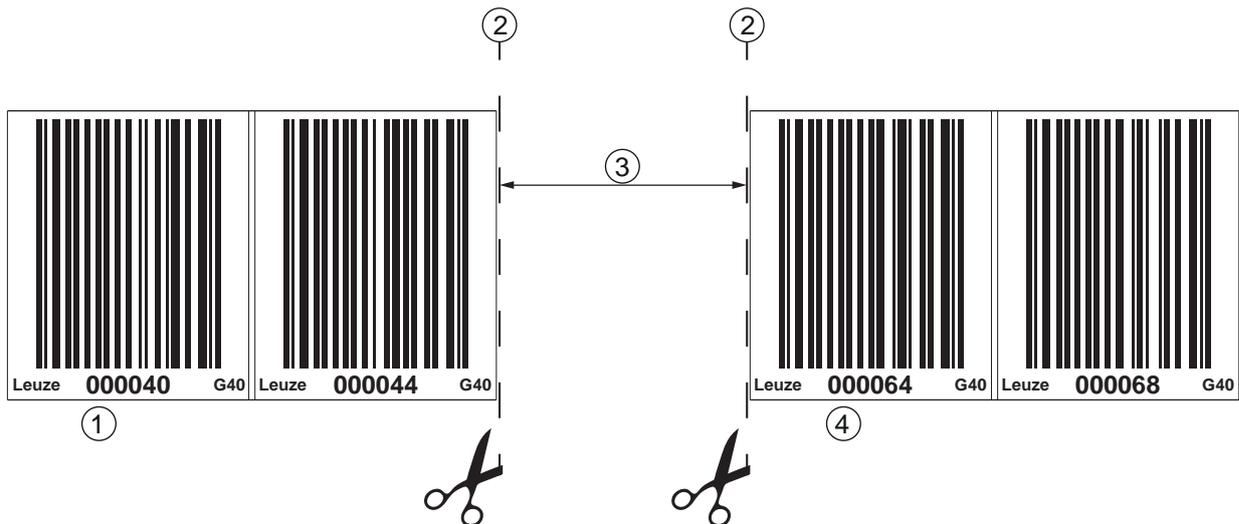
Si la BCB en aval doit être collée directement à la BCB en amont, la valeur du code à barres de la bande en aval doit être différente d'au moins 1 m de celle de la BCB en amont :



- 1 Bande à codes à barres en amont
- 2 Arête de coupe
- 3 Bande à codes à barres suivante, plage de valeurs + 1 m

Fig. 6.2: Bande à codes à barres sectionnée

Si un espace sans bande est attendu après la BCB en amont, cet espace doit être large d'au moins 300 mm avant que la BCB en aval ne soit collée. La première valeur de code à barres de la BCB en aval doit différer d'au moins la valeur 20 (200 mm) de la dernière valeur de code à barres de la BCB en amont.



- 1 Bande à codes à barres en amont
- 2 Arête de coupe
- 3 Espace, au moins 300 mm
- 4 Bande à codes à barres suivante

Fig. 6.3: Espace dans la bande à codes à barres sectionnée pour éviter les positions doubles

AVIS	
	<p>Aucun espace nu dans la bande à codes à barres sectionnée !</p> <p>↳ Veillez à ce que la surface derrière les espaces de la BCB soit claire et mate. La présence de surfaces nues, réfléchissantes ou très brillantes dans le faisceau de balayage peut nuire à la qualité des mesures du BPS.</p>

6.1.3 Montage de la BCB

Montez la BCB comme suit :

- ↳ Contrôlez l'état du support. Il doit être plat, non gras, exempt de poussière et sec.
- ↳ Choisissez une arête de référence (par ex. l'arête de tôle du rail conducteur).
- ↳ Retirez la feuille de protection arrière et apposez la BCB le long de l'arête de référence sans l'étirer.
- ↳ Appuyez la BCB sur le support du plat de la main. Lors du collage, veillez à ce que la BCB ne se plisse pas et qu'aucune bulle d'air ne se forme.

AVIS	
	<p>Ne pas tirer sur la BCB lors du montage !</p> <p>La BCB est une bande en matière plastique qui risque de s'allonger si elle subit une trop forte tension mécanique.</p> <p>L'étirement provoque un allongement de la bande à codes à barres, ce qui fausse les valeurs de position sur la BCB.</p> <p>En cas de distorsion, le BPS peut certes continuer à effectuer les calculs de position, mais la précision absolue n'est plus garantie. Si les valeurs sont enregistrées par auto-apprentissage, la prolongation de la BCB n'a aucune importance.</p>

AVIS	
	<p>Si la bande à codes à barres a été endommagée, par exemple suite à la chute de pièces, il est possible de télécharger sur Internet un kit de réparation pour la BCB (voir chapitre 11.2.2 "Réparation de la BCB à l'aide du kit de réparation").</p> <p>↳ N'utilisez la bande à codes à barres fabriquée avec le kit de réparation que provisoirement.</p>

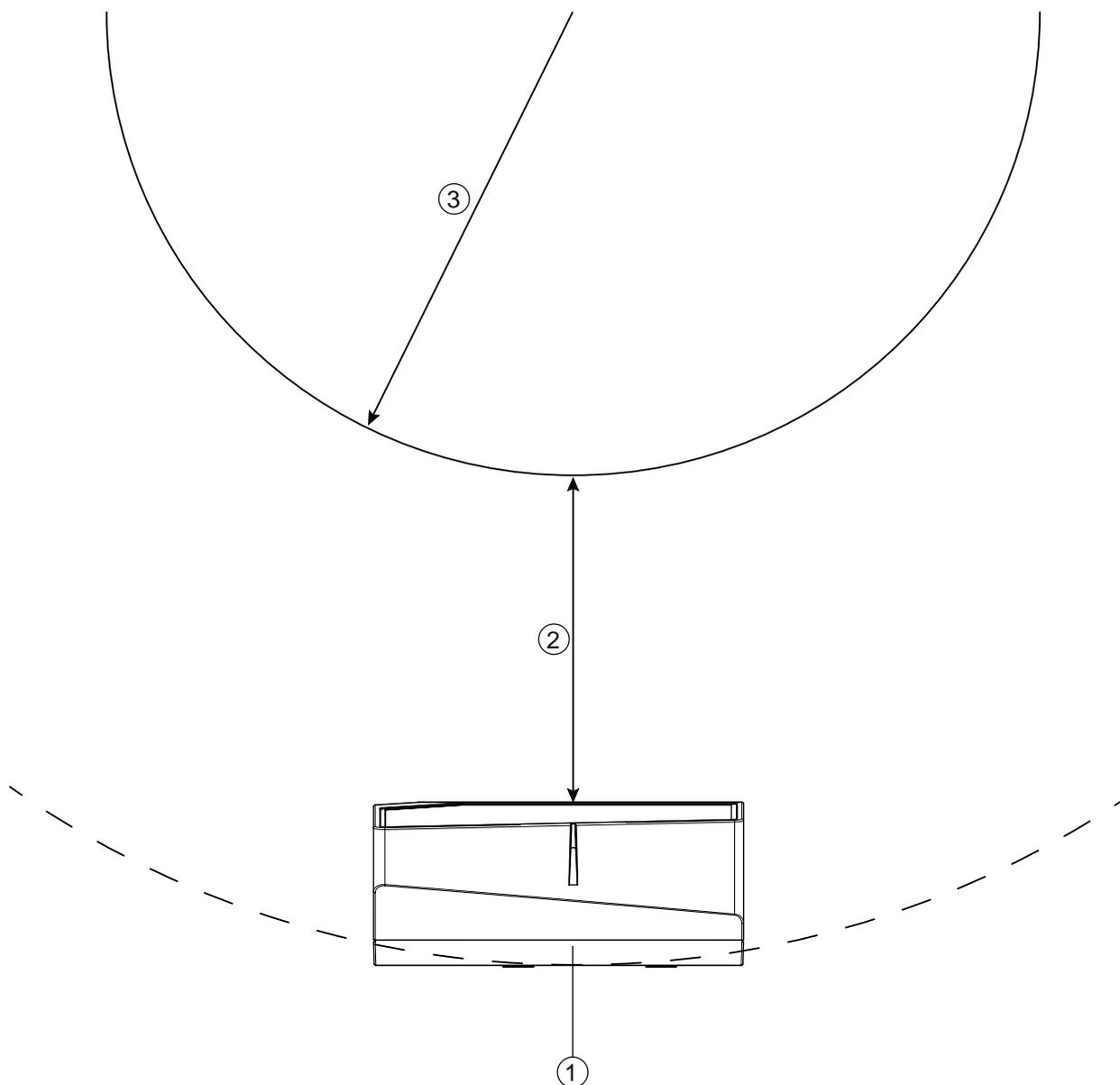
Montage de la BCB dans les courbes horizontales

AVIS

**Exactitude absolue et reproductibilité restreintes !**

L'emploi de la BCB dans les courbes amoindrit l'exactitude absolue de la mesure du BPS, puisque, en raison de distorsions optiques, la distance entre deux codes à barres n'est plus de 40 mm ou 30 mm.

↳ Pour les courbes horizontales, respectez un rayon de courbure minimal de 300 mm.



- 1 BPS
- 2 Distance de lecture
- 3 Rayon de la bande à codes à barres, $R_{\min} = 300 \text{ mm}$

Fig. 6.4: Montage de la bande à codes à barres dans les courbes horizontales

Montage de la BCB dans les courbes verticales

AVIS

**Exactitude absolue et reproductibilité restreintes !**

- ↪ L'emploi de la BCB dans les courbes amoindrit l'exactitude absolue de la mesure du BPS, puisque alors, la distance entre deux codes à barres n'est plus de 40 mm ou 30 mm.
- ↪ Dans la partie en éventail de la BCB en courbe, attendez-vous à ce que la reproductibilité soit restreinte.

↪ N'entaillez la BCB que partiellement au niveau de l'arête de coupe.

↪ Collez la BCB comme un éventail le long de la courbe.

↪ Veillez à une pose sans tension mécanique de la BCB.

AVIS

**Aucun espace nu dans la bande à codes à barres !**

- ↪ Veillez à ce que la surface derrière l'éventail de la BCB en courbe soit claire et mate. La présence de surfaces nues, réfléchissantes ou très brillantes dans le faisceau de balayage peut nuire à la qualité des mesures du BPS.

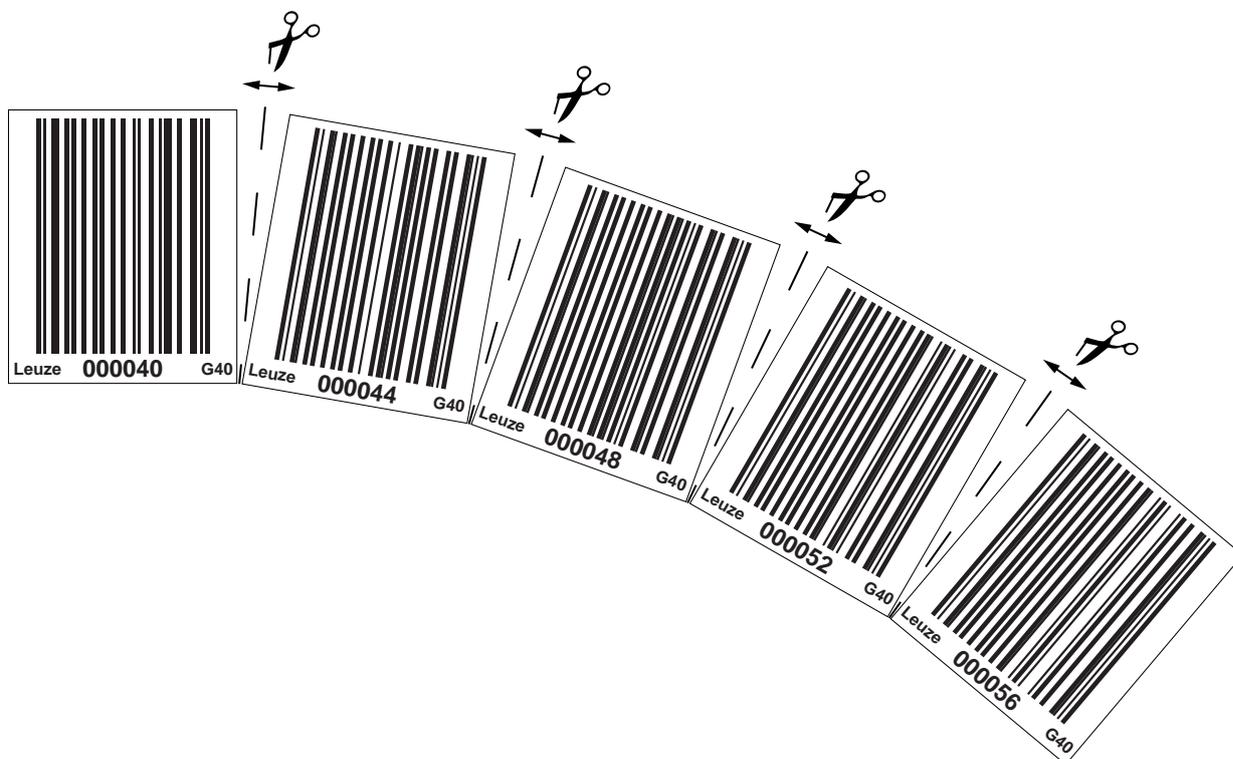
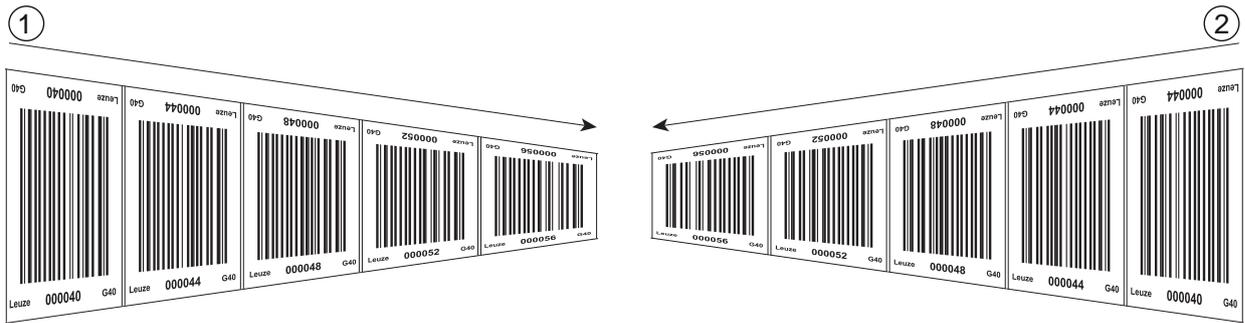


Fig. 6.5: Traitement de la bande à codes à barres dans les courbes verticales

Montage de bandes jumelles

Si votre application requiert deux bandes à codes à barres de même plage de valeurs pour le positionnement, par exemple sur des installations de grutage ou dans des ascenseurs, nous recommandons d'employer des bandes jumelles (voir chapitre 3.4.4 "Bandes jumelles").

Les bandes jumelles sont dotées d'une double numérotation, si bien qu'il n'est pas nécessaire de les « coller tête en bas » pour avoir la même valeur à la même position.



- 1 Bande à codes à barres jumelle 1
- 2 Bande à codes à barres jumelle 2

Fig. 6.6: Montage de bandes à codes à barres jumelles

AVIS

! Une bande jumelle est toujours composée de deux bandes à codes à barres.

- ↪ Si vous commandez des bandes jumelles, vous recevrez toujours deux bandes à codes à barres.
- ↪ Les deux bandes de codes à barres jumelles ont exactement les mêmes tolérances de longueur l'une par rapport à l'autre.
- ↪ Veuillez poser la BCB sans l'étirer.
La BCB est une bande en matière plastique qui risque de s'allonger si elle subit une trop forte tension mécanique. Un étirement mécanique excessif provoque un allongement de la bande, ce qui fausse les valeurs de position.

Montage de deux bandes à codes à barres de même plage de valeurs

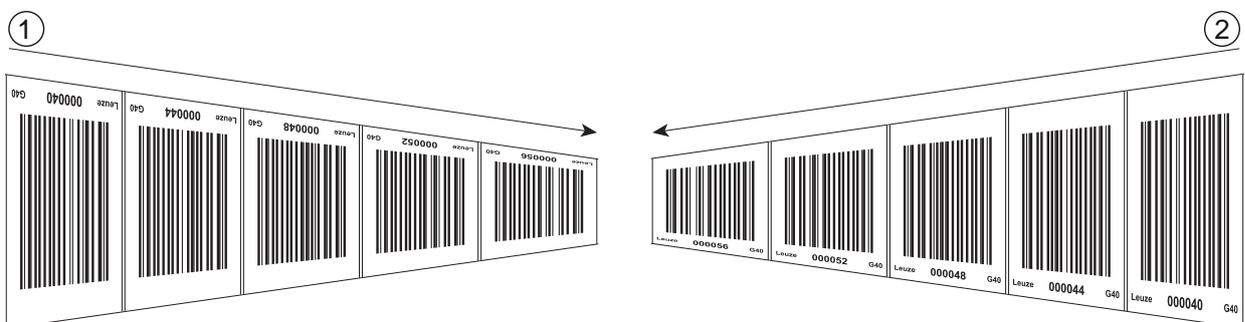
Pour les installations de grutage ou dans les ascenseurs, on emploie deux bandes à codes à barres de même plage de valeurs pour le positionnement.

AVIS

i Si votre application requiert deux bandes à codes à barres de même plage de valeurs et de mêmes tolérances en longueur, nous recommandons d'employer des bandes jumelles (voir chapitre 3.4.4 "Bandes jumelles").

Si vous ne disposez pas de bandes jumelles : pour obtenir la même valeur à la même position, une des bandes à codes à barres doit être collée tête en bas, l'autre normalement.

Si vous n'utilisez pas des bandes à codes à barres jumelles, les deux bandes à codes à barres peuvent différer de +/- 1 mm par mètre l'une de l'autre.



- 1 BCB collée tête en bas
- 2 BCB collée normalement

Fig. 6.7: Collage de deux bandes à codes à barres de même plage de valeurs

6.2 Montage du système de positionnement à codes à barres

Il est possible de monter le BPS des manières suivantes :

- Montage à l'aide d'une pièce de fixation sur les encoches de fixation
 - BTU 0300M-W : montage mural
 - BT 56 : Montage sur une barre ronde
- Montage à l'aide d'une pièce de fixation sur les taraudages de fixation M4 à l'arrière de l'appareil
 - BT 300 W : montage sur une équerre de fixation
 - BT 300-1 : Montage sur une barre ronde
- Montage sur quatre taraudages de fixation M4 à l'arrière de l'appareil

AVIS



S'il est monté à l'aide de la pièce de fixation BTU 0300M-W, en cas de remplacement de l'appareil, le nouvel appareil est automatiquement aligné correctement.

6.2.1 Remarques relatives au montage

AVIS



Choix de l'emplacement de montage.

- ↳ Veuillez à respecter les conditions ambiantes autorisées (température, humidité).
- ↳ Assurez-vous que la distance entre le BPS et la bande à codes à barres est suffisamment grande.
Le faisceau de balayage du BPS doit couvrir au moins trois codes à barres.
La distance entre le BPS et la bande à codes à barres doit être dans la zone de travail de l'abaque de lecture.
- ↳ Veuillez à ce que la fenêtre de sortie ne soit pas sale, par exemple en cas d'épanchements liquides ou à cause de restes de carton ou de matériau d'emballage.
- ↳ Montage du BPS en plein air et BPS avec chauffage intégré :
Dans la mesure du possible, montez le BPS de telle façon qu'il soit isolé thermiquement, par exemple à l'aide de joints métallocaoutchoutés.
Montez l'appareil de sorte qu'il soit protégé des courants d'air, par exemple dans un carter protecteur.
- ↳ Montage du BPS dans un carter protecteur :
Si le BPS est monté dans un carter protecteur, veuillez à ce que le faisceau de balayage puisse en sortir librement.
- ↳ Veuillez à respecter la zone de travail résultant de la courbe de balayage à tous les endroits où le positionnement est déterminant.
- ↳ Veuillez à ce que, pendant le déplacement de l'installation, le faisceau de balayage rencontre toujours la BCB.
Pour le calcul de la position, le faisceau de balayage du BPS doit atteindre la BCB sans interruption.
Pour une fonctionnalité optimale, le BPS doit être guidé parallèlement à la BCB. Le BPS ne doit pas quitter la plage de fonctionnement autorisée (50 ... 170 mm) pendant le mouvement de l'installation.
- ↳ Assurez-vous qu'il n'y a toujours qu'un seul code à barres de commande (ou étiquette à marque) dans le faisceau de balayage.
La distance minimale entre deux codes à barres de commande est fixée par la distance séparant le BPS de la bande à codes à barres et la longueur du faisceau de balayage qui en résulte.

AVIS



En cas de montage en parallèle, respecter la distance minimale !

- ↳ Si vous installez deux BPS l'un à côté ou au-dessus de l'autre, respectez la distance minimale de 300 mm.

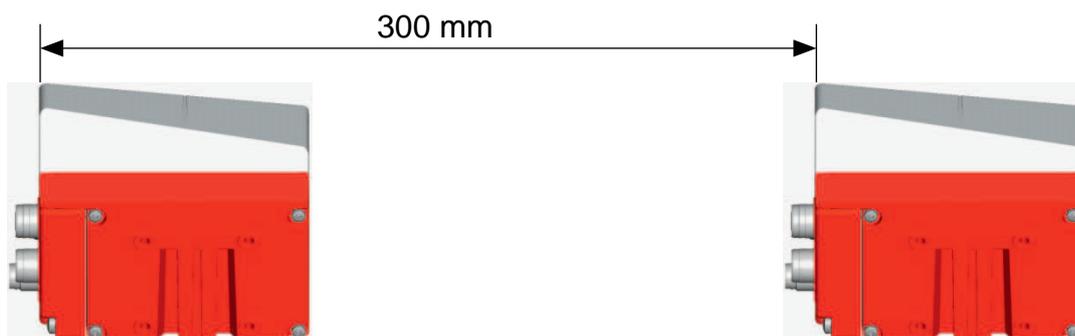


Fig. 6.8: Distance minimale dans le cas du montage parallèle

AVIS

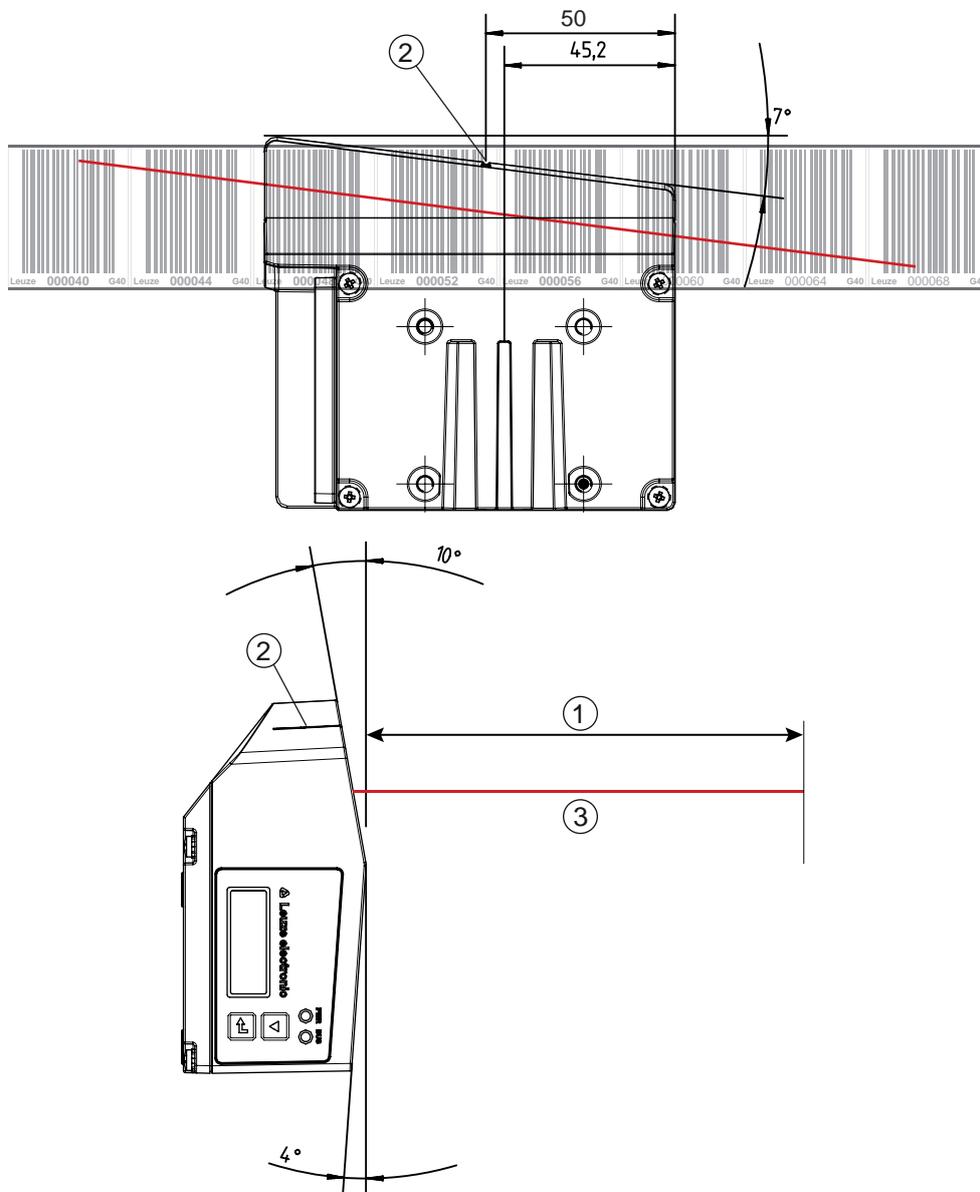


Fixer le boîtier de raccordement avant de monter le BPS !

- ↳ Vissez le boîtier de raccordement MS 348 ou MK 348 au boîtier de l'appareil à l'aide de deux vis M4.
- ↳ Serrez les vis du boîtier de raccordement avec un couple de serrage d'1,4 Nm.

6.2.2 Orientation du BPS par rapport à la bande à codes à barres

Le BPS doit être orienté de manière à ce que son faisceau soit incliné de 7° par rapport à la bande à codes à barres (voir la figure suivante). Ce faisant, il convient de garantir que l'angle de rayonnement soit de 90° par rapport à l'arrière du boîtier et que la distance de lecture soit respectée par rapport à la bande à codes à barres.



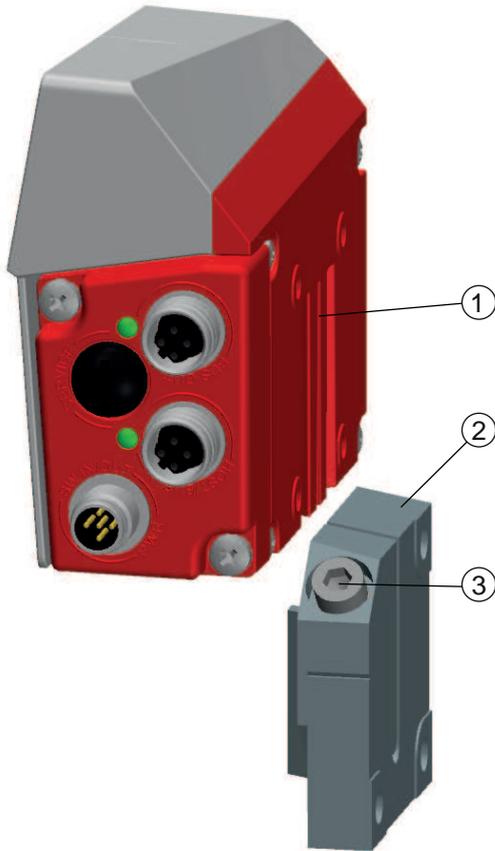
- 1 Distance de lecture
- 2 Point de référence de la position du code à barres
- 3 Faisceau de balayage

Fig. 6.9: Sortie du faisceau

6.2.3 Montage avec pièce de fixation BTU 0300M-W

La pièce de fixation BTU 0300M-W est destinée au montage mural du BPS.

Pour les informations relatives à la commande, voir chapitre 14 "Informations concernant la commande et accessoires" ; pour l'encombrement, voir chapitre 13.4 "Encombrement des accessoires".



- 1 Profilé de serrage
- 2 Mâchoires de serrage
- 3 Vis de blocage

Fig. 6.10: Montage du BPS avec la pièce de fixation BTU 0300M-W

- ↖ Côté installation, montez le BTU 0300M-W avec des vis de fixation M6 (non incluses dans la livraison).
- ↖ Montez le BPS avec les encoches de fixation en queue d'aronde sur les mâchoires de serrage du BTU 0300M-W jusqu'en butée.
- ↖ Fixez le BPS avec la vis de blocage M6.
Couple de serrage maximal pour la vis de blocage M6 : 8 Nm

6.2.4 Montage avec équerre de fixation BT 300 W

L'équerre de fixation BT 300 W est destinée au montage mural du BPS.

Pour les informations relatives à la commande, voir chapitre 14 "Informations concernant la commande et accessoires" ; pour l'encombrement, voir chapitre 13.4 "Encombrement des accessoires".

- ↖ Côté installation, montez l'équerre de fixation BT 0300 W avec les vis de fixation M6 (incluses dans la livraison).
- ↖ Montez le BPS avec les vis de fixation M4 (incluses dans la livraison) sur l'équerre de fixation.
Couple de serrage maximal pour les vis de fixation M4 : 2 Nm

6.2.5 Montage avec une pièce de fixation BT 56

La pièce de fixation BT 56 est destinée à la fixation sur barre du BPS.

Pour les informations relatives à la commande, voir chapitre 14 "Informations concernant la commande et accessoires" ; pour l'encombrement, voir chapitre 13.4 "Encombrement des accessoires".

- ↪ Montez le BT 56 avec le profilé de serrage sur la barre ronde (côté installation).
- ↪ Montez le BPS avec les encoches de fixation sur les mâchoires de serrage du BT 56 jusqu'en butée.
- ↪ Fixez le BPS avec la vis de blocage M6.
Couple de serrage maximal pour la vis de blocage M6 : 8 Nm

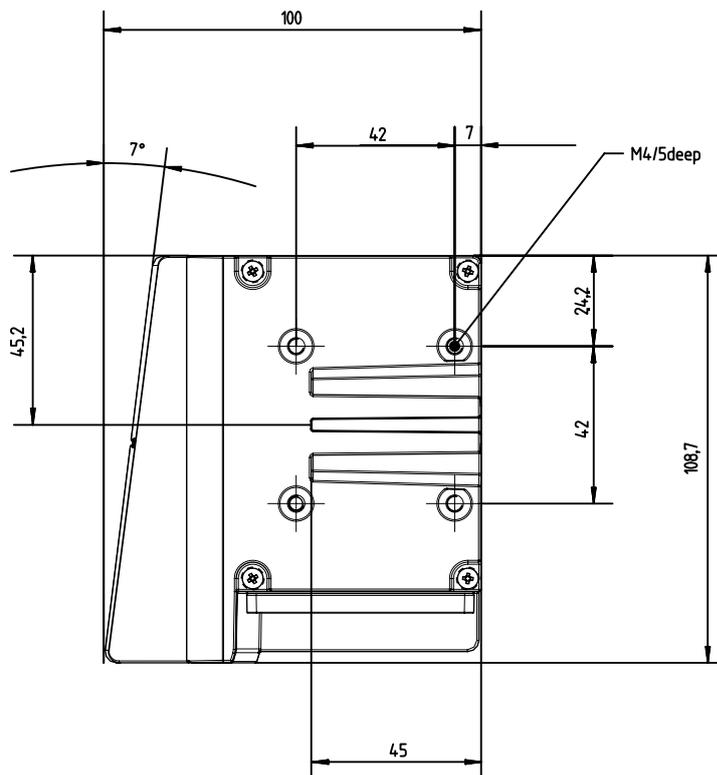
6.2.6 Montage avec une pièce de fixation BT 300-1

La pièce de fixation BT 300-1 est destinée à la fixation sur barre du BPS.

Pour les informations relatives à la commande, voir chapitre 14 "Informations concernant la commande et accessoires" ; pour l'encombrement, voir chapitre 13.4 "Encombrement des accessoires".

- ↪ Montez la pièce de fixation BT 300-1 avec le profilé de serrage sur la barre ronde (côté installation).
- ↪ Montez le BPS avec les vis de fixation M4 (incluses dans la livraison) sur l'équerre de fixation du BT 300-1.
Couple de serrage maximal pour les vis de fixation M4 : 2 Nm

6.2.7 Montage avec vis de fixation M4



Toutes les mesures en mm

Fig. 6.11: Encombrement du BPS, arrière de l'appareil

- ↪ Montez le BPS avec des vis de fixation M4 (non incluses dans la livraison) sur l'installation.
Couple de serrage maximal pour les vis de fixation : 2 Nm

7 Raccordement électrique

 ATTENTION	
	<ul style="list-style-type: none"> ↪ Assurez-vous avant le branchement que la tension d'alimentation concorde avec la valeur indiquée sur la plaque signalétique. ↪ Le raccordement électrique ne doit être réalisé que par des personnes qualifiées. ↪ Veillez à ce que la terre de fonction (FE) soit branchée correctement. Un fonctionnement sans perturbations ne peut être garanti que si la terre de fonction a été raccordée de façon réglementaire. ↪ Si vous ne parvenez pas à éliminer certains incidents, mettez l'appareil hors service. Protégez-le contre toute remise en marche involontaire.
 ATTENTION	
	<p>Applications UL !</p> <p>Pour les applications UL, l'utilisation est admissible exclusivement dans des circuits électriques de classe 2 selon le NEC (National Electric Code).</p>
AVIS	
	<p>Très Basse Tension de Protection (TBTP)</p> <p>↪ Le BPS est conçu de classe de protection III pour l'alimentation par TBTP (Très Basse Tension de Protection, PELV).</p>
AVIS	
	<p>Boîtier de raccordement et indice de protection IP 65</p> <ul style="list-style-type: none"> ↪ Avant le raccordement, montez le boîtier de raccordement au boîtier du BPS. ↪ Pour garantir l'indice de protection IP 65, les vis du boîtier de raccordement servant à le relier au BPS doivent être serrées avec un couple de serrage de 1,4 Nm. ↪ L'indice de protection IP 65 n'est atteint que si les connecteurs ou les passe-câble sont bien vissés et les capuchons installés.
AVIS	
	<p>Utilisez exclusivement, pour tous les raccordements (câble de raccordement, câble de liaison, etc.), les câbles mentionnées comme accessoires (voir chapitre 14 "Informations concernant la commande et accessoires").</p>

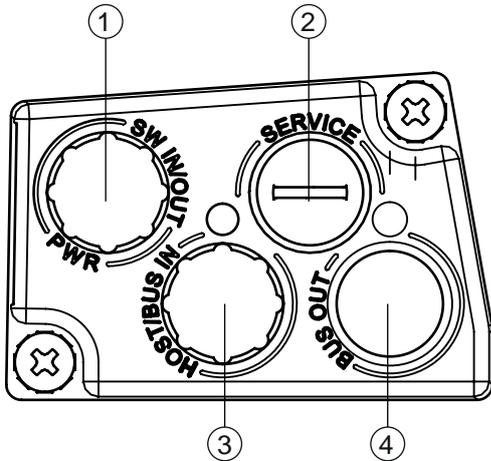
7.1 Mémoire de paramètres externe dans le boîtier de raccordement

La mémoire de paramètres dans le boîtier de raccordement MS 348 ou MK 348 mémorise le nom d'appareil et met à disposition une copie du jeu de paramètres actuel du BPS.

- En cas de remplacement de l'appareil BPS sur site, le nom de l'appareil est transmis automatiquement au nouveau BPS.
La configuration manuelle de l'appareil de rechange et un nouveau baptême ne sont pas nécessaires.
- La commande peut accéder immédiatement au BPS de rechange.

7.2 Boîtier de raccordement MS 348 avec connecteurs

Le boîtier de raccordement MS 348 dispose de trois prises de raccordement mâle M12 et d'une prise femelle USB de type mini B comme interface de maintenance.



- 1 PWR / SW IN/OUT : prise mâle M12 (codage A)
- 2 SERVICE : prise femelle USB mini B (derrière le capuchon de protection)
- 3 HÔTE / BUS IN : prise femelle M12 (codage D), Ethernet 0
- 4 BUS OUT : prise femelle M12 (codage D), Ethernet 1

Fig. 7.1: Boîtier de raccordement MS 348, connexions

AVIS



Connexion du blindage et raccordement de la terre de fonction !

- ↪ La connexion du blindage s'effectue au niveau du boîtier des connecteurs M12.
- ↪ Veillez à ce que la terre de fonction (FE) soit branchée correctement.
Un fonctionnement sans perturbations ne peut être garanti que si la terre de fonction a été raccordée de façon réglementaire.
Toutes les influences électriques perturbatrices (CEM) sont détournées par le point de terre de fonction.

AVIS



Interruption sur le réseau, le BPS se trouvant en topologie en bus PROFINET !

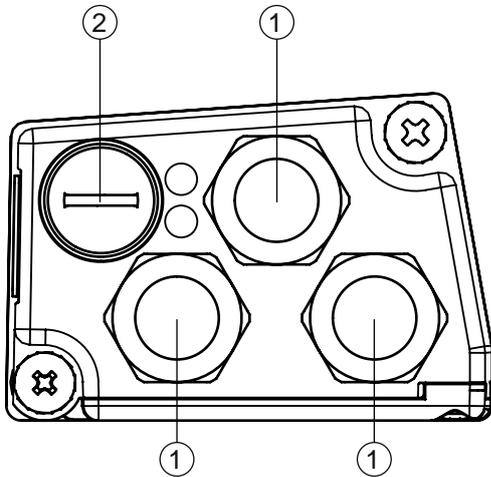
- ↪ Lors d'un remplacement d'appareil, le réseau PROFINET est interrompu à cet endroit.
- ↪ Le réseau PROFINET est interrompu dès que le BPS est débranché du boîtier de raccordement.
- ↪ Le réseau PROFINET est interrompu si l'alimentation en tension du BPS fait défaut.

- ↪ Avec le câble de raccordement, raccordez la connexion PWR / SW IN/OUT à la tension d'alimentation et aux entrées/sorties de commutation respectivement.
- ↪ Topologie en étoile PROFINET : avec le câble de liaison, raccordez la connexion HÔTE / BUS IN à un commutateur.
- ↪ Topologie en bus PROFINET : avec le câble de liaison, raccordez la connexion HÔTE / BUS IN à la connexion BUS OUT du BPS précédent.
Avec le câble de liaison, raccordez la connexion BUS OUT à la connexion HÔTE / BUS IN du BPS suivant.

7.3 Boîtier de raccordement MK 348 avec bornes à ressort

Le boîtier de raccordement MK 348 permet de raccorder le BPS directement et sans prise supplémentaire.

- Le MK 348 dispose de trois passe-câble dans lesquels se trouve également la connexion du blindage pour le câble d'interface.
- Une prise femelle USB de type mini B sert d'interface de maintenance.



- 1 3x passe-câble, M16 x 1,5
 2 SERVICE : prise femelle USB mini B (derrière le capuchon de protection)

Fig. 7.2: Boîtier de raccordement MK 348, connexions

AVIS



Confection de câble !

↪ Nous recommandons de ne pas utiliser d'embouts.

AVIS



Raccordement de la terre de fonction !

↪ Veillez à ce que la terre de fonction (FE) soit branchée correctement.
 Un fonctionnement sans perturbations ne peut être garanti que si la terre de fonction a été raccordée de façon réglementaire.
 Toutes les influences électriques perturbatrices (CEM) sont détournées par le point de terre de fonction.

- ↪ Avec le câble de raccordement, raccordez la connexion PWR / SW IN/OUT à la tension d'alimentation et aux entrées/sorties de commutation respectivement.
- ↪ Topologie en étoile PROFINET : avec le câble de liaison, raccordez la connexion HÔTE / BUS IN à un commutateur.
- ↪ Topologie en bus PROFINET : avec le câble de liaison, raccordez la connexion HÔTE / BUS IN à la connexion BUS OUT du BPS précédent. Avec le câble de liaison, raccordez la connexion BUS OUT à la connexion HÔTE / BUS IN du BPS suivant.

7.4 Boîtier de raccordement ME 348 103 avec câbles avec connecteur M12

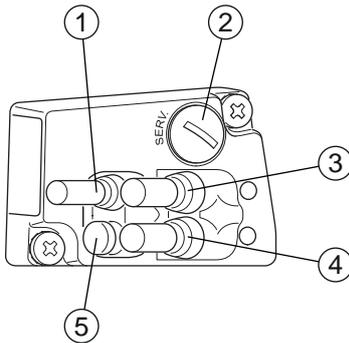
Le boîtier de raccordement ME 348 103 dispose de trois câbles de raccordement avec connecteur M12 et d'une prise femelle USB de type mini B comme interface de maintenance pour la configuration et le diagnostic du BPS.

AVIS



La mémoire de paramètres intégrée qui se trouve dans le ME 348 103 facilite le remplacement du BPS.

Les réglages et le nom PROFINET sont enregistrés dans la mémoire de paramètres intégrée, pour être transmis automatiquement à un nouvel appareil en cas de remplacement.



- 1 PWR / SW IN/OUT : câble de raccordement avec prise mâle M12 (codage A)
- 2 SERVICE : prise femelle USB mini B (derrière le capuchon de protection)
- 3 BUS OUT : câble de raccordement avec prise femelle M12 (codage D), Ethernet 1
- 4 HÔTE / BUS IN : câble de raccordement avec prise femelle M12 (codage D), Ethernet 0
- 5 Capuchon de protection (pas de connexion)

Fig. 7.3: Boîtier de raccordement ME 348 103, connexions

AVIS



Connexion du blindage et raccordement de la terre de fonction !

- ↪ La connexion du blindage s'effectue au niveau du boîtier des connecteurs M12.
- ↪ Veillez à ce que la terre de fonction (FE) soit branchée correctement.
Un fonctionnement sans perturbations ne peut être garanti que si la terre de fonction a été raccordée de façon réglementaire.
Toutes les influences électriques perturbatrices (CEM) sont détournées par le point de terre de fonction.

AVIS



Interruption sur le réseau, le BPS se trouvant en topologie en bus PROFINET !

- ↪ Lors d'un remplacement d'appareil, le réseau PROFINET est interrompu à cet endroit.
- ↪ Le réseau PROFINET est interrompu dès que le BPS est débranché du boîtier de raccordement.
- ↪ Le réseau PROFINET est interrompu si l'alimentation en tension du BPS fait défaut.

↪ Avec le câble de raccordement, raccordez la connexion PWR / SW IN/OUT à la tension d'alimentation et aux entrées/sorties de commutation respectivement.

↪ Topologie en étoile PROFINET : avec le câble de liaison, raccordez la connexion HÔTE / BUS IN à un commutateur.

↪ Topologie en bus PROFINET : avec le câble de liaison, raccordez la connexion HÔTE / BUS IN à la connexion BUS OUT du BPS précédent. Avec le câble de liaison, raccordez la connexion BUS OUT à la connexion HÔTE / BUS IN du BPS suivant.

7.5 Affectation des broches

7.5.1 PWR / SW IN/OUT (Power et entrée/sortie de commutation)

Prise mâle M12 5 pôles (codage A) ou répartiteur pour le raccordement à PWR / SW IN/OUT.

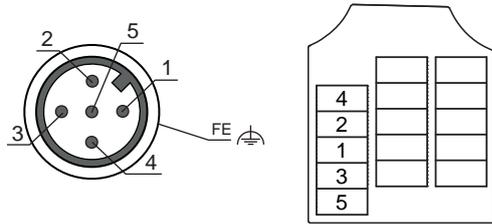


Fig. 7.4: Connexion PWR / SW IN/OUT

Tab. 7.1: Affectation des broches de PWR / SW IN/OUT

Broche/borne	Désignation	Affectation
1	VIN	Tension d'alimentation +18 ... +30 VCC
2	SWIO1	Entrée/sortie de commutation 1 (configurable)
3	GNDIN	Tension d'alimentation négative (0 VCC)
4	SWIO2	Entrée/sortie de commutation 2 (configurable)
5	FE	Terre de fonction
Filetage (prise mâle M12) Presse-étoupe	Terre de fonction	Blindage du câble de raccorde- ment. Le blindage du câble de raccorde- ment est posé sur le filetage de la prise mâle M12 ou sur le presse- étoupe du passe-câble. Le filetage ou le presse-étoupe fait partie du boîtier métallique. Le boîtier est relié au potentiel de la terre de fonction par la broche 5.

Câbles de raccordement : voir chapitre 14 "Informations concernant la commande et accessoires"

 **ATTENTION**



Applications UL !

Pour les applications UL, l'utilisation est admissible exclusivement dans des circuits électriques de classe 2 selon le NEC (National Electric Code).

Entrée/sortie de commutation

Le BPS dispose de deux entrées/sorties de commutation SWIO1 et SWIO2 programmables librement et à découplage optique.

- Les entrées de commutation permettent d'activer différentes fonctions internes du BPS (p. ex. Arrêt/démarrage de la mesure, Apprentissage du préréglage, RAZ du préréglage).
- Les sorties de commutation servent à la signalisation des états du BPS et à la réalisation de fonctions externes indépendamment de la commande supérieure (p. ex. valeur de position/vitesse erronée, en dehors des limites de la position et de la vitesse, erreur de l'appareil).
- La commande peut employer les entrées/sorties de commutation comme des E/S numériques.

Si les entrées/sorties de commutation ne sont reliées à aucune fonction interne du BPS, il est possible de communiquer avec les ports comme avec deux entrées, deux sorties ou comme avec une entrée et une sortie d'un bloc d'E/S numériques.

AVIS	
	<p>La fonction d'entrée ou de sortie est réglée dans les paramètres PROFINET (Réglage de l'adresse bus) ou à l'aide de l'outil de configuration webConfig (CONFIGURATION > APPAREIL > Entrées/sorties de commutation, voir chapitre 9.3.4 "Fonction CONFIGURATION").</p> <p>Si SWIO1 ou SWIO2 doit être utilisé comme entrée ou sortie numérique, la configuration doit être réalisée en conséquence dans le module 4 (voir chapitre 8.4.6 "Module 4 – Entrée/sortie IO 1") ou le module 5 (voir chapitre 8.4.7 "Module 5 – Entrée/sortie IO 2").</p>
AVIS	
	<p>Courant maximal en entrée</p> <p>↳ Le courant d'entrée de l'entrée de commutation concernée est de 8 mA max.</p>
AVIS	
	<p>Charge maximale des sorties de commutation</p> <p>↳ En fonctionnement normal, chargez la sortie de commutation concernée du BPS de 60 mA sous + 18 ... 30 VCC au maximum.</p> <p>↳ Chacune des sorties de commutation configurées résiste aux courts-circuits.</p>
AVIS	
	<p>Par défaut, les deux entrées/sorties de commutation SWIO1 et SWIO2 sont configurées comme suit :</p> <p>Sortie de commutation SWIO1 : valeur de position erronée</p> <p>Entrée de commutation SWIO2 : Apprentissage du préréglage</p>
AVIS	
	<p>SWIO1 et SWIO2 en tant que sortie de commutation</p> <p>↳ Il n'est pas possible de raccorder de sorties de commutation de capteurs/appareils externes aux sorties du BPS (SWIO1 et SWIO2). Vous risquez sinon de provoquer des dysfonctionnements de la sortie de commutation du BPS.</p>

7.5.2 HÔTE / BUS IN (hôte/entrée bus, Ethernet)

Pour la constitution d'un réseau PROFINET avec plusieurs participants, le BPS dispose de l'interface entrante PROFINET HÔTE / BUS IN.

Prise femelle M12 à 4 pôles (codage D) ou répartiteur pour le raccordement à HÔTE / BUS IN.

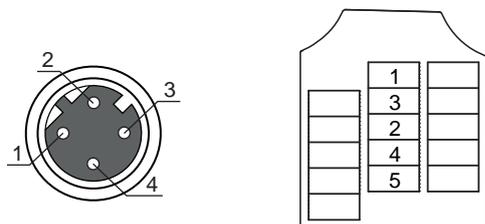


Fig. 7.5: Connexion HÔTE / BUS IN

Tab. 7.2: Affectation des broches de l'HÔTE / BUS IN

Broche/borne	Désignation	Affectation
1	TD+	Transmit Data +
2	RD+	Receive Data +
3	TD-	Transmit Data -
4	RD-	Receive Data -
5	-	Not connected

AVIS



Utiliser des câbles surmoulés !

↳ Utilisez de préférence les câbles surmoulés de Leuze (voir chapitre 14.3 "Accessoires - Câbles").

Brochage du câble PROFINET

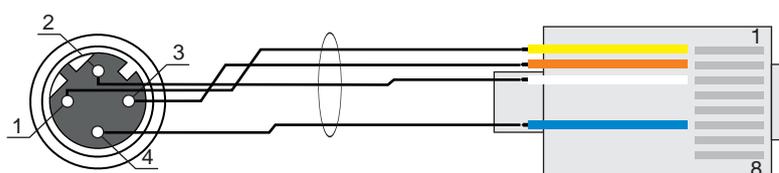


Fig. 7.6: Brochage du câble HÔTE / BUS IN vers RJ-45

Modèle en câble blindé 100 m max.

Broche (M12)	Désignation	Broche/couleur du brin (RJ45)
1	TD+	1/jaune
2	RD+	3/blanc
3	TD-	2/orange
4	RD-	6/bleu

AVIS



Câbles de fabrication personnelle avec interface PROFINET !

- ↳ Veillez à un blindage suffisant.
- ↳ Le câble de liaison doit être intégralement blindé et mis à la terre.
- ↳ Les brins RD+/RD- et TD+/TD- doivent être torsadés par paires.
- ↳ Pour la liaison, utilisez des câbles de catégorie 5.

7.5.3 BUS OUT (hôte/sortie bus, Ethernet)

Pour la constitution d'un réseau PROFINET avec plusieurs participants, le BPS dispose de l'interface sortante PROFINET BUS OUT. L'utilisation de l'interface BUS OUT réduit considérablement les frais de câblage car seul le premier BPS nécessite une connexion directe au commutateur (Switch) à travers lequel il peut communiquer avec l'hôte. Tous les autres BPS sont reliés en série au premier BPS (voir chapitre 7.6 "Topologies PROFINET").

Prise femelle M12 à 4 pôles (codage D) ou répartiteur pour le raccordement à BUS OUT.

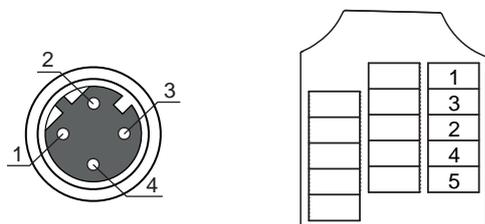


Fig. 7.7: Connexion BUS OUT

Tab. 7.3: Affectation des broches de BUS OUT

Broche/borne	Désignation	Affectation
1	TD+	Transmit Data +
2	RD+	Receive Data +
3	TD-	Transmit Data -
4	RD-	Receive Data -
5	-	Not connected

AVIS



Utiliser des câbles surmoulés !

↳ Utilisez de préférence les câbles surmoulés de Leuze (voir chapitre 14.3 "Accessoires - Câbles").

AVIS



Câbles de fabrication personnelle avec interface PROFINET !

↳ Veillez à un blindage suffisant.
Le câble de liaison doit être intégralement blindé et mis à la terre.
↳ Les lignes signaux doivent être torsadées par paires.

AVIS



BUS OUT ne requiert pas de terminaison !

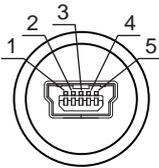
↳ Si le BPS est utilisé comme appareil autonome ou en bout de bus PROFINET dans un réseau de ce type, il n'est **pas indispensable** de brancher une terminaison dans la prise femelle BUS OUT.

7.5.4 USB maintenance

AVIS	
	<p>Raccordement au PC !</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Le port USB de maintenance du BPS peut être relié au port USB côté PC à l'aide d'un câble USB standard (combinaison de connecteurs de types mini B/A). ↳ Utilisez de préférence le câble USB de maintenance spécifique de Leuze (voir chapitre 14.3 "Accessoires - Câbles").

Connecteur mini B à 5 pôles pour le raccordement à USB maintenance.

Tab. 7.4: Affectation des broches USB maintenance

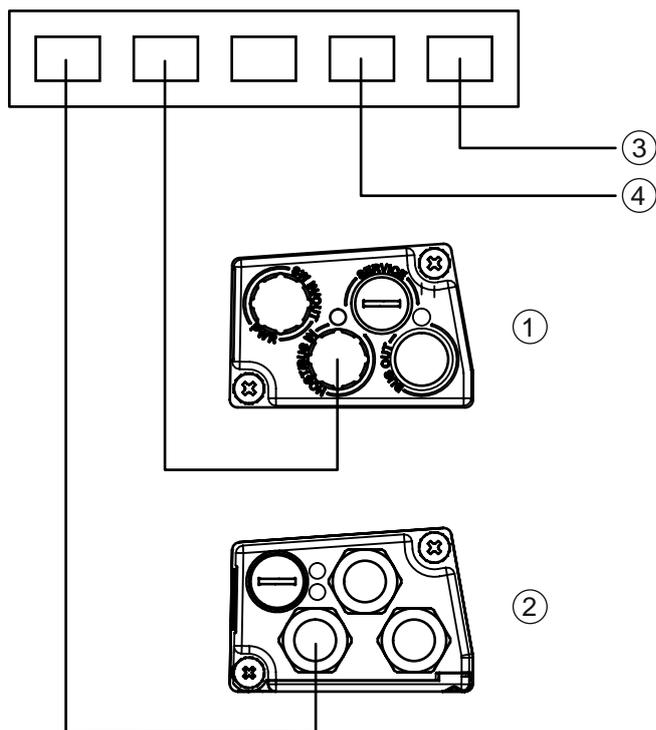
	Broche	Désignation	Affectation
	1	VB	Entrée Sense
	2	D-	Data -
	3	D+	Data +
	4	ID	Not connected
	5	GND	Masse (Ground)

AVIS	
	<p>Câbles de fabrication personnelle !</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Le câble de liaison USB complet doit impérativement être blindé conformément aux spécifications USB. ↳ La longueur totale du câble ne doit pas dépasser 3 m.

7.6 Topologies PROFINET

7.6.1 Topologie en étoile

Le BPS peut s'utiliser comme appareil autonome (Stand-Alone) avec un nom d'appareil individuel dans une topologie PROFINET en étoile. Ce nom d'appareil doit être communiqué au participant par la commande lors du « baptême de l'appareil » (voir chapitre 8.3 "Configuration pour commande SIMATIC S7 de Siemens").

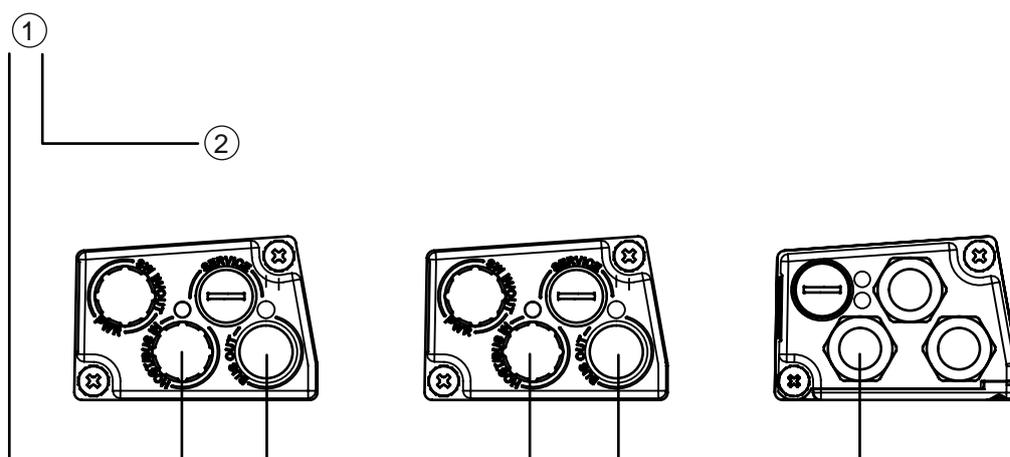


- 1 Avec boîtier de raccordement MS 348 avec connecteurs M12
- 2 Avec boîtier de raccordement MK 348 avec bornes à ressort
- 3 Interface hôte PC / commande
- 4 autres participants au réseau

Fig. 7.8: PROFINET en topologie en étoile

7.6.2 Topologie en bus

La fonctionnalité intégrée de commutateur du BPS permet de mettre plusieurs BPS en réseau. Outre la classique topologie en étoile, il est également possible d'utiliser une topologie en bus. Le câblage du réseau en topologie en bus est simple et peu coûteux puisque les liaisons sont tout simplement bouclées d'un participant au suivant. La longueur maximale d'un segment (longueur de la liaison d'un participant au suivant) est limitée à 100 m.



- 1 Interface hôte PC / commande
- 2 autres participants au réseau

Fig. 7.9: PROFINET en topologie en bus

Il est possible de mettre en réseau jusqu'à 254 BPS qui doivent se trouver sur le même sous-réseau.

Pour cela, avec l'aide de l'outil de configuration de la commande, un nom d'appareil individuel est affecté à chaque BPS participant (« baptême d'appareil ») (voir chapitre 8.3 "Configuration pour commande SIMATIC S7 de Siemens").

7.6.3 Câblage PROFINET

AVIS	
	<p>À respecter impérativement en cas de câblage PROFINET !</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Utilisez les câbles surmoulés de Leuze (voir chapitre 14.3 "Accessoires - Câbles") ou les prises mâle/femelle recommandées. ↳ Pour le câblage, utilisez dans tous les cas un câble Ethernet de catégorie 5. ↳ Pour la transformation de la connectique M12 vers RJ45, utilisez un adaptateur KDS ET M12 / RJ 45 W - 4P (voir chapitre 14.4 "Autres accessoires"). Des câbles réseau standard peuvent être enfichés dans l'adaptateur. ↳ Si un câble réseau standard ne convient pas (p. ex. parce que l'indice de protection IP est insuffisant), il est possible d'utiliser les câbles à confectionner soi-même KB ET - ... - SA du côté du BPS (voir chapitre 14.3 "Accessoires - Câbles"). ↳ Avec la topologie en bus, la connexion entre les BPS est effectuée au moyen du câble KB ET - ... - SSA (voir chapitre 14.3 "Accessoires - Câbles").
AVIS	
	<p>À respecter avec des câbles de fabrication personnelle ou surmoulés !</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Pour les longueurs de câble non disponibles, vous pouvez confectionner vos câbles vous-même. ↳ Utilisez les prises mâle/femelle ou les câbles surmoulés recommandés (voir chapitre 14 "Informations concernant la commande et accessoires"). ↳ Reliez respectivement TD+ de la prise mâle M12 à RD+ du connecteur mâle RJ-45. ↳ Reliez respectivement TD- de la prise mâle M12 à RD- du connecteur mâle RJ-45, etc.

7.7 Blindage et longueurs des câbles

Respectez les longueurs maximales des câbles et les types de blindage :

Liaison	Interface	Longueur max. des câbles	Blindage
Maintenance BPS	USB	3 m	Blindage absolument nécessaire conformément à la spécification USB
Hôte BPS	EtherCAT	100 m	Blindage absolument nécessaire
Réseau du premier BPS au dernier BPS	EtherCAT	Longueur maximale des segments : 100 m avec les paires torsadées 100Base-TX (cat. 5 min.)	Blindage absolument nécessaire
Entrée de commutation		10 m	Pas nécessaire
Sortie de commutation		10 m	Pas nécessaire
Bloc d'alimentation du BPS		30 m	Pas nécessaire

8 Mise en service - Configuration de base

La configuration du BPS est réalisée via l'interface PROFINET.

Des modifications de paramètres à des fins de test et des configurations étendues du comportement temporel pour la mesure de la position et de la vitesse peuvent être effectuées dans l'outil webConfig (voir chapitre 9 "Mise en service – outil webConfig").

AVIS	
	<p>À respecter lors de la configuration d'appareils PROFINET !</p> <p>↳ Par principe, procédez à la configuration de base de votre appareil dans le fichier Generic Station Description Markup Language (GSDML). Téléchargez pour cela le fichier adapté sur Internet.</p> <p>En mode de processus, seuls les paramètres réglés par le fichier GSDML ou dans l'outil webConfig (HOME > INSTALLATION > Fichier GSDML) sont effectifs dans les modules PROFINET et les spécifications PROFINET par défaut. Les modifications de paramètres effectuées dans l'outil webConfig (voir chapitre 9 "Mise en service – outil webConfig") n'ont aucun effet sur le PROFINET.</p> <p>Si vous faites basculer le BPS en mode de <i>Maintenance</i> à l'aide de l'outil webConfig, le BPS est séparé du PROFINET. Dans un premier temps, tous les paramètres réglés dans le fichier GSDML restent effectifs. Il est alors possible de modifier des paramètres dans l'outil webConfig à des fins de test.</p> <p>Lors de l'intégration au réseau PROFINET ou de la désactivation du mode de <i>Maintenance</i>, le maître PROFINET remplace les réglages configurés avec l'outil webConfig par les réglages faits dans le fichier GSDML.</p> <p>↳ Les données de configuration sont enregistrées dans l'appareil et dans le boîtier de raccordement.</p>

8.1 Configuration de l'interface PROFINET

Le BPS est par conception un appareil PROFINET-RT (Real Time selon IEEE 802.3). Les vitesses de transmission vont jusqu'à 100 Mbit/s (100 Base TX/FX), il fonctionne en duplex intégral, prend en charge l'Auto-Negotiation et l'Auto-Crossover.

- La fonctionnalité du BPS est définie à l'aide de paramètres organisés en modules. Les modules font partie du fichier Generic Station Description Markup Language (GSDML).
- Chaque BPS dispose d'une adresse MAC univoque (Media Access Control) indiquée sur la plaque signalétique. L'adresse MAC (MAC-ID) est combinée à une adresse IP au cours de la configuration.
- Le gestionnaire SIMATIC Manager de création de réseaux PROFINET associe l'adresse IP à un nom d'appareil qui peut être quelconque mais ne doit exister qu'une fois par réseau.

Address Link Label

L'Address Link Label est une étiquette autocollante qui a été ajoutée à l'appareil.

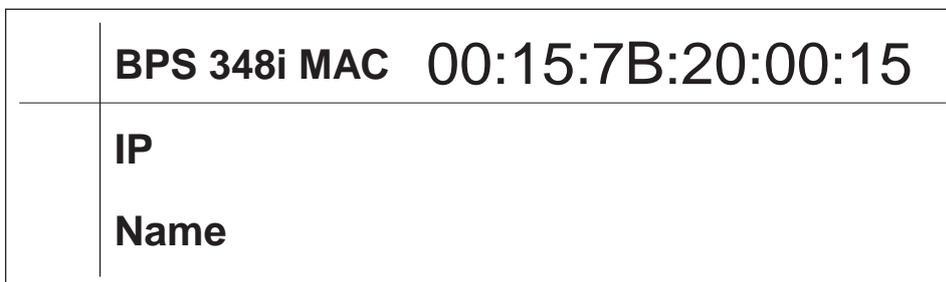


Fig. 8.1: Exemple d'« Address Link Label » ; le type d'appareil varie selon la série

- L'Address Link Label contient l'adresse MAC (Media Access Control) de l'appareil et est prévue pour y inscrire son adresse IP et son nom.

La partie de l'Address Link Label sur laquelle l'adresse MAC est imprimée peut si nécessaire être séparée du reste de l'autocollant en suivant les perforations.

- L'Address Link Label sert à identifier l'appareil sur les plans d'installation notamment. Pour cela, il suffit de la détacher de l'appareil et de la coller sur les plans.
- Elle établit ainsi un rapport univoque entre l'emplacement de montage, l'adresse MAC ou le nom de l'appareil, et le programme de commande associé.

Plus besoin de rechercher longuement ni de noter à la main les adresses MAC de tous les appareils en place dans l'installation.

AVIS



Chaque appareil avec interface Ethernet peut être identifié de manière univoque au moyen de l'adresse MAC qui lui a été affectée lors de sa fabrication. L'adresse MAC est également indiquée sur la plaque signalétique de l'appareil.

Si plusieurs appareils sont mis en service dans une même installation, l'adresse MAC de chacun d'entre eux doit être affectée correctement, pour programmer la commande par exemple.

- ↪ Détachez l'Address Link Label de l'appareil.
- ↪ Le cas échéant, inscrivez l'adresse IP et le nom de l'appareil sur l'Address Link Label.
- ↪ Collez l'Address Link Label à l'emplacement de l'appareil dans vos documents, par exemple sur le plan d'installation.

8.1.1 Profil de communication PROFINET

Le profil de communication PROFINET fixe les propriétés de transmission série des données sur le moyen de transmission. L'échange des données avec les appareils est le plus souvent cyclique. Mais des services de communication acycliques sont aussi utilisés pour la configuration, la manipulation, l'observation et le traitement des alarmes.

Le PROFINET propose des protocoles et méthodes de transmission adaptés aux exigences de la communication :

- Communication Real Time (RT) par trames Ethernet priorisées pour :
 - Les données de processus cycliques (données d'E/S sauvegardées dans la zone d'E/S de la commande)
 - Les alarmes
 - La synchronisation des cycles
 - Les informations de voisinage
 - L'attribution et la résolution des adresses via DCP
- Communication TCP/UDP/IP à l'aide des trames Ethernet TCP/UDP/IP standard pour :
 - L'établissement de la communication
 - L'échange acyclique des données, soit la transmission de différents types d'information :
 - Les paramètres pour la configuration des modules pendant l'établissement de la communication
 - Les données d'I&M (fonctions d'identification & maintenance)
 - La lecture d'informations de diagnostic
 - La lecture de données d'E/S
 - L'écriture de données de l'appareil

8.1.2 Classes de conformité

Les appareils PROFINET sont répartis en classes de conformité (Conformance Classes) pour simplifier l'évaluation et la sélection des appareils à l'utilisateur.

Le BPS est de classe de conformité B (CC-B) et peut utiliser une infrastructure de réseau Ethernet déjà en place.

Le BPS prend en charge les propriétés suivantes :

- Communication RT cyclique
- Communication TCP/IP acyclique
- Alarmes/diagnostic
- Attribution automatique d'adresse
- Fonctionnalité I&M 0
- Reconnaissance du voisinage de base
- FAST Ethernet 100 Base-TX/FX
- Remplacement d'appareil convivial sans outil logiciel
- Prise en charge de SNMP

8.2 Démarrage de l'appareil

Démarrez le BPS comme suit :

- ↪ Appliquez la tension d'alimentation. Le BPS démarre. Pour les appareils avec écran, le statut de l'appareil est présenté.
- ↪ Configurez le BPS, par exemple pour une commande SIMATIC S7 de Siemens.
- ↪ Affectez un nom individuel d'appareil au BPS et baptisez-le.

Initialisation de l'appareil

AVIS	
	La valeur par défaut du bit de données d'entrée après le démarrage de l'appareil correspond à la valeur initiale spécifiée (généralement NULL).
AVIS	
	<p>Pour les données de sortie de statut IOPS=Bad, les fonctions en aval sont commutées dans un état sûr. Par exemple, un appareil activé ou une sortie seront désactivés. Cela sera notamment le cas si la commande est basculée en mode STOP.</p> <p>L'appareil réagit pareillement en cas d'interruption de la liaison.</p> <p>Pendant l'initialisation de l'appareil, les sorties sont désactivées.</p>

8.3 Configuration pour commande SIMATIC S7 de Siemens

La fonctionnalité du BPS est définie dans des jeux de paramètres organisés en modules. Les modules font partie du fichier GSDML (Generic Station Description Markup Language) qui fait partie intégrante de l'appareil lors de sa livraison.

Un outil de configuration spécifique à l'utilisateur, comme par exemple SIMATIC Manager pour l'API de Siemens, intègre, lors de la mise en service, les modules nécessaires à un projet et règle ou paramètre ces modules en conséquence. Ces modules sont mis à disposition grâce au fichier GSDML.

AVIS	
	<p>Tenir compte de la version de SIMATIC Manager !</p> <p>↪ Vous aurez besoin pour la commande SIMATIC S7 de Siemens au moins de la version 5.4 et du Service Pack 5 de SIMATIC Manager (V5.4+SP5).</p>

Pour la mise en service, les étapes suivantes sont nécessaires :

- Préparation de la commande (API S7)
- Installation du fichier GSDML
- Configuration matérielle de l'API S7
- Transmission de la configuration PROFINET au contrôleur IO (API S7)
- Baptême de l'appareil
- Contrôle du nom d'appareil

Procédez comme suit :

- ☞ Préparez la commande (API S7) :
Affecter une adresse IP au contrôleur IO (API S7)
Préparer la commande à la transmission consistante des données.
- ☞ Installez le fichier GSDML pour la configuration ultérieure du BPS.
Vous trouverez le fichier GSDML à l'adresse www.leuze.com > Produits > Capteurs mesurants > Capteurs de positionnement > BPS 300i > (nom du BPS) > onglet Téléchargements > Logiciel/Pilote > Fichier GSDML.

AVIS	
	<p>Une alternative consiste à charger le fichier GSDML du BPS à l'aide de l'outil webConfig (voir chapitre 9 "Mise en service – outil webConfig") :</p> <p>ACCUEIL > INSTALLATION > Fichier GSDML</p> <p>Le fichier GSDML mémorisé dans le BPS coïncide toujours avec la version du microprogramme du BPS.</p>

Informations générales relatives au fichier GSDML

Le fichier GSD (Generic Station Description) contient la description textuelle d'un modèle d'appareil PROFINET. Pour la description du modèle d'appareil PROFINET complexe, le langage GSDML (Generic Station Description Markup Language) basé sur XML a été introduit. Les termes GSD et fichier GSD dans la suite de cette documentation se rapportent toujours à la forme basée GSDML.

- Le fichier GSDML peut prendre en charge un nombre quelconque de langues en un fichier.
- Chaque fichier GSDML contient une version du modèle du BPS. Cette version se retrouve dans le nom du fichier.

AVIS	
	<p>Le fichier GSDML est une partie certifiée de l'appareil, il ne doit pas être modifié manuellement. Le système ne peut pas non plus modifier le fichier GSDML.</p>

- Le fichier GSDML décrit dans des modules toutes les données nécessaires au fonctionnement du BPS :
 - Données d'entrée et de sortie
 - Paramètres de l'appareil
 - Définition des bits de commande et de statut.
- Si par exemple des paramètres sont modifiés dans l'outil de projet, ces modifications seront enregistrées par la commande dans le projet et non dans le fichier GSDML.

La fonctionnalité du BPS est définie grâce à des jeux de paramètres. Les paramètres et leurs fonctions sont structurés en modules dans le fichier GSDML. Lors de l'écriture du programme d'API, un outil de configuration spécifique à l'utilisateur intègre les modules nécessaires et les configure pour l'application.

Si le BPS fonctionne sur PROFINET, tous les paramètres sont réglés aux valeurs par défaut. Tant que ces paramètres ne sont pas modifiés par l'utilisateur, l'appareil fonctionne aux réglages par défaut tels que livrés par Leuze. Vous trouverez les réglages par défaut du BPS dans les descriptions des modules.

Structure du nom du fichier GSDML

Le nom du fichier GSDML est structuré selon le modèle suivant :

GSDML-[version du schéma GSDML]-Leuze-[description de l'article]-[date].xml

- **[Version du schéma GSDML]** = identificateur de version du schéma GSDML utilisé, p. ex. V2.2
- **[Date]** = date de validation du fichier GSDML au format yyyyymmdd.
Cette date sert en même temps de version du fichier.
Exemple : GSDML-V2.2-Leuze-BPS348i-20131003.xml

↪ Configurez la partie matérielle de l'API S7 :

Insérez le BPS dans votre projet. La configuration du système PROFINET est réalisée à l'aide de la configuration matérielle (*HW Config*) de SIMATIC Manager.
Affectez un nom d'appareil univoque à une adresse IP.

↪ Transmettez la configuration PROFINET au contrôleur IO (API S7).

Après transmission correcte, les opérations suivantes ont lieu automatiquement :

- Contrôle des noms d'appareil
- Attribution des adresses IP configurées dans *HW Config* aux appareils IO
- Lancement de l'établissement de la liaison entre le contrôleur IO et les appareils IO configurés
- Échange cyclique des données

AVIS



Il n'est pas encore possible de communiquer avec des participants non baptisés !

Baptême de l'appareil

Dans le contexte de PROFINET, on appelle « baptême d'appareil » l'établissement d'un lien nominal pour un appareil PROFINET.

↪ Réglez le nom de l'appareil.

Lors de la livraison, l'appareil PROFINET possède une adresse MAC univoque. Vous trouverez l'adresse MAC sur la plaque signalétique du BPS. On distingue les BPS par leur adresse MAC affichée.

Grâce à ces informations, un nom d'appareil univoque et spécifique à l'installation (« NameOfStation ») est affecté à chaque appareil via le « Discovery and Configuration Protocol (DCP) ». À chaque démarrage du système, PROFINET utilise le protocole DCP pour l'attribution d'adresse IP, à condition toutefois que l'appareil IO se trouve sur le même sous-réseau.

↪ Affectez le nom d'appareil à l'appareil IO configuré.

Choisissez le BPS par son adresse MAC. Un nom d'appareil univoque (qui doit concorder avec celui de *HW Config*) est ensuite affecté au BPS.

↪ Affectez l'adresse IP à l'adresse MAC (nom d'appareil individuel).

Attribuez encore ici une adresse IP (proposée par la commande), un masque de sous-réseau et le cas échéant une adresse de routeur, et affectez ces données au participant baptisé (nom d'appareil). Dans la suite du processus et lors de la programmation, on n'utilise plus que le nom d'appareil univoque (255 caractères max.).

↪ Contrôle du nom d'appareil

Une fois la phase de configuration terminée, contrôlez les noms d'appareil affectés.

AVIS



Affecter des noms d'appareils univoques !

↪ Veillez à ce que les noms d'appareil soient univoques et à ce que tous les participants se trouvent sur le même sous-réseau.

8.4 Modules de configuration PROFINET

Du point de vue de l'appareil, on distingue entre les paramètres spécifiques à l'interface et les paramètres internes :

- Paramètres spécifiques à l'interface
Paramètres qui peuvent être modifiés via l'interface (voir les modules décrits dans la suite).
- Paramètres internes
Paramètres qui ne peuvent être modifiés que par une interface de maintenance.
Ils conservent leur valeur, même après une configuration spécifique à l'interface.

AVIS	
	<p>Écrasement des données par la commande (API) !</p> <p>↳ Veuillez noter que l'API écrase les données réglées via l'interface de maintenance.</p> <p>↳ Pendant la phase de configuration spécifique à l'interface, tous les paramètres spécifiques à l'interface qui ont été changés via l'interface de maintenance sont écrasés. Cela concerne également les paramètres de modules non configurés.</p> <p>↳ Pendant la phase de configuration, le BPS reçoit des messages de paramétrage du contrôleur IO (maître). Avant que les messages de paramétrage ne soient interprétés et les valeurs correspondantes des paramètres réglés, tous les paramètres spécifiques à l'interface sont préalablement réinitialisés à leur valeur par défaut. Cela permet de garantir que les paramètres des modules non sélectionnés reprennent des valeurs standard.</p>
AVIS	
	<p>Ne pas activer de module universel !</p> <p>↳ Si la commande met à disposition ce qu'on appelle un module universel, ce module universel ne doit pas être activé pour le BPS.</p>
AVIS	
	<p>Vous trouverez les valeurs par défaut du BPS dans les descriptions des modules.</p>

8.4.1 Récapitulatif des modules

Module	Nom du module	Contenu du module (P) = paramètre, (S) = sortie, (E) = entrée
DAP_001 voir chapitre 8.4.2 "Module DAP – Paramètres définis fixes"	Valeur de la position	Profil (P), Profondeur d'intégration (P), Choix de bande (P)
M1 voir chapitre 8.4.3 "Module 1 – Valeur de la position"	Valeur de la position	Signe (P), Unité (P), Résolution de la position (P), Sens de comptage (P), Offset (P), Position (E)
M2 voir chapitre 8.4.4 "Module 2 – Préréglage statique"	Préréglage statique	Valeur de préréglage (P), Apprentissage du préréglage (S), RAZ du préréglage (S)
M3 voir chapitre 8.4.5 "Module 3 – Préréglage dynamique"	Préréglage dynamique	Valeur de préréglage (P), Apprentissage du préréglage (S), RAZ du préréglage (S)

Module	Nom du module	Contenu du module (P) = paramètre, (S) = sortie, (E) = entrée
M4 voir chapitre 8.4.6 "Module 4 – Entrée/sortie IO 1"	Entrée/sortie IO 1	Fonction (P), Activation (P), Sortie (P), Entrée (P), État (E), Commander la sortie (S)
M5 voir chapitre 8.4.7 "Module 5 – Entrée/sortie IO 2"	Entrée/sortie IO 2	Fonction (P), Activation (P), Sortie (P), Entrée (P), État (E), Commander la sortie (S)
M6 voir chapitre 8.4.8 "Module 6 – Statut et commande"	Statut et commande	Valeur mesurée erronée/inactive (E), Préréglage actif (E), Bit bascule apprentissage du préréglage (E), Limite basse/haute de la position 1 ... 2 (E), Code à barres de commande/marque détecté (E), Bit bascule code à barres de commande/marque (E), Avertissement/erreur de température (E), Défaut matériel (E), Seuil d'avertissement/erreur de la qualité de lecture (E), Standby actif (E), Arrêter/lancer la mesure (S), Activer/désactiver le standby (S), Acquitter le code à barres de commande/marque (S)
M7 voir chapitre 8.4.9 "Module 7 – Plage limite 1 de la position"	Plage limite 1 de la position	Limite basse/haute 1 de la position (P)
M8 voir chapitre 8.4.10 "Module 8 – Plage limite 2 de la position"	Plage limite 2 de la position	Limite basse/haute 2 de la position (P)
M9 voir chapitre 8.4.11 "Module 9 – Comportement en cas d'erreur"	Comportement en cas d'erreur	Valeur de la position en cas d'erreur (P), Ignorer le statut de position (P), Délai d'erreur/temps de délai d'erreur (position) (P), Vitesse en cas d'erreur (P), Ignorer le statut de la vitesse (P), Délai d'erreur/temps de délai d'erreur (vitesse) (P)
M10 voir chapitre 8.4.12 "Module 10 – Vitesse"	Vitesse	Résolution vitesse (P), Calcul de la moyenne (P), Vitesse (E)
M11 voir chapitre 8.4.13 "Module 11 – Limite statique 1 de la vitesse"	Limite statique 1 de la vitesse	Type de commutation (P), Choix du sens (P), Limite 1 de la vitesse (P), Hystérésis 1 de la vitesse (P), Début de plage/fin de plage limite 1 (P)
M12 voir chapitre 8.4.14 "Module 12 – Limite statique 2 de la vitesse"	Limite statique 2 de la vitesse	Type de commutation (P), Choix du sens (P), Limite 2 de la vitesse (P), Hystérésis 2 de la vitesse (P), Début de plage/fin de plage limite 2 (P)
M13 voir chapitre 8.4.15 "Module 13 – Limite statique 3 de la vitesse"	Limite statique 3 de la vitesse	Type de commutation (P), Choix du sens (P), Limite 3 de la vitesse (P), Hystérésis 3 de la vitesse (P), Début de plage/fin de plage limite 3 (P)

Module	Nom du module	Contenu du module (P) = paramètre, (S) = sortie, (E) = entrée
M14 voir chapitre 8.4.16 "Module 14 – Limite statique 4 de la vitesse"	Limite statique 4 de la vitesse	Type de commutation (P), Choix du sens (P), Limite 4 de la vitesse (P), Hystérésis 4 de la vitesse (P), Début de plage/fin de plage limite 4 (P)
M15 voir chapitre 8.4.17 "Module 15 – Limite dynamique de la vitesse"	Valeur limite de la vitesse dynamique	Commande de la limite (P), Type de commutation (P), Choix du sens (P), Limite de la vitesse (P), Hystérésis (P), Début de plage/fin de plage limite (P)
M16 voir chapitre 8.4.18 "Module 16 – Statut de la vitesse"	Statut de la vitesse	Erreur de mesure de la vitesse (E), Dépassement par le haut de la limite 1 ... 4 de la vitesse (E), Dépassement par le haut de la limite dynamique de la vitesse (E), Statut/sens du mouvement (E), Limite 1 ... 4 de la vitesse active (E), Limite dynamique de la vitesse active (E)
M20 voir chapitre 8.4.19 "Module 20 – Résolution libre"	Résolution libre	Position (P), Vitesse (P)
M21 voir chapitre 8.4.20 "Module 21 – Distance à la bande à codes à barres (BCB)"	Distance à la BCB	Distance (E)
M22 voir chapitre 8.4.21 "Module 22 – Codes à barres de marque et de commande"	Codes à barres de marque et de commande	Actualisation (P), Transmission (P) Premier/deuxième/troisième caractère (E)
M23 voir chapitre 8.4.22 "Module 23 – Correction de la valeur de bande"	Correction de la valeur de bande	Longueur réelle (P), Début/fin de plage (P)
M24 voir chapitre 8.4.23 "Module 24 – Qualité de lecture"	Qualité de lecture	Seuil d'avertissement/Seuil d'erreur/Lissage de la qualité de lecture (P), Qualité de lecture (E)
M25 voir chapitre 8.4.24 "Module 25 – Statut de l'appareil"	Statut de l'appareil	Statut de l'appareil (E)
M26 voir chapitre 8.4.25 "Module 26 – Statut avancé"	Statut avancé	Orientation de la bande (E)
M28 voir chapitre 8.4.26 "Module 28 - Valeur de la position 16 bits"	Valeur de la position 16 bits	Valeur de la position 16 bits (E)

8.4.2 Module DAP – Paramètres définis fixes

Le PROFINET permet de déposer des paramètres dans des modules et de les définir de façon fixe dans un participant au PROFINET. Suivant l'outil de configuration, les paramètres fixes mais réglables portent le nom de paramètres « Common » ou de paramètres spécifiques à l'appareil.

- Les paramètres Common doivent toujours être présents. Ils sont définis en dehors des modules de configuration, c'est pourquoi ils sont reliés au module de base (DAP, Device Access Point) qui est adressé via le slot 0/subslot 0.
- Chaque appareil PROFINET requiert un module DAP. Le module DAP représente le point d'accès pour la communication avec le BPS.
- Les paramètres d'appareil définis en permanence dans le BPS (DAP slot 0/subslot 0) et cependant réglables et disponibles indépendamment des modules sont énumérés ci-dessous.

AVIS	
	<p>Régler le choix de bande !</p> <p>↳ Réglez le paramètre <i>Choix de bande</i> en fonction du quadrillage de la bande à codes à barres utilisée :</p> <p>BCB G30 ... pour le quadrillage de 30 mm BCB G40 ... pour le quadrillage de 40 mm</p>

ID module : Profinet_DAP_001

- Paramètres Common/paramètres spécifiques à l'appareil (DAP : Device Access Point) :
- Le module contient des paramètres spécifiques à l'appareil, mais pas de données d'entrée ni de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Profil	0	Octet	1	1	-----		Définit le profil d'appareil utilisé. Remarque : Pour le moment, seul le profil BPS est mémorisé, une sélection n'est donc pas possible. Numéro du profil activé. 1 : Profil BPS
Profondeur d'intégration	1.0 ... 1.4	Champ de bits	2 ... 16	8	Mesures		Nombre de mesures consécutives utilisées par le BPS pour la détermination de la position.
Choix de bande	1.5 ... 1.6	Champ de bits	1 : 30 mm (BCB G30 ...) 2 : 40 mm (BCB G40 ...)	2	-----		Commutation entre les bandes à codes à barres de quadrillage de 30 mm (BCB G30 ...) et de 40 mm (BCB G40 ...).

8.4.3 Module 1 – Valeur de la position

ID module : 1001 avec ID sous-module : 1

- Module d'édition de la valeur de position actuelle. Le module contient en outre les principaux paramètres pour le formatage de la valeur de sortie.
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 6 octets) et des données d'entrée (consistantes d'une longueur de 4 octets), mais pas de données de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Signe	0.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Mode d'édition du signe. Il influence l'édition de la valeur de la position et de la vitesse : 0 : complément de deux 1 : signe + valeur
Unité	0.1	Bit	0 ... 1	0	-----		Le choix de l'unité influence toutes les valeurs avec unité. Le paramètre agit sur toutes les interfaces : 0 : métrique (mm) 1 : pouces (in)
Résolution de la position	0.2 ... 0.4	Bit	1 ... 6	4	mm	in/100	Résolution de la valeur de la position. N'influence que l'édition spécifique à l'interface. La résolution n'a aucune influence sur les valeurs de paramètres réglés telles que l'offset ou le pré-réglage : 001 = 1 : 0,001 010 = 2 : 0,01 011 = 3 : 0,1 100 = 4 : 1 101 = 5 : 10 110 = 6 : Résolution libre
Sens de comptage	0.5	Bit	0 ... 1	0	-----		Sens de comptage lors du calcul de la position ou signe lors du calcul de la vitesse. Le paramètre se répercute sur toutes les interfaces : 0 : positif 1 : négatif
Offset	1 ... 4	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	Valeur de sortie = valeur mesurée + offset. Le paramètre se répercute sur toutes les interfaces. Remarque : Si un pré-réglage est actif, il a priorité par rapport à l'offset.

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Position	0.0	sign 32bit	-2.000.000.000 ... +2.000.000.000	0	Mise à l'échelle		Position actuelle.

AVIS	
	<p>En cas de changement d'unité, convertir les valeurs numériques !</p> <p>↳ Si vous changez d'unité de mesure (mètres/pouces ou inversement), les valeurs que vous avez entrées précédemment (p. ex. offset, préréglage, valeurs limites, etc.) ne sont pas automatiquement converties. Exemple : Offset = 10000 mm – après changement de mètres en pouces : Offset = 10000 pouces/100</p> <p>↳ Si vous changez d'unité, convertissez les valeurs numériques manuellement.</p>

8.4.4 Module 2 – Préréglage statique

ID module : 1002 avec ID sous-module : 1

- Le module permet de spécifier un préréglage statique comme paramètre et d'activer cette valeur de préréglage à une position adaptée (apprentissage du préréglage). La désactivation de la valeur de préréglage est commandée par la fonction *RAZ du préréglage*. Si le préréglage est activé, le calcul de la valeur de la position (module 1) ne tient pas compte d'un offset réglé (module 1).
- Un préréglage activé est mémorisé dans le BPS et dans le boîtier de raccordement. En cas de remplacement de l'appareil, les valeurs sont conservées dans le boîtier de raccordement. En cas de remplacement de l'appareil avec le boîtier de raccordement, la valeur de préréglage doit être réactivée à la position prévue (apprentissage du préréglage).
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 4 octets) et des données de sortie (d'une longueur d'1 octet), mais pas de données d'entrée.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Valeur de préréglage	0	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	Nouvelle valeur de la position lors d'un événement d'apprentissage via les données de sortie.

Données de sortie	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Apprentissage du préréglage	0.0	Bit	0 ... 1	---	-----		Lecture de la valeur de préréglage (valeur de sortie = valeur de préréglage) : Transition 0 → 1 : apprentissage du préréglage
RAZ du préréglage	0.1	Bit	0 ... 1	---	-----		La valeur de préréglage est désactivée (valeur de sortie = valeur mesurée + offset) : Transition 0 → 1 : RAZ du préréglage

8.4.5 Module 3 – Préréglage dynamique

ID module : 1003 avec ID sous-module : 1

- Le module permet de spécifier un préréglage dynamique comme partie des données de sortie et d'activer cette valeur de préréglage à une position adaptée (apprentissage du préréglage). La désactivation de la valeur de préréglage est commandée par la fonction *RAZ du préréglage*. Si le préréglage est activé, le calcul de la valeur de la position (module 1) ne tient pas compte d'un offset réglé (module 1).
- Une valeur de préréglage dynamique peut être déterminée dans le programme de l'API pendant le fonctionnement et transmise au BPS. Une valeur de préréglage statique (module 2) ne peut être mémorisée que dans la configuration.

- Un pré réglage activé est mémorisé dans le BPS et dans le boîtier de raccordement. En cas de remplacement de l'appareil, les valeurs sont conservées dans le boîtier de raccordement. En cas de remplacement de l'appareil avec le boîtier de raccordement, la valeur de pré réglage doit être réactivée à la position prévue (apprentissage du pré réglage).
- Le module contient des données de sortie (d'une longueur de 5 octets), mais pas de paramètres ni de données d'entrée.

Données de sortie	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Apprentissage du pré réglage	0.0	Bit	0 ... 1	---	-----		Lecture de la valeur de pré réglage : Transition 0 → 1 : apprentissage du pré réglage
RAZ du pré réglage	0.1	Bit	0 ... 1	---	-----		La valeur de pré réglage est désactivée : Transition 0 → 1 : RAZ du pré réglage
Valeur de pré réglage	1	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	---	-----		Nouvelle valeur de la position lors d'un événement d'apprentissage via le bit 0.0.

8.4.6 Module 4 – Entrée/sortie IO 1

ID module : 1004 avec ID sous-module : 1

- Ce module permet de régler le mode de fonctionnement de l'entrée/sortie numérique IO 1. La connexion peut servir au choix d'entrée ou de sortie.
- La sortie est activée par différents événements dans l'appareil.
- En cas d'utilisation comme entrée, une fonction de l'appareil est commandée par un signal externe.
- Une alternative consiste à utiliser la connexion découplée de l'appareil :
 - En cas d'utilisation comme entrée, l'état d'un signal externe est transmis dans les données d'entrée à la commande.
 - En cas d'utilisation comme sortie, la connexion est commandée par les données de sortie.
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 4 octets), des données d'entrée (d'une longueur d'1 octet) et des données de sortie (d'une longueur d'1 octet).

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Fonction	0.0	Bit	0 ... 1	1	-----		Mode : 0 : entrée 1 : sortie
Activation	0.1	Bit	0 ... 1	1	-----		Le paramètre définit le niveau de la sortie lorsque l'événement <i>Sortie</i> survient. 0 : LOW (sortie), transition 1 → 0 1 : HIGH (sortie), transition 0 → 1 Si l'E/S est configurée comme entrée, elle réagit à une commande par flanc.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Sortie							Événement activant la sortie. Les différentes fonctions sont combinées entre elles par un OU.
	1.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 1 de la position : Si la valeur de la position se trouve en dehors de la <i>plage limite 1</i> configurée, la sortie est mise à 1 : 0 : OFF 1 : ON
	1.1	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 2 de la position : Si la valeur de la position se trouve en dehors de la <i>plage limite 2</i> configurée, la sortie est mise à 1 : 0 : OFF 1 : ON
	1.2	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite de la vitesse : Si la valeur de la vitesse se trouve en dehors des valeurs configurées, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	1.3	Bit	0 ... 1	0	-----		Valeur de position erronée : Si aucune valeur de position valable n'a pu être déterminée, p. ex. parce qu'aucune bande à codes à barres n'est lue ou que les codes à barres sont détériorés ou sales, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	1.4	Bit	0 ... 1	0	-----		Valeur de vitesse erronée : Si aucune vitesse valable n'a pu être calculée, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Sortie							Événement activant la sortie. Les différentes fonctions sont combinées entre elles par un OU.
	1.5	Bit	0 ... 1	0	-----		Seuil d'avertissement de la qualité de lecture : Si la qualité de lecture déterminée tombe en dessous du seuil d'avertissement configuré, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	1.6	Bit	0 ... 1	0	-----		Seuil d'erreur de la qualité de lecture : Si la qualité de lecture déterminée tombe en dessous du seuil d'erreur configuré, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	1.7	Bit	0 ... 1	0	-----		Code à barres de marque ou de commande détecté Si un code à barres de marque ou de commande se trouve dans le faisceau de balayage, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Sortie							Événement activant la sortie. Les différentes fonctions sont combinées entre elles par un OU.
	2.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Sortie pseudodynamique : Le bit 0.0 dans les données de sortie permet à la commande de définir et de réinitialiser la sortie sur le BPS 0 : OFF 1 : ON
	2.1	Bit	0 ... 1	0	-----		Erreur de l'appareil : Si le BPS détecte une erreur de l'appareil, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	2.2	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 1 de la vitesse : Si la valeur de la vitesse 1 se trouve en dehors des valeurs configurées, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	2.3	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 2 de la vitesse : Si la valeur de la vitesse 2 se trouve en dehors des valeurs configurées, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	2.4	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 3 de la vitesse : Si la valeur de la vitesse 3 se trouve en dehors des valeurs configurées, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	2.5	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 4 de la vitesse : Si la valeur de la vitesse 4 se trouve en dehors des valeurs configurées, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Entrée	3	Champ de bits	0 ... 3	0			<p>Fonctionnalité interne déclenchée dans l'appareil.</p> <p>Si le réglage <i>Aucune fonction interne</i> est sélectionné, la commande peut lire l'état d'un quelconque signal externe par le bit 0.0 des données d'entrée.</p> <p>0 : sans fonction interne 1 : arrêt/démarrage de la mesure 2 : apprentissage du pré-réglage 3 : RAZ du pré-réglage</p>

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
État	0.0	Bit	0 ... 1	---	-----		<p>État du signal de l'entrée ou de la sortie :</p> <p>0 : entrée/sortie au niveau de signal inactif 1 : entrée/sortie au niveau de signal actif</p>

Données de sortie	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Commander la sortie	0.0	Bit	0 ... 1	---	-----		<p>Commande de la sortie. La fonction doit être activée/désactivée par les paramètres :</p> <p>0 : sortie au niveau de signal inactif 1 : sortie au niveau de signal actif</p>

AVIS

 **Comportement du BPS lors de l'arrêt/démarrage de la mesure**

Si, au moment de la mise en route de la diode laser, le faisceau de balayage se trouve sur la BCB, le BPS délivre des valeurs de mesure valables au bout d'environ 10 ms.

Pour pouvoir réactiver le BPS après un standby, le moteur doit d'abord atteindre son régime nominal. Le BPS ne délivre des valeurs de mesure valables qu'après quelques secondes.

8.4.7 Module 5 – Entrée/sortie IO 2

ID module : 1005 avec ID sous-module : 1

Ce module permet de régler le mode de fonctionnement de l'entrée/sortie numérique IO 2. La connexion peut servir au choix d'entrée ou de sortie.

- La sortie est activée par différents événements dans l'appareil.
- En cas d'utilisation comme entrée, une fonction de l'appareil est commandée par un signal externe.
- Une alternative consiste à utiliser la connexion découplée de l'appareil :
 - En cas d'utilisation comme entrée, l'état d'un signal externe est transmis dans les données d'entrée à la commande.
 - En cas d'utilisation comme sortie, la connexion est commandée par les données de sortie.
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 4 octets), des données d'entrée (d'une longueur d'1 octet) et des données de sortie (d'une longueur d'1 octet).

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Fonction	0.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Mode : 0 : entrée 1 : sortie
Activation	0.1	Bit	0 ... 1	1	-----		Le paramètre définit le niveau de la sortie lorsque l'événement <i>Sortie</i> survient. 0 : LOW (sortie), transition 1 → 0 1 : HIGH (sortie), transition 0 → 1 Si IO 2 est configurée comme entrée, elle réagit à une commande par flanc.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Sortie							Événement activant la sortie. Les différentes fonctions sont combinées entre elles par un OU.
	1.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 1 de la position : Si la valeur de la position se trouve en dehors de la <i>plage limite 1</i> configurée, la sortie est mise à 1 : 0 : OFF 1 : ON
	1.1	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 2 de la position : Si la valeur de la position se trouve en dehors de la <i>plage limite 2</i> configurée, la sortie est mise à 1 : 0 : OFF 1 : ON
	1.2	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite de la vitesse : Si la valeur de la vitesse se trouve en dehors des valeurs configurées, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	1.3	Bit	0 ... 1	0	-----		Valeur de position erronée : Si aucune valeur de position valable n'a pu être déterminée, p. ex. parce qu'aucune bande à codes à barres n'est lue ou que les codes à barres sont détériorés ou sales, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	1.4	Bit	0 ... 1	0	-----		Valeur de vitesse erronée : Si aucune vitesse valable n'a pu être calculée, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Sortie							Événement activant la sortie. Les différentes fonctions sont combinées entre elles par un OU.
	1.5	Bit	0 ... 1	0	-----		Seuil d'avertissement de la qualité de lecture : Si la qualité de lecture déterminée tombe en dessous du seuil d'avertissement configuré, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	1.6	Bit	0 ... 1	0	-----		Seuil d'erreur de la qualité de lecture : Si la qualité de lecture déterminée tombe en dessous du seuil d'erreur configuré, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	1.7	Bit	0 ... 1	0	-----		Code à barres de marque ou de commande détecté Si un code à barres de marque ou de commande se trouve dans le faisceau de balayage, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Sortie							Événement activant la sortie. Les différentes fonctions sont combinées entre elles par un OU.
	2.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Sortie pseudodynamique : Le bit 0.0 dans les données de sortie permet à la commande de définir et de réinitialiser la sortie sur le BPS 0 : OFF 1 : ON
	2.1	Bit	0 ... 1	0	-----		Erreur de l'appareil : Si le BPS détecte une erreur de l'appareil, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	2.2	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 1 de la vitesse : Si la valeur de la vitesse 1 se trouve en dehors des valeurs configurées, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	2.3	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 2 de la vitesse : Si la valeur de la vitesse 2 se trouve en dehors des valeurs configurées, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	2.4	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 3 de la vitesse : Si la valeur de la vitesse 3 se trouve en dehors des valeurs configurées, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON
	2.5	Bit	0 ... 1	0	-----		Limite 4 de la vitesse : Si la valeur de la vitesse 4 se trouve en dehors des valeurs configurées, la sortie est mise à 1. 0 : OFF 1 : ON

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Entrée	3	unsign 8bit	0 ... 3	2	-----		<p>Fonctionnalité interne déclenchée dans l'appareil.</p> <p>Si le réglage <i>Aucune fonction interne</i> est sélectionné, la commande peut lire l'état d'un quelconque signal externe par le bit 0.0 des données d'entrée.</p> <p>0 : sans fonction interne 1 : arrêt/démarrage de la mesure 2 : apprentissage du pré-réglage 3 : RAZ du pré-réglage</p>

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
État	0.0	Bit	0 ... 1	---	-----		<p>État du signal de l'entrée ou de la sortie :</p> <p>0 : entrée/sortie au niveau de signal inactif 1 : entrée/sortie au niveau de signal actif</p>

Données de sortie	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Commander la sortie	0.0	Bit	0 ... 1	---	-----		<p>Commande de la sortie. La fonction doit être activée par les paramètres :</p> <p>0 : sortie au niveau de signal inactif 1 : sortie au niveau de signal actif</p>

AVIS

 **Comportement du BPS lors de l'arrêt/démarrage de la mesure**

Si, au moment de la mise en route de la diode laser, le faisceau de balayage se trouve sur la BCB, le BPS délivre des valeurs de mesure valables au bout d'environ 10 ms.

Pour pouvoir réactiver le BPS après un standby, le moteur doit d'abord atteindre son régime nominal. Le BPS ne délivre des valeurs de mesure valables qu'après quelques secondes.

8.4.8 Module 6 – Statut et commande

ID module : 1006 avec ID sous-module : 1

Le module transmet différentes informations de statut du BPS.

- Les données de sortie permettent de commander différentes fonctions de l'appareil.
- Le module contient des données d'entrée (d'une longueur de 2 octets) et des données de sortie (d'une longueur de 2 octets), mais pas de paramètres.

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Valeur mesurée erronée	0.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale qu'aucune mesure valable n'a pu être déterminée. 0 : valeur mesurée valable 1 : valeur mesurée erronée
Mesure inactive	0.1	Bit	0 ... 1		-----		Signale une mesure inactive. 0 : mesure active 1 : mesure inactive
Préréglage actif	0.2	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale une sortie de valeur de position avec préréglage actif. 0 : aucun préréglage actif 1 : préréglage actif
Bit bascule apprentissage du préréglage	0.3	Bit	0 ... 1	0	-----		Ce bit bascule change d'état à chaque apprentissage de préréglage.
Limite basse 1 de la position	0.4	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale un dépassement par le bas de la limite basse 1 de la position. 0 : OK 1 : dépassement par le bas
Limite haute 1 de la position	0.5	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale un dépassement par le haut de la limite haute 1 de la position. 0 : OK 1 : dépassement par le haut
Limite basse 2 de la position	0.6	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale un dépassement par le bas de la limite basse 2 de la position. 0 : OK 1 : dépassement par le bas
Limite haute 2 de la position	0.7	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale un dépassement par le haut de la limite haute 2 de la position. 0 : OK 1 : dépassement par le haut
Code à barres de commande ou de marque détecté	1.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale la détection d'un code à barres de commande ou de marque. 0 : aucune marque 1 : marque détectée
Bit bascule code à barres de commande ou de marque	1.1	Bit	1 ... 5	0	-----		Ce bit bascule change d'état chaque fois qu'un code à barres de commande ou de marque est détecté. 0, 1 : nouvelle marque

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Avertissement de température	1.2	Bit	1 ... 5	0	-----		Signale la sortie de la plage de température spécifiée. 0 : OK 1 : avertissement de température
Erreur de température	1.3	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale le dépassement par le haut de la température maximale autorisée. 0 : OK 1 : erreur de température
Défaut matériel	1.4	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale un défaut matériel. 0 : OK 1 : défaut matériel
Seuil d'avertissement de la qualité de lecture	1.5	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale que la qualité de lecture déterminée est tombée sous le seuil d'avertissement paramétré. 0 : OK 1 : dépassement par le bas
Seuil d'erreur de la qualité de lecture	1.6	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale que la qualité de lecture déterminée est tombée sous le seuil d'erreur paramétré. 0 : OK 1 : dépassement par le bas
Standby actif	1.7	Bit	0 ... 1	0	-----		Signale que le standby est actif. 0 : standby inactif 1 : standby actif

Données de sortie	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Arrêter/lancer la mesure	0.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Ce bit permet de stopper et de redémarrer la mesure. Si la mesure est stoppée, le BPS désactive seulement le faisceau laser. Après redémarrage de la mesure, des valeurs seront disponibles au bout de quelques millisecondes seulement. 0 : mesure active 1 : arrêter la mesure

Données de sortie	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Activer/désactiver le standby	0.1	Bit	0 ... 1	0	-----		Ce bit permet de faire passer le BPS dans l'état de veille, le BPS désactive le faisceau laser et le moteur. Pour pouvoir réactiver l'appareil après un standby, le moteur doit d'abord atteindre son régime nominal, ce qui peut prendre plusieurs secondes. Des mesures ne pourront être disponibles qu'ensuite. 0 : inactif 1 : activer
Acquitter le code à barres de commande ou de marque	0.2	Bit	0 ... 1	0	-----		Ce bit permet d'acquitter la prise en compte du code à barres de commande ou de marque détecté dans l'API. Transition 0 → 1 : acquittement
Acquitter le journal d'événement	0.3	Bit	0 ... 1		-----		Efface la mémoire d'événements du module 25 – Statut de l'appareil (données d'entrée) : 128 : erreur 129 : avertissement

8.4.9 Module 7 – Plage limite 1 de la position

ID module : 1007 avec ID sous-module : 1

- Le module définit une plage de positions par une limite inférieure et une limite supérieure. Si la valeur de la position mesurée se trouve en dehors de la plage configurée, le bit de statut correspondant dans le module 6 et, selon la configuration, une sortie sont mis à 1.
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 8 octets), mais pas de données d'entrée ni de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Limite basse 1 de la position	0 ... 3	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/10 0	Limite basse de la position.
Limite haute 1 de la position	4 ... 7	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/10 0	Limite haute de la position.

8.4.10 Module 8 – Plage limite 2 de la position

ID module : 1008 avec ID sous-module : 1

- Le module définit une plage de positions par une limite inférieure et une limite supérieure. Si la valeur de la position mesurée se trouve en dehors de la plage configurée, le bit de statut correspondant dans le module 6 et, selon la configuration, une sortie sont mis à 1.

- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 8 octets), mais pas de données d'entrée ni de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Limite basse 2 de la position	0 ... 3	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	Limite basse de la position.
Limite haute 2 de la position	4 ... 7	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	Limite haute de la position.

8.4.11 Module 9 – Comportement en cas d'erreur

ID module : 1009 avec ID sous-module : 1

- Le module met à disposition des paramètres pour le comportement en cas d'erreur.
- Si le calcul de la valeur de position ou de vitesse est brièvement perturbé dans l'appareil, le BPS émet la dernière valeur mesurée valable pendant un temps configuré.
- Si le BPS arrive à calculer des mesures valables pendant le temps de délai d'erreur, ces valeurs sont émises. La perturbation est reconnaissable à une petite discontinuité des mesures émises.
- Si le calcul reste perturbé pendant plus longtemps, le comportement du BPS dans un tel cas peut être configuré.
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 8 octets), mais pas de données d'entrée ni de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Valeur de la position en cas d'erreur	0.0 ... 0.1	Bit	0 ... 1	1	-----		Valeur de la position en cas d'erreur après écoulement du temps de délai d'erreur : 0 : dernière valeur valable 1 : zéro
Ignorer le statut de position	0.2	Bit	0 ... 1	1	-----		Bit de statut (module 6 bit 0.0) en cas d'erreur : 0 : OFF (bit de statut immédiatement mis à 1) 1 : ON (le bit de statut est ignoré pendant le temps de délai d'erreur configuré)
Délai d'erreur (position)	0.3	Bit	0 ... 1	1	-----		Valeur de la position en cas d'erreur : 0 : OFF (émet immédiatement la valeur du paramètre <i>Valeur de la position en cas d'erreur</i>) 1 : ON (émet la dernière valeur de position valable pendant le temps de délai d'erreur configuré)

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Temps de délai d'erreur (position)	1 ... 2	unsign 16bit	10 ... 4.000	50	1 ms		Des erreurs sont ignorées pendant le temps configuré, c'est-à-dire que si, pendant le temps configuré, aucune valeur de position valable ne peut être déterminée, la dernière valeur de position valable est éditée. Si l'erreur n'est pas résolue après écoulement de ce temps, la valeur du paramètre <i>Valeur de la position en cas d'erreur</i> est éditée.
Vitesse en cas d'erreur	3.0 ... 3.1	Bit	0 ... 1	1	-----		Vitesse en cas d'erreur après écoulement du temps de délai d'erreur (vitesse) : 0 : la dernière valeur valable est éditée 1 : zéro est édité
Ignorer le statut de la vitesse	3.2	Bit	0 ... 1	1	-----		Bit de statut (module 16 bit 0.0) en cas d'erreur : 0 : OFF (bit de statut immédiatement mis à 1) 1 : ON (le bit de statut est ignoré pendant le temps de délai d'erreur configuré)
Délai d'erreur (vitesse)	3.3	Bit	0 ... 1	1	-----		Valeur de la vitesse en cas d'erreur : 0 : OFF (émet immédiatement la valeur du paramètre <i>Vitesse en cas d'erreur</i>) 1 : ON (émet la dernière vitesse valable pendant le temps de délai d'erreur configuré)
Temps de délai d'erreur (vitesse)	4 ... 5	unsign 16bit	10 ... 4.000	50	1 ms		Des erreurs sont ignorées pendant le temps configuré, c'est-à-dire que si, pendant le temps configuré, aucune vitesse valable ne peut être déterminée, la dernière vitesse valable est éditée. Si l'erreur n'est pas résolue après écoulement de ce temps, la valeur du paramètre <i>Vitesse en cas d'erreur</i> est éditée.

8.4.12 Module 10 – Vitesse

ID module : 1010 avec ID sous-module : 1

- Le module sert à l'édition de la vitesse actuelle à la résolution souhaitée.

- L'unité (mètres/pouces) est réglée dans le module 1 (Valeur de la position) et s'applique aussi à la vitesse. Si le module 1 n'est pas configuré, la sortie des données est faite aux unités par défaut (système métrique). Le signe de la vitesse dépend du sens de comptage réglé dans le module 1. Par défaut (sens de comptage positif), une vitesse est éditée positive si le mouvement va dans le sens des valeurs croissantes sur la bande. D'un mouvement en direction des valeurs décroissantes sur la bande résultent des vitesses négatives. La préparation des valeurs mesurées fait une moyenne, sur un temps donné, de toutes les valeurs de vitesse en une valeur de sortie de la vitesse.
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 2 octets) et des données d'entrée (consistantes d'une longueur de 4 octets), mais pas de données de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Résolution de la vitesse	0.0 ... 0.2	Bit	1 ... 5	1	mm/s	(in/100)/s	Résolution pour la valeur de vitesse : 001 = 1 : 1 010 = 2 : 10 011 = 3 : 100 100 = 4 : 1000 101 = 5 : Résolution libre
Calcul de la moyenne	0.3 ... 0.5	Bit	0 ... 5	2	-----		Toutes les vitesses calculées sont moyennées sur le temps indiqué : 000 = 0 : Pas de calcul de la moyenne 001 = 1 : 2 ms 010 = 2 : 4 ms 011 = 3 : 8 ms 100 = 4 : 16 ms 101 = 5 : 32 ms

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Vitesse	0	sign 32bit	-1.000.000 ... +1.000.000	0	Mise à l'échelle		Vitesse actuelle.

8.4.13 Module 11 – Limite statique 1 de la vitesse

ID module : 1011 avec ID sous-module : 1

- Le module met à disposition tous les paramètres pour la fonction de limite statique 1 de la vitesse.
- Cette fonction compare la vitesse actuelle à une vitesse limite mémorisée par configuration. La comparaison a lieu sur la plage configurée délimitée par les paramètres *Début de plage* et *Fin de plage*.
- Si un contrôle des valeurs limites avec sens est activé dans le paramètre *Choix du sens*, les valeurs des paramètres *Début de plage* et *Fin de plage* fixent aussi le sens. La surveillance a toujours lieu du début de plage vers la fin de plage.
- Exemple : Si le début de plage correspond à 5500 et la fin de plage à 5000, la surveillance avec sens a lieu uniquement de 5500 à 5000. Dans l'autre sens, la valeur limite est inactive.
- Si le contrôle n'a pas de sens, l'ordre du début et de la fin de plage est sans importance. Lors d'un dépassement par le haut ou par le bas, suivant le type de commutation choisi, le statut de la valeur limite est défini en conséquence dans le module 16 (voir chapitre 8.4.18 "Module 16 – Statut de la vitesse") ainsi que, selon la configuration, la sortie de commutation par le module 4 (voir chapitre 8.4.6 "Module 4 – Entrée/sortie IO 1") ou le module 5 (voir chapitre 8.4.7 "Module 5 – Entrée/sortie IO 2").

- Si le début de plage est identique à la fin de plage, le contrôle des valeurs limites a lieu en permanence, indépendamment du sens.
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 13 octets), mais pas de données d'entrée ni de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Type de commutation	0.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Condition pour le signal <i>Limite 1 de la vitesse</i> qui agit sur la sortie de commutation (module 4/5) et le bit de statut (module 16) : 0 : dépassement par le haut 1 : dépassement par le bas
Choix du sens	0.1	Bit	0 ... 1	0	-----		Choix du contrôle des valeurs limites : 0 : indépendamment du sens 1 : avec sens
Limite 1 de la vitesse	1 ... 2	unsign 16bit	0 ... +20.000	0	mm/s	(in/100)/s	La valeur limite est comparée à la vitesse actuelle.
Hystérésis 1 de la vitesse	3 ... 4	unsign 16bit	0 ... 1.000	100	mm/s	(in/100)/s	Décalage relatif du point de commutation pour éviter le rebondissement du signal.
Début de plage limite 1	5 ... 8	sign 32bit	-10.000.00 0 ... +10.000.00 0	0	mm	in/100	La limite de la vitesse est surveillée à partir de cette position.
Fin de plage limite 1	9 ... 12	sign 32bit	-10.000.00 0 ... +10.000.00 0	0	mm	in/100	La limite de la vitesse est surveillée jusqu'à cette position.

8.4.14 Module 12 – Limite statique 2 de la vitesse

ID module : 1012 avec ID sous-module : 1

- Le module met à disposition tous les paramètres pour la fonction de limite statique 2 de la vitesse.
- Pour plus d'explications concernant les paramètres *Début de plage* et *Fin de plage* voir chapitre 8.4.13 "Module 11 – Limite statique 1 de la vitesse".
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 13 octets), mais pas de données d'entrée ni de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Type de commutation	0.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Condition pour le signal <i>Limite 2 de la vitesse</i> qui agit sur la sortie de commutation (module 4/5) et le bit de statut (module 16) : 0 : dépassement par le haut 1 : dépassement par le bas

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Choix du sens	0.1	Bit	0 ... 1	0	-----		Choix du contrôle des valeurs limites : 0 : indépendamment du sens 1 : avec sens
Limite 2 de la vitesse	1 ... 2	unsign 16bit	0 ... +20.000	0	mm/s	(in/100)/s	La valeur limite est comparée à la vitesse actuelle.
Hystérésis 2 de la vitesse	3 ... 4	unsign 16bit	0 ... 1.000	100	mm/s	(in/100)/s	Décalage relatif du point de commutation pour éviter le rebondissement du signal.
Début de plage limite 2	5 ... 8	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	La limite de la vitesse est surveillée à partir de cette position.
Fin de plage limite 2	9 ... 12	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	La limite de la vitesse est surveillée jusqu'à cette position.

8.4.15 Module 13 – Limite statique 3 de la vitesse

ID module : 1013 avec ID sous-module : 1

- Le module met à disposition tous les paramètres pour la fonction de limite statique 3 de la vitesse.
- Pour plus d'explications concernant les paramètres *Début de plage* et *Fin de plage* voir chapitre 8.4.13 "Module 11 – Limite statique 1 de la vitesse".
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 13 octets), mais pas de données d'entrée ni de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Type de commutation	0.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Condition pour le signal <i>Limite 3 de la vitesse</i> qui agit sur la sortie de commutation (module 4/5) et le bit de statut (module 16) : 0 : dépassement par le haut 1 : dépassement par le bas
Choix du sens	0.1	Bit	0 ... 1	0	-----		Choix du contrôle des valeurs limites : 0 : indépendamment du sens 1 : avec sens
Limite 3 de la vitesse	1 ... 2	unsign 16bit	0 ... +20.000	0	mm/s	(in/100)/s	La valeur limite est comparée à la vitesse actuelle.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Hystérésis 3 de la vitesse	3 ... 4	unsign 16bit	0 ... 1.000	100	mm/s	(in/100)/s	Décalage relatif du point de commutation pour éviter le rebondissement du signal.
Début de plage limite 3	5 ... 8	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	La limite de la vitesse est surveillée à partir de cette position.
Fin de plage limite 3	9 ... 12	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	La limite de la vitesse est surveillée jusqu'à cette position.

8.4.16 Module 14 – Limite statique 4 de la vitesse

ID module : 1014 avec ID sous-module : 1

- Le module met à disposition tous les paramètres pour la fonction de limite statique 4 de la vitesse.
- Pour plus d'explications concernant les paramètres *Début de plage* et *Fin de plage* voir chapitre 8.4.13 "Module 11 – Limite statique 1 de la vitesse".
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 13 octets), mais pas de données d'entrée ni de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Type de commutation	0.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Condition pour le signal <i>Limite 4 de la vitesse</i> qui agit sur la sortie de commutation (module 4/5) et le bit de statut (module 16) : 0 : dépassement par le haut 1 : dépassement par le bas
Choix du sens	0.1	Bit	0 ... 1	0	-----		Choix du contrôle des valeurs limites : 0 : indépendamment du sens 1 : avec sens
Limite 4 de la vitesse	1 ... 2	unsign 16bit	0 ... +20.000	0	mm/s	(in/100)/s	La valeur limite est comparée à la vitesse actuelle.
Hystérésis 4 de la vitesse	3 ... 4	unsign 16bit	0 ... 1.000	100	mm/s	(in/100)/s	Décalage relatif du point de commutation pour éviter le rebondissement du signal.
Début de plage limite 4	5 ... 8	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	La limite de la vitesse est surveillée à partir de cette position.
Fin de plage limite 4	9 ... 12	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	La limite de la vitesse est surveillée jusqu'à cette position.

8.4.17 Module 15 – Limite dynamique de la vitesse

ID module : 1015 avec ID sous-module : 1

- Le module met à disposition la fonction *Limite dynamique de la vitesse* via les données de sortie.
- La fonction *Limite dynamique de la vitesse* compare la vitesse actuelle à une vitesse limite mémorisée par les données de sortie. Il est possible de modifier la limite de la vitesse de façon dynamique, c'est-à-dire pendant le fonctionnement, au moyen du programme de commande.
- La comparaison de vitesse a lieu sur un secteur configuré par les données de sortie. Pour plus d'explications concernant les paramètres *Début de plage* et *Fin de plage* voir chapitre 8.4.13 "Module 11 – Limite statique 1 de la vitesse".
- Le module contient des données de sortie (d'une longueur de 13 octets), mais pas de données d'entrée ni de paramètres.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Commande de la valeur limite	0.0	Bit	0 ... 1	---	-----		Commande le traitement interne des paramètres de limite dynamique transmis : 0 : ne pas traiter 1 : paramètres maintenant valables/traiter
Type de commutation	0.1	Bit	0 ... 1	---	-----		Condition de changement de signal de la sortie de commutation/du bit de statut : 0 : dépassement par le haut de la limite de la vitesse 1 : dépassement par le bas de la limite de vitesse
Choix du sens	0.2	Bit	0 ... 1	---	-----		Choix du contrôle des valeurs limites : 0 : indépendamment du sens 1 : avec sens
Limite de la vitesse	1 ... 2	unsign 16bit	0 ... +20.000	---	mm/s	(in/100)/s	La valeur limite est comparée à la vitesse actuelle.
Hystérésis	3 ... 4	unsign 16bit	0 ... 1.000	---	mm/s	(in/100)/s	Décalage relatif du point de commutation pour éviter le rebondissement du signal.
Début de plage limite	5 ... 8	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	La limite de la vitesse est surveillée à partir de cette position.
Fin de plage limite	9 ... 12	sign 32bit	-10.000.000 ... +10.000.000	0	mm	in/100	La limite de la vitesse est surveillée jusqu'à cette position.

8.4.18 Module 16 – Statut de la vitesse

ID module : 1016 avec ID sous-module : 1

- Le module communique différentes informations de statut pour la mesure de la vitesse au maître de l'interface via les données d'entrée.
- Le module contient des données d'entrée (d'une longueur de 2 octets), mais pas de données de sortie ni de paramètres.

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Erreur de mesure de la vitesse	0.0	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale qu'aucune vitesse valide n'a pu être déterminée : 0 : sans dépassement de la vitesse 1 : dépassement par le haut de la vitesse
Dépassement par le haut de la limite 1 de la vitesse	0.1	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale un dépassement de la valeur limite 1 de la vitesse : 0 : aucun dépassement 1 : dépassement par le haut
Dépassement par le haut de la limite 2 de la vitesse	0.2	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale un dépassement de la valeur limite 2 de la vitesse : 0 : aucun dépassement 1 : dépassement par le haut
Dépassement par le haut de la limite 3 de la vitesse	0.3	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale un dépassement de la valeur limite 3 de la vitesse : 0 : aucun dépassement 1 : dépassement par le haut
Dépassement par le haut de la limite 4 de la vitesse	0.4	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale un dépassement de la valeur limite 4 de la vitesse : 0 : aucun dépassement 1 : dépassement par le haut
Dépassement par le haut de la limite dynamique de la vitesse	0.5	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale un dépassement de la limite dynamique de la vitesse : 0 : aucun dépassement 1 : dépassement par le haut
Statut de mouvement	0.6	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale si un mouvement > 0,1 m/s est actuellement enregistré : 0 : pas de mouvement 1 : mouvement

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Sens de déplacement	0.7	Bit	0 ... 1	---	-----		Si le bit 1 (statut de mouvement) est à 1, il indique le sens : 0 : sens positif 1 : sens négatif
Limite 1 de la vitesse active	1.1	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale si la vitesse actuelle est comparée à la limite 1 de la vitesse : 0 : comparaison inactive 1 : comparaison active
Limite 2 de la vitesse active	1.2	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale si la vitesse actuelle est comparée à la limite 2 de la vitesse : 0 : comparaison inactive 1 : comparaison active
Limite 3 de la vitesse active	1.3	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale si la vitesse actuelle est comparée à la limite 3 de la vitesse : 0 : comparaison inactive 1 : comparaison active
Limite 4 de la vitesse active	1.4	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale si la vitesse actuelle est comparée à la limite 4 de la vitesse : 0 : comparaison inactive 1 : comparaison active
Limite dynamique de la vitesse active	1.5	Bit	0 ... 1	---	-----		Signale si la vitesse actuelle est comparée à la limite dynamique de la vitesse : 0 : comparaison inactive 1 : comparaison active

8.4.19 Module 20 – Résolution libre

ID module : 1020 avec ID sous-module : 1

- Ce module matérialise deux paramètres qui permettent la mise à l'échelle libre des valeurs de sortie de la position et de la vitesse.
- La résolution libre sert quand les résolutions réglables dans le module 1 ou le module 10 ne sont pas adaptées à l'application. Le paramètre *Résolution* des modules 1 et 10 est mis à la valeur *Résolution libre*. Pour la sortie, les mesures seront converties à l'aide des valeurs de paramètres mémorisées dans ce module (multiplication), puis éditées.
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 4 octets), mais pas de données d'entrée ni de sortie.

Para- mètre	Adr. rel.	Type de don- nées	Valeurs possibles	Par dé- faut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Position	0 ... 1	unsign 16bit	5 ... 50.000	1000	mm/1000	in/100000	Résolution libre de la valeur de la position : S'applique à toutes les interfaces pour lesquelles la résolution a la valeur <i>Résolution libre</i> .
Vitesse	2 ... 3	unsign 16bit	5 ... 50.000	1000	(mm/1000)/s	(in/100000)/s	Résolution libre de la valeur de la vitesse. S'applique à toutes les interfaces pour lesquelles la résolution a la valeur <i>Résolution libre</i> .

8.4.20 Module 21 – Distance à la bande à codes à barres (BCB)

ID module : 1021 avec ID sous-module : 1

- Dans ce module, la distance actuelle entre BCB et tête de lecture (en mm) est transmise au maître de l'interface.
- Le contrôle de la distance de lecture est ainsi possible sur toute l'installation.
- Exemple : un incident se produit lors de la détermination de la position à cause d'une distance de lecture non autorisée à cet endroit.
- Si la valeur obtenue est de 255, la distance de lecture calculée est en dehors du champ de lecture autorisé. Si la valeur transmise est 0, il n'a pas été possible de calculer de distance valable.
- Le module contient des données d'entrée (d'une longueur d'1 octet), mais pas de données de sortie ni de paramètres.

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs pos- sibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Distance	0	unsign 8bit	0 ... 255	0	mm	in/10	Distance actuelle entre BCB et tête de lecture : 0 : aucune distance calculée 255 : distance en-dehors du champ de lecture

8.4.21 Module 22 – Codes à barres de marque et de commande

ID module : 1022 avec ID sous-module : 1

- Le module permet la transmission d'informations de commande et de marque au maître de l'interface ainsi que le réglage des paramètres associés.
- Le module contient des paramètres (d'une longueur d'1 octet) et des données d'entrée (d'une longueur de 3 octets), mais pas de données de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Actualisation	0.0	Bit	0 ... 1	0	-----		Configuration pour les données d'entrée : 0 : écrasement immédiat des données d'entrée 1 : écrasement des données d'entrée seulement après acquittement
Transmission	0.1	Champ de bits	0 ... 2	0	-----		Configuration des informations transmises dans les données d'entrée : 0 : codes à barres de marque et de commande 1 : uniquement codes à barres de marque 2 : uniquement codes à barres de commande

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Premier caractère	0	unsign 8bit	0 ... 255	0	-----		Premier caractère du code à barres de commande ou de marque détecté.
Deuxième caractère	1	unsign 8bit	0 ... 255	0	-----		Deuxième caractère du code à barres de commande ou de marque détecté.
Troisième caractère	2	unsign 8bit	0 ... 255	0	-----		Troisième caractère du code à barres de commande ou de marque détecté.

8.4.22 Module 23 – Correction de la valeur de bande

ID module : 1023 avec ID sous-module : 1

- Le module fournit la fonctionnalité de *Correction de la valeur de bande* pour pallier l'écart qui se crée pendant la fabrication et fait diverger la BCB de la bonne graduation millimétrique étalonnée.
- Pour ce faire, la longueur réelle (étalonnée) d'un mètre de BCB (selon les données imprimées) doit être déterminée à l'aide d'un dispositif de mesure approprié. Ainsi, par exemple, si un mètre de bande correspond à une valeur réelle (étalonnée) de 1001,4 mm, la valeur *10014* est saisie pour le paramètre *Longueur réelle* de ce module. La longueur réelle est indiquée avec une résolution de 1/10 mm.
- Pour utiliser la résolution correcte, il s'avère utile en pratique de mesurer une assez grande partie de la BCB et de recalculer l'écart de longueur sur un mètre.
- Le paramètre *Début de plage* doit être défini conformément à la valeur réelle du début de la bande à codes à barres utilisée. Si plusieurs BCB sont assemblées les unes aux autres, le paramètre *Fin de plage* de la partie de bande corrigée doit également être configuré. La valeur standard de *10.000.000* de la fin de plage permet de corriger toute la BCB.
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 10 octets), mais pas de données d'entrée ni de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Longueur réelle	0	unsign 16bit	0 ... 65 535	10.000	mm/10		Longueur réelle (calibrée) d'un mètre de BCB (selon l'impression).
Début de plage	2	unsign 32bit	0 ... 10.000.000	0	mm		À partir de cette position, la valeur de bande est corrigée avec la <i>longueur réelle</i> .
Fin de plage	6	unsign 32bit	0 ... 10.000.000	10.000.000	mm		Jusqu'à cette position, la valeur de bande est corrigée avec la <i>longueur réelle</i> .

8.4.23 Module 24 – Qualité de lecture

ID module : 1024 avec ID sous-module : 1

- Le module fournit la fonctionnalité de *Qualité de lecture* qui transmet la qualité de lecture du BPS et configure les paramètres du seuil d'avertissement, du seuil d'erreur et du lissage de la qualité de lecture.
- La transmission de la qualité de lecture permet un contrôle continu. L'exploitant peut détecter sans délai les dégradations de la qualité de lecture qui seraient dues à l'usure ou un encrassement.

AVIS	
	<p>Calcul correct de la qualité de lecture</p> <p>L'évaluation de la qualité de lecture est influencée par plusieurs facteurs, voir chapitre 4.5 "Analyse de la qualité de lecture".</p>

- Le signalement de la qualité de lecture est configuré à l'aide des informations de statut du module 6 (voir chapitre 8.4.8 "Module 6 – Statut et commande") et grâce aux fonctions de sortie de commutation des modules 4 (voir chapitre 8.4.6 "Module 4 – Entrée/sortie IO 1") ou 5 (voir chapitre 8.4.7 "Module 5 – Entrée/sortie IO 2").
- Le module contient des paramètres (d'une longueur de 2 octets) et des données d'entrée (d'une longueur d'1 octet), mais pas de données de sortie.

Paramètre	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Par défaut	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Seuil d'avertissement de la qualité de lecture	0	unsign 8bit	30 ... 90	60	-----		Sous ce seuil de la qualité de lecture en [%], le BPS génère un événement d'avertissement.
Seuil d'erreur de la qualité de lecture	1	unsign 8bit	10 ... 70	30	-----		Sous ce seuil de la qualité de lecture en [%], le BPS génère un événement d'erreur.
Lissage de la qualité de lecture	2	unsign 8bit	0 ... 100	5	-----		Insensibilité face aux variations de qualité. Plus cette valeur est grande, moins une variation aura d'effet sur la qualité de lecture.

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pou ce	
Qualité de lecture	0	unsign 8bit	0 ... 100	0	%	%	Qualité de lecture lissée en [%], en fonction du paramètre <i>Lissage de la qualité de lecture</i> .

8.4.24 Module 25 – Statut de l'appareil

ID module : 1025 avec ID sous-module : 1

- Via les données d'entrée, le module communique différents états de l'appareil.
- Le module contient des données d'entrée (d'une longueur d'1 octet), mais pas de données de sortie ni de paramètres.

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pou ce	
Statut de l'appareil	0	unsign 8bit	0 : valeur initiale 1 : initialisation 10 : standby 11 : maintenance 12 : diagnostic 15 : l'appareil est prêt 128 : erreur 129 : avertissement	0	-----		Cet octet représente le statut actuel de l'appareil. Les messages d'événement suivants peuvent être acquittés via le module 6 – Statut et commande (données de sortie bit 0.3) : 128 : erreur 129 : avertissement
Longueur des données d'entrée : 1 octet							

8.4.25 Module 26 – Statut avancé

ID module : 1026 avec ID sous-module : 1

- Via les données d'entrée, le module communique différentes informations de statut avancées, par exemple le sens actuel de lecture de la bande à codes à barres.
- Le module contient des données d'entrée (d'une longueur de 2 octets), mais pas de données de sortie ni de paramètres.

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pou ce	
Orientation de la bande croissante	0.0	BIT	0 : non croissante 1 : croissante	0	-----		De l'orientation entre BPS et bande à codes à barres (BCB) résulte un sens de lecture croissant. Si les bits 0.0 et 0.1 ne sont pas à « 1 » (0), il n'est actuellement pas possible de déterminer de sens de lecture.

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Orientation de la bande décroissante	0.1	BIT	0 : non décroissante 1 : décroissante	0	-----		De l'orientation entre BPS et bande à codes à barres (BCB) résulte un sens de lecture décroissant. Si les bits 0.0 et 0.1 ne sont pas à « 1 » (0), il n'est actuellement pas possible de déterminer de sens de lecture.
Longueur des données d'entrée : 2 octets							

8.4.26 Module 28 - Valeur de la position 16 bits

ID module : 1028 avec ID sous-module : 1

- Module d'édition de la valeur de position actuelle sur 16 bits. La résolution de la valeur de la position est fixe, elle est d'un décimètre (100 mm) ou d'un pouce (in).
- La représentation du signe et celle de l'unité peuvent être modifiées dans le module 1 (voir chapitre 8.4.3 "Module 1 – Valeur de la position").
- Par défaut, les valeurs sont représentées en complément de deux et en décimètres. Si la valeur sort de la plage des valeurs possibles sur 16 bits, par exemple à partir d'une valeur de 3,27675 km (= 32768 dm), la valeur nulle (0) est transmise pour la position dans ce module.
- Le module contient des données d'entrée (d'une longueur de 2 octets), mais pas de données de sortie ni de paramètres.

Données d'entrée	Adr. rel.	Type de données	Valeurs possibles	Valeur init.	Unité		Explication
					Métr.	Pouce	
Valeur de la position 16 bits	0	sign 16bit	En complément de deux : -32768 ... 32767 Avec signe et valeur : -32767 ... 32767	0	dm (100 mm)	pouce	Valeur de la position sur 16 bits avec une résolution fixe d'un décimètre (100 mm) ou d'un pouce (in).
Longueur des données d'entrée : 2 octets							

9 Mise en service – outil webConfig

L'outil webConfig de Leuze est conçu pour la configuration du BPS sous la forme d'une interface utilisateur graphique basée sur les technologies Internet.

L'outil webConfig peut être exploité sur n'importe quel PC avec accès à Internet. L'outil webConfig utilise HTTP comme protocole de communication et, côté client, les restrictions aux technologies standard (HTML, JavaScript et AJAX) prises en charge par les navigateurs modernes.

AVIS	
	L'outil webConfig est proposé dans les langues suivantes : allemand, anglais, français, italien, espagnol

AVIS	
	<p>Les modifications de configuration effectuées dans l'outil webConfig n'ont aucun effet sur le PROFINET !</p> <p>↳ Procédez par principe à la configuration de base dans le fichier GSDML (voir chapitre 8 "Mise en service - Configuration de base"). En mode de processus, seuls les paramètres réglés par le fichier GSDML sont effectifs dans les modules PROFINET et les spécifications PROFINET par défaut. Les modifications de paramètres effectuées dans l'outil webConfig n'ont plus aucun effet sur le PROFINET.</p> <p>Les paramètres de comportement temporel des entrées/sorties de commutation peuvent être adaptés exclusivement avec l'outil webConfig.</p> <p>Si vous faites basculer le BPS en mode de <i>Maintenance</i> à l'aide de l'outil webConfig, le BPS est séparé du PROFINET. Dans un premier temps, tous les paramètres réglés dans le fichier GSDML restent effectifs. Il est alors possible de modifier des paramètres dans l'outil webConfig à des fins de test. Lors de l'intégration au réseau PROFINET ou de la désactivation du mode de <i>Maintenance</i>, le maître PROFINET remplace les réglages configurés avec l'outil webConfig par les réglages faits dans le fichier GSDML. Les réglages qui ne peuvent pas être configurés par PROFINET, par exemple les fonctions temporelles, ne sont pas écrasés.</p>

AVIS	
	<p>Configuration du BPS à l'aide de l'outil webConfig</p> <p>↳ L'outil webConfig ne propose pas de paramètres PROFINET.</p> <p>↳ Les données de configuration sont enregistrées dans l'appareil et dans le boîtier de raccordement.</p>

9.1 Installer le logiciel

Afin que le BPS soit détecté automatiquement par le PC raccordé, le pilote USB doit être installé une fois dessus. Pour installer le pilote, vous aurez besoin de droits d'administrateur.

AVIS	
	Si un pilote USB est déjà installé sur votre ordinateur pour l'outil webConfig, il n'est pas nécessaire de le réinstaller.

9.1.1 Configuration système requise

AVIS	
	Actualisez régulièrement votre système d'exploitation et votre navigateur Internet. Installez les Service Packs actuels de Windows.

Tab. 9.1: Configuration système requise par webConfig

Système d'exploitation	Windows 10 (recommandé) Windows 8, 8.1 Windows 7
Ordinateur	PC, ordinateur portable ou tablette avec port USB version 1.1 ou supérieure
Carte graphique	Résolution minimale 1280 x 800 pixels
Capacité requise sur le disque dur pour le pilote USB	10 Mo
Navigateur Internet	Une version actuelle des navigateurs suivants est recommandée Mozilla Firefox Google Chrome Microsoft Edge Remarque : d'autres navigateurs Internet sont possibles, mais n'ont pas été testés avec le microprogramme actuel de l'appareil.

9.1.2 Installer le pilote USB

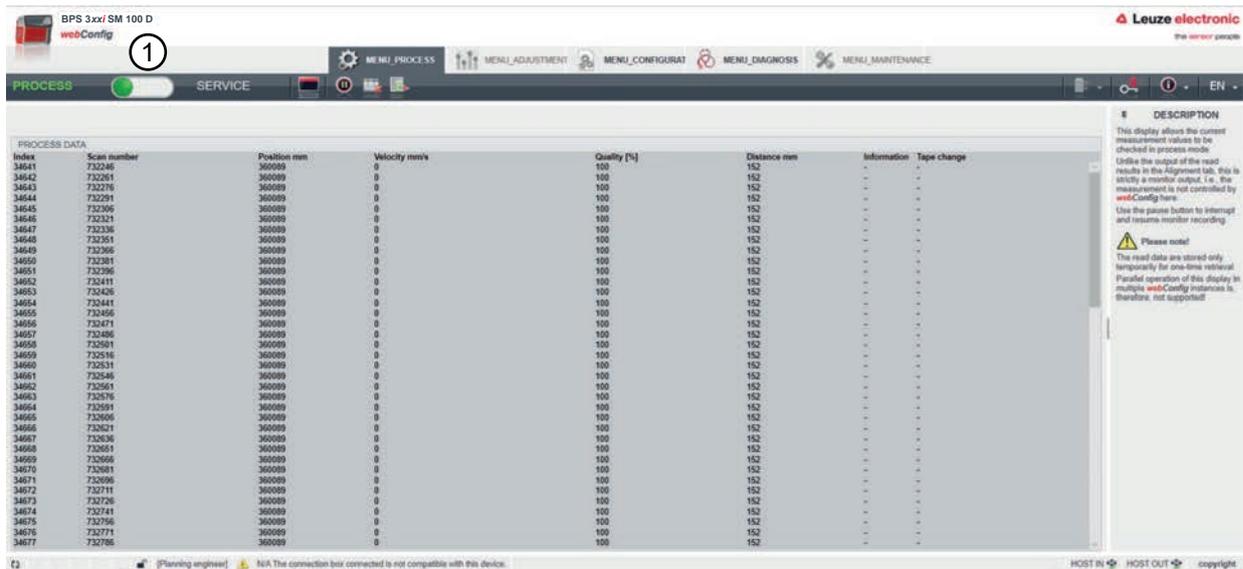
- ↪ Lancez votre PC avec les droits d'administrateur et connectez-vous.
- ↪ Téléchargez le programme de configuration sur Internet à l'adresse :
www.leuze.com > Produits > Capteurs mesurants > Systèmes de positionnement à codes à barres > BPS 300i > (nom du BPS) > onglet Téléchargements > Logiciel/Pilote.
- ↪ Démarrez le programme de configuration et suivez les instructions.

AVIS	
	Une alternative consiste à installer manuellement le pilote USB LEO_RNDIS.inf . Si l'installation a échoué, adressez-vous à votre administrateur réseau.

9.2 Démarrer l'outil webConfig

Condition : Le pilote USB pour l'outil webConfig de Leuze est installé sur le PC.

- ↪ Appliquez la tension de fonctionnement du BPS.
- ↪ Reliez le port USB de MAINTENANCE du BPS au PC.
Le port USB de MAINTENANCE du BPS est raccordé via le port USB côté PC.
Utilisez un câble USB standard avec une prise mâle de type A et une prise mâle de type mini B.
- ↪ Démarrez l'outil webConfig dans le navigateur Internet de votre PC à l'adresse IP **192.168.61.100**.
Il s'agit de l'adresse de maintenance standard de Leuze pour la communication avec les systèmes de positionnement à codes à barres de la série BPS 300i.
- ↪ La page d'accueil de webConfig apparaît à l'écran.



1 Commutation du mode de fonctionnement **Processus – Maintenance** (en haut à gauche)

Fig. 9.1: Page d'accueil de l'outil webConfig

L'interface utilisateur de l'outil webConfig est largement auto-explicative.

AVIS



L'outil webConfig est complètement contenu dans le microprogramme du BPS.
Selon la version du microprogramme, les pages et fonctions de l'outil webConfig peuvent être représentées et affichées de différentes manières.

Effacer l'historique de navigation

Le cache du navigateur Internet doit être vidé si différents types d'appareils ou des appareils de différents microprogrammes ont été raccordés à l'outil webConfig.

- ↳ Effacez les cookies et les données Internet temporaires du cache du navigateur avant de démarrer l'outil webConfig.

Tenir compte de la limitation des sessions Firefox à partir de la version 30.0

Le nombre de sessions Firefox est limité. Si vous dépassez cette limite, il est possible que l'outil webConfig ne puisse plus communiquer avec le BPS.

- ↳ N'utilisez **pas** les fonctions de rafraîchissement du navigateur Internet : [Maj] [F5] ou [Maj] + clic de souris

9.3 Brève description de l'outil webConfig

9.3.1 Récapitulatif

Modes de fonctionnement

Il est possible de basculer entre les modes de fonctionnement suivants pour la configuration avec l'outil webConfig :

• **Processus**

Le BPS est relié à la commande.

- La communication du processus vers la commande est activée.
- Les entrées/sorties de commutation sont activées.
- Fonctions de configuration et de diagnostic disponibles non modifiables.
- Fonction *PROCESSUS* disponible.
- Fonctions d'alignement et de maintenance indisponibles.

- **Maintenance**

- La communication du processus vers la commande est interrompue.
- Les entrées/sorties de commutation sont désactivées.
- La configuration peut être modifiée.
- Fonction *PROCESSUS* non disponible.
- Fonctions d'alignement, de configuration, de diagnostic et de maintenance disponibles.

Mode de fonctionnement Processus

L'outil webConfig dispose en mode de fonctionnement *Processus* des menus principaux et fonctions suivants :

- *PROCESSUS*

Contrôle et enregistrement des données courantes lues en mode de processus (voir chapitre 9.3.2 "Fonction *PROCESSUS*").

- Affichage des valeurs suivantes dans un tableau :
numéro de balayage, position, vitesse, qualité de lecture, distance à la BCB, informations sur l'étiquette de commande

- *CONFIGURATION* (voir chapitre 9.3.4 "Fonction *CONFIGURATION*")

Informations relatives à la configuration actuelle du BPS – Pas de modification de la configuration :

- Affichage des paramètres d'interface
- Choix de la bande à codes à barres utilisée (quadrillage de 30 mm ou de 40 mm)
- Affichage de la correction de la valeur de bande (écart de la BCB par rapport à la graduation)
- Affichage des composants de l'appareil (entrées/sorties de commutation, écran)
- Traitement des données (saisie et contrôle de la position/vitesse, préparation des données)
- Affichage du seuil d'avertissement et du seuil d'erreur pour la qualité de lecture

Mode de fonctionnement Maintenance

En mode de *Maintenance*, l'outil webConfig dispose en outre des menus principaux et fonctions suivants :

- *ALIGNEMENT* (voir chapitre 9.3.3 "Fonction *ALIGNEMENT*")

- Affichage des valeurs suivantes :
numéro de balayage, position, vitesse, qualité, distance, nombre d'étiquettes dans le faisceau de balayage

- Affichages graphiques pour les valeurs suivantes :
position, vitesse, qualité

- *CONFIGURATION* (voir chapitre 9.3.4 "Fonction *CONFIGURATION*")

- Configuration des paramètres d'interface
- Configuration de composants de l'appareil (entrées/sorties de commutation, écran)
- Choix de la bande à codes à barres utilisée
- Configuration du traitement des données (saisie et contrôle de la position/vitesse, préparation des données)
- Configuration du seuil d'avertissement et du seuil d'erreur pour la qualité de lecture

- *DIAGNOSTIC* (voir chapitre 9.3.5 "Fonction *DIAGNOSTIC*")

- Rassemblement des événements d'avertissement et d'erreur.

- *MAINTENANCE* (voir chapitre 9.3.6 "Fonction *MAINTENANCE*")

- Actualisation du microprogramme
- Gestion des utilisateurs
- Sauvegarde / restauration

9.3.2 Fonction PROCESSUS

La fonction *PROCESSUS* sert au contrôle des données de mesure actuelles en mode de *Processus*. Les résultats de mesure sont présentés sous forme de tableau, seulement sur le moniteur. Le symbole **Pause/Marche** permet d'interrompre ou de poursuivre l'enregistrement sur le moniteur.

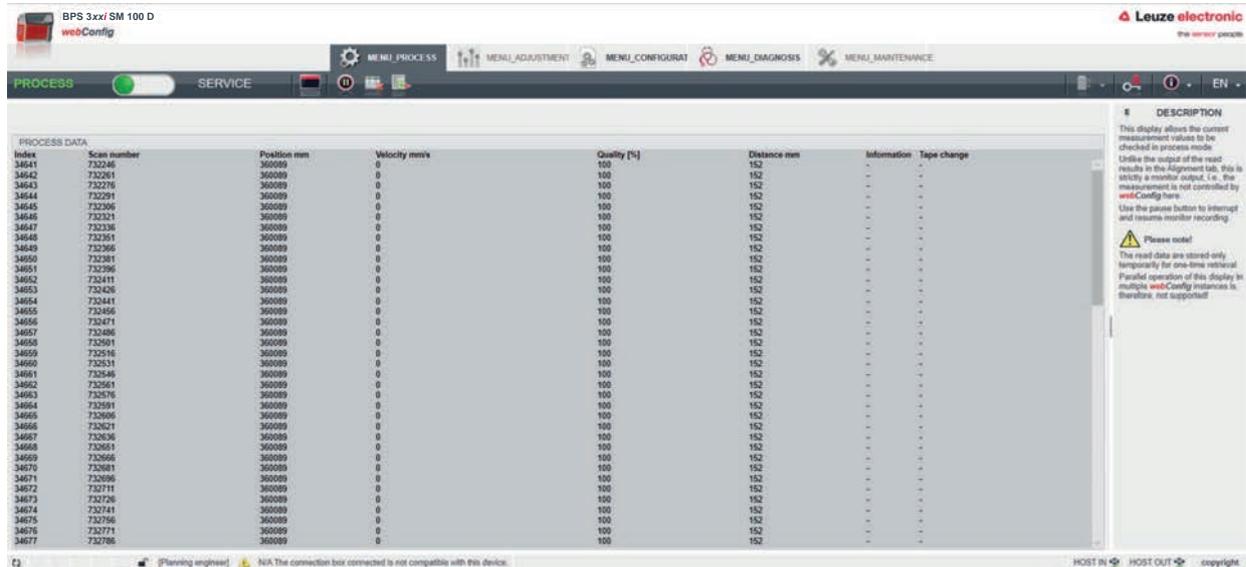


Fig. 9.2: Fonction webConfig PROCESSUS

9.3.3 Fonction ALIGNEMENT

AVIS

 **Fonction ALIGNEMENT disponible en mode de Maintenance uniquement !**

Il n'est possible de procéder à l'alignement du BPS via la fonction ALIGNEMENT qu'en mode de Maintenance.

La fonction *ALIGNEMENT* sert à simplifier le montage et l'alignement du BPS. Activez le laser en actionnant le symbole **Marche**, la fonction peut surveiller les valeurs mesurées de la position et de la vitesse, les afficher directement et déterminer l'emplacement d'installation optimal.

De plus, la qualité de lecture (en %), la distance de travail et le nombre d'étiquettes dans le faisceau de balayage peuvent être présentés. Ces informations permettent de juger de la qualité de l'orientation du BPS par rapport à la BCB.

AVIS

 Pour la sortie des résultats de mesure, le BPS est commandé par l'outil webConfig.



Fig. 9.3: Fonction webConfig ALIGNEMENT

9.3.4 Fonction CONFIGURATION

AVIS

!

Modifications de la configuration possibles en mode de *Maintenance* uniquement !

↳ Des modifications ne peuvent être apportées via la fonction *CONFIGURATION* qu'en mode de *Maintenance*.

Aperçu des fonctions de configuration de webConfig



Fig. 9.4: Fonction webConfig CONFIGURATION

Configuration des entrées/sorties de commutation (onglet *APPAREIL*)

- Mode E/S : entrée de commutation ou sortie de commutation *
- Fonction de sortie *
- Fonction d'entrée *
- Fonctions temporelles
 - Temporisation du signal **
 - Durée d'impulsion **
 - Temporisation de démarrage/d'arrêt **
 - Délai de stabilisation **
 - Inversion oui/non *

AVIS	
	<p>Paramètres de configuration</p> <p>* : paramètres PROFINET (voir chapitre 8.4 "Modules de configuration PROFINET")</p> <p>** : paramètre configurable seulement par webConfig.</p>

AVIS	
	<p>Configuration de démarrage des entrées/sorties de commutation !</p> <p>↳ La configuration des entrées/sorties de commutation SWIO 1 et SWIO 2 est par principe réalisée dans le fichier GSDML. Au démarrage, le maître PROFINET remplace les réglages configurés avec l'outil webConfig qui diffèrent de la configuration GSDML par les réglages faits dans le fichier GSDML. Les réglages qui ne peuvent pas être configurés par PROFINET, par exemple les fonctions temporelles, ne sont pas écrasés.</p> <p>↳ Les modules PROFINET 4 et 5 configurent les entrées/sorties de commutation (E/S) SWIO 1 et SWIO 2 (voir chapitre 8.4.6 "Module 4 – Entrée/sortie IO 1" et voir chapitre 8.4.7 "Module 5 – Entrée/sortie IO 2"), notamment</p> <ul style="list-style-type: none"> ⇒ si SWIO 1 et SWIO 2 fonctionnent en tant qu'entrée ou que sortie ⇒ quels événements agissent sur la sortie ⇒ quelle fonction a l'entrée

Fonctions temporelles des entrées/sorties de commutation

Les fonctions temporelles (p. ex. temporisation de démarrage) ne peuvent être configurées **qu'avec** l'outil webConfig.

La configuration des fonctions temporelles n'est pas écrasée par le maître PROFINET au démarrage.

- Temporisation de démarrage

Ce réglage permet de retarder l'impulsion de sortie du temps spécifié (en ms).

- Durée de démarrage

Définit le temps de marche pour l'entrée de commutation. Une fonction d'arrêt éventuellement activée n'a plus aucun effet.

Si la sortie est désactivée par un signal d'arrêt avant écoulement de la temporisation de démarrage, une impulsion brève seulement se produit en sortie après la temporisation de démarrage.



- 1 Signal de démarrage
- 2 Signal d'arrêt
- 3 Sortie
- 4 Temporisation de démarrage
- 5 Durée de démarrage

Fig. 9.5: Temporisation de démarrage > 0 et Temps de marche > 0

- Délai de stabilisation
Paramètre de réglage du délai de stabilisation logiciel pour l'entrée de commutation. La définition d'un délai de stabilisation prolonge le temps de passage du signal en conséquence.
Si ce paramètre a la valeur 0, une stabilisation n'a pas lieu. Sinon, la valeur réglée correspond au temps (en ms) pendant lequel le signal en entrée doit être rester stable.
- Temporisation d'arrêt
Ce paramètre indique la durée de la temporisation d'arrêt (en ms).

Configuration du choix de la bande à codes à barres (onglet *DONNÉES DE MESURE*, Bande à codes à barres)

- Bande à codes à barres avec quadrillage de 30 mm (BCB G30 ...) ou de 40 mm (BCB G40 ...) *
- Correction de la valeur de bande **

Configuration de la saisie de la position (onglet *TRAITEMENT DES DONNÉES*, Position > Saisie)

- Profondeur d'intégration *
- Graduation de résolution libre *
- Préréglage *
- Offset *
- Comportement en cas d'erreur *

Configuration du contrôle de la position (onglet *TRAITEMENT DES DONNÉES*, Position > Contrôle)

- Limite 1/2 de la position *

Configuration de la saisie de la vitesse (onglet *TRAITEMENT DES DONNÉES*, Vitesse > Saisie)

- Calcul de la moyenne de la mesure de la vitesse *
- Graduation de résolution libre *
- Comportement en cas d'erreur *

Configuration du contrôle de la vitesse (onglet *TRAITEMENT DES DONNÉES*, Données de mesure > Vitesse > Contrôle)

- Limite 1-4 de la vitesse *

Configuration de la représentation des valeurs mesurées (onglet *TRAITEMENT DES DONNÉES*, Préparation générale)

- Unité *
- Sens de comptage *
- Mode d'édition du signe *

Configuration du contrôle de la qualité de lecture (onglet *TRAITEMENT DES DONNÉES*, Qualité de lecture)

- Seuil d'avertissement de la qualité de lecture en %**
- Seuil d'erreur de la qualité de lecture en % **

Configuration de la sortie des données (onglet *TRAITEMENT DES DONNÉES*, Sortie, Préparation)

- Résolution de la position *
- Résolution de la vitesse *

Configuration des données de communication (onglet *COMMUNICATION*)

- Paramètres de l'interface PROFINET
Les paramètres PROFINET ne sont affichés que pour information.
- Configuration du port USB de MAINTENANCE

9.3.5 Fonction DIAGNOSTIC

La fonction *DIAGNOSTIC* est disponible en mode de *Processus* et de *Maintenance*.

La fonction *DIAGNOSTIC* permet d'afficher le protocole d'événements de l'appareil.

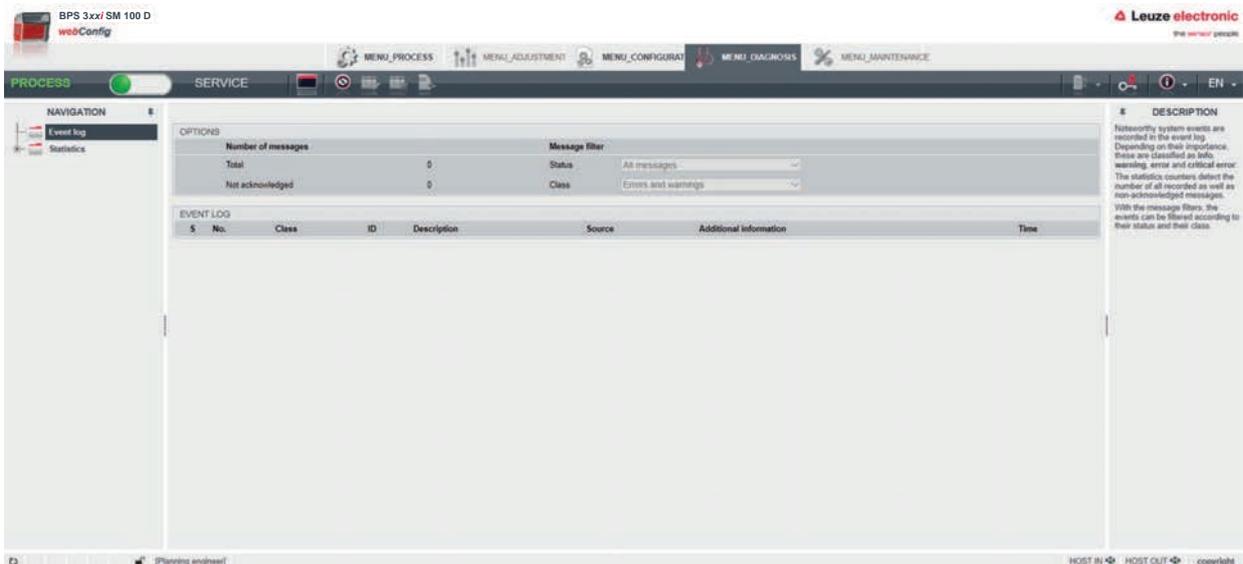


Fig. 9.6: Fonction webConfig *DIAGNOSTIC*

9.3.6 Fonction MAINTENANCE

La fonction *MAINTENANCE* est disponible uniquement en mode de *Maintenance*.

Fonctionnalités :

- Gestion des utilisateurs
- Sauvegarde / restauration appareil
- Actualisation du microprogramme
- Heure système
- Réglages de l'interface utilisateur

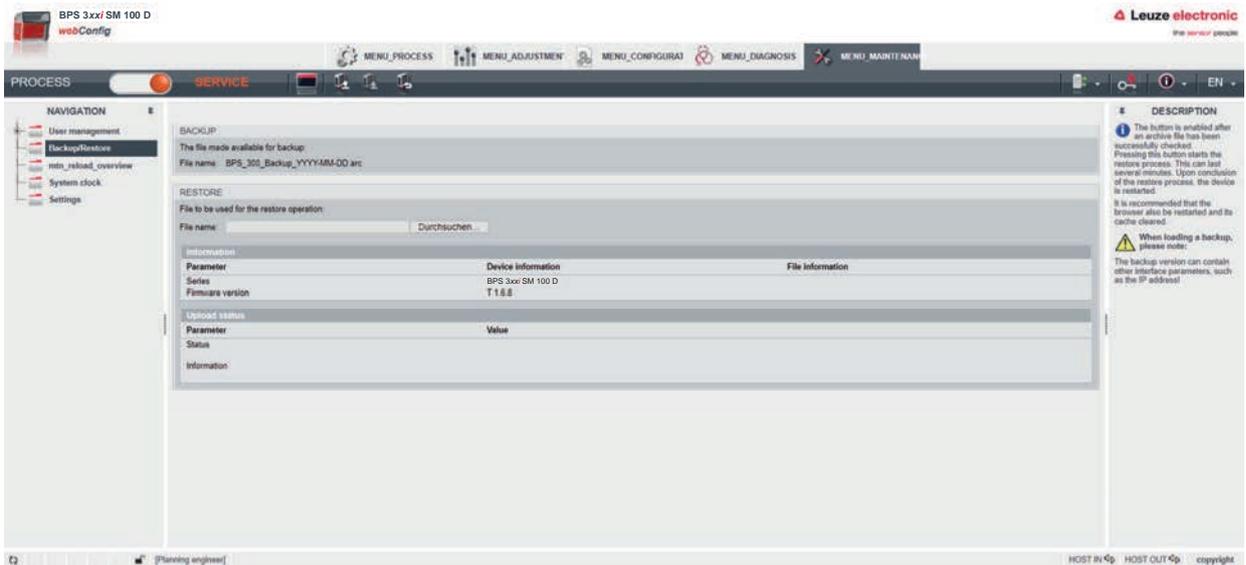


Fig. 9.7: Fonction webConfig *MAINTENANCE*

10 Diagnostic et résolution des erreurs

10.1 Que faire en cas d'erreur ?

Après la mise en route du BPS, les éléments d'affichage (voir chapitre 3.3 "Éléments d'affichage") facilitent le contrôle du fonctionnement correct et la recherche d'erreurs.

En cas d'erreur, les témoins vous permettent de reconnaître l'erreur. Grâce à ce message, vous pouvez déterminer la cause de l'erreur et prendre les mesures nécessaires à sa résolution.

↳ Arrêtez l'installation et laissez-la arrêtée.

↳ Analysez la cause de l'erreur à l'aide des indicateurs de fonctionnement, des messages d'erreur et des outils de diagnostic (également à l'aide de l'outil webConfig, onglet *DIAGNOSTIC*) et remédiez à l'erreur.

AVIS	
	<p>Contactez la succursale/le service clientèle de Leuze.</p> <p>↳ Si vous n'arrivez pas à éliminer l'erreur, contactez la filiale de Leuze compétente ou le service clientèle de Leuze (voir chapitre 12 "Service et assistance").</p>

10.1.1 Diagnostic spécifique à PROFINET

Dans le cas du PROFINET, il existe différentes possibilités pour le diagnostic :

- Diagnostic relatif aux événements
- Diagnostic relatif aux états

Le BPS utilise le diagnostic relatif aux événements pour les événements et erreurs de haute priorité et le diagnostic relatif aux états pour la maintenance préventive et le signalement d'événements et avertissements de faible priorité.

Diagnostic relatif aux événements

Au sein d'un processus d'automatisation, PROFINET transmet les événements comme des alarmes qui doivent être acquittées par le processus de l'application.

Ce faisant, on distingue les événements suivants :

- Alarmes de processus : événements venant du processus et signalés à la commande.
- Alarmes de diagnostic : événements indiquant des dysfonctionnements d'un appareil IO.
- Alarmes de maintenance : Transmission d'informations ayant pour but d'éviter la défaillance d'un appareil grâce à des mesures de maintenance préventives.
- Diagnostic spécifique au fabricant

Pour l'identification univoque, les alarmes sont toujours signalées via un slot/subslot.

L'utilisateur peut définir différentes priorités pour les alarmes de diagnostic et de processus.

En plus, toutes les alarmes sont entrées dans le tampon de diagnostic. Si besoin, il est possible de faire lire le contenu du tampon de diagnostic par une instance supérieure grâce à des services acycliques de lecture.

Diagnostic relatif aux états

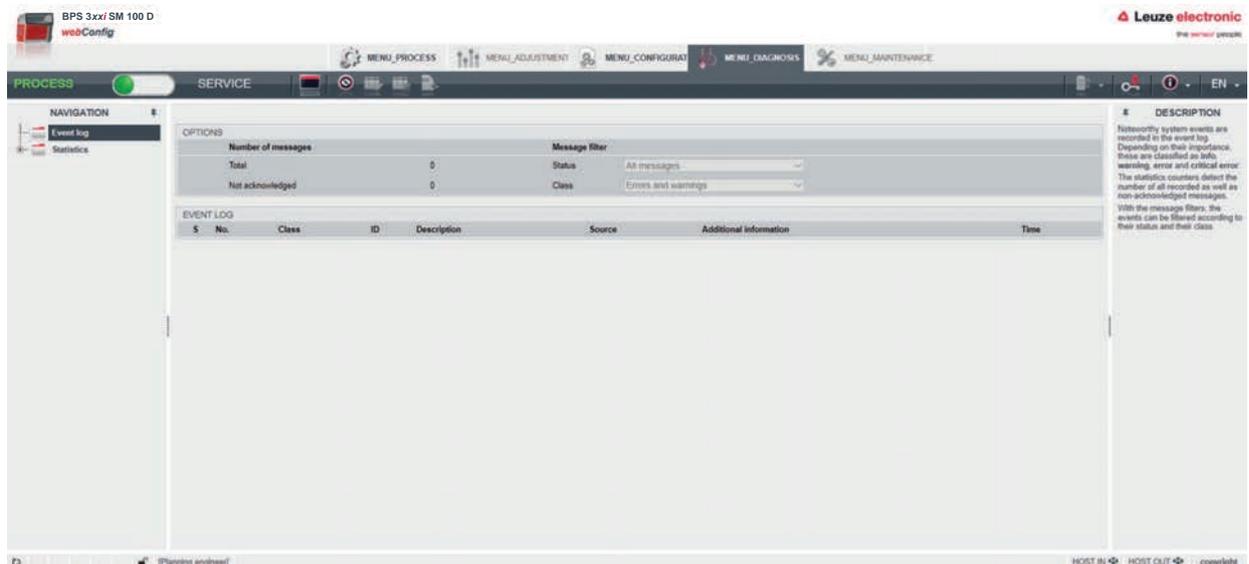
Pour signaler des dysfonctionnements ou des changements d'état dans un appareil de terrain, il est possible de n'enregistrer les messages de diagnostic ou de statut de faible priorité que dans le tampon de diagnostic, et de ne pas les transmettre activement à la commande supérieure. Cette option peut par exemple s'avérer utile pour la maintenance préventive ou les avertissements de faible priorité.

Tab. 10.1: Messages d'alarme et de diagnostic du BPS

Diagnostic	Description	BPS-Catégorie	API/Slot/Subslot	Type	Entrant/sortant
Erreur de paramètre	Erreur dans la configuration d'un module.	Error	0/nn = numéro de module/0	Alarme de diagnostic Seules les alarmes de diagnostic ou de processus déclenchent une alarme. Tous les autres types (maintenance préventive et signalisation d'état) ne signifient qu'une entrée dans le tampon de diagnostic, ils font donc partie du diagnostic basé sur les états.	Entrant
Erreur de configuration	Erreur dans la configuration d'un module.	Error	0/n/0	Alarme de diagnostic	Entrant

10.1.2 Diagnostic avec l'outil webConfig

Les événements système sont affichés dans l'outil webConfig dans l'onglet *DIAGNOSTIC*. Des événements système intéressants sont enregistrés dans le protocole d'événements. Selon leur importance, les événements sont classifiés comme information, avertissement, erreur ou erreur critique. Les compteurs statistiques saisissent le nombre de tous les messages enregistrés, ainsi que celui des messages non acquittés. Les filtres de messages permettent de limiter les événements selon leur statut et leur classe.

Fig. 10.1: Fonction webConfig *DIAGNOSTIC*

10.2 Affichage des témoins lumineux

Les LED d'état PWR et BUS (voir chapitre 3.3 "Éléments d'affichage") permettent de déterminer des causes générales d'erreur.

Tab. 10.2: Signalisation par LED PWR - causes et mesures

Erreur	Cause possible	Mesures
Off	Aucune tension d'alimentation raccordée à l'appareil Erreur matérielle	Contrôler la tension d'alimentation Contacter le service clientèle de Leuze (voir chapitre 12 "Service et assistance")
Verte clignotante	Appareil en cours d'initialisation	
Rouge clignotante	Absence de code à barres dans le faisceau de balayage Aucune valeur mesurée valable	Demander les données de diagnostic de la BCB et prendre les mesures en résultant (voir chapitre 10.4 "Liste de contrôle des causes d'erreur")
Rouge, lumière permanente	Erreur Fonction restreinte de l'appareil Erreur interne de l'appareil	Rechercher la cause de l'erreur de l'appareil dans le protocole d'événements du diagnostic webConfig Contacter le service clientèle de Leuze (voir chapitre 12 "Service et assistance")
Orange, lumière permanente	Appareil en mode de <i>Maintenance</i>	Remettre l'appareil en mode de <i>Processus</i> à l'aide de l'outil webConfig

10.3 Messages d'erreur à l'écran

L'écran optionnel du BPS permet de lire les informations de statut d'erreur suivantes dans le statut de l'appareil *BPS Info* :

- *System OK*
Le BPS fonctionne sans erreur.
- *Warning*
Message d'avertissement. Demander le statut de l'appareil du module PROFINET 6.
- *Error*
Le fonctionnement de l'appareil n'est pas garanti.



Fig. 10.2: Exemple : Information de statut de l'appareil/statut d'erreur à l'écran

10.4 Liste de contrôle des causes d'erreur

Tab. 10.3: Erreurs de l'interface de maintenance – causes et mesures

Erreur	Cause possible	Mesures
webConfig ne démarre pas	Câble de liaison mal raccordé Le BPS raccordé n'est pas détecté Pas de communication via le port USB de maintenance Ancienne configuration webConfig dans le cache du navigateur Adresse IP incorrecte	Contrôler le câble de liaison Installer le pilote USB Effacer l'historique de navigation

Tab. 10.4: Erreurs de l'interface de processus – causes et mesures

Erreur	Cause possible	Mesures
Erreurs réseau sporadiques	Contrôler la sécurité des contacts du câblage	Contrôler le câblage : <ul style="list-style-type: none"> • Saisir l'adresse IP correcte dans le navigateur. Adresse IP par défaut voir chapitre 9.2 "Démarrer l'outil webConfig" • Contrôler le blindage du câblage • Contrôler les câbles utilisés
	Couplages électromagnétiques	Veiller à la qualité des contacts vissés et soudés du câblage Éviter le couplage électromagnétique dû à des câbles de puissance parallèles Pose séparée des câbles de puissance et de ceux de données
	Extension du réseau dépassée	Contrôler l'extension max. du réseau en fonction des longueurs max. des câbles

Tab. 10.5: Signalisation par LED d'erreurs d'interface - causes et mesures

Erreur	Cause possible	Mesures
LED BUS « éteinte »	Aucune tension d'alimentation raccordée à l'appareil	Contrôler la tension d'alimentation
	L'appareil n'a pas été détecté par le PROFINET	Vérifier le nom de l'appareil, contrôler les LED Link et Activity sur le boîtier de raccordement
	Erreur matérielle	Contactez le service clientèle de Leuze (voir chapitre 12 "Service et assistance")
LED BUS « rouge clignotante »	Câblage incorrect	Contrôler le câblage
	Erreur de communication : Échec de la configuration IO Error : pas d'échange de données (no data exchange)	Contrôler la configuration, en particulier tout ce qui se rapporte à l'affectation d'adresse (nom d'appareil/ adresse IP/MAC ID) Effectuer une RAZ sur la commande
	Erreur de communication sur le PROFINET : Communication non établie vers le contrôleur IO (« no data exchange »)	Contrôler les réglages de protocole Contrôler la configuration, en particulier tout ce qui se rapporte à l'affectation d'adresse (nom d'appareil/ adresse IP/MAC ID)
	Le protocole n'est pas disponible	Activez le protocole TCP/ IP ou UDP
	Nom d'appareil réglé faux	Contrôler la configuration, en particulier tout ce qui se rapporte à l'affectation d'adresse (nom d'appareil/ adresse IP/MAC ID)
	Mauvaise configuration	Contrôler la configuration, en particulier tout ce qui se rapporte à l'affectation d'adresse (nom d'appareil/ adresse IP/MAC ID)
	Réglages de protocole différents	Contrôler les réglages de protocole

Tab. 10.6: Erreurs de mesure de la position – causes et mesures

Erreur	Cause possible	Mesures
Valeur mesurée et/ou qualité de lecture instable en permanence	Encrassement de l'optique du BPS	Nettoyer l'optique du BPS
Valeur mesurée et/ou qualité de lecture mauvaise <ul style="list-style-type: none"> • À certaines positions • Toujours à la même position 	Encrassement de la bande à codes à barres	Nettoyer la bande à codes à barres Remplacer la bande à codes à barres
Impossible de déterminer de valeur mesurée	Absence de code dans le faisceau de balayage Code en dehors de la plage de fonctionnement du BPS	Orienter le faisceau de balayage vers la bande à codes à barres Orienter le BPS vers la bande à codes à barres (plage de fonctionnement 50 mm ... 170 mm)
Valeur mesurée erronée	Mauvaise bande à codes à barres Le quadrillage de la BCB est différent de celui de la configuration du BPS Préréglage ou offset actif. Unité ou résolution incorrecte configurée.	Adapter la configuration du BPS à la bande à codes à barres en place

11 Entretien et élimination

11.1 Nettoyage

Si l'appareil est poussiéreux :

- ↳ Nettoyez l'appareil à l'aide d'un chiffon doux et, si nécessaire, avec un produit nettoyant (nettoyant pour vitres courant).

AVIS	
	<p>Ne pas utiliser de produit nettoyant agressif !</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ Pour le nettoyage de l'appareil, n'utilisez aucun produit nettoyant agressif tel que des dissolvants ou de l'acétone.

11.2 Entretien

L'appareil ne nécessite normalement aucun entretien de la part de l'utilisateur.

Les réparations des appareils ne doivent être faites que par le fabricant.

- ↳ Pour les réparations, adressez-vous à la filiale de Leuze compétente ou au service clientèle de Leuze (voir chapitre 12 "Service et assistance").

11.2.1 Mise à jour des microprogrammes

Les mises à jour des microprogrammes peuvent être réalisées par le service clientèle de Leuze sur site ou au siège de Leuze.

- ↳ Pour les mises à jour du microprogramme, adressez-vous à la filiale de Leuze compétente ou au service clientèle de Leuze (voir chapitre 12 "Service et assistance").

11.2.2 Réparation de la BCB à l'aide du kit de réparation

Si la bande à codes à barres a été endommagée, par exemple suite à la chute de pièces, il est possible de télécharger sur Internet un kit de réparation pour la BCB.

www.leuze.com > Produits > Capteurs mesurants > Systèmes de positionnement à codes à barres > BPS 300i > (nom du BPS) > onglet Téléchargements > Kit de réparation.

AVIS	
	<p>Ne pas utiliser le kit de réparation de la BCB pour une réparation permanente !</p> <ul style="list-style-type: none"> ↳ N'utilisez la bande à codes à barres fabriquée avec le kit de réparation que provisoirement. Les propriétés optiques et mécaniques de la bande à codes à barres que vous avez imprimée vous-même ne correspondent pas à celles de la bande à codes à barres d'origine. Une bande à codes à barres que vous avez imprimée vous-même ne doit pas rester en permanence dans l'installation. ↳ Vous trouverez des bandes de réparation d'origine (BCB G30 ... RK ou BCB G40 ... RK) avec valeur de début de bande, valeur de fin de bande et longueur individuelles et de hauteurs standard 25 mm et 47 mm sur le site internet de Leuze avec les accessoires des appareils BPS 300. Un assistant de saisie pour les bandes de réparation est disponible sur le site Internet de Leuze, à la rubrique Accessoires du BPS 300. L'assistant de saisie aide à entrer des données individuelles de bande et crée un formulaire de demande ou de commande pour la bande de réparation souhaitée. ↳ Les bandes de réparation sont disponibles de longueur maximale de 5 m par bande. Les bandes de réparation de longueur supérieure à 5 m doivent être commandées comme bandes spéciales dans l'assistant de saisie.

AVIS	
	<p>Les fichiers des kits de réparation contiennent toutes les valeurs de position dans le cas du quadrillage de 30 mm (BCB G30 ...) et de 40 mm (BCB G40 ...).</p>

Répartition :

- BCB G30 : Chaque page A4 représente 0,9 m de bande à codes à barres.
 - Cinq lignes de 18 cm avec six informations de codes de 30 mm chacune
 - Longueur des bandes : 0 m à 9999,99 m en différents fichiers de 500 m chacun
- BCB G40 : Chaque page A4 représente 1 m de bande à codes à barres.
 - Cinq lignes de 20 cm avec cinq informations de codes de 40 mm chacune
 - Longueur des bandes : 0 m à 9999,99 m en différents fichiers de 500 m chacun

Remplacement d'une zone endommagée de la bande à codes à barres

- ↪ Recherchez le codage de la zone endommagée.
- ↪ Imprimez le codage pour la zone déterminée.
- ↪ Collez le code imprimé sur la partie endommagée de la bande à codes à barres.

AVIS	
	<p>Impression du codage</p> <ul style="list-style-type: none"> ↪ Pour l'impression, sélectionnez seulement les pages dont vous avez réellement besoin. ↪ Adaptez les paramètres de l'imprimante pour que le code à barres ne soit pas déformé. ↪ Contrôlez le résultat de l'impression et mesurez la distance entre deux codes à barres : BCB G40 ... : 40 mm et BCB G30 ... : 30 mm. Voir les graphiques plus bas. ↪ Séparez les bandelettes de codes et mettez-les bout à bout. Le contenu du code doit toujours augmenter ou diminuer de 30 mm ou 40 mm en continu. Contrôlez que les valeurs imprimées augmentent de 3 (BCB G30 ...), respectivement de 4 (BCB G40 ...).

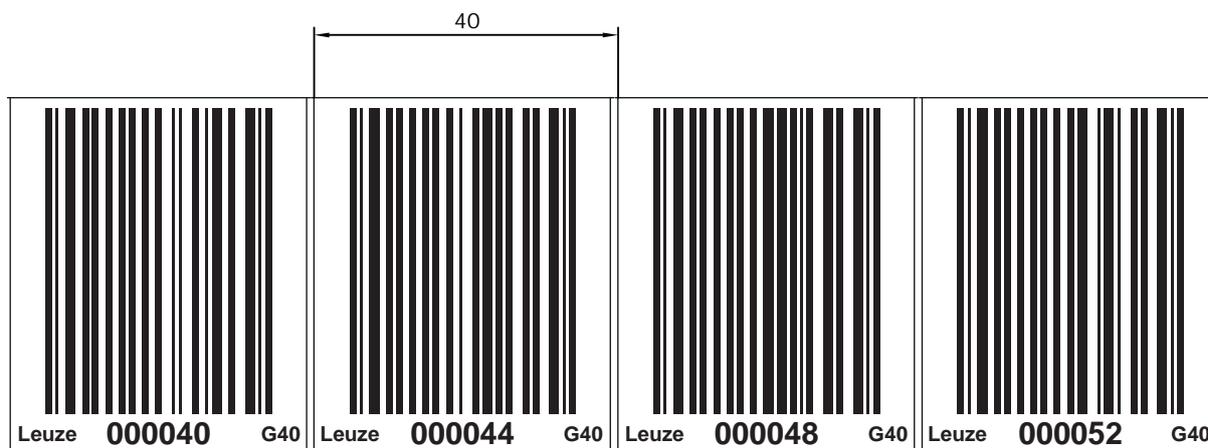


Fig. 11.1: Vérification du résultat de l'impression du kit de réparation BCB G40 ... (quadrillage de 40 mm)



Fig. 11.2: Vérification du résultat de l'impression du kit de réparation BCB G30 ... (quadrillage de 30 mm)

11.3 Élimination

- ↳ Lors de l'élimination, respectez les dispositions nationales en vigueur concernant les composants électroniques.

12 Service et assistance

Numéro de téléphone de notre permanence 24h/24 :

+49 7021 573-0

Hotline de service :

+49 7021 573-123

Du lundi au vendredi de 8h00 à 17h00 (UTC+1)

eMail :

service.identify@leuze.de

Service de réparation et retours :

Vous trouverez la procédure et le formulaire sur Internet à l'adresse

www.leuze.com/repair

Adresse de retour pour les réparations :

Centre de service clientèle

Leuze electronic GmbH + Co. KG

In der Braike 1

D-73277 Owen / Germany

Que faire en cas de maintenance ?

AVIS	
	<p>En cas de maintenance, veuillez faire une copie de ce chapitre.</p> <p>↳ Remplissez vos coordonnées et faxez-les nous avec votre demande de réparation au numéro de télécopie indiqué en bas.</p>

Coordonnées du client (à remplir svp.)

Type d'appareil :	
Numéro de série :	
Microprogramme :	
Affichage à l'écran	
Affichage des LED :	
Description de la panne :	
Société :	
Interlocuteur/Service :	
Téléphone (poste) :	
Télécopie :	
Rue/N° :	
Code postal/Ville :	
Pays :	

Télécopie du Service Après-Vente de Leuze :

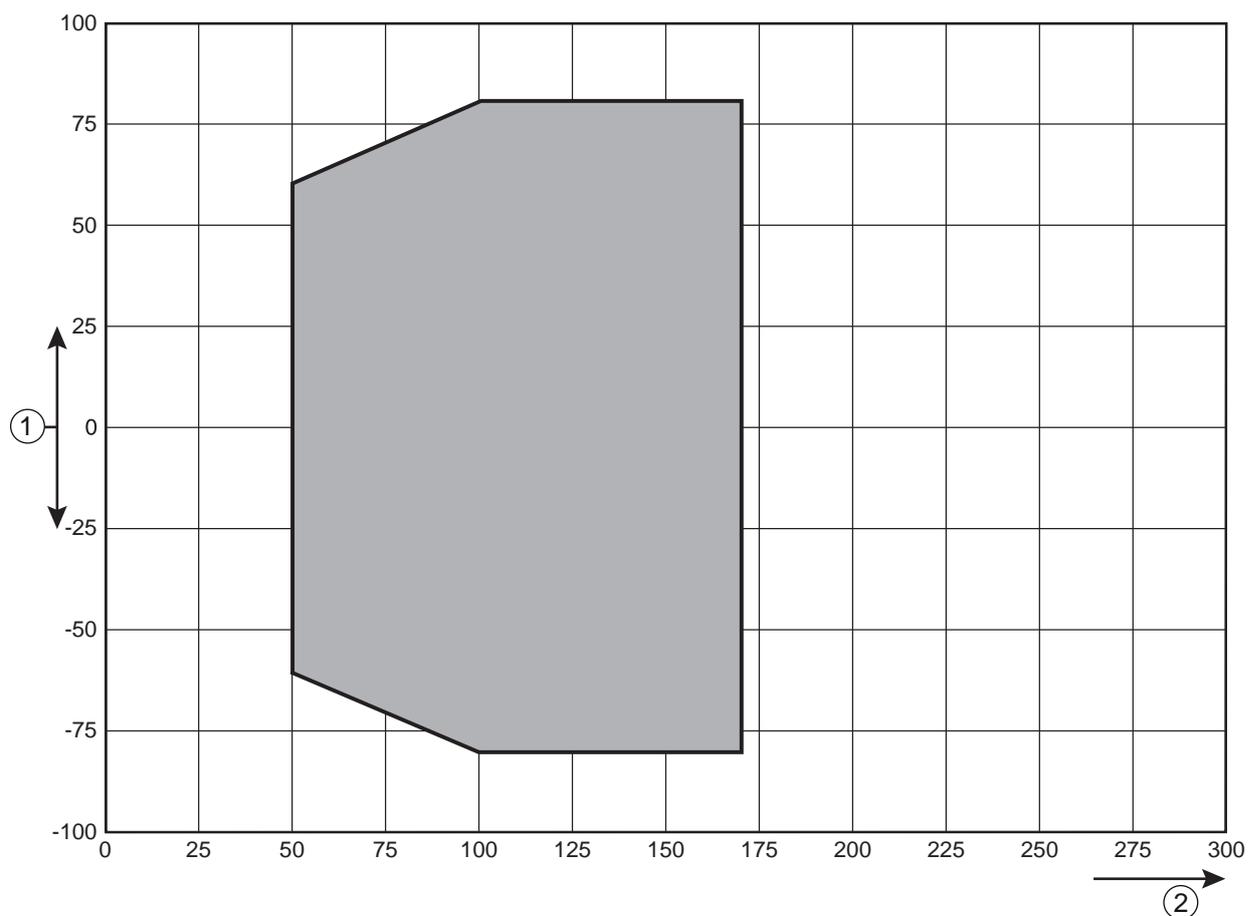
+49 7021 573-199

13 Caractéristiques techniques

13.1 Caractéristiques générales

Tab. 13.1: Caractéristiques optiques

Source lumineuse	Diode laser
Longueur d'onde	655 nm
Durée de l'impulsion	< 150 μ s
Puissance de sortie max.	1,8 mW
Durée de vie moyenne de la diode laser	100.000 h (typ. à +25 °C)
Déflexion du faisceau	Par roue polygonale en rotation
Fenêtre de sortie	Verre
Classe laser	1 conformément à CEI/EN 60825-1:2014
Plage de fonctionnement	50 mm ... 170 mm À une distance de lecture de 50 mm, l'ouverture du champ de lecture est de 120 mm. À partir d'une distance de lecture de 100 mm, l'ouverture du champ de lecture est de 160 mm (voir abaque de champ de lecture du BPS).



- 1 Ouverture du champ de lecture [mm]
- 2 Distance de lecture [mm]

Fig. 13.1: Abaque de champ de lecture du BPS

Tab. 13.2: Données de mesure

Reproductibilité (1 sigma)	±0,05 mm
Temps de sortie	2 ms
Temps de réaction	8 ms (réglable, réglage d'usine 8 ms)
Base pour le calcul de l'erreur de poursuite	4 ms
Plage de mesure	0 ... 10.000.000 mm
Résolution	0,1 mm (réglable, réglage d'usine 0,1 mm)
Vitesse d'avance max.	10 m/s

Tab. 13.3: Éléments de commande et d'affichage

Écran (en option – uniquement dans les modèles avec « D »)	Écran graphique monochrome, 128 x 32 pixels, avec éclairage de l'arrière-plan
Clavier (en option – uniquement dans les modèles avec « D »)	Deux touches
LED	Deux LED pour l'alimentation (PWR) et le statut du bus (BUS), bicolores (rouge/vert)

Tab. 13.4: Caractéristiques mécaniques

Boîtier	Aluminium moulé sous pression
Connectique	<ul style="list-style-type: none"> • BPS avec MS 348 : connecteurs M12 • BPS avec ME 348 103 : câble avec connecteur M12 • BPS avec MK 348 : répartiteurs avec bornes à ressort (5 pôles)
Indice de protection	IP 65
Poids	Env. 580 g (sans boîtier de raccordement)
Dimensions BPS 348i sans boîtier de raccordement	(H x L x P) 108,7 mm x 100,0 mm x 48,3 mm
Dimensions (avec boîtier de raccordement MS 348)	(H x L x P) 108,7 mm x 100,0 mm x 48,3 mm
Dimensions (avec boîtier de raccordement ME 348 103)	(H x L x P) 127,7 mm x 100 mm x 48,3 mm
Dimensions (avec boîtier de raccordement MK 348)	(H x L x P) 147,4 mm x 100,0 mm x 48,3 mm
Dimensions du boîtier de raccordement MS 348	(H x L x P) 64,0 mm x 43,5 mm x 33,5 mm
Dimensions du boîtier de raccordement ME 348 103	(H x L x P) 64,0 mm x 43,5 mm x 38,0 mm
Dimensions du boîtier de raccordement MK 348	(H x L x P) 64,0 mm x 43,5 mm x 83,5 mm

Tab. 13.5: Caractéristiques ambiantes

Humidité de l'air	Humidité relative max. 90%, sans condensation
Vibrations	CEI 60068-2-6, test Fc
Chocs Résistance aux chocs répétés	CEI 60068-2-27, test Ea
Compatibilité électromagnétique	CEI 61000-6-3 CEI 61000-6-2 (qui comprend CEI 61000-4-2, -3, -4, -5, -6)

Tab. 13.6: Homologations, conformité

Conformité	CE, CDRH
Homologations	UL 60950-1, CSA C 22.2 No. 60950-1

 ATTENTION	
	Applications UL ! Pour les applications UL, l'utilisation est admissible exclusivement dans des circuits électriques de classe 2 selon le NEC (National Electric Code).

13.1.1 BPS sans chauffage

 ATTENTION	
	Applications UL ! Pour les applications UL, l'utilisation est admissible exclusivement dans des circuits électriques de classe 2 selon le NEC (National Electric Code).

Tab. 13.7: Caractéristiques électriques

Spécifications des données	Valeurs/description
Type d'interface	PROFINET-RT avec commutateur intégré pour BUS IN et BUS OUT Protocole : Communication PROFINET-RT Classe de conformité : B
Port USB de maintenance	Prise femelle USB 2.0 type mini B
Entrée de commutation/sortie de commutation	Deux entrées/sorties de commutation Fonctions programmables librement par interface PROFINET Entrée de commutation : 18 ... 30 VCC selon la tension d'alimentation, I max. = 8 mA Sortie de commutation : 18 ... 30 VCC selon la tension d'alimentation, I max. = 60 mA (résistante aux courts-circuits) Les entrées/sorties de commutation sont protégées contre l'inversion de polarité !
LED PWR verte	Appareil prêt au fonctionnement (Power On)
Tension de fonctionnement U_N	18 ... 30 VCC (classe 2, classe de protection III)
Consommation	3,7 W max.

Tab. 13.8: Température ambiante

Température ambiante (fonctionnement)	-5 °C ... +50 °C
Température ambiante (stockage)	-35 °C ... +70 °C

13.1.2 BPS avec chauffage

 ATTENTION	
	<p>Applications UL !</p> <p>Pour les applications UL, l'utilisation est admissible exclusivement dans des circuits électriques de classe 2 selon le NEC (National Electric Code).</p>

Tab. 13.9: Caractéristiques électriques

Tension de fonctionnement U_N	18 ... 30 VCC
Consommation	17,7 W max.
Structure du chauffage	Chauffage du boîtier et chauffage séparé de l'optique
Temps d'échauffement	Au moins 30 min sous +24 VCC à une température ambiante de -35 °C
Section minimale des conducteurs	<p>Section min. 0,75 mm² pour le câble de la tension d'alimentation.</p> <p>Remarque :</p> <p>Bouclage de l'alimentation en tension sur plusieurs appareils avec chauffage non autorisé.</p> <p>Câble surmoulé M12 standard non utilisable (câble de section trop petite).</p>

Tab. 13.10: Température ambiante

Température ambiante (fonctionnement)	-35 °C ... +50 °C
Température ambiante (stockage)	-35 °C ... +70 °C

13.2 Bande à codes à barres

Tab. 13.11: Dimensions de la BCB

	BCB G40 ...	BCB G30 ...
Quadrillage	40 mm	30 mm
Hauteur standard	47 mm, 25 mm	47 mm, 25 mm
Longueur	<p>0 ... 5 m, 0 ... 10 m, 0 ... 20 m, ..., 0 ... 150 m, 0 ... 200 m ;</p> <p>Longueurs et codages spéciaux : voir chapitre 14 "Informations concernant la commande et accessoires"</p>	<p>0 ... 5 m, 0 ... 10 m, 0 ... 20 m, ..., 0 ... 150 m ;</p> <p>Longueurs et codages spéciaux : voir chapitre 14 "Informations concernant la commande et accessoires"</p>
Tolérance de bande	±1 mm par mètre	±1 mm par mètre

AVIS**Bandes jumelles sur demande**

↪ Un assistant de saisie pour les bandes à codes à barres jumelles avec valeur de début de bande, valeur de fin de bande, longueur et hauteur individuelles, est disponible sur le site Internet de Leuze, sous BPS 300 – Accessoires. L'assistant de saisie aide à entrer des données individuelles de bande et crée un formulaire de demande ou de commande pour la bande jumelle souhaitée.

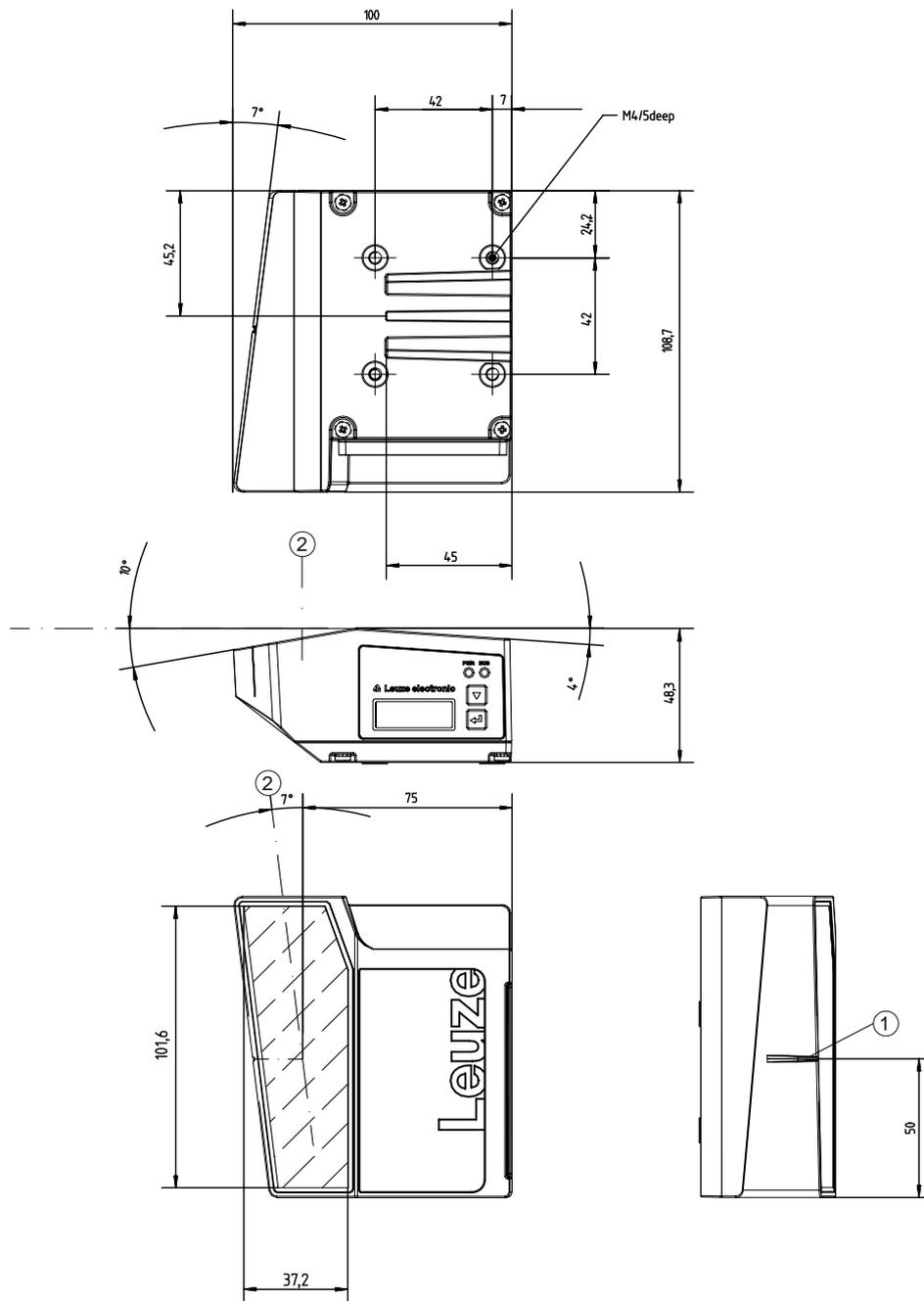
Tab. 13.12: Structure de la BCB

Procédé de fabrication	Photocomposition
Revêtement protecteur	Polyester mat
Matériau de base	Film de polyester autoadhésif sans silicone
Colle	Colle acrylate
Puissance adhésive	0,1 mm
Pouvoir adhésif (valeurs moyennes)	Sur l'aluminium : 25 N/25 mm Sur l'acier : 25 N/25 mm Sur le polycarbonate : 22 N/25 mm Sur le polypropylène : 20 N/25 mm

Tab. 13.13: Caractéristiques ambiantes de la BCB

Température de traitement recommandée	0 °C ... +45 °C
Température ambiante	-40 °C ... +120 °C
Stabilité de forme	Aucune contraction, testé selon DIN 30646
Durcissement	Durcissement définitif au bout de 72 h Le BPS peut détecter la position dès que la BCB est en place.
Résistance à la rupture	150 N
Élongation à la rupture	Min. 80 %, contrôle selon DIN 50014, DIN 51220
Résistance aux agents atmosphériques	Ultraviolets, humidité, brouillard salin (150 h/5 %)
Résistance aux produits chimiques (testée à 23 °C sur 24 h)	Huile de transformateur, gazole, white-spirit, heptane, éthylène glycol (1:1)
Comportement au feu	Autoextinguible après 15 s, ne goutte pas
Support	Non gras, sec, propre, lisse
Propriétés mécaniques	Résiste aux rayures et à l'essuyage, résiste aux UV, résiste à l'humidité, résiste partiellement aux produits chimiques

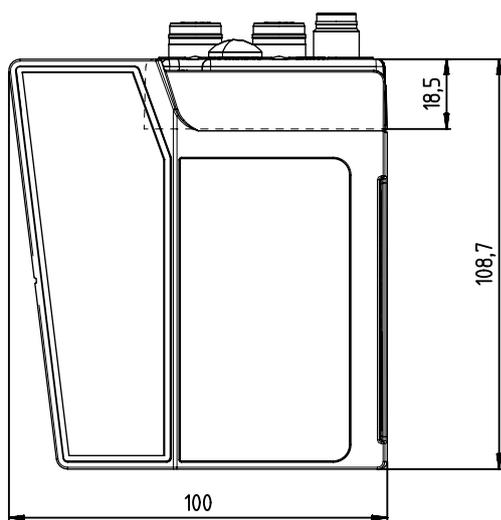
13.3 Encombrement



Toutes les mesures en mm

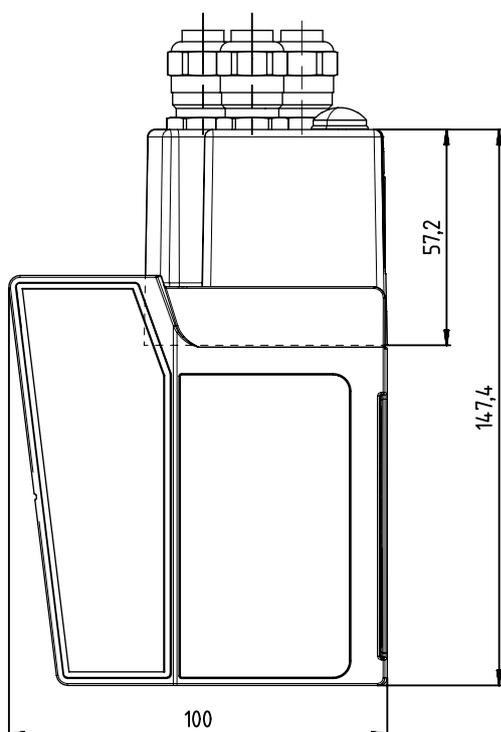
- 1 Point de référence de la position du code à barres
- 2 Axe optique

Fig. 13.2: Encombrement du BPS sans boîtier de raccordement



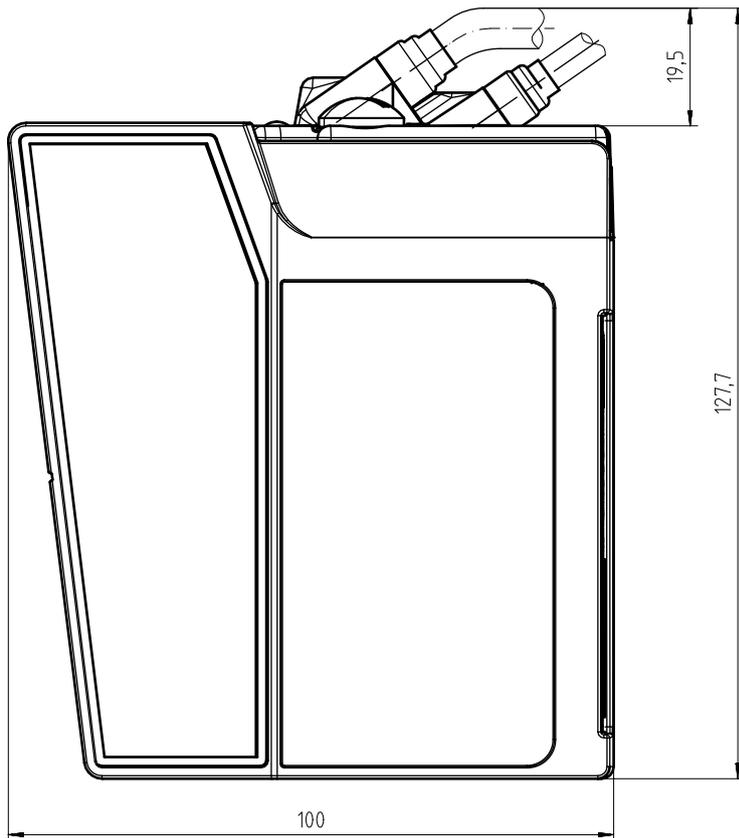
Toutes les mesures en mm

Fig. 13.3: Encombrement du BPS avec boîtier de raccordement MS 348



Toutes les mesures en mm

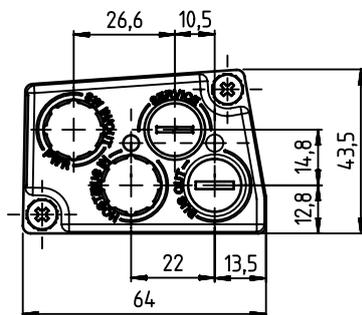
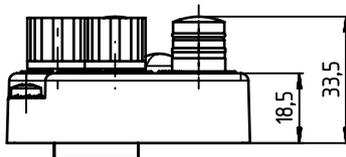
Fig. 13.4: Encombrement du BPS avec boîtier de raccordement MK 348



Toutes les mesures en mm

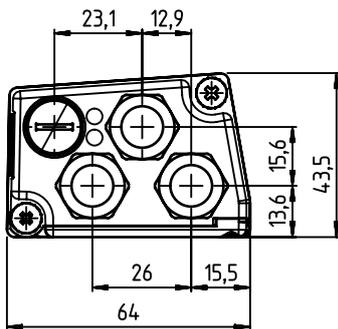
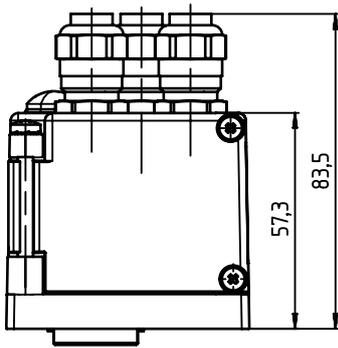
Fig. 13.5: Encombrement du BPS avec boîtier de raccordement ME 348

13.4 Encombrement des accessoires



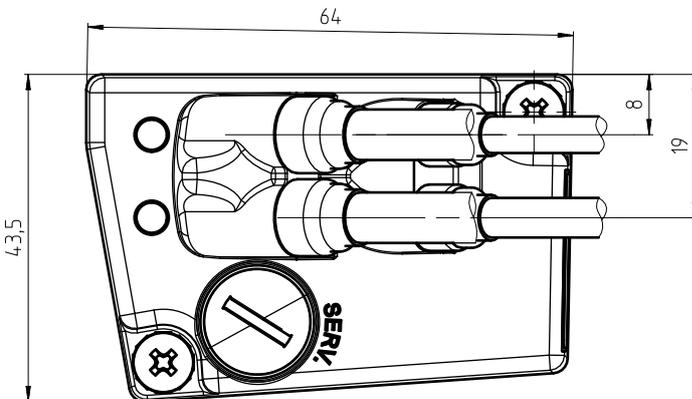
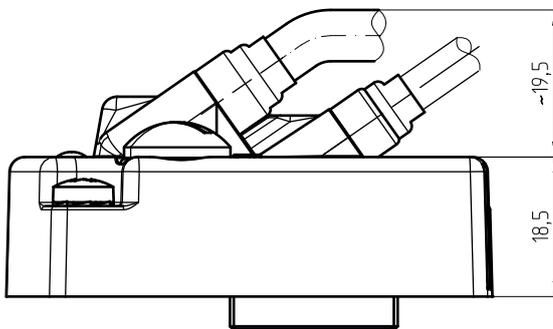
Toutes les mesures en mm

Fig. 13.6: Encombrement du boîtier de raccordement MS 348



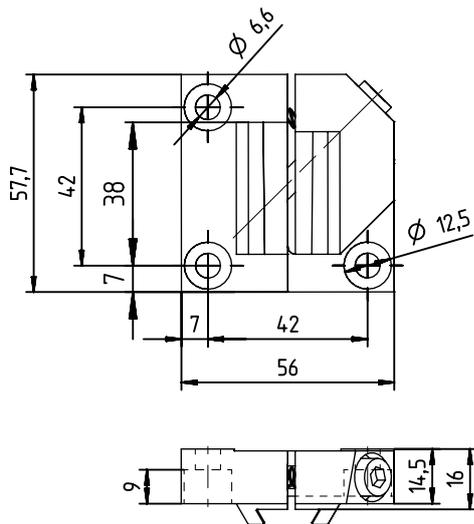
Toutes les mesures en mm

Fig. 13.7: Encombrement du boîtier de raccordement MK 348



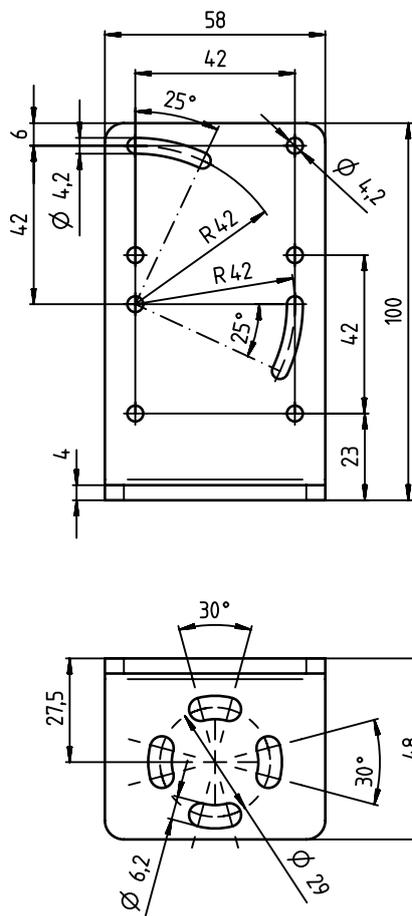
Toutes les mesures en mm

Fig. 13.8: Encombrement du boîtier de raccordement ME 348



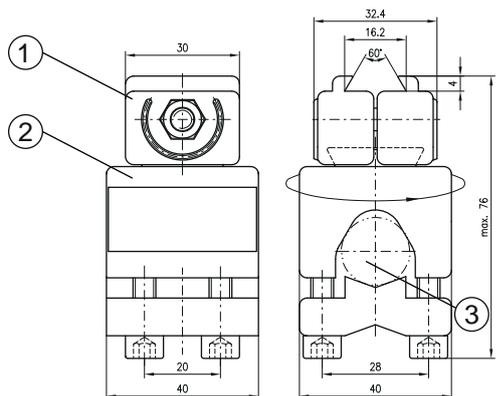
Toutes les mesures en mm

Fig. 13.9: Encombrement de la pièce de fixation BTU 0300M-W



Toutes les mesures en mm

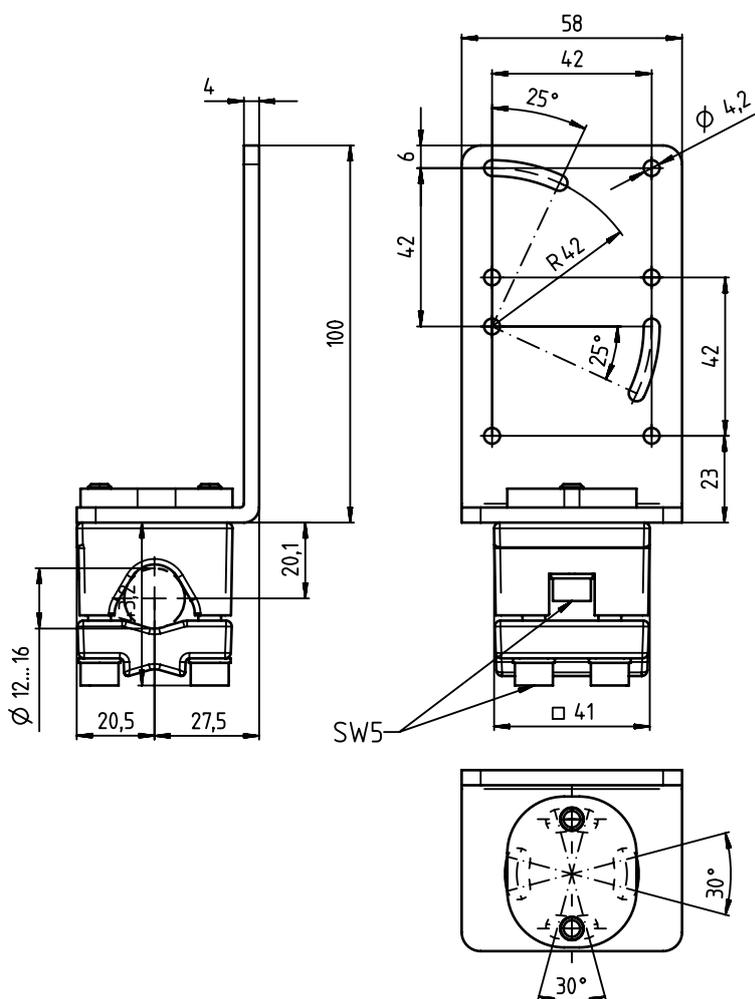
Fig. 13.10: Encombrement de l'équerre de fixation BT 300-W



Toutes les mesures en mm

- 1 Mâchoires de serrage pour la fixation au BPS
- 2 Profilé de serrage pour la fixation à des tuyaux ronds ou ovales (Ø 16 ... 20 mm)
- 3 Support de barre pivotant sur 360 °

Fig. 13.11: Encombrement de la pièce de fixation BT 56



Toutes les mesures en mm

Fig. 13.12: Encombrement de la pièce de fixation BT 300-1

13.5 Encombrement de la bande à codes à barres



Toutes les mesures en mm

Fig. 13.13: Encombrement de la bande à codes à barres BCB G40 ... avec quadrillage de 40 mm



Toutes les mesures en mm

Fig. 13.14: Encombrement de la bande à codes à barres BCB G30 ... avec quadrillage de 30 mm

14 Informations concernant la commande et accessoires

14.1 Aperçu des différents types de BPS 348i

Tab. 14.1: Aperçu des différents types de BPS 348i

Art. n°	Désignation de l'article	Description
50124981	BPS 348i SM 100 D H	BPS avec interface PROFINET-RT, écran et chauffage
50124982	BPS 348i SM 100 D	BPS avec interface PROFINET-RT et écran
50124983	BPS 348i SM 100	BPS avec interface PROFINET-RT
50136336	BPS 348i SM 100 H	BPS avec interface PROFINET-RT et chauffage

14.2 Boîtiers de raccordement

Tab. 14.2: Boîtiers de raccordement du BPS

Art. n°	Désignation de l'article	Description
50116467	MK 348	Boîtier de raccordement avec bornes à ressort
50116471	MS 348	Boîtier de raccordement avec connecteurs M12
50131256	ME 348 103	Boîtier de raccordement avec câbles avec connecteurs M12 BUS_IN : prise femelle M12, codage D, 4 pôles, 180°, longueur de câble 0,5 m BUS_OUT : prise femelle M12, codage D, 4 pôles, 180°, longueur de câble 0,7 m PWR : prise femelle M12, codage A, 5 pôles, 180°, longueur de câble 0,9 m

14.3 Accessoires - Câbles

Tab. 14.3: Accessoires – Câble de raccordement PWR (alimentation en tension)

Art. n°	Désignation de l'article	Description
50132079	KD U-M12-5A-V1-050	Câble de raccordement PWR, prise femelle M12 pour PWR, sortie axiale de la prise, extrémité de câble libre, longueur du câble 5 m, non blindé
50132080	KD U-M12-5A-V1-100	Câble de raccordement PWR, prise femelle M12 pour PWR, sortie axiale de la prise, extrémité de câble libre, longueur du câble 10 m, non blindé

Tab. 14.4: Accessoires – Câble de raccordement BUS IN (extrémité libre)

Art. n°	Désignation de l'article	Description
Prise mâle M12 pour BUS IN, sortie axiale du câble, extrémité de câble libre		
50135073	KS ET-M12-4A-P7-020	Câble de raccordement BUS IN, longueur 2 m
50135074	KS ET-M12-4A-P7-050	Câble de raccordement BUS IN, longueur 5 m
50135075	KS ET-M12-4A-P7-100	Câble de raccordement BUS IN, longueur 10 m
50135076	KS ET-M12-4A-P7-150	Câble de raccordement BUS IN, longueur 15 m
50135077	KS ET-M12-4A-P7-300	Câble de raccordement BUS IN, longueur 30 m

Tab. 14.5: Accessoires - Câble de liaison BUS IN (vers RJ-45)

Art. n°	Désignation de l'article	Description
Prise mâle M12 pour BUS IN sur connecteur mâle RJ-45		
50135080	KSS ET-M12-4A-RJ45-A-P7-020	Câble de liaison BUS IN (vers RJ-45), longueur 2 m
50135081	KSS ET-M12-4A-RJ45-A-P7-050	Câble de liaison BUS IN (vers RJ-45), longueur 5 m
50135082	KSS ET-M12-4A-RJ45-A-P7-100	Câble de liaison BUS IN (vers RJ-45), longueur 10 m
50135083	KSS ET-M12-4A-RJ45-A-P7-150	Câble de liaison BUS IN (vers RJ-45), longueur 15 m
50135084	KSS ET-M12-4A-RJ45-A-P7-300	Câble de liaison BUS IN (vers RJ-45), longueur 30 m

Tab. 14.6: Accessoires - Câble de liaison BUS OUT (vers M12)

Art. n°	Désignation de l'article	Description
Prise mâle M12 + prise mâle M12 pour BUS OUT sur BUS IN		
50137077	KSS ET-M12-4A-M12-4A-P7-020	Câble de liaison BUS OUT, longueur 2 m
50137078	KSS ET-M12-4A-M12-4A-P7-050	Câble de liaison BUS OUT, longueur 5 m
50137079	KSS ET-M12-4A-M12-4A-P7-100	Câble de liaison BUS OUT, longueur 10 m
50137080	KSS ET-M12-4A-M12-4A-P7-150	Câble de liaison BUS OUT, longueur 15 m
50137081	KSS ET-M12-4A-M12-4A-P7-300	Câble de liaison BUS OUT, longueur 30 m

Tab. 14.7: Accessoires - Câble USB

Art. n°	Désignation de l'article	Description
50117011	KB USB A – USB miniB	Câble de maintenance USB, 1 prise mâle de type A et de type mini B, longueur 1 m

14.4 Autres accessoires

Tab. 14.8: Accessoires - Connecteurs du BPS

Art. n°	Désignation de l'article	Description
50020501	KD 095-5A	Prise femelle M12 axiale pour l'alimentation en tension, blindée
50108991	D-ET1	Prise RJ45 à confectionner soi-même
50112155	S-M12A-ET	Prise mâle M12 axiale, codage D, à confectionner soi-même
50109832	KDS ET M12 / RJ45 W-4P	Changeur de genre M12, codage D, vers RJ-45 femelle

Tab. 14.9: Accessoires - Pièces de fixation

Art. n°	Désignation de l'article	Description
50124941	BTU 0300M-W	Pièce de fixation pour montage mural - Positionnement précis du BPS sans alignement (easy-mount)
50121433	BT 300 W	Équerre de fixation pour montage mural
50027375	BT 56	Pièce de fixation pour barre ronde
50121434	BT 300-1	Pièce de fixation pour barre ronde

14.5 Bandes à codes à barres

14.5.1 Bandes à codes à barres standard

Leuze propose un grand choix de bandes à codes à barres standard.

Tab. 14.10: Données des bandes à codes à barres standard

Caractéristique	Valeur
Tailles de quadrillage	30 mm (BCB G30 ...) 40 mm (BCB G40 ...)
Hauteur	47 mm 25 mm
Longueur	5 m 10 m, 20 m ... par pas de 10 m jusqu'à 150 m 200 m
Longueur échelonnée	10 m
Valeur du début de la bande	0

- Les bandes à codes à barres standard sont imprimées sous le code à barres avec la valeur de position correspondante.
- Les bandes à code à barres sont livrées enroulées sur un noyau.

Toutes les bandes standard disponibles sont répertoriées sur le site internet de Leuze sous l'onglet *Accessoires* du BPS sélectionné.

14.5.2 Bandes à codes à barres spéciales

Les bandes spéciales sont fabriquées selon les spécifications du client.

Tab. 14.11: Données des bandes à codes à barres spéciales

Caractéristique	Valeur
Tailles de quadrillage	30 mm (BCB G30 ...) 40 mm (BCB G40 ...)
Hauteur	20 mm – 140 mm par pas d'un millimètre
Longueur	Selon les besoins du client, 10 000 m max.
Valeur du début de la bande	Selon les besoins du client, en fonction de la taille du quadrillage
Valeur de la fin de la bande	Selon les besoins du client, en fonction de la taille du quadrillage, valeur de fin de la bande maximale à 10 000 m

- Les bandes à codes à barres spéciales sont imprimées sous le code à barres avec la valeur de position correspondante.
- Les bandes à codes à barres spéciales de plus de 300 m de long sont livrées enroulées sur plusieurs bobines.

Un assistant de saisie pour les bandes à codes à barres spéciales est disponible sur le site Internet de Leuze, sous l'onglet *Accessoires* du BPS 300. L'assistant de saisie aide à entrer des données individuelles de bande et crée un formulaire de demande ou de commande avec le numéro d'article et le code de désignation corrects.

14.5.3 Bandes jumelles

Les bandes jumelles sont des bandes à codes à barres spéciales fabriquées selon les indications du client.

Tab. 14.12: Données des bandes jumelles

Caractéristique	Valeur
Tailles de quadrillage	30 mm (BCB G30 ...) 40 mm (BCB G40 ...)
Hauteur	20 mm – 140 mm par pas d'un millimètre
Longueur	Selon les besoins du client, 10 000 m max.
Valeur du début de la bande	Selon les besoins du client, en fonction de la taille du quadrillage
Valeur de la fin de la bande	Selon les besoins du client, en fonction de la taille du quadrillage, valeur de fin de la bande maximale à 10 000 m

- Deux bandes identiques sont livrées ensemble dans un lot. Les deux bandes sont identiques entre elles, tant en termes de valeurs que de de tolérances de bande. La valeur de position en texte clair est imprimée en dessous et au-dessus du code à barres.
- Les bandes jumelles de plus de 300 m de long sont livrées enroulées sur plusieurs bobines.

Un assistant de saisie pour les bandes à codes à barres jumelles avec valeur de début de bande, valeur de fin de bande, longueur et hauteur individuelles, est disponible sur le site Internet de Leuze, sous l'onglet *Accessoires* du BPS 300. L'assistant de saisie aide à entrer des données individuelles de bande et crée un formulaire de demande ou de commande avec le numéro d'article et le code de désignation corrects.

14.5.4 Bandes de réparation

Les bandes de réparation sont fabriquées selon les spécifications du client.

Tab. 14.13: Données des bandes de réparation

Caractéristique	Valeur
Tailles de quadrillage	30 mm (BCB G30 ...) 40 mm (BCB G40 ...)
Hauteur	47 mm 25 mm
Longueur	Selon les besoins du client, 5 m max.
Valeur du début de la bande	Selon les besoins du client, en fonction de la taille du quadrillage
Valeur de la fin de la bande	Selon les besoins du client, en fonction de la taille du quadrillage

- Les bandes de réparation de longueur supérieure à 5 m doivent être commandées comme bandes spéciales.
- Les bandes de réparation sont imprimées sous le code à barres avec la valeur de position correspondante.
- Les bandes de réparation sont normalement livrées enroulées sur une bobine.

Un assistant de saisie pour les bandes de réparation est disponible sur le site Internet de Leuze, sous l'onglet *Accessoires* du BPS 300. L'assistant de saisie aide à entrer des données individuelles de bande et crée un formulaire de demande ou de commande avec le numéro d'article et le code de désignation corrects.

14.5.5 Étiquettes à marque et étiquettes de commande

Leuze propose tout un choix d'étiquettes à marque et d'étiquettes de commande standard.

Tab. 14.14: Données des étiquettes à marque et des étiquettes de commande

Caractéristique	Valeur
Tailles de quadrillage	30 mm (BCB G30 ...) 40 mm (BCB G40 ...)
Hauteur	47 mm
Couleur de base de l'étiquette de commande BCB ... MVS	Rouge
Couleur de base de l'étiquette de commande BCB ... MV0	Jaune
Couleur de base de l'étiquette à marque BCB ... ML	Rouge

- Les étiquettes à marque et les étiquettes de commande sont des étiquettes individuelles livrées par lots de 10.

Toutes les étiquettes à marque et de commande disponibles sont répertoriées sur le site internet de Leuze sous l'onglet *Accessoires* du BPS sélectionné.

15 Déclaration de conformité CE

Les systèmes de positionnement à codes à barres de la série BPS 300 ont été développés et produits dans le respect des normes et directives européennes en vigueur.



16 Annexe

16.1 Modèles de code à barres

Bande à codes à barres BCB G40 ... avec quadrillage de 40 mm



Fig. 16.1: Bande continue, quadrillage 40 mm



Fig. 16.2: Étiquette individuelle MVS, quadrillage 40 mm



Fig. 16.3: Étiquette individuelle MV0, quadrillage 40 mm

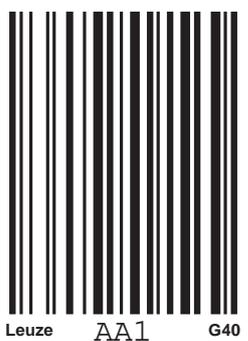


Fig. 16.4: Étiquette individuelle à marque, quadrillage 40 mm

Bande à codes à barres BCB G30 ... avec quadrillage de 30 mm



Fig. 16.5: Bande continue, quadrillage 30 mm

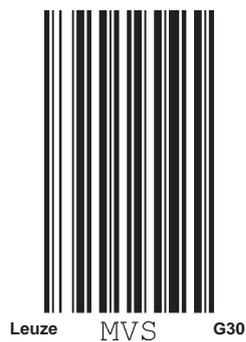


Fig. 16.6: Étiquette individuelle MVS, quadrillage 30 mm



Fig. 16.7: Étiquette individuelle MV0, quadrillage 30 mm

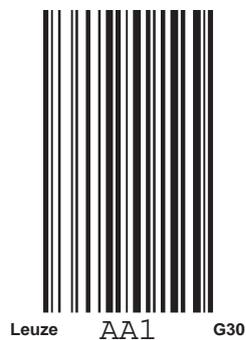


Fig. 16.8: Étiquette individuelle à marque, quadrillage 30 mm