



ATR243

Controller / Regolatore



User manual / Manuale d'uso



Summary

1	Safety guide lines.....	5
2	Model identification.....	5
3	Technical Data.....	6
3.1	General data.....	6
3.2	Hardware data.....	6
3.3	Software data	7
4	Dimensions and Installation.....	7
4.1	Panel Assembly.....	8
4.2	Electronics Removal	8
5	Electrical wirings.....	9
5.1	Wiring diagram	9
6	Display and Key Functions.....	16
6.1	Numeric Indicators (Display).....	16
6.2	Meaning of Status Lights (Led)	16
6.3	Keys	17
7	Controller Functions.....	17
7.1	Modifying Main Setpoint and Alarm Setpoint Values	17
7.2	Auto-Tuning.....	18
7.3	Manual Tuning.....	18
7.4	Automatic Tuning	18
7.5	Soft-Start.....	19
7.6	Automatic / Manual Regulation for % Output Control	19
7.7	Pre-Programmed Cycle.....	20
7.8	Memory Card (optional).....	21
7.9	Loading default values	22
7.10	Latch on functions	22
7.11	Loop Break Alarm On Current Trasformer.....	24
7.12	Digital Input Functions.....	24
7.13	Dual Action Heating-Cooling.....	25
8	Serial Communication.....	27
9	Configuration	32
9.1	Modify Configuration Parameters	32
10	Table of Configuration Parameters	33
11	Alarm Intervention Modes.....	49
12	Table of Anomaly Signals	53
13	Configuration EASY-UP	54
14	Summary of Configuration parameters.....	55

Sommario

1	Norme di sicurezza	58
2	Identificazione del modello	58
3	Dati tecnici	59
3.1	Caratteristiche generali	59
3.2	Caratteristiche Hardware.....	59
3.3	Caratteristiche Software.....	60
4	Dimensioni ed installazione.....	60
4.1	Montaggio a pannello	61
4.2	Estrazione dell'elettronica	61
5	Collegamenti elettrici	62
5.1	Schema di collegamento.....	62
6	Funzione dei visualizzatori e tasti	69
6.1	Indicatori numerici (Display)	69
6.2	Significato delle spie di stato (Led)	69
6.3	Tasti	70
7	Funzioni del regolatore	70
7.1	Modifica valore setpoint principale e setpoint di allarme.....	70
7.2	Auto-Tuning.....	71
7.3	Lancio del Tuning Manuale	71
7.4	Lancio del Tuning Automatico.....	71
7.5	Soft-Start.....	71
7.6	Regolazione automatico / manuale per controllo % uscita.....	72
7.7	Ciclo pre-programmato.....	72
7.8	Memory Card (opzionale)	73
7.9	Funzione Latch on.....	75
7.10	Loop Break Alarm da ingresso T.A. (Trasformatore Amp.)	76
7.11	Funzioni da Ingresso digitale	77
7.12	Funzionamento in doppia azione (caldo / freddo)	78
8	Comunicazione Seriale.....	80
9	Configurazione.....	85
9.1	Modifica parametro di configurazione	85
9.2	Caricamento valori di default	86
10	Tabella parametri di configurazione.....	87
11	Modi d'intervento allarme	102
12	Tabella segnalazioni anomalie	106
13	Configurazione EASY-UP.....	107
14	Promemoria configurazione.....	108

Introduction

Thank you for choosing a Pixsys controller.

With ATR243 model Pixsys integrates in a single device all options for sensor reading and actuators command, beside extended supply range 24...230 Vac/Vdc. With 18 selectable sensors and outputs configurable as relay, SSR command, 4...20 mA and 0...10 Volt the user or retailer can reduce stock needs.

The series includes also a model with serial communication RS485 Modbus RTU and with a loading control function via current transformer. The possibility to repeat parametrization is simplified by the Memory Cards with internal battery that do not require power supply for the controller.

1 Safety guide lines

Read carefully the safety guidelines and programming instructions contained in this manual before using/connecting the device.

Disconnect power supply before proceeding to hardware settings or electrical wirings.

Only qualified personnel should be allowed to use the device and/or service it and in accordance to technical data and environmental conditions listed in this manual.

Do not dispose electric tools together with household waste material. In observance European Directive 2002/96/EC on waste electrical and electronic equipment and its implementation in accordance with national law, electric tools that have reached the end of their life must be collected separately and returned to an environmentally compatible recycling facility.

2 Model identification

ATR243 series includes three versions. Looking at the table here below it is possible to find the required model.

Power supply 24...230 Vac/Vdc +/-15% 50/60 Hz – 5,5 VA

ATR243-20ABC 2 relays 5 A or 1 relay + 1 Ssr/V/mA

ATR243-21ABC-T 2 relays 5 A + 1 Ssr/V/mA + RS485 + current transformer*

ATR243-31ABC 3 relays 5 A + 1 Ssr/V/mA + current transformer*

* Models with current transformer input for "Loop Break Alarm" function.

3 Technical Data

3.1 General data

Indicators	4x0.40 inch displays 4x0.30 inch displays
Operating temperature	Temperature 0-45 °C Humidity 35..95 uR%
Sealing	IP65 front panel (with gasket) IP20 box and terminals
Material	PC ABS UL94VO self-extinguishing
Weight	165 g (-20ABC) / 185 g (-21/31ABC)

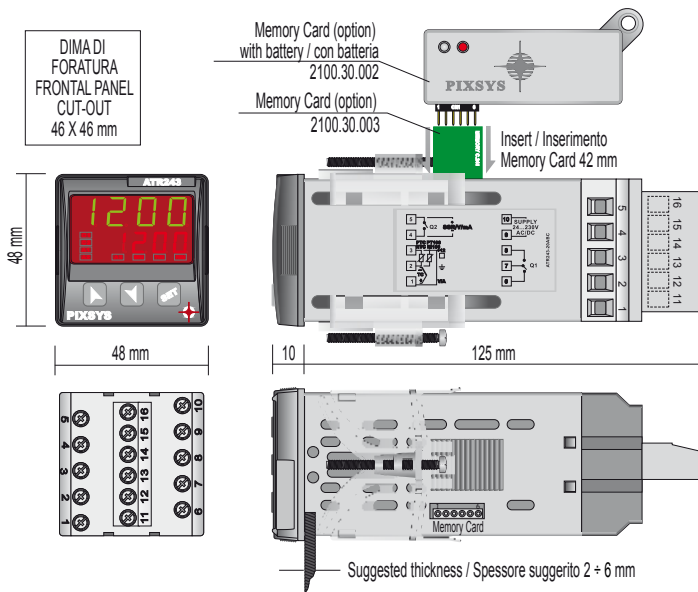
3.2 Hardware data

Power supply	Extended range 24...230 Vac/Vdc ±15% 50/60 Hz	Consumption: 5.5 VA.
Analogue input	1: AN1 configurable via software. Input: Thermocouple type K, S, R, J. Automatic compensation of cold junction from 0°C to 50°C. Thermoresistance: PT100, PT500, PT1000, Ni100, PTC1K, NTC10K (β 3435K). Linear: 0-10 V, 0-20 or 4-20 mA, 0-40 mV. Current transformer: 50 mA, 1024 points on version ATR243-21/31. Potentiometers: 6 K Ω , 150 K Ω .	Tolerance (25 °C) +/-0.2% ±1 digit for thermocouple input, thermo resistance and V / mA. Cold junction accuracy 0.1 °C/°C. Impedance: 0-10 V: Ri>110 K Ω 0-20 mA: Ri<5 Ω 4-20 mA: Ri<5 Ω 0-40 mV: Ri>1 M Ω
Relay output	2 Relays (ATR243-20...21...) 3 Relays (ATR243-31...) Configurable as command and / or alarm output.	Contacts 5 A - 250 V~. Resistive load.
SSR/V/mA output	1 SSR Linear 0/4...20mA or 0...10 Volt. Deselecting OUT2 relay on ATR243-20... Configurable as command output or retransmission of setpoint or process.	12V/30mA. Configurable: 0-10 V with 9500 points +/-0.2% (F.s.) 0-20 mA with 7500 points +/-0.2% (F.s.) 4-20 mA with 6000 points +/-0.2% (F.s.)

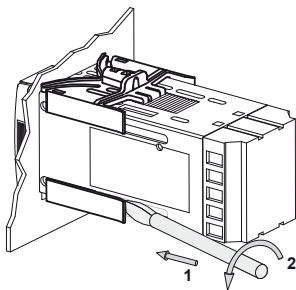
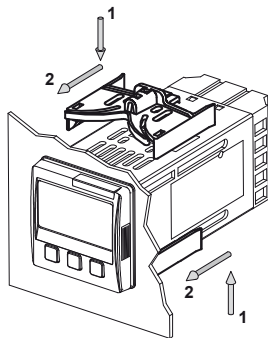
3.3 Software data

Regulation algorithms	ON - OFF with hysteresis. P, P.I., P.I.D., P.D. with proportional time.
Proportional band	0...9999 °C or °F
Integral time	0,0...999,9 sec. (0 excludes integral function)
Derivative time	0,0...999,9 sec. (0 excludes derivative function)
Controller functions	Manual or automatic Tuning, configurable alarms, protection of command and alarm setpoints, activation of functions via digital input, preset cycle with Start / Stop.

4 Dimensions and Installation



4.1 Panel Assembly

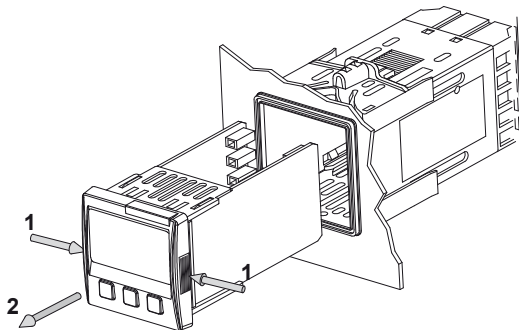


Method of panel assembly and fixing of anchorage hooks.

To dismantle, use a screwdriver and slightly force the fixing hooks to remove them from the fixing guide.

4.2 Electronics Removal

To remove the electronics, grip the front part using the two specific side ridges.



Disconnect the device from the mains before starting to configure or service it.

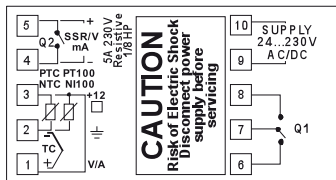
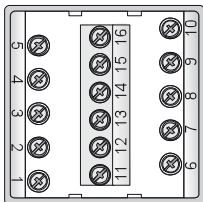
5 Electrical wirings

Although this controller has been designed to resist noises in an industrial environment, please notice the following safety guidelines:

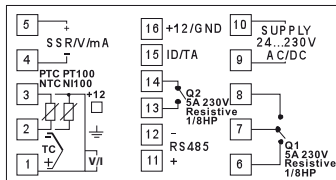


- Separate control lines from the power wires.
- Avoid the proximity of remote control switches, electromagnetic meters, powerful engines.
- Avoid the proximity of power groups, especially those with phase control.

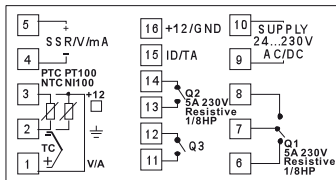
5.1 Wiring diagram



ATR243-20ABC

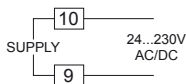


ATR243-21ABC-T



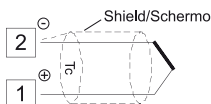
ATR243-31ABC

Power



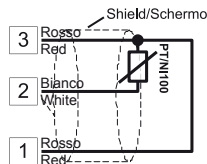
Switching power supply with extended range 24...230 Vac/dc $\pm 15\%$ 50/60 Hz – 5,5 VA (with galvanic isolation).

AN1 Analogue Input



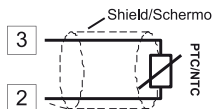
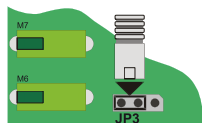
For thermocouples K, S, R, J.

- Comply with polarity.
- For possible extensions, use a compensated wire and terminals suitable for the thermocouples used (compensated).
- When shielded cable is used, it should be grounded at one side only.



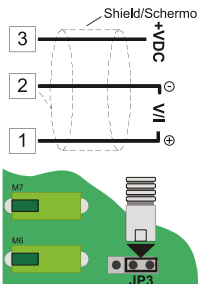
For thermoresistances PT100, Ni100.

- For the three-wire connection use wires with the same section.
- For the two-wire connection short-circuit terminals 1 and 3.
- When shielded cable is used, it should be grounded at one side only.
- Select internal jumper **JP3** as in the figure.



For thermoresistances NTC, PTC, PT500, PT1000 e potentiometers.

When shielded cable is used, it should be grounded at one side only to avoid ground loop currents.



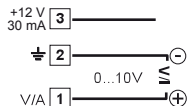
For linear signals V / mA.

- Comply with polarity.
- When shielded cable is used, it should be grounded at one side only.
- Select internal jumper JP3 as in the figure.



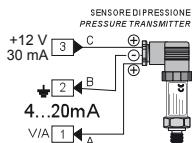
If jumpers are not properly selected, 12 Vdc / 30 mA are not available on terminal 3 to power the sensor.

Example of Connection for linear input Volt and mA



For signals 0...10 V.

Comply with polarity.



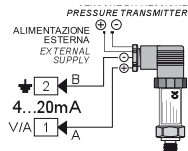
For signals 0/4...20 mA with **three-wire sensor**.

Comply with polarity:

A= Sensor output

B= Sensor ground

C= Sensor power (+12Vdc / 30mA)

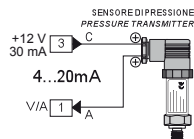


For signals 0/4...20 mA with **external power of sensor**.

Comply with polarity:

A= Sensor output

B= Sensor ground



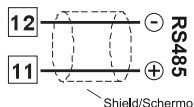
For signals 0/4...20 mA with **two-wire sensor**.

Comply with polarity:

A= Sensor output

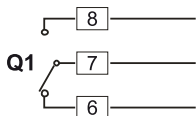
C= Sensor power supply (+12Vdc / 30mA)

Serial Input



RS485 Modbus RTU communication.

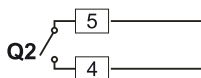
Relay Q1 Output



Capacity 5 A / 250 V~ for resistive loads.

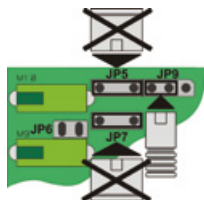
NB: see graphic next page.

Relay Q2 output for ATR243-20ABC



Capacity 5 A / 250 V~ for resistive loads.

To select Q2 as relay output, remove jumpers JP5 and JP7 as indicated in the figure (in the figure is shown default configuration).

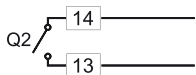


NB: see graphic next page.



Connecting a load without removing the jumpers will permanently damage the controller.

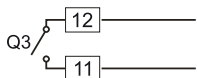
Relay Q2 output for ATR243-21ABC and 31ABC



Capacity 5 A / 250 V~ for resistive loads.

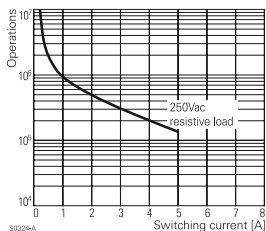
NB: see graphic.

Relay Q3 output for ATR243-31ABC



Q3 Relay Output on ATR243-31ABC.

NB: see graphic.

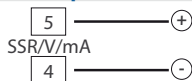


Electrical endurance Q1 / Q2 / Q3:

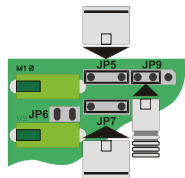
5 A, 250 Vac, resistive loads, 10⁵ operations.

20/2 A, 250 Vac, $\cos\phi = 0.3$, 10⁵ operations.

SSR output

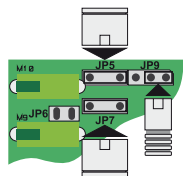


SSR command output 12 V / 30 mA.



Insert JP5 and JP7 and select JP9 as in the figure to use the SSR output.

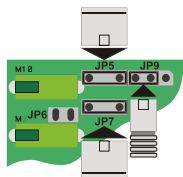
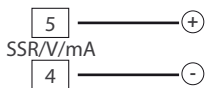
mA / Volt output



Linear output in mA configurable using parameters as command (parameter $c.out$) or retransmission of process-setpoint (parameter $rEtr$).



Insert JP5 and JP7 and select JP9 as in figure to use the output in mA.

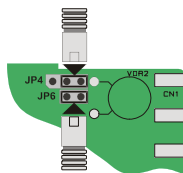
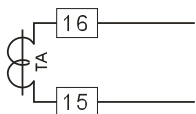


Linear output in Volt configurable using parameters as command (parameter $c.out$) or retransmission of process-setpoint (parameter $rEtr$).



Insert JP5 and JP7 and select JP9 as in figure to use the linear output in Volt.

Current Transformer Input on ATR243-21ABC-T and ATR243-31ABC



- Input 50 mA for current transformer.
- Sampling time 80 ms.
- Configurable by parameters.



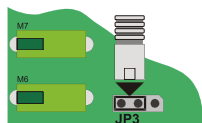
Insert JP4 and JP6 as in figure to select the amperometric transformer input.

Digital Input on ATR243-20ABC

+ 12V
GND 3 _____

I D 2 _____

Digital input using parameter dU_{ct} .
The use of digital input in this version is possible only with TC sensors, 0...10 V, 0/4...20 mA and 0...40 mV.



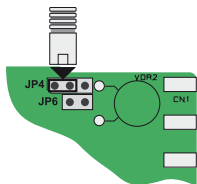
Select internal jumper JP3 as in figure.

Digital Input on ATR243-21ABC-T and ATR243-31ABC

+ 12V
GND 16 _____

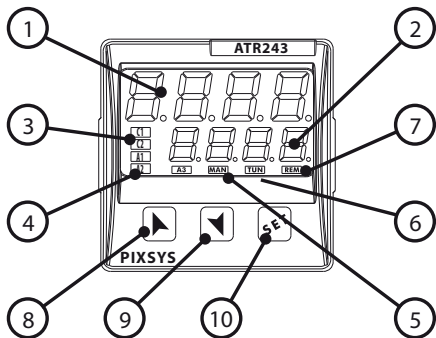
I D 15 _____

Digital input using parameter dU_{ct} .



Insert JP4 as in figure to select the digital input.

6 Display and Key Functions










6.1 Numeric Indicators (Display)

- | | | |
|---|--|---|
| 1 | | Normally displays the process. During the configuration phase, it displays the parameter being inserted. |
| 2 | | Normally displays the setpoint. During the configuration phase, it displays the parameter value being inserted. |

6.2 Meaning of Status Lights (Led)

- | | | |
|---|-----------------|---|
| 3 | C1 C2 | ON when the output command is on.
C1 with relay/SSR/mA/Volt command or C1 (open) and C2 (close) for a motorised valve command. |
| 4 | A1 A2 A3 | ON when the corresponding alarm is on. |
| 5 | MAN | ON when the "Manual" function is on. |
| 6 | TUN | ON when the controller is running an "Autotune" cycle. |
| 7 | REM | ON when the controller communicates via serial port. |






6.3 Keys

- | | | |
|----|---|---|
| 8 |  | <ul style="list-style-type: none">Allows to increase the main setpoint.During the configuration phase, allows to slide through parameters. Together with the  key it modifies them.Pressed after the  key it allows to increase the alarm setpoint. |
| 9 |  | <ul style="list-style-type: none">Allows to decrease the main setpoint.During the configuration phase, allows to slide through parameters. Together with the  key it modifies them.Pressed after the  key it allows to decrease the alarm setpoint. |
| 10 |  | <ul style="list-style-type: none">Allows to display the alarm setpoint and runs the autotuning function.Allows to vary the configuration parameters. |

7 Controller Functions

7.1 Modifying Main Setpoint and Alarm Setpoint Values

The setpoint value can be changed by keyboard as follows:

	Press	Display	Do
1	 or 	Value on display 2 changes.	Increases or decreases the main setpoint.
2		Visualize alarm setpoint on display 1 value being inserted.	
3	 or 	Value on display 2 changes.	Increases or decreases the alarm setpoint value.



7.2 Auto-Tuning

Tuning procedure calculates the controller parameters and can be manual or automatic according to selection on parameter 57 (t_{unE}).

7.3 Manual Tuning

Manual procedure allows the user greater flexibility to decide when to update P.I.D. algorithm work parameters. The procedure can be activated in two ways.

- **Running Tuning by keyboard:**

Press  key until display 1 shows the writing t_{unE} with display 2 showing OFF , press , display 2 shows on .

TUN led switches on and the procedure begins.



- **Running Tuning by digital input:**

Select t_{unE} on parameter 61 $d_{ct. i}$. At first activation of digital input (commutation on front panel) **TUN** led switches on and at second activation switches off.

7.4 Automatic Tuning

Automatic tuning activates when the controller is switched on or when the setpoint is modified to a value over 35%.

To avoid an overshoot, the threshold where the controller calculates new P.I.D. parameters is determined by the setpoint value minus the "Set Deviation Tune" (see parameter 58 $S.d.t.u.$).

To exit Tuning and keep P.I.D. values unchanged, press  key until display 1 shows the writing t_{unE} and display 2 shows on . Press , display 2 shows OFF . **TUN** led switches off and procedure finishes.

7.5 Soft-Start

To reach the setpoint the controller can follow a gradient expressed in units (example: Degree/Hours).

Enter the gradient on parameter 62 *GRAD*, with chosen Units/Hours; only on subsequent activation the controller uses Soft-Start function.

If parameter 59 *OP.PD* is set on *CONT*, and parameter 63 *PA.E* is different from 0, after switch-on and elapsing of the time set on parameter 63, setpoint does not follow the gradient anymore, but it reaches final setpoint with maximum power.

Autotuning does not work when Soft-Start is activated: otherwise if parameter 63 *PA.E* is different from 0 and parameter 57 *TIME* is set on *AUTO*, Autotuning starts when Soft-Start time is finished.


If parameter 57 *TIME* is set on *MAN*, the Autotuning can be started only when Soft-Start finishes.




7.6 Automatic / Manual Regulation for % Output Control

This function allows to select automatic functioning or manual command of the output percentage.

With parameter 60 *MAN.MAN*, can select two methods.

1 First selection (*EN.*)

Pressing  key display 1 shows *P---*, while display 2 shows *AUTO*.

Pressing  key display shows *MAN*; it is now possible to change the output percentage using  and . To return to automatic mode, using the same procedure, select *AUTO* on display 2: led **MAN** switches off and functioning returns to automatic mode.

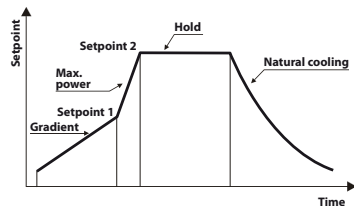
2 Second selection (*EN.5t.*)

enables the same functioning, but with two important variants:

- If there is a temporary power failure or after switch-off, the manual functioning as well as the previous output percentage value will be maintained at restarting.
- If the sensor breaks during automatic functioning, the controller moves to manual mode while maintaining the output percentage command unchanged as generated by the P.I.D. immediately before breakage.

7.7 Pre-Programmed Cycle

The pre-programmed cycle function activates by setting $Pr.c4$ or $Pc.55$ on parameter 59 $OP.No$.

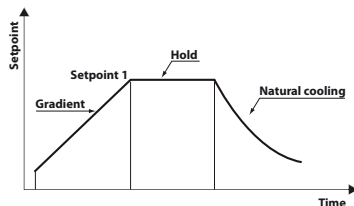


First selection ($Pr.c4$):

the controller reaches setpoint1 basing on the gradient set on parameter 62 $Grad$, then it reaches maximum power up to setpoint 2. When the process reaches maximum power, this setpoint is maintained for the time set on parameter 63 $Time$.

On expiry, the command output is disabled and controller displays $Stop$. Cycle starts at each activation of the

controller, or via digital input if it is enabled for this type of functioning (see parameter 61 $digit.in$).



Second selection ($Pc.55$):

start-up is decided only on activation of the digital input, according to the setting of parameter 61 $digit.in$. On start-up, controller reaches setpoint 1 following gradient set in parameter 62 $Grad$.

When the process reaches this gradient, it is maintained for the time set

on parameter 63 $Time$. On expiry, command output is disabled and the controller displays $Stop$.

Variation ($S.5.c4$):

Selecting $S.5.c4$ (Soft Start Cycle) the controller will operate as per the first selection ($Pr.c4$) but with two important variations. If at starting the process is lower than SET1, the device regulates the output power according to the percentage selected on parameter 62 $Grad$.

When the process is greater than SET1 or the time selected on parameter 63 $Time$ is elapsed, it reaches maximum power up to SET2. When the process reaches SET2 the controller keeps it to infinity.

If on parameter 59 $OP.No$ is set $S.5.c4$ it is possible to select $Hold$ on parameter 17 c . $S.P$: SET1 is no longer displayed and SET2 label becomes SET.

Starting the manual tune during the regulation on SET1, TUN led switches ON only when the regulation pass to SET2.

The autotuning (manual or automatic) works only if SET2 is being regulated. If the autotuning is launched during regulation on SET1 it doesn't start until the regulation pass to SET2.



7.8 Memory Card (optional)

Parameters and setpoint values can be duplicated from one controller to another using the Memory card.

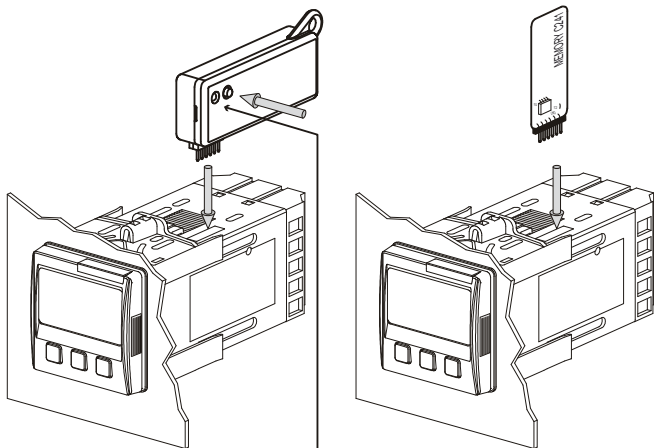
2 modes are available:

- With the controller connected to the power supply.

Insert memory card **when the controller is off**.

On activation display 1 shows *MEMO* and display 2 shows --- (only if the correct values are saved in the memory card). By pressing  key display 2 shows *Load*, then confirm using  key.

Controller loads the new value and restarts.



LED ROSSO: acceso in programmazione

Red Light: waiting for programming

LED VERDE: programmazione eseguita

Green Light: done

- With the controller not connected to power supply.

The memory card is equipped with an internal battery with an autonomy of about 1000 uses (2032 button battery, replaceable). Insert the memory card and press the programming buttons. When writing the parameters, led turns red and on completing the procedure it changes to green. It is possible to repeat the procedure without any particular attention.

NB: it is not possible to transfer parameters to a device with different code: red LED is ON.








Updating Memory Card

To update the memory card values, follow the procedure described on first mode, setting display 2 to ---- so as not to load the parameters on controller¹.

Enter configuration and **change at least one parameter**. Exit configuration. Changes are stored automatically.

7.9 Loading default values

This procedure allows to restore factory settings of the instrument.

	Press	Display	Do
1	 for 3 seconds	Display 1 visualizes 0.000 with 1st digit blinking, while display 2 shows PASS.	
2	 	Change blinking digit and move to the next one with  .	Enter password: 9999.
3	 to confirm	Device loads default settings.	Turn off and restart the instrument.

7.10 Latch on functions

For use with input $P_{0E.1}$ (potentiometer 6 K Ω) and $P_{0E.2}$ (potentiometer 150 K Ω) and with linear input (0...10 V, 0...40 mV, 0/4...20 mA), it is possible to associate start value of the scale (parameter 6 $L_{0L.1}$) to the minimum position of the sensor and value of end scale (parameter 7 $u_{PL.1}$) to the maximum position of the sensor (parameter 8 L_{PLc} . configured as S_{Lcd}).

¹ If on activation the controller does not display \overline{MEM} it means no data have been saved on the memory card, but it is possible to update values.







It is also possible to fix the point in which the controller will display 0 (however keeping the scale range between L_{OL} and u^{PL}) using the "virtual zero" option by setting u_{0St} or u_{0In} in parameter 8 L_{Atc} .

If you set u_{0In} the virtual zero will reset after each activation of the tool; if you set u_{0St} the virtual zero remains fixed once tuned.

Selecting "dYN.L" (dynamic limits) it is possible to surpass lower and upper limits if on input there are values out of 0/4...20mA or 0...10V.

To enable the LATCH ON function select chosen configuration for parameter L_{Atc}^2 .

For the calibration procedure refer to the following table:

	Press	Display	Do
1	 simultaneously	Exit parameters configuration. Display 2 shows the writing L_{Atc} .	Place the sensor on minimum operating value (associated with L_{OL}).
2		Set the value on minimum. Display shows L_{OL} .	Place the sensor on maximum operating value (associated with u^{PL}).
3		Set the value to maximum. The display shows H_{iGH} .	To exit standard procedure press  . For "virtual zero" settings place the sensor on the zero point.
		Set the virtual zero value. Display shows u_{irL} .	
4		NB: For selection of u_{0In} the procedure in point 4 should be followed on each re-activation.	To exit procedure press  .



² The tuning procedure starts by exiting the configuration after changing the parameter.

7.11 Loop Break Alarm On Current Transformer



This function allows to measure load current and to manage an alarm during malfunctioning (with power in short circuit or always off).

The current transformer connected to terminals 15 and 16 must be 50 mA (sampling time 80 ms).

- Set end scale value of the current transformer in Amperes on parameter 47 $L.A.$
- Set the intervention threshold of the Loop Break Alarm in Amperes on parameter 48 $L.b.A.L.$
- Set the intervention delay time of the Loop Break Alarm on parameter 49 $L.b.A.d.$
- It is possible to associate the alarm with a relay by setting the parameter $AL. 1, AL. 2$ or $AL. 3$ as $AL. 4$.

If a remote control switch or SSR remains closed, controller signals the fault by showing $L.b.A.c.$ on display 2 (alternatively with a command setpoint).

If the power stage remains open, or the load current is lower than the value set on $L.b.A.L.$, controller shows $L.b.A.o.$ on display. It is possible to display the current absorbed during the closure phase of the power stage.

	Press	Display	Do
1		This key enables to scroll on display 2 the output percentage, auto / man selection, setpoint and alarms.	Press  until the writing $AL.L.A.$ appears on display 1 and display 2 shows the current in amperes ($L.A. > 0$). The value is also maintained when no current circulates on the load.

Setting on parameter 48 $L.b.A.L.$ the value 0 it is possible to visualize the current absorbed without generating the Loop Break Alarm.

7.12 Digital Input Functions

On ATR243 model, digital input can be enabled by using parameters 59 $o.P.I.o.$ and 61 $d.U.t. i.$

- **Parameter 59** $o.P.I.o.$

NB: When using this settings, parameter 61 $d.U.t. i.$ is ignored.

$2.L.5.$: Switch two thresholds setpoint: with open contact ATR243 regulates on SET1; with closed contact regulates on SET2;


2E.5. 1.: Switch two thresholds setpoint: setpoint selection is done by an impulse on digital input;

3E.5. 1.: Switch three thresholds setpoint by an impulse on digital input;

4E.5. 1.: Switch four thresholds setpoint by an impulse on digital input;

E.rE5.: Customized function;

P.c.5.5.: Pre-programmed cycle (see paragraph 7.7).

Setpoints values can be modified any time pressing  key.

- **Parameter 61 dEt. 1.**

NB: Settings on this parameter are available only if *cont.* or *P.r.cy.* are selected on parameter 59 *oP.no.*

5E.5E.: Start / Stop; operating on digital input the controller switches alternatively from start to stop;

r.n.o.: Run N.O. Controller is in start only with closed input;

r.n.c.: Run N.C. Controller is in start only with open input;

L.c.n.o.: With closed input allows to lock the reading of sensors;

L.c.n.c.: With open input allows to lock the reading of sensors;

t.unE: Enables / disables Tuning function if parameter 57 *t.unE* is selected as *PAR*;

A.PA. 1.: If parameter 60 *A.u.PA.* is selected as *En.* or *En.5E.* controller switch from automatic to manual functioning;

A.PA.c.: If parameter 60 *A.u.PA.* is selected as *En.* or *En.5E.* ATR243 works in automatic mode if input is open or in manual mode if input is closed.

NB: The digital input functions are **not** available with sensors PT100 and NI100 on model ATR243-20ABC.

7.13 Dual Action Heating-Cooling

ATR243 is suitable also for systems requiring a combined heating-cooling action. Command output must be configured as Heating P.I.D. (*AcE.t.* = *HEAt* and with a *P.b.* greater than 0), and one of the alarms (*AL. 1*, *AL. 2* or *AL. 3*) must be configured as *cool*.

Command output must be connected to the actuator responsible for heat, while the alarm will control cooling action.

Parameters to configure for the Heating P.I.D. are:

AcE.t. = *HEAt* Command output type (Heating);

P.b.: Heating proportional band;

t. 1: Integral time heating and cooling;

t.d.: Derivative time heating and cooling;

t.c.: Heating time cycle.

Parameters to configure for the Cooling P.I.D. are the following (ex: action associated to alarm 1):

$R.L. I = cool$ Alarm 1 selection (Cooling);

$P.b.\Pi$: Proportional band multiplier;

$ou.d.b.$: Overlapping / Dead band;

$co.t.c.$: Cooling time cycle.

Parameter $P.b.\Pi$. (that ranges from 1.00 to 5.00) determines the proportional band of cooling basing on the formula:

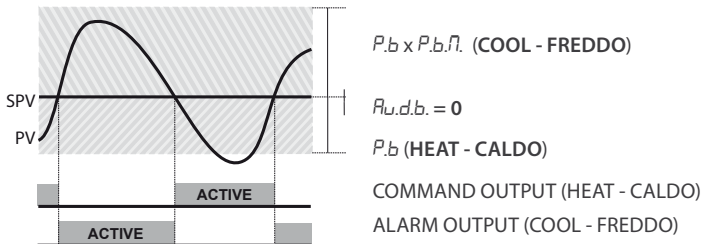
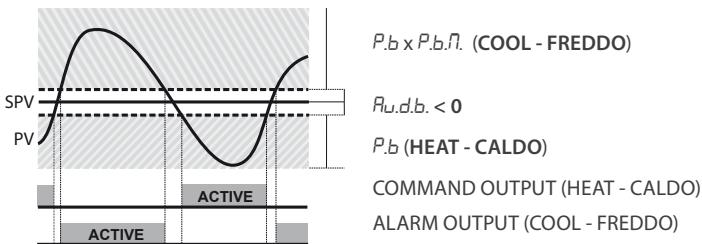
Cooling proportional band = $P.b. \times P.b.\Pi$.

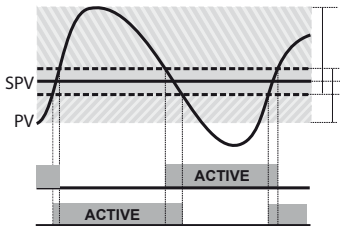
This gives a proportional band for cooling which will be the same as heating band if $P.b.\Pi = 1.00$, or 5 times greater if $P.b.\Pi = 5.00$.

Integral and derivative time are the same for both actions.

Parameter $ou.d.b.$ determines the percentage overlapping between the two actions. For systems in which the heating and cooling output must never be simultaneously active a dead band ($ou.d.b. \leq 0$) can be configured, and vice versa an overlapping ($ou.d.b. > 0$).

The following figure shows an example of dual action P.I.D. (heating-cooling) with $t.i. = 0$ and $t.d. = 0$.





$P.b \times P.b.\Pi$. (COOL - FREDDO)

$P.u.d.b. > 0$

$P.b$ (HEAT - CALDO)

COMMAND OUTPUT (HEAT - CALDO)

ALARM OUTPUT (COOL - FREDDO)

Parameter $co.t.c.$ has the same meaning as the heating time cycle $t.c.$

Parameter $coo.F.$ (cooling fluid) pre-selects the proportional band multiplier $P.b.\Pi$ and the cooling P.I.D. time cycle $co.t.c.$ basing on the type of cooling fluid:

$coo.F.$	Cooling fluid type	$P.b.\Pi$	$co.t.c$
Air	Air	1.00	10
oil	Oil	1.25	4
H_2O	Water	2.50	2

Once selected, parameter $coo.F.$, parameters $P.b.\Pi$, $oud.b.$ and $co.t.c.$ can however be changed.

8 Serial Communication

ATR243-21ABC-T, equipped with RS485, can receive and broadcast data via serial communication using MODBUS RTU protocol. The device can only be configured as a Slave. This function enables the control of multiple controllers connected to a supervisory system (SCADA). Each controller responds to a master query only if the query contains the same address as that in the parameter $SL.Ad$. The permitted addresses range from 1 to 254 and there must not be controllers with the same address on the same line.

Address 255 can be used by the master to communicate with all the connected equipment (broadcast mode), while with 0 all the devices receive the command, but no response is expected. ATR243 can introduce a delay (in milliseconds) in the response to the master request. This delay must be set on parameter $72 SE.dE$. Each parameter change is saved by the controller on EEPROM memory (100000 writing cycles), while the setpoints are saved with a delay of ten seconds after the last change.

NB: changes made to Words that are different from those reported in the following table can lead to malfunction.

Modbus RTU protocol features

Baud-rate	Selection on parameter 70 <i>bd.r.t.</i> :
	4.8 † 4.800 bit/Sec.
	9.6 † 9.600 bit/Sec.
	19.2† 19.200 bit/Sec.
	28.8† 28.800 bit/Sec.
	38.4† 38.400 bit/Sec.
	57.6† 57.600 bit/Sec.
Format	8, N, 1 (8 bit, no parity, 1 stop)
Supported functions	WORD READING (max 20 word) (0x03, 0x04)
	SINGLE WORD WRITING (0x06)
	MULTIPLE WORDS WRITING (max 20 word) (0x10)

Looking at the table here below it is possible to find all available addresses and functions:

RO	Read Only	R/W	Read / Write	WO	Write Only
----	-----------	-----	--------------	----	------------




Modbus Address	Description	Read Only	Reset value
0	Device type	RO	EEPROM
1	Software version	RO	EEPROM
5	Slave address	R/W	EEPROM
6	Boot version	RO	EEPROM
50	Automatic addressing	WO	-
51	System code comparison	WO	-
500	Loading default values (write 9999)	R/W	0
510	Setpoints storing time in eeprom (0-60 s)	R/W	10
999	Process subjected to the visualization filter	RO	-
1000	Process (degrees.tenths for temperature sensors; digits for linear sensors)	RO	-
1001	Setpoint 1	R/W	EEPROM
1002	Setpoint 2	R/W	EEPROM
1003	Setpoint 3	R/W	EEPROM
1004	Setpoint 4	R/W	EEPROM
1005	Alarm 1	R/W	EEPROM
1006	Alarm 2	R/W	EEPROM
1007	Alarm 3	R/W	EEPROM
1008	Setpoint gradient	RO	EEPROM

Modbus Address	Description	Read Only	Reset value
1009	Relay status (0 = Off, 1 = On): Bit 0 = Relay Q1 Bit 1 = Relay Q2 Bit 2 = Reserved Bit 3 = SSR	RO	0
1010	Heating output percentage (0-10000)	RO	0
1011	Cooling output percentage (0-10000)	RO	0
1012	Alarms status (0 = None, 1 = Active) Bit 0 = Alarm 1 Bit 1 = Alarm 2 Bit 2 = Alarm 3	RO	0
1013	Manual reset: write 0 to reset all alarms. In reading (0 = Not resettable, 1 = Resettable) Bit 0 = Alarm 1 Bit 1 = Alarm 2 Bit 2 = Alarm 3	WO	0
1014	Error flags Bit 0 = Eeprom writing error Bit 1 = Eeprom reading error Bit 2 = Cold junction error Bit 3 = Process error (sensor) Bit 4 = Generic error Bit 5 = Hardware error Bit 6 = L.B.A.O. error Bit 7 = L.B.A.C. error Bit 8 = Missing calibration data error	RO	0
1015	Cold junction temperature (degrees.tenths)	RO	-
1016	Start / Stop 0 = Controller in STOP 1 = Controller in START	R/W	0
1017	Lock conversion ON / OFF 0 = Lock conversion off 1 = Lock conversion on	R/W	0
1018	Tuning ON / OFF 0 = Tuning off 1 = Tuning on	R/W	0
1019	Automatic / manual selection 0 = Automatic 1 = Manual	R/W	0

Modbus Address	Description	Read Only	Reset value
1020	T.A. current ON (Ampere with tenths)	RO	-
1021	T.A. current OFF (Ampere with tenths)	RO	
1022	OFF LINE* time (milliseconds)	R/W	
1023	Instant Current (Ampere)	R/W	0
1024	Digital Input State	R/W	0
	Synchronized Tuning for multizone system 0 = Tuning OFF (Normal operating of the regulator) 1 = Output command OFF		
1025	2 = Output command ON 3 = Start Tuning 4 = End Tuning and output command OFF (Write 0 for normal operating)	R/W	0
1099	Process subjected to the visualization filter and decimal point selection	RO	
1100	Process with decimal point selection	RO	
1101	Setpoint 1 with decimal point selection	R/W	EEPROM
1102	Setpoint 2 with decimal point selection	R/W	EEPROM
1103	Setpoint 3 with decimal point selection	R/W	EEPROM
1104	Setpoint 4 with decimal point selection	R/W	EEPROM
1105	Alarm 1 with decimal point selection	R/W	EEPROM
1106	Alarm 2 with decimal point selection	R/W	EEPROM
1107	Alarm 3 with decimal point selection	R/W	EEPROM
1108	Gradient Setpoint with decimal point selection	RO	EEPROM
1109	Percentage heating output (0-1000)	R/W	0
1110	Percentage heating output (0-100)	RO	0
1111	Percentage cooling output (0-1000)	RO	0
1112	Percentage cooling output (0-100)	RO	0
2001	Parameter 1	R/W	EEPROM
2002	Parameter 2	R/W	EEPROM
2072	Parameter 72	R/W	EEPROM
3000	Disabling serial control of machine**	RO	0
3001	First word display 1 (ascii)	R/W	0
3002	Second word display 1 (ascii)	R/W	0
3003	Third word display 1 (ascii)	R/W	0

* If value is 0, control is disabled. If different from 0, it is the max. time that can elapse between two pollings before the controller goes off-line. If it goes off-line, the controller returns to Stop mode, control output is disabled but the alarms are active.

** By writing 1 on this word, the effects of the writing are cancelled on all the Modbus addresses from 3001 to 3022. Control therefore returns to the controller.














Modbus Address	Description	Read Only	Reset value
3004	Fourth word display 1 (ascii)	R/W	0
3005	Fifth word display 1 (ascii)	R/W	0
3006	Sixth word display 1 (ascii)	R/W	0
3007	Seventh word display 1 (ascii)	R/W	0
3008	Eighth word display 1 (ascii)	R/W	0
3009	First word display 2 (ascii)	R/W	0
3010	Second word display 2 (ascii)	R/W	0
3011	Third word display 2 (ascii)	R/W	0
3012	Fourth word display 2 (ascii)	R/W	0
3013	Fifth word display 2 (ascii)	R/W	0
3014	Sixth word display 2 (ascii)	R/W	0
3015	Seventh word display 2 (ascii)	R/W	0
3016	Eight word display 2 (ascii)	R/W	0
	Word LED		
	Bit 0 = LED C1		
	Bit 1 = LED C2		
	Bit 2 = LED A1		
3017	Bit 3 = LED A2	R/W	0
	Bit 4 = LED A3		
	Bit 5 = LED MAN		
	Bit 6 = LED TUN		
	Bit 7 = LED REM		
	Word keys (write 1 to command keys)		
3018	Bit 0 = 	R/W	0
	Bit 1 = 		
	Bit 2 = 		
	Word serial relay		
3019	Bit 0 = Relay Q1	R/W	0
	Bit 1 = Relay Q2		
	Bit 2 = Relay Q3		
3020	Word SSR serial (0 = Off, 1 = On)	R/W	0
3021	Word output 0...10 V serial (0...10000)	R/W	0
3022	Word output 4...20 mA serial (0...10000)	R/W	0
	Relay state in case of off-line (only if controlled by serial)		
3023	Bit 0 = Relay Q1	R/W	0
	Bit 1 = Relay Q2		
	Bit 2 = Relay Q3		

Modbus Address	Description	Read Only	Reset value
3024	Output state SSR / 0...10 V / 4...20 mA in case of off-line (only if controlled by serial) (0...10000)	R/W	0
3025	Serial process. Setting parameter 54 it is possible to make averages on the remote process	R/W	0
4001	Parameter 1***	R/W	EEPROM
4002	Parameter 2***	R/W	EEPROM
4072	Parameter 72***	R/W	EEPROM

9 Configuration

9.1 Modify Configuration Parameters

For configuration parameters see paragraph 10.

	Press	Display	Do
1	 for 3 seconds	Display 1 shows 0.000 with the 1st digit flashing, while display 2 shows PASS.	
2	 or 	Changes flashing digit and move to the next one using  key.	Enter password: 1234.
3	 to confirm	Display 1 shows the first parameter and display 2 shows the value.	
4	 or 	Slide up / down through parameters.	
5	  or 	Increase or decrease displayed value by keep pressing  and after an arrow key.	Enter new data which will be saved on releasing the keys. To change another parameter return to point 4.
6	 +  simultaneously	End of configuration parameter change. The controller exits from programming.	

*** Parameters modified using serial address 4001 to 4072 will be stored on eeprom only after 10" since last writing of one parameter.

10 Table of Configuration Parameters

The following table includes all parameters. Some of them will not be visible on the models which are not provided with relevant Hardware data.

1 **Output Command Output**

- Command output type selection (see tables).
- c. o1** **Default** (necessary for using process and setpoint retransmission function with Volt / mA output)
 - c. o2** Command on relay output Q2³
 - c. SSR** Command in tension for SSR⁴
 - c. uPL.** Servo-valve command with open loop³
 - c. 4.20** 4...20 mA command⁴
 - c. 0.20** 0...20 mA command⁴
 - c. 0. 10** 0...10 V command⁴

ATR243-20ABC		
	COMMAND	ALARM 1
c. o1	Q1	Q2
c. o2	Q2	Q1
c. SSR	SSR	Q1
c. uPL.	Q1 (opens) / Q2 (closes)	-
c. 4.20	4 ... 20 mA	Q1
c. 0.20	0 ... 20 mA	Q1
c. 0. 10	0 ... 10 V	Q1

ATR243-21ABC-T			
	COMMAND	ALARM 1	ALARM 2
c. o1	Q1	Q2	SSR
c. o2	Q2	Q1	SSR
c. SSR	SSR	Q1	Q2
c. uPL.	Q1 (opens) / Q2 (closes)	SSR	-
c. 4.20	4 ... 20 mA	Q1	Q2
c. 0.20	0 ... 20 mA	Q1	Q2
c. 0. 10	0 ... 10 V	Q1	Q2

³ Only on ATR243-20ABC do not select if process retransmission function is used.

⁴ Do not select if process retransmission function is used.

ATR243-31ABC

	COMMAND	ALARM 1	ALARM 2	ALARM 3
<i>c. o 1</i>	Q1	Q2	Q3	SSR
<i>c. o 2</i>	Q2	Q1	SSR	SSR
<i>c. SSR</i>	SSR	Q1	Q2	Q3
<i>c. uPL.</i>	Q2 (opens) / Q3 (closes)	Q1	SSR	-
<i>c. 4.20</i>	4 ... 20 mA	Q1	Q2	Q3
<i>c. 0.20</i>	0 ... 20 mA	Q1	Q2	Q3
<i>c. 0. 10</i>	0 ... 10 V	Q1	Q2	Q3

2 *SEn.* **Sensor**

Analogue input configuration/sensor selection

<i>t.c.T</i>	Tc-K (Default)	-260 °C ... 1360 °C
<i>t.c.S</i>	Tc-S	-40 °C ... 1760 °C
<i>t.c.R</i>	Tc-R	-40 °C ... 1760 °C
<i>t.c.J</i>	Tc-J	-200 °C ... 1200 °C
<i>Pt</i>	Pt100	-200 °C ... 600 °C
<i>Pt 1</i>	Pt100	-200 °C ... 140 °C
<i>n i</i>	NI100	-60 °C ... 180 °C
<i>n t c</i>	NTC10K	-40 °C ... 125 °C
<i>P t c</i>	PTC1K	-50 °C ... 150 °C
<i>P t 5</i>	Pt500	-100 °C ... 600 °C
<i>P t 1 t</i>	Pt1000	-100 °C ... 600 °C
<i>0. 10</i>	0 ... 10 Volt	
<i>0.20</i>	0 ... 20 mA	
<i>4.20</i>	4 ... 20 mA	
<i>0.40</i>	0 ... 40 mVolt	
<i>P o t. 1</i>	Potentiometer max 6 Kohm (See paragraph 7.09)	
<i>P o t. 2</i>	Potentiometer max 150 Kohm (See paragraph 7.09)	
<i>t. A.</i>	50 mA secondary Current transformer (Only ATR243-21/31ABC)	

3 *d.P.* **Decimal Point**

Select type of visualized decimal point

0	Default
<i>0.0</i>	1 Decimal
<i>0.00</i>	2 Decimal
<i>0.000</i>	3 Decimal

4 *Lo.L.S.* **Lower Limit Setpoint**

Lower limit selectable for setpoint

-999...+9999 [digit⁵] (degrees.tenths for temperature sensors), **Default: 0.**

5 *u.P.L.S.* **Upper Limit Setpoint**

Upper limit selectable for setpoint

-999...+9999 [digit⁵] (degrees.tenths for temperature sensors),
Default: 1750.

6 *Lo.L.i* **Lower Linear Input**

Range AN1 lower limit only for linear. Example: with input 4...20 mA this parameter takes value associated to 4 mA

-999 bis +9999 [digit5], **Default: 0.**

7 *u.P.L.i.* **Upper Linear Input**

Range AN1 upper limit only for linear. Example: with input 4...20 mA this parameter takes value associated to 20 mA

-999 bis +9999 [digit5], **Default: 1000.**

8 *LAEC.* **Latch On Function**

Automatic setting of limits for linear inputs and potentiometers (see paragraph 7.09)

Disabled (**Default**)

Std. Standard

u.0St. Virtual zero stored

u.0 in Virtual zero initialized

dYn.L Allows to surpass lower and upper limits if on input there are values out of 0/4...20mA or 0...10V.

9 *o.cAL.* **Offset Calibration**

Value added / subtracted to process visualization (usually correcting the value of environment temperature)

-999...+1000 [digit⁵] for linear sensors and potentiometers.

-200.0...+100.0 (degrees.tenths for temperature sensors), **Default 0.0.**

10 *G.cAL.* **Gain Calibration**

Percentage value that is multiplied for the process value (allows to calibrated the working point)

-99.9%...+100.0% (**Default** = 0.0)

ex: to correct the range from 0...1000°C showing 0...1010°C, set the parameter to -1.0.

11 *Act.t.* **Action type**

Regulation type

HEAt Heating (N.O.) (**Default**)

COOL Cooling (N.C.)

H.o.o.S. Lock command above SPV. Example: command output disabled when reaching setpoint, also with P.I.D. value different from 0

12 *c. rE.* **Command Reset**

Type of reset for state of command contact (always automatic in P.I.D. functioning)

ArE. Automatic reset (**Default**)

MrE. Manual reset

MrE.S. Manual reset stored (keeps relay status also after an eventual power failure)

13 *c. S.E.* **Command State Error**

State of contact for command output in case of error

c.o. Open contact (**Default**)

c.c. Closed contact

14 *c. Ld.* **Command Led**

State of the OUT1 led corresponding to the relevant contact

c.o. ON with open contact

c.c. ON with closed contact (**Default**)

15 *c. Hy.* **Command Hysteresis**

Hysteresis in ON/OFF or dead band in P.I.D.

-999...+999 [digit²] (degrees.tenths for temperature sensors), **Default** 0.0.

16 c. dE. Command Delay

Command delay (only in ON / OFF functioning). In case of servo valve it also works in P.I.D. and represents the delay between opening and closure of the two contacts

-180...+180 seconds (tenths of second in case of servo valve).

Negative: delay in switching off phase.

Positive: delay in activation phase.

Default: 0.

17 c. S.P. Command Setpoint Protection

Allows or not to modify the command setpoint value

FrEE Modification allowed (**Default**)

Loct Protected

18 P.b. Proportional Band

Proportional band Process inertia in units (example: if temperature is in °C) 0 ON / OFF ϵ . ϵ if equal to 0 (**Default**)

1-9999 [digit⁵] (degrees for temperature sensors)

19 ϵ . i. Integral Time

Process inertia in seconds

0.0-999.9 seconds (0 = integral disabled), **Default:** 0.0

20 ϵ . d. Derivative Time

Normally $\frac{1}{4}$ of integral time

0.0-999.9 seconds (0 = derivative disabled), **Default:** 0.0

21 ϵ . c. Cycle Time

Cycle time (for P.I.D. on remote control switch 10 / 15 sec., for P.I.D. on SSR 1 sec.) or servo time (value declared by servo-motor manufacturer)

1-300 seconds, **Default:** 10.

⁵ Display of decimal point depends on setting of parameter SEn . and parameter $d.P$.

22 **o.PoL.** Output Power Limit

Select max. value for command output percentage

0...100%, **Default:** 100%.

Es: with *c.out* selected as 0...10 V and *o.PoL.* as 90%, command output can modulate from a min. of 0 V to a max. of 9 V.

23 **AL.1** Alarm 1

Alarm 1 selection. Alarm intervention is related to AL1. (See paragraph 11)

d.iS. Disabled (**Default**)

A.AL. Absolute alarm, referring to process

b.AL. Band alarm

H.d.AL. Upper deviation alarm

L.d.AL. Lower deviation alarm

A.c.AL. Absolute alarm, referring to command setpoint

St.AL. Status alarm (active in Run / Start)

c.o.o.L Cooling action

L.b.A. Status alarm "load control" (Loop Break Alarm). Example: status of contactors / SSR or heating elements

24 **AL.1.S.O** Alarm 1 State Output

Alarm 1 output contact and intervention type

n.o. S. (N.O. Start) Normally open, active at start (**Default**)

n.c. S. (N.C. Start) Normally closed, active at start


n.o. t. (N.O. Threshold) Normally open, active on reaching alarm⁶

n.c. t. (N.C. Threshold) Normally closed, active on reaching alarm⁶

25 **AL.1.R.E.** Alarm 1 Reset

Alarm 1 contact reset type

A.R.E. Automatic reset (**Default**)

M.R.E. Manual reset 

M.R.E.S. Manual reset stored. (keeps relay status also after an eventual power failure)

⁶ On activation, the output is inhibited if the controller is in alarm mode. Activates only if alarm condition reappears, after that it was restored.

26 *R.15.E.* Alarm 1 State Reset

State of contact for alarm 1 output in case of error

c.o. Open contact (**Default**)

c.c. Closed contact

27 *R.1.L.d.* Alarm 1 Led

Defines the state of OUT2 led corresponding to the relative contact

c.o. ON with open contact

c.c. ON with closed contact (**Default**)

28 *R.1.HY.* Alarm 1 Hysteresis

-999...+999 [digit⁷] (degrees.tenths for temperature sensors), **Default**: 0.0.

29 *R.1.dE.* Alarm 1 Delay

-180...+180 seconds.

Negative: delay in alarm output phase.

Positive: delay in alarm entry phase.

Default: 0.

30 *R.1.SP.* Alarm 1 Setpoint Protection

Alarm 1 set protection. Does not allow user to modify setpoint

FrEE Modification allowed (**Default**)

Loct Protected

Hi dE Protected and not visualized

31 *AL. 2* Alarm 2

Alarm 2 selection. Alarm intervention is related to AL2. (See paragraph 11)

d.iS. Disabled (**Default**)

A. AL. Absolute alarm, referring to process

b. AL. Band alarm

H.d.AL. Upper deviation alarm

L.d.AL. Lower deviation alarm

R.c.AL. Absolute alarm, referring to command setpoint

St.AL. Status alarm (active in Run / Start)

cool Cooling action

L.b.AL. Status alarm "load control" (Loop Break Alarm). Example: status of contactors / SSR or heating elements

⁷ Display of decimal point depends on setting of parameter *SEn.* and parameter *d.P.*

32 *A.2.5.0.* Alarm 2 State Output

Alarm 2 output contact and intervention type

n.o. 5. (N.O. Start) Normally open, active at start (**Default**)

n.c. 5. (N.C. Start) Normally closed, active at start

n.o. 5. (N.O. Threshold) Normally open, active on reaching alarm⁸

n.c. 5. (N.C. Threshold) Normally closed, active on reaching alarm⁸

33 *A.2.rE.* Alarm 2 Reset

Alarm 2 contact reset type

A.rE. Automatic reset (**Default**)

Π.rE. Manual reset (reset / manual reset by keyboard) 

Π.rE.S. Manual reset stored. (keeps relay status also after an eventual power failure)

34 *A.2.5.E.* Alarm 2 State Error

State of contact for alarm 2 output in case of error

c.o. Open contact (**Default**)

c.c. Closed contact

35 *A.2.l.d.* Alarm 2 Led

State of OUT2 led corresponding to relative contact

c.o. ON with open contact

c.c. ON with closed contact (**Default**)

36 *A.2.HY.* Alarm 2 Hysteresis

-999...+999 [digit⁹] (degrees.tenths for temperature sensors), **Default:** 0.0.

37 *A.2.d.E.* Alarm 2 Delay

-180...+180 seconds.

Negative: delay in alarm exit phase.

Positive: delay in alarm entry phase.

Default: 0.

⁸ On activation, the output is inhibited if the controller is in alarm mode. Activates only if alarm condition reappears, after that it was restored.

⁹ Display of decimal point depends on setting of parameter *SEn*. and parameter *d.P.*

38 *R.2.5.P.* Alarm 2 Setpoint Protection

Alarm 2 set protection. Does not allow operator to change value set

FrEE Modification allowed (**Default**)

Loct Protected

HiDE Protected and not visualized

39 *AL. 3* Alarm 3

Alarm 3 selection. Alarm intervention is associated with AL3. (See par. 11)

d.iS. Disabled (**Default**)

A.AL. Absolute alarm, referring to process

b.AL. Band alarm

H.d.AL. Upper deviation alarm

L.d.AL. Lower deviation alarm

A.c.AL. Absolute alarm, referring to command setpoint

St.AL. Status alarm (active in Run / Start)

cool Cooling action (see Par. 7.12)

L.b.A. Status alarm "load control" (Loop Break Alarm). Example: status of contactors / SSR or heating elements

40 *R.3.5.o.* Alarm 3 State Output

Alarm 3 output contact and intervention type

n.o. S. (N.O. Start) Normally open, active at start (**Default**)

n.c. S. (N.C. Start) Normally closed, active at start

n.o. t. (N.O. Threshold) Normally open, active on reaching alarm¹⁰

n.c. t. (N.C. Threshold) Normally closed, active on reaching alarm¹⁰

41 *R.3.rE.* Alarm 3 Reset

Alarm 3 contact reset type

PrE. Automatic reset (**Default**)

MrE. Manual reset

PrE. Manual reset stored. (keeps relay status also after an eventual power failure)

¹⁰ On activation, the output is inhibited if the controller is in alarm mode. Activates only if alarm condition reappears, after that it was restored.

42 *R.3.S.E.* Alarm 3 State Error

State of contact for alarm 3 output in case of error

c.o. Open contact (**Default**)

c.c. Closed contact

43 *R.3.L.d.* Alarm 3 LED

State of OUT3 led corresponding to relative contact

c.o. ON with open contact

c.c. ON with closed contact (**Default**)

44 *R.3.H.Y.* Alarm 3 Hysteresis

-999...+999 [digit¹¹] (degrees.tenths for temperature sensors), **Default:** 0.0.

45 *R.3.d.E.* Alarm 3 Delay

-180...+180 seconds

Negative: delay in alarm exit phase.

Positive: delay in alarm entry phase.

Default: 0.

46 *R.3.S.P.* Alarm 3 Setpoint Protection

Alarm 3 set protection. Does not allow operator to change the setpoint value

FrEE Modification allowed (**Default**)

Loct Protected

H idE Protected and not visualized

47 *t.A.* Current Transformer

Activation and scale range of current transformer

0 Disabled

1-200 Ampere

Default: 0

48 *L.b.A.t.* Loop Break Alarm Threshold

Intervention threshold of Loop Break Alarm

0.0-200.0 Ampere

Default: 50.0

¹¹ Display of decimal point depends on setting of parameter *SEn*. and parameter *d.P.*

49 *L.b.A.d.* Loop Break Alarm Delay

Delay time for Loop break alarm intervention

00.00-60.00 mm.ss

Default: 01.00

50 *coo.F.* Cooling Fluid

Type of refrigerant fluid for heating / cooling P.I.D.

Air Air (Default)

oil Oil

H2O Water

51 *P.b.M.* Proportional Band Multiplier

Proportional band multiplier. Proportional band for cooling action is given by parameter 18 multiplied for this parameter

1.00-5.00 (Default: 1.00)

52 *oud.b.* Overlap / Dead Band

Dead band combination for heating / cooling action in heating / cooling P.I.D. mode (dual action)

-20.0-50.0% of proportional band value (Default: 0).

Negative indicates dead band value.

Positive means overlap.

53 *co.c.c.* Cooling Cycle Time

Cycle time for cooling output

1-300 seconds, Default: 10.

54 *c.FLT.* Conversion Filter

ADC Filter: Number of input sensor readings to calculate the mean that defines process value.

NB: When means increase, control loop speed slows down

<i>d.5.</i>	Disabled
<i>2.5.0.</i>	2 Samples Mean
<i>3.5.0.</i>	3 Samples Mean
<i>4.5.0.</i>	4 Samples Mean
<i>5.5.0.</i>	5 Samples Mean
<i>6.5.0.</i>	6 Samples Mean
<i>7.5.0.</i>	7 Samples Mean
<i>8.5.0.</i>	8 Samples Mean
<i>9.5.0.</i>	9 Samples Mean
<i>10.5.0.</i>	10 Samples Mean (Default)
<i>11.5.0.</i>	11 Samples Mean
<i>12.5.0.</i>	12 Samples Mean
<i>13.5.0.</i>	13 Samples Mean
<i>14.5.0.</i>	14 Samples Mean
<i>15.5.0.</i>	15 Samples Mean

55 *c.Frn.* Conversion Frequency

Sampling frequency of analogue / digital converter.

NB: Increasing the conversion speed will slow down reading stability (example: for fast transients, as pressure, it is advisable to increase sampling frequency)

<i>242H.</i>	242 Hz (Maximum speed conversion)
<i>123H.</i>	123 Hz
<i>62 H.</i>	62 Hz
<i>50 H.</i>	50 Hz
<i>39 H.</i>	39 Hz
<i>33.2H.</i>	33.2 Hz
<i>19.6H.</i>	19.6 Hz
<i>16.7H.</i>	16.7 Hz (Default) Ideal for filtering noises 50 / 60 Hz
<i>12.5H.</i>	12.5 Hz
<i>10 H.</i>	10 Hz
<i>8.33H.</i>	8.33 Hz
<i>6.25H.</i>	6.25 Hz
<i>4.17H.</i>	4.17 Hz (Minimum speed conversion)

56 *u.FLt.* Visualization Filter

Slow down the refresh of display, to simplify reading

d iS. Disabled with pitchfork (max. speed of display update) **Default.**

F i.o.r. First order filter with pitchfork

2. S.n. 2 Samples Mean

3. S.n. 3 Samples Mean

4. S.n. 4 Samples Mean

5. S.n. 5 Samples Mean

6. S.n. 6 Samples Mean

7. S.n. 7 Samples Mean

8. S.n. 8 Samples Mean

9. S.n. 9 Samples Mean

10.S.n. 10 Samples Mean (Maximum slow down of display update)

noLL Disabled without pitchfork

F.o. 2 First order filter

57 *t.u.n.E* Tune

Tuning type selection. (See paragraph 7.2)

d iS. Disabled (**Default**)

Auto Automatic (P.I.D. parameters are calculated at activation and at change of set point)

MAN. Manual (launch by keyboard or digital IN)

SYNc. Synchronized [see word modbus 1025 (**only ATR243-21ABC-T**)]

58 *S.d.t.u.* Setpoint Deviation Tune

Select the deviation from the command setpoint for the threshold used by autotuning to calculate the P.I.D. parameters

0-5000 [digit¹²] (degrees.tenths if temperature).

Default: 10.

¹² Display of decimal point depends on setting of parameter *SEn.* and parameter *d.P.*

59 *OP.MD.* **Operating Mode**

Select operating mode. (See paragraphs 7.07 and 7.11)

cont. Controller (**Default**)

Pr.cy. Pre-programmed cycle (See paragraph 7.7)

2t.S. Setpoint change by digital input

2t.S. i. Setpoint change by digital input with impulse command

3t.S. i. 3 sets change by digital input with impulse command

4t.S. i. 4 sets change by digital input with impulse command

t.rES. Reset time (**custom function**)

P.c.S.S. Pre-programmed cycle with Start / Stop only by digital input

60 *AU.MA.* **Automatic / Manual**

Enable automatic / manual selection. (See paragraph 7.6)

d iS. Disabled (**Default**)

En. Enabled

En.St. Enabled with memory

61 *dIGt. i.* **Digital Input**

Digital input functioning (P59 selection must be *cont.* or *Pr.cy.*). (See paragraph 7.11)

d iS. Disabled (**Default: 0**)

St.St. Pre-programmed cycle with Start / Stop

rn.no. Run N.O. (enables regulation with N.O. contact)

rn.nc. Run N.C. (enables regulation with N.C. contact)

L.c.n.O. Lock conversion N.O. (stop conversion and display value with N.O.)

L.c.n.C. Lock conversion N.C. (stop conversion and display value with N.C.)

tunE Manual Tune (by digital input)

A.MA. i. Auto manual impulsive (See paragraph 7.12)

A.MA.c Automatic manual contact (See paragraph 7.12)

62 *GrAd.* **Gradient**

Rising gradient for Soft-Start or pre-programmed cycle

0 Disabled (**Default**)

1-9999 [Digit/hour¹³] (degrees/hour with display of tenth for temperature sensor)

63 *MA.t.i.* **Maintenance Time**

Maintenance time for pre-programmed cycle

00.00-24.00 hh.mm. **Default: 00.00**

¹³ Display of decimal point depends on setting of parameter *SEn.* and parameter *d.P.*

64 *U.M.C.P.* User Menu Cycle Programmed

Allows to modify rising gradient and maintenance time, from user menu, when pre-programmed cycle is operating

- d iS.* Disabled (**Default**)
- GrAd.* Gradient
- MA.t i.* Maintenance time
- ALL* Both gradient and maintenance time

65 *U.i.t.Y.* Visualization Type

Select visualization for display 1 and 2

- 1.P.2.S.* 1 Process, 2 Setpoint (**Default**)
- 1.P.2.H.* 1 Process, 2 Hide after 3 sec.
- 1.S.2.P.* 1 Setpoint, 2 Process
- 1.S.2.H.* 1 Setpoint, 2 Hide after 3 sec.
- 1.P.2.A.* 1 Process, 2 Ampere (T.A. input)

66 *dEGr.* Degree

Select degree type

- °C* Centigrade (**Default**)
- °F* Fahrenheit

67 *rEt.r.* Retransmission

Retransmission for output 0-10 V or 4...20 mA (select Jumpers JP5, JP7 and JP9). Parameters 68 and 69 define the lower and upper limits of the scale.

- d iS.* Disabled
- u.o. P.* Retransmits process in Volt
- mA. P.* Retransmits process in mA
- u.o. c.* Retransmits command setpoint in Volt
- mA. c.* Retransmits command setpoint in mA
- u.o.o.P.* Volt output percentage
- mA.o.P.* mA output percentage
- u.o.A.1* Volt alarm 1 setpoint
- mA.A.1* mA alarm 1 setpoint
- u.o.A.2* Volt alarm 2 setpoint
- mA.A.2* mA alarm 2 setpoint
- u.o.t.A.* Volt T.A.
- mA.t.A.* mA T.A.

68 *Lo.Lr.* **Lower Limit Retransmission**

Output V / mA retransmission lower limit range

-999...+9999 [digit¹²] (degrees.tenths for temperature sensors), **Default:** 0.

69 *uP.Lr.* **Upper Limit Retransmission**

Output V / mA retransmission upper limit range

-999...+9999 [digit¹⁴] (degrees.tenths for temperature sensors), **Default:** 1000.

70 *bd.rbt.* **Baud Rate**

Selects baud rate for serial communication

4.8 *t* 4.800 Bit/s

9.6 *t* 9.600 Bit/s

19.2*t* 19.200 Bit/s (**Default**)

28.8*t* 28.800 Bit/s

39.4*t* 39.400 Bit/s

57.6*t* 57.600 Bit/s

71 *SL.Ad.* **Slave Address**

Selects slave address for serial communication

1 – 254. **Default:** 254

72 *SE.dE.* **Serial Delay**

Select serial delay

0 – 100 milliseconds. **Default:** 20

73 *LL.o.P.* **Lower Limit Output Percentage**

Selects min. value for command output percentage

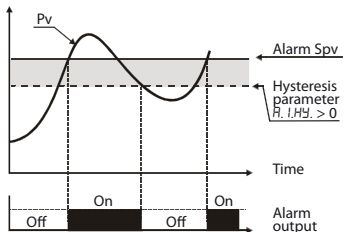
0 – 100%, **Default:** 0%.

Ex: with *c.out* selected as 0...10 V and *LL.o.P.* set at 10%, command output can change from a min. of 1 V to a max. of 10 V.

¹⁴ The display of the decimal point depends on the setting of parameter *SEn.* and the parameter *d.P.*

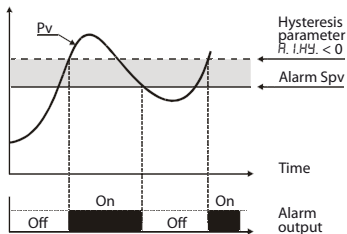
11 Alarm Intervention Modes

Absolute Alarm or Threshold Alarm (A. AL. selection)



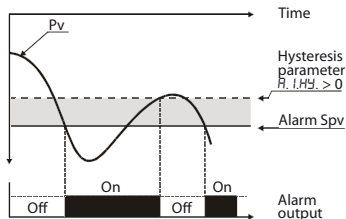
Absolute alarm with controller in heating functioning (par. 11 *Rct.t.* selected *HEAt*) and hysteresis value greater than "0" (par. 28 *R. l.HY.* > 0).

N.B.¹³



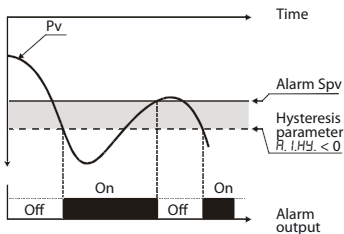
Absolute alarm with controller in heating functioning (par. 11 *Rct.t.* selected *HEAt*) and hysteresis value less than "0" (par. 28 *R. l.HY.* < 0).

N.B.¹³



Absolute alarm with controller in cooling functioning (par. 11 *Rct.t.* selected *Cool*) and hysteresis value greater than "0" (par. 28 *R. l.HY.* > 0).

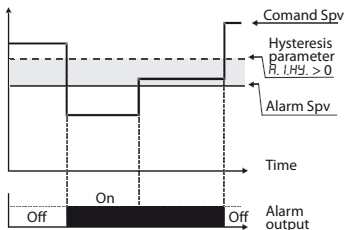
N.B.¹³



Absolute alarm with controller in cooling functioning (par. 11 *Rct.t.* selected *COOL*) and hysteresis value less than "0" (par. 28 *R.I.H.Y.* < 0).

N.B.¹³

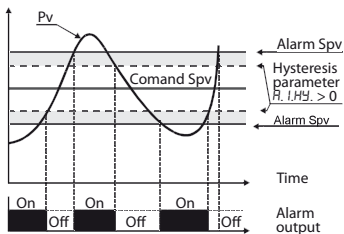
Absolute Alarm or Threshold Alarm Referring to Setpoint Command (*R.c.AL* selection)



Absolute alarm refers to the command set, with the controller in heating functioning (par. 11 *Rct.t.* selected *HEAT*) and hysteresis value greater than "0" (par. 28 *R.I.H.Y.* > 0). The command set can be changed by pressing the arrow keys on front panel or using serial port RS485 commands.

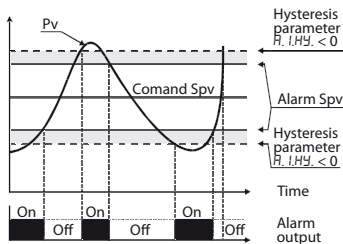
N.B.¹³

Band Alarm (*b.AL* selection)



Band alarm hysteresis value greater than "0" (par. 28 *R.I.H.Y.* > 0).

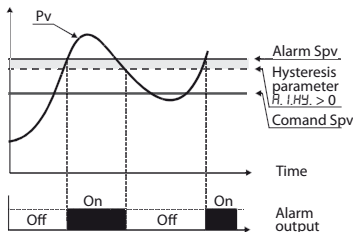
N.B.¹³



Band alarm hysteresis value less than "0" (par. 28 $R.I.H.Y. < 0$).

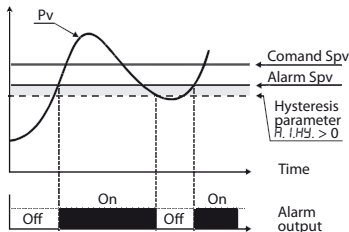
NB¹⁵

Upper Deviation Alarm (H.d.AL. selection)



Upper deviation alarm value of alarm setpoint greater than "0" and hysteresis value greater than "0" (par. 28 $R.I.H.Y. > 0$).

NB¹⁴

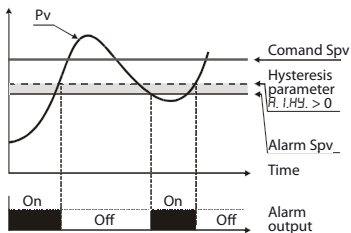


Upper deviation alarm value of alarm setpoint less than "0" and hysteresis value greater than "0" (par. 28 $R.I.H.Y. > 0$).

NB¹⁴

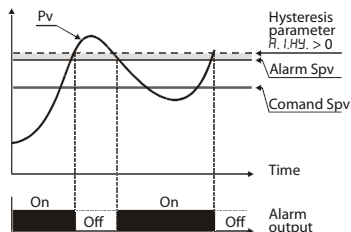
¹⁵ The example refers to alarm 1; the function can also be enabled for alarms 2 and 3 on models that include it.

Lower Deviation Alarm (L.d.AL. selection)



Lower deviation alarm value of alarm setpoint greater than "0" and hysteresis value greater than "0" (par. 28 $A. I.HY. > 0$).

NB¹⁴



Lower deviation alarm value of alarm setpoint less than "0" and hysteresis value greater than "0" (par. 28 $A. I.HY. > 0$).

NB¹⁶

¹⁶ a) The example refers to alarm 1; the function can also be enabled for alarms 2 and 3 on models that include it.

b) With hysteresis value less than "0" ($A. I.HY. < 0$) the broken line moves under the alarm setpoint.

12 Table of Anomaly Signals

If installation malfunctions, controller will switch off regulation output and will report the anomaly. For example, controller will report failure of a connected thermocouple visualizing $E-05$ flashing on display for other signals, see table below.

	Cause	what to do
E-01 <i>SYS.E</i>	Error in EEPROM cell programming.	Call Assistance.
E-02 <i>SYS.E</i>	Cold junction sensor fault or room temperature outside of allowed limits.	Call Assistance.
E-04 <i>SYS.E</i>	Incorrect configuration data. Possible loss of calibration values.	Check if the configuration parameters are correct.
E-05 <i>SYS.E</i>	Thermocouple open or temperature outside of limits.	Check the connection with the sensors and their integrity.
E-08 <i>SYS.E</i>	Missing calibration data.	Call Assistance.

13 Configuration EASY-UP

To simplify the setting of parameters and the integration of the different components involved in the control system, Pixsys introduces the EASY-UP coding which allows to set sensors and/or command outputs in one single step.

By means of the code listed in the data sheet enclosed to the sensor or actuator (SSR, motorized valve, etc.) the EASY-UP coding will set the relevant main parameters on the controllers (ex. selection of PT100 on parameter "Sensor" and the corresponding measuring range on parameters "Lower and Upper limits of the setpoint").

Different codes may be entered on the controllers in sequence to configure inputs, control output or retransmission of signal.



14 Summary of Configuration parameters

Date:

Model ATR243:

Installer:

System:

Notes:

1	<i>c.out</i>	Command output type selection
2	<i>SEn.</i>	Analogue input configuration
3	<i>d.P.</i>	Number of decimal points
4	<i>L.o.L.S.</i>	Lower limit setpoint
5	<i>u.P.L.S.</i>	Upper limit setpoint
6	<i>L.o.L. i.</i>	Lower limit range AN1 only for linear
7	<i>u.P.L. i.</i>	Upper limit range AN1 only for linear
8	<i>LRLc</i>	Automatic setting of linear input limits
9	<i>o.cRL.</i>	Offset calibration
10	<i>G.cRL.</i>	Gain calibration
11	<i>Rct.t.</i>	Regulation type
12	<i>c. rE.</i>	Command output reset type
13	<i>c. SE.</i>	Contact state for command output in case of error
14	<i>c. Ld.</i>	Define the OUT1 led state
15	<i>c. HY.</i>	Hysteresis in ON / OFF or dead band in P.I.D.
16	<i>c. dE.</i>	Command delay
17	<i>c. S.P.</i>	Command setpoint protection
18	<i>P.b.</i>	Proportional band
19	<i>t. i.</i>	Integral time
20	<i>t.d.</i>	Derivative time
21	<i>t.c.</i>	Cycle time
22	<i>o.P.o.L.</i>	Upper limit of heating output percentage
23	<i>AL. 1</i>	Alarm 1 selection
24	<i>R. I.S.o.</i>	Alarm 1 output contact and intervention type
25	<i>R. I.rE.</i>	Reset type of alarm 1 contact
26	<i>R. I.S.E.</i>	State of contact for alarm 1 output
27	<i>R. I.L.d.</i>	State of OUT2 led
28	<i>R. I.HY</i>	Alarm 1 hysteresis
29	<i>R. I.dE.</i>	Alarm 1 delay
30	<i>R. I.S.P.</i>	Alarm 1 set protection
31	<i>AL. 2</i>	Alarm 2 selection
32	<i>R.2.S.o.</i>	Alarm 2 output contact and intervention type
33	<i>R.2.rE</i>	Reset type of alarm 2 contact

34	<i>A.2.S.E.</i>	State of contact for alarm 2 output
35	<i>A.2.L.d.</i>	State of OUT2 led
36	<i>A.2.HY.</i>	Alarm 2 hysteresis
37	<i>A.2.dE.</i>	Alarm 2 delay
38	<i>A.2.S.P.</i>	Alarm 2 set protection alarm 2 set protection
39	<i>AL. 3</i>	Alarm 3 selection
40	<i>A.3.S.o.</i>	Alarm 3 output contact and intervention type
41	<i>A.3.rE.</i>	Reset type of alarm 3 contact
41	<i>A.3.S.E.</i>	State of contact for alarm 3 output
42	<i>A.3.L.d.</i>	State of OUT3 led
43	<i>A.3.HY.</i>	Alarm 3 hysteresis
44	<i>A.3.dE.</i>	Alarm 3 delay
45	<i>A.3.S.P.</i>	Alarm 3 set protection
46	<i>t.A.</i>	Activation and scale range of Current transformer
47	<i>L.b.A.t.</i>	Intervention threshold of Loop Break Alarm
48	<i>L.b.A.d.</i>	Delay time for Loop Break Alarm intervention
49	<i>coo.F.</i>	Cooling fluid type
50	<i>P.b.Π.</i>	Proportional band multiplier
51	<i>ou.d.b.</i>	Overlapping / Dead band
52	<i>co.t.c.</i>	Cycle time for cooling output
53	<i>c.FLt.</i>	Analog converter filter
54	<i>c.Frn.</i>	Sampling frequency of analog converter
55	<i>u.FLt.</i>	Display filter
56	<i>t.unE</i>	Autotuning type selection
57	<i>S.d.t.u.</i>	Command setpoint deviation for tuning threshold
58	<i>oP.Πo</i>	Operating mode
59	<i>Au.ΠA.</i>	Automatic / manual selection
60	<i>dEt. i.</i>	Digital input functioning
61	<i>GrAd.</i>	Gradient for Soft-Start
62	<i>ΠA.t. i.</i>	Cycle maintenance time
63	<i>u.Π.c.P.</i>	Gradient change and maintenance time by user
64	<i>u. i.t.Y.</i>	Display data selection
65	<i>dEGr.</i>	Degree type selection
66	<i>rEt.r.</i>	Retransmission for output 0-10 V or 4...20 mA
67	<i>LoL.r.</i>	Lower limit range for linear output
68	<i>uP.L.r.</i>	Upper limit range for linear output
69	<i>bd.r.t.</i>	Select baud rate for serial communication
70	<i>Sl.Ad.</i>	Select slave address
71	<i>SE.dE.</i>	Select the serial delay
72	<i>L.L.o.P.</i>	Lower limit of heating output percentage

Introduzione

Grazie per aver scelto un regolatore Pixsys.

Con il modello ATR243 Pixsys rende disponibile in un singolo strumento tutte le opzioni relative alla connessione dei sensori e al comando di attuatori, con in aggiunta un'utile alimentazione a range esteso da 24...230 Vac/Vdc. Con le 18 sonde selezionabili e l'uscita configurabile come Relè, Comando SSR, 4...20 mA e 0...10 Volt l'utilizzatore o il rivenditore può gestire al meglio le scorte di magazzino razionalizzando investimento e disponibilità dei dispositivi.

La serie si completa con i modelli dotati di comunicazione seriale RS485 Modbus Rtu e con la funzione di controllo del carico tramite trasformatore T.A. La ripetibilità in serie delle operazioni di parametrizzazione viene semplificata dalle Memory Card, dotate di batteria interna che non richiedono cablaggio per alimentare il regolatore.

1 Norme di sicurezza

Prima di utilizzare il dispositivo, leggere con attenzione le istruzioni e le misure di sicurezza contenute in questo manuale. Disconnettere l'alimentazione prima di qualsiasi intervento sulle connessioni elettriche o settaggi hardware. L'utilizzo/manutenzione è riservato a personale qualificato ed è da intendersi esclusivamente nel rispetto dei dati tecnici e delle condizioni ambientali dichiarate.

Non gettare le apparecchiature elettriche tra i rifiuti domestici.

Secondo la Direttiva Europea 2002/96/CE, le apparecchiature elettriche esauste devono essere raccolte separatamente al fine di essere reimpiegate o riciclate in modo eco-compatibile.

2 Identificazione del modello

La serie di regolatori ATR243 prevede tre versioni: facendo riferimento alla tabella seguente è facile risalire al modello desiderato.

Modelli con alimentazione 24...230 Vac/Vdc +/-15% 50/60 Hz – 5,5 VA	
ATR243-20ABC	2 setpoint, 2 Relè 5 A oppure 1 Relè + 1 Ssr/V/mA
ATR243-21ABC-T	3 setpoint, 2 Relè 5 A + 1 Ssr/V/mA + RS485 + trasformatore amperometrico*
ATR243-31ABC	4 setpoint, 3 Relè 5 A + 1 Ssr/V/mA + trasformatore amperometrico*

* Modelli con ingresso per T.A. per funzione "Loop Break Alarm".

3 Dati tecnici

3.1 Caratteristiche generali

Visualizzatori	4 display 0,40 pollici 4 display 0,30 pollici
Temperatura di esercizio	Temperatura funzionamento 0-45 °C Umidità 35..95 uR%
Protezione	IP65 su frontale (con guarnizione) IP20 cu stodia e morsetti
Materiale	PC ABS UL94VO autoestinguente
Peso	165 g (-20ABC) / 185 g (-21/31ABC)

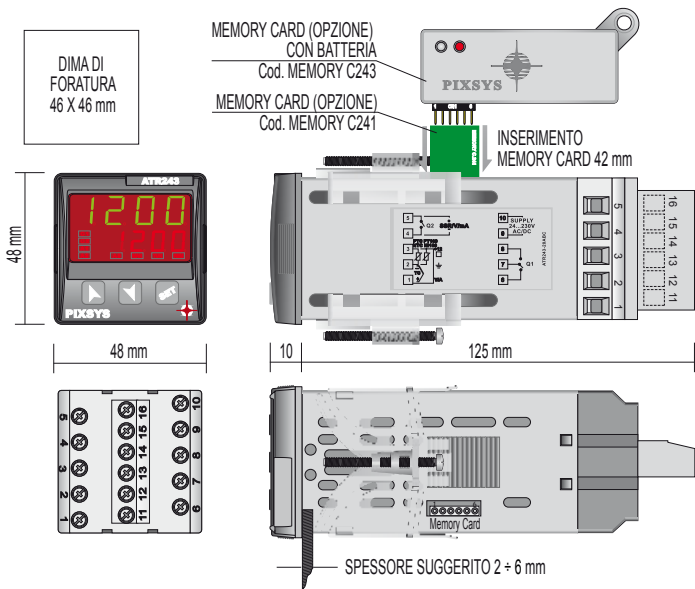
3.2 Caratteristiche Hardware

Alimentazione	Alimentazione a range este- so 24...230 Vac/Vdc $\pm 15\%$ 50/60 Hz	Consumo: 5.5 VA.
Ingresso analogico	1: AN1 Configurabile via sof- tware. Ingresso: Termocop- pie tipo K, S, R, J. Compensa- zione automatica del giunto freddo da 0... 50 °C. Termoresistenze: PT100, PT500, PT1000, Ni100, PTC1K, NTC10K (β 3435K). Ingresso V/I: 0-10 V, 0-20 o 4-20 mA, 0-40 mV, T.A. 50 mA 1024 punti su versione ATR243-21.../31. Ingresso Pot: 6 K Ω , 150 K Ω .	Tolleranza (25 °C) +/-0.2% ± 1 digit (su F.s.) per termocoppia, termoresistenza e V / mA. Precisione giunto freddo 0.1 °C/°C. Impedenza: 0-10 V: Ri > 110 K Ω 0-20 mA: Ri < 5 Ω 4-20 mA: Ri < 5 Ω 0-40 mV: Ri > 1 M Ω
Uscite relè	2 Relè (ATR243-20...-21). 3 Relè (ATR243-31...). Configurabili come uscita comando e allarme.	Contatti 5 A - 250 V~. Carico resistivo.
Uscita SSR/V/mA	1 SSR Normalizzata 0/4...20mA o 0... 10 Volt. • Deselezionando relè OUT2 su ATR243-20... Configurabili come uscita comando o ritrasmissione setpoint o processo.	12V/30mA. Configurabile: 0-10 V con 9500 punti +/-0.2% (su F.s.) 0-20 mA con 7500 punti +/-0.2% (su F.s.) 4-20 mA con 6000 punti +/-0.2% (su F.s.)

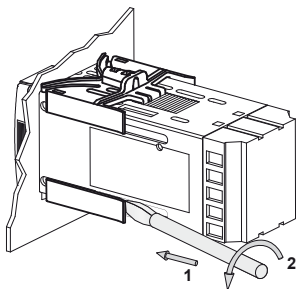
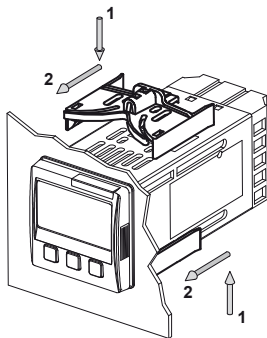
3.3 Caratteristiche Software

Algoritmi regolazione	ON-OFF con isteresi. P, P.I., P.I.D., P.D. a tempo proporzionale.
Banda proporzionale	0...9999 °C o °F
Tempo integrale	0,0...999,9 sec. (0 esclude funzione integrale)
Tempo derivativo	0,0...999,9 sec. (0 esclude funzione derivativa)
Funzioni del regolatore	Tuning manuale o automatico allarme selezionabile, protezione set comando e allarme, selezione funzioni da ingresso digitale, ciclo pre-programmato con Start / Stop.

4 Dimensioni ed installazione



4.1 Montaggio a pannello

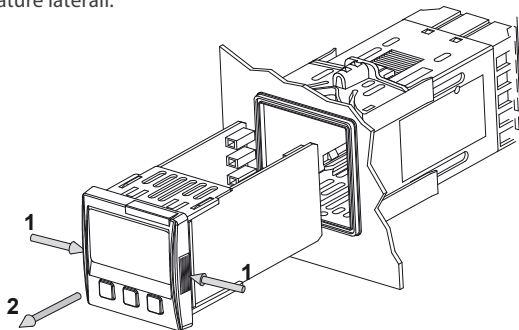


Modalità di montaggio a pannello, e fissaggio per ganci di ancoraggio.

Per lo smontaggio utilizzare un cacciavite e forzare leggermente i ganci di fissaggio per farli uscire dalla guida di ancoraggio.

4.2 Estrazione dell'elettronica

Per estrarre l'elettronica impugnare la parte frontale nelle due apposite zigrature laterali.



Prima di effettuare qualsiasi operazione di configurazione o di manutenzione, disinserire l'apparecchio dalla rete.

5 Collegamenti elettrici

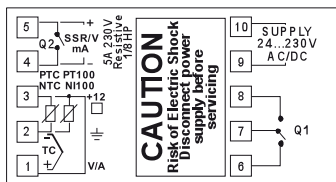
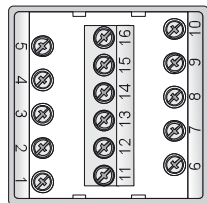
Benché questo regolatore sia stato progettato per resistere ai più gravosi disturbi presenti in ambienti industriali è buona norma seguire la seguenti precauzioni:



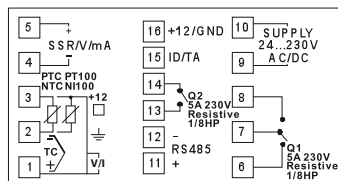
- Distinguere la linea di alimentazioni da quelle di potenza.
- Evitare la vicinanza di gruppi di teleruttori, contattori elettromagnetici, motori di grossa potenza e comunque usare gli appositi filtri.
- Evitare la vicinanza di gruppi di potenza, in particolare se a controllo di fase.

5.1 Schema di collegamento

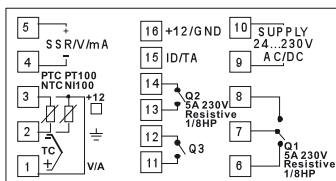
Di seguito sono riportati i collegamenti dei tre modelli disponibili.



ATR243-20ABC

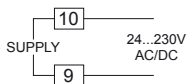


ATR243-21ABC-T



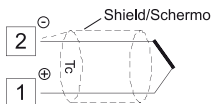
ATR243-31ABC

Alimentazione



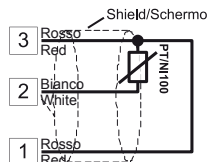
Alimentazione switching a range esteso
24...230 Vac/dc $\pm 15\%$ 50/60 Hz - 5,5 VA
(con isolamento galvanico).

Ingresso analogico AN1



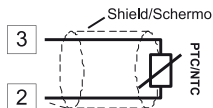
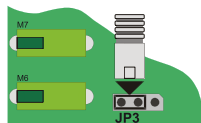
Per termocoppie K, S, R, J.

- Rispettare la polarità.
- Per eventuali prolunghe utilizzare cavo compensato e morsetti adatti alla termocoppia utilizzata (compensati).
- Quando si usa cavo schermato, lo schermo deve essere collegato a terra ad una sola estremità.



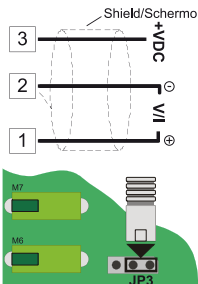
Per termoresistenze PT100, NI100.

- Per il collegamento a tre fili usare cavi della stessa sezione.
- Per il collegamento a due fili cortocircuitare i morsetti 1 e 3.
- Quando si usa cavo schermato, lo schermo deve essere collegato a terra ad una sola estremità.
- Selezionare il jumper interno JP3 come in figura.



Per termoresistenze NTC, PTC, PT500, PT1000 e potenziometri lineari.

Quando si usa cavo schermato, lo schermo deve essere collegato a terra ad una sola estremità.

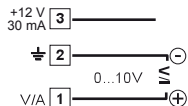


Per segnali normalizzati in corrente e tensione.
Rispettare la polarità.
Quando si usa cavo schermato, lo schermo deve essere collegato a terra ad una sola estremità.
Selezionare il jumper interno JP3 come in figura.

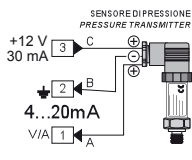


In mancanza della corretta selezione dei Jumper non saranno disponibili i 12 Vdc / 30 mA sul morsetto numero 3 per l'alimentazione del sensore.

Esempi di collegamento per ingressi Volt e mA



Per segnali normalizzati in tensione 0...10 V.
Rispettare le polarità.



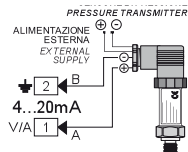
Per segnali normalizzati in corrente 0/4...20 mA con **sensore a tre fili.**

Rispettare le polarità:

A= Uscita sensore

B= Massa sensore

C= Alimentazione sensore (+12Vdc / 30mA)

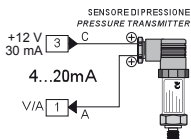


Per segnali normalizzati in corrente 0/4...20 mA con **sensore ad alimentazione esterna.**

Rispettare le polarità:

A= Uscita sensore

B= Massa sensore



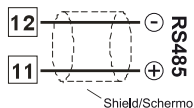
Per segnali normalizzati in corrente 0/4...20 mA con **sensore a due fili.**

Rispettare le polarità:

A= Uscita sensore

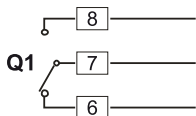
C= Alimentazione sensore (+12Vdc / 30mA)

Ingresso seriale



Comunicazione RS485 Modbus RTU.

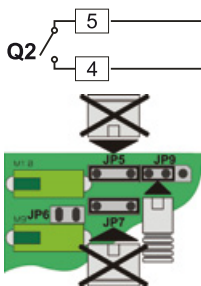
Uscita Relè Q1



Portata contatti 5 A / 250 V~ per carichi resistivi.

NB: vedi grafico nella pagina successiva.

Uscita Relè Q2 per ATR243-20ABC



Portata contatti 5 A / 250 V~ per carichi resistivi.

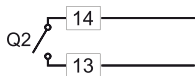
Per selezionare Q2 come uscita relè togliere i jumper JP5 e JP7 come indicato a lato (in figura è riportata la configurazione di fabbrica).

NB: vedi grafico nella pagina successiva.



Connettere un carico senza togliere i Jumper danneggia il regolatore.

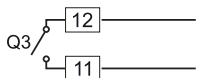
Uscita Relè Q2 per ATR243-21ABC-T e ATR243-31ABC



Portata contatti 5 A / 250 V~ per carichi resistivi.

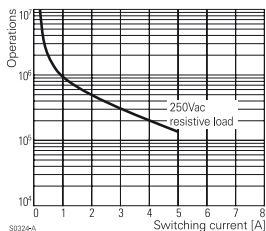
NB: vedi grafico nella pagina successiva.

Uscita Relè Q3 su ATR243-31ABC



Portata contatti 5 A / 250 V~ per carichi resistivi.

NB: vedi grafico qui sotto.



Electrical endurance

Q1 / Q2 / Q3:

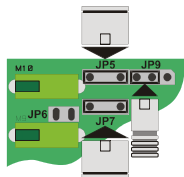
5 A, 250 Vac, carico resistivo, 105 operazioni.

20/2 A, 250 Vac, $\cos\phi = 0.3$, 105 operazioni.

Uscita SSR

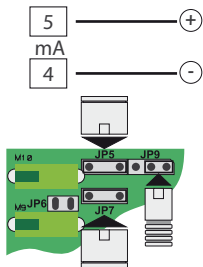


Uscita comando SSR portata 12 V / 30 mA.



Inserire JP5 e JP7 e selezionare JP9 come in figura per utilizzare l'uscita SSR.

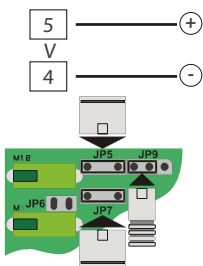
Uscita mA / Volt



Uscita continua in **mA** configurabile da parametri come comando (parametro *c.out*) o ritrasmissione del processo-setpoint (parametro *rEtr.*)



Inserire JP5 e JP7 e selezionare JP9 come in figura per utilizzare l'uscita continua in mA.

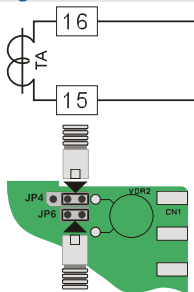


Uscita continua in **Volt** configurabile da parametri come comando (parametro *c.out*) o ritrasmissione del processo-setpoint (parametro *rEtr.*)



Inserire JP5 e JP7 e selezionare JP9 come in figura per utilizzare l'uscita continua in Volt.

Ingresso T.A. su ATR243-21ABC-T e ATR243-31ABC



- Ingresso per trasformatore amperometrico 50mA (risoluzione 1024 punti).
- Tempo di campionamento 80 ms.
- Configurabile da parametri.



Inserire JP4 e JP6 come in figura per selezionare l'ingresso T.A.

Ingresso digitale su ATR243-20ABC

+ 12V
GND

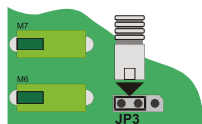
3

I D

2

Ingresso digitale (parametro d_{Gt}).

L'utilizzo dell'ingresso digitale in questa versione è possibile solo con sonde tipo Tc, 0...10 V, 0/4...20 mA e 0...40 mV.



Inserire JP3 come in figura per selezionare l'ingresso digitale.

Ingresso digitale su ATR243-21ABC-T e ATR243-31ABC

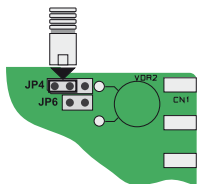
+ 12V
GND

16

I D

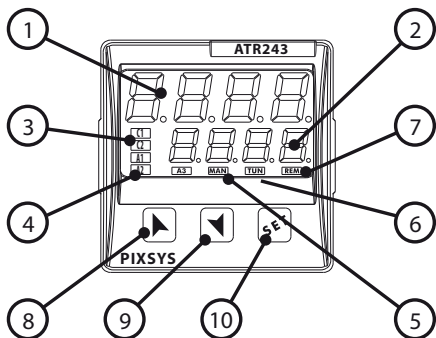
15

Ingresso digitale da parametro d_{Gt} .



Inserire JP4 come in figura per selezionare l'ingresso digitale.

6 Funzione dei visualizzatori e tasti



6.1 Indicatori numerici (Display)

- | | | |
|---|------|---|
| 1 | 1234 | Normalmente visualizza il processo. In fase di configurazione visualizza il parametro in inserimento. |
| 2 | 1234 | Normalmente visualizza i setpoint. In fase di configurazione visualizza il valore del parametro in inserimento. |



6.2 Significato delle spie di stato (Led)

- | | | |
|---|-----------------|---|
| 3 | C1 C2 | Si accendono quando l'uscita comando è attiva. C1 con comando relè/SSR/mA/Volt o C1 (apri) e C2 (chiudi) nel caso di comando valvola motorizzata. |
| 4 | A1 A2 A3 | Si accendono quando l'allarme corrispondente è attivo. |
| 5 | MAN | Si accende all'attivazione della funzione "Manuale". |
| 6 | TUN | Si accende quando il regolatore sta eseguendo un ciclo di AutoTuning. |
| 7 | REM | Si accende quando il regolatore comunica via seriale. |

6.3 Tasti



8



- Incrementa il setpoint principale.
- In fase di configurazione consente di scorrere i parametri. Insieme al tasto  li modifica.
- Premuto dopo il tasto  incrementa i setpoint di allarme.

9



- In fase di configurazione consente di scorrere i parametri. Insieme al tasto  li modifica.
- Premuto dopo il tasto  decrementa i setpoint di allarme.

10








Permette di visualizzare i setpoint di allarme e di entrare nella funzione di lancio del Tuning.

Permette di variare i parametri di configurazione.

7 Funzioni del regolatore

7.1 Modifica valore setpoint principale e setpoint di allarme

Il valore dei setpoint può essere modificato da tastiera come segue:

	Premere	Effetto	Eeguire
1	  o	La cifra sul display 2 varia.	Incrementare o diminuire il valore del setpoint principale.
2		Visualizza setpoint di allarme sul display 1.	
3	  o	La cifra sul display 2 varia.	Incrementare o diminuire il valore del setpoint di allarme.



7.2 Auto-Tuning

La procedura di Tuning per il calcolo dei parametri di regolazione può essere manuale o automatica e viene selezionata da parametro 57 (t_{unE}).

7.3 Lancio del Tuning Manuale

La procedura manuale permette all'utente maggiore flessibilità nel decidere quando aggiornare i parametri di regolazione dell'algoritmo P.I.D.. La procedura può essere attivata in due modi.

- **Lancio del Tuning da tastiera:**

Premere il tasto  finché il display 1 non visualizza la scritta t_{unE} con il display 2 su OFF , premere , il display 2 visualizza on .

Il led **TUN** si accende e la procedura ha inizio.



- **Lancio del Tuning da ingresso digitale:**

Selezionare t_{unE} su parametro 61 $dGt. i$. Alla prima attivazione dell'ingresso digitale (commutazione su fronte) il led **TUN** si accende, alla seconda si spegne.

7.4 Lancio del Tuning Automatico

Il Tuning automatico si attiva all'accensione dello strumento o quando viene modificato il setpoint di un valore superiore al 35%.

Per evitare overshoot, il punto dove il regolatore calcola i nuovi parametri PID è determinato dal valore di setpoint meno il valore "Set Deviation Tune" (vedere parametro 58 $S.d.t.u.$).

Per interrompere il Tuning lasciando invariati i valori PID, premere il tasto  finché il display 1 non visualizza la scritta t_{unE} e il display 2 visualizza on . Premendo , il display 2 visualizza OFF , il led **TUN** si spegne e la procedura termina.

7.5 Soft-Start

All'accensione il regolatore per raggiungere il setpoint segue un gradiente di salita impostato in Unità (es. Grado / Ora).

Impostare sul parametro 62 $GrAd.$ il valore di incremento desiderato in Unità/Ora; alla successiva accensione lo strumento eseguirà la funzione Soft-Start.


Se il parametro 59 $OP.Pd.$ è impostato su $cont.$ e il parametro 63 $PA.t. i$ è diverso da 0, dopo l'accensione, trascorso il tempo impostato sul parametro 63, il setpoint non segue più il gradiente, ma si porta alla massima potenza verso il setpoint finale.




L'autotuning non funziona quando il Soft-Start è attivo: se il parametro 63 $PA.t. i$ è diverso da 0 e il parametro 57 t_{unE} è impostato su $Auto$, l'autotuning parte allo scadere del tempo di Soft-Start, mentre se il parametro 57 t_{unE} è impostato su $Man.$ la funzione può essere lanciata solamente allo scadere del Soft-Start.

7.6 Regolazione automatico / manuale per controllo % uscita

Questa funzione permette di passare dal funzionamento automatico al comando manuale della percentuale dell'uscita.

Con il parametro 60 $P_u.PA$ è possibile selezionare due modalità.

1 La prima selezione ($En.$) permette di abilitare con il tasto  la scritta $P.---$ sul display 1, mentre sul display due appare $Auto$.

Premere il tasto  per visualizzare PA ; è ora possibile, durante la visualizzazione del processo, variare con i tasti  e  la percentuale dell'uscita. Per tornare in automatico, con la stessa procedura, selezionare $Auto$ sul display 2: subito si spegne il led **TUN** e il funzionamento torna in automatico.

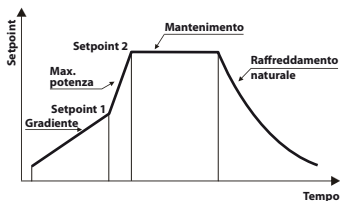
2 La seconda selezione ($En.St.$) abilita lo stesso funzionamento, ma con due importanti varianti:

- Nel caso di temporanea mancanza di tensione o comunque dopo uno spegnimento, accendendo il regolatore, verrà mantenuto sia il funzionamento in manuale, sia il valore di percentuale dell'uscita precedentemente impostato.
- Nel caso di rottura del sensore durante il funzionamento automatico, il regolatore si porterà in manuale mantenendo invariata la percentuale di uscita comando generata dal P.I.D. subito prima della rottura.

Es: su un estrusore viene mantenuto il comando in percentuale della resistenza (carico) anche nel caso di guasto sulla sonda in ingresso.

7.7 Ciclo pre-programmato

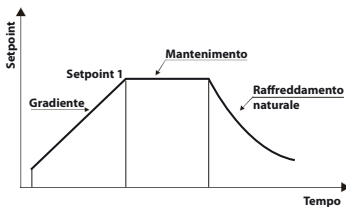
La funzione ciclo pre-programmato si abilita impostando $P_r.cY$ oppure $P_c.SS$ nel parametro 59 $OP.PD$.



Prima selezione ($P_r.cY$):

il regolatore raggiunge il setpoint 1 seguendo il gradiente impostato nel parametro 62 $GrPd$, poi sale alla massima potenza verso il setpoint 2. Quando il processo lo raggiunge, lo mantiene per il tempo impostato nel parametro 63 $PA.t$. Allo scadere, l'uscita di comando è disabilitata e lo strumento visualizza $StoP$.

La partenza del ciclo avviene ad ogni accensione dello strumento, oppure da ingresso digitale se abilitato per questo funzionamento (vedi parametro 61 $dEt.i$).



Seconda selezione (P.c.5.5.):

la partenza è decisa solo dall'attivazione dell'ingresso digitale, a prescindere dall'impostazione del parametro 61 *dCt. i*. Alla partenza, il regolatore raggiunge il setpoint 1 seguendo il gradiente impostato nel parametro 62 *GrAd*. Quando il processo lo raggiunge, lo mantiene per

il tempo impostato nel parametro 63 *MA.t. i*.

Allo scadere, l'uscita di comando è disabilitata e lo strumento visualizza *SetoP*.

Variante (5.5.c4):

Selezionando *5.5.c4*. (Soft Start Cycle) il regolatore si comporta come nella prima selezione (*Pr.c4*) con due importanti varianti. Se all'accensione il processo è inferiore al SET1, lo strumento regola la potenza dell'uscita al valore percentuale impostato sul parametro 62 *GrAd*.

Quando il processo supera il SET1 o è trascorso il tempo impostato sul parametro 63 *MA.t. i*, il regolatore porta il processo al SET2 alla massima potenza e lo mantiene per un tempo infinito.

Se sul parametro 59 *oP.No.* è impostato *5.5.c4*. è possibile selezionare *H idE* sul parametro 17 *c. S.P.*: in questo modo non viene più visualizzato il SET1, mentre la label del SET2 diventa semplicemente SET. In questa modalità, lanciando il tune manuale durante la regolazione sul SET1 non si vedrà accendersi il led **TUN** finchè non si passerà alla regolazione sul SET2.



L'autotuning (automatico e manuale) funziona, ma solo se sta regolando sul SET2. Se viene lanciato durante la regolazione sul SET1, rimane in standby per poi partire appena si passa alla regolazione sul SET2.

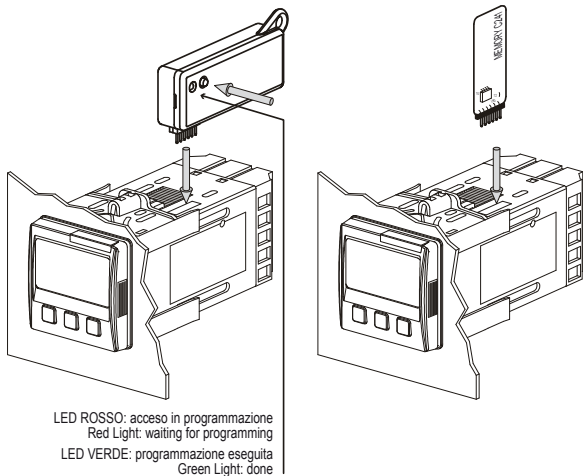
7.8 Memory Card (opzionale)

È possibile duplicare parametri e setpoint da un regolatore ad un altro mediante l'uso della Memory Card.

Sono previste due modalità:

- Con regolatore connesso all'alimentazione:

Inserire la Memory Card **con regolatore spento**. All'accensione il display 1 visualizza *MEMo* e il display 2 visualizza *----* (solo se nella Memory sono salvati valori corretti). Premendo il tasto  il display 2 visualizza *L oPd*. Confermare con il tasto . Il regolatore carica i nuovi valori e riparte.



Con regolatore non connesso all'alimentazione:

La memory card è dotata di batteria interna con autonomia per circa 1000 utilizzi (batteria a bottone 2032, sostituibile).

Inserire la memory card e premere il tasto di programmazione. Durante la scrittura dei parametri il led si accende rosso, al termine della procedura si accende verde. È possibile ripetere la procedura senza particolari attenzioni.

NB: non è possibile trasferire i parametri di uno strumento ad uno con codice differente: il LED rimane acceso rosso.



Aggiornamento Memory Card.







Per aggiornare i valori della Memory seguire il procedimento descritto nella prima modalità, impostando ---- sul display 2 in modo da non caricare i parametri sul regolatore¹⁷.

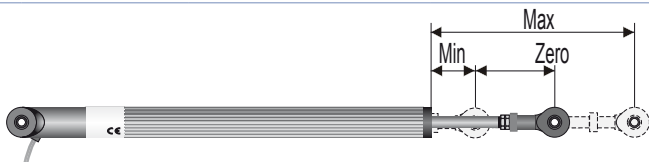
Entrare in configurazione e **variare almeno un parametro**. Uscendo dalla configurazione il salvataggio sarà automatico.

¹⁷ Nel caso in cui all'accensione il regolatore non visualizzi $\overline{0000}$ significa che non ci sono dati salvati nella Memory Card, ma è possibile ugualmente aggiornarne i valori.

7.9 Funzione Latch on

Per l'impiego con ingresso $P_{ob.1}$ (pot. 6 K Ω) e $P_{ob.2}$ (pot. 150 K Ω) e con ingressi normalizzati (0...10 V, 0...40 mV, 0/4...20 mA), è possibile associare il valore di inizio scala (parametro 6 $L_{ob.1}$) alla posizione di minimo del sensore e quello di fine scala (parametro 7 $u^{P.L.1}$) alla posizione di massimo del sensore (parametro 8 $L_{Att.}$ configurato come Set). È inoltre possibile fissare il punto in cui lo strumento visualizzerà 0 (mantenendo comunque il campo scala compreso tra $L_{ob.1}$ e $u^{P.L.1}$) tramite l'opzione di "zero virtuale" impostando u_{DS} oppure u_{D} in. nel parametro 8 $L_{Att.}$. Se si imposta u_{D} in. lo zero virtuale andrà reimpostato dopo ogni accensione dello strumento; se si imposta u_{DS} . lo zero virtuale resterà fisso una volta tarato. Impostando "dyn.L" (dynamic limits) permette di superare i limiti inferiore e superiore se in ingresso ci sono valori esterni al 0/4...20mA o 0...10V. Per utilizzare la funzione LATCH ON configurare come desiderato il parametro $L_{Att.}$ ¹⁸. Per la procedura di taratura fare riferimento alla seguente tabella:

	Premere	Effetto	Eseguire
1	 contemporaneamente	Esce dalla configurazione parametri. Il display 2 visualizza la scritta $L_{Att.}$.	Posizionare il sensore sul valore minimo di funzionamento (associato a $L_{ob.1}$).
2		Fissa il valore sul minimo. Il display visualizza $L_{ob.1}$.	Posizionare il sensore sul valore massimo di funzionamento (associato a $u^{P.L.1}$).
3		Fissa il valore sul massimo. Il display visualizza H_{IGH} .	Per uscire dalla procedura standard tenere premuto  . Nel caso di impostazione con "zero virtuale" posizionare il sensore nel punto di zero.
4		Fissa il valore di zero virtuale. Il display visualizza u_{IR} . NB: nel caso di selezione u_{D} in. la procedura al punto 4 va eseguita ad ogni ri-accensione.	Per uscire dalla procedura tenere premuto  .



¹⁸ La procedura di taratura parte uscendo dalla configurazione dopo aver variato il parametro.



7.10 Loop Break Alarm da ingresso T.A. (Trasformatore Amp.)

Permette di misurare la corrente sul carico per gestire un allarme in caso di malfunzionamento (con stadio di potenza in corto oppure sempre aperto). Il trasformatore amperometrico collegato ai morsetti 15 e 16 deve essere da 50 mA (tempo di campionamento 80 ms).

- Impostare sul parametro 47 $L.A.$ il valore di fondo scala in Ampere del trasformatore amperometrico.
- Impostare sul parametro 48 $L.b.A.t.$ la soglia di intervento in Ampere del Loop Break Alarm.
- Impostare sul parametro 49 $L.b.A.d.$ il tempo di ritardo per l'intervento del Loop Break Alarm.
- È possibile associare l'allarme ad un relè, impostando il parametro $AL. 1, AL. 2$ oppure $AL. 3$ come $L.b.A.$

Nel caso un teleruttore o relè allo stato solido dovesse restare sempre chiuso il regolatore segnala il guasto visualizzando $L.b.A.c.$ sul display 2 (alternativamente con il setpoint di comando).

Nel caso invece lo stadio di potenza dovesse restare sempre aperto, oppure la corrente sul carico fosse inferiore al valore impostato su $L.b.A.t.$, il regolatore visualizza sul display 2 $L.b.A.d.$ È possibile visualizzare la corrente assorbita in fase di chiusura dello stadio di potenza.

	Premere	Effetto	Eseguire
1		Questo tasto, in modo ciclico, permette di visualizzare sul display 2 percentuale di uscita, selezione auto / man, setpoint ed allarmi.	Premere  fino alla visualizzazione sul display 1 della scritta $AL.t.A.$ e sul display 2 della corrente in Ampere ($L.A. > 0$). Il valore è mantenuto anche quando non circola corrente sul carico.

Impostando sul parametro 48 $L.b.A.t.$ il valore 0 è possibile visualizzare la corrente assorbita senza mai generare il Loop Break Alarm.

7.11 Funzioni da Ingresso digitale

L'ATR243 integra alcune funzionalità relative all'ingresso digitale, che può essere abilitato utilizzando i parametri 59 $\alpha P. \Pi \alpha$. e 61 $d \zeta \zeta. \iota$.

- **Parametro 59 $\alpha P. \Pi \alpha$.**

NB: Utilizzando le seguenti impostazioni, il parametro 61 $d \zeta \zeta. \iota$ viene ignorato.

$\zeta \zeta. 5$.: Cambio setpoint a due soglie: con contatto aperto l'ATR243 regola su SET1; con contatto chiuso regola su SET2;


$\zeta \zeta. 5. \iota$.: Cambio setpoint a due soglie: la selezione del punto di lavoro viene fatta agendo con un impulso sull'ingresso digitale;

$\exists \zeta. 5. \iota$.: Cambio setpoint a tre soglie con impulso sull'ingresso digitale;

$4 \zeta. 5. \iota$.: Cambio setpoint a quattro soglie con impulso sull'ingresso digitale;

$t. r. E. 5$.: Funzione personalizzata;

$P. c. 5. 5$.: Ciclo pre-programmato (vedi par. 7.7).

I vari setpoint possono essere impostati durante il funzionamento premendo il tasto .

- **Parametro 61 $d \zeta \zeta. \iota$.**

NB: Le impostazioni su questo parametro sono considerate solo impostando $c \alpha n. t.$ oppure $P. r. c. y.$ sul parametro 59 $\alpha P. \Pi \alpha$.

$5 \zeta. 5 \zeta$.: Start / Stop; agendo sull'ingresso digitale il regolatore passa alternativamente da start a stop;

$r. n. n. o.$.: Run N.O. Il regolatore è in start solamente con ingresso chiuso;

$r. n. n. c.$.: Run N.C. Il regolatore è in start solamente con ingresso aperto;

$L. c. n. o.$.: Con ingresso chiuso blocca la lettura delle sonde;

$L. c. n. c.$.: Con ingresso aperto blocca la lettura delle sonde;

$t. u. n. E$.: Abilita/disabilita il Tuning se il parametro 57 $t. u. n. E$ è impostato su $\Pi \Pi n.$;

$A. \Pi \Pi. \iota$.: Se par. 60 $A. u. \Pi \Pi$. è impostato su $E. n.$ o $E. n. 5 \zeta$. agendo sull'ingresso il regolatore passa alternativamente da regolazione automatica a regolazione manuale;

$A. \Pi \Pi. c.$.: Se par. 60 $A. u. \Pi \Pi$. è impostato su $E. n.$ o $E. n. 5 \zeta$. l'ATR243 regola in automatico con ingresso aperto e in manuale con ingresso chiuso.

NB: le funzioni da ingresso digitale **NON** sono disponibili con sonde di tipo resistivo sul modello ATR243-20ABC.

7.12 Funzionamento in doppia azione (caldo / freddo)

L'ATR243 è adatto alla regolazione anche su impianti che prevedano un'azione combinata caldo-freddo.

L'uscita di comando deve essere configurata in P.I.D. caldo

($Pct.t. = HEAt$ e $P.b.$ maggiore di 0), e uno degli allarmi ($AL.1$, $AL.2$ oppure $AL.3$) deve essere configurato come $cool$.

L'uscita di comando va collegata all'attuatore responsabile dell'azione caldo, l'allarme comanderà invece l'azione refrigerante.

I parametri da configurare per il P.I.D. caldo sono:

$Pct.t. = HEAt$ Tipo azione uscita di comando (Caldo);

$P.b.$: Banda proporzionale azione caldo;

$t.i.$: Tempo integrale azione caldo ed azione freddo;

$t.d.$: Tempo derivativo azione caldo ed azione freddo;

$t.c.$: Tempo di ciclo azione caldo.

I parametri da configurare per il P.I.D. freddo sono (azione associata, per esempio, all'allarme 1):

$AL.1 = cool$ Selezione allarme 1 (Freddo);

$P.b.f.$: Moltiplicatore di banda proporzionale;

$ov.d.b.$: Sovrapposizione / Banda morta;

$co.t.c.$: Tempo di ciclo azione freddo.

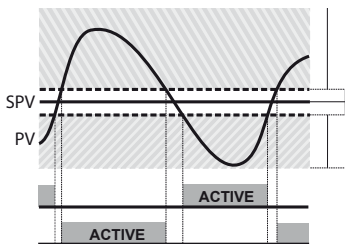
Il parametro $P.b.f.$ (che varia da 1.00 a 5.00) determina la banda proporzionale dell'azione refrigerante secondo la formula:

Banda proporzionale azione refrigerante = $P.b. \times P.b.f.$

Si avrà così una banda proporzionale per l'azione refrigerante che sarà uguale a quella dell'azione caldo se $P.b.f. = 1.00$, o 5 volte più grande se $P.b.f. = 5.00$.

Tempo integrale e Tempo derivativo sono gli stessi per entrambe le azioni.

Il parametro $ov.d.b.$ determina la sovrapposizione in percentuale tra le due azioni. Per gli impianti in cui l'uscita riscaldante e l'uscita refrigerante non devono mai essere attive contemporaneamente si configurerà una Banda morta ($ov.d.b. \leq 0$), viceversa si potrà configurare una sovrapposizione ($ov.d.b. > 0$).



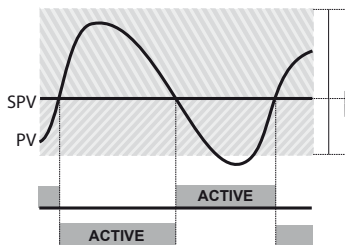
$P.b \times P.b.\bar{1}$. (COOL - FREDDO)

$R_{u.d.b.} < 0$

$P.b$ (HEAT - CALDO)

COMMAND OUTPUT (HEAT - CALDO)

ALARM OUTPUT (COOL - FREDDO)



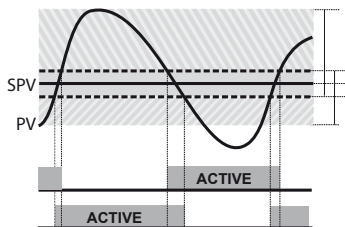
$P.b \times P.b.\bar{1}$. (COOL - FREDDO)

$R_{u.d.b.} = 0$

$P.b$ (HEAT - CALDO)

COMMAND OUTPUT (HEAT - CALDO)

ALARM OUTPUT (COOL - FREDDO)



$P.b \times P.b.\bar{1}$. (COOL - FREDDO)

$R_{u.d.b.} > 0$

$P.b$ (HEAT - CALDO)

COMMAND OUTPUT (HEAT - CALDO)

ALARM OUTPUT (COOL - FREDDO)

Il parametro $co.t.c.$ ha lo stesso significato del tempo di ciclo per l'azione caldo $t.c.$ Il parametro $coo.F.$ (fluido di raffreddamento) pre-seleziona il moltiplicatore di banda proporzionale $P.b.\Pi.$ ed il tempo di ciclo $co.t.c.$ del P.I.D. freddo in base al tipo di fluido refrigerante:

$coo.F.$	Tipo di fluido refrigerante	$P.b.\Pi.$	$co.t.c.$
Air	Aria	1.00	10
oil	Olio	1.25	4
H_2O	Acqua	2.50	2

Una volta selezionato il parametro $coo.F.$, i parametri $P.b.\Pi.$, $oud.b.$ e $co.t.c.$ possono essere comunque modificati.

8 Comunicazione Seriale

L'ATR243-21ABC-T con RS485 può ricevere e trasmettere dati via seriale tramite protocollo MODBUS RTU. Il dispositivo può essere configurato solo come Slave. Questa funzione permette il controllo di più regolatori collegati ad un sistema di supervisione. Ciascuno strumento risponderà ad un'interrogazione del Master solo se questa contiene l'indirizzo uguale a quello contenuto nel parametro $SL.Ad.$

Gli indirizzi permessi vanno da 1 a 254 e non devono esserci regolatori con lo stesso indirizzo sulla stessa linea.

L'indirizzo 255 può essere usato dal Master per comunicare con tutte le apparecchiature collegate (modalità broadcast), mentre con 0 tutti i dispositivi ricevono il comando, ma non è prevista alcuna risposta.

L'ATR243 può introdurre un ritardo (in millisecondi) della risposta alla richiesta del Master. Tale ritardo deve essere impostato sul parametro $72 SE.dE.$

Ad ogni variazione dei parametri lo strumento salva il valore in memoria EEPROM (100000 cicli di scrittura), mentre il salvataggio dei setpoint avviene con un ritardo di 10 secondi dall'ultima modifica.

NB: modifiche apportate a Word diverse da quelle riportate nella tabella seguente possono causare mal funzionamenti dello strumento.

Caratteristiche protocollo Modbus RTU

Baud-rate	Selezionabile da parametro 70 <i>bd.r.t.</i> :
	4.8 \pm 4.800 bit/Sec.
	9.6 \pm 9.600 bit/Sec.
	19.2 \pm 19.200 bit/Sec.
	28.8 \pm 28.800 bit/Sec.
	38.4 \pm 38.400 bit/Sec.
57.6 \pm 57.600 bit/Sec.	
Formato	8, N, 1 (8 bit, no parità, 1 stop)
Funzioni supportati	WORD READING (max 20 word) (0x03, 0x04)
	SINGLE WORD WRITING (0x06)
	MULTIPLE WORDS WRITING (max 20 word) (0x10)




Si riporta di seguito l'elenco di tutti gli indirizzi disponibili e le funzioni supportate:

RO	Read Only	R/W	Read / Write	WO	Write Only
----	-----------	-----	--------------	----	------------

Modbus Address	Descrizione	Read Only	Reset value
0	Tipo dispositivo	RO	EEPROM
1	Versione software	RO	EEPROM
5	Address slave	R/W	EEPROM
6	Versione boot	RO	EEPROM
50	Indirizzamento automatico	WO	-
51	Confronto codice impianto	WO	-
500	Caricamento valori di default (scrivere 9999)	R/W	0
510	Tempo salvataggio setpoint in eeprom (0-60 s)	R/W	10
999	Processo sottoposto al filtro in visualizzazione	RO	-
1000	Processo (gradi con decimo per sensori di temperatura; digit per sensori normalizzati)	RO	-
1001	Setpoint 1	R/W	EEPROM
1002	Setpoint 2	R/W	EEPROM
1003	Setpoint 3	R/W	EEPROM
1004	Setpoint 4	R/W	EEPROM
1005	Allarme 1	R/W	EEPROM
1006	Allarme 2	R/W	EEPROM
1007	Allarme 3	R/W	EEPROM
1008	Setpoint gradiente	RO	EEPROM

Modbus Address	Descrizione	Read Only	Reset value
1009	Stato relè (0 = Off, 1 = On): Bit 0 = Relè Q1 Bit 1 = Relè Q2 Bit 2 = Riservato Bit 3 = SSR	RO	0
1010	Percentuale uscita caldo (0-10000)	RO	0
1011	Percentuale uscita freddo (0-10000)	RO	0
1012	Stato allarmi (0 = Assente, 1 = Presente) Bit 0 = Allarme 1 Bit 1 = Allarme 2 Bit 2 = Allarme 3	RO	0
1013	Riarmo manuale: scrivere 0 per riarmare tutti gli allarmi. In lettura (0 = Non riarmabile, 1 = Riarmabile) Bit 0 = Allarme 1 Bit 1 = Allarme 2 Bit 2 = Allarme 3	WO	0
1014	Flags errori Bit 0 = Errore scrittura eeprom Bit 1 = Errore lettura eeprom Bit 2 = Errore giunto freddo Bit 3 = Errore processo (sonda) Bit 4 = Errore generico Bit 5 = Errore hardware Bit 6 = Errore L.B.A.O. Bit 7 = Errore L.B.A.C. Bit 8 = Errore tarature mancanti	RO	0
1015	Temperatura giunto freddo (gradi. decimi)	RO	-
1016	Start / Stop 0 = regolatore in STOP 1 = regolatore in START	R/W	0
1017	Lock conversion ON / OFF 0 = Lock conversion off 1 = Lock conversion on	R/W	0
1018	Tuning ON / OFF 0 = Tuning off 1 = Tuning on	R/W	0
1019	Selezione automatico / manuale 0 = Automatico 1 = Manuale	R/W	0

Modbus Address	Descrizione	Read Only	Reset value
1020	Corrente T.A. ON (ampere con decimo)	RO	-
1021	Corrente T.A. OFF (ampere con decimo)	RO	
1022	Tempo OFF LINE* (millisecondi)	R/W	
1023	Corrente istantanea (Ampere)	R/W	0
1024	Stato ingresso digitale	R/W	0
1025	Tuning sincronizzato per multizona 0 = Tuning OFF (Funzionamento normale del regolatore) 1 = Uscita comando OFF 2 = Uscita comando ON 3 = Start Tuning 4 = Fine Tuning e comando OFF (Portare la word 1025 al valore 0)	R/W	0
1099	Processo sottoposto al filtro in visualizzazione e alla selezione del punto decimale	RO	
1100	Processo con selezione del punto decimale	RO	
1101	Setpoint 1 con selezione del punto decimale	R/W	EEPROM
1102	Setpoint 2 con selezione del punto decimale	R/W	EEPROM
1103	Setpoint 3 con selezione del punto decimale	R/W	EEPROM
1104	Setpoint 4 con selezione del punto decimale	R/W	EEPROM
1105	Allarme 1 con selezione del punto decimale	R/W	EEPROM
1106	Allarme 2 con selezione del punto decimale	R/W	EEPROM
1107	Allarme 3 con selezione del punto decimale	R/W	EEPROM
1108	Setpoint gradiente con sel. del punto decimale	RO	EEPROM
1109	Percentuale uscita caldo (0-1000)	R/W	0
1110	Percentuale uscita caldo (0-100)	RO	0
1111	Percentuale uscita freddo (0-1000)	RO	0
1112	Percentuale uscita freddo (0-100)	RO	0
2001	Parametro 1	R/W	EEPROM
2002	Parametro 2	R/W	EEPROM
2072	Parametro 72	R/W	EEPROM
3000	Disabilitazione controllo macchina da seriale**	RO	0
3001	Prima word display 1 (ascii)	R/W	0
3002	Seconda word display 1 (ascii)	R/W	0
3003	Terza word display 1 (ascii)	R/W	0
3004	Quarta word display 1 (ascii)	R/W	0
3005	Quinta word display 1 (ascii)	R/W	0
3006	Sesta word display 1 (ascii)	R/W	0

Modbus Address	Descrizione	Read Only	Reset value
3007	Settima word display 1 (ascii)	R/W	0
3008	Ottava word display 1 (ascii)	R/W	0
3009	Prima word display 2 (ascii)	R/W	0
3010	Seconda word display 2 (ascii)	R/W	0
3011	Terza word display 2 (ascii)	R/W	0
3012	Quarta word display 2 (ascii)	R/W	0
3013	Quinta word display 2 (ascii)	R/W	0
3014	Sesta word display 2 (ascii)	R/W	0
3015	Settima word display 2 (ascii)	R/W	0
3016	Ottava word display 2 (ascii)	R/W	0
	Word LED		
	Bit 0 = LED C1		
	Bit 1 = LED C2		
	Bit 2 = LED A1		
3017	Bit 3 = LED A2	R/W	0
	Bit 4 = LED A3		
	Bit 5 = LED MAN		
	Bit 6 = LED TUN		
	Bit 7 = LED REM		
	Word tasti		
	(scrivere 1 per assumere il controllo dei tasti)		
3018	Bit 0 = 	R/W	0
	Bit 1 = 		
	Bit 2 = 		
	Word relè seriale		
3019	Bit 0 = Relè Q1	R/W	0
	Bit 1 = Relè Q2		
	Bit 2 = Relè Q3		
3020	Word SSR seriale (0 = Off, 1 = On)	R/W	0
3021	Word uscita 0...10 V seriale (0...10000)	R/W	0
3022	Word uscita 4...20 mA seriale (0...10000)	R/W	0

* Se vale 0 il controllo è disabilitato. Se diverso da 0, è "Il tempo massimo che può trascorrere tra due interrogazioni senza che il regolatore si porti in Off-Line". In Off-Line il regolatore va in stato di Stop, disabilita l'uscita di comando, ma mantiene gli allarmi attivi.












** Con 1 su questa word, si annullano gli effetti della scrittura su tutti gli indirizzi Modbus da 3001 a 3022. Il controllo ritorna al regolatore.



Modbus Address	Descrizione	Read Only	Reset value
3023	Word stato relè in caso di off-line (solo se controllati da seriale) Bit 0 = Relè Q1 Bit 1 = Relè Q2 Bit 2 = Relè Q3	R/W	0
3024	Word stato uscita SSR / 0...10 V / 4...20 mA in caso di off-line (solo se controllati da seriale) (0...10000)	R/W	0
3025	Word processo seriale. Impostando il parametro 54 è possibile mediare il processo remoto	R/W	0
4001	Parametro 1***	R/W	EEPROM
4002	Parametro 2***	R/W	EEPROM
4072	Parametro 72***	R/W	EEPROM

9 Configurazione

9.1 Modifica parametro di configurazione






Per parametri di configurazione vedi par. 10.

	Premere	Effetto	Eseguire
1	 per 3 secondi	Su display 1 compare 0000 con la 1° cifra lampeggiante, mentre sul display 2 compare PASS .	
2	 o 	Si modifica la cifra lampeggiante si passa alla successiva con il tasto  .	Inserire la password 1234 .
3	 per conferma	Su display 1 compare il primo parametro e sul secondo il valore.	
4	 o 	Scorre i parametri.	
5	  o 	Si incrementa o decrementa il valore visualizzato tenendo premuto prima  e poi un tasto freccia.	Inserire il nuovo dato che verrà salvato al rilascio dei tasti. Per variare un altro parametro tornare al punto 4.

	Premere	Effetto	Eeguire
6	 +  contemporaneamente	Fine variazione parametri di configurazione. Il regolatore esce dalla programmazione.	

9.2 Caricamento valori di default

Questa procedura permette di ripristinare le impostazioni di fabbrica dello strumento.

	Premere	Effetto	Eeguire
1	 per 3 secondi	Su display 1 compare <code>0000</code> con la 1° cifra lampeggiante, mentre sul display 2 compare <code>PASS</code> .	
2	 o 	Si modifica la cifra lampeggiante si passa alla successiva con il tasto  .	Inserire la password <code>9999</code> .
3	 per conferma	Lo strumento carica le impostazioni di fabbrica.	Spegnere e riaccendere lo strumento.

*** I parametri modificati usando gli indirizzi seriali dal 4001 al 4072, vengono salvati in eeprom solamente dopo 10" dall'ultima scrittura di uno dei parametri.

10 Tabella parametri di configurazione

L'elenco dei parametri sotto riportato è completo; alcuni di questi non appariranno sui modelli che non dispongono delle relative risorse Hardware.

1 **Output Command Output**

selezione tipo uscita di comando (vedi tabelle sottostanti)

c. o1 **Default** (necessario per utilizzo funzione di ritrasmissione di processo e set con uscita Volt / mA)

c. o2 Comando su uscita relè Q2¹⁹

c. SSR Comando in tensione per SSR²⁰

c. uAL. Comando servo-valvole a loop aperto¹⁹

c. 4.20 Comando con segnale 4...20 mA²⁰

c. 0.20 Comando con segnale 0...20 mA²⁰

c. 0.10 Comando con segnale 0...10 V²⁰

ATR243-20ABC

COMANDO

ALLARME 1

c. o1	Q1	Q2
c. o2	Q2	Q1
c. SSR	SSR	Q1
c. uAL.	Q1 (apri) / Q2 (chiudi)	-
c. 4.20	4 ... 20 mA	Q1
c. 0.20	0 ... 20 mA	Q1
c. 0.10	0 ... 10 V	Q1

ATR243-21ABC-T

COMANDO

ALLARME 1

ALLARME 2

c. o1	Q1	Q2	SSR
c. o2	Q2	Q1	SSR
c. SSR	SSR	Q1	Q2
c. uAL.	Q1 (apri) / Q2 (chiudi)	SSR	-
c. 4.20	4 ... 20 mA	Q1	Q2
c. 0.20	0 ... 20 mA	Q1	Q2
c. 0.10	0 ... 10 V	Q1	Q2

¹⁹ Solo su ATR243-20ABC non impostare se si utilizza la funzione di ritrasmissione del processo.

²⁰ Non impostare mai se si utilizza la funzione di ritrasmissione del processo.

ATR243-31ABC

	COMANDO	ALLARME 1	ALLARME 2	ALLARME 3
<i>c. a1</i>	Q1	Q2	Q3	SSR
<i>c. a2</i>	Q2	Q1	Q3	SSR
<i>c. SSR</i>	SSR	Q1	Q2	Q3
<i>c. uAL.</i>	Q2 (apri) / Q3 (chiudi)	Q1	SSR	-
<i>c. 4.20</i>	4 ... 20 mA	Q1	Q2	Q3
<i>c. 0.20</i>	0 ... 20 mA	Q1	Q2	Q3
<i>c. 0.10</i>	0 ... 10 V	Q1	Q2	Q3

2 *SEn.* Sensor

Configurazione ingresso analogico/selezione sensore

<i>t.c.f</i>	Tc-K (Default)	-260 °C ... 1360 °C
<i>t.c.S</i>	Tc-S	-40 °C ... 1760 °C
<i>t.c.r</i>	Tc-R	-40 °C ... 1760 °C
<i>t.c.J</i>	Tc-J	-200 °C ... 1200 °C
<i>Pt</i>	Pt100	-200 °C ... 600 °C
<i>Pt I</i>	Pt100	-200 °C ... 140 °C
<i>n i</i>	Ni100	-60 °C ... 180 °C
<i>n t c</i>	NTC10K	-40 °C ... 125 °C
<i>P t c</i>	PTC1K	-50 °C ... 150 °C
<i>P t 5</i>	Pt500	-100 °C ... 600 °C
<i>P t 1 t</i>	Pt1000	-100 °C ... 600 °C
<i>0.10</i>	0 ... 10 Volt	
<i>0.20</i>	0 ... 20 mA	
<i>4.20</i>	4 ... 20 mA	
<i>0.40</i>	0 ... 40 mVolt	
<i>P o t. 1</i>	Potenzimetro max. 6 KOhm (Vedi par. 7.9)	
<i>P o t. 2</i>	Potenzimetro max. 150 KOhm (Vedi par. 7.9)	
<i>t.A.</i>	T.A. con secondario 50 mA (solo ATR243-21/31ABC)	

3 *d.P.* Decimal Point

Seleziona il tipo di decimale visualizzato

0	Default
<i>0.0</i>	1 Decimale
<i>0.00</i>	2 Decimali
<i>0.000</i>	3 Decimali

4 *Lo.L.S.* **Lower Limit Setpoint**

Limite inferiore impostabile per il setpoint

-999...+9999 [digit¹⁷] (gradi.decimi per sensori di temperatura), **Default:** 0.

5 *u.P.L.S.* **Upper Limit Setpoint**

Limite superiore impostabile per il setpoint

-999...+9999 [digit¹⁷] (gradi.decimi per sensori di temperatura),

Default: 1750.

6 *Lo.L.i* **Lower Linear Input**

Limite inferiore range AN1 solo per normalizzati. Es: con ingresso 4...20 mA questo parametro assume il valore associato a 4 mA

-999 bis +9999 [digit¹⁷], **Default:** 0.

7 *u.P.L.i* **Upper Linear Input**

Limite superiore range AN1 solo per normalizzati. Es: con ingresso 4...20 mA questo parametro assume il valore associato a 20 mA

-999 bis +9999 [digit¹⁷], **Default:** 1000.

8 *LAEC* **Latch On Function**

Impostazione automatica dei limiti per ingressi normalizzati e potenziometri. (vedi par. 7.9)

d.i.s. Disabilitato (**Default**)

Std. Standard

u.0St. Zero virtuale memorizzato

u.0 in Zero virtuale allo Start

dYn.L Permette di superare i limiti inferiore e superiore se in ingresso ci sono valori esterni al 0/4...20mA o 0...10V.

9 *o.cAL* **Offset Calibration**

Calibrazione offset. Valore che si somma o sottrae al processo visualizzato (es: normalmente corregge il valore di temperatura ambiente).

-999...+1000 [digit¹⁷] per sensori normalizzati e potenziometri.

-200.0...+100.0 (gradi.decimi per sensori di temperatura),

Default 0.0.

10 *G.cAL.* **Gain Calibration**

Calibrazione guadagno AI1. Valore che si moltiplica al processo per eseguire calibrazione sul punto di lavoro.

-99.9%...+100.0%, **Default:** 0.0.

es: per correggere la scala di lavoro da 0...1000°C che visualizza 0...1010°C, fissare il parametro a -1.0

11 *Act.t.* **Action type**

HEAt Caldo (N.A.) (**Default**)

cool Freddo (N.C.)

H.o.o.S. Blocca comando sopra SPV. Es: uscita di comando disabilitata al raggiungimento del setpoint anche con valore di P.I.D. diverso da zero.

12 *c. rE.* **Command Reset**

Tipo di riarmo del contatto di comando (sempre automatico in funzionamento P.I.D.)

rE. Riarmo automatico (**Default**)

rE. Reset manuale

rE.S. Reset manuale memorizzato (mantiene lo stato del relè anche dopo un eventuale mancanza di alimentazione)

13 *c. S.E.* **Command State Error**

Stato del contatto per l'uscita di comando in caso di errore

c.o. Contatto aperto (**Default**)

c.c. Contatto chiuso

14 *c. Ld.* **Command Led**

Definisce lo stato del led OUT1 in corrispondenza del relativo contatto

c.o. Acceso a contatto aperto

c.c. Acceso a contatto chiuso (**Default**)

15 *c. Hyst.* **Command Hysteresis**

Isteresi in ON/OFF o banda morta in P.I.D.

-999...+999 [digit¹⁷] (gradi.decimi per sensori di temperatura),

Default 0.0.

16 c. dE. Command Delay

Ritardo comando (solo in funzionamento ON / OFF). In caso di servo valvola funziona anche in P.I.D. e rappresenta il ritardo tra l'apertura e la chiusura dei due contatti.

-180...+180 secondi (decimi di secondo in caso di servo valvola).

Negativo: ritardo in fase di spegnimento.

Positivo: ritardo in fase di accensione. **Default:** 0.

17 c. SP. Command Setpoint Protection

Consente o meno di variare il valore del setpoint di comando

FrEE Modificabile dall'utente (**Default**)

Ldct Protetto

18 P.b. Proportional Band

Banda proporzionale. Inerzia del processo in unità (es: se temperatura in °C)

0 ON / OFF se Δt uguale a 0 (**Default**)

1-9999 [digit²¹] (gradi per sensori di temperatura)

19 t. i. Integral Time

Tempo integrale. Inerzia del processo in secondi.

0.0-999.9 secondi (0 = integrale disabilitato), **Default** 0.0

20 t. d. Derivative Time

Tempo derivativo. Normalmente $\frac{1}{4}$ del tempo integrale.

0.0-999.9 secondi (0 = derivativo disabilitato), **Default** 0.0

21 t. c. Cycle Time

Tempo di ciclo (per P.I.D. su teleruttore 10 / 15 sec, per P.I.D. su SSR 1 sec.) o tempo servo-motore (valore dichiarato da produttore)

1-300 secondi (**Default:** 10)

22 o.PoL. Output Power Limit

Seleziona il valore massimo per la percentuale dell'uscita di comando 0...100%, **Default:** 100%.

Es: con c.out selezionato 0...10 V e impostazione su o.PoL. al 90%, l'uscita di comando può variare da un minimo di 0 V al massimo di 9 V.

²¹ La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro SEr. e del parametro d.P.

23 AL.1 Alarm 1

Selezione allarme 1. L'intervento dell'allarme è associato a AL1. (vedi par. 11)

d.i.S. Disabilitato (**Default**)

R.AL. Assoluto / soglia, riferito al processo

b.AL. Allarme di banda

H.d.AL. Allarme di deviazione superiore

L.d.AL. Allarme di deviazione inferiore

R.c.AL. Assoluto / soglia, riferito al setpoint di comando

St.AL. Allarme di stato (attivo in Run / Start)

cool Azione freddo (cooling) (vedi par. 7.12)

L.b.A. Allarme di stato "controllo carico" (Loop Break Alarm)

Es: controlla lo stato dei contattori / SSR o delle resistenze

24 RI.S.O Alarm 1 State Output

Contatto uscita allarme 1 e tipo intervento.

n.o. S. (N.O. Start) Normalmente aperto, operativo dallo start (**Default**)

n.c. S. (N.C. Start) Normalmente chiuso, operativo dallo start

n.o. t. (N.O. Threshold) Normalmente aperto, operativo al raggiungimento dell'allarme²²

n.c. t. (N.C. Threshold) Normalmente chiuso, operativo al raggiungimento dell'allarme²²

25 RI.r.E. Alarm 1 Reset

Tipo di reset del contatto dell'allarme 1

Rr.E. Automatic Reset (**Default**)

Pr.E. Reset manuale (riarmo/reset manuale da tastiera) 

Pr.E.S. Reset Manuale memorizzato (mantiene lo stato del relè anche dopo un eventuale mancanza di alimentazione)

26 RI.S.E. Alarm 1 State Reset

Stato del contatto per l'uscita di allarme 1 in caso di errore

c.o. Contatto aperto (**Default**)

c.c. Contatto chiuso

27 RI.L.d. Alarm 1 Led

Definisce lo stato del led OUT2 in corrispondenza del relativo contatto

c.o. Acceso a contatto aperto

c.c. Acceso a contatto chiuso (**Default**)

²² All'accensione, l'uscita è inibita se lo strumento è in condizione di allarme. Si attiva solo quando rientrato dalla condizione d'allarme, questa si ripresenta.

28 *R.1.HY.* Alarm 1 Hysteresis

Isteresi allarme 1

-999...+999 [digit²³] (gradi.decimi per sensori di temperatura), **Default:** 0.0.

29 *R.1.dE.* Alarm 1 Delay

Ritardo allarme 1. -180...+180 secondi. **Default:** 0.

Negativo: ritardo in fase di uscita dall'allarme.

Positivo: ritardo in fase di entrata dell'allarme.

30 *R.1.SP.* Alarm 1 Setpoint Protection

Protezione set allarme 1. Non consente all'utente di variare il setpoint

FrEE Modificabile dall'utente (**Default**)

Loct Protetto

HiIdE Protetto e non visualizzato

31 *AL. 2* Alarm 2

Selezione allarme 2. L'intervento dell'allarme è associato a AL2. (vedi par. 11)

d.iS. Disabilitato (**Default**)

R.AL. Assoluto / soglia, riferito al processo

b.AL. Allarme di banda

H.d.AL. Allarme di deviazione superiore

L.d.AL. Allarme di deviazione inferiore

R.c.AL. Assoluto / soglia, riferito al setpoint di comando

St.AL. Allarme di stato (attivo in Run / Start)

cooL Azione freddo (cooling) (vedi par. 7.12)

L.b.AL. Allarme di stato "controllo carico" (Loop Break Alarm)

Es: controlla lo stato dei contattori / SSR o delle resistenze

32 *R.2.S.o.* Alarm 2 State Output

Contatto uscita allarme 2 e tipo intervento

n.o. S. (N.O. Start) Normalmente aperto, operativo dallo start (**Default**)

n.c. S. (N.C. Start) Normalmente chiuso, operativo dallo start

n.o. t. (N.O. Threshold) Normalmente aperto, operativo al raggiungimento dell'allarme²⁴

n.c. t. (N.C. Threshold) Normalmente chiuso, operativo al raggiungimento dell'allarme²⁴

²³ La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro *SEn.* e del parametro *d.P.*

²⁴ All'accensione, l'uscita è inibita se lo strumento è in condizione di allarme. Si attiva solo quando rientrato dalla condizione d'allarme, questa si ripresenta.

33 *AL.rE.* Alarm 2 Reset

Tipo di riarmo del contatto dell'allarme 2.

ArE. Reset automatico (**Default**)

MrE. Reset manuale (riarmo/reset manuale da tastiera) 

MrE.S. Reset manuale memorizzato (mantiene lo stato del relè anche dopo un eventuale mancanza di alimentazione)

34 *AL.S.E.* Alarm 2 State Error

Stato del contatto per l'uscita di allarme 2 in caso di errore.

c.o. Contatto aperto (**Default**)

c.c. Contatto chiuso

35 *AL.Ld.* Alarm 2 Led

Definisce lo stato del led OUT2 in corrispondenza del relativo contatto.

c.o. Acceso a contatto aperto

c.c. Acceso a contatto chiuso (**Default**)

36 *AL.HY.* Alarm 2 Hysteresis

-999...+999 [digit²⁵] (gradi.decimi per sensori di temperatura), **Default**: 0.0.

37 *AL.d.E.* Alarm 2 Delay

-180...+180 secondi. Negativo: ritardo in fase di uscita dall'allarme.

Positivo: ritardo in fase di entrata dell'allarme. **Default**: 0.

38 *AL.S.P.* Alarm 2 Setpoint Protection

Non consente all'operatore di variare il valore impostato.

FrEE Modificabile dall'utente (**Default**)

Loct Protetto

HiIdE Protetto e non visualizzato

39 *AL.3* Alarm 3

Selezione allarme 3. L'intervento dell'allarme è associato a AL3. (vedi par. 11)

d.iS. Disabilitato (**Default**)

A. AL. Assoluto / soglia, riferito al processo

b. AL. Allarme di banda

H.d.AL. Allarme di deviazione superiore

L.d.AL. Allarme di deviazione inferiore

R.c.AL. Assoluto / soglia, riferito al setpoint di comando

²⁵ La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro *SEn.* e del parametro *d.P.*

- St.AL.* Allarme di stato (attivo in Run / Start)
cool Azione freddo (cooling) (vedi par. 7.12)
L.b.AL. Allarme di stato "controllo carico" (Loop Break Alarm).
 Es: controlla lo stato dei contattori / SSR o delle resistenze

40 *R.3.S.O.* Alarm 3 State Output

Contatto uscita allarme 3 e tipo intervento.

- n.o. S.* (N.O. Start) Normalmente aperto, operativo dallo start (**Default**)
n.c. S. (N.C. Start) Normalmente chiuso, operativo dallo start
n.o. L. (N.O. Threshold) Normalmente aperto, operativo al raggiungimento dell'allarme²⁶
n.c. L. (N.C. Threshold) Normalmente chiuso, operativo al raggiungimento dell'allarme²⁶

41 *R.3.R.E.* Alarm 3 Reset

Tipo di riarmo del contatto dell'allarme 3.

- Rr.E.* Reset automatico (**Default**)
Mr.E. Reset manuale (riarmo/reset manuale da tastiera)
Pr.E. Reset manuale memorizzato (mantiene lo stato del relè anche dopo un eventuale mancanza di alimentazione)

42 *R.3.S.E.* Alarm 3 State Error

Stato del contatto per l'uscita di allarme 3 in caso di errore.

- c.o.* Contatto aperto (**Default**)
c.c. Contatto chiuso

43 *R.3.L.d.* Alarm 3 LED

Definisce lo stato del led OUT3 in corrispondenza del relativo contatto.

- c.o.* Acceso a contatto aperto
c.c. Acceso a contatto chiuso (**Default**)

44 *R.3.H.Y.* Alarm 3 Hysteresis

Isteresi allarme 3

-999...+999 [digit²⁷] (gradi.decimi per sensori di temperatura), **Default**: 0.0.

²⁶ All'accensione, l'uscita è inibita se lo strumento è in condizione di allarme. Si attiva solo quando rientrato dalla condizione d'allarme, questa si ripresenta.

²⁷ La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro *SEn.* e del parametro *d.P.*

45 *R.3.dE.* Alarm 3 Delay

Ritardo allarme 3. -180...+180 secondi. **Default:** 0.

Negativo: ritardo in fase di uscita dall'allarme.

Positivo: ritardo in fase di entrata dell'allarme.

46 *R.3.S.P.* Alarm 3 Setpoint Protection

Protezione set allarme 3. Non consente all'operatore di variare il valore impostato.

FrEE Modificabile dall'utente (**Default**)

Loct Protetto

Hide Protetto e non visualizzato

47 *t.R.* Amperometric Transformer

Abilitazione e range di fondo-scala del trasformatore amperometrico.

0 Disabilitato.

1-200 Ampere

Default: 0

48 *L.b.A.t.* Loop Break Alarm Threshold

Soglia di intervento del Loop Break Alarm.

0.0-200.0 Ampere. **Default:** 50.0

49 *L.b.A.d.* Loop Break Alarm Delay

Tempo di ritardo per l'intervento del Loop Break Alarm.

00.00-60.00 mm.ss

(Default: 01.00)

50 *COO.F.* Cooling Fluid

Tipo di fluido refrigerante in modalità P.I.D. caldo / freddo

Air Aria (**Default**)

Oil Olio

H2O Acqua

51 *P.b.M.* Proportional Band Multiplier

Moltiplicatore di banda proporzionale. La banda proporzionale per l'azione freddo è data dal valore del parametro 18 moltiplicato per questo valore.

1.00-5.00 (Default: 1.00)

52 *o.u.d.b.* **Overlap / Dead Band**

Sovrapposizione / Banda Morta. In modalità P.I.D. caldo / freddo (doppia azione) definisce la combinazione di banda morta per l'azione di riscaldamento e raffreddamento.

-20.0-50.0% del valore di banda proporzionale (**Default: 0**).

Negativo indica il valore di banda morta, positivo significa la sovrapposizione.

53 *c.o.t.c.* **Cooling Cycle Time**

Tempo ciclo per uscita refrigerante.

1-300 secondi, **Default: 10**.

54 *c.F.Lt.* **Conversion Filter**

Filtro ADC: numero di letture del sensore di ingresso per il calcolo della media che definisce il valore del processo. **NB:** con l'aumento delle medie rallenta la velocità del loop di controllo.

1. *d.i.s.* Disabilitato

2. *5.n.* Media con 2 campionamenti

3. *5.n.* Media con 3 campionamenti

4. *5.n.* Media con 4 campionamenti

5. *5.n.* Media con 5 campionamenti

6. *5.n.* Media con 6 campionamenti

7. *5.n.* Media con 7 campionamenti

8. *5.n.* Media con 8 campionamenti

9. *5.n.* Media con 9 campionamenti

10. *5.n.* Media con 10 campionamenti (**Default**)

11. *5.n.* Media con 11 campionamenti

12. *5.n.* Media con 12 campionamenti

13. *5.n.* Media con 13 campionamenti

14. *5.n.* Media con 14 campionamenti

15. *5.n.* Media con 15 campionamenti

55 c.Frq. Conversion Frequency

Frequenza di campionamento del convertitore analogico-digitale.

NB: Aumentando la velocità di conversione diminuisce la stabilità di lettura (es: per transistori veloci come la pressione consigliabile aumentare la frequenza di campionamento).

242H. 242 Hz (Massima velocità di conversione)

123H. 123 Hz

62 H. 62 Hz

50 H. 50 Hz

39 H. 39 Hz

33.2H. 33.2 Hz

19.6H. 19.6 Hz

16.7H. 16.7 Hz (**Default**) Ideale per filtraggio disturbi 50 / 60 Hz

12.5H. 12.5 Hz

10 H. 10 Hz

8.33H. 8.33 Hz

6.25H. 6.25 Hz

4.17H. 4.17 Hz (Minima velocità di conversione)

56 u.FLT. Visualization Filter

Filtro in visualizzazione. Rallenta l'aggiornamento del valore di processo visualizzato sul display per facilitarne la lettura.

d. 5. Disabilitato e filtro a "forchetta" (massima velocità di aggiornamento display) (**Default**)

F. 1.0r. Filtro del primo ordine con filtro a "forchetta"

2. 5.0. Media con 2 campionamenti

3. 5.0. Media con 3 campionamenti

4. 5.0. Media con 4 campionamenti

5. 5.0. Media con 5 campionamenti

6. 5.0. Media con 6 campionamenti

7. 5.0. Media con 7 campionamenti

8. 5.0. Media con 8 campionamenti

9. 5.0. Media con 9 campionamenti

10. 5.0. Media con 10 campionamenti (massimo rallentamento di aggiornamento display)

noLL Disabilitato senza filtro a "forchetta"

F. 0. 2 Filtro del primo ordine

57 *tunE* Tune

Selezione tipo autotuning. (Vedi par. 7.2)

d iS. Disabilitato (**Default**)

AutO Automatico (Calcolo parametri P.I.D. all'accensione e al variare del set)

MAN. Manuale (Lanciato dai tasti o da ingresso digitale)

Sync. Sincronizzato [Vedere word modbus 1025 (solo ATR243-21ABC-T)]

58 *S.d.t.u.* Setpoint Deviation Tune

Imposta la deviazione dal setpoint di comando come soglia usata dall'autotuning, per il calcolo dei parametri P.I.D.

0-5000 [digit²⁸] (decimi di grado se temperatura), **Default**: 10.

59 *oP.No.* Operating Mode

Selezione funzionamento. (vedi par. 7.07 e 7.11)

cont. Regolatore (**Default**)

Pr.cY. Ciclo pre-programmato

2t.S. Cambio set da ingresso digitale

2t.S. i. Cambio set da ingresso digitale con comando ad impulso

3t.S. i. Cambio di 3 set da ingresso digitale con comando ad impulso

4t.S. i. Cambio di 4 set da ingresso digitale con comando ad impulso

t.rES. Time reset (**funzione personalizzata**)

P.c.S.S. Ciclo pre-programmato con Start / Stop solo da ingresso digitale

S.S.cY Come *Pr.cY.*, ma con alcune varianti)

60 *Aut.MAN.* Automatic / Manual

Abilita la selezione automatico/manuale. (Vedi par. 7.6)

d iS. Disabilitato (**Default**)

En. Abilitato

En.St. Abilitato con memoria

²⁸ La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro *SEn.* e del parametro *d.P.*

61 *dGt. i.* **Digital Input**

Funzionamento ingresso digitale (selezione P59 deve essere *cont.* oppure *Pr.cy.*). (Vedi par. 7.11)

d iS. Disabilitato (**Default:** 0)

St.St. Start / Stop del ciclo pre-programmato

rn.no. Run N.O. (abilita regolazione con contatto normalmente aperto)

rn.nc. Run N.C. (abilita regolazione con contatto normalmente chiuso)

L.c.n.o. Lock conversion N.O. (funzione mantenimento visualizzazione)

L.c.n.c. Lock conversion N.C. (stop conversion and display value with N.C.)

tunE Tune (abilita l'auto-tuning manualmente)

A.MA. i. Auto manual impulsive

A.MA.c Automatic manual contact

62 *GrAd.* **Gradient**

Gradiente di salita per Soft-Start o ciclo pre-programmato.

0 Disabilitato


1-9999 [Digit/hour²⁹] (gradi/ora con visualizzazione in decimi per sensori di temperatura), **Default:** 0.

63 *MA.t.i.* **Maintenance Time**

Tempo mantenimento per ciclo pre-programmato

00.00-24.00 hh.mm. **Default:** 00.00

64 *U.M.C.P.* **User Menu Cycle Programmed**

Permette di modificare gradiente di salita e tempo di mantenimento dal menù utente, in funzionamento ciclo pre-programmato 

d iS. Disabilitato (**Default**)

GrAd. Solo gradiente

MA.t. i. Solo tempo di mantenimento

ALL Sia gradiente che tempo di mantenimento

65 *U.i.ty.* **Visualization Type**

Definisce la visualizzazione per il display 1 e 2.

1.P.2.S. 1 Processo, 2 Setpoint (**Default**)

1.P.2.H. 1 Processo, 2 si spegne dopo 3 sec.

1.S.2.P. 1 Setpoint, 2 Processo

1.S.2.H. 1 Setpoint, 2 si spegne dopo 3 sec.

1.P.2.A. 1 Processo, 2 Ampere (da ingresso T.A.)

²⁹ La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro *SEn.* e del parametro *d.P.*

66 dEGr. Degree

Selezione tipo gradi

°C Gradi Centigradi (Default)

°F Gradi Fahrenheit

67 rEtr. Retransmission

Ritrasmissione per uscita 0-10 V o 4...20 mA (Selezionare Jumper JP5, JP7 e JP9). Parametri 68 e 69 definiscono il limite inf. e sup. della scala di funzionamento.

d iS. Disabilitato

uo. P. Ritrasmette il processo in Volt

mA. P. Ritrasmette il processo in mA

uo. c. Ritrasmette il setpoint di comando in Volt

mA. c. Ritrasmette il setpoint di comando in mA

uo.o.P. Volt uscita percentuale comando

mA.o.P. mA uscita percentuale comando

uo.A.1 Volt setpoint di allarme 1

mA.A.1 mA setpoint di allarme 1

uo.A.2 Volt setpoint di allarme 2

mA.A.2 mA setpoint di allarme 2

uo.t.A. Volt T.A.

mA.t.A. mA T.A.

68 Lo.Lr. Lower Limit Retransmission

Limite inferiore range ritrasmissione uscita Volt/mA

-999...+9999 [digit³⁰] (gradi.decimi per sensori di temperatura), **Default: 0.**

69 uP.Lr. Upper Limit Retransmission

Limite superiore range ritrasmissione uscita Volt/mA.

-999...+9999 [digit²⁶] (gradi.decimi per sensori di temperatura), **Default: 1000.**

70 bd.r.t. Baud Rate

Selezione il baud rate per la comunicazione seriale

4.8 t 4.800 Bit/s

9.6 t 9.600 Bit/s

19.2t 19.200 Bit/s (Default)

28.8t 28.800 Bit/s

39.4t 39.400 Bit/s

57.6t 57.600 Bit/s

³⁰ La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro SEr. e del parametro d.P.

71 *SL.Ad.* Slave Address

Seleziona l'indirizzo dello slave per la comunicazione seriale.

1 – 254. **Default:** 254

72 *SE.dE.* Serial Delay

Seleziona il ritardo seriale

0 – 100 millisecondi. **Default:** 20

73 *LL.o.P.* Lower Limit Output Percentage

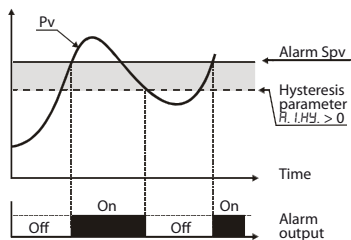
Seleziona il valore minimo per la percentuale dell'uscita di comando.

0 – 100%, **Default:** 0%.

Es: con *c.out* selezionato 0...10 V e impostazione su *LL.o.P.* al 10%, l'uscita di comando può variare da un minimo di 1 V al massimo di 10 V.

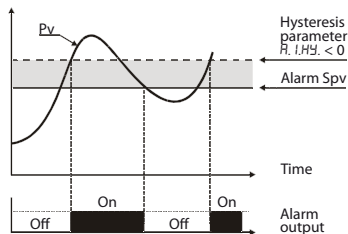
11 Modi d'intervento allarme

Allarme assoluto o allarme di soglia (selezione *R. AL.*)



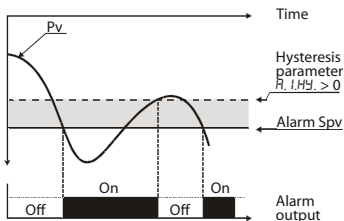
Allarme assoluto con regolatore in funzionamento **caldo** (par. 11 *Rct.t.* selezionato *HEAt*) e valore di isteresi maggiore di "0" (par. 28 *R.I.H.Y.* > 0).

NB²⁷



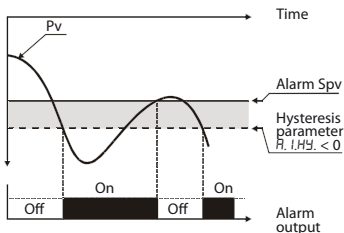
Allarme assoluto con regolatore in funzionamento **caldo** (par. 11 *Rct.t.* selezionando *HEAt*) e valore di isteresi minore di "0" (par. 28 *R.I.H.Y.* < 0).

NB²⁷



Allarme assoluto con regolatore in funzionamento **freddo** (par. 11 *AcL.L.* selezionando *HEAL*) e valore di isteresi maggiore di "0" (par. 28 *A.I.Hy.* > 0).

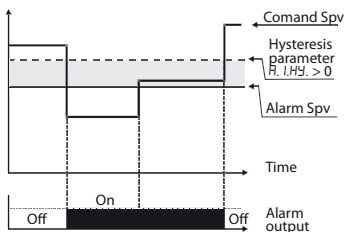
NB²⁷



Allarme assoluto con regolatore in funzionamento **freddo** (par. 11 *AcL.L.* selezionato *COOL*) e valore di isteresi minore di "0" (par. 28 *A.I.Hy.* < 0).

NB²⁷

Allarme assoluto o allarme di soglia riferito al setpoint di comando (selezione *A.C.AL.*)

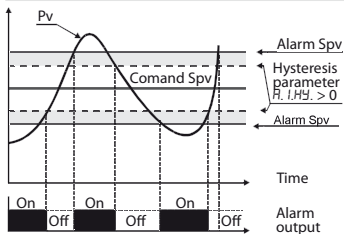


Allarme assoluto riferito al set di comando, con regolatore in funzionamento **caldo** (par. 11 *AcL.L.* selezionando *HEAL*) e valore di isteresi maggiore di "0" (par. 28 *A.I.Hy.* > 0).

Il set di comando può essere variato con la pressione dei tasti freccia da frontale o con comandi su porta seriale RS485.

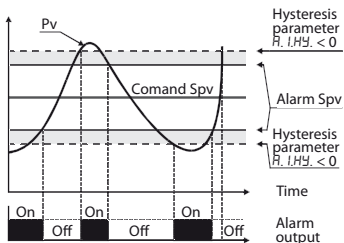
NB²⁷

Allarme di Banda (selezione *b. RL*)



Allarme di banda valore di isteresi maggiore di "0" (par. 28 > 0).

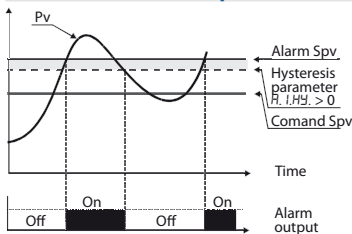
NB²⁷



Allarme di banda valore di isteresi minore di "0" (par. 28 $R.I.HY. < 0$).

NB³¹

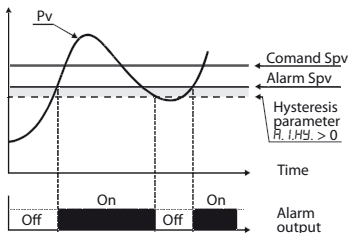
Allarme deviazione superiore (selezione *H.d.RL*)



Allarme di deviazione superiore valore di setpoint allarme maggiore di "0" e valore di isteresi maggiore di "0" (par. 28 $R.I.HY. > 0$).

NB²⁸

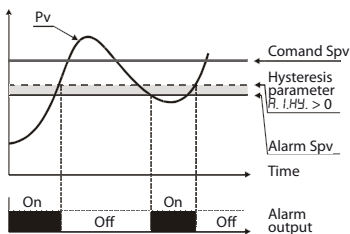
³¹ L'esempio è riferito all'allarme 1; la funzione è abilitabile anche per gli allarmi 2 e 3 sui modelli che li prevedono.



Allarme di deviazione superiore valore di setpoint allarme minore di "0" e valore di isteresi maggiore di "0" (par. 28 $R. I.H.Y. > 0$).

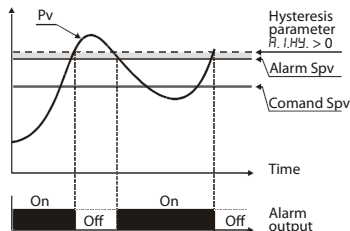
NB²⁸

Allarme deviazione inferiore (selezione L.d.R.L.)



Allarme di deviazione inferiore valore di setpoint allarme maggiore di "0" e valore di isteresi maggiore di "0" (par. 28 $R. I.H.Y. > 0$).

NB²⁸



Allarme di deviazione inferiore valore di setpoint allarme minore di "0" e valore di isteresi maggiore di "0" (par. 28 $R. I.H.Y. > 0$).

NB³²

³² a) L'esempio è riferito all'allarme 1; la funzione è abilitabile anche per gli allarmi 2 e 3 sui modelli che li prevedono.

b) Con isteresi minore di "0" ($R. I.H.Y. < 0$) la linea tratteggiata si sposta sopra il setpoint di allarme.

12 Tabella segnalazioni anomalie

In caso di mal funzionamento dell'impianto il controllore spegne l'uscita di regolazione e segnala il tipo di anomalia riscontrata.

Per esempio il regolatore segnalerà la rottura di un'eventuale termocoppia collegata visualizzando $E-05$ (lampeggiante) sul display 1 e una breve descrizione $P_{r.b.}$ (sonda) sul display 2.

Per le altre segnalazioni vedere la tabella sottostante.

	Causa	Cosa fare
E-01 <i>SYS.E</i>	Errore in programmazione cella EEPROM.	Contattare Assistenza.
E-02 <i>SYS.E</i>	Guasto sensore temperatura giunto freddo o temperatura ambiente al di fuori dei limiti ammessi.	Contattare Assistenza.
E-04 <i>SYS.E</i>	Dati di configurazione errati. Possibile perdita della tarature dello strumento.	Verificare che i parametri di configurazione siano corretti.
E-05 <i>P_{r.b.}</i>	Termocoppia aperta o temperatura fuori limite.	Controllare il collegamento con le sonde e la loro integrità.
E-08 <i>SYS.E</i>	Tarature mancanti.	Contattare Assistenza.

13 Configurazione EASY-UP

Per semplificare il più possibile il lavoro di parametrizzazione della catena di controllo, Pixsys presenta una nuova modalità a codici che consente di configurare con un unico e semplice passaggio ingressi sonda e/o uscite di comando. La modalità EASY-UP tramite il codice presente sulla documentazione tecnica allegata al sensore o all'attuatore (SSR, valvola-motorizzata, ecc...) configura sullo strumento i relativi parametri (esempio per una PT100 il parametro "SEN", e la scala di utilizzo "Valore minimo di set" e "Valore massimo"). I codici possono essere utilizzati in sequenza per settare sia ingressi che uscite comando o modalità di ritrasmissione del segnale.



14 Promemoria configurazione

Data:

Modello ATR243:

Installatore:

Impianto:

Note:

1	<i>c.out</i>	Selezione tipo uscita di comando
2	<i>SEn.</i>	Configurazione ingresso analogico
3	<i>d.P.</i>	Seleziona il tipo di decimale visualizzato
4	<i>LoL.S.</i>	Limite inferiore setpoint
5	<i>uP.L.S.</i>	Limite superiore setpoint
6	<i>LoL. r.</i>	Limite inferiore range AN1 solo per normalizzati
7	<i>uP.L. r.</i>	Limite superiore range AN1 solo per normalizzati
8	<i>LALc</i>	Impostazione automatica dei limiti per ingressi lineari
9	<i>o.cAL.</i>	Calibrazione offset
10	<i>G.cAL.</i>	Calibrazione guadagno
11	<i>ALc.t.</i>	Tipo di regolazione
12	<i>c. rE.</i>	Tipo di riarmo del contatto di comando
13	<i>c. SE.</i>	Stato del contatto per l'uscita di comando in caso di errore.
14	<i>c. Ld.</i>	Definisce lo stato del led OUT1
15	<i>c. HY.</i>	Isteresi in ON / OFF o banda morta in P.I.D.
16	<i>c. dE.</i>	Ritardo comando
17	<i>c. SP.</i>	Protezione del setpoint di comando
18	<i>P.b.</i>	Banda proporzionale
19	<i>t. r.</i>	Tempo integrale
20	<i>t.d.</i>	Tempo derivativo
21	<i>t.c.</i>	Tempo ciclo
22	<i>o.PoL.</i>	Limite superiore del segnale di comando
23	<i>AL. 1</i>	Selezione allarme 1
24	<i>A. I.S.o.</i>	Contatto uscita allarme 1 e tipo intervento
25	<i>A. I.rE.</i>	Tipo di riarmo del contatto dell'allarme 1
26	<i>A. I.S.E.</i>	Stato del contatto per l'uscita di allarme 1
27	<i>A. I.Ld.</i>	Stato del led OUT2
28	<i>A. I.HY.</i>	Isteresi allarme 1
29	<i>A. I.dE.</i>	Ritardo allarme 1
30	<i>A. I.SP.</i>	Protezione set allarme 1
31	<i>AL. 2</i>	Selezione allarme 2
32	<i>A.2.S.o.</i>	Contatto uscita allarme 2 e tipo intervento

33	<i>A.2.rE</i>	Tipo di riarmo del contatto dell'allarme 2
34	<i>A.2.S.E.</i>	Stato del contatto per l'uscita di allarme 2
35	<i>A.2.L.d.</i>	Stato del led OUT2
36	<i>A.2.HY.</i>	Isteresi allarme 2
37	<i>A.2.dE.</i>	Ritardo allarme 2
38	<i>A.2.S.P.</i>	Protezione set allarme 2
39	<i>AL. 3</i>	Selezione allarme 3
40	<i>A.3.S.o.</i>	Contatto uscita allarme 3 e tipo intervento
41	<i>A.3.rE.</i>	Riarmo del contatto dell'allarme 3
41	<i>A.3.S.E.</i>	Stato del contatto per l'uscita di allarme 3
42	<i>A.3.L.d.</i>	Stato del led OUT3
43	<i>A.3.HY.</i>	Isteresi allarme 3
44	<i>A.3.dE.</i>	Ritardo allarme 3
45	<i>A.3.S.P.</i>	Protezione set allarme 3
46	<i>t.A.</i>	Abilitazione e range di fondo scala del T.A.
47	<i>L.b.A.t.</i>	Soglia di intervento del Loop Break Alarm
48	<i>L.b.A.d.</i>	Tempo di ritardo per l'intervento del Loop Break Alarm
49	<i>coa.F.</i>	Tipo di fluido refrigerante
50	<i>P.b.Π.</i>	Moltiplicatore di banda proporzionale
51	<i>ou.d.b.</i>	Sovrapposizione / Banda Morta
52	<i>co.t.c.</i>	Tempo ciclo per uscita refrigerante
53	<i>c.FLt.</i>	Filtro convertitore analogico
54	<i>c.Frn.</i>	Frequenza di campionamento del convertitore analogico
55	<i>u.FLt.</i>	Filtro in visualizzazione
56	<i>tunE</i>	Selezione tipo autotuning
57	<i>S.d.t.u.</i>	Deviazione dal setpoint di comando, per la soglia tuning
58	<i>oP.Πo</i>	Selezione funzionamento
59	<i>Au.ΠA.</i>	Selezione automatico / manuale
60	<i>dEt. i.</i>	Funzionamento ingresso digitale
61	<i>GrAd.</i>	Gradiente di salita per Soft-Start
62	<i>ΠA.t i.</i>	Tempo mantenimento per ciclo
63	<i>u.Π.c.P.</i>	Modificare gradiente e tempo di mantenimento da utente
64	<i>u i.t.Y.</i>	Selezione visualizzazione sui display
65	<i>dEGr.</i>	Selezione tipo gradi
66	<i>rEt.r.</i>	Ritrasmissione per uscita 0-10 V o 4...20 mA
67	<i>LoL.r.</i>	Limite inferiore range uscita continua
68	<i>uP.L.r.</i>	Limite superiore range uscita continua
69	<i>bd.r.t.</i>	Seleziona il baud rate per la comunicazione seriale

70	<i>Sl.Ad.</i>	Seleziona l'indirizzo dello slave
71	<i>SE.dE.</i>	Seleziona il ritardo seriale
72	<i>L.L.o.P.</i>	Limite inferiore del segnale di comando

Note / Aggiornamenti





Read carefully the safety guidelines and programming instructions contained in this manual before using/connecting the device.

Prima di utilizzare il dispositivo, leggere con attenzione le informazioni di sicurezza e settaggio contenute in questo manuale.



RoHS 
Compliant



PIXSYS s.r.l.

www.pixsys.net

sales@pixsys.net - support@pixsys.net

online assistance: <http://forum.pixsys.net>



2300.10.081-RevD

Software Rev. 1.22

111212