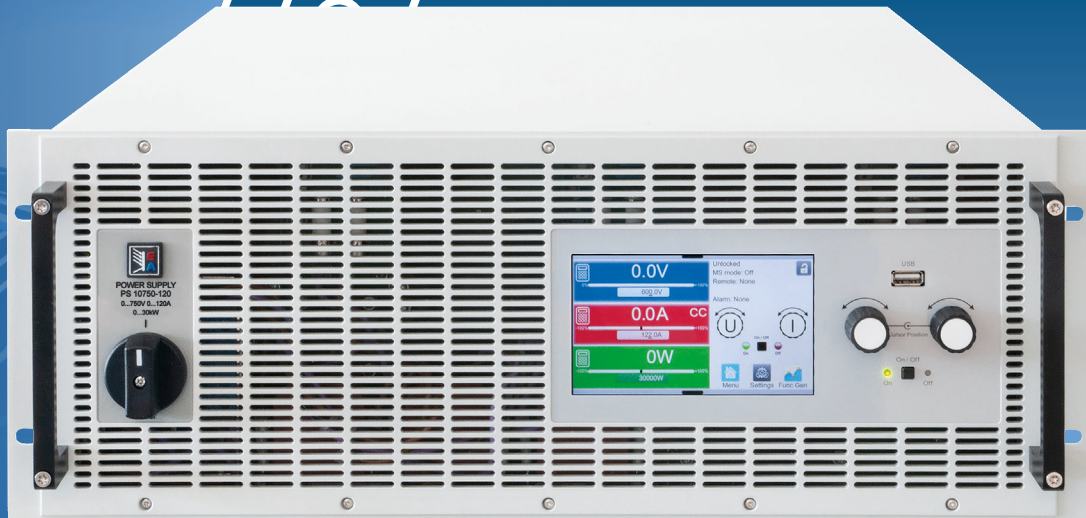




Elektro-Automatik



MANUEL D'UTILISATION

EA-PSB 10000 4U

Alimentations DC programmables bidirectionnelles

Utilisation, Commande à distance, Générateur des fonctions

SOMMAIRE

1. Général

1.1	A propos de ce document	5
1.1.1	Préface	5
1.1.2	Copyright	5
1.1.3	Validité	5
1.1.4	Symboles et avertissements	5

2. Utilisation et application (2)

2.1	Termes	6
2.2	Modes de fonctionnement	6
2.2.1	Régulation en tension / Tension constante	6
2.2.2	Régulation en courant / courant constant / limitation de courant	7
2.2.3	Régulation en puissance / puissance constante / limitation de puissance	7
2.2.4	Régulation de résistance interne (mode source)	8
2.2.5	Régulation en résistance / résistance constante (mode charge)	8
2.2.6	Commutation en mode charge / source	9
2.2.7	Caractéristiques dynamiques et critères de stabilité	9
2.2.8	Filtrage des valeurs réelles	9
2.2.9	Déchargement rapide	10
2.2.10	STBY stabilisation à zéro	10
2.3	Fonctionnement manuel (2)	11
2.3.1	Configuration via le menu	11
2.3.2	Limites d'ajustement	20
2.3.3	Changement de mode de fonctionnement	20
2.3.4	Enregistrement vers une clé USB (enregistrement)	21
2.3.5	Le menu rapide	22
2.3.6	Chargement et sauvegarde des profils utilisateurs	23
2.3.7	Le graphique	24
2.4	Contrôle à distance	25
2.4.1	Généralités	25
2.4.2	Emplacements de contrôle	25
2.4.3	Contrôle à distance via une interface numérique	25
2.4.4	Contrôle à distance via l'interface analogique	27

3. Le générateur de fonctions

3.1	Introduction	32
3.2	Généralités	32
3.2.1	Principe	32
3.2.2	Résolution	33
3.2.3	Complications techniques possibles	33
3.2.4	Méthode d'utilisation	33
3.3	Fonctionnement manuel	34
3.3.1	Sélection de fonction et contrôle	34
3.4	Fonction sinusoïdale	35
3.5	Fonction triangulaire	35
3.6	Fonction rectangulaire	36

3.7	Fonction trapézoïdale	37
3.8	Fonction DIN 40839	37
3.9	Fonction arbitraire	38
3.9.1	Chargement et sauvegarde de la fonction arbitraire	41
3.10	Fonction rampe	42
3.11	Fonction tableau IU (tableau XY)	43
3.11.1	Chargement de tableaux IU depuis une clé USB	43
3.12	Fonction PV simple (photovoltaïque)	44
3.12.1	Préface	44
3.12.2	Usage	44
3.13	Fonction de tableau FC (pile à combustible)	46
3.13.1	Préface	46
3.13.2	Usage	46
3.14	Fonction PV avancée selon la norme EN 50530	47
3.14.1	Introduction	47
3.14.2	Différences avec la fonction PV simple	47
3.14.3	Technologies et paramètres technologiques	47
3.14.4	Mode simulation	48
3.14.5	Tendance journalière	48
3.14.6	Configuration étape par étape	50
3.14.7	Contrôle de la simulation	51
3.14.8	Critères d'arrêt	51
3.14.9	Analyse du test	51
3.15	Fonction de test de batterie	53
3.15.1	Réglages pour le mode de décharge statique	54
3.15.2	Réglages pour le mode de décharge dynamique	54
3.15.3	Réglages pour le mode de charge statique	54
3.15.4	Réglages pour le mode de test dynamique	54
3.15.5	Conditions d'arrêt	55
3.15.6	Valeurs affichées	55
3.15.7	Enregistrement de données sur clé USB	55
3.15.8	Raisons possibles pour un arrêt du test de batterie	56
3.16	Fonction suivi du MPP	57
3.16.1	Mode MPP1	57
3.16.2	Mode MPP2	57
3.16.3	Mode MPP3	58
3.16.4	Mode MPP4	58
3.17	Contrôle à distance du générateur de fonctions	59

4. Autres applications (2)

4.1	Fonctionnement parallèle en maître / esclave (M/E)	60
4.1.1	Restrictions	60
4.1.2	Câblage des borniers DC	60
4.1.3	Câblage du Share-Bus	61
4.1.4	Câblage et configuration du bus maître / esclave	61
4.1.5	Systèmes mixtes	62
4.1.6	Configuration du fonctionnement maître / esclave	62
4.1.7	Fonctionnement du système maître / esclave	63

4.1.8	Alarmes et autres situations problématiques	63
4.2	SEMI F47	64
4.2.1	Restrictions	64
4.2.2	Ajustements	64
4.2.3	Application	64
5.	Service et maintenance (2)	
5.1	Mises à jour du Firmware	65

La partie de ce document traitant de la prise en main des fonctionnalités sur le panneau de contrôle est uniquement valide pour les appareils dotés des firmwares "KE: 3.10", "HMI: 4.09" et "DR: 1.0.2.20" ou supérieur.

1. Général

1.1 A propos de ce document

1.1.1 Préface

Ce document, accompagné de un manuel d'installation séparée, constitue la documentation d'utilisation des modèles d'appareils énumérés dans «1.1.3 Validité». Il explique le fonctionnement manuel et d'autres fonctionnalités.

1.1.2 Copyright

La modification et l'utilisation partielle ou complète de ce document à d'autres fins que celles prévues sont interdites et l'infraction peut engendrer des poursuites judiciaires.

1.1.3 Validité

Ce document est valide pour l'équipement et ses variantes suivants:

Modèle	Modèle	Modèle
EA-PSB 10060-1000 4U	EA-PSB 10500-180 4U	EA-PSB 11500-60 4U
EA-PSB 10080-1000 4U	EA-PSB 10750-120 4U	EA-PSB 12000-40 4U
EA-PSB 10200-420 4U	EA-PSB 10920-125 4U	
EA-PSB 10360-240 4U	EA-PSB 11000-80 4U	

1.1.4 Symboles et avertissements

Les avertissements, ainsi que les consignes de sécurité et générales présentes dans ce document sont illustrés dans un cadre avec un symbole comme suit. Les symboles sont également valables à l'endroit où ils sont placés, pour indiquer des points spécifiques sur l'appareil:

	Symbole indiquant des consignes de sécurité générales (instructions et interdictions afin d'éviter tout endommagement) ou information importante pour l'utilisation
	Symbole indiquant une consigne générale

2. Utilisation et application (2)

2.1 Termes

L'appareil est une combinaison d'une alimentation et d'une charge électronique. Il peut fonctionner alternativement dans l'un des deux modes de fonctionnement qui sont distingués l'un de l'autre dans plusieurs parties de ce document ci-dessous:

- **Source / mode source :**

- L'appareil fonctionne comme une alimentation, générant et délivrant une tension DC à une charge DC externe
- Dans ce mode, le bornier DC est considéré comme une sortie DC

- **Charge / mode charge :**

- L'appareil fonctionne comme une charge électronique, récupérant l'énergie DC d'une source DC externe
- Dans ce mode, le bornier DC est considéré comme une entrée DC

2.2 Modes de fonctionnement

Un appareil comme celui-ci est contrôlé en interne par différents circuits de contrôle ou de régulation, qui doivent apporter la tension, le courant et la puissance aux valeurs ajustées et les maintenir constantes, si possible. Ces circuits suivent des lois typiques relatives au développement de systèmes de contrôle, engendrant différents modes de fonctionnement. Chaque mode de fonctionnement a ses propres caractéristiques qui sont expliquées ci-dessous brièvement.

2.2.1 Régulation en tension / Tension constante

La régulation en tension est aussi appelée fonctionnement en tension constante (**CV**).

La tension sur le bornier DC de l'appareil est maintenue constante à la valeur ajustée, à moins que le courant ou la puissance selon la formule $P = U_{DC} \cdot I$ atteigne la limite de courant ou de puissance ajustée. Dans les deux cas, l'appareil passera automatiquement en fonctionnement en courant constant ou en puissance constante, selon ce qui arrive en premier. Donc, la tension ne peut pas être maintenue constante tout le temps et se chargera (en mode source) ou atteindra (en mode charge) une valeur résultante de la loi d'Ohm.

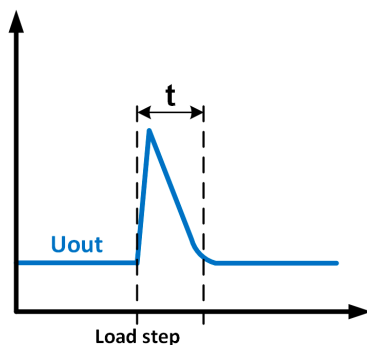
La tension constante est disponible pour les deux modes, charge et source, et dépend principalement de la relation entre la valeur réglée en tension et le niveau de tension sur le bornier DC. L'appareil basculera entre les deux modes lors de l'ajustement de la tension. En mode source, la tension de sortie dans le mode CV est égale au réglage alors que dans le mode charge le réglage doit toujours être inférieur à la tension d'entrée, afin d'avoir l'appel en courant de l'appareil.

Lorsque le bornier DC est sous tension et que le mode tension constante est actif, la condition "CV mode active" sera indiquée sur l'affichage graphique par l'abréviation **CV** et ce message sera envoyé comme un signal à l'interface analogique, ainsi que stocké comme un statut qui peut également être lu via les interfaces numériques.

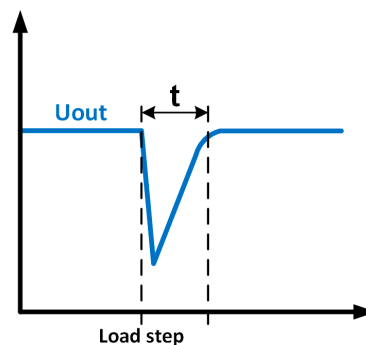
2.2.1.1 Pics de régulation de la tension (mode source)

En régulation de tension constante (CV) et en mode source, le régulateur de tension interne de l'appareil a besoin d'un petit temps de transition pour régler la tension après une étape de charge. Des étapes de charge négatives, par exemple d'une charge élevée à faible, engendrera un bref dépassement de la tension de sortie à moins qu'il ne soit compensé par le régulateur de tension. Le temps nécessaire pour régler la tension peut être influencé par la commutation de la vitesse de régulation en tension entre les réglages **Lente**, **Normal** et **Rapide**, bien que le mode **Normal** soit celui par défaut. Le réglage **Lente** engendrera un temps de transition et une chute de tension plus élevés, mais un dépassement moindre, alors que le mode **Rapide** aura l'effet inverse. Voir aussi «2.2.7 Caractéristiques dynamiques et critères de stabilité» et «2.3.1.1 Sous-menu "Réglages"».

La même chose se produit avec une étape de charge positive, par exemple faible charge vers charge élevée. Là, la sortie chute un instant. L'amplitude du dépassement vers le bas dépend du modèle de l'appareil, la tension de sortie ajustée actuellement et la capacité sur le bornier DC peuvent alors ne pas être indiquées avec une valeur spécifique. Schématisation :



Exemple pour une étape de charge négative : le bornier DC augmentera au-dessus de la valeur ajustée brièvement. t = temps de transition pour régler la tension de sortie.



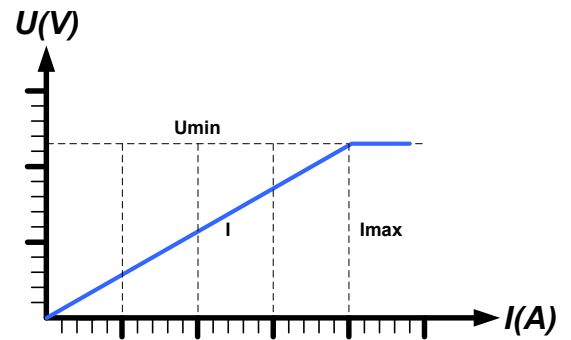
Exemple pour une étape de charge positive : le bornier DC chutera en-dessous de la valeur ajustée brièvement. t = temps de transition pour régler la tension de sortie.

2.2.1.2 Tension d'entrée minimale pour un courant maximum (mode charge)

Pour des raisons techniques, tous les modèles de cette série ont une résistance interne minimale nécessaire pour fournir une tension d'entrée minimale spécifique (U_{MIN}), afin que l'appareil puisse récupérer son courant nominal (I_{MAX}). Cette tension minimale est indiquée dans les spécifications techniques au chapitre 1.8.3 dans le manuel d'installation.

Si une tension inférieure à U_{MIN} est délivrée, la charge tire proportionnellement moins de courant, ce qui peut être calculé facilement.

Voir le schéma de principe ci-contre.



2.2.2 Régulation en courant / courant constant / limitation de courant

La régulation en courant est également connue comme la limitation de courant ou le mode courant constant (**CC**).

Le courant sur le bornier DC de l'appareil est maintenu constant une fois que le courant de sortie (mode source) à la charge resp. le courant consommé depuis la charge (mode charge) atteint la limite ajustée. Ainsi, l'appareil bascule automatiquement en CC. En mode source, le courant circulant depuis l'alimentation est uniquement déterminé par la tension de sortie et la vraie résistance de la charge. Tant que le courant de sortie est inférieur à la limite de courant ajustée, l'appareil sera en mode tension constante ou puissance constante. Si, cependant, la consommation de puissance atteint la valeur de puissance maximale réglée, l'appareil basculera automatiquement en limitation de puissance et réglera la tension et le courant selon la formule $P = U * I$.

Lorsque le bornier DC est actif et que le mode courant constant est actif, la condition "CC mode active" (mode CC actif) sera indiqué sur l'affichage graphique avec l'abréviation **CC** et ce message sera envoyé comme un signal vers l'interface analogique, ainsi que stocké comme statut qui pourra également être lu via les interfaces numériques.

2.2.2.1 Dépassements en tension

Dans certaines situations, il est possible que l'appareil génère un dépassement en tension. De telles situations se produisent lorsque l'appareil est en mode CC, avec la tension actuelle étant non régulée, et soit un saut de la valeur réglée actuelle est initié, ce qui sort l'appareil du mode CC, soit la charge est soudainement coupée de l'alimentation par un élément externe. La crête et la durée du dépassement ne sont pas exactement définis, mais en règles générales il ne dépasse pas une crête de 1-2% de la tension nominale (en plus du réglage de tension), tandis que la durée dépend principalement du statut de charge des capacités sur le bornier DC et aussi de la valeur de la capacité.

2.2.3 Régulation en puissance / puissance constante / limitation de puissance

La régulation en puissance, également connue comme limitation de puissance ou puissance constante (**CP**), garde la puissance DC constante si le courant circulant dans la charge (mode source) resp. le courant de la source (mode charge) en relation avec la tension atteint la limite ajustée selon la formule $P = U * I$ (mode charge) resp. $P = U^2 / R_{CHARGE}$ (mode source).

Dans le mode source, le limiteur de puissance régule alors le courant de sortie selon $I = \sqrt{P / R_{CHARGE}}$.

La limitation en puissance fonctionne selon le principe de gamme automatique de manière à ce qu'à des faibles tensions, un courant plus élevé puisse circuler et inversement, toujours afin de maintenir la puissance constante dans la gamme P_N (voir le diagramme ci-contre).

Lorsque le bornier DC est activé et que le mode puissance constante est actif, la condition "CP mode active" (mode CP actif) sera indiqué sur l'affichage graphique par l'abréviation **CP**, ainsi que stocké comme statut qui peut également être lu via l'interface numérique.

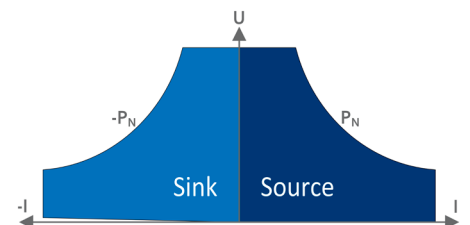


Figure 1 - Gamme de puissance

2.2.3.1 Limitation de puissance (uniquement modèles 30 kW)

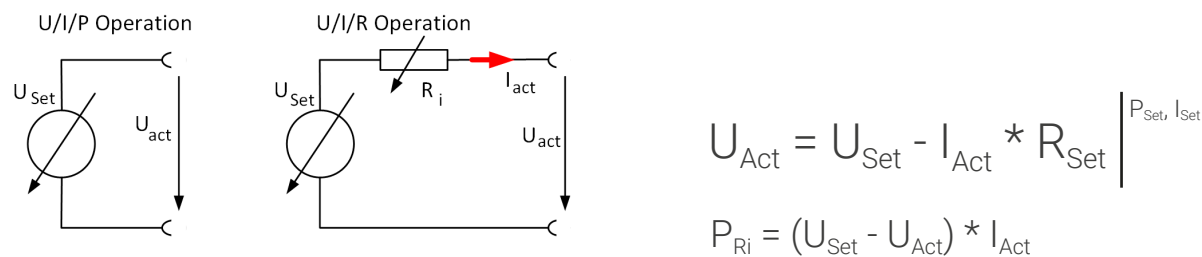
Tous les modèles peuvent fonctionner sur une alimentation triphasée de 208 V (USA, Japon). Afin de limiter le courant AC lors de l'utilisation à cette faible tension d'entrée, les modèles 30 kW basculent dans un mode de limitation qui réduit la puissance DC disponible à 18 kW. La commutation est déterminée lorsque l'appareil est alimenté et dépend de la tension d'alimentation AC actuellement présente. Cela signifie qu'il ne peut pas faire de va et vient entre le mode limité et non limité pendant le fonctionnement. La pleine puissance est alors disponible uniquement avec des tensions AC de 380 V ou supérieures.

Une fois limité, l'appareil indiquera une information permanente sur l'affichage et toutes les valeurs associées à la puissance sont réduites dans leur gamme d'ajustement. Cela s'applique également au fonctionnement maître / esclave des unités limitées.

2.2.4 Régulation de résistance interne (mode source)

Le contrôle de résistance interne (abbr. **CR**) des alimentations correspond à la simulation d'une résistance interne virtuelle qui est en série avec la source de tension et donc également en série avec la charge. Selon la loi d'ohm, cela engendre une chute de tension, qui se traduira par une différence entre la tension de sortie ajustée et la tension de sortie actuelle. Cela fonctionnera en mode courant constant, ainsi qu'en mode puissance constante mais ici la tension de sortie différera même plus par rapport à la tension ajustée, car la tension constante n'est pas active.

Le réglage de tension en fonction de la valeur réglée de résistance et du courant de sortie est effectué par le calcul du micro-contrôleur et sera donc plus lent que les autres contrôleurs au sein du circuit de contrôle. Explication :



Avec le mode résistance activé, le générateur de fonctions sera indisponible et la valeur de puissance actuelle fournie par l'appareil n'inclura pas la dissipation de la puissance simulée de Ri.

2.2.5 Régulation en résistance / résistance constante (mode charge)

Dans le mode charge, lorsque l'appareil fonctionne comme une charge électronique, dont le principe de fonctionnement repose sur une résistance interne variable. Le mode résistance constante (CR) est quasiment une caractéristique naturelle. La charge essaye de régler la résistance interne à la valeur définie par l'utilisateur en déterminant le courant d'entrée en fonction de la tension d'entrée selon la formule $I_{IN} = U_{IN} / R_{SET}$, qui est dérivée de la loi d'ohm.

Avec la série PSB 10000, la différence entre une tension externe délivrée à l'appareil et la valeur réglée de tension détermine le vrai courant. Il y a deux situations :

a) La tension sur l'entrée DC est supérieure à la valeur de tension réglée

Dans cette situation, la formule précédente devient $I_{IN} = (U_{IN} - U_{SET}) / R_{SET}$.

Un exemple : la tension délivrée sur l'entrée DC est de 200 V, la résistance R_{SET} est ajustée à 10 Ω et la valeur réglée de tension U_{SET} est paramétrée à 0 V. Lors de la mise sous tension de l'entrée DC, le courant devrait atteindre 20 A et la résistance actuelle R_{ACT} devrait atteindre environ 10 Ω . Lors de l'ajustement de la valeur réglée de tension U_{SET} à 100 V maintenant, le courant devrait être inférieur à 10 A alors que la résistance actuelle R_{MON} devrait rester à 10 Ω .

b) La tension sur l'entrée DC est égale ou inférieure à la valeur de tension réglée

Les PSB 10000 ne tirent aucun courant et passent en mode CV. Dans une situation où la tension d'entrée délivrée est environ égale ou oscille autour de la valeur réglée de tension, le mode charge basculera en permanence entre CV et CR. Il n'est donc pas possible d'ajuster la valeur réglée de tension au même niveau que la source externe.

La résistance interne est naturellement limitée entre quasiment zéro et le maximum, où la résolution de la régulation en courant devient très imprécise. Comme la résistance interne ne peut pas avoir une valeur de zéro, la limite la plus basse est définie au minimum atteignable. Cela garantit que la charge électronique interne, à des tensions d'entrée très faibles, peut consommer un courant d'entrée élevé provenant de la source, jusqu'à la valeur réglée de courant ajustée.

Lorsque l'entrée DC est sous tension et le mode résistance constante actif, la condition "CR mode active" (mode CR actif) sera indiquée sur l'affichage graphique par l'abréviation **CR**, et stockée comme statut interne lisible via les interfaces numériques.

2.2.6 Commutation en mode charge / source

La commutation entre les modes charge et source se produit automatiquement et dépend uniquement du réglage en tension de l'appareil et de la valeur actuelle sur le bornier DC ou sur le connecteur de mesure à distance, s'il est utilisé.

Cela signifie que, lors du branchement d'une source de tension externe au bornier DC, seule la valeur de tension réglée détermine le mode de fonctionnement. Lors du branchement d'une charge externe qui ne peut pas générer de tension, seul le mode source peut être exécuté.

Règles d'applications avec une source de tension externe branchée :

- Si la valeur réglée de tension est supérieure à la tension actuelle de la source externe, l'appareil sera en mode source
- Si la valeur réglée de tension est inférieure, il sera en mode charge.

Pour exécuter l'un des modes explicitement, par exemple sans commutation automatique, il faudra :

- pour le "mode source uniquement", ajuster la valeur réglée de courant pour le mode charge à 0
- pour le "mode charge uniquement", ajuster la valeur réglée de tension à 0

2.2.7 Caractéristiques dynamiques et critères de stabilité

En mode charge, l'appareil devient une charge électronique caractérisée par des temps de montée et descente courts du courant, qui sont obtenus grâce à la bande passante élevée du circuit de régulation interne.

Dans le cas du test de sources ayant leurs propres circuits de régulation à la charge, comme par exemple des alimentations, une instabilité de régulation peut se produire. Cette instabilité est causée si le système complet (source d'alimentation et charge électronique) ont des marges de gain et de phase trop petites à certaines fréquences. Un décalage de phase de 180 ° à une amplification > 0dB répond à la condition d'une oscillation et engendre une instabilité. La même chose peut se produire lors de l'utilisation de sources sans circuit de régulation comme des batteries et quand les câbles de branchement sont très inductifs ou inductifs / capacitifs.

L'instabilité n'est pas causée par un mauvais fonctionnement de la charge, mais par le comportement du système complet. Une amélioration des marges de phase et gain peut solutionner cela. En pratique, ce la est généralement réalisé en commutant le régulateur de tension interne entre les modes dynamiques intitulés **Lente**, **Rapide** et **Normal**. La commutation se trouve soit dans les réglages de l'appareil (voir chapitre 2.3.1.7) ou le menu rapide (voir chapitre 2.3.5). L'utilisateur peut uniquement essayer les différents réglages pour voir si l'effet souhaité est obtenu. Il peut y avoir une amélioration avec l'un de ces réglages, mais l'oscillation persiste, une mesure supplémentaire peut être l'installation d'une capacité directement à l'entrée DC, peut-être alternativement à l'entrée de mesure à distance, si reliée à la source. La valeur pour obtenir le résultat attendu n'est pas définie et doit être trouvée. Nous recommandons :

- Modèles 10/60/80 V : 1000uF...4700uF
- Modèles 200/360 V : 100uF...470uF
- Modèles 500 V : 47uF...150uF
- Modèles 750/920/1000 V : 22uF...100uF
- Modèles 1500/2000 V : 4.7uF...22uF

2.2.8 Filtrage des valeurs réelles

À partir de certaines versions du micrologiciel (ici : HMI 4.05 et KE 3.08), l'appareil prend en charge un filtrage activable et configurable des valeurs réelles, dont le but est de lisser les valeurs réelles lues périodiquement via une interface analogique ou numérique. Lorsque le filtrage est activé, l'appareil enregistre en interne un nombre défini et réglable de mesures des trois valeurs réelles (tension, courant et puissance) dans la mémoire interne et calcule une valeur moyenne à partir de celles-ci. Cette valeur est alors transmise comme prochaine valeur réelle actuelle à tous les points de sortie.

L'utilisateur peut choisir entre les modes **Fixe** et **Glissant**, qui diffèrent comme suit.

- **Fixe** : le nombre sélectionné de valeurs mesurées est utilisé pour calculer la moyenne, puis la mémoire est effacée et x nouvelles valeurs mesurées sont enregistrées
- **Glissant** : la valeur moyenne est toujours calculée à partir des x dernières valeurs mesurées enregistrées en mémoire, et lorsque la mesure suivante est effectuée, les valeurs mesurées sont décalées. Dans ce mode, un certain nombre de valeurs mesurées restent en mémoire et sont ensuite prises en compte dans plusieurs calculs de moyenne.

En plus du mode, l'utilisateur peut sélectionner la **Taille de la mémoire tampon du filtre de valeurs réelles** ou le niveau de filtrage entre 2 et 24. La règle suivante s'applique : l'appareil peut fournir de nouvelles valeurs réelles (U, I, P) toutes les 20 ms environ lorsque le filtrage n'est pas activé. Lorsque le filtrage est activé, le niveau est un multiplicateur. Par conséquent, au niveau maximal 24, il faut compter un intervalle de 480 ms entre la dernière série de valeurs réelles et la suivante.

2.2.9 Déchargement rapide

Les modèles de cette série sont tous bidirectionnels et peuvent, grâce à la fonction de réduction intégrée, réduire très rapidement la tension de sortie en mode source en déchargeant les capacités présentes à la sortie et éventuellement sur une source externe connectée à l'aide d'un courant de réduction élevé (jusqu'à la valeur de pré-réglage). Cependant, cela ne fonctionne que tant que le bornier DC est activé.

Après la mise hors tension, le bloc de puissance ne fonctionne plus comme un dissipateur, mais une petite charge électronique interne de faible puissance s'active afin de décharger la tension de sortie propre à l'appareil en moins de 10 secondes à moins de 60 V. Il s'agit d'une fonctionnalité de sécurité. Ensuite, la tension de sortie continue de baisser vers 0 V, mais plus lentement.

La fonction **Déchargement rapide** est une nouvelle fonctionnalité disponible à partir des micrologiciels KE 3.10 et HMI 4.09 pour toutes les séries de blocs d'alimentation 10000. L'objectif ici est de décharger plus rapidement la tension de sortie après la coupure du bornier DC. Cette fonctionnalité peut être activée au choix (voir section 2.3.1.7). Il s'agit des trois valeurs de réglage **Courant de déchargement rapide**, **Tension de déchargement rapide** et **Temps de déchargement rapide**. La valeur de tension détermine jusqu'où la tension doit être rapidement déchargée par le courant réglé. Dans cette situation, l'appareil remplace la valeur de consigne normale du courant de déchargement par la valeur du courant de déchargement rapide et règle temporairement la valeur de consigne de puissance sur la valeur maximale de 102 % P_{Nominal} .

Étant donné que la durée du déchargement dépend de la tension de départ, du courant de descente réalisable de l'appareil et de la capacité de sortie, il n'est pas possible de définir avec précision à quel moment un modèle donné aura terminé sa décharge. Par conséquent, le **Temps de déchargement rapide** peut d'une part prolonger suffisamment la durée et d'autre part la limiter. Le délai maximal de 5 secondes devrait dans tous les cas être suffisant pour décharger la tension jusqu'à 0 V, sauf si une source externe l'empêche.

L'effet est que le bornier DC reste activé pour la durée définie par le **Temps de déchargement rapide** après que l'appareil a reçu l'ordre de désactiver le bornier DC par activation manuelle du bouton marche/arrêt ou par commande à distance. Normalement, lorsque le courant de déchargement rapide est réglé à une valeur élevée, la tension passe rapidement à la valeur définie dans **Tension de déchargement rapide** et, si celle-ci n'est pas de 0 V, continue à se décharger plus lentement comme d'habitude si la fonction **Déchargement rapide** est désactivée.

Clarification :

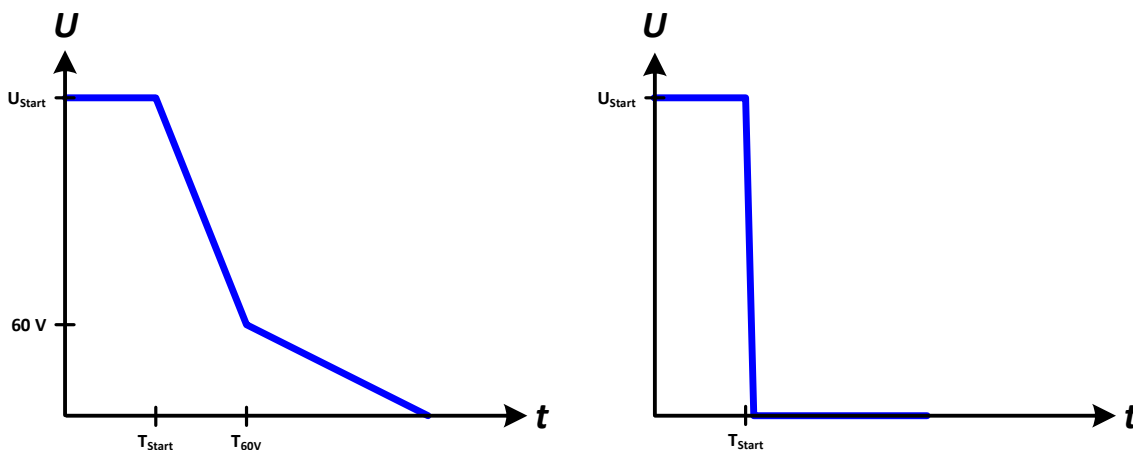


Figure 2 - Comparaison de la courbe de tension de sortie après coupure du bornier DC sans (à gauche) et avec déchargement rapide à 0 V (à droite)



Cette fonctionnalité est basée sur un logiciel et ne fonctionne donc pas dans les situations où le bornier DC est désactivé, par exemple par une alarme de l'appareil. Cela inclut la mise hors tension de l'appareil lui-même.

2.2.10 STBY stabilisation à zéro

Cette fonctionnalité, disponible à partir des firmwares KE 3.10 et HMI 4.09 pour tous les modèles de la série 10000, est désactivée par défaut et peut être activée si nécessaire dans le menu des paramètres (voir section 2.3.1.1) dans le groupe **Généralités** si nécessaire. Elle sert uniquement à stabiliser la valeur réelle de la tension après la coupure du bornier DC et après que la tension est tombée en dessous d'un certain seuil (ici : 3 V, indépendamment du modèle). **STBY** signifie « stand-by » en anglais et désigne l'état hors tension du bornier DC.

Pour des raisons techniques, la valeur de tension affichée et la tension de sortie réelle peuvent varier ou être légèrement supérieures à 0 V. Cela s'explique par les blocs de puissance cadencés, les capacités parasites et les erreurs de mesure. Lorsque cette fonction est activée, la valeur réelle de la tension est réglée sur 0 V tant que la tension réelle mesurée au niveau du bornier DC est inférieure au seuil de 3 V. Étant donné que l'appareil détecte la tension présente au niveau du bornier DC même lorsqu'il est hors tension et qu'il mesurerait donc également la tension provenant de sources externes connectées, des sauts de valeur réelle entre 3 V et 0 V dans les deux sens sont à prévoir et normaux dans ce cas. Cela permet de supprimer les fluctuations autour du bornier DC.

2.3 Fonctionnement manuel (2)



Lorsqu'il fonctionne manuellement et qu'il est relié à un autre équipement de contrôle à distance via l'une des interfaces, l'appareil pourrait être pris en charge en contrôle à distance à tout moment sans avertissement ou demande de confirmation. Il est donc recommandé de bloquer le contrôle à distance en activant le mode 'Local' pour la durée du fonctionnement manuel.

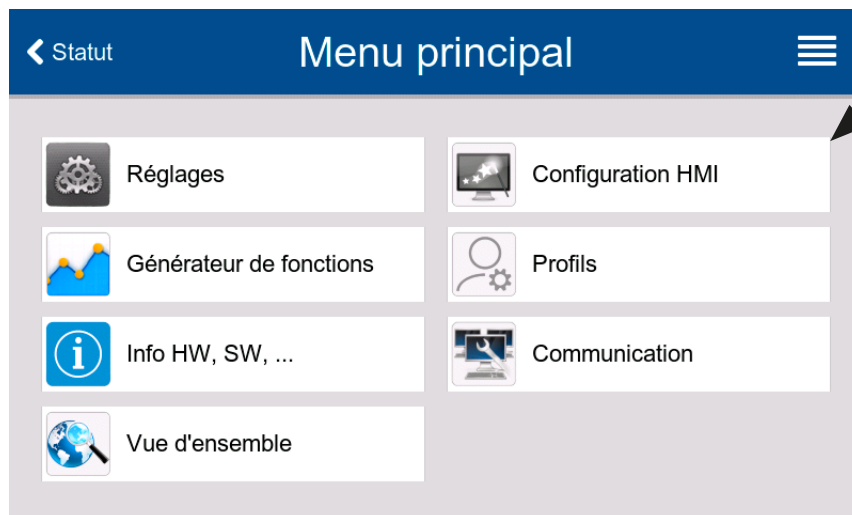
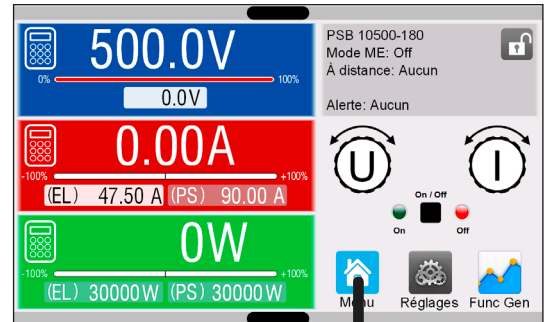
2.3.1 Configuration via le menu

Le menu des réglages est prévu pour la configuration de tous les paramètres de fonctionnement qui ne sont pas tout le temps nécessaires. Le menu est accessible avec un doigt en appuyant sur la zone tactile **Menu**, mais uniquement quand le bornier DC est désactivé. Voir ci-contre.

Lorsque le bornier DC est activé, le menu des réglages ne sera pas affiché, mais certaines informations de statuts à la place.

La navigation dans le menu est également effectuée avec un doigt. Dans les menus, toutes les valeurs sont ajustées en utilisant le clavier numérique qui s'affiche lors de la saisie d'une valeur.

De nombreux réglages sont intuitifs, d'autres non. Ces derniers seront expliqués dans les pages suivantes.



2.3.1.1 Sous-menu “Réglages”

Ce sous-menu est directement accessible depuis l'écran principal en appuyant sur le bouton Réglages.

Onglet	Paramètres & description
Pré-réglages	U, I, P, R
	Pré-réglages de toutes les valeurs réglées via le clavier numérique à l'écran.
Protection	OVP, OCP, OPP
	Ajuste les seuils des protections
Limites	U-max, U-min etc.
	Définit l'ajustement des limites (plus d'informations au «2.3.2 Limites d'ajustement»)
Évènements utilisateur	UVD, OVD etc.
	Définit la supervision des seuils qui peuvent déclencher des évènements définis par l'utilisateur. Plus d'informations au «3.5.2.1. Évènements définis par l'utilisateur» dans le manuel d'installation.
Généralités	Permettre le contrôle à distance
	Si le contrôle à distance n'est permis, l'appareil ne peut pas être contrôlé à distance sur les interfaces numériques ou analogique. Cette situation sera indiqué par Local dans la zone de statuts sur l'écran principal. Voir aussi chapitre 1.9.6.1 dans le manuel d'installation.
	Priorité de l'interface analogique
	Active ou désactive la priorité de l'interface analogique pour la prise en charge de la commande à distance avec la broche REMOTE. Pour plus d'informations, voir «2.4.4.8 Priorité de l'interface analogique».
	Mode R
	Active ou désactive le contrôle de la résistance interne. Si actif, les valeurs réglée et actuelle de la résistance seront indiquées dans l'écran principal. Pour les détails voir «2.2.4 Régulation de résistance interne (mode source)» dans ce document et «3.4.3. Ajustement manuel des valeurs réglées» dans le manuel d'installation.
	Vitesse du contrôleur de tension
	(La commutation de la vitesse ne fonctionne que si l'appareil a été <u>livré</u> déjà équipé du firmware KE 3.02 et DR 1.0.2.20 ou supérieur)
	Cette commutation peut être utilisée pour sélectionner la vitesse du contrôleur de tension interne qui, comme résultat, a de possibles effets sur l'oscillation du système. Pour plus d'informations voir «2.2.7 Caractéristiques dynamiques et critères de stabilité».
	• Lente = Le contrôleur de tension sera un peu plus lent, l'oscillation diminuera • Normal = Le contrôleur de tension est à la vitesse standard (par défaut) • Rapide = Le contrôleur de tension sera un peu plus rapide, l'oscillation augmentera
	SEMI F47
	(Uniquement affiché si l'appareil a été <u>livré</u> équipé du firmware KE 3.02 ou supérieur)
	Active ou désactive une fonction intitulée SEMI F47 qui est lié à la norme nommée. Voir «4.2 SEMI F47» pour plus d'informations.
	Mode de filtrage des valeurs réelles
	Active une fonction de filtrage avec Fixe ou Glissant pour les valeurs réelles mesurées par l'appareil au niveau du bornier DC (tension, courant, puissance), telles qu'elles sont également affichées sur l'IHM ou transmises aux interfaces. Pour plus d'informations, voir «2.2.8 Filtrage des valeurs réelles».
	Taille de la mémoire tampon du filtre de valeurs réelles
	Appartient à Mode de filtrage des valeurs réelles , voir ci-dessus et «2.2.8 Filtrage des valeurs réelles». Plage de réglage : 2...24

Onglet	Paramètres & description
Généralités	STBY stabilisation à zéro
	Active ou désactive la fonction décrite dans «2.2.10 STBY stabilisation à zéro».
	Déchargement rapide
	Active ou désactive la fonction de déchargement rapide (voir «2.2.9 Déchargement rapide»).
	Tension de déchargement rapide
	Appartient à Déchargement rapide . Définit le seuil de tension en volts jusqu'auquel le déchargement rapide doit être actif. Plage de réglage : 0V ...102 % $U_{Nominal}$
	Courant de déchargement rapide
	Appartient à Déchargement rapide . Définit le courant de descente maximal en ampères qui doit être actif lors du déchargement rapide. Plage de réglage : 0A ...102 % $I_{Nominal}$
	Temps de déchargement rapide
Interface analogique	Appartient à Déchargement rapide . Définit la durée maximale en millisecondes pendant laquelle le déchargement rapide peut être actif. Plage de réglage : 0ms ... 5000ms
	Gamme
	Sélectionne la gamme de tension pour les valeurs réglées analogiques, les valeurs actuelles et la sortie en tension de référence. • 0...5V = Gamme 0...100% pour les valeurs réglées / actuelles, la tension de référence sera 5 V • 0...10V = Gamme 0...100% pour les valeurs réglées / actuelles, la tension de référence sera 10 V Voir aussi «2.4.4 Contrôle à distance via l'interface analogique»
	Niveau REM-SB
	Sélectionne comment la broche d'entrée REM-SB de l'interface analogique devra fonctionner selon les niveaux (voir «2.4.4.3 Spécifications de l'interface analogique») et la logique: • Normal = Les niveaux et la fonction sont comme décrits dans le tableau en chapitre 2.4.4.3 • Inversé = Les niveaux et la fonction seront inversés Voir aussi «2.4.4.7 Exemples d'application»
	Action REM-SB
	Sélectionne comment le broche d'entrée REM-SB de l'interface analogique devra fonctionner par rapport à la condition du bornier DC en dehors du contrôle à distance analogique: • DC Off = La broche peut uniquement désactiver le bornier DC • DC On/Off = La broche peut désactiver le bornier DC et le réactiver, s'il a été préalablement activé à partir d'un endroit distant différent
	Broche 6
	La broche 6 de l'interface analogique (voir «2.4.4.3 Spécifications de l'interface analogique») est attribuée par défaut aux alarmes OT et PF de l'appareil. Ce paramètre permet également d'activer la signalisation d'un seul des deux (3 combinaisons possibles) : • Alarme OT = La broche 6 indique uniquement l'alarme OT • Alarme PF = La broche 6 indique uniquement l'alarme PF • Alarme PF + OT = Par défaut, la broche 6 indique les deux alarmes PF ou OT

Onglet	Paramètres & description
Interface analogique	Broche 14 La broche 14 de l'interface analogique (voir chapitre 2.4.4.3) est attribuée par défaut à l'alarme OVP de l'appareil. Ce paramètre permet également d'activer la signalisation des alarmes OCP et OPP de l'appareil avec 7 combinaisons possible : • Alarme OVP = La broche 14 indique uniquement OVP • Alarme OCP = La broche 14 indique uniquement OCP • Alarme OPP = La broche 14 indique uniquement OPP • Alarme OVP+OCP = La broche 14 indique OVP ou OCP • Alarme OVP+OPP = La broche 14 indique OVP ou OPP • Alarme OCP+OPP = La broche 14 indique OCP ou OPP • Alarme OVP+OCP+OPP = La broche 14 indique l'une des trois alarmes
	Broche 15 La broche 15 de l'interface analogique (voir chapitre 2.4.4.3) est attribuée par défaut au mode de régulation CV. Ce paramètre permet d'activer la signalisation du statut du bornier DC (2 options) : • Mode régulation = La broche 15 indique le mode de régulation CV • Statut DC = La broche 15 indique le statut du bornier DC
	VMON / CMON Configure comment les valeurs actuelles de tension et courant sont représentées. Si ce n'est pas le cas, le réglage n'affecte pas la gamme sélectionnée du signal (0-5 V ou 0-10 V). • Par défaut = Courant (mode charge ou source) sur broche 10 (CMON), tension sur broche 9 (VMON) • Courant actuel (EL) = La broche 10 indique uniquement le courant actuel en mode charge (EL) • Courant actuel (PS) = La broche 10 indique uniquement le courant actuel en mode source (PS) • Mode A = Courant du mode source (PS) sur broche 9, courant du mode charge (EL) sur broche 10, la tension n'est pas indiquée dans ce mode • Mode B = Courant du mode charge (EL) sur broche 9, courant du mode source (PS) sur broche 10, la tension n'est pas indiquée dans ce mode • Courant actuel (EL) + (PS) = La broche 10 indique une combinaison du courant en mode charge et source comme -100%...0...100% où 0% est placé au centre de la gamme du signal analogique, cela signifie à 5 V ou 2,5 V. Chacune des deux valeurs n'a qu'une demie résolution.
Bornier DC	Statut après la mise sous tension Détermine la condition du bornier DC après la mise sous tension. • Off = Le bornier DC est toujours désactivé après la mise sous tension de l'appareil • Restaurer = Le statut du bornier DC sera restauré à celui de la dernière mise hors tension  Le réglage usine par défaut de ce paramètre, également après une réinitialisation, est "Off". Le réglage "Restaurer" relève uniquement de la responsabilité de l'opérateur, l'appareil pourrait commencer automatiquement à délivrer une tension après le démarrage, selon le statut restauré du bornier DC. Soyez prudent !
	Statut après l'alarme PF Détermine la condition du bornier DC après une alarme d'échec d'alimentation (PF). • Off = Le bornier DC reste désactivé • Auto = Le bornier DC sera réactivé après que la cause de l'alarme PF soit supprimée, s'il a été préalablement activé avant que l'alarme ne se produise
	Statut après contrôle distant Détermine la condition du bornier DC après avoir quitté le contrôle à distance manuellement ou par commande : • Off = Le bornier DC sera toujours désactivé après avoir quitté le contrôle à distance • Auto = Le bornier DC conservera le dernier statut

Onglet	Paramètres & description
Bornier DC	Statut après l'alarme OT Détermine la condition du bornier DC après une alarme de surchauffe (OT), une fois que l'appareil a refroidi: • Off = Le bornier DC restera désactivé • Auto = L'appareil restaurera automatiquement la situation d'avant l'alarme OT, ce qui signifie généralement que le bornier DC est actif
Maître-Esclave	Mode La sélection Maître ou Esclave active le mode maître / esclave (M/E) et définit la position pour l'unité dans le système M/E. Pour les détails voir «4.1 Fonctionnement parallèle en maître / esclave (M/E)».
	Résistance de terminaison Active ou désactive la terminaison du bus pour le bus numérique maître / esclave via une résistance commutable. La terminaison devra être activée si nécessaire, généralement quand des problèmes avec le bus maître / esclave se produisent.
	Résistances bias En plus de la résistance de terminaison classique (TERM), cela active deux résistances bias, si nécessaire, pour stabiliser le bus. Appuyez sur le symbole d'information pour une illustration graphique.
	Rétro-éclairage éteint après 60 s Si activé, désactivera le rétro-éclairage de l'écran après 60 secondes d'inactivité. Ce réglage est principalement prévu pour les unités esclaves où l'affichage n'est pas supposé être actif en permanence. Il est identique au réglage dans le menu "Configuration HMI".
	Initialiser le système Un appui sur cette zone répétera l'initialisation du système maître / esclave en cas d'échec de détection de toutes les unités esclaves, donc le système aura moins de puissance totale que prévu, ou doit être répété manuellement dans le cas où l'unité maître ne détecterait pas un esclave ou qu'un esclave est en échec.
Enregistrement USB	Format du séparateur de fichier Log Définit le format des fichiers CSV générés depuis les fichiers d'enregistrement (voir aussi chapitre 2.3.4 dans ce document et 1.9.6.5 dans le manuel d'installation). Ce réglage affecte aussi d'autres fonctions où un fichier CSV peut être chargé ou sauvegardé. • US = Virgule comme séparateur de colonne (standard US pour les fichiers CSV) • Par défaut = Point virgule comme séparateur de colonne (standard européen pour les fichiers CSV)
	Enregistrement + unités (V,A,W) Les fichiers CSV générés depuis l'enregistrement USB ajoutent par défaut les unités physiques aux valeurs. Cela peut être désactivé ici.
	Enregistrement USB Active / désactive l'enregistrement vers une clé USB. Pour plus d'informations voir «2.3.4 Enregistrement vers une clé USB (enregistrement)».
	Intervalle d'enregistrement Définit le temps entre deux enregistrements dans le fichier log. Sélection : 500ms, 1s, 2s, 5s
	Démarrer / arrêter Définit comment l'enregistrement USB est démarré et arrêté. • Manuel = L'enregistrement démarre et s'arrête uniquement sur interaction de l'utilisateur sur le HMI, en accédant au bouton tactile  dans le menu rapide. • A DC on/off = L'enregistrement démarre et s'arrête à chaque changement de statut sur le bornier DC, peu importe si c'est causé par l'utilisateur, un logiciel ou une alarme de l'appareil. Attention : chaque démarrage suivant créera un nouveau fichier log.

Onglet	Paramètres & description
Initialiser / Redémarrer	Réinitialisation par défaut
	Cette zone tactile réinitialisera la plupart des réglages (HMI, profile etc.) par défaut.
	Redémarrer
	Déclenche un démarrage à chaud

2.3.1.2 Sous-menu “Profils”

Voir «2.3.6 Chargement et sauvegarde des profils utilisateurs».

2.3.1.3 Sous-menu “Vue d’ensemble”

Cette page de menu affiche une vue d’ensemble des valeurs réglées (U, I, P ou U, I, P, R), des seuils d’alarmes de l’appareil, des réglages d’événements, des limites d’ajustement, ainsi qu’un historique des alarmes qui liste le nombre d’alarmes qui se sont produites depuis que l’appareil a été mis sous tension.

2.3.1.4 Sous-menu “Infos HW, SW, ...”

Cette page de menu affiche une vue d’ensemble des données pertinentes de l’appareil telles que le numéro de série, la référence article etc.

2.3.1.5 Sous-menu “Générateur de fonctions”

Voir «3. Le générateur de fonctions».

2.3.1.6 Sous-menu “Communication”

Ce sous-menu propose des réglages pour la communication numérique via les interfaces intégrées USB et Ethernet, mais également pour les modules d’interfaces optionnels de la série IF-AB.

Il y a d’autre part des temporisations de communication ajustables. Pour plus d’informations à propos de ces temporisations voir la documentation externe “Programming guide ModBus & SCPI” fournie sur la clé USB. Le port USB lui-même ne nécessite aucun réglage.

Réglages pour le port Ethernet interne

IF	Réglages	Description
Ethernet (interne)	DHCP	L’IF permet au serveur DHCP d’attribuer une adresse IP, un masque de sous-réseau et une passerelle. Si aucun serveur DHCP n’est dans le réseau alors les paramètres seront définis comme suit.
	Adresse IP	Attribue manuellement une adresse IP.
	Masque de sous-réseau	Attribue manuellement un masque de sous-réseau.
	Passerelle	Attribue manuellement une adresse de passerelle, si nécessaire.
	Adresse DNS	Attribue manuellement des adresses d’un DNS (Domain Name Server), si nécessaire.
	Port	Sélectionne le port dans la gamme 0...65535. Par défaut : 5025 Ports réservés : 502, 537
	Nom de l’hôte	Nom de l’hôte définissable par l’utilisateur
	Nom de domaine	Nom de domaine définissable par l’utilisateur
	Adresse MAC	du port Ethernet interne

Réglages pour les modules d’interfaces optionnels (IF-AB-xxx)

IF	Réglages	Description
CANopen	Taux de Baud	Sélection du taux de baud du bus CAN utilisé par l’interface CANopen. Auto = Détection automatique LSS = Le taux de baud et l’adresse du nœud sont attribués par le bus maître Taux de baud fixes : 10kbps, 20kbps, 50kbps, 100kbps, 125kbps, 250kbps, 500kbps, 800kbps, 1Mbps
	Adresse du nœud	Sélection de l’adresse du nœud CANopen dans la gamme 1...127

IF	Réglages	Description
Profibus	Adresse du nœud	Sélection du Profibus ou de l'adresse du nœud de l'appareil dans la gamme 1...125 en saisie directe
	Balise de fonction	Champ de saisie de séquence pour un texte définissable par l'utilisateur qui décrit la balise de la fonction esclave Profibus. Longueur max. : 32 caractères
	Balise de localisation	Champ de saisie de séquence pour un texte définissable par l'utilisateur qui décrit la balise d'emplacement esclave Profibus. Longueur max. : 22 caractères
	Date d'installation	Champ de saisie de séquence pour un texte définissable par l'utilisateur qui décrit la balise de date d'installation de l'esclave Profibus. Longueur max. : 40 caractères
	Description	Champ de saisie de séquence pour un texte définissable par l'utilisateur qui décrit l'esclave Profibus. Longueur max. : 54 caractères
	ID du fabricant	ID du fabricant enregistré avec l'organisation Profibus
	Numéro d'identification	Numéro d'identification produit, le même que dans le fichier GSD

IF	Réglages	Description
Profinet/IO (1 & 2 Port)	Nom de l'hôte	Choix libre du nom de l'hôte (par défaut : Client)
	Nom de domaine	Choix libre du nom de domaine (par défaut : Workgroup)
	Balise de fonction	Champ de saisie de séquence pour un texte définissable par l'utilisateur qui décrit la balise de la fonction esclave Profibus. Longueur max. : 32 caractères
	Balise de localisation	Champ de saisie de séquence pour un texte définissable par l'utilisateur qui décrit la balise d'emplacement esclave Profibus. Longueur max. : 22 caractères
	Date d'installation	Champ de saisie de séquence pour un texte définissable par l'utilisateur qui décrit la balise de date d'installation de l'esclave Profibus. Longueur max. : 40 caractères
	Description	Champ de saisie de séquence pour un texte définissable par l'utilisateur qui décrit l'esclave Profibus. Longueur max. : 54 caractères
	Nom de la station	Champ de saisie de séquence pour un texte définissable par l'utilisateur qui décrit le nom de la station Profinet. Longueur max. : 200 caractères

IF	Réglages	Description
Emplacement Ethernet / ModBus-TCP (port 1 & 2)	DHCP	L'IF permet au serveur DHCP d'attribuer une adresse IP, un masque de sous-réseau et une passerelle. Si aucun serveur DHCP n'est dans le réseau alors les paramètres seront définis comme suit.
	Adresse IP	Cette option est activée par défaut. Une adresse IP peut être attribuée manuellement.
	Masque de sous-réseau	Ici, un masque de sous réseau peut être défini si le masque de sous réseau par défaut n'est pas adapté.
	Passerelle	Ici, une adresse de passerelle peut être attribuée si nécessaire..
	Adresse DNS	Ici, les adresses des premier et second DNS (Domain Name Servers) peuvent être définis, si nécessaire.
	Port (pas pour ModBus TCP)	Gamme : 0...65535, port par défaut : 5025 = Modbus RTU Ports réservés : 502, 537
	Nom de l'hôte	Nom de l'hôte définissable par l'utilisateur (par défaut : Client)
	Nom de domaine	Nom de domaine définissable par l'utilisateur (par défaut : Workgroup)
	Adresse MAC	du port Ethernet interne
	Vitesse / Duplex du port 1	Sélection manuelle de la vitesse de transmission (10MBit/100MBit) et du mode duplex (full/half). Il est recommandé d'utiliser l'option Auto et de passer à une autre option uniquement si Auto échoue.
	Vitesse / Duplex du port 2	Des réglages différents du port Ethernet pour les modules 2 ports sont possibles, comme incluent dans une commutation Ethernet

IF	Réglages	Description
RS232	Taux de baud	Le taux de baud est sélectionnable, les autres réglages série ne peuvent pas être changés et sont définis comme suit : 8 bits de données, 1 bit d'arrêt, parité = aucune Taux de baud : 2400Bd, 4800Bd, 9600Bd, 19200Bd, 38400Bd, 57600Bd, 115200Bd

IF	Réglages	Description
CAN	Taux de baud	Configuration de la vitesse du bus CAN ou du taux de baud dans la valeur typique entre 10 kbps et 1Mbps. Par défaut : 500kbps
	Format ID	Sélection du format ID et de la gamme du CAN entre Standard (ID 11 Bits, 0h...7ffh) et Étendu (29 Bits, 0h...1fffffffh)
	Terminaison de bus	Active ou désactive la terminaison du bus CAN avec une résistance intégrée. Par défaut : off
	Longueur des données	Détermine le DLC (longueur de données) de tous les messages envoyés depuis l'appareil. Auto = la longueur peut varier entre 3 et 8 octets Toujours 8 octets = la longueur est toujours 8, remplie avec des zéros
	ID de base	Configuration de l'ID de base du CAN (11 Bits ou 29 Bits, hexadécimal). Par défaut : 0h
	ID de diffusion	Configuration de l'ID de diffusion du CAN (11 Bits ou 29 Bits, hexadécimal). Par défaut : 7ffh
	ID de base cycle de lecture	Configuration de l'ID de base du CAN (11 Bits ou 29 Bits hexadécimal) pour la lecture cyclique de plusieurs groupes d'objets. L'appareil enverra automatiquement des données d'objets aux ID définis avec ce réglage. Pour plus d'informations voir le guide de programmation. Par défaut : 100h
	ID de base cycle d'envoi	Configuration de l'ID de base du CAN (11 Bits ou 29 Bits, hexadécimal) pour l'envoi cyclique des valeurs réglées avec statuts. Pour plus d'informations voir le guide de programmation. Par défaut : 200h
	Temps de lecture cyclique : Statuts	Activation / désactivation et réglage de la durée pour la lecture cyclique des statuts depuis ID de base cycle de lecture ajusté. Gamme : 20 ms...5000 ms. Par défaut : 0ms (désactivée)
	Temps de lecture cycl.: Val. réglées (PS)	Activation / désactivation et réglage de la durée pour la lecture cyclique des valeurs réglées de U & I (mode source) depuis ID de base cycle de lecture + 2 ajusté. Gamme : 20 ms...5000 ms. Par défaut : 0ms (désactivée)
	Temps de lecture cycl.: Val. limites 1 (PS)	Activation / désactivation et réglage de la durée pour la lecture cyclique des limites d'ajustement de U & I (mode source) depuis ID de base cycle de lecture + 3 ajusté. Gamme : 20 ms...5000 ms. Par défaut : 0ms (désactivée)
	Temps de lecture cycl.: Val. limites 2 (PS)	Activation / désactivation et réglage de la durée pour la lecture cyclique des limites d'ajustement de P & R (mode source) depuis ID de base cycle de lecture + 4 ajusté. Gamme : 20 ms...5000 ms. Par défaut : 0ms (désactivée)
	Temps de lecture cycl.: Val. actuelles	Activation / désactivation et réglage de la durée pour la lecture cyclique des valeurs actuelles depuis ID de base cycle de lecture + 1 ajusté. Gamme : 20 ms...5000 ms. Par défaut : 0ms (désactivée)
	Temps de lecture cycl.: Val. réglées (EL)	Activation / désactivation et réglage de la durée pour la lecture cyclique des valeurs réglées de I, P et R (mode charge) depuis ID de base cycle de lecture + 5 ajusté. Gamme : 20 ms...5000 ms. Par défaut : 0ms (désactivée)
	Temps de lecture cycl.: Val. limites (EL)	Activation / désactivation et réglage de la durée pour la lecture cyclique des limites d'ajustement de I, P et R (mode charge) depuis ID de base cycle de lecture + 6 ajusté. Gamme : 20 ms...5000 ms. Par défaut : 0ms (désactivée)
	Module firmware	Version du firmware du module CAN

Autres paramètres associés à la communication

Onglet	Paramètres & description
Temporisations	TCP keep-alive (interne) / TCP keep-alive (emplacement)
	Active la fonctionnalité réseau keep-alive pour le port Ethernet qui est utilisée pour garder la prise de branchement ouverte. Tant que le keep-alive est valide dans le réseau, l'appareil désactivera la temporisation Ethernet. Voir aussi Temporisation ETH .
	Temporisation USB / RS232
	Définit la durée max. entre deux octets ou blocs successifs d'un message transféré. Pour plus d'informations à propos de la temporisation, voir la documentation de programmation externe "Programming ModBus & SCPI". Valeur par défaut : 5ms , Gamme : 5 ms...65535 ms
	Temporisation ETH (interne) / Temporisation ETH (emplacement)
	Définit une temporisation après que l'appareil fermera la prise de branchement s'il n'y a pas de commande de communication entre l'unité de contrôle (PC, PLC etc.) et l'appareil pour une durée ajustée. La temporisation est inactive tant que l'option TCP keep-alive est active pour l'interface et que le service réseau keep-alive est en cours d'exécution. Un réglage de 0 désactivera en permanence la temporisation. Valeur par défaut : 5s , Gamme : 0 / 5 s...65535 s (0 = désactivée)
Protocoles	Surveillance de l'interface / Temporisation surveillance de l'interface
	Active / désactive la surveillance de l'interface (voir «2.4.3.3 Surveillance d'interface»).
	Valeurs par défaut : off, 5s / Gamme : 1 s...65535 s
	Protocoles de communication
	Active ou désactive les protocoles de communication SCPI ou ModBus pour l'appareil. Le changement est immédiat. Seul l'un des deux peut être désactivé.
	Conformité à la spéc. ModBus
	Permet de basculer de Limité (par défaut) à Total qui permet à l'appareil d'envoyer des messages au format ModBus RTU ou ModBus TCP qui répondent entièrement aux spécifications et sont compatibles avec les logiciels disponibles sur le marché. Avec Limité l'appareil utilisera encore l'ancien format de message, partiellement faux (voir guide de programmation pour détails).

2.3.1.7 Menu "Configuration HMI"

Ces réglages se réfèrent exclusivement au panneau de contrôle (HMI).

Onglet	Paramètres & description
Langue	Sélection de la langue d'affichage (par défaut : Anglais)
Son	Son de bouton
	Active ou désactive les sons lors de l'appui sur une zone tactile à l'écran. Il peut indiquer de manière sonore que l'action a été acceptée.
	Son d'alarme
	Active ou désactive le signal sonore supplémentaire d'une alarme ou de l'événement défini par l'utilisateur qui a été réglé par Action = Alarme . Voir aussi "3.5. Alarmes et surveillance" dans le manuel d'installation.
Heure	Configuration de l'horloge et de la date internes
Rétro-éclairage	Rétro-éclairage éteint après 60s
	Le choix ici consiste à savoir s'il reste actif en permanence (par défaut) ou s'il doit s'éteindre lorsqu'aucune saisie via l'écran ou le bouton rotatif n'est effectuée pendant 60 s. Dès qu'il y a une saisie, le rétro-éclairage se réactive automatiquement. D'autre part, l'intensité de ce dernier peut être ajustée ici.
Verrouillage	Voir "3.4.5 Verrouillage du panneau de contrôle (HMI)" et "3.4.6 Verrouillage des limites d'ajustement et des profils utilisateurs" dans le manuel d'installation.

2.3.2 Limites d'ajustement



Les limites d'ajustement sont uniquement actives sur les valeurs réglées associées, peu importe si on utilise l'ajustement manuel ou le réglage par contrôle à distance !

Par défaut, toutes les valeurs réglées (U, I, P, R) sont ajustables de 0 à 102%, sauf pour la tension avec le modèle 60 V qui est ajustable jusqu'à 100%.

La gamme complète peut être obstructionniste dans certains cas, en particulier pour la protection des applications contre les surtensions. Par conséquent, des limites haute et basse pour le courant (I) et la tension (U) peuvent être réglées séparément, qui limitent alors la gamme des valeurs réglées ajustables.

Pour la puissance (P) et la résistance (R), seule une valeur de limite haute peut être réglée.

Régles	
Menu principal	
Préréglages	
Protection	
Limites	
Événem. utilisateurs	
Généralités	
Interface analogique	
Bornier DC	
U-min	00.00V
U-max	81.60V
I-min	(PS) 0000.0A
I-max	(PS) 1020.0A
P-max	(PS) 30600W
R-max	(PS) 5.1000Ω
I-min	(EL) -0000.0A
I-max	(EL) -1020.0A

► Comment configurer les limites d'ajustement

1. Lorsque le bornier DC est désactivé, appuyez  sur l'écran principal.
2. Appuyez sur l'onglet **Limites** de gauche pour ouvrir la liste des limites. Elles sont regroupées et coloriées pour la distinction. Les valeurs sont ajustées en appuyant dessus, dans une fenêtre qui s'ouvre avec un clavier numérique. Les valeurs plus bas dans la liste sont accessibles en faisant défiler la liste.
3. Ajustez la valeur souhaitée et validez avec .



Les limites d'ajustement sont couplées aux valeurs réglées. Cela signifie, que la limite haute ne peut pas être réglée plus bas que la valeur réglée correspondante. Exemple : si vous voulez régler la limite de la valeur réglée de puissance (P-max) à 6000 W alors que la valeur réglée de puissance actuellement ajustée est de 8000 W, alors la valeur réglée sera d'abord réduite à 6000 W ou moins, afin de régler P-max sous les 6000 W.

2.3.3 Changement de mode de fonctionnement

En général, le fonctionnement manuel de l'appareil se distingue entre trois modes de fonctionnement : U/I, U/P et U/R. Ils sont liés pour la saisie de la valeur réglée en utilisant les boutons rotatifs ou le clavier à l'écran. L'attribution actuelle peut être modifiée à tout instant si vous voulez ajuster une valeur réglée qui n'est actuellement pas attribuée aux boutons rotatifs.

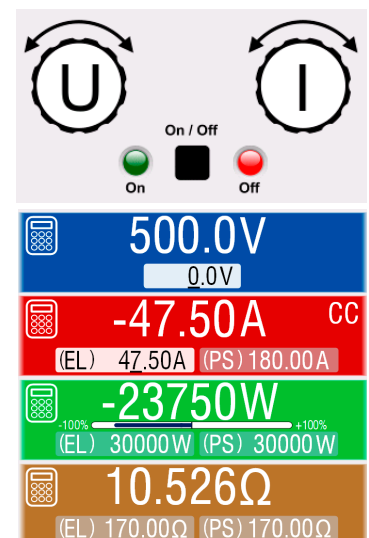
► Comment changer le mode de fonctionnement (deux options)

1. A moins que l'appareil ne soit en contrôle à distance ou que le panneau soit verrouillé, appuyez sur la représentation du bouton de droite à l'écran (voir figure ci-contre) pour changer son attribution entre I, P et R (si le mode résistance est actif) pour le mode source (PS) et après I, P et R pour le mode charge (EL). Le bouton rotatif indiquera la valeur en conséquence avec des lettres.
2. Appuyez directement sur les zones colorées avec les valeurs réglées, comme illustré dans la figure ci-contre. Le champ de la valeur réglée, lorsqu'il est inversé, indique l'attribution du bouton rotatif. Dans l'exemple de la figure, U et I (charge) sont attribués, ce qui signifie le mode U/I.

Selon la sélection, le bouton rotatif de droite sera attribué à différentes valeurs de réglage, celui de gauche est toujours attribué à la tension.



Afin de modifier les autres valeurs, comme P ou R alors que U/I est actif, et sans commutation de l'attribution tout le temps, la saisie directe peut être utilisée.



Le mode de fonctionnement actuel, qui est uniquement indiqué lorsque le bornier DC est activé, dépend seulement des valeurs réglées. Pour plus d'informations voir «2.2 Modes de fonctionnement».

2.3.4 Enregistrement vers une clé USB (enregistrement)

Les données de l'appareil peuvent être enregistrées sur une clé USB (USB 3.0 est pris en charge, mais pas toutes les tailles de mémoire) à tout instant. Pour les spécifications de la clé USB et des fichiers d'enregistrement générés, voir "1.9.6.5. Port USB (face avant)" dans le manuel d'installation.

L'enregistrement stocke les fichiers au format CSV sur la clé où le modèle des données enregistrées est le même que lors de l'enregistrement via un PC avec le logiciel EA Power Control. L'avantage de l'enregistrement USB par rapport au PC est la mobilité et qu'aucun PC n'est nécessaire. La fonction d'enregistrement doit juste être activée et configurée dans Réglages.

2.3.4.1 Restrictions

L'enregistrement USB sous cette forme n'est pas disponible ou automatiquement désactivée si l'enregistrement en test de batterie est actif ou que la fonction PV **EN50530** est configurée et chargée.

2.3.4.2 Configuration

Voir aussi chapitre 2.3.1.6. Après que l'enregistrement USB ait été activé et que les paramètres **Intervalle d'enregistrement** et **Démarrer / arrêter** ont été réglés, l'enregistrement peut être exécuté à tout instant après avoir quitté le menu **Réglages**.

D'autre part voir le chapitre 2.3.1.1. Il y a des réglages supplémentaires pour le fichier CSV lui-même comme généré par les fonctions d'enregistrement USB. Vous pouvez modifier le format du séparateur de colonne entre les standards allemand / européen (**Standard**) ou le standard américain US (**US**). L'autre option est utilisée pour désactiver l'unité physique qui est ajoutée par défaut à chaque valeur réglée / actuelle dans le fichier d'enregistrement. La désactivation de cette option simplifie le traitement du fichier CSV dans MS Excel ou des outils équivalents.

2.3.4.3 Prise en main (démarrer / arrêter)

Avec le réglage **Démarrer / arrêter** sur **A DC on/off**, l'enregistrement démarrera à chaque fois que le bornier DC est activé, peu importe si c'est manuellement avec le bouton **On/Off** ou à distance via l'interface analogique ou numérique. Avec le réglage **Manuel** c'est différent. L'enregistrement est alors démarré et arrêté uniquement dans le menu rapide (voir figure ci-contre).



Le bouton  démarre l'enregistrement manuellement et devient , qui sert pour l'arrêt manuel.

Peu après le début de l'enregistrement, le symbole  indique que l'enregistrement est en cours. En cas d'erreur au cours de l'enregistrement, comme une clé USB pleine ou déconnectée, un autre symbole sera indiqué (). Après chaque arrêt manuel ou désactivation du bornier DC, l'enregistrement est arrêté et le fichier d'enregistrement est fermé.

2.3.4.4 Format du fichier d'enregistrement USB

Type : fichier texte au format CSV allemand / européen ou américain US (selon le réglage sélectionné)

	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P
1	U set	U actual	I set (PS)	I actual	P set (PS)	P actual	R set (PS)	R actual	R mode	I set (EL)	P set (EL)	R set (EL)	Output/Input	Device mode	Error	Time
2	0,0V	50,0V	5,00A	-30,00A	15000W	-1500W	N/A	N/A	OFF	50,00A	15000W	N/A	ON	NONE	NONE	00:00:00,354
3	0,0V	50,0V	5,00A	-40,00A	15000W	-2000W	N/A	N/A	OFF	50,00A	15000W	N/A	ON	NONE	NONE	00:00:00,854
4	0,0V	50,0V	5,00A	-20,00A	15000W	-1000W	N/A	N/A	OFF	50,00A	15000W	N/A	ON	NONE	NONE	00:00:01,354
5	0,0V	50,0V	5,00A	0,00A	15000W	0W	N/A	N/A	OFF	50,00A	15000W	N/A	OFF	NONE	NONE	00:00:01,854

Légende :

U set: Valeur réglée en tension

U actual / I actual / P actual / R actual: Valeurs actuelles

I set (PS) / P set (PS) / R set (PS): Valeurs réglées I, P et R appartenant au mode source (PS)

I set (EL) / P set (EL) / R set (EL): Valeurs réglées I, P et R appartenant au mode charge (EL)

R mode: Mode résistance activé / désactivé (également appelé "mode UIR")

Output/Input: Statut du bornier DC

Device mode: Mode de régulation actuel (voir aussi «2.2 Modes de fonctionnement»)

Error: Alarmes de l'appareil

Time: Temps écoulé depuis le début de l'enregistrement

Important à savoir :

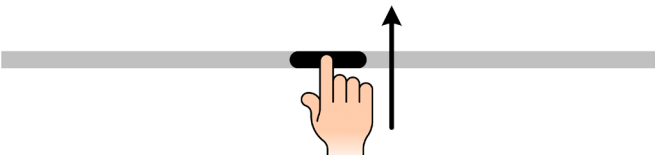
- R set et R actual sont uniquement enregistrés si le "mode UIR" est activé (voir chapitre 2.3.3)
- Contrairement à l'enregistrement sur PC, chaque démarrage d'enregistrement ici crée un nouveau fichier d'enregistrement avec un compteur dans le nom de fichier, commençant généralement à 1, mais se rappelant des fichiers existants

2.3.4.5 Notes spéciales et limitations

- Taille max. du fichier d'enregistrement (du fait du formatage FAT32) : 4 GB
- Nombre max. de fichiers d'enregistrement dans le dossier HMI_FILES : 1024
- Avec le réglage **Démarrer / arrêté** étant sur **A DC on/off**, l'enregistrement s'arrêtera également sur des alarmes ou événements avec l'action **Alarme**, car ils désactivent le bornier DC
- Avec le réglage **Démarrer / arrêté** étant sur **Manuel**, l'appareil continuera d'enregistrer même si des alarmes se produisent, car ce mode peut être utilisé pour déterminer la période d'alarmes temporaires telles que OT ou PF

2.3.5 Le menu rapide

L'appareil propose une menu rapide qui permet un accès rapide aux fonctions souvent utilisées et aux modes étant activés ou désactivé dans le menu "Réglages". Il peut être ouvert en faisant glisser le bord de l'écran du bas vers le haut ou en appuyant sur la barre :



Vue d'ensemble :



L'appui sur un bouton active ou désactive la fonction. Les boutons en blanc et noir indiquent une fonction activée :

Symbole	Appartient à	Signification ou fonction
	Enregistrement USB	L'enregistrement USB est en cours (le symbole est uniquement disponible quand l'enregistrement USB a été activé dans "Réglages")
	Maître / esclave	Maître / esclave activé, l'appareil est le maître
	Maître / esclave	Maître / esclave activé, l'appareil est un esclave
	Maître / esclave	Maître / esclave désactivé
	Mode résistance	Mode R = on
	HMI	Son de l'alarme = on
	HMI	Son des touches = on
	HMI	Ouvre l'écran graphique
	Modes de fonctionnement	Bascule la vitesse du contrôleur de tension entre Lente , Normal (par défaut) et Rapide (voir chapitre 2.2.7)
	HMI	Ajuste l'intensité du rétro-éclairage
	HMI	Ouvre le menu principal

2.3.6 Chargement et sauvegarde des profils utilisateurs

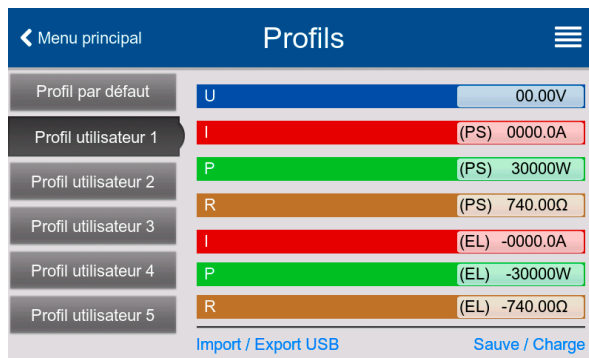
Le menu **Profils** sert à sélectionner entre un profil par défaut et jusqu'à 5 profils d'utilisateurs. Un profil est un ensemble regroupant tous les réglages et les valeurs réglées. A la livraison ou après une réinitialisation usine, les 6 profils ont les mêmes réglages et toutes les valeurs réglées sont à 0. Les valeurs ajustées sur l'écran principal ou n'importe où ailleurs appartiennent à un profil de travail qui peut être sauvegardé dans l'un des 5 profils utilisateurs. Ces profils utilisateurs ou le profil par défaut peuvent alors être intervertis. Le profil par défaut est en lecture seule.

Le but d'un profil est de charger un ensemble de valeurs réglées, de réglages de limites et de seuils de surveillance rapidement sans devoir les réajuster. Comme tous les réglages HMI sont sauvegardés dans le profil, incluant la langue, un changement de profil peut également être accompagné d'un changement de langue du HMI.

En appelant le menu et en sélectionnant un profil, les réglages les plus importants peuvent être observés, mais pas changés.

► Comment sauvegarder les valeurs actuelles et les réglages comme un profil utilisateur

1. Lorsque le bornier DC est désactivé, appuyez sur la zone tactile  sur l'écran principal.
2. Dans le menu principal, appuyez sur **Profils**.
3. Dans l'écran suivant (voir exemple ci-contre) sélectionnez parmi les profils utilisateurs 1-5, lequel indiquera les réglages stockés du profil pour votre vérification.
4. Appuyez sur **Sauve / Charge** et sauvegardez les réglages dans le profil utilisateur de la fenêtre qui apparaît **Sauvegarder le profil?** avec **Sauve**.



Menu principal		Profils	
Profil par défaut	U		00.00V
Profil utilisateur 1	I	(PS)	0000.0A
Profil utilisateur 2	P	(PS)	30000W
Profil utilisateur 3	R	(PS)	740.00Ω
Profil utilisateur 4	I	(EL)	-0000.0A
Profil utilisateur 5	P	(EL)	-30000W
	R	(EL)	-740.00Ω
		Import / Export USB	Sauve / Charge



Tous les profils utilisateurs permettent également de modifier certains réglages ou valeurs stockés dans le profil. En faisant cela, les changements doivent être sauvegardés dans le profil avec "Sauvegarder les changements" ou annulés avec "Annuler" avant que le profil ne puisse être chargé.

Le chargement d'un profil utilisateur fonctionne de la même manière, mais dans la fenêtre vous appuierez alors sur **Charger le profil ?**. Sinon, vous pouvez importer le profil ou l'exporter comme un fichier depuis la clé USB avec **Import / Export USB**.

► Comment éditer un profil d'utilisateur

1. Lorsque le bornier DC est désactivé, appuyez sur la zone tactile  sur l'écran principal.
2. Sur la page du menu principal, appuyez sur **Profils**.
3. Dans la sélection qui s'affiche alors, choisissez le profil d'utilisateur que vous souhaitez modifier. Le profil d'utilisateur sélectionné s'affiche alors.
4. Appuyez sur une valeur à modifier et saisissez une nouvelle valeur. Dès que l'une des valeurs est modifiée, le panneau **Sauvegarder / Charger** se transforme en **Sauvegarder les modifications**.
5. Une fois terminé, appuyez sur **Sauvegarder les modifications** pour sauvegarder le profil. À ce moment-là, il n'est pas encore actif.
6. Facultatif : pour utiliser le profil qui vient d'être modifié, il faut le charger dans le profil de travail, ce qui se fait en appuyant sur **Sauvegarder / Charger** et en répondant par **Charger** à la question **Charger le profil?**.

2.3.7 Le graphique

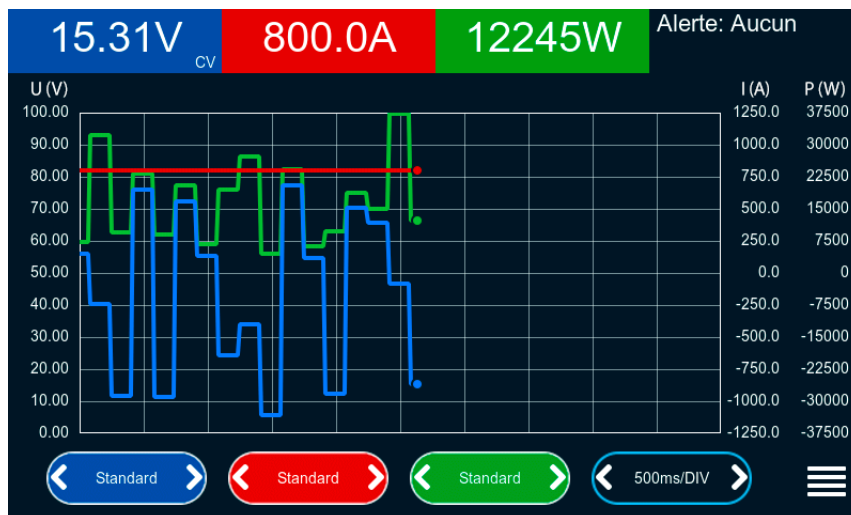
Les appareils disposent d'une représentation visuelle de l'exécution temporelle des valeurs actuelles de tension, courant et puissance, accessible manuellement et utilisée depuis le HMI, appelée graphique. Il ne s'agit pas d'une fonction d'enregistrement. Pour l'enregistrement des données de l'arrière-plan, il y a encore la fonction d'enregistrement USB (voir chapitre 2.3.4).

En fonctionnement normal, le graphique peut être appelé à tout instant via le menu rapide, alors que dans le générateur de fonctions il est appelé par un bouton supplémentaire à l'écran. Une fois appelé, il remplit tout l'écran.



Des options de contrôle limité sont disponibles lorsque le graphique est présent ! Pour des raisons de sécurité il est, cependant, possible de désactiver le bornier DC à tout instant.

Vue d'ensemble :



Contrôles :

- Un appui **au milieu** des trois zones tactiles rouge / verte / bleue active / désactive le graphique correspondant
- Un appui **sur les côtés** (flèches gauche ou droite) des zones tactiles rouge / verte / bleue augmente / diminue l'échelle verticale
- Un appui **sur les côtés** (flèches gauche ou droite) de la zone tactile noire augmente / diminue l'échelle horizontale
- Un passage sur les trois échelles (axe Y) les déplace vers le haut ou le bas
- Un appui sur la zone tactile du menu (☰) quitte l'écran graphique à tout instant

2.4 Contrôle à distance

2.4.1 Généralités

Le contrôle à distance est possible via l'une des interfaces intégrées (analogique, USB, Ethernet) ou via d'un des modules d'interface optionnels. L'une des interface numérique est le bus maître / esclave. Cela signifie que le modèle esclave est supposé être contrôlé depuis une unité maître via le bus maître / esclave. Le contrôle d'un appareil esclave via son port USB arrière est considéré comme une exception.

L'important ici est que seule l'interface analogique ou une interface numérique peut être en contrôle. Cela signifie que si une tentative est effectuée pour passer en contrôle à distance via l'interface numérique tandis que le contrôle à distance analogique est actif (broche REMOTE = BAS) l'appareil reportera une erreur via l'interface numérique. Dans la direction opposée, une commutation via la broche REMOTE sera ignorée. Cependant, la surveillance du statut et la lecture des valeurs sont toujours disponibles.

2.4.2 Emplacements de contrôle

Les emplacements de contrôle sont ceux d'où l'appareil peut être contrôlé. Il y en a essentiellement deux : depuis l'appareil (fonctionnement manuel) et externe (contrôle à distance). Les emplacements suivants sont définis :

Emplacement affiché	Description
À distance: Aucun	Si aucun emplacement n'est affiché, alors le contrôle manuel est actif et l'accès depuis les interfaces analogique et numérique est autorisé.
À distance: <nom_interface>	Contrôle à distance via l'une des interfaces est activé
Local	Le contrôle à distance est verrouillé, seul le fonctionnement manuel est autorisé

Le contrôle à distance peut être permis ou inhibé en utilisant le réglage **Permettre le contrôle à distance** (voir «2.3.1.1 Sous-menu "Réglages"»). En condition inhibé, le statut **Local** sera affiché en haut à droite. L'activation de l'inhibition peut être utile si l'appareil est contrôlé à distance par un logiciel ou un appareil électronique, mais il est nécessaire d'effectuer des ajustements sur l'appareil ou faire face à une urgence.

L'activation de la condition **Local** engendre cela :

- Si le contrôle à distance via l'interface numérique est actif (par exemple **À distance: USB**), alors une terminaison est immédiatement placée et pour continuer le contrôle à distance une fois que **Local** n'est plus actif, il doit être réactivé sur le PC
- Si le contrôle à distance via l'interface analogique est actif (**À distance: Analogique**), alors il est temporairement interrompu jusqu'à ce que le contrôle à distance soit de nouveau permis en désactivant **Local**, car la broche REMOTE continue d'indiquer "contrôle à distance = on", à moins que cela n'ait été modifié au cours de la période **Local**.

2.4.3 Contrôle à distance via une interface numérique

2.4.3.1 Sélection d'une interface

En plus des ports USB et Ethernet intégrés, tous les modèles de cette série prennent en charge les modules d'interface suivants disponibles en options :

ID raccourci	Type	Ports	Description*
IF-AB-CANO	CANopen	1	Esclave CANopen avec EDS générique
IF-AB-RS232	RS232	1	Standard RS232, série
IF-AB-PBUS	Profibus	1	Profibus DP-V1 esclave
IF-AB-PNET1P	ProfiNet	1	Profinet DP-V1 esclave
IF-AB-PNET2P	ProfiNet	2	Profinet DP-V1 esclave, avec commutation
IF-AB-CAN	CAN	1	CAN 2.0 A / 2.0 B
IF-AB-ECT	EtherCAT	2	Standard EtherCAT esclave avec CoE
IF-AB-MBUS1P	ModBus TCP	1	Protocole ModBus TCP via Ethernet
IF-AB-MBUS2P	ModBus TCP	2	Protocole ModBus TCP via Ethernet

* Pour les détails techniques es divers modules, voir la documentation annexe "Programming Guide Modbus & SCPI"

2.4.3.2 Programmation

Les détails de programmation pour les interfaces arrières, les protocoles de communication etc. peuvent être trouvés dans la documentation "Programming guide ModBus & SCPI" qui est fournie sur la clé USB livrée ou disponible au téléchargement sur le site internet du fabricant.

2.4.3.3 Surveillance d'interface

La surveillance d'interface est une fonctionnalité configurable introduite avec les firmwares KE 2.06 et HMI 2.08. Son objectif est de surveiller (ou superviser) la communication numérique entre l'appareil et une unité de contrôle, comme un PC ou PLC, et pour s'assurer que l'appareil ne continuera pas de fonctionner de manière incontrôlée dans le cas où la communication échoue. Un échec peut signifier qu'il y a une interruption physique (câble endommagé, mauvais contact, câble débranché) ou que le port d'interface interne de l'appareil est déconnecté.

La surveillance est uniquement valable pour l'une des interfaces numériques, celle étant utilisée pour le contrôle à distance. Cela signifie donc que la surveillance peut devenir temporairement inactive lorsque l'appareil quitte le contrôle à distance. Elle repose par conséquent sur une temporisation définissable par l'utilisateur, qui la désactiverait si aucun message n'est envoyé à l'appareil durant le temps donné. Après chaque message, la temporisation redémarrera et se réinitialisera avec le prochain message à venir. En cas de désactivation, la réaction suivante de l'appareil est définie :

- Quitter le contrôle à distance
- En cas de sortie DC désactivée, il se désactive ou quitte, comme défini par le paramètre **Bornier DC -> Statut après contrôle distant** (voir chapitre 2.3.1.1)

Notes pour l'utilisation :

- La temporisation de la surveillance peut être changée à tout instant via le contrôle à distance; la nouvelle valeur ne sera valable qu'après que la temporisation actuelle soit écoulée
- La surveillance d'interface ne désactive pas la temporisation de la connexion Ethernet (voir chapitre 2.3.1.6), donc ces deux temporisations peuvent se chevaucher

2.4.4 Contrôle à distance via l'interface analogique

2.4.4.1 Généralités

L'interface analogique 15 pôles intégrée, isolée galvaniquement, et référencée ci-dessous sous la forme raccourcie IA, se trouve sur le panneau arrière de l'appareil et propose les possibilités suivantes :

- Contrôle à distance du courant, de la tension, de la puissance et de la résistance
- Surveillance du statut à distance (CV, bornier DC)
- Surveillance des alarmes à distance (OT, OVP, PF, OCP, OPP)
- Surveillance des valeurs actuelles à distance
- Activation / désactivation du bornier DC à distance

Le réglage des **trois** valeurs réglées de tension, courant et puissance via l'interface analogique doit toujours être effectué simultanément. Cela signifie, par exemple, que la tension ne peut pas être donnée via l'IA et que le courant et la puissance sont réglés par les boutons rotatifs ou inversement. La valeur réglée de la résistance interne peut en plus être ajustée. Contrairement à l'ajustement manuel ou via l'interface numérique, l'interface analogique ne propose pas de valeurs réglées séparées de puissance et de courant pour les modes source et charge.

Les valeurs réglées analogiques peuvent être fournies par une tension externe ou générées depuis la tension de référence sur la broche 3. Dès que le contrôle à distance via l'interface analogique est activé, les valeurs réglées affichées seront celles fournies par l'interface. L'IA peut être utilisée dans les gammes de tension classiques 0...5 V et 0...10 V, les deux représentant 0...100% de la valeur nominale. La sélection de la gamme de tension peut être effectuée dans la configuration de l'appareil. Voir «2.3.1 Configuration via le menu» pour les détails. La tension de référence envoyée depuis la broche 3 (VREF) sera adaptée en conséquences:

0-5V: Tension de référence = 5 V, la valeur réglée 0...5 V (VSEL, CSEL, PSEL, RSEL) correspond à 0...100% de la valeur nominale ou $R_{Min} \dots R_{Max}$, 0...100% des valeurs actuelles correspond à 0...5 V sur les sorties CMON et VMON, du moins tant que ces deux broches sont encore configurées par défaut (voir «2.3.1 Configuration via le menu»).

0-10V: Tension de référence = 10 V, la valeur réglée 0...10 V (VSEL, CSEL, PSEL, RSEL) correspond à 0...100% de la valeur nominale ou $R_{Min} \dots R_{Max}$, 0...100% des valeurs actuelles correspond à 0...10 V sur les sorties CMON et VMON, du moins tant que ces deux broches sont encore configurées par défaut (voir «2.3.1 Configuration via le menu»).

Toutes les valeurs réglées sont toujours en plus limitées aux limites d'ajustement correspondantes (U-max, I-max etc.), qui fixeront les valeurs de dépassement pour le bornier DC. Voir aussi «2.3.2 Limites d'ajustement».

Avant de commencer, veuillez lire ces notes importantes à propos de l'utilisation de l'interface:



Après la mise sous tension de l'appareil et au cours de la phase de démarrage, l'IA indique des statuts de signaux non définis sur les broches de sortie. Ils peuvent être ignorés jusqu'à ce que l'appareil soit prêt.

- Le contrôle à distance analogique de l'appareil doit être activé en commutant d'abord la broche REMOTE (5) . La seule exception est la broche REM-SB, qui peut être utilisée indépendamment
- Avant que le matériel qui contrôlera l'interface analogique ne soit connecté, il faudra vérifier qu'il ne puisse pas délivrer de tension supérieur à celle spécifiée sur les broches
- La valeur réglée des entrées telles que VSEL, CSEL, PSEL et RSEL (si le mode R est activé), ne doit pas être déconnectée (par exemple flottante) au cours du contrôle à distance analogique. Dans le cas où l'une des valeurs réglées n'est pas utilisée pour l'ajustement, elle peut être reliée à un niveau défini ou connectée à la broche VREF (pont ou autre), donc elle donne 100%
- La commutation entre les modes charge et source peut uniquement être effectuée avec le niveau de tension sur la broche VSEL. Voir aussi exemple d) en chapitre 2.4.4.7.

2.4.4.2 Acquiescement des alarmes

En cas d'alarme de l'appareil au cours du contrôle à distance via l'interface analogique, le bornier DC sera désactivé de la même manière qu'en contrôle manuel. L'appareil indiquera une alarme (voir chapitre 3.5 dans le manuel d'installation) à l'écran et, si activé, un signal sonore, il indiquera également la plupart des alarmes sur l'interface analogique. Les alarmes actuellement indiquées peuvent être paramétrées dans le menu de configuration de l'appareil (voir «2.3.1.1 Sous-menu "Réglages"»).

La plupart des alarmes doivent être acquiescées (voir aussi «3.5.2. Gestion des alarmes et des événements » dans le manuel d'installation). L'acquiescement est effectué avec la broche REM-SB désactivant et réactivant le bornier DC, ce qui représente un signal HAUT-BAS-HAUT (min. 50ms pour BAS), lors de l'utilisation du réglage de niveau par défaut pour cette broche.

Il y a une **exception** : l'alarme SOVP (Sécurité OVP), qui est uniquement proposée avec le modèle 60 V de cette série. Elle ne peut pas être acquiescée et nécessite un redémarrage de l'appareil. Elle peut être surveillée via l'interface analogique et sera signalée par les alarmes PF et OVP étant indiquées simultanément, il sera donc nécessaire de sélectionner l'indication d'alarme sur la broche 6 pour au moins signaler PF et sur la broche 14 pour signaler OVP dans toutes les combinaisons.

2.4.4.3 Spécifications de l'interface analogique

Pin	Nom	Type ⁽¹⁾	Description	Niveaux par défaut	Spécifications électriques
1	VSEL	AI	Valeur réglée tension	0...10 V ou 0...5 V correspond à 0..100% de U_{Nom}	Précision gamme 0-5 V : < 0,4% ⁽⁵⁾
2	CSEL	AI	Valeur réglée courant (source & charge)	0...10 V ou 0...5 V correspond à 0..100% de I_{Nom}	Précision gamme 0-10 V : < 0,2% ⁽⁵⁾ Impédance d'entrée R_i >40 k...100 k
3	VREF	AO	Tension de référence	10 V ou 5 V	Tolérance < 0,2% à $I_{max} = +5$ mA Protection contre les courts-circuits AGND
4	DGND	POT	Mise à la terre de tous signaux numériques		Pour signaux de contrôle et de statuts
5	REMOTE	DI	Basculer entre contrôle manuel et à distance	A distance = BAS, $U_{Bas} < 1$ V Manuel = HAUT, $U_{Haut} > 4$ V Manuel, si broche non câblée	Gamme de tension = 0...30 V $I_{Max} = -1$ mA à 5 V U_{BAS} à Haut typ. = 3 V Collecteur ouvert contre DGND
6	ALARMS 1	DO	Surchauffe / alarme d'échec d'alimentation	Alarme = HAUT, $U_{Haut} > 4$ V Pas d'alarme = BAS, $U_{Bas} < 1$ V	Collecteur quasi ouvert avec élévation contre V_{cc} ⁽²⁾ Avec 5 V flux max. de la broche +1 mA $I_{Max} = -10$ mA à $U_{CE} = 0,3$ V $U_{Max} = 30$ V Protection contre les courts-circuits DGND
7	RSEL	AI	Valeur de résistance (source & sink)	0...10 V ou 0...5 V correspond à $R_{Min}...R_{Max}$	Précision gamme 0-5 V : < 0,4% ⁽⁵⁾
8	PSEL	AI	Valeur réglée puissance (source & charge)	0...10 V ou 0...5 V correspond à 0..100% de P_{Nom}	Précision gamme 0-10 V : < 0,2% ⁽⁵⁾ Impédance d'entrée R_i >40 k...100 k
9	VMON	AO	Tension actuelle	0...10 V ou 0...5 V correspond à 0..100% de U_{Nom} ⁽⁵⁾	Précision gamme 0-5 V : < 0,4% ⁽⁵⁾ Précision gamme 0-10 V : < 0,2% ⁽⁵⁾
10	CMON	AO	Courant actuel	0...10 V ou 0...5 V correspond à 0..100% de I_{Nom} ⁽⁵⁾	$I_{Max} = +2$ mA Protection contre les courts-circuits AGND
11	AGND	POT	Mise à la terre de tous signaux analogiques		Pour xSEL, xMON et VREF
12	R-ACTIVE	DI	Mode R on / off	On = BAS, $U_{Bas} < 1$ V Off = HAUT, $U_{Haut} > 4$ V Off, si broche non câblée	Gamme de tension = 0...30 V $I_{Max} = -1$ mA à 5 V U_{BAS} à Haut typ. = 3 V Collecteur ouvert contre DGND
13	REM-SB	DI	Bornier DC OFF (bornier DC ON) (alarmes ACK ⁽⁴⁾)	Off = BAS, $U_{Bas} < 1$ V On = HAUT, $U_{Haut} > 4$ V On, si broche non câblée	Gamme de tension = 0...30 V $I_{Max} = +1$ mA à 5 V Collecteur ouvert contre DGND
14	ALARMS 2	DO	Alarme surtension Alarme surintensité Alarme surpuissance	Alarme = HAUT, $U_{Haut} > 4$ V Pas d'alarme = BAS, $U_{Bas} < 1$ V	Collecteur quasi ouvert avec élévation contre V_{cc} ⁽²⁾
15	STATUS ⁽³⁾	DO	Régulation tension constante active Bornier DC	CV = BAS, $U_{Bas} < 1$ V CC/CP/CR = HAUT, $U_{Haut} > 4$ V Off = BAS, $U_{Bas} < 1$ V On = HAUT, $U_{Haut} > 4$ V	Avec 5 V flux max. de la broche +1 mA $I_{Max} = -10$ mA à $U_{CE} = 0,3$ V, $U_{Max} = 30$ V Protection contre les courts-circuits DGND

(1) AI = Entrée analogique, AO = Sortie analogique, DI = Entrée numérique, DO = Sortie numérique, POT = Potentiel

(2) V_{cc} interne d'environ 10 V

(3) Seul l'un des deux signaux est possible, voir chapitre 2.3.1.1

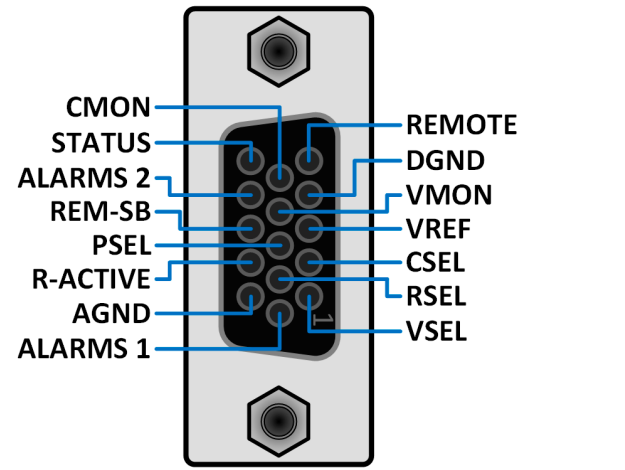
(4) Uniquement pendant le contrôle à distance

(5) L'erreur d'une valeur réglée s'ajoute à l'erreur générale de la valeur associée sur le bornier DC de l'appareil

2.4.4.4 Résolution

L'interface analogique est échantillonnée en interne et traitée par un micro-contrôleur numérique. Cela engendre une résolution limitée des pas analogiques. La résolution effective est la même pour les valeurs réglées (VSEL etc.) et les valeurs actuelles (VMON/CMON). Il s'agit de 26214 pas pour 0...100%, lors du fonctionnement dans la gamme 10 V. Dans la gamme 5 V cette résolution est de moitié. Du fait des tolérances, la résolution véritablement atteignable peut être légèrement inférieure.

2.4.4.5 Vue d'ensemble de la prise D-sub



2.4.4.6 Schémas simplifiés des broches

	Entrée numérique (DI) Elle nécessite d'utiliser un commutateur de faible résistance (relais, interrupteur, disjoncteur etc.) afin d'envoyer un signal propre DGND.		Entrée analogique (AI) Entrée résistance élevée (impédance >40 kΩ) pour un circuit d'amplificateur opérationnel.
	Sortie numérique (DO) Un collecteur quasi ouvert quasi open collector, réalisé comme élévateur à résistance élevée par rapport à l'alimentation interne. En condition BAS il ne peut gérer aucune charge, uniquement un faible courant de charge, comme illustré dans le schéma avec un relais comme exemple.		Sortie analogique (AO) Sortie d'un circuit d'amplificateur opérationnel, faible impédance. Voir le tableau de spécifications au-dessus.

2.4.4.7 Exemples d'application

a) Commutation du bornier DC avec la broche REM-SB

Une sortie numérique, par exemple depuis un PLC, peut permettre d'abaisser proprement la broche car elle ne peut pas être de résistance suffisamment faible. Vérifiez la spécification de l'application de contrôle. Voir aussi les diagrammes ci-dessus.

En contrôle à distance analogique, la broche REM-SB est utilisée pour activer et désactiver le bornier DC de l'appareil. Cette fonction est également disponible sans contrôle à distance analogique actif et peut d'un côté bloquer le bornier DC étant activé en contrôle manuel ou à distance et d'un autre côté la broche peut activer ou désactiver le bornier DC, mais pas de manière autonome. Voir ci-dessous **Le contrôle à distance n'a pas été activé**.

REM-SB ne peut pas servir comme un arrêt de sécurité pour désactiver le bornier DC en cas d'urgence ! Pour cela, un système d'arrêt d'urgence externe est nécessaire.

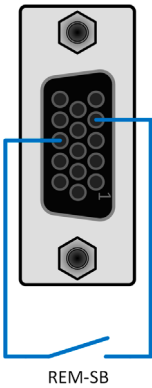
Il est recommandé qu'un contact faible résistance tel qu'un relais, un interrupteur ou un transistor soit utilisé pour commuter la broche sur la terre (DGND).

Les situations suivantes peuvent survenir :

• Le contrôle à distance a été activé

Au cours du contrôle à distance via l'interface analogique, seule la broche REM-SB détermine les statuts du bornier DC, selon les définitions de niveau en chapitre 2.4.4.3. La fonction logique et les niveaux par défaut peuvent être inversés par un paramètre dans le menu de configuration de l'appareil. Voir chapitre 2.3.1.1.

Si la broche n'est pas reliée ou que le contact relié est ouvert, la broche sera à l'état HAUT. Avec le réglage "Interface analogique" -> "Niveau REM-SB" étant réglé sur "Normal", il est nécessaire d'activer le bornier DC. Ainsi, lors de l'activation du contrôle à distance, le bornier DC s'activera instantanément.



• **Le contrôle à distance n’a pas été activé**

Dans ce mode de fonctionnement, la broche REM-SB peut servir de verrouillage, empêchant le bornier DC d’être activé par par n’importe quel moyen. Cela engendre les possibles situations suivantes :

Bornier DC	+	Niveau sur la broche REM-SB	+	Paramètre „Niveaux REM-SB“	→ Comportement
est off	+	HAUT	+	Normal	→ Le bornier DC terminal n’est pas verrouillé. Il peut être activé avec le bouton poussoir “On/Off” (panneau avant) ou via une commande depuis l’interface numérique.
		BAS	+	Inversé	
	+	HAUT	+	Inversé	→ Le bornier DC est verrouillé. Il ne peut pas être activé par le bouton poussoir “On/Off” (panneau avant) ou via une commande depuis l’interface numérique. En essayant de l’activer, une fenêtre s’ouvre à l’écran indique un message d’erreur.
		BAS	+	Normal	

Dans le cas où le bornier DC est déjà activé, le basculement de la broche désactivera le bornier DC, comme il le fait dans le contrôle à distance analogique:

Bornier DC	+	Niveau sur la broche REM-SB	+	Paramètre „Niveaux REM-SB“	→ Comportement
est on	+	HAUT	+	Normal	→ Le bornier DC reste actif, rien n’est verrouillé. Il peut être activé ou désactivé par le bouton poussoir ou une commande numérique.
		BAS	+	Inversé	
	+	HAUT	+	Inversé	→ Le bornier DC sera désactivé et verrouillé. Ensuite, il peut être de nouveau activé en commutant la broche. Pendant le verrouillage, le bouton poussoir ou une commande numérique peut supprimer le demande d’activation par la broche.
		BAS	+	Normal	

b) Contrôle à distance du courant et de la puissance (mode source)

Nécessite l’activation du contrôle à distance (broche REMOTE = BAS)

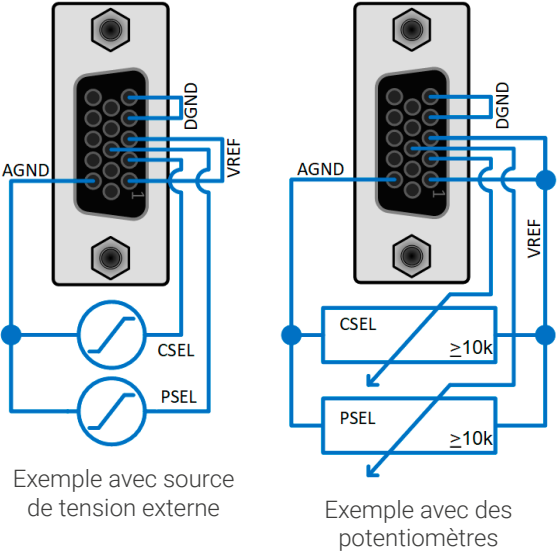
Les valeurs réglées PSEL et CSEL sont générées à partir de, par exemple, la tension de référence VREF, en utilisant des potentiomètres pour chacun. Ainsi, l’alimentation peut travailler de manière sélective en mode limitation de courant ou limitation de puissance. Selon la spécification de la charge max. 5 mA pour la sortie VREF, des potentiomètres d’au moins 10 kΩ doivent être utilisés.

La valeur réglée de tension VSEL est directement reliée à VREF et sera donc en permanence à 100%. Cela signifie également que l’appareil peut uniquement fonctionner en mode source.

Si la tension de contrôle est délivrée depuis une source externe, il est nécessaire de considérer les gammes de tension d’entrée pour les valeurs réglées (0...5 V ou 0...10 V).

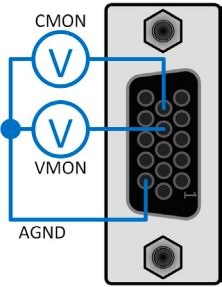


Utiliser la gamme de tension d’entrée 0...5 V pour 0...100% de la valeur réglée à moitié de la résolution effective.



c) Lecture des valeurs actuelles

L’IA fournit les valeurs du bornier DC sous forme d’un affichage de courant et de tension. Ces derniers peuvent être lus en utilisant un multimètre standard ou un équivalent.



d) Commutation entre les modes source et charge

Vous pouvez également commuter entre les deux modes lors du contrôle à distance de l'appareil avec l'IA. Cela se fait en utilisant la valeur réglée de tension (VSEL), qui n'est alors pas liée à un potentiel fixe, comme illustré à l'exemple b). Règles :

- Si la valeur réglée de tension sur VSEL (en %, pas le niveau) devient supérieure à la tension actuelle sur le bornier DC, l'appareil basculera en mode charge, peu importe si la tension sur le bornier DC est générée par l'appareil ou de manière externe
- Si la valeur réglée en tension devient inférieure à la tension actuelle, l'appareil basculera en mode source.

e) Détermination du mode de fonctionnement actuel entre source et charge

Le nombre limité de broches sur l'IA ne permet pas un signal séparé pour indiquer le mode charge ou source. Il y a de base deux manières pour déterminer le mode actuel en contrôle à distance analogique:

- Comparer la sortie de tension actuelle (VMON) avec VSEL et lire le signal CMON -> si le niveau de VMON est supérieur à VSEL et que CMON n'est pas à zéro, alors l'appareil est en mode charge sinon si VMON est égal ou inférieur à VSEL, il est en mode source, peu importe le niveau de CMON
- Configurer les broches 9 (VMON) et 10 (CMON), comme décrit dans le 2.3.1, pour **Mode A** ou **Mode B** et lire les deux broches; lorsque le courant DC circule dans l'une des deux directions, l'une des broches indiquera un niveau > 0 V.

2.4.4.8 Priorité de l'interface analogique

Une nouvelle fonctionnalité disponible à partir des firmwares KE 3.10 et HMI 4.09 pour toutes les séries 10000 avec interface analogique permet de donner la priorité à l'interface analogique lors de la prise en charge de la commande à distance. Jusqu'à présent, la règle était que les interfaces analogiques et numériques ne pouvaient pas se neutraliser mutuellement en ce qui concerne la commande à distance. Cela signifie que jusqu'à présent, si l'on souhaitait commander un appareil via une commande à distance analogique qui était actuellement commandé à distance par l'une des interfaces numériques, il fallait quitter explicitement la commande à distance à l'aide d'une commande envoyée via l'interface numérique utilisée.

Grâce à cette fonctionnalité activable à la demande (voir section 2.3.1.1), l'interface analogique peut assurer la commande à distance à tout moment, à l'exception de l'état **Local**. Au moment de la commutation, les pré-réglages des broches de l'interface analogique et l'état du bornier DC prennent immédiatement effet. La désactivation de la commande à distance analogique (broche : REMOTE) ne ramènerait toutefois pas l'appareil à l'état précédent de la commande à distance numérique et ne rétablirait pas les pré-réglages précédemment définis. Cette situation conserve toujours la dernière phrase des pré-réglages ou, en fonction de l'état du bornier DC, ce qui a été défini avec le paramètre **État après contrôle distant** (voir section 2.3.1.1).

3. Le générateur de fonctions

3.1 Introduction

Le **générateur de fonctions** intégré (raccourci : **FG**) permet de créer diverses formes de signaux et de les appliquer à la valeur réglée de tension ou de courant.

Les fonctions standards reposent sur un **générateur arbitraire** et sont directement accessibles et configurables en utilisant le contrôle manuel. En contrôle à distance, le générateur arbitraire entièrement personnalisable duplique ces fonctions avec des points de séquence contenant 8 paramètres chacun.

Des autres fonctions, telles que la simulation photovoltaïque, reposent sur un **générateur XY** qui fonctionne avec un tableau de 4096 valeurs qui sont chargées depuis une clé USB ou calculées en se basant sur des paramètres ajustables.

Les fonctions suivantes sont accessibles, configurables et contrôlables:

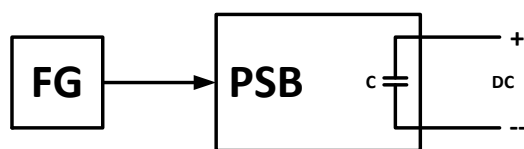
Fonction	Courte description
Sinus	Génération d'une onde sinus avec amplitude, décalage et fréquence ajustables
Triangle	Génération d'un signal triangulaire avec amplitude, décalage, temps de montée et descente ajustables
Rectangle	Génération d'un signal rectangulaire avec amplitude, décalage et rapport cyclique ajustables
Trapèze	Génération d'un signal trapézoïdal avec amplitude, décalage, temps de montée, temps d'impulsion, temps de descente, temps d'inactivité ajustables
DIN 40839	Courbe simulée d'un démarrage de moteur automobile selon les normes DIN 40839 / EN ISO 7637, séparée en 5 séquences de courbe, chacune avec une tension de départ, une tension de fin et une durée
Arbitraire	Génération d'un processus avec jusqu'à 99 points de courbe configurables librement, chacun avec une valeur de départ et de fin (AC/DC), une fréquence de départ et de fin, un angle de phase et une durée
Rampe	Génération d'une rampe linéaire montante ou descendante avec des valeurs de départ et de fin et une durée avant et après la rampe
Tableau XY	Générateur XY, courbe de courant chargeable sur clé USB stick (tableau, CSV)
Tableau PV (PS) PV EN50530 Tableau FC (PS)	Fonctions pour simuler un panneau solaire (fonction PV), aussi conforme à la norme EN 50530, ou pile à combustible (fonction FC), les deux avec calcul d'un tableau basé sur des paramètres ajustables
Test de batterie	Test de charge / décharge d'une batterie avec courant constant ou pulsé, avec compteurs Ah, Wh et durée
Suivi MPP	Simulation du comportement de suivi de caractéristique des inverseurs solaires lors de la recherche du point de puissance maximal (MPP) en étant connecté à des sources telles que des panneaux solaires

3.2 Généralités

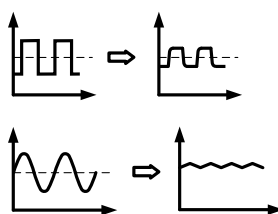
3.2.1 Principe

L'unité d'alimentation ne peut pas être considérée comme un générateur de fonctions haute puissance, car ses étages de puissance sont uniquement post-connectés au FG. Donc, les caractéristiques typiques d'une source de tension et de courant persistent. Les temps de montée et descente, causés par la charge / décharge des capacités, affectent le signal résultant sur le bornier DC. Alors que le FG permet de générer une onde sinus avec 10000 Hz, l'appareil ne pourra jamais suivre le signal généré 1:1.

Représentation de principe :



Effet des étages de puissance DC sur les fonctions :



L'onde résultante sur le bornier DC dépend fortement de la fréquence et de la période de l'onde sélectionnée, de son amplitude et aussi de la tension nominale de l'appareil. L'effet des capacités sur l'onde peut partiellement être compensé. Dans le mode source et lors de l'exécution, des tensions dynamiques pour lesquelles les capacités ont un impact plus important peuvent permettre de placer une charge supplémentaire sur le bornier DC afin de diminuer les temps de montée et descente. Cette charge a un impact positif sur les fonctions périodiques comme les ondes rectangulaire ou sinusoïdale.

3.2.2 Résolution

Les amplitudes générées par le générateur arbitraire ont une résolution effective d'environ 52428 pas. Si l'amplitude est très faible et le temps très long, l'appareil générera moins de pas et réglera plusieurs valeurs identiques, générant un effet d'escalier.

3.2.3 Complications techniques possibles

Le fonctionnement des alimentations à découpage en tant que source de tension peut, lors de l'application d'une fonction à la tension de sortie, endommager les capacités de sortie du fait de la charge / décharge continue qui cause une surchauffe.

3.2.4 Méthode d'utilisation

Afin de comprendre comment travaille le générateur de fonctions et comment les valeurs interagissent, notez ce qui suit :

L'appareil travaille toujours avec les trois valeurs réglées U, I et P, également en mode générateur de fonctions.

La fonction sélectionnée peut être utilisée sur une valeur réglée, U ou I, alors que les deux autres valeurs sont constantes et ont un effet de limitation. Exemple : en mode charge, une source avec 100 V est connectée et la fonction sinus appliquée au courant avec une amplitude de 80 A et un décalage de 80 A. Le générateur de fonctions créera une progression de l'onde sinus du courant entre 0 A (min) et 160 A (max), ce qui engendrera une puissance d'entrée entre 0 W (min) et 16000 W (max). Mais dans le cas où la puissance serait limitée à 12000 W le courant serait limité à 120 A et s'il est relié à un oscilloscope il pourra être visualisé comme tronqué à 120 A et ne jamais atteindre la crête de 160 A.

Pour une meilleure compréhension de la manière dont l'appareil travaille en fonctionnement dynamique, lire ceci :



- L'appareil a aussi une charge électronique intégrée, appelée charge, qui est supposée décharger les capacités sur le bornier DC lors de l'exécution de changements de tension dynamique en mode source, par exemple une tension plus élevée à une tension plus faible. Cela nécessite un certain courant et donc un réglage de puissance, qui puisse et doit être ajusté pour quasiment chaque fonction décrite ci-dessous (valeurs "I (EL)" et "P (EL)"). Pour des raisons de sécurité, la valeur "I (EL)" est toujours réglée à 0 après la sélection d'une fonction pour la configuration, ce qui désactive le mode charge.
- Le courant de charge, ajustable comme "I (EL)", lorsqu'il est réglé à > 0 chargera une source externe, peut être déchargera aussi les capacités dans cette source et donc ce réglage de courant doit être choisi avec précaution, car il affecte aussi la section nécessaire des câbles. Recommandation : régler "I (EL)" à au moins $I_{Crête}$ de la courbe résultante ou plus.

Les systèmes maître / esclave ont d'autres caractéristiques qui doivent être considérées :



A la fin de la configuration, après que la fonction ait été chargée et que l'écran indique la vue principale du générateur de fonctions, il y a des valeurs réglées ajustables, appelées "limites U/I/P". Ces limites sont transférées à toutes les unités esclaves des systèmes maître / esclave comme des valeurs réglées. Il est recommandé de les configurer avec précaution pour que le système M/E puisse fonctionner comme prévu et que les esclaves n'impactent pas la fonction de manière négative.

3.3 Fonctionnement manuel

3.3.1 Sélection de fonction et contrôle

Toutes les fonctions listées au 3.1 peuvent être appelées sur l'écran tactile, configurées et contrôlées. La sélection et la configuration sont uniquement possibles avec le bornier DC désactivé.

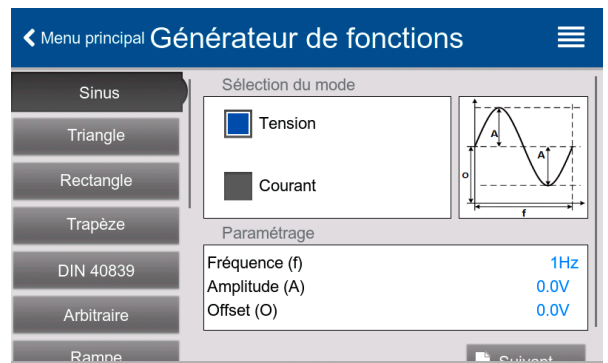
► Comment sélectionner une fonction et ajuster les paramètres

1. Lorsque le bornier DC est désactivé, appuyez sur la zone



tactile **Func Gen** de l'écran principal.

2. Dans le menu, sélectionnez la fonction souhaitée en appuyant sur la liste de gauche. Selon le choix, s'en suivra une demande de la valeur que le générateur de fonction devra appliquer, **Tension** ou **Courant**.
3. Réglez maintenant les valeurs comme vous le souhaitez et allez sur .
4. L'étape suivante consiste à régler les valeurs réglées statiques pour la tension et la puissance ou le courant et la puissance, séparément pour le mode source et le mode charge. Elle est particulièrement importante pour le mode maître-auxiliaire, car les unités auxiliaires reçoivent ces valeurs limites. Ces valeurs sont effectives avant le démarrage et après l'arrêt de la fonction.



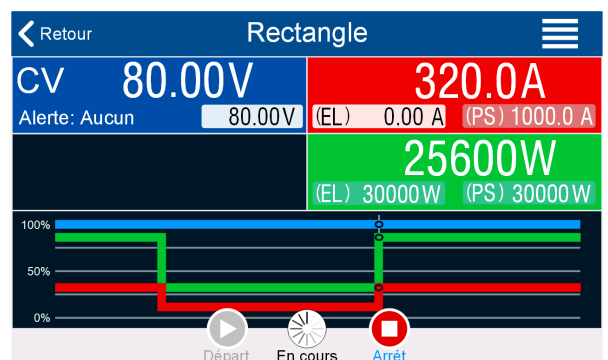
- Lorsqu'il est prévu d'exécuter une fonction exclusivement en mode charge ou source, il est recommandé de régler les valeurs réglées (I , P) du mode opposé à 0.
- Les valeurs limites pour U , I et P agissent immédiatement sur la charge ou la source externe une fois l'écran principal atteint, car le bornier DC est automatiquement activé après le chargement de la fonction afin d'établir la situation de démarrage. Ceci est utile lorsqu'une fonction ne doit pas démarrer à 0 V ou 0 A. Toutefois, si l'on souhaite que la fonction démarre à 0, la valeur réglée statique doit être fixée à 0. La mise en marche du bornier DC après le chargement peut être empêchée en activant l'interrupteur « Ne mettre en marche le bornier DC que lorsque la fonction est en cours ».

5. Quitter la configuration et passer à l'écran du générateur de fonctions avec .

Le réglage des diverses fonctions et de leurs paramètres sont décrits ci-dessous. Après que l'écran du générateur de fonctions ait été atteint, la fonction est prête à être exécutée. Avant et pendant l'exécution de la fonction, certaines fonctions générales et certaines associées aux valeurs peuvent être ajustées.

► Comment démarrer et arrêter une fonction

1. La fonction peut être **démarrée** en appuyant sur  ou si le bornier DC est désactivé en appuyant sur le bouton **On/Off**.
2. La fonction peut être **arrêtée** en appuyant sur  ou en utilisant le bouton **On/Off**. Cependant, il y a une différence :
 - a) Le bouton  arrête uniquement la fonction alors que le bornier DC reste sur ON avec les valeurs statiques effectives.
 - b) Le bouton **On/Off** arrête la fonction et désactive le bornier DC.



Toute alarme (échec d'alimentation, surchauffe etc.), protection (OPP, OCP) ou événement avec Action = Alarme arrête la progression de la fonction automatiquement, désactive le bornier DC et reporte l'alarme.

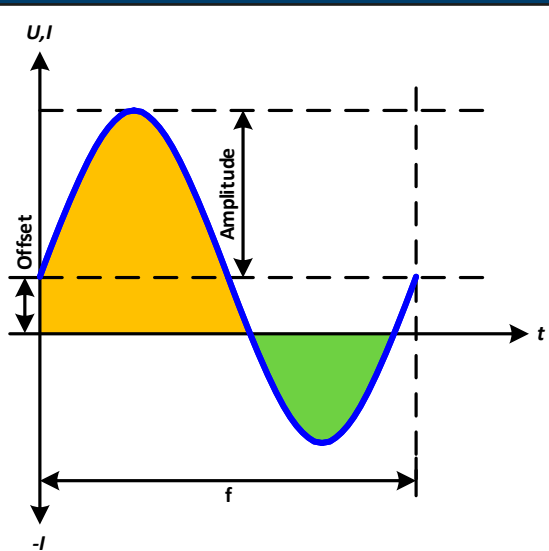
3.4 Fonction sinusoïdale

Restrictions qui s'appliquent en particulier à cette fonction :

- Il n'y a pas de présélection, que ce soit le mode source ou le charge, où la fonction est appliquée; les réglages décident si c'est "le mode source uniquement", "le mode charge uniquement" ou un mélange des deux
- Lors de l'application de la fonction à la tension, l'appareil peut uniquement commuter en mode charge si la tension externe sur le bornier DC est supérieure au point le plus élevé (décalage + amplitude) de l'onde et que le réglage du courant "I (EL)" n'est pas à 0

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour une fonction sinusoïdale :

Paramètre	Gamme	Description
Fréquence (f)	1Hz...10000Hz	Fréquence statique du signal à générer
Amplitude (A)	0...(valeur nom. de U ou I - Décalage)	Amplitude du signal à générer
Décalage (O)	0V... (U _{Nom} - Amplitude) - (I _{Nom} - Amplitude)...+(I _{Nom} - Amplitude)	Décalage depuis le point zéro de la courbe sinus mathématique

Schématisation :	Application et résultat :
	Un signal sinusoïdal est généré et appliqué à la valeur réglée sélectionnée, par exemple le courant (mode I). Selon les paramètres ajustés, l'appareil peut appliquer l'onde uniquement au mode charge ou au mode source, mais également aux deux avec la commutation automatique au point zéro. Le schéma ci-contre illustre l'exécution du "mode mixte" (jaune = mode source actif, vert = mode charge actif). Alors que l'amplitude est toujours une valeur absolue, le décalage peut être positif ou négatif (mode I uniquement). Pour calculer la puissance maximale, l'amplitude actuelle et la valeur de décalage doivent être ajoutées. Exemple : une tension de 100 V est réglée. Les paramètres pour la fonction sin(I) sont : amplitude de 80 A et décalage de +50 A. La puissance maximale résultante lorsque le point le plus haut de l'onde sinus est atteint est alors $(80 \text{ A} + 50 \text{ A}) * 100 \text{ V} = 13000 \text{ W}$ pour la partie source et lorsque le point le plus bas est atteint (partie charge) elle sera de $(50 \text{ A} - 80 \text{ A}) * 100 \text{ V} = -3000 \text{ W}$.

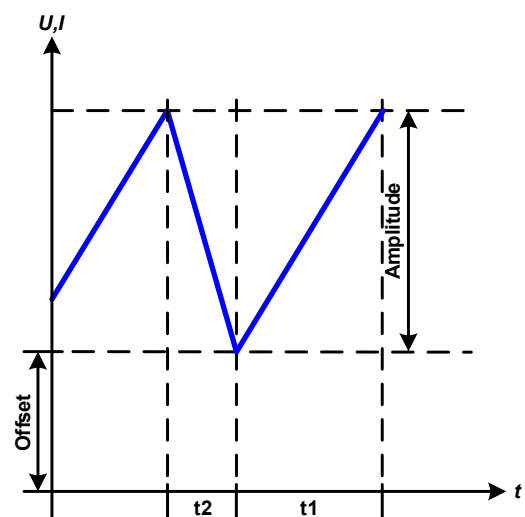
3.5 Fonction triangulaire

Restrictions qui s'appliquent en particulier à cette fonction :

- Il n'y a pas de présélection, que ce soit le mode source ou le charge, où la fonction est appliquée; les réglages décident si c'est "le mode source uniquement", "le mode charge uniquement" ou un mélange des deux
- Lors de l'application de la fonction à la tension, l'appareil peut uniquement commuter en mode charge si la tension externe sur le bornier DC est supérieure au point le plus élevé (décalage + amplitude) de l'onde et que le réglage du courant "I (EL)" n'est pas à 0

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour une fonction triangulaire :

Paramètre	Gamme	Description
Amplitude (A)	0...(valeur nom. de U ou I - Décalage)	Amplitude du signal à générer
Décalage (O)	0V... (U _{Nom} - Amplitude) - (I _{Nom} - Amplitude)...+(I _{Nom} - Amplitude)	Décalage, basé sur le pied de l'onde triangulaire
Durée t1	0.1ms...3600000ms	Temps de montée Δt du signal triangulaire
Durée t2	0.1ms...3600000ms	Temps de descente Δt du signal triangulaire

Schématisation :	Application et résultat :
	Un signal triangulaire à utiliser sur le courant ou la tension est généré. Les durées de pente positive et négative peuvent être réglées indépendamment. Le décalage dévie le signal sur l'axe Y. La somme des intervalles t1 et t2 donne la durée du cycle et sa réciproque est la fréquence. Exemple : une fréquence de 10 Hz est nécessaire et mènerait à une durée périodique de 100 ms. Ces 100 ms peuvent être librement attribuées à t1 et t2, par exemple 50 ms : 50 ms (triangle isocèle) ou 99,9 ms : 0,1 ms (triangle à angle droit ou dent de scie).

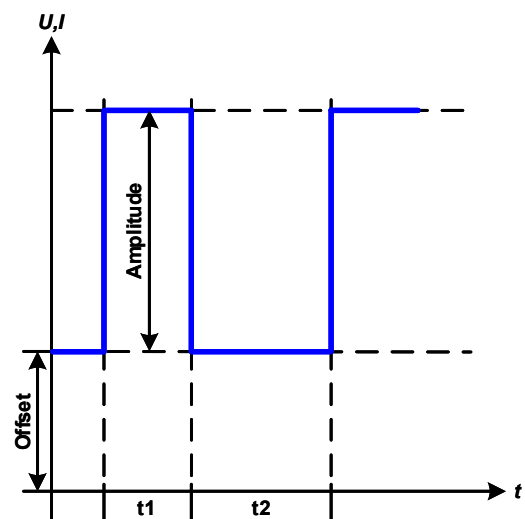
3.6 Fonction rectangulaire

Restrictions qui s'appliquent en particulier à cette fonction :

- Il n'y a pas de présélection, que ce soit le mode source ou le charge, où la fonction est appliquée; les réglages décident si c'est "le mode source uniquement", "le mode charge uniquement" ou un mélange des deux
- Lors de l'application de la fonction à la tension, l'appareil peut uniquement commuter en mode charge si la tension externe sur le bornier DC est supérieure au point le plus élevé (décalage + amplitude) de l'onde et que le réglage du courant "I (EL)" n'est pas à 0

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour une fonction rectangulaire :

Paramètre	Gamme	Description
Amplitude (A)	0...(valeur nom. de U ou I - Décalage)	Amplitude du signal à générer
Décalage (O)	0V... (U _{Nom} - Amplitude) - (I _{Nom} - Amplitude)...+(I _{Nom} - Amplitude)	Décalage, basé sur le pied de l'onde rectangulaire
Durée t1	0.1ms...3600000ms	Durée (largeur d'impulsion) du niveau supérieur (amplitude)
Durée t2	0.1ms...3600000ms	Durée (largeur de pause) du niveau bas (décalage)

Schématisation :	Application et résultat :
	Un signal rectangulaire ou carré à utiliser sur le courant ou la tension est généré. Les intervalles t1 et t2 définissent combien de valeurs de l'amplitude (impulsion) et combien de valeurs de décalage (pause) sont effectives. Le décalage dévie le signal sur l'axe Y. Les intervalles t1 et t2 peuvent être utilisés pour définir un rapport cyclique. La somme de t1 et t2 donne la période et sa réciproque la fréquence. Exemple : un signal rectangulaire de 25 Hz et de rapport cyclique de 80% est nécessaire. La somme de t1 et t2, la période, est 1/25 Hz = 40 ms. Pour un rapport cyclique de 80% la durée d'impulsion (t1) est 40 ms * 0,8 = 32 ms et la durée de pause (t2) est 8 ms

3.7 Fonction trapézoïdale

Restrictions qui s'appliquent en particulier à cette fonction :

- Il n'y a pas de présélection, que ce soit le mode source ou le charge, où la fonction est appliquée; les réglages décident si c'est "le mode source uniquement", "le mode charge uniquement" ou un mélange des deux
- Lors de l'application de la fonction à la tension, l'appareil peut uniquement commuter en mode charge si la tension externe sur le bornier DC est supérieure au point le plus élevé (décalage + amplitude) de l'onde et que le réglage du courant "I (EL)" n'est pas à 0

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour une fonction trapézoïdale :

Paramètre	Gamme	Description
Amplitude (A)	0...(valeur nom. de U ou I - Décalage)	Amplitude du signal à générer
Décalage (O)	0V... ($U_{Nom} - \text{Amplitude}$) - ($I_{Nom} - \text{Amplitude}$)...+ ($I_{Nom} - \text{Amplitude}$)	Décalage, basé sur le pied du trapèze
Durée t1	0.1ms...3600000ms	Durée pour la pente positive du signal trapézoïdal.
Durée t2	0.1ms...3600000ms	Durée pour la valeur haute du signal trapézoïdal.
Durée t3	0.1ms...3600000ms	Durée pour la pente négative du signal trapézoïdal.
Durée t4	0.1ms...3600000ms	Durée pour la valeur de base (=décalage) du signal trapézoïdal.

Schématisation :	Application et résultat :
	Comme avec les autres fonctions, le signal généré peut être appliqué à la valeur réglée de tension (mode U) ou de courant (mode I). Les pentes du trapèze peuvent varier en ajustant les temps de montée et descente séparément. La durée périodique et la fréquence de répétition sont le résultat des quatre valeurs de temps ajustables. Avec des réglages adaptés le trapèze peut être déformé en deux impulsions triangulaires ou rectangulaires. Il a donc un usage universel.

3.8 Fonction DIN 40839

Cette fonction est basée sur la courbe définie dans la norme DIN 40839 / EN ISO 7637 (test d'impulsion 4), et est uniquement applicable à la tension. Elle doit dupliquer la progression de la tension d'une batterie automobile au cours du démarrage du moteur. La courbe est divisée en 5 parties (voir le schéma ci-dessous) qui ont chacune les mêmes paramètres. Les valeurs standards de la DIN sont déjà réglées comme valeurs par défaut pour les cinq séquences.

Généralement, cette fonction est utilisée en mode source, mais peut aussi être exécutée en mode charge si la tension externe sur le bornier DC est supérieure au point le plus haut (décalage + amplitude) de l'onde et que la source externe ne peut pas délivrer plus de courant que celui ajusté pour le mode charge (I charge). Ainsi, l'appareil pourra réguler les valeurs de tension résultantes à partir de la courbe. Les valeurs réglées globales du courant sont utilisées pour explicitement définir dans quel mode de fonctionnement la fonction doit être exécutée. Les paramètres suivants peuvent être configurés pour les points de séquence individuels ou pour la fonction entière :

Paramètre	Gamme	Séq	Description
Départ	0V... U_{Nom}	1-5	Tension de départ de la rampe dans les parties 1-5 (point de séquence)
Fin	0V... U_{Nom}	1-5	Tension de fin de la rampe dans les parties 1-5 (point de séquence)
Durée	0.1ms...3600000ms	1-5	Durée de la rampe
Cycles	0 / 1...999	-	Nombre de durées pour exécuter la courbe entière (0 = infini)
Durée t1	0.1ms...3600000ms	-	Durée après un cycle avant la répétition (cycle > 1)
U(Départ/Fin)	0V... U_{Nom}	-	Réglage tension avant et après l'exécution de la fonction
I/P (PS)	0A... I_{Nom} / 0W... P_{Nom}	-	Valeurs réglées de courant et puissance pour le mode source. Si I=0 ou P=0, l'appareil fonctionnera uniquement en mode charge
I/P (EL)	0A... I_{Nom} / 0W... P_{Nom}	-	Valeurs réglées de courant et puissance pour le mode charge. Si I=0 ou P=0, l'appareil fonctionnera uniquement en mode source

Schématisation :	Application et résultat :
	Si la fonction est configurée pour s'exécuter en mode source, la fonction de charge intégrée agit comme une charge et assure la chute rapide de la tension de sortie comme requis pour certaines parties de la courbe, permettant à la progression de la tension de sortie de suivre la courbe DIN. La courbe est conforme au test d'impulsion 4 de la DIN. Avec les réglages adaptés, d'autres impulsions de test peuvent être simulées. Si la partie de la courbe dans le point de séquence 4 doit contenir une onde sinusoïdale à la place, alors ces 5 séquences devront être configurées pour le générateur arbitraire. La tension globale de départ (et de fin) est ajustable en tant que paramètre "U(Départ/fin)" dans la page du menu "Limites U/I/P". Elle ne modifie pas les réglages de tension dans les points de séquence individuels, mais elle doit correspondre au réglage de la tension de départ (U départ) du point de séquence 1.

3.9 Fonction arbitraire

La fonction arbitraire (définissable librement) ou le générateur de fonctions proposent à l'utilisateur une gamme plus large d'options. Il y a 99 segments de courbes (ici : points de séquence) disponibles à utiliser sur le courant (I) ou la tension (U), tous ayant les mêmes ensembles de paramètres mais pouvant être configurés différemment, pour qu'une courbe de fonction complexe puisse être "construite". Un nombre arbitraire des 99 points de séquence peut être exécuté dans un bloc de point de séquence et ce bloc peut alors être répété jusqu'à 999 fois ou infiniment. Comme la fonction doit être attribuée au courant ou à la tension, des attributions mixtes de point de séquence aux deux n'est pas possible.

La courbe arbitraire peut se superposer à une progression linéaire (DC) avec une courbe sinusoïdale (AC) dont l'amplitude et la fréquence sont formées entre le départ et la fin. Lorsque la fréquence de départ et la fréquence de fin sont à 0 Hz, la superposition AC n'a aucun impact et seule la partie DC est effective. Chaque point de séquence est attribué à une durée de point de séquence dans laquelle la courbe AC/DC sera générée du départ à la fin.

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour chaque point de séquence dans une fonction arbitraire :

Paramètre	Gamme	Description
AC départ	-50%...+50% I _{Nom} ou 0%...50% U _{Nom}	Amplitudes de départ et fin de la partie sinusoïdale AC
AC fin		
DC départ	$\pm(\text{AC départ} \dots (\text{valeur nom.} - \text{AC départ}))$	Niveau de départ (décalage) de la partie DC
DC fin	$\pm(\text{AC fin} \dots (\text{valeur nominale} - \text{AC fin}))$	Niveau de fin (décalage) de la partie DC
Fréquence de départ	0Hz...10000Hz	Fréquence de départ de la partie sinusoïdale AC
Fréquence de fin	0Hz...10000Hz	Fréquence de fin de la partie sinusoïdale AC
Angle	0°...359°	Angle de départ de la partie sinusoïdale AC
Durée	0.1ms...3600000ms	Réglage de durée pour le point de séquence sélectionné



La durée du point de séquence ("Durée") et les fréquences de départ et fin sont liées. La valeur minimale pour $\Delta f/s$ est 9,3. Donc, par exemple, un réglage d'une fréquence de départ = 1 Hz, fréquence de fin = 11 Hz et durée = 5 s ne sera pas accepté car $\Delta f/s$ est uniquement de 2. Une durée de 1 s sera acceptée ou, si la durée restante est de 5 s, alors une fréquence de fin = 51 Hz doit être réglée.

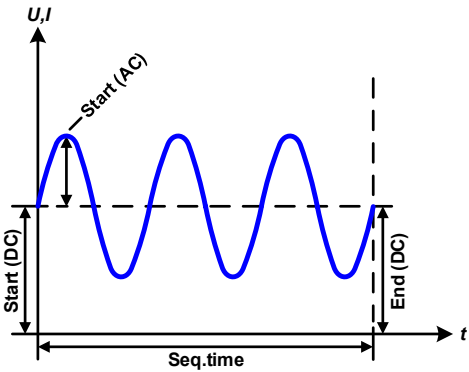
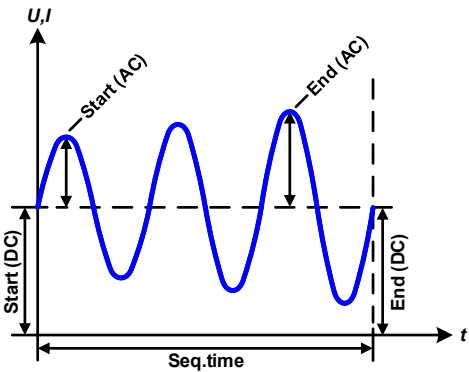
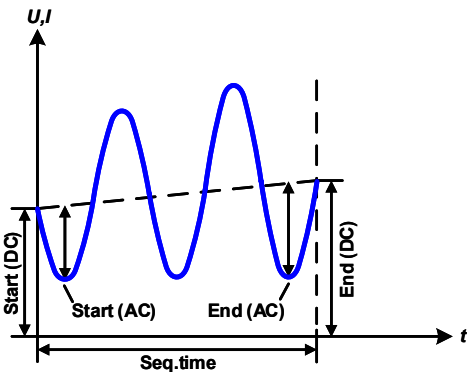
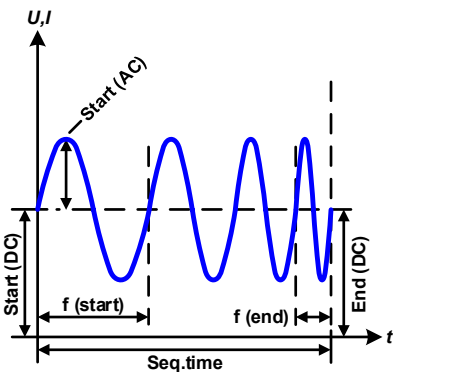


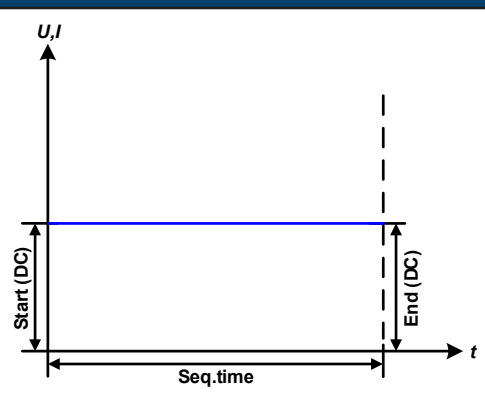
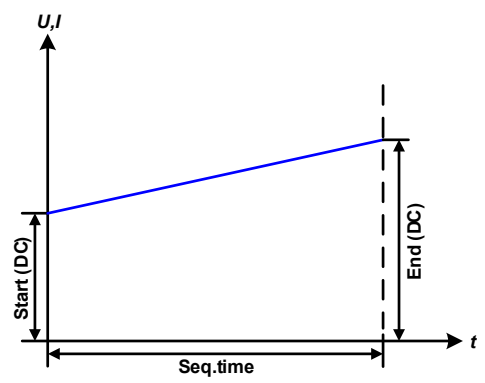
Le changement d'amplitude entre le départ et la fin est associé à la durée de la séquence. Un changement minimal sur une durée étendue n'est pas possible et dans un tel cas, l'appareil reportera un réglage inapplicable.

Après que les réglages pour le point de séquence sélectionné aient été définis, d'autres points peuvent être configurés. Plus bas, vous trouverez certains réglages globaux pour la fonction arbitraire:

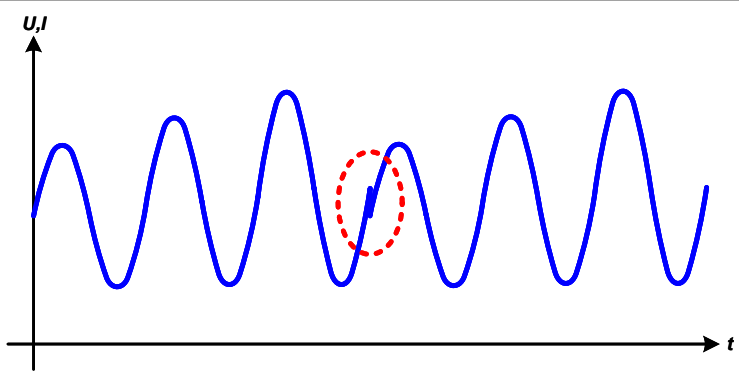
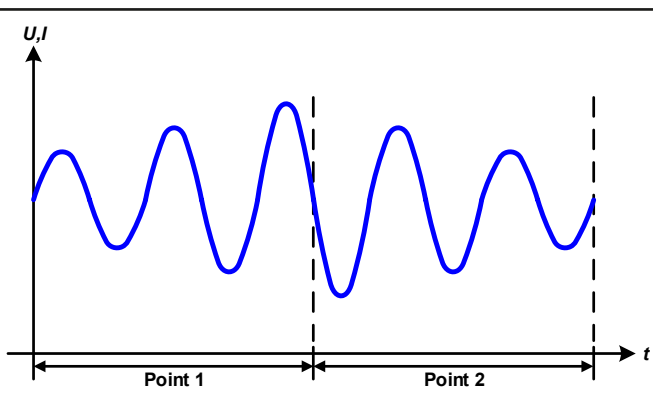
Paramètre	Gamme	Description
Cycles	0 / 1...999	Nombre de cycles (0 = infini)
Séquence de départ	1...Séquence de fin	Premier point de séquence dans le bloc
Séquence de fin	Séquence de départ...99	Dernier point de séquence dans le bloc

Après avoir continué avec  il y a des valeurs réglées globales à définir comme dernière partie de la configuration du générateur de fonction.

Schématisation :	Applications et résultats :
	Exemple 1 : Focus sur 1 cycle de 1 point de séquence : Les valeurs DC pour le départ et la fin sont les mêmes, l'amplitude AC également. Avec une fréquence >0 Hz une progression d'onde sinus à la valeur réglée est générée avec une amplitude, une fréquence et un décalage d'axe Y définis (valeurs DC pour le départ et la fin). Le nombre d'ondes sinus par cycle dépend de la durée de point de séquence et de la fréquence. Si la durée était 1 s et la fréquence 1 Hz, il y aurait exactement une onde sinus. Si la durée était 0,5 s à la même fréquence, il y aurait une demie sinus.
	Exemple 2 : Focus sur 1 cycle de 1 point de séquence : Les valeurs DC au départ et à la fin sont les mêmes mais pas celles de l'amplitude. La valeur de fin est supérieure à la valeur de départ, donc l'amplitude augmente avec chaque nouvelle demie sinus en permanence sur la durée du point de séquence. Cela, bien sûr, uniquement si la durée et la fréquence permettent de créer plusieurs ondes. Par exemple, avec $f=1$ Hz et la durée = 3 s, trois ondes complètes peuvent être générées, si l'angle est de 0°, et réciproquement le même pour $f=3$ s et durée = 1 s.
	Exemple 3 : Focus sur 1 cycle de 1 point de séquence : Les valeurs DC au départ et à la fin ne sont pas égales, ainsi que les valeurs de départ et de fin AC. Dans les deux cas, la valeur de fin est supérieur à la valeur de départ pour que le décalage augmente dans le temps, mais l'amplitude aussi avec chaque nouvelle demie sinus. De plus, la première onde sinus démarre avec une demie onde négative car l'angle a été réglé à 180°. L'angle de départ peut être décalé par pas de 1° entre 0° et 359°.
	Exemple 4 : Focus sur 1 cycle de 1 point de séquence : Identique à l'exemple 1 mais avec une fréquence de fin différente. Ici, elle est illustrée comme supérieure à la fréquence de départ. Cela impacte la période des ondes sinus de sorte que chaque nouvelle onde sera plus courte sur le span total de la durée de séquence.

Schématisation :	Applications et résultats :
	Exemple 5 : Focus sur 1 cycle de 1 point de séquence : Identique à l'exemple 1 mais avec des fréquences de départ et de fin à 0 Hz. Sans fréquence, aucune partie de l'onde sinus (AC) ne sera générée et seuls les réglages DC seront effectifs. Une rampe avec une progression horizontale sera le résultat.
	Exemple 6 : Focus sur 1 cycle de 1 point de séquence : Identique à l'exemple 1 mais avec des fréquences de départ et de fin à 0 Hz. Sans fréquence, aucune partie d'onde sinus (AC) ne sera générée et seuls les réglages DC seront effectifs. Ici, les valeurs de départ et de fin DC sont inégales et une rampe augmentant lentement sera le résultat.

En liant ensembles différents points de séquence configurés différemment, des progressions complexes peuvent être créées. La configuration intelligente du générateur arbitraire peut être utilisée faire correspondre des fonctions d'ondes triangulaire, sinus, rectangulaire ou trapézoïdale et donc, par exemple, une séquence d'ondes rectangulaires avec des amplitudes ou des rapports cycliques différents pourrait être produite.

Schématisation :	Applications et résultats :
	Exemple 7 Focus sur 2 cycles de 1 point de séquence : Un point de séquence, configuré comme dans l'exemple 3, est exécuté. Comme les réglages définissent que le décalage de fin (DC) est supérieur au départ, la seconde exécution sera inversée au même niveau de départ que la première exécution, par rapport au niveau du signal à la fin de la première exécution. Cela peut produire une discontinuité dans la progression globale (indiquée en rouge) qui peut uniquement être compensée avec un choix de réglages judicieux.
	Exemple 8 Focus sur 1 cycle de 2 points de séquence : Deux point de séquence sont exécutés consécutivement. Le premier génère une onde sinus avec une amplitude augmentant, le second avec une amplitude diminuant. Ensemble, ils produisent une progression comme illustrée ci-contre. Afin de s'assurer que la crête d'onde au centre se produit une seule fois, le premier point de séquence fini avec une demie onde positive et le second démarre avec une demie onde négative comme sur le diagramme.

Schématisation :	Applications et résultats :
	Exemple 9 Focus sur 1 cycle de 4 points de séquence : Point 1 : 1/4 onde sinus (angle = 270°) Point 2 : Trois ondes sinus (le rapport fréquence / durée est de 1:3) Point 3 : Rampe horizontale (f = 0) Point 4 : Rampe de chute (f = 0)

3.9.1 Chargement et sauvegarde de la fonction arbitraire

Les 99 points de séquence de la fonction arbitraire, qui peuvent être configurés manuellement avec le panneau de contrôle de l'appareil et qui sont applicables à la tension (U) ou au courant (I), peuvent être sauvegardés vers ou chargés depuis une clé USB classique via le port USB de la face avant. Généralement, les 99 points sont sauvegardés ou chargés une seule fois en utilisant un fichier texte de type CSV qui représente un tableau des valeurs.

Afin de charger un tableau de séquence pour le générateur arbitraire, les exigences suivantes doivent être respectées :

- Le tableau doit contenir exactement 99 lignes avec 8 valeurs consécutives (8 colonnes) et ne doit pas avoir d'espaces
- Le séparateur de colonne (point virgule ou virgule) doit être comme sélectionné par le paramètre **Enregistrement USB -> Format du séparateur de fichier log**; il définit également le séparateur décimal (point ou virgule)
- Les fichiers doivent être stockés dans un dossier nommé HMI_FILES qui doit être à la racine de la clé USB
- Le nom de fichier doit toujours commencer par WAVE_U ou WAVE_I (non sensible à la casse)
- Toutes les valeurs dans chaque ligne et colonne doivent être dans la gamme spécifiée (voir ci-dessous)
- Les colonnes dans le tableau doivent être dans un ordre défini qui ne doit pas être modifié

Les gammes de valeurs suivantes sont données pour l'utilisation dans le tableau, associées à la configuration manuelle du générateur arbitraire (en-têtes de colonne comme dans Excel):

Colonne	Connecté au paramètre HMI	Gamme
A	AC départ	Voir le tableau au «3.9 Fonction arbitraire»
B	AC fin	Voir le tableau au «3.9 Fonction arbitraire»
C	Fréquence de départ	0...10000 Hz
D	Fréquence de fin	0...10000 Hz
E	Angle	0...359°
F	DC départ	Voir le tableau au «3.9 Fonction arbitraire»
G	DC fin	Voir le tableau au «3.9 Fonction arbitraire»
H	Durée	100...36.000.000.000 µs (36 milliards)

Pour les détails à propos des paramètres et de la fonction arbitraire voir «3.9 Fonction arbitraire».

Exemple CSV :

	A	B	C	D	E	F	G	H
1	20,00	30,00	5	5	90	50,00	50,00	50000000
2	30,00	20,00	5	5	90	50,00	50,00	30000000
3	0,00	0,00	0	0	0	0,00	0,00	1000
4	0,00	0,00	0	0	0	0,00	0,00	1000
5	0,00	0,00	0	0	0	0,00	0,00	1000
6	0,00	0,00	0	0	0	0,00	0,00	1000

L'exemple montre que seuls les deux premiers points de séquence sont configurés, alors que tous les autres sont réglés aux valeurs par défaut. Le tableau peut être chargé comme WAVE_U ou WAVE_I lors de l'utilisation, par exemple, du modèle PSB 10080-1000 4U, car les valeurs correspondraient à la fois en tension et en courant. Le nom du fichier, cependant, est unique. Un filtre vous empêche de charger un fichier WAVE_I après avoir sélectionné **Arbitraire -> U** sans le menu du générateur de fonctions. Le fichier ne sera pas listé du tout.

► Comment charger un tableau de point de séquence depuis une clé USB

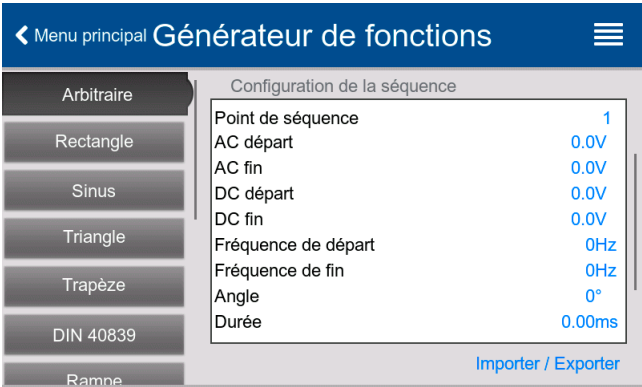
1. Ne pas brancher la clé USB maintenant ou retirez-la.
2. Lorsque le bornier DC est désactivé, appuyez sur



Func Gen

pour accéder au menu de sélection de la fonction. Puis, appuyez sur l'onglet **Arbitraire** qui indiquera les réglages comme ci-contre.

3. Faites glisser vers le bas vers la partie **Configuration du contrôle** et appuyez sur **Importer / Exporter**, puis sur **Charge** et suivez les instructions. Si la fenêtre du fichier peut au moins lister un fichier compatible, il sera listé pour la sélection. Sélectionnez votre tableau.



4. Pour charger le fichier, appuyez sur . Le fichier sélectionné est alors vérifié et chargé. En cas d'erreurs de format, un message sera affiché à l'écran. Le fichier devra être vérifié puis essayé de nouveau.

► Comment sauvegarder un tableau de point de séquence vers une clé USB

1. Ne pas brancher la clé USB maintenant ou retirez-la.



Func Gen

2. Lorsque le bornier DC est désactivé, appuyez sur pour accéder au menu de sélection de la fonction. Puis, appuyez sur l'onglet **Arbitraire**.

3. Faites glisser vers le bas vers la partie **Configuration du contrôle** et appuyez sur **Importer / Exporter**, puis sur **Sauve** et suivez les instructions. Dans la fenêtre du fichier, vous pouvez sélectionner un fichier existant, si au moins un fichier compatible est listé, ou vous pouvez en créer un nouveau en ne sélectionnant aucun fichier.

4. Sauvegardez le fichier, nouveau ou en écrasant l'ancien, avec .

3.10 Fonction rampe

Restrictions qui s'appliquent en particulier à cette fonction :

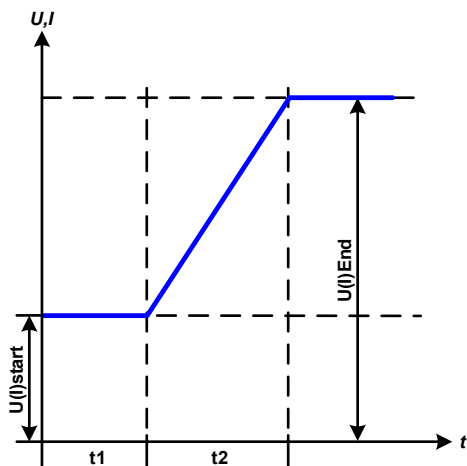
- Il n'y a pas de présélection, que ce soit le mode source ou le charge, où la fonction est appliquée; les réglages décident si c'est "le mode source uniquement", "le mode charge uniquement" ou un mélange des deux
- Lors de l'application de la fonction à la tension, l'appareil peut uniquement commuter en mode charge si la tension externe sur le bornier DC est supérieure au point le plus élevé (décalage + amplitude) de l'onde et que le réglage du courant "I (EL)" n'est pas à 0

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour une fonction rampe:

Paramètre	Gamme	Description
Départ Fin	0V...U _{Nom} OU -I _{Nom} ...+I _{Nom}	Point de départ / fin de la rampe. Les deux valeurs peuvent être égales ou différentes, ce qui engendre alors une rampe montante, descendante ou horizontale
Durée t1	0.1ms...3600000ms	Durée avant la rampe montante ou descendante du signal.
Durée t2	0.1ms...3600000ms	Durée de la rampe montante ou descendante



10 h après avoir atteint la fin de la rampe, la fonction s'arrêtera automatiquement (par exemple I = 0 A, dans le cas où la rampe a été attribuée au courant), à moins qu'elle n'ait été arrêtée manuellement avant.

Schématisation :	Application et résultat :
	Cette fonction génère une rampe montante, descendante ou horizontale entre les valeurs de départ et de fin sur la durée t2. La durée t1 crée un délai avant que la rampe ne démarre. La fonction s'exécute une fois et s'arrête à la valeur de fin. Pour une répétition de la rampe, la fonction trapézoïdale devra être utilisée à la place (voir chapitre 3.7). Les valeurs statiques de U ou I sont importantes à considérer, elles définissent le niveau de départ avant la génération de la rampe. Il est recommandé que la valeur statique correspondante soit égale à la valeur Départ, à moins que la charge en sortie DC (mode source) ne puisse pas être délivrée avec une tension avant le départ actuel de la rampe (durée t1) ou que la source externe ne puisse pas encore être chargée avec un courant en mode charge. Dans ce cas la valeur statique devra être réglée à zéro.

3.11 Fonction tableau IU (tableau XY)

La fonction IU propose à l'utilisateur des possibilités de régler un courant DC dépendant de la tension étant présente sur le bornier DC. Cela fonctionne dans les modes source (PS) ou charge (EL). La fonction est gérée par un tableau avec exactement 4096 valeurs, qui sont distribuées sur la gamme 0...125% U_{Nom} de la tension actuelle sur le bornier DC. Cependant, à cause de la limite supérieure de 102% du courant nominal, seules les 3342 premières valeurs dans le tableau XY sont effectives.

Le tableau peut être chargé depuis une clé USB à l'aide du port USB de la face avant ou via le contrôle à distance (protocole ModBus ou SCPI). La fonction est définie comme :

Fonction IU : $I = f(U) \rightarrow$ l'appareil fonctionne en mode CC (si mode source, puis avec une charge en mode CV)



Le chargement d'un tableau depuis une clé USB doit utiliser des fichiers texte au format CSV (*.csv). Il est vérifié lors du chargement, par exemple des valeurs trop élevées, nombre de valeurs correct etc. qui pourraient annuler le chargement lorsque des erreurs sont trouvées.



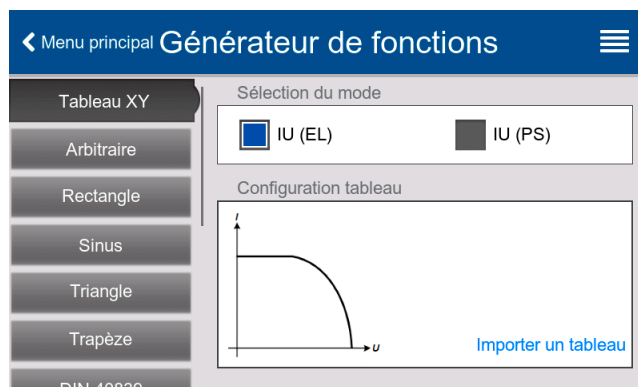
Les 4096 valeurs dans le tableau sont uniquement vérifiées pour la taille et la quantité. Si toutes les valeurs doivent être tracées graphiquement dans une courbe, elles peuvent intégrer un grand nombre d'étapes de changement en courant. Cela peut engendrer des complications pour la charge ou la source connectée si, par exemple, la mesure de la tension interne diffère légèrement pour que le courant recule et avance entre quelques saisies dans le tableau qui, dans le pire des cas, pourrait rebondir entre 0 A et le courant maximal.

3.11.1 Chargement de tableaux IU depuis une clé USB

Les tableaux IU peuvent être chargés depuis un fichier via une clé USB standard formatée en FAT32. Afin de charger le fichier, il doit respecter les spécifications suivantes :

- Le nom de fichier commence toujours avec IU (non sensible à la casse)
- Le fichier doit être un fichier texte de type Excel CSV et doit contenir uniquement une colonne avec exactement 4096 valeurs sans espaces
- Les valeurs avec des décimales doivent utiliser un séparateur décimal qui correspond à la sélection dans le réglage général **Format du séparateur de fichier Log**, qui définit également le séparateur décimal entre le point et la virgule (par défaut le point pour US)
- Aucune valeur ne peut dépasser le courant nominal du modèle. Par exemple, si vous avez un modèle 420 A, aucune des 4096 valeurs ne doit être supérieure à 420 A (les limites d'ajustement depuis le panneau avant de l'appareil ne s'appliquent pas ici)
- Le fichier doit être placé à l'intérieur d'un dossier nommé HMI_FILES à la racine de la clé

Si ces spécifications ne sont pas respectées, l'appareil n'acceptera pas le fichier et indiquera un message d'erreur à l'écran. La clé USB peut contenir plusieurs fichiers IU avec des noms différents et les lister pour en sélectionner un.



► Comment charger un tableau IU depuis une clé USB

1. Lorsque le bornier DC est désactivé, ouvrez le menu de sélection de la fonction en appuyant sur , puis sélectionnez l'onglet **Tableau XY**.
2. Dans la partie droite, sélectionnez l'exécution de la fonction en mode charge avec **IU (EL)** ou sélectionnez **IU (PS)** pour le mode source.
3. Insérez la clé USB, si ce n'est pas déjà fait, puis appuyez sur **Importer un tableau** et dans le sélecteur de fichiers apparaissant, sélectionnez le tableau à charger et confirmez avec . Si le fichier n'est pas accepté pour l'une des raisons listées précédemment, corrigez le format et le contenu du fichier, puis essayez à nouveau.
4. Appuyez sur  pour passer à l'écran suivant où vous pouvez ajuster les valeurs réglées globales.
5. Enfin, passez à l'écran de la fonction principale avec , pour démarrer et contrôler la fonction (voir aussi «3.3.1 Sélection de fonction et contrôle»).

3.12 Fonction PV simple (photovoltaïque)

3.12.1 Préface

Cette fonction s'exécute uniquement en mode source (PS) et utilise le générateur XY intégré pour avoir une alimentation simulant des cellules ou des panneaux solaires avec certaines caractéristiques en calculant un tableau IU à partir des quatre paramètres typiques.

Lorsque la fonction est exécutée, l'utilisateur peut ajuster un 5^{ème} paramètre appelé **Irradiance** pour simuler différentes situations lumineuses.

Les caractéristiques les plus importantes d'un panneau solaire sont :

- le courant de court-circuit (I_{SC}), le courant maximal à quasiment 0 V
- la tension en circuit ouvert (U_{OC}), qui atteint presque sa valeur maximale même dans des situations de faible luminosité
- le point de puissance maximal (MPP), auquel le panneau solaire peut fournir la puissance de sortie maximale, défini par U_{MPP} et I_{MPP}

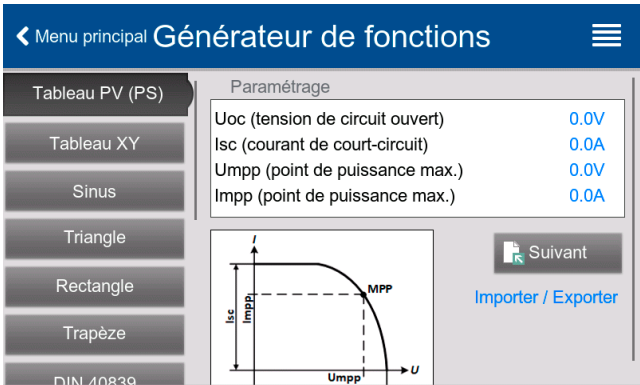
La tension du MPP (ici : U_{MPP}) est généralement 20% en dessous de U_{OC} , le courant du MPP (ici : I_{MPP}) est généralement 10% en dessous de I_{SC} . Dans le cas où il n'y a aucune valeur définie pour la cellule solaire simulée disponible, **Impp** et **Umpp** peuvent être réglés à ces valeurs typiques. L'appareil limite la valeur I_{MPP} à I_{SC} comme limite supérieure, la même chose s'applique à U_{MPP} et U_{OC} .

3.12.2 Usage

Dans la fonction PV, qui repose sur le générateur XY et un tableau IU, le MPP (point de puissance maximal) est défini par les deux paramètres ajustables **Umpp** et **Impp** (voir aussi le diagramme ci-dessous). Ces paramètres sont généralement indiqués dans la fiche technique des panneaux solaires et doivent être saisis ici.

Les paramètres suivants peuvent être réglés pour la fonction PV :

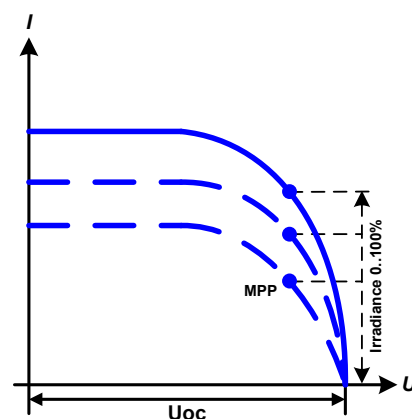
Paramètre	Gamme	Description
Uoc	Umpp...tension nominale	Tension circuit ouvert sans charge
Isc	Impp...courant nominal	Courant de court-circuit à tension faible et charge max
Umpp	0V...Uoc	Tension de sortie DC du MPP
Impp	0A...Isc	Courant de sortie DC du MPP



Schématisation :	Application et résultat :
	Ajustez les quatre paramètres sur l'écran aux valeurs souhaitées. Si les courbes IU et P calculées qui résultent de ces valeurs logiques ou non peuvent être vérifiées avec des outils qui permettent de visualiser les données de la courbe, comme EA Power Control (uniquement avec l'application générateur de fonctions déverrouillées) où vous pouvez saisir les mêmes valeurs et avoir la courbe visualisée en un clic. Lorsque la simulation est exécutée, l'utilisateur peut voir les valeurs actuelles (tension, courant, puissance) du bornier DC, où le point de fonctionnement de l'alimentation correspond au panneau solaire simulé. La valeur ajustable Irradiance (0%...100% par pas de 1%, voir capture d'écran ci-dessous) permet de simuler différentes situations de lumière de sombres (pas de puissance en sortie) jusqu'à la quantité minimale de lumière qui est nécessaire pour que le panneau solaire fournisse la pleine puissance.

► Comment configurer le tableau PV

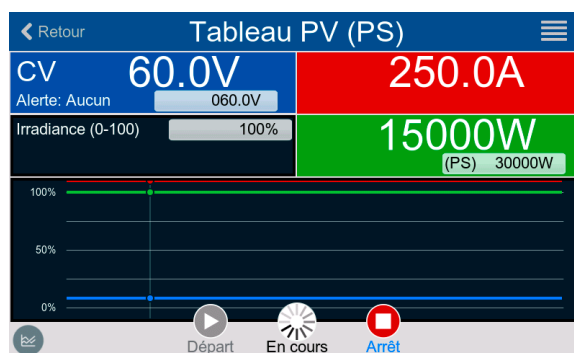
1. Dans le menu générateur de fonctions, allez à l'onglet **Tableau PV (PS)** et appuyez dessus.
2. Ajustez les quatre paramètres comme requis pour la simulation.
3. N'oubliez pas d'ajuster les limites globales pour la tension et la puissance à l'écran suivant. Le réglage de tension (**U**) est automatiquement réglé à l'état haut comme **U_{oc}** et ne sera pas inférieur, mais peut augmenter.
4. Accédez à l'écran principal avec . Contrairement aux autres fonctions, le bornier DC n'est pas activée automatiquement, car la fonction serait immédiate. La fonction est uniquement démarrée quand l'utilisateur active la bornier DC.



Depuis l'écran principal du générateur de fonctions, vous pouvez revenir au premier écran de la fonction de tableau PV et utiliser un bouton d'action **Importer / Exporter** pour sauvegarder le tableau calculé sur une clé USB. Afin de faire cela, suivez les instructions à l'écran. Le tableau peut être utilisé pour analyser / visualiser les valeurs dans Excel ou des outils similaires.

► Comment travailler avec la fonction de tableau PV

1. Avec une charge adaptée connectée, par exemple un inverseur solaire, démarrez la fonction.
2. Ajustez la valeur **Irradiance** avec le bouton rotatif ou la saisie tactile entre 100% (par défaut) et 0%, afin de reproduire différentes situations d'éclairage pour le panneau simulé. Les valeurs actuelles à l'écran indiquent le point de fonctionnement et montrent si la simulation est arrivée sur le MPP ou pas.
3. Arrêtez la fonction à tout instant avec le bouton **Arrêt** ou en désactivant le bornier DC.



3.13 Fonction de tableau FC (pile à combustible)

3.13.1 Préface

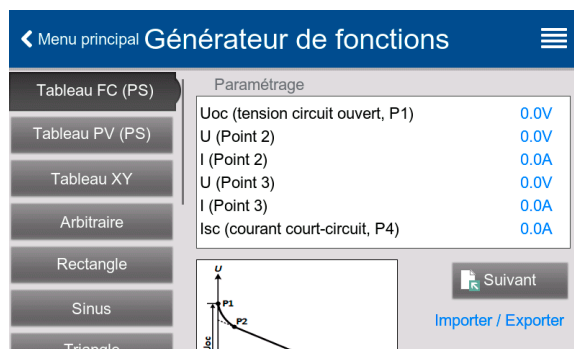
La fonction tableau FC est utilisée pour simuler les caractéristiques de tension et de courant d'une pile à combustible. Cela est obtenu en réglant certains paramètres qui définissent des points sur une courbe typique de pile à combustible, qui est alors calculée comme un tableau UI et passée dans le générateur de fonction interne.

L'utilisateur doit ajuster la valeur des quatre points de support. L'appareil demandera de les saisir étape par étape, en indiquant le point actuel à l'écran avec des petits graphiques. Une fois terminé, ces points seront utilisés pour calculer la courbe.

Généralement, les règles suivantes s'appliquent pour le réglage de ces valeurs :

- $U_{OC} > U_{Point2} > U_{Point3} > U_{Point4}$
- $I_{SC} > I_{Point3} > I_{Point2} > I_{Point1}$
- Les valeurs de zéro ne sont pas acceptées

Afin d'expliquer es règles de manière simple : la tension doit diminuer du point 1 au point 4, tandis que le courant doit augmenter. Si les règles ne sont pas respectées, l'appareil rejettera les réglages avec une erreur et les réinitialisera à 0.



3.13.2 Usage

Les paramètres suivants peuvent être réglés pour la fonction tableau FC :

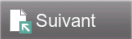
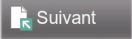
Paramètre	Gamme	Description
Point 1: Uoc	0V...U _{Nom}	Tension maximale de la pile à combustible (tension circuit ouvert sans charge)
Points 2+3: U	0V...U _{Nom}	La tension et le courant définissent la position de ces deux points dans le système de coordonnées XY, qui représente deux points sur la courbe à calculer
Points 2+3: I	0A...I _{Nom}	
Point 4: Isc	0A...I _{Nom}	Courant de sortie maximal de la pile à combustible (situation de court-circuit)
U	0V...U _{Nom}	Limite globale de tension, doit être $\geq U_{oc}$
P	0W...P _{Nom}	Limite globale de puissance, ne doit pas être 0 pour avoir la fonction prévue



Tous ces paramètres sont librement ajustables et il peut arriver que le calcul de la courbe échoue. Dans cette situation, l'appareil indiquera une erreur. Puis il vous sera demandé de vérifier les réglages, les ajuster et de réessayer.

Schématisation :	Application et résultat :
	Après la configuration de quatre points Point 1 à Point 4, alors que le Point 1 est défini par Uoc et 0 A et que le Point 4 est défini par Isc et 0 V, l'appareil calculera la fonction comme un tableau IU et le chargera vers le générateur XY. Selon le courant de charge, qui peut être entre 0 A et Isc, l'appareil réglera une tension de sortie variable entre 0 V et Uoc, engendrant une courbe similaire à celle ci-contre. La pente entre le Point 2 et le Point 3 dépend des valeurs ajustées pour le Point 2 et le Point 3 et peut être modifiée librement tant que la tension du Point 3 est inférieure à celle du Point 2 et que le courant du Point 3 est supérieur à celui du Point 2.

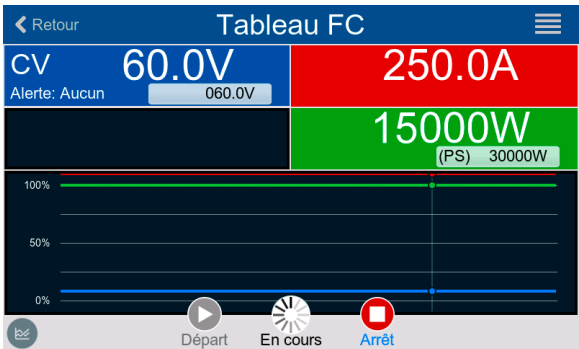
► Comment configurer le tableau FC

1. Dans le menu du générateur de fonctions, appuyez sur l'onglet **Tableau FC (PS)**.
2. Ajustez les paramètres des quatre points, comme requis pour la simulation.
3. N'oubliez pas d'ajuster les limites globales pour la tension et la puissance à l'écran suivant qui est accessible en appuyant sur .
4. Après avoir tout réglé, passez à l'écran principal du générateur de fonctions avec . Après que la fonction a été chargée pour le générateur XY interne, la simulation est prête à être exécutée.

Depuis l'écran principal du générateur de fonctions, vous pouvez revenir au premier écran de la configuration du tableau FC et utiliser un bouton d'action verrouillé **Importer / Exporter** -> **Sauve**, pour sauvegarder le tableau calculé sur une clé USB. Pour cela, suivez les instructions à l'écran. Le tableau peut être utilisé pour analyser les valeurs ou pour les visualiser dans Excel ou des outils similaires.

► **Comment travailler avec la fonction tableau FC**

1. Avec une charge adaptée connectée, par exemple un convertisseur DC-DC, démarrez la fonction en activant le bornier DC.
2. La tension de sortie sera réglée selon la charge actuelle, qui est définie par la charge connectée, et diminuera avec le courant. Sans charge, la tension augmentera à la valeur U_{oc} ajustée.
3. Arrêtez la fonction à tout instant en appuyant sur le bouton **Arrêt** ou en désactivant le bornier DC.



3.14 **Fonction PV avancée selon la norme EN 50530**

3.14.1 **Introduction**

Cette fonction avancée de tableau PV conforme à la norme EN 50530 est utilisée pour simuler des panneaux solaires afin de tester et échantillonner des inverseurs solaires. Elle est également basée sur le générateur XY, comme la fonction tableau PV simple au 3.12, mais permet plus de tests et évaluations spécifiques du fait des paramètres ajustables. Les paramètres disponibles sont expliqués ci-dessous. L'appareil peut, cependant, uniquement calculer et exécuter la courbe PV. L'évaluation d'un panneau solaire, comme décrit dans le texte de la norme, est uniquement possible avec notre logiciel **EA Power Control**. Elle déterminera, entre autre, de l'efficacité de l'inverseur.

L'impact des paramètres sur la courbe PV et la simulation est décrit dans le texte de la norme EN 50530, auquel les utilisateurs peuvent se référer pour avoir plus de détails. Ce chapitre traite uniquement de la configuration et du contrôle de la simulation PV.

3.14.2 **Différences avec la fonction PV simple**

Dans la fonction avancée PV certaines choses sont fondamentalement supplémentaires ou différentes par rapport à la fonction PV simple :

- La simulation se distingue entre un test simple et un test automatique, appelé tendance journalière, qui repose sur une courbe définie par l'utilisateur intégrant jusqu'à 100 000 points
- Il y a deux technologies de panneau invariables et une variable disponible à choisir
- Il y a plus de paramètres disponibles pour ajuster la durée d'exécution
- Elle permet l'enregistrement de données au cours de l'exécution et de sauvegarder les données sur une clé USB ou de les lire via les interfaces numériques

3.14.3 **Technologies et paramètres technologiques**

Lors de la configuration de la simulation PV, il est nécessaire de sélectionner la technologie du panneau solaire à simuler. Les technologies **cSi** et **Thin film** sont invariables dans leurs paramètres, alors que la technologie **Manuel** est variable dans tous les paramètres, mais dans des limites spécifiques. Cela permet la variation de la simulation et lors de la copie des valeurs de paramètres fixes depuis **cSi** ou **Thin film** à **Manuel**, elle permet même leur variation aussi.

Un avantage des technologies invariables est que leurs paramètres technologiques sont automatiquement réglés à leurs valeurs par défaut dans la procédure de configuration.

Vue d'ensemble des paramètres technologiques utilisés dans le calcul de la courbe PV et leurs valeurs par défaut :

Abr.	Nom	Manuel	cSi	Thin film	Unité
FFu	Facteur de remplissage pour tension	>0...1 (0.8)	0,8	0,72	-
FFi	Facteur de remplissage pour courant	>0...1 (0.9)	0,9	0,8	-
Cu	Facteur de mise à l'échelle pour U_{oc} ⁽¹⁾	>0...1 (0.08593)	0,08593	0,08419	-
Cr	Facteur de mise à l'échelle pour U_{oc} ⁽¹⁾	>0...1 (0.000109)	0,000109	0,0001476	m ² /W
Cg	Facteur de mise à l'échelle pour U_{oc} ⁽¹⁾	>0...1 (0.002514)	0,002514	0,001252	W/m ²
alpha	Coefficient de température pour I_{sc} ⁽²⁾	>0...1 (0.0004)	0,0004	0,0002	1/°C
beta	Coefficient de température pour U_{oc} ⁽¹⁾	-1...<0 (-0.004)	-0,004	-0,002	1/°C

(1) U_{oc} = Tension circuit ouvert d'un panneau solaire

(2) I_{sc} = Courant de court-circuit (= courant max.) d'un panneau solaire

3.14.4 Mode simulation

Outre depuis la technologie du panneau, il y a également un mode de simulation à sélectionner. Quatre options :

Mode	Description
U/I	Simulation contrôlable. La tension (U_{MPP} , en V) et le courant (I_{MPP} , en A) au point de puissance maximal (MPP) sont variables durant l'exécution. L'objectif de ce mode est de décaler directement le MPP en diverses directions.
E/T	Simulation contrôlable. Durant l'exécution, l'irradiation (E pour l'allemand "Einstrahlung", en W/m^2) et la température de surface (T, en $^{\circ}C$) du panneau solaire simulé sont ajustables. Cela impacte également la courbe et le MPP résultant. L'objectif de ce mode est d'analyser l'impact de la température et/ou de l'irradiation sur la performance d'un panneau solaire.
DAY U/I	Simulation automatique, traitant une courbe de tendance journalière se composant de 100 000 points définis par les valeurs de U_{MPP} , I_{MPP} et durée.
DAY E/T	Simulation automatique, traitant une courbe de tendance journalière se composant de 100 000 points définis par les valeurs d'irradiation, de température et durée.

3.14.5 Tendence journalière

La tendance journalière est un mode de simulation spécial pour les tests sur le long terme. Il traite une courbe se composant de 100 000 points définissables par l'utilisateur. Pour chaque point traité, la courbe PV est calculée à nouveau.

Chaque point est défini par 3 valeurs dont l'une est la durée de temporisation. Lors de la définition de durées de temporisation longues, la courbe de tendance journalière peut être prise en charge par une fonction d'interpolation qui peut être activée en option. Elle calculera et réglera immédiatement les points entre deux points de courbe successifs. Ainsi, il sera considéré d'exécuter la tendance journalière avec ou sans interpolation.

Les points de courbe journalière doivent être chargé dans l'appareil, depuis un fichier CSV sur une clé USB ou via l'interface numérique. L'utilisateur sélectionne le nombre de points selon les exigences de la simulation.

Formats des fichiers CSV à charger depuis la clé USB lors de la configuration manuelle de la fonction :

- **Pour le mode DAY E/T** (nécessite le format du nom de fichier : PV_DAY_ET_<arbitrary_text>.csv)

	A	B	C	D
1	1	100	25	300000
2	2	101	25	2000
3	3	102	25	2000
4	4	103	25	2000
5	5	104	25	2000
6	6	105	25	2000
7	7	106	25	2000
8	8	107	25	2000
9	9	108	25	2000

Colonne A = **Index**

Un nombre croissant entre 1 et 100 000 (le premier index vide engendrera l'arrêt de la simulation)

Colonne B = **Irradiance** (E) en W/m^2

Gamme admise : 0...1500

Colonne C = **Température** (T) en $^{\circ}C$

Gamme admise : -40...80

Colonne D = **Durée de temporisation** en millisecondes (ms)

Gamme admise : 500...1 800 000

- **Pour le mode DAY U/I** (nécessite le format de nom de fichier : PV_DAY_UI_<arbitrary_text>.csv)



Attention ! Les valeurs des colonnes B et C sont des valeurs réelles qui ne doivent pas dépasser les valeurs nominales de l'appareil, sinon ce dernier négligera le à charger.

	A	B	C	D
1	1	63.5	120.3	500
2	2	63.6	121.1	500
3	3	63.7	121.9	500
4	4	63.8	122.7	500
5	5	63.9	123.5	500
6	6	64	124.3	500
7	7	64.1	125.1	500
8	8	64.2	125.9	500
9	9	64.3	126.7	500

Colonne A = **Index**

Un nombre croissant entre 1 et 100 000 (le premier index vide engendrera l'arrêt de la simulation)

Colonne B = **Tension** U_{MPP} en V

Gamme admise : 0...tension nominale de sortie de l'appareil

Colonne C = **Courant** I_{MPP} en A

Gamme admise : 0...courant nominal de sortie de l'appareil

Colonne D = **Durée de temporisation** en millisecondes (ms)

Gamme admise : 500...1.800.000



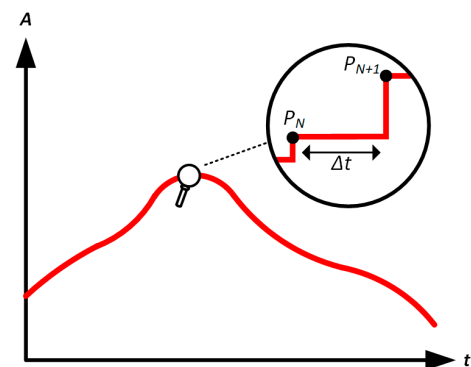
Le format du nombre et le séparateur de colonne dans les fichiers CSV sont déterminés par les réglages locaux du PC ou le logiciel utilisé pour créer les fichiers. Le format doit correspondre à la sélection du réglage "Format du séparateur fichier USB" dans les réglages généraux, autrement l'appareil négligera le fichier. Par exemple, un Excel US utilisera par défaut le point comme séparateur décimal et la virgule comme séparateur de colonne, ce qui correspond à la sélection "Format du séparateur de fichier log= US".

3.14.5.1 Interpolation

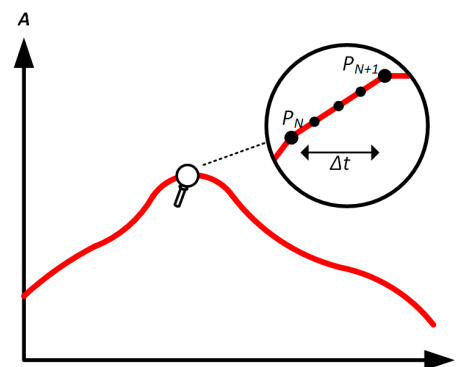
La fonction d'interpolation peut calculer et régler des étapes intermédiaires lors de l'exécution de la fonction PV dans le mode tendance journalière, par exemple **DAY E/T** ou **DAY U/I**. Le calcul est toujours effectué entre des points successifs sur la courbe de tendance journalière. La durée de la temporisation de chaque point de la courbe est ajustable entre 500 et 1 800 000 millisecondes (voir ci-dessus, format du fichier de données de tendance journalière). Alors qu'il n'y a pas de points supplémentaires calculés lors de l'utilisation de la durée minimale de 500 ms, ce qui suit s'applique aux définitions de durées de temporisation plus élevées:

- Le nombre d'étapes intermédiaires est déterminé depuis la durée de temporisation et se répartit le plus équitablement possible, où n'importe quelles étapes peuvent avoir leur propre durée de temporisation entre 500 et 999 ms
- Les étapes intermédiaires respectent également la pente entre le courant et le point de courbe suivant de la tendance journalière et donc chaque étape intègre également une altération de valeur correspondante

Visualisation :



Sans interpolation - résultats de courbe en étapes



Avec interpolation - la courbe reste linéaire

Un exemple : la durée de temporisation du 3450^{ème} point de courbe est définie à 3 minutes, soit 180 secondes. Il y aura $180 / 0,5 - 1 = 359$ étapes intermédiaires calculées et réglées jusqu'au 3451^{ème} point. En mode **DAY U/I**, la tension MPP passe de 75 V à 80 V et le courant MPP de 18 A à 19 A. Lors du calcul, cela signifierait un $\Delta U / \Delta t$ de 27,7 mV/s et un $\Delta I / \Delta t$ de 5,5 mA/s. Selon l'appareil utilisé, de telles petites étapes en tension ou courant ne sont pas réalisables. Cependant, l'appareil essaiera de régler la première étape intermédiaire avec 75,0138 V et 18,0027 A.

3.14.5.2 Enregistrement de données

Option pour enregistrer les données au cours de la simulation, dans tous les modes. Les données peuvent être stockées sur une clé USB une fois la simulation terminée ou lues via l'interface numérique, ce qui permet même la lecture des données lorsque la simulation est en cours.

Tant que la simulation est en cours, l'appareil enregistrera un ensemble de données toutes les 100 ms dans une mémoire tampon interne. Cet intervalle n'est pas ajustable. Le nombre max d'ensembles de données, ici également appelés index, est de 576 000. Cela signifie une durée d'enregistrement max de 16 heures. Les index sont comptés en interne avec chaque nouvel enregistrement. Lorsque le nombre maximal est atteint, l'index recommencera à 1, écrasant les anciennes données. Chaque index contiendra 6 valeurs.

Lors de la configuration de la simulation PV, la fonction d'enregistrement est d'abord verrouillée (bouton grisé). Uniquement lorsque la simulation est arrêtée et que l'écran de contrôle est quitté en revenant à la configuration, le bouton devient accessible. Il permet alors de stocker un CSV avec un nombre spécifique de lignes. Ce nombre dépend du compteur d'index actuel. Contrairement au contrôle à distance où il est possible d'adresser chaque index de 576 000 max, la sauvegarde vers la fonction USB stockera toujours tous les index entre 1 et le compteur. Chaque simulation suivante réinitialise également le compteur.

Format de fichier CSV lors de la sauvegarde des données enregistrées vers la clé USB (dans l'exemple toutes les valeurs sont avec une unité):

	A	B	C	D	E	F	G
1	Index	U actual	I actual	P actual	Umpp	Impp	Pmpp
2	1	0,29V	0,000A	0,0W	0,00V	0,000A	0,0W
3	2	0,29V	0,000A	0,0W	0,00V	0,000A	0,0W
4	3	0,29V	0,000A	0,0W	0,00V	0,000A	0,0W
5	4	0,29V	0,000A	0,0W	0,00V	0,000A	0,0W
6	5	0,30V	0,000A	0,0W	0,00V	0,000A	0,0W
7	6	0,28V	0,000A	0,0W	0,00V	0,000A	0,0W
8	7	0,28V	0,000A	0,0W	0,00V	0,000A	0,0W
9	8	0,28V	0,000A	0,0W	0,00V	0,000A	0,0W

Index = Nombre croissant

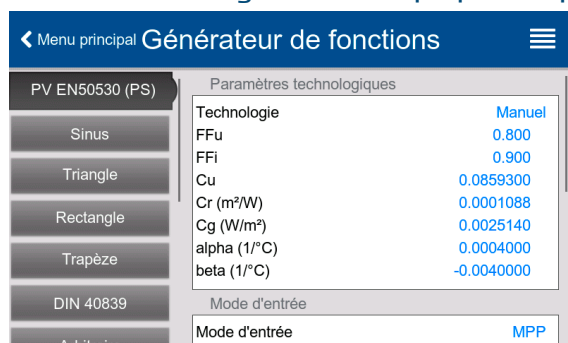
Uactual = Tension actuelle sur le bornier DC

Iactual = Courant actuel sur le bornier DC

Pactual = Puissance actuelle sur le bornier DC

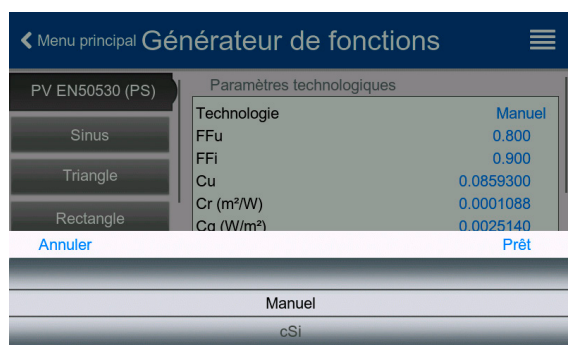
Umpp / Impp / Pmpp = Tension, courant et puissance dans le MPP de la courbe PV actuellement calculée

3.14.6 Configuration étape par étape



Point de départ

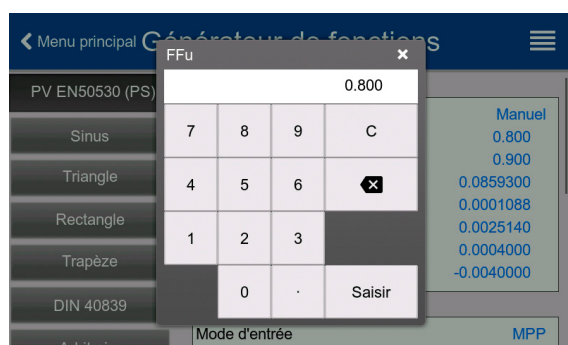
Dans le menu **Générateur de fonctions** trouvez les fonctions PV. Sélectionnez ici l'onglet **PV EN50530 (PS)**.



Etape 1 : Sélection de la technologie

La fonction avancée PV nécessite de sélectionner la technologie du panneau du panneau solaire devant être simulé. Dans le cas où **cSi** ou **Thin Film** ne correspond pas à vos équipements ou que vous n'êtes pas sûr de leurs paramètres technologiques, sélectionnez **Manuel**.

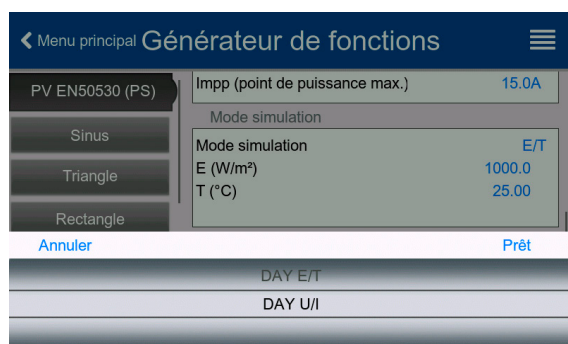
En sélectionnant **Thin film** ou **cSi** la configuration continue avec **Etape 2**.



Etape 1-1 : Ajuster les paramètres technologiques

Si la technologie **Manuel** a été sélectionnée à l'écran précédent, tous les paramètres technologiques affichés peuvent être ajustés en appuyant dessus et en saisissant la valeur désirée. Il est recommandé d'ajuster ces valeurs avec précaution, car de mauvais réglages peuvent engendrer une courbe PV qui ne fonctionne pas comme prévu.

Lors du réglage de l'appareil, ces valeurs sont réinitialisées aux valeurs par défaut qui sont les mêmes qu'avec la technologie **cSi**. Voir aussi la vue d'ensemble au chapitre 3.14.3. Cela signifie qu'elles ne doivent pas nécessairement être ajustées. Si l'une des autres technologies a été sélectionnée, cet écran sera ignoré et ces paramètres réglés aux valeurs définies.

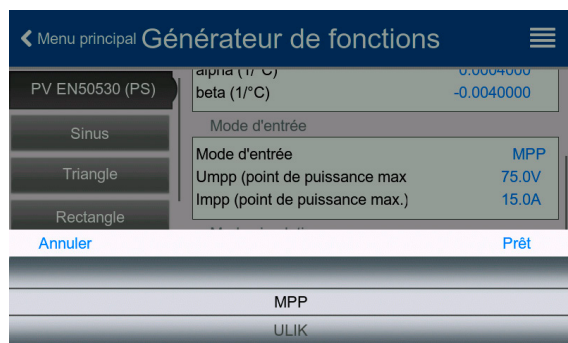


Etape 2 : Mode de saisie et paramètres de base du panneau solaire

La sélection du mode de saisie entre **MPP** et **ULIK** détermine quelles paires de paramètres doivent être réglées dans la configuration et aussi après dans la simulation. Lors du réglage d'une paire Uoc/Isc, les deux autres paires sont calculées avec des facteurs et réglées automatiquement.

La tension de circuit ouvert (**Uoc**) et le courant de court-circuit (**Isc**) sont les limites supérieures qui sont généralement lues depuis la fiche technique d'un panneau solaire et saisies ici pour la simulation. Deux paramètres chacun sont liés via les facteurs :

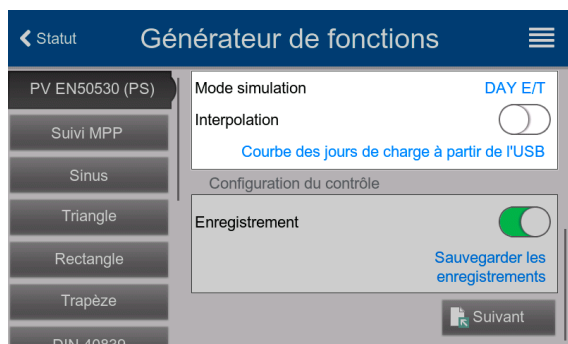
$$U_{MPP} = U_{OC} \times FFu / I_{MPP} = I_{SC} \times FFi$$



Etape 3 : Sélectionner le mode de simulation

Pour une description des modes de simulation disponibles voir chapitre 3.14.4.

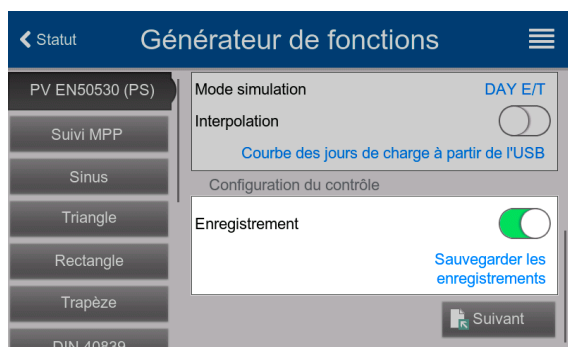
Lors de la sélection **E/T** ou **U/I** la configuration continue avec **Etape 4**, sinon une étape supplémentaire est nécessaire



Etape 3-1 : Charger les données de tendance journalière

Si le mode **DAY E/T** ou **DAY U/I** est sélectionné, vous devez charger une courbe avec des données de tendance journalière (1-100 000 points) avec **Courbe des jours de charge à partir de l'USB**, sous forme d'un fichier CSV avec un format spécifique (voir chapitre 3.14.5) et un nom spécifique (voir chapitre 1.9.6.5 dans le manuel d'installation).

Il s'agit d'autre part de l'option pour activer la fonction d'interpolation. Pour en savoir plus sur l'interpolation voir chapitre 3.14.5.1.



Etape 4 : Fin

L'une des deux dernières étapes est l'option d'activer la fonction d'enregistrement qui collecte d'autres données que celles que vous obtenez depuis l'enregistrement USB normal. Les données ne sont pas stockées directement sur la clé USB, mais après l'arrêt de la simulation et en revenant à cet écran avec le bouton disponible **Sauvegarder les enregistrements**. Voir aussi chapitre 3.14.5.2.

Accédez à l'écran suivant avec . Vous pouvez ici ajuster les valeurs réglées globales de tension et courant. Elles sont déjà réglées à des niveaux adaptés pour la simulation.

La configuration sera terminée et les réglages soumis avec le bouton . Le générateur de fonctions basculera alors en mode contrôle.

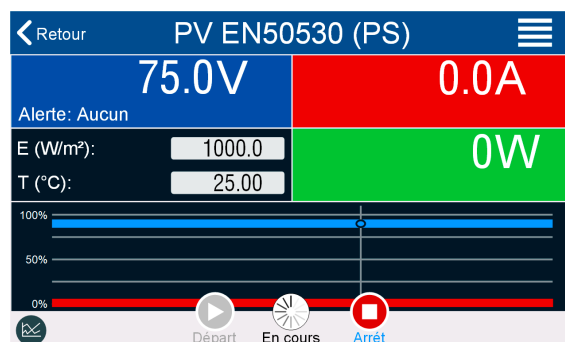
3.14.7 Contrôle de la simulation

Après le chargement des paramètres configurés, le générateur de fonctions basculera en mode contrôle. Maintenant, la simulation peut démarrer avec le bouton On/Off ou la zone tactile .

Selon le mode de simulation configuré, la zone d'affichage orange indiquera les paramètres de simulation ajustables, qui pourront **uniquement être modifiés via la saisie directe**, pas par les boutons rotatifs, car à chaque étape du bouton la courbe serait recalculée.

L'exemple ci-contre indique un mode de simulation **E/T**.

Si les modes de tendance journalière doivent être configurés, la zone d'affichage est vide. Ces modes s'exécutent automatiquement une fois démarrés et s'arrêteront quand la durée totale de toutes les temporisations sera atteinte. Les autres modes, **E/T** et **U/I**, s'arrêteront uniquement par interaction de l'utilisateur ou une alarme.



3.14.8 Critères d'arrêt

La simulation s'arrêtera involontairement à cause de plusieurs raisons :

1. Une alarme s'est produite, qui désactive la bornier DC (PF, OVP, OCP, OPP)
2. Un événement utilisateur s'est produit dont l'action a été définie pour engendrer une alarme, ce qui signifie désactiver le DC

La situation 2 peut être évitée en réglant avec précaution d'autres paramètres, non associés au générateur de fonctions. Avec l'arrêt de la simulation dans les deux situations, l'enregistrement des données sera aussi arrêté.

3.14.9 Analyse du test

Après l'arrêt de la simulation pour une raison quelconque, les données enregistrées peuvent être sauvegardées sur clé USB ou lues via une interface numérique, bien sûr uniquement si l'enregistrement des données a été activé dans la configuration. L'activation de la fonction d'enregistrement des données au cours de la simulation n'est pas possible lors du contrôle manuel du générateur, mais en contrôle à distance. Lors de la sauvegarde vers une clé USB, toutes les données enregistrées seront sauvegardées jusqu'au compteur d'index actuel. Via l'interface numérique il y a la possibilité de lire une partie des données, qui auront également un impact sur la durée nécessaire pour lire les données.

Les données peuvent être utilisées ultérieurement pour visualiser, analyser et déterminer les caractéristiques du panneau solaire simulé et de l'inverseur solaire qui est généralement utilisé comme charge lors de la réalisation de tels tests. Plus de détails sont disponibles dans la documentation de standard EN 50530.

3.14.9.1 Stockage de la courbe PV

La dernière courbe PV (ou tableau) qui a été calculée au cours de la simulation peut être lue depuis l'appareil via l'interface numérique (partiellement ou entièrement) ou stockée sur une clé USB. Cela peut servir à vérifier les paramètres ajustés. Lors de l'exécution en mode DAY E/T ou DAY U/I, cela a moins de sens car la courbe sera recalculée à chaque index traité et la courbe lue serait toujours celle appartenant au dernier point de la courbe de la tendance journalière.

Lors de la lecture du tableau PV, vous recevrez jusqu'à 4096 valeurs actuelles. Les données du tableau pourront être visualisées dans un diagramme XY dans des outils tels que Excel.

3.15 Fonction de test de batterie



La fonction de test de batterie est uniquement une fonction pour tester des batteries. Elle n'a aucune fonctionnalité de gestion de batterie. Cela signifie, qu'il n'y a aucune surveillance des cellules batterie individuelles. Des cellules mortes ne peuvent pas être détectées et s'il y a au moins une cellule morte dans une batterie étant en charge ou décharge par l'appareil, la batterie peut être détruite. Un matériel externe de gestion de batterie et un logiciel pourraient être nécessaires.

L'objectif de la fonction de test de batterie est de charger et décharger divers types de batteries au sein de tests de produits industriels ou d'applications de laboratoire. En plus des modes séparés pour la charge et la décharge d'une batterie, il y a également une combinaison des deux disponible, le test dynamique. Cette forme de test est disponible sur le HMI ainsi que dans **EA Power Control** (sur licence supplémentaire qui n'est pas gratuite), mais pas en contrôle à distance numérique ou analogique.

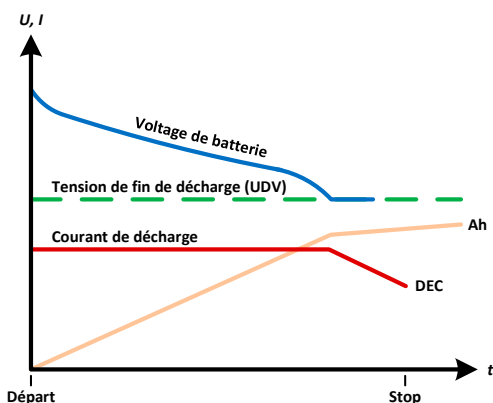
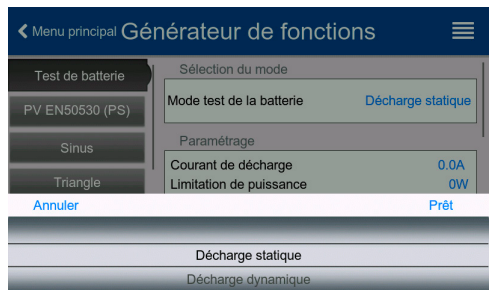
Les utilisateurs programmant l'appareil en contrôle à distance peuvent obtenir un effet similaire en configurant le test de chargement séparément à partir du test de décharge statique ou dynamique et tout contrôler en conséquence.

Il y a un choix des modes : **Décharge statique** (courant constant), **Décharge dynamique** (courant pulsé), **Charge statique** (courant constant) et **Test dynamique** (flux de charge / décharge).

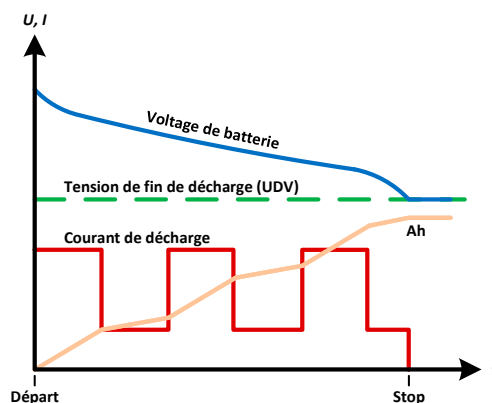
En mode de **Décharge statique**, également appelé mode CC-CV, qui fonctionne par défaut avec un courant constant (CC), la décharge se poursuit jusqu'à la tension de fin de décharge réglable (UDV), après quoi l'appareil passe en mode à tension constante (CV) et continue à décharger la batterie jusqu'au courant de fin de décharge réglable (DEC), après quoi la décharge est terminée.

Pour le mode **Décharge dynamique** il y a aussi un réglage de puissance, mais il ne peut pas être utilisé pour exécuter la fonction de test de batterie dynamique en mode puissance pulsée ou sinon le résultat ne sera pas comme prévu. Il est recommandé de toujours ajuster la valeur de puissance selon les paramètres de test, pour qu'ils n'interfèrent pas avec le courant pulsé.

Illustration graphique des deux modes de décharge :



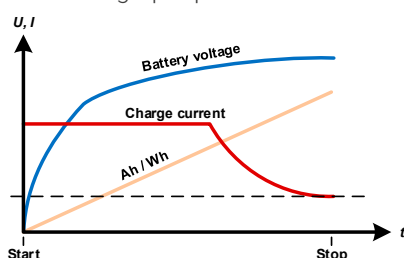
Décharge statique



Décharge dynamique

La **Charge statique** respecte de base le profil de chargement utilisé pour les batterie Plomb-acide. La batterie est chargée avec un courant constant jusqu'à ce qu'elle atteigne une tension de fin de charge ou une durée de fin de charge spécifiées ou lorsque le courant de charge chute sous le seuil de courant de fin de charge spécifié.

Illustration graphique du mode de charge statique :



Le quatrième mode est appelé **Test dynamique** et combine **Décharge statique** avec **Charge statique** en un flux. Les mêmes paramètres que les parties de test individuelles sont disponibles, plus quelques uns supplémentaires pour le flux. Vous pouvez, par exemple, sélectionner lequel se produit en premier, la charge ou la décharge. Il y a aussi une option pour répéter le test, par exemple de 1 à 999 fois ou indéfiniment et vous pouvez définir une période restante qui s'écoule avant le prochain cycle.

3.15.1 Réglages pour le mode de décharge statique

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour la fonction de test de batterie en décharge statique:

Valeur	Gamme	Description
Courant de décharge	0A...I _{Nom}	Courant de décharge maximal (en Ampères)
Tension de fin de décharge	0V...U _{Nom}	Tension minimale à laquelle la batterie est déchargée (en Volts)

3.15.2 Réglages pour le mode de décharge dynamique

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour la fonction de test de batterie en décharge dynamique:

Valeur	Gamme	Description
Courant de décharge 1	0A...I _{Nom}	Réglages de courant haut et bas pour le fonctionnement pulsé (la valeur supérieure des deux est automatiquement utilisée comme niveau haut)
Courant de décharge 2	0A...I _{Nom}	
Limitation puissance	0W...P _{Nom}	Puissance de décharge maximale (en Watts)
Durée t1	1s...36000s	t1 = Durée du niveau haut du courant pulsé (impulsion)
Durée t2	1s...36000s	t2 = Durée du niveau bas du courant pulsé (pause)

3.15.3 Réglages pour le mode de charge statique

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour la fonction de test de batterie en charge statique:

Valeur	Gamme	Description
Tension de charge	0V...U _{Nom}	Tension de charge (en Volts)
Courant de charge	0A...I _{Nom}	Courant de charge maximal (en Ampères)
Courant de fin de charge	0A...I _{Nom}	Seuil de courant (en Ampères) jusqu'à ce que la charge s'arrête

3.15.4 Réglages pour le mode de test dynamique

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour la fonction de test de batterie en test dynamique:

Valeur	Gamme	Description
Courant de fin de charge	0A...I _{Nom}	Seuil (en Ampères) jusqu'à ce que la partie charge s'arrête
Tension de charge	0V...U _{Nom}	Tension de charge (en Volts)
Courant de charge	0A...I _{Nom}	Courant de charge statique (en Ampères)
Temps de charge	1s...36000s	Durée de la partie de charge (max. 10 h)
Tension de fin de décharge	0V...U _{Nom}	Seuil (en Volts) jusqu'à ce que la partie décharge s'arrête
Courant de décharge	0A...I _{Nom}	Courant de décharge statique (en Ampères)
Temps de décharge	1s...36000s	Durée de la partie de décharge
Commencez par	Charge Décharge	Détermine si le test démarre avec une charge ou une décharge
Cycles de test	0...65535	Nombre de cycles pour exécuter le test complet (0 = infini)
Temps de repos	1s...36000s	Durée restante de test avant la prochaine phase ou cycle

3.15.5 Conditions d'arrêt

Ces paramètres sont valables pour tous les modes de test et définissent en plus les conditions d'arrêt :

Valeur	Gamme	Description
Action : Limite d'Ah	Aucun, Signal, Fin du test	Active la condition d'arrêt optionnelle
Capacité de décharge Capacité de charge Capacité de test	0Ah...99999.99Ah	Seuil pour la capacité max à consommer depuis ou délivrer à la batterie et après lequel le test peut s'arrêter automatiquement. Cela est optionnel, pour que plus de capacité batterie puisse être consommée ou délivrée.
Action : Limite de temps	Aucun, Signal, Fin du test	Active la condition d'arrêt optionnelle

Valeur	Gamme	Description
Temps de décharge Temps de charge Temps de test	00:00:00...10:00:00	Durée de test après laquelle le test peut s'arrêter automatiquement. Ce critère d'arrêt est optionnel, il signifie que des tests simples peuvent également durer plus longtemps que 10 h.
Courant de fin de décharge	0A...I _{Nom}	Utilisé uniquement pour le test de Décharge statique . Celui-ci ne s'arrête pas lorsque la tension de fin de décharge est atteinte, mais lorsque cette condition d'arrêt est remplie.
Tension de fin de décharge	0V...U _{Nom}	Utilisé uniquement pour le test de Décharge dynamique . Tension minimale en Volts jusqu'à laquelle la batterie est déchargée et le test terminé.

3.15.6 Valeurs affichées

AU cours du test, l'affichage indiquera diverses valeurs et statuts :

- Tension de batterie actuelle sur le bornier DC
- Tension de fin de décharge U_{DV} en V (mode décharge seul)
- Tension de charge en V (mode charge seul)
- Décharge actuelle ou courant de charge
- Puissance actuelle
- Capacité totale de batterie (charge & décharge)
- Energie totale de batterie (charge & décharge)
- Temps écoulé
- Mode de régulation (CC, CP, CR, CV)

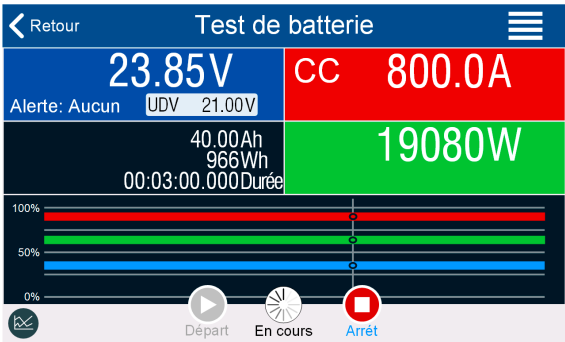


Figure 3 - Exemple de décharge statique

3.15.7 Enregistrement de données sur clé USB

A la fin de la configuration de tous les modes de test il y a une option pour activer une fonction d'enregistrement:

Valeur	Gamme	Description
Enregistrement USB	on/off	En cochant la vérification, l'enregistrement USB est activé et enregistrera les données sur une clé USB bien formatée, si connectée au port USB de la face avant. Les données enregistrées diffèrent de celles enregistrées par USB en enregistrement USB "normal" dans tous les autres modes.
Intervalle d'enregistrement	100ms - 1s, 5s, 10s	Intervalle d'écriture pour l'enregistrement USB

Avec une clé USB connectée et formatée comme requis (voir chapitre 1.9.6.5 dans le manuel d'installation), l'appareil peut enregistrer des données au cours de l'exécution du test vers une clé et à des intervalles définis. Un enregistrement USB actif est indiqué dans l'affichage avec un petit symbole de disquette. Une fois le test arrêté, les données enregistrées seront disponibles comme fichier texte au format CSV.

Exemple de format de fichier log en mode décharge statique :

	A	B	C	D	E	F	G
1	Static:Uset	Iset	Pset	Rset	DV	DT	DC
2	0,00V	0,00A	1200W	OFF	0,00V	10:00:00	99999,00Ah
3							
4	Uactual	Iactual	Pactual	Ah	Wh	Time	
5	0,34V	0,00A	0W	0,00Ah	0,00Wh	00:00:00,800	
6	0,28V	0,00A	0W	0,00Ah	0,00Wh	00:00:01,800	
7	0,28V	0,00A	0W	0,00Ah	0,00Wh	00:00:02,800	
8	0,28V	0,00A	0W	0,00Ah	0,00Wh	00:00:03,800	

Static = Mode test sélectionné

Iset = Courant de décharge

Pset = Puissance max

Rset = Résistance souhaitée

DV = Tension de fin de décharge

DT = Durée de fin de décharge

DC = Capacité de fin de décharge

U/I/Pactual = Valeurs actuelles

Ah = Capacité de batterie consommée

Wh = Energie consommée

Time = Temps de test écoulé

3.15.8 Raisons possibles pour un arrêt du test de batterie

La fonction de test de batterie peut être arrêtée pour différentes raisons :

- Arrêt manuel sur le HMI avec le bouton "Arrêt"
- Après que la durée de test max ait été atteinte et que l'action **Fin du test** a été sélectionnée
- Après que la capacité de batterie max à consommer ait été atteinte et que l'action **Fin du test** a été sélectionnée
- Une alarme qui désactivera l'entrée DC, telle que OT
- Atteindre le seuil U_{DV} (tension de fin de décharge)
- Atteindre le seuil du courant de fin de charge

3.16 Fonction suivi du MPP

MPP correspond au point de puissance maximal (voir schéma de principe ci-contre) sur la courbe de puissance des panneaux solaires. Les inverseurs solaires, lorsqu'ils sont connectés à de tels panneaux, suivent en permanence ce MPP une fois qu'il a été trouvé.

L'appareil imite ce comportement en mode charge. Il peut être utilisé pour tester d'énormes panneaux solaires sans avoir à connecter un important inverseur solaire qui nécessite également d'avoir une charge connectée à sa sortie AC. D'autre part, tous les paramètres associés au suivi MPP de la charge peuvent être ajustés et il est donc plus flexible qu'un inverseur avec sa gamme d'entrée DC limitée.

A des fins d'évaluation et d'analyse, l'appareil peut aussi enregistrer des données mesurées, par exemple les valeurs d'entrée DC telles que la tension, le courant ou la puissance actuels, vers une clé USB ou les proposer à la lecture via l'interface numérique.

La fonction de suivi MPP propose **quatre modes**. Contrairement à la gestion manuelle des autres fonctions, les valeurs pour le suivi MPP sont uniquement saisies directement via l'écran tactile.

3.16.1 Mode MPP1

Ce mode est aussi nommé "Recherche MPP". C'est la manière la plus simple pour trouver le MPP d'un panneau solaire connecté à l'appareil. Il est nécessaire de régler seulement trois paramètres. La valeur U_{OC} est nécessaire, car elle aide à trouver plus rapidement le MPP

comme si l'appareil démarrait à 0 V ou à une tension maximale. Actuellement, il démarre à un niveau de tension légèrement supérieur à U_{OC} . I_{SC} est utilisé comme limite supérieure pour le courant, donc l'appareil n'essayera pas de récupérer plus de courant que spécifié sur le panneau. Les paramètres suivants peuvent être configurés pour le mode suivi **MPP1**:

Valeur	Gamme	Description
U_{OC} (tension circuit ouvert)	0V... U_{Nom}	Tension du panneau solaire non chargé, prise dans les spécifications
I_{SC} (courant court-circuit)	0A... I_{Nom}	Courant de court-circuit, pris dans les spécifications du panneau
Suivi interne (Δt)	5ms...60000ms	Durée entre deux tentatives de suivi en recherche MPP

Application et résultat :

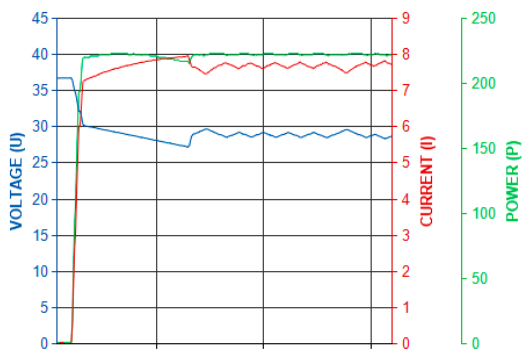
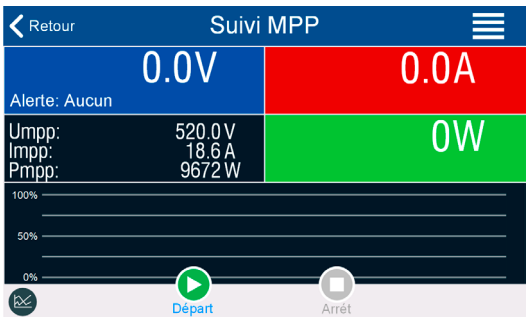
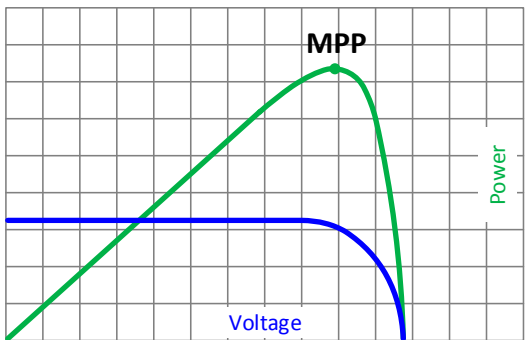
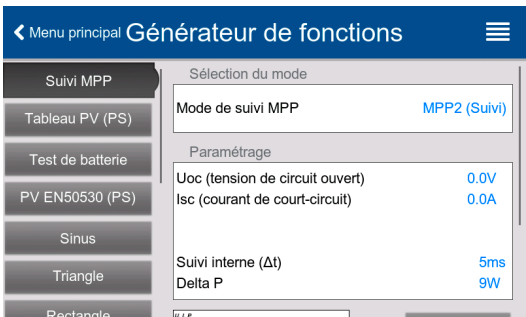
Une fois les trois paramètres réglés, la fonction peut être démarrée. Dès que le MPP a été trouvé, la fonction s'arrêtera et l'entrée DC sera désactivée. Les valeurs MPP acquises en tension (U_{MPP}), courant (I_{MPP}) et puissance (P_{MPP}) seront alors affichées à l'écran.

La durée d'une fonction dépend du paramètre Δt . Même avec le réglage minimum de 5 ms cela prend déjà quelques secondes.

3.16.2 Mode MPP2

Ce mode suit le MPP, donc il est plus proche du fonctionnement d'un inverseur solaire réel. Une fois le MPP trouvé, la fonction ne s'arrête pas, mais essaye de suivre le MPP en permanence. Du fait de la nature des panneaux solaires, cela peut uniquement être fait sous le niveau du MPP. Dès que ce point est atteint, la tension commence à diminuer davantage, tout comme la puissance réelle. Le paramètre supplémentaire **Delta P** définit combien de puissance peut être perdue avant que la direction ne soit inversée et que la tension commence à remonter jusqu'à ce que la charge atteigne le MPP. Il en résulte des courbes en zigzags en tension et en courant.

Les courbes typiques sont illustrées ci-contre. Pour l'exemple, le **Delta P** a été réglé à une très faible valeur, ainsi la courbe de puissance est quasi linéaire. Avec un petit **Delta P** la charge suivra toujours de près le MPP.



Les paramètres suivants peuvent être configurés pour le mode suivi **MPP2**:

Valeur	Gamme	Description
U_{OC} (tension circuit ouvert)	0V...U_{Nom}	Tension du panneau solaire non chargé, prise dans les spécifications
I_{SC} (courant court-circuit)	0A...I_{Nom}	Courant de court-circuit, pris dans les spécifications du panneau
Suivi interne (Δt)	5ms...60000ms	Intervalle pour mesure U et I en recherche du MPP
Delta P	0W...P_{Nom}	Tolérance de suivi / régulation sous le MPP

3.16.3 Mode MPP3

Aussi appelé "Suivi rapide", ce mode est très proche du mode MPP2, mais sans l'étape initial qui est utilisée pour trouver le MPP actuel, car le mode MPP3 passera directement au point de puissance défini par la saisie utilisateur (U_{MPP}, P_{MPP}). Si les valeurs MPP du dispositif sous test sont connus, cela peut servir plusieurs fois en tests répétitifs. Le reste de la fonction est identique au mode MPP2. Pendant et après la fonction, les valeurs MPP au moins acquises de tension (U_{MPP}), courant (I_{MPP}) et puissance (P_{MPP}) sont indiquées à l'écran.

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour le mode suivi **MPP3**:

Valeur	Gamme	Description
U_{OC} (tension circuit ouvert)	0V...U_{Nom}	Tension du panneau solaire non chargé, prise dans les spécifications
I_{SC} (courant court-circuit)	0A...I_{Nom}	Courant de court-circuit, pris dans les spécifications du panneau
U_{MPP} (point puissance max)	0V...U_{Nom}	Tension au MPP
P_{MPP} (point puissance max)	0W...P_{Nom}	Puissance au MPP
Suivi interne (Δt)	5ms...60000ms	Intervalle pour mesure U et I en recherche du MPP
Delta P	0W...P_{Nom}	Tolérance de suivi / régulation sous le MPP

3.16.4 Mode MPP4

Ce mode est différent des autres, car il ne fait pas le suivi automatiquement. Il propose plutôt le choix de définir une courbe utilisateur en réglant jusqu'à 100 points de valeurs de tension, puis il suit cette courbe, mesure le courant et la puissance et retourne les résultats dans jusqu'à 100 ensembles de données acquises. Les points de courbe peuvent uniquement être chargés depuis une clé USB. Les points de départ et de fin peuvent être ajustés également, Δt définit la durée entre deux points et la fonction peut être répétée jusqu'à 65535 fois. Une fois la fonction arrêtée à la fin ou du fait d'une interruption manuelle, l'entrée DC est désactivée et les données mesurées sont disponibles. Après la fonction, l'ensemble de données acquises avec la puissance actuelle la plus élevée sera affichée à l'écran comme tension (U_{MPP}), courant (I_{MPP}) et puissance (P_{MPP}) du MPP. Revenez à l'écran précédent avec **Retour** puis exportez les données des 100 résultats mesurés vers une clé USB.

Les paramètres suivants peuvent être configurés pour le mode suivi **MPP4**:

Valeur	Gamme	Description
Départ	1...Fin	Point de départ pour l'exécution de x des 100 points consécutifs
Fin	Départ...100	Point de fin pour l'exécution de x des 100 points consécutifs
Répétitions	0...65535	Nombre de répétitions pour l'exécution du départ à la fin
Suivi interne (Δt)	5ms...60000ms	Durée avant le point suivant

3.16.4.1 Charger des données de courbe depuis une clé USB pour le mode MPP4

Les données du point de courbe (uniquement une valeur de tension par point), sous forme de fichier CSV, est chargé depuis une clé USB. Voir chapitre 7.9.6.5 dans le manuel d'installation pour la convention du nom. Contrairement à l'ajustement manuel où vous pouvez définir et utiliser un nombre arbitraire de points, le chargement depuis l'USB nécessite un fichier CSV contenant toujours le nombre maximal de points (100), car il ne peut pas définir celui du départ et de la fin. Cependant, le réglage à l'écran pour les points **Départ** et **Fin** reste valable. Cela signifie que, si vous coulez utiliser les 100 points depuis votre courbe chargée, vous devez régler les paramètres en conséquence.

Définition du format de fichier :

- Le fichier doit être un fichier texte avec l'extension *.csv
- Le fichier ne doit contenir qu'une colonne de valeurs de tension (0... tension nominale)
- Le fichier doit exactement avoir 100 valeurs dans 100 lignes, sans espaces
- Le séparateur décimal des valeurs à virgule doit respecter le réglage "Format du séparateur du fichier Log" où la sélection **US** signifie le point comme séparateur décimal et la sélection **Standard** signifie une virgule

► Comment charger un fichier de données de courbe pour le MPP4

1. Lorsque le bornier DC est désactivé, allez au générateur de fonction en appuyant sur . Dans la sélection, faites défiler et appuyez sur l'onglet **Suivi MPP**.
2. Dans la zone "Sélection du mode" sélectionnez **MPP4 (Courbe utilisateur)**. Dans la partie basse sous "Paramètre" un nouveau champ **Charger les valeurs de tension MPP4** apparaîtra. Appuyez dessus.
3. Insérez une clé USB, si ce n'est pas déjà fait.
4. L'écran suivant recherche la clé pour des fichiers compatibles et les liste. Appuyez sur celui que vous voulez charger et confirmez avec .

3.16.4.2 Sauvegarder des données de résultat depuis le mode MPP4 vers une clé USB

Une fois la fonction MPP4 terminée, les données de résultat peuvent être sauvegardées sur une clé USB. L'appareil sauvera toujours 100 ensembles de données composés des valeurs actuelles de tension, de courant et de puissance appartenant aux points ayant été exécutés. Il n'y a pas de numérotation supplémentaire. Si les réglages **Départ** et **Fin** n'étaient pas 1 et 100, les vraies données de résultat peuvent ultérieurement être triées dans le fichier. Les points qui n'ont pas été ajustés sont réglés automatiquement à 0 V, donc il est très important d'ajuster avec précaution les points de départ et de fin car avec un réglage de tension de 0 V une charge électronique récupérera son courant nominal. C'est parce que dans ce mode, le courant et la puissance sont toujours réglé au max.

Format du fichier de données de résultat (pour la convention du nom voir chapitre 1.9.6.5 dans le manuel d'installation):

	A	B	C
1	1,01V	20,960A	21,0W
2	2,99V	20,970A	63,0W
3	3,99V	20,970A	84,0W
4	5,99V	20,940A	125,0W
5	7,00V	20,920A	146,0W
6	8,00V	20,930A	168,0W
7	9,00V	20,950A	188,0W
8	9,99V	20,960A	210,0W
9	10,99V	20,970A	231,0W

Légende :

- Colonne A : tension actuelle de points 1-100 (= U_{MPP})
- Colonne B : courant actuel de points 1-100 (= I_{MPP})
- Colonne C : puissance actuelle de points 1-100 (= P_{MPP})
- Lignes 1-100 : ensembles de données de résultat des points de courbe possibles



Les valeurs du tableau d'exemple ci-contre sont avec les unités physiques. Si ce n'est pas nécessaire, elles peuvent être désactivées dans les "Réglages généraux" de l'appareil avec le paramètre "Enregistrement + unités (V,A,W)".

► Comment sauvegarder un fichier de données de courbe pour le MPP4

1. Une fois la fonction terminée, elle s'arrêtera automatiquement. Appuyez sur **Retour** pour revenir à l'écran de configuration MPP4.
2. Insérez une clé USB, si ce n'est pas déjà fait.
3. Sous le bouton  appuyez sur **Sauvegarder les enregistrements**. L'écran suivant recherche la clé pour des fichiers compatibles et les liste. Appuyez dessus pour le sélectionner (écraser) ou ne sélectionnez aucun fichier pour en créer un nouveau et confirmez avec .

3.17 Contrôle à distance du générateur de fonctions

Le générateur de fonctions peut être contrôlé à distance, mais la configuration et le contrôle des fonctions avec des commandes individuelles sont différentes du fonctionnement manuel. La documentation externe "Programming Guide ModBus & SCPI" sur la clé USB livrée explique l'approche. En général ce qui suit s'applique :

- Le générateur de fonctions n'est pas contrôlable directement via l'interface analogique; le seul impact sur la fonction peut venir de la broche REM-SB activant et désactivant le bornier DC, ce qui arrête également et redémarre la fonction
- Le générateur de fonction est indisponible si le mode R (résistance) est actif

4. Autres applications (2)

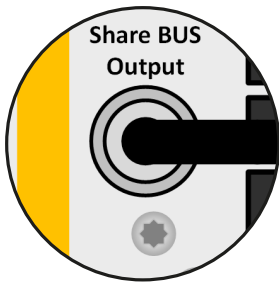
4.1 Fonctionnement parallèle en maître / esclave (M/E)

Plusieurs appareils de même type peuvent être connectés en parallèle afin de créer un système avec un courant total supérieur et donc une puissance accrue. Pour le fonctionnement parallèle en mode maître / esclave les unités sont généralement reliées avec leurs borniers DC, leurs Share-Bus et leurs bus maître / esclave, qui est un bus numérique qui fait fonctionner le système comme une grosse unité par rapport aux valeurs ajustées, valeurs actuelles et les statuts.

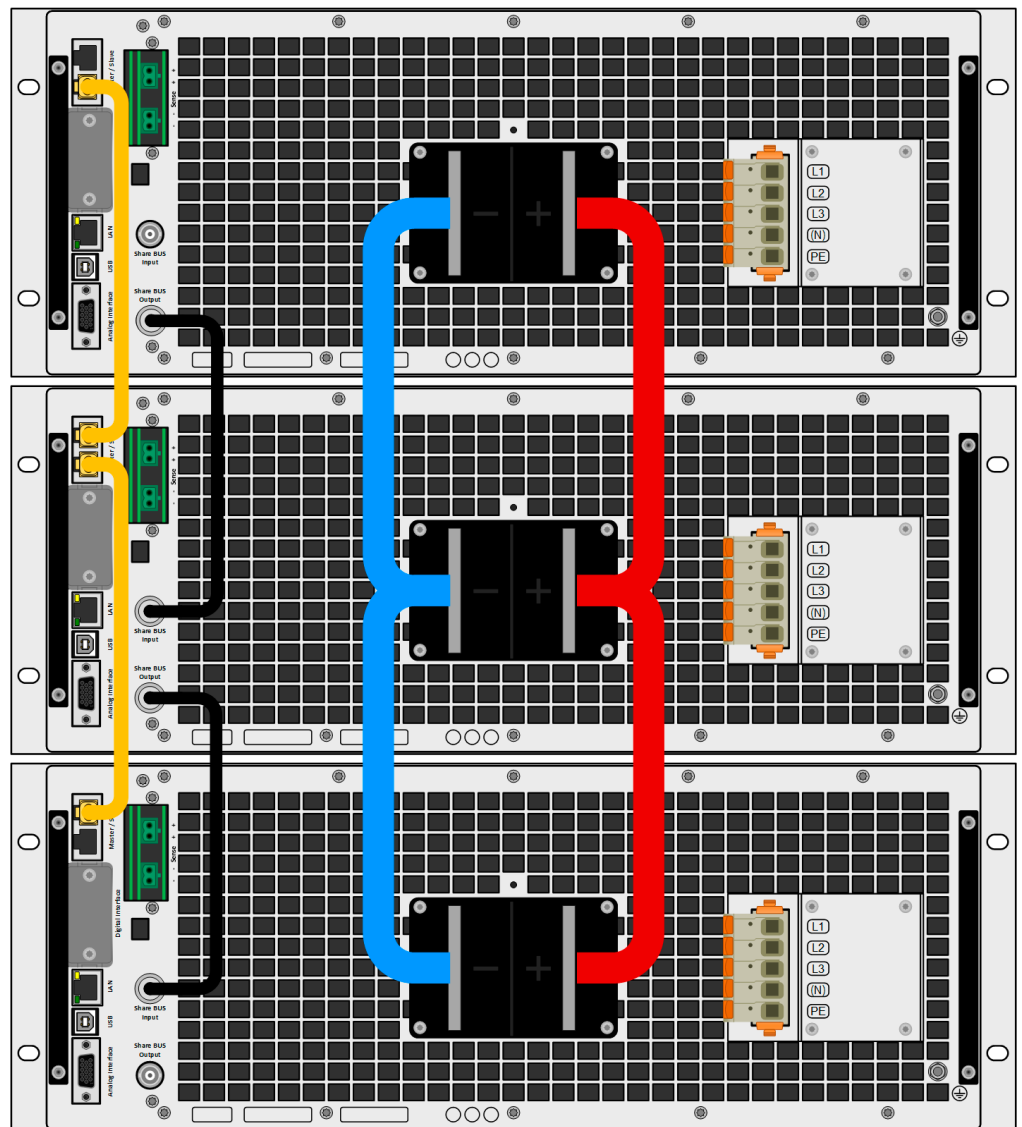
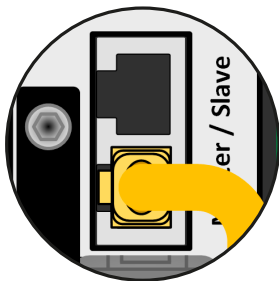
Le Share-Bus est conçu pour équilibrer les unités dynamiquement en tension sur le bornier DC, par exemple en mode CV, en particulier si l'unité maître exécute une fonction dynamique. Afin que ce bus fonctionne correctement, au moins les pôles négatifs DC de toutes les unités doivent être reliés car le négatif DC est la référence pour le Share-Bus.

Vue de principe (sans charge ou source) :

Connexion Share-Bus



Bus maître / esclave



4.1.1 Restrictions

Par rapport au fonctionnement normal d'un appareil unique, le fonctionnement maître / esclave a quelques restrictions:

- Le système M/E réagit un peu différemment en cas d'alarmes (voir ci-dessous au 4.1.8)
- Bien que le Share-Bus aide le système à réguler la tension de tous les appareils concernés le plus rapidement possible, un fonctionnement parallèle n'est pas aussi dynamique qu'un appareil individuel
- Le branchement de modèles identiques d'autres séries est pris en charge, mais limité à la série bidirectionnelles de 10000 qui peut servir d'unités esclaves

4.1.2 Câblage des borniers DC

Le bornier DC de chaque unité en fonctionnement parallèle est relié avec la bonne polarité à l'unité suivante, en utilisant des câbles ou des barres de cuivre avec une section appropriée au courant du système global et aussi courts que possible, ainsi leur inductance est aussi faible que possible.

4.1.3 Câblage du Share-Bus

Le Share-Bus est câblé d'unité à unité avec des câbles standards BNC (coaxiaux, type 50 Ω) avec une longueur de 0,5 m (1.64 ft) ou identique. Les deux prises sont reliées en interne et ne sont spécifiquement une entrée ou une sortie. L'étiquetage est uniquement une orientation.



- Un maximum de 64 unités peuvent être connectées via le Share-Bus.
- Lors du branchement du Share-Bus avant qu'un appareil n'ait été configuré comme maître ou esclave, une alarme SF se produira.

4.1.4 Câblage et configuration du bus maître / esclave

Les connecteurs maître / esclave sont intégrés et peuvent être reliés via des câbles réseau ($\geq$ CAT3, câble adaptateur). Après quoi, le M/E peut être configuré manuellement ou en contrôle à distance. Ce qui suit s'applique :

- Un maximum de 64 unités peuvent être reliées via le bus : 1 maître et jusqu'à 63 esclaves.
- Connexion uniquement entre appareils de même type, par exemple alimentation avec alimentation; la connexion de différentes catégories de puissance est autorisée et prise en charge, par exemple une 15 kW 3U avec une 30 kW 4U pour obtenir un total de 45 kW, mais nécessite d'avoir au moins le firmware KE/HMI 3.02 ou supérieur sur toutes les unités
- La liaison de différentes séries est prise en charge mais limitée à :
 - Les modèles de la série PSBE 10000 peuvent être utilisés comme unités esclaves pour les modèles de la série PSB 10000 étant l'unité maître
- Les unités en fin de bus nécessitent une terminaison (voir ci-dessous pour plus d'informations)



Le bus maître / esclave ne doit pas être câblé avec des câbles croisés !

La dernière utilisation du système M/E implique :

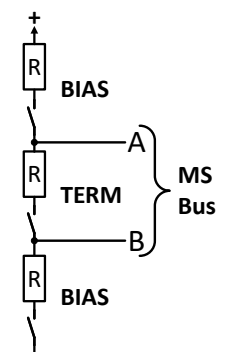
- L'unité maître affiche, ou rend disponible à la lecture par le contrôleur à distance, toutes les valeurs actuelles de toutes les unités
- Les gammes de réglage des valeurs, des limites d'ajustement, des protections (OVP etc.) et des événements utilisateur (UVD etc.) du maître sont adaptées au nombre total d'unités. Donc, si par exemple 5 unités chacune avec une puissance de 30 kW sont reliées à un système 150 kW, alors le maître peut être réglé dans la gamme 0...150 kW.
- Les esclaves ne sont pas utilisables tant qu'ils sont contrôlés par le maître
- Les unités esclaves indiqueront l'alarme "MSP" à l'écran tant qu'elles n'auront pas été initialisées par le maître. La même alarme est indiquée après une perte de connexion de l'unité maître.
- Si le générateur de fonctions de l'unité maître doit être utilisé, le Share-Bus doit être connecté aussi

► Comment connecter le bus maître / esclave

1. Désactivez toutes les unités et connectez le bus maître / esclave avec des câbles réseau (CAT3 ou supérieur, câbles non inclus). Peu importe laquelle des deux prises maître / esclave (RJ45, arrière) est connectée à l'unité suivante.
2. Selon la configuration désirée, les unités sont donc aussi connectées à leurs borniers DC. Les deux unités du début et de fin de chaîne doivent avoir une terminaison, alors que le maître nécessite un réglage séparé. Voir le tableau ci-dessous.

La terminaison est effectuée avec des commutateurs électroniques internes qui sont contrôlés depuis le menu **Réglages** de l'appareil dans l'onglet **Maître-Esclave**. Cela peut être fait comme partie du réglage sur chaque unité comme maître ou esclave, mais devra être fait avant que le maître soit réglé comme **Maître**, car cela déclenche immédiatement une initialisation du bus. Dans l'onglet **Maître-Esclave** les résistances de terminaison pour le BIAS et le bus lui-même (TERM, voir figure ci-contre) peuvent être réglées séparément. Réglages de la matrice pour les unités sur le bus M/E:

Position de l'appareil	Réglage de terminaison
Maître (en fin de bus)	BIAS + TERM
Maître (centré sur le bus)	BIAS
Esclave (en fin de bus)	TERM
Esclave (centré sur le bus)	-



4.1.5 Systèmes mixtes

On considère comme systèmes mixtes (nécessite au moins le firmware KE 3.02+) :

- Différentes catégories de puissance, comme 5 kW, 15 kW ou 30 kW dans un système M/E
- Différentes séries, par exemple la série PSB 10000 4U en liaison avec la série PSBE 10000 4U ou PUB 10000 4U

Lors du branchement d'appareils avec des fonctions différentes réglées, sélectionnez l'unité ayant la meilleure configuration comme maître. La combinaison de différentes catégories de puissance peut avoir un effet attendu, comme le fait que la puissance totale résultante, comme affichée par le maître après l'initialisation, ne soit pas celle attendue, mais inférieure. Cela dépend de l'unité et de sa catégorie de puissance ayant été sélectionnée comme maître. Dans une telle situation la meilleure règle est : toujours sélectionner le maître parmi les unités dotées de la puissance nominale la plus élevée.

Exemple : vous voulez connecter une unité 30 kW et une unité 3kW afin d'obtenir 33 kW. Généralement, la tension nominale doit correspondre, mais le courant et la puissance nominale peuvent être différents. Pour être précis, la puissance nominale est décisive. Lors de l'utilisation d'une unité 3 kW comme maître, la puissance totale du système sera seulement de 28 kW (avec un maître doté du firmware KE 3.02), ce qui est même moins que l'unité 30 kW seule. Lors de, cependant, la commutation du maître vers l'unité 30 kW, le système engendrera une puissance totale de 33 kW.

4.1.6 Configuration du fonctionnement maître / esclave

Maintenant que le système M/E a été configuré sur chaque unité. Il est recommandé de configurer d'abord toutes les unités esclaves puis l'unité maître.

► Etape 1 : Configuration des unités esclaves



1. Lorsque le bornier DC est désactivée, appuyez sur **Réglages** dans l'écran principal pour accéder au menu **Réglage**. Naviguez jusqu'à l'onglet **Maître-Esclave** et appuyez dessus.
2. L'appui sur le bouton bleu à côté du **Mode** ouvrira un sélecteur. En sélectionnant **Esclave**, si pas déjà réglé, le mode maître / esclave est activé et l'appareil défini comme esclave. De plus, la terminaison du bus peut être activée ici, si nécessaire pour l'unité actuellement configurée.
3. Quittez le menu Réglages.

Ensuite, l'esclave est entièrement configuré pour le maître / esclave. Répétez la procédure pour chaque esclave.

► Etape 2 : Configuration de l'unité maître



1. Lorsque le bornier DC est désactivée, appuyez sur **Réglages** dans l'écran principal pour accéder au menu **Réglage**. Naviguez jusqu'à l'onglet **Maître-Esclave** et appuyez dessus.
2. L'appui sur le bouton bleu à côté du **Mode** ouvrira un sélecteur. En sélectionnant **Maître**, si pas déjà réglé, le mode maître / esclave est activé et l'appareil défini comme maître, ce qui activera automatiquement également la terminaison résistance BIAS, comme requis pour le maître.

► Etape 3 : Initialisation du maître

Lors du réglage d'un appareil en maître, il commencera instantanément à initialiser le système M/E et le résultat est affiché dans la même fenêtre. Si l'initialisation échoue ou que le nombre d'unités ou la puissance totale est erroné, elle peut être répétée dans cet écran à tout instant .

Statut d'initialisation	Initialisé
Nombre d'esclaves	1
Tension du système	750.0V
Courant du système	240.0A
Puissance du système	60.00kW
Résistance du système	185.00Ω
Initialiser le système	

Un appui sur **Initialiser le système** répète la recherche d'esclaves si le nombre d'esclaves détectés est inférieur à celui attendu, le système a été reconfiguré, toutes les unités esclaves ne sont pas prêtes ou déjà réglées comme **Esclave** ou la câblage / terminaison n'est pas encore OK. La fenêtre de résultat montre le nombre d'esclaves plus le courant total, la puissance et la résistance du système M/E.

S'il n'y a pas d'esclaves détectés du tout, le maître initialisera encore le système M/E avec lui seul.



Tant que le mode M/E reste actif, la procédure d'initialisation du système maître / esclave sera répétée à chaque fois que l'unité maître est mise sous tension. L'initialisation peut aussi être répétée manuellement à chaque fois via le menu Réglages, dans l'onglet "Maître / esclave".

4.1.7 Fonctionnement du système maître / esclave

Après la configuration et l'initialisation réussies des unités maître et esclaves, elles indiqueront leurs statuts sur leurs écrans. Le maître indiquera **Mode M/E: Maître (n Es)** alors que les esclaves indiqueront **Mode M/E: Esclave** plus **À distance: Esclave n**, tant qu'ils sont en contrôle à distance par le maître.

Dès lors, les esclaves ne peuvent plus être contrôlés manuellement ou à distance, ni via les interfaces analogique ou numériques. Elles peuvent, si nécessaire, être surveillées via ces interfaces en lisant les valeurs actuelles et des statuts.

L'affichage de l'unité maître sera reconfigurer après l'initialisation et toutes les valeurs réglées réinitialisées. Le maître affiche maintenant les valeurs réglées et actuelles du système total. Selon le nombre d'unités, les gammes de courant et de puissance ajustables seront multipliées, alors que la gamme de résistance diminuera. Ce qui suit s'applique :

- Le système, représenté par le maître, peut être traité comme une unité autonome
- Le maître partage les valeurs réglées etc. aux esclaves et les contrôle
- Le maître est contrôlable à distance via son interface analogique ou l'une de ses numériques
- Tous les réglages pour les valeurs réglées U, I, P et R sur le maître, plus aussi toutes les valeurs associées depuis la supervision, les limites etc. devront être adaptées aux nouvelles valeurs totales
- Tous les esclaves initialisés réinitialiseront les limites (U_{Min} , I_{Max} etc.), les seuils de supervision (OVP, OPP etc.) et les réglages d'événements (UCD, OVD etc.) aux valeurs par défaut, donc ils n'interfèrent pas au contrôle du maître. Dès que ces valeurs sont modifiées sur le maître, elles sont transmises 1:1 aux esclaves.
- Au cours du fonctionnement, il pourrait arriver qu'un esclave cause une alarme ou un événement plus tôt que le maître, du fait du courant déséquilibré ou d'une réaction légèrement plus rapide.



Afin de restaurer facilement tous ces réglages qui étaient configurés avant l'activation du fonctionnement M/E, il est recommandé d'utiliser les profils utilisateur (voir «2.3.6 Chargement et sauvegarde des profils utilisateurs»)

- Si un ou plusieurs esclaves reportent une alarme, elle sera indiquée sur le maître et doit être acquittée également, afin que les esclaves puissent continuer de fonctionner. Comme une alarme cause la désactivation des borniers DC et peut uniquement réévaluer la condition on/off automatiquement après les alarmes PF ou OT, où la réaction aux alarmes est configurable, l'action d'un opérateur ou d'un logiciel de contrôle à distance pourrait être nécessaire.
- La perte de connexion d'un esclave engendrera une coupure de tous les borniers DC comme mesure de sécurité et le maître indiquera cette situation à l'écran avec un message disant "Mode sécurité maître / esclave". Ensuite, le système M/E doit être réinitialisé, avec ou sans le rétablissement préalable de la connexion aux unités déconnectées.
- Toutes les unités, même les esclaves, peuvent être déconnectées de manière externe sur leurs borniers DC en utilisant la broche REM-SB de l'interface analogique. Cela peut être utilisé comme une sorte "d'arrêt d'urgence", généralement un contact (disjoncteur) est câblé à cette broche sur toutes les unités en parallèle.

4.1.8 Alarmes et autres situations problématiques

Le fonctionnement maître / esclave, du fait de la connexion de plusieurs unités et de leurs interactions, peut engendrer des situations problématiques qui ne se produisent pas lors du fonctionnement des unités individuelles. Pour ces cas les réglementations suivantes ont été définies :

- Généralement, si le maître perd la connexion avec les esclaves, il générera une alarme MSP (protection maître / esclave), un message à l'écran et désactivera son bornier DC. Les esclaves repasseront en fonctionnement individuel et désactiveront aussi leur bornier DC. L'alarme MSP peut être supprimée en initialisant le système maître / esclave à nouveau. Cela peut être fait dans l'écran de l'alarme MSP ou dans le MENU du maître ou via le contrôle à distance. Sinon, l'alarme est aussi effacée en désactivant le maître / esclave sur l'unité maître
- Si un ou plusieurs esclaves sont coupés de l'alimentation AC (interrupteur, disjoncteur, sous-tension) puis que tout revient, ils ne sont pas automatiquement initialisés et sont inclus à nouveau dans le système M/E. Alors l'initialisation doit être répétée.
- Si l'unité maître est coupée de l'alimentation AC (interrupteur, disjoncteur) et que tout revient, l'unité initialisera automatiquement le système M/E à nouveau, recherchant et intégrant tous les esclaves actifs. Dans ce cas, le M/E peut être restauré automatiquement.
- Si accidentellement plusieurs ou aucune unité ne sont définies comme maître, le système maître / esclave ne peut pas être initialisé

Dans les situations où une ou plusieurs unités génèrent une alarme telle que OVP etc. ce qui suit s'applique :

- Toute alarme d'un esclave est indiquée que l'écran de l'esclave et celui du maître
- Si plusieurs alarmes se déclenchent simultanément, seul le maître indique la plus récente. Dans ce cas, les alarmes particulières peuvent être lues depuis les esclaves ou via l'interface numérique par un logiciel.
- Toutes les unités du système M/E supervisent leurs propres valeurs par rapport à la surtension, surintensité et surpuissance et les cas de report d'alarme sur le maître. Dans des situations où le courant est probablement pas équilibré entre les unités, il se peut qu'une unité génère une alarme OCP sur la limite globale OCP du système M/E qui n'est pas atteinte. La même chose se produit avec l'alarme OPP.

4.2 SEMI F47

La SEMI F47 (SEMI pour semiconducteurs) est une spécification qui exige d'un appareil qu'il continue de fonctionner sans interruption en cas d'échec d'alimentation sous forme d'une sous tension d'alimentation AC (ici : baisse) de maximum -50% de la tension de ligne nominale avec une durée maximale de 1,7 secondes. Depuis le firmware KE 3.02 et HMI 3.02 cela a été implémenté pour tous les appareils des séries alimentations 10000, mais ne peut pas être obtenu en installant une mise à jour.

La SEMI F47 spécifie une baisse de tension d'alimentation AC en étapes de tension augmentée :

Baisse de	Durée à 50 Hz	Durée à 60 Hz	Durée en secondes
50%	10 cycles	12 cycles	0,2
30%	25 cycles	30 cycles	0,5
20%	50 cycles	60 cycles	1 s

4.2.1 Restrictions

- La fonction sera désactivée automatiquement et aussi si l'appareil démarre avec une faible tension d'alimentation AC présente, par exemple 208 V (L-L) au lieu des 400 V (L-L) par défaut, donc elle ne pourra plus combler la durée de 1,7 s de l'impulsion F47. Cela signifie que la SEMI F47 n'est pas disponible lorsque la limitation est active.
- Elle nécessite une puissance max réduite par rapport à la puissance nominale du modèle en question, ainsi la SEMI F47 est également une sorte de limitation, mais elle ne dépend pas de la tension de ligne, mais de quel circuit d'entrée AC (PFC) peut être couvert sans passer en échec d'alimentation. Cela réduit la puissance nominale activée et désactivé avec la SEMI F47

4.2.2 Ajustements

La SEMI F47 peut être activée / désactivée manuellement sur le HMI (voir chapitre 2.3.1.1) ou via une interface numérique, à moins qu'elle ne soit bloquée du fait du statut actuel de l'appareil.

4.2.3 Application

La fonction peut être activée à tout instant, à moins qu'elle ne soit bloquée pour les appareils actuels, par exemple lors d'une limitation à faible tension est déjà active (voir chapitre 2.2.3.1). À partir des versions logiciels KE 3.10 et HMI 4.09, l'activation a été étendue au mode **Dynamique**. Lors de l'activation parfois au cours du fonctionnement normal, l'appareil affichera un message après avoir quitté le menu, informant que la situation est altérée et réduira aussi instantanément la puissance max disponible, et ajustera la valeur réglée de puissance, devant être actuellement supérieure au nouveau maximum. Lors de la désactivation, la fonction s'inversera, seule la valeur réglée de puissance reste inchangée. Du fait que la activation de SEMI F47 soit stocké après la mise hors tension de l'appareil, celui-ci démarrerait directement en mode SEMI F47 lors de la prochaine mise sous tension, indiquant également la fenêtre susmentionnées après le démarrage (la fenêtre peut être désactivée). Lorsque le nouveau mode **Dynamique** est sélectionné, la puissance nominale de l'appareil n'est pas réduite de manière permanente, contrairement au mode **Activé**, mais seulement temporairement pendant la durée de la chute de tension.

Si après qu'une baisse de tension se soit produite, le niveau du baisse ou la durée décide si l'appareil continue son fonctionnement sans désactiver la borne DC ou s'il indiquera une alarme **PF**. Sans la SEMI F47 activée, l'alarme PF apparaîtra immédiatement alors qu'avec la SEMI F47 activée, elle est retardée d'au moins 2 secondes ou ne se produira jamais. Dans ce cas, l'appareil n'aura aucune réaction à la baisse, et ne l'indiquera pas sous quelle que forme que ce soit.

5. Service et maintenance (2)

5.1 Mises à jour du Firmware



Les mises à jour du Firmware ne doivent être installées que lorsqu'elles peuvent éliminer des bugs existants dans le firmware de l'appareil ou contiennent de nouvelles fonctionnalités.

Le firmware du panneau de contrôle (HMI), de l'unité de communication (KE) et du contrôleur numérique (DR), si nécessaire, est mis à jour via le port USB arrière. Pour cela le logiciel EA Power Control est nécessaire, il est inclus avec l'appareil ou disponible au téléchargement sur notre site internet avec la mise à jour firmware, ou sur demande.

Cependant, soyez attentif à ne pas installer les mises à jour trop rapidement. Chaque mise à jour inclue le risque d'un appareil ou système inutilisable. Nous recommandons d'installer les mises à jour uniquement si...

- un problème imminent avec votre appareil peut directement être solutionné, en particulier si nous suggérons d'installer une mise à jour pendant un support
- une nouvelle fonction a été ajoutée que vous voulez utiliser. Dans ce cas, vous en prenez l'entière responsabilité.

Ce qui suit s'applique également en relation avec les mises à jour firmware:

- De simples changements dans les firmwares peuvent avoir des effets cruciaux dans l'application où les appareils sont utilisés. Nous recommandons donc d'étudier la liste des changements dans l'historique du firmware très attentivement.
- Les fonctions nouvellement implémentées peuvent nécessiter une documentation mise à jour (manuel d'utilisation et/ou de programmation, ainsi que LabVIEW VIs), qui est souvent livré seulement après, parfois longtemps après

EA Elektro-Automatik GmbH

Helmholtzstr. 31-37
41747 Viersen
Allemagne

Fon: +49 (2162) 3785 - 0
ea1974@elektroautomatik.com

www.elektroautomatik.com

www.tek.com

