

ATR236

SET

0



# ATR 236

- Regolatore
- Controller

Manuale Installatore User manual

PIXSYS

1

-' '

	Summary	Page
1	Introduction	4
2	Model Identification	4
3	Technical data	4
	3.1 General data	4
	3.2 Hardware data	5
	3.3 Software data	5
4	Dimensions and Installation	6
	4.1 Panel Assembly	7
	4.2 Electronics Removal	7
5	Electrical wirings	8
	5.1 Wiring diagram	8
6	Display and Key Functions	10
	6.1 Numeric Indicators (Display)	11
	6.2 Meaning of Status Lights (Led)	11
_	6.3 Keys	11
1	Controller Functions	12
	7.1 Modifying Main Setpoint and Alarm Setpoint Values	12
	7.2 Auto-Tuning	12
	7.3 Manual Tuning	12
	7.4 Automatic running	13
	7.5 Suit-Statt 7.6 Automatic / Manual Bogulation for % Output Control	13
	7.7 Memory Card (optional)	14
	7.8 Loading default values	15
8	Configuration	16
Ū	8.1 Modify Configuration Parameter	16
9	Table of Configuration Parameters	17
1(	0 Alarm Intervention Modes	24
11	1 Table of Anomaly Signals	28
12	2 Configuration EASY-UP	29
13	3 Summary of Configuration parameters	30



Presta attenzione alla sezione contrassegnata da questo simbolo

	Sommario	Pag.
1	Introduzione	32
2	Identificazione di modello	32
3	Dati tecnici	32
	3.1 Caratteristiche generali	32
	3.2 Caratteristiche Hardware	33
	3.3 Caratteristiche Software	33
4	Dimensioni e installazioni	34
	4.1 Montaggio a pannello	35
	4.2 Estrazione dell'elettronica	35
5	Collegamenti elettrici	36
~	5.1 Schema di collegamento	36
6	Funzione dei visualizzatori e tasti	38
	6.1 Indicatori numerici (Display)	39
	6.2 Significato delle spie di stato (Led)	39
7	U.S Tasu Funzioni del regolatore	40
1	7.1 Modifica valore setnoint principale e setnoint di allarme	11
	7.2 Auto-Tuning	11
	7.3 Lancio del Tuning Manuale	11
	7.4 Tuning Automatico	12
	7.5 Soft-Start	12
	7.6 Regolazione automatico / manuale del controllo % uscita	12
	7.7 Memory Card (opzionale)	13
	7.8 Carico valori di default	14
8	Configurazione	31
•	8.1 Modifica parametro di configurazione	31
9 Tabella parametri di configurazione		
10	J Modi di intervento allarme	52
11	I Tabella segnalazioni anomalle	50
12	2 Configurazione EAST-OP	57
15		50
	Sommaire	
1	Identification du modèle	60
2	Données techniques	60
	2.1 Caractéristiques générales	60
	2.2 Caractéristiques Hardware	60
•	2.3 Caractéristiques Software	61
3	Dimensions et Installation	61
	3.1 Assemblage sur panneau	62
4	3.2 Deplacement de l'electronique	62
4	Raccordements electriques	63
	4.1 Schema des connexions	03

### 1 Introduction

Thank you for choosing a Pixsys controller.

The ATR236 model allows the connection of several temperature sensors, ON/OFF regulation with hysteresis or P.I.D. with autotuning and selection of different types of alarm, in addition to the extended power range 24...230 Vac/Vdc.

The configuration is simplified by the Memory cards which are equipped with internal battery and therefore don't require cabling to power the controller.

### 2 Model Identification

Power supply 24..230 Vac/Vdc +/- 15% 50/60 Hz - 4 VA

ATR236-ABC 1 Relays 5 A + 1 SSR

### 3 Technical data

#### 3.1 General data 4x0.40 inch displays Indicators 4x0.30 inch displays Temperature 0-45 °C Operating temperature Humidity 35..95 uR% IP65 front panel (with gasket) Sealina IP20 casing and terminals Material PC ABS UL94VO self-extinguishing Weight 165 g

3.2 Hardware data			
Ingresso analogico	1: AN1 Configurable via software. Input: Thermocouple type K, S, R, J. Automatic compensation of	Tolerance (25 °C) +/-0.2% ±1 digit for thermocouple input, thermo resistance.	
	cold junction from 0°C to 50°C. <b>Thermoresistance:</b> PT100, PT500, PT1000, Ni100, PTC1K, NTC10K (β 3435K).	Cold junction accuracy 0.1 °C/°C.	
Uscite relè	<b>1</b> Relay. Configurable as command and / or alarm output.	Contacts 5 A - 250 V~.	
Uscita SSR/V/mA	1 SSR. Configurable as command and / or alarm output.	12 Vdc - 30 mA.	

3.3 Software d	ata
Regulation	ON - OFF with hysteresis.
algorithms	P, P.I., P.I.D., P.D. with proportional time.
Proportional	09999 °C or °F
Danu	
Integral time	0,0999,9 sec. (0 excludes integral function)
Derivative time	0,0999,9 sec. (0 excludes derivative function)
Controller functions	Manual or automatic Tuning, configurable alarms, protection of command and alarm.

### 4 Dimensions and Installation



### 4.1 Panel Assembly



Method of panel assembly and fixing of anchorage hooks.



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

### 4.2 Electronics Removal

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





### 5 Electrical wirings



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

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

### 5.1 Wiring diagram

Here below electrical wirings diagram.



### Power



Switching power supply with extended range 24...230 Vac/dc  $\pm 15\%$  50/60 Hz – 4 VA (with galvanic isolation).



### Capacity 5 A / 250 V~ for resistive loads.

### Electrical endurance:



### SSR output



SSR command output 12 V / 30 mA.

### **AN1 Analogue Imput**



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



### For thermoresistances PT100, NI100.

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





# Shield/Schermo For thermoresistances NTC, PTC, PT500,

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

### 6 Display and Key Functions



6.1 Numeric Indicators (Display)		
1 1234	Normally displays the process. During the configuration phase, it displays the parameter being inserted.	
2 1234	Normally displays the setpoint. During the configuration phase, it displays the parameter value being inserted.	
6.2 Meaning of Sta	atus Lights (Led)	
3 C 1	ON when the output command is on.	
4 A 1	ON when the corresponding alarm is on.	
5 MAN	ON when the "Manual" function is on.	
6 TUN	ON when the controller is running an "Autotune" cycle.	
6.3 Keys		
8	<ul> <li>Allows to increase the main setpoint.</li> <li>During the configuration phase, allows to slide through parameters. Together with the skey it modifies them.</li> <li>Pressed after the skey it allows to increase the alarm setpoint.</li> </ul>	
9	<ul> <li>Allows to decrease the main setpoint.</li> <li>During the configuration phase, allows to slide through parameters. Together with the so key it modifies them.</li> <li>Pressed after the so key it allows to decrease the alarm setpoint.</li> </ul>	
10	<ul> <li>Allows to display the alarm setpoint and runs the autotuning function.</li> <li>Allows to vary the configuration parameters.</li> </ul>	

### 7 Controller Functions

### 7.1 Modofying Main Setpoint and Alarm Setpoint Values

🗩 Look!

The setpoint value can be changed from the keyboard as follows:

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

### 7.2 Auto-Tuning

The Tuning procedure calculates the controller parameters and can be manual or automatic according to selection on parameter 31 EunE.

### 7.3 Manual Tuning

The manual procedure allows the user greater flexibility to decide when to update P.I.D. algorithm work parameters. The procedure can be activated **by keyboard**:

Press the skey until display 1 shows the writing Lune with display 2 showing **FF**, press **N**, display 2 shows **C**. The **TUN** led switches on and the procedure begins.

### 7.4 Automatic Tuning

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

To avoid an overshoot, the treshold where the controller calculates the new P.I.D. parameters is determined by the setpoint value minus the "Set Deviation Tune" (see parameter  $32 \boxed{---}$ ).

To exit Tuning and leave the P.I.D. values unchanged, just press the sevent display 1 shows the writing **Eune** with the display showing **Eune**, press **C**, display 2 shows **EFF**.

The **TUN** led switches off and the procedure finishes.

### 7.5 Soft-Start

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

Set the increase value in parameter 34  $\Box_{\Box}$  with the desired Units / Hours; only on <u>subsequent activation</u> the controller uses the Soft-Start function.

Autotuning does not work when Soft-Start is activated: otherwise if parameter 31 [ is set on [ Autotuning starts when Soft-Start time is finished.

### 7.6 Automatic / Manual Regulation for % Output Control

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

With parameter 33  $\square$   $\square$ , you can select two methods.

- 1 The first selection (En\_) allows you to enable the skey with the writing P--- on display 1, while display two shows Press the key to show ∏Pn\_; it is now possible, during the process display, to change the output percentage using the keys and S. To return to automatic mode, using the same procedure, select PLC on display 2: the led MAN switches off and functioning returns to automatic mode.
- 2 The second selection (Ensel) enables the same functioning, but with two important variants:

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

### 7.7 Memory Card (optional)



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

There are two methods:

 With the controller connected to the power supply. Insert memory card <u>when the controller is off</u>. On activation display 1 shows and display 2 shows <u>----</u> (only if the correct values are saved in the memory card). By pressing the key display 2 shows <u>----</u>, then confirm using the key. The controller loads the new data and starts again.



 With the controller not connected to power supply. The memory card is equipped with an internal battery with an autonomy of about 1000 uses (2032 button battery, replaceable). Insert the memory card and press the programming buttons.
 When writing the parameters, the led turns red and on completing the procedure it changes to green. It is possible to repeat the procedure without any particular attention.

WARNING       To update the memory card values, follow the procedure described in the first method, setting display 2 to so as not to load the parameter on controller <sup>1</sup> .         Enter configuration and change at least one parameter	ers
parameter. Exit configuration. Changes are saved automatica	ly.

### 7.8 Loading default values

	Press	Display	Do
1	for 3 second	Display 1 shows DDD with the 1 <sup>st</sup> digit flashing, while display 2 shows PR55.	
2	or 💙	Change the flashing digit and move to the next one using the key.	Enter password:
3	to confirm	Display 1 shows the first parameter and display 2 shows the value.	

<sup>1</sup> If on activation the controller does not display **IECo** it means no data have been saved on the memory card, but it is possible to update values.

### 8 Configuration

### 8.1 Modify Configuration Parameter

For configuration parameters see paragraph 9.

	Press	Display	Do
1	for 3 second	Display 1 shows DDD with the 1 <sup>st</sup> digit flashing, while display 2 shows PR55.	
2	or	Change the flashing digit and move to the next one using the key.	Enter password:
3	to confirm	Display 1 shows the first parameter and display 2 shows the value.	
4	or	Slide up / down through parameters.	
5	+ or	Increase or decrease the value displayed by pressing firstly i and then an arrow key.	Enter the new data which will be saved on releasing the keys. To change another parameter return to point 4.
6	+ X simultaneously	End of configuration parameter change. The controller exits from programming.	

### 9 Table of Configuration Parameters

1	cout	Command Outp	ut: Command output type selection <b>Dook!</b>
	c. o I	Command Q1,	alarm SSR (Default)
	c.SSr	Command SSR	l, alarm <b>Q1</b>
2	SEn	Sensor: Analog sensor selection	n input configuration /
	Ec. F	Tc-K (Default)	-2601360 °C
	Lc. 5	Tc-S	-401760 °C
	Lc. r	Tc-R	-401760 °C
	Lc. J	Tc-J	-2001200 °C
	PL	PT100	-200600 °C
	PE I	PT100	-200140 °C
		NI100	-60180 °C
	пЕс	NTC10K	-40125 °C
	Ptc	PTC1K	-50150 °C
	PES	PT500	-100600 °C
	Pt IF	PT1000	-100600 °C
3	dP.	<b>Decimal Point:</b>	Select type of visualized decimal point
		Default	
		1 Decimal	
4	LoL.S	Lower Limit Se	etpoint: Lower limit selectable Dook!
		<b>-999+9999</b> di	git* (degrees if temperature), <b>Default: 0.</b>
5	uPL.5.	Upper Limit Se for setpoint	tpoint: Upper limit selectable
		-999+99999 die	ait* (degrees if temperature). Default: 1750.

<sup>\*</sup> The display of the decimal point depends on the setting of parameter  $SE_{n}$  and the parameter  $P_{n}$ .

6	oc AL.	<b>Offset Calibration:</b> Number that is added / subtracted to process visualization (usually correcting the value of environment temperature)
		<ul> <li>-999+1000 digit* for linear sensors and potentiometers.</li> <li>-200.0+100.0 0 tenths for temperature sensors, Default 0.0.</li> </ul>
7	GcAL.	Gain Calibration: Percentage value that is multiplied for the process value (allows to calibrated the working point)
		-99.9%…+100.0% (Default = 0.0)
8	Actt.	Action type: Regulation type
	HEAF	Heating (N.O.) (Default)
	cool	Cooling (N.C.)
	Hoos	Lock command above SPV. Example: command output disabled when reaching setpoint, also with P.I.D. value different from 0
9	<u>с. гЕ.</u>	<b>Command Rearmament:</b> Type of reset for state of command contact (always automatic in P.I.D. functioning)
	R−E.	Automatic reset (Default)
	Ω−E.	Manual reset
	N-E.S.	Manual reset stored (keeps relay status also after an eventual power failure)
10	<u>c. S.E.</u>	Command State Error: State of contact for command output in case of error
	ᇟ	Open contact (Default)
	בב.	Closed contact
11	c. Ld	<b>Command Led:</b> State of the OUT1 led corresponding to the relevant contact
		ON with open contact
		ON with closed contact (Default)
12	E. HY	Command Hysteresis: Hysteresis in ON/OFF or dead band in P.I.D.
		-999+999 digit* (degrees if temperature), Default: 0.0.

<sup>\*</sup> The display of the decimal point depends on the setting of parameter  $5E_{n}$  and the parameter  $P_{n}$ .

13 <u>c. dE.</u>	<b>Command Delay:</b> Command delay (only in ON / OFF functioning). In case of servo valve it also functions in P.I.D. and represents the delay between the opening and closure of the two contacts
	-180+180 seconds (tenths of second in case of servo valve). Negative: delay in switching off phase. Positive: delay in activation phase. Default: 0.
14 <u>c. S.P.</u>	<b>Command Setpoint Protection:</b> Allows or not to modify the command setpoint value
FrEE Loch	Modification allowed <b>(Default)</b> Protected
15 <u>Ph</u>	Proportional Band: Proportional band Process inertia in units (example: if temperature is in °C)
	0 ON / OFF se L. uguale a 0 (Default) 1-9999 digit* (degrees if temperature)
16 <u>L</u> . L	Integral Time: Process inertia in seconds
	0.0-999.9 seconds (0 = integral disabled), Default: 0.
17 노스	Derivative Time: Normally 1/4 the integral time
	<b>0.0-999.9</b> seconds (0 = derivative disabled), <b>Default: 0.</b>
18 上二.	<b>Cycle Time:</b> Cycle time (for P.I.D. on remote control switch 10 / 15 sec., for P.I.D. on SSR 1 sec.) or servo time (value declared by servo-motor manufacturer)
	1-300 seconds, Default: 10.
19 <u>_P_L</u>	Output Power Limit: Select maximum value for command output percentage
	0-100%, Default: 100%.
20 <u>HL.</u>	Alarm 1: Alarm 1 selection. Alarm intervention is correlated to AL1
d is	Disabled (Default)
R. AL.	Absolute alarm, referring to process
<u>L. AL.</u>	Band alarm
HdAL.	Upper deviation alarm
LdAL.	Lower deviation alarm

\* The display of the decimal point depends on the setting of parameter  $SE_{n}$  and the parameter  $H_{n}$ .

Acal. Slal. cool Lba	Absolute alarm, referring to command setpoint Status alarm (active in Run / Start) Cooling action Status alarm "load control" (Loop Break Alarm) Example: status of contactors / SSR or heating elements
21 <u>A. IS.a.</u>	Alarm 1 State Output: Alarm 1 output contact and intervention type
ra 5 rc. 5 ra £. rc. £.	<ul> <li>(N.O. start) Normally open, active at start</li> <li>(N.C. start) Normally closed, active at start</li> <li>(N.O. threshold) Normally open, active on reaching alarm<sup>2</sup></li> <li>(N.C. threshold) Normally closed on reaching alarm<sup>2</sup></li> </ul>
22 A L-E. A-E. N-E. N-E.	Alarm 1 Reset: Alarm 1 contact reset type Automatic reset (Default) Manual reset Manual reset stored (keeps relay status also after an eventual power failure)
23 <u>A. ISE.</u> E.	Alarm 1 State Reset: State of contact for alarm 1 output in case of error Open contact (Default) Closed contact
	Alarm 1 Led: Defines the state of the OUT2 led corresponding to the relative contact ON with open contact ON with closed contact (Default)
25 🕂 💾	Alarm 1 Hysteresis -999+999 digit* (tenths of degree if temperature), Default: 0.0.
26 <u>A. L.E.</u>	Alarm 1 Delay -180+180 seconds. Negative: delay in alarm output phase. Positive: delay in alarm entry phase. Default: 0.

<sup>2</sup> On activation, the output is inhibited if the controller is in alarm mode. Activates only if alarm condition reappers, after that it was restored.

\* The display of the decimal point depends on the setting of parameter  $\Box P$  and the parameter  $\Box P$ .

27 <u>R. ISP.</u>	Alarm 1 Setpoint Protection: Alarm 1 set protection. Does not allow user to modify setpoint
Free	Modification allowed (Default)
Loch	Protected
H IdE	Protected and not visualized
28 <u>_FLL</u>	<b>Conversion Filter:</b> ADC Filter: Number of input sensor readings to calculate mean that defines process value. <b>N.B.:</b> When readings increase, control loop speed slows down
	Disabled
<u>2. SN</u>	2 Samples Mean (mean with two samplings)
<u> </u>	3 Samples Mean
	4 Samples Mean
	5 Samples Mean
	6 Samples Mean
	7 Samples Mean
	8 Samples Mean
	9 Samples Mean
	10 Samples Mean
	12 Samples Mean
	12 Samples Mean
	14 Samples Mean
	15 Samples Mean
	13 Samples Mean
	Conversion Frequency: Sampling frequency of digital /
	analogue converter.
	reading stability (example: for fast transients, as the
	pressure, it is advisable to increase sampling frequency)
242H	242 Hz (Maximum speed conversion)
HESI	123 Hz
62 H	62 Hz
50 H	50 Hz
39 H	39 Hz
HSEE	33.2 Hz
<u>196</u> H	19.6 Hz
167H	16.7 Hz (Default) Ideal for filtering noises 50 / 60 Hz

125H 10 H 833H 625H 4 17H	12.5 Hz 10 Hz 8.33 Hz 6.25 Hz 4.17 Hz (Minimum speed conversion)
30 <u>LFLE</u>	<b>Visualization Filter:</b> Slow down the update of process value visualized on display, to simplify reading
	Disabled with pitchfork (maximum speed of display update) First order filter with pitchfork 2 Samples Mean 3 Samples Mean 4 Samples Mean 5 Samples Mean 6 Samples Mean 7 Samples Mean 8 Samples Mean 9 Samples Mean 10 Samples Mean (Maximum slow down of display update) Disabled without pitchfork First order filter
31 <u>Lun</u> E <u>d 15.</u> Rubo NRo.	<b>Tune:</b> Tuning type selection Disabled <b>(Default)</b> Automatic (P.I.D. parameters are calculated at activation and at change of set point) Manual (launch by keyboard)
32 544	Setpoint Deviation Tune: Select the deviation from the command setpoint for the threshold used by autotuning to calculate the P.I.D. parameters

<sup>0-5000</sup> digit\* (tenths of degree if temperature), Default: 10.

<sup>\*</sup> The display of the decimal point depends on the setting of parameter  $\overline{SEn}$  and the parameter  $\overline{dP}$ .

33 🗛 🖓	Automatic / Manual: Enable automatic / manual selection
리도	Disabled (Default)
En	Enabled
EnSt.	Enabled with memory
34 <u>[[-8d</u>	Gradient: Rising gradient for Soft-Start or pre-programmed cycle
	0 Disabled
	<b>1-9999</b> Digit/hour* (degrees/hour with display of tenth if temperature) <b>Default: 0.</b>
25 ن 124	Visualization Type: Select visualization for display 1 and 2
IP25.	1 Process, 2 Setpoint (Default)
P2H	1 Process, 2 Hide after 3 sec.
IS2P.	1 Setpoint, 2 Process
LISZH	1 Setpoint, 2 Hide after 3 sec.
IP2A	1 Process, 2 Ampere (T.A. input)
IP2D	1 Process, 2 Command output percentage
36 degr.	Degree: Select degree type
	Centigrade (Default)
٥F	Fahrenheit
37 <u>L.L.o.P.</u>	Lower Limit Output Percentage: Select minimum value for command output percentage
	0 – 100%, Default: 0%.

Example: with \_\_\_\_\_ selected as 0...10 V and \_\_\_\_P set at 10%, command output can change from a min. of 1 V to a max. of 10 V.

### 10 Alarm Intervention Modes





output

Off

Off



Absolute alarm with controller in cooling functioning (par. 8  $\square_{\_\_\_\_\_}$  selected  $\square_{\_\_\_\_\_}$ ) and <u>hysteresis value</u> <u>less than "0"</u> (par. 25  $\square_{\_\_\_\_\_}$  = 0).

# Absolute Alarm or Threshold Alarm Referring to Setpoint Command (R\_R) selection)



Absolute alarm refers to the command set, with the controller in heating functioning (par. 8  $\square_{C}$  selected  $\square_{E}$  selected  $\square_{G}$  and <u>hysteresis value</u> greater than "0" (par. 25  $\square_{C}$   $\square_{C}$  > 0).

### Band Alarm (L. RL. selection)



Band alarm <u>hysteresis</u> value greater than "0" (par. 25  $\bigcirc$   $\bigcirc$  1).



Band alarm <u>hysteresis value</u> less than "0" (par. 25  $\square, \square \square < 0$ ).

### Upper Deviation Alarm (HARL, selection)



Upper deviation alarm <u>value of</u> <u>alarm setpoint greater than "0"</u> and <u>hysteresis value greater</u> <u>than "0"</u> (par. 25 <u>F. 버닉</u> > 0).

N.B.



Upper deviation alarm <u>value</u> of alarm setpoint less than "0" and <u>hysteresis value greater</u> than "0" (par. 25  $\square$   $\square$   $\square$  > 0).

N.B.

N.B.: With hysteresis value less than "0" (도 바닐 < 0) the broken line moves under the alarm setpoint.

### Lower Deviation Alarm (HHRL. selection)



Lower deviation alarm <u>value of</u> alarm setpoint greater than "0" and <u>hysteresis value greater</u> than "0" (par. 25  $\square$   $\square$   $\square$  > 0).





Lower deviation alarm value of alarm setpoint less than "0" and <u>hysteresis value greater</u> than "0" (par. 25  $\square$   $\square$   $\square$  > 0).

N.B.

N.B.: With hysteresis value less than "0" (도 바닐 < 0) the broken line moves under the alarm setpoint.

### 11 Table of Anomaly Signals

In case of malfunctioning of the system, the controller switches off the regulation output and displays the type of anomaly.

For example the controller will signals the breakage of any connected thermocouple by displaying  $\boxed{-1}$  (flashing) on display.

#	Cause	What to do
E-01 545E	Error in EEPROM cell programming.	Call Assistance.
<b>E-02</b>	Cold junction sensor fault or room temperature outside of allowed limits.	Call Assistance.
E-04 595.E	Incorrect configuration data. Possible loss of calibration values.	Check if the configuration parameters are correct.
E-05	Thermocouple open or temperature outside of limits.	Check the connection with the sensors and their integrity.
E-08 545E	Missing calibration data.	Call Assistance.

#### 29 EN

### 12 Configuration EASY-UP

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

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

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





13	Summary of Configuration parameters				
Date:	Model ATR236:				
Installer: System:					
Notes:					
EQU	Command output type selection				
580	Analog input configuration				
dP.	Number of decimal points				
LaL	Lower limit setpoint				
uPL	Upper limit setpoint				
۵cA	L. Offset calibration				
Le A	Gain calibration				
Act	E. Regulation type	Regulation type			
Е. Г	E. Command output reset type	Command output reset type			
E. 5	E. Contact state for command output in case of error				
E. L	Define the OUT1 led state	Define the OUT1 led state			
<b>L.</b> HY Hysteresis in ON / OFF or dead band in P.I.D.					
E. dE. Command delay					
<u>c</u> . S	Command setpoint protection				
Ph	Proportional band				
E	Integral time	Integral time			
Еd	Derivative time	Derivative time			
Ec.	Cycle time	Cycle time			
۵Po	L. Higher limit output percentage				
AL.	Alarm 1 selection				
R IS	Alarm 1 output contact and intervention type				
ΠĿ	E. Reset type of alarm 1 contact				
R IS	E. State of contact for alarm 1 output				
R. IL	d State of OUT2 led	State of OUT2 led			
RH	Alarm 1 hysteresis	Alarm 1 hysteresis			
RU	E. Alarm 1 delay	Alarm 1 delay			
R IS	P. Alarm 1 set protection	Alarm 1 set protection			
EFL	L. Analog converter filter	Analog converter filter			
EFr	Sampling frequency of analog converter	Sampling frequency of analog converter			
uFL	Display filter				
Eun	Autotuning type selection				

Sdbu
Runr
G-Ad
u LY
dEGr.
LLoP.

Command setpoint deviation for tuning threshold Automatic / manual selection Gradient for Soft-Start Display data selection Degree type selection Lower limit output percentage

## Notes / Updates

### 1 Introduzione

Grazie per aver scelto un regolatore Pixsys.

Il modello ATR236 permette la connessione di numerosi sensori di temperatura, una regolazione ON/OFF con isteresi oppure P.I.D. con autotuning e la selezione di diversi tipi di allarme, con in aggiunta un'utile alimentazione a range esteso da 24...230 Vac/Vdc.

La ripetibilità in serie delle operazioni di parametrizzazione è semplificata dalle nuove Memory Card che essendo dotate di batteria interna non richiedono il cablaggio per alimentare il regolatore.

### 2 Identificazione del modello

Modello con alimentazione 24...230 Vac/Vdc ±15% 50/60 Hz - 4 VA

ATR236-ABC

1 Relè da 5 A + 1 SSR

### 3 Dati tecnici

3.1 Caratteristiche generali			
Visualizzatori	4 display 0,40 pollici 4 display 0,30 pollici		
Temperatura di	Temperatura funzionamento 0-45 °C		
esercizio			
Protezione	IP65 su frontale (con guarnizione) IP20 custodia e morsetti		
Materiale	PC ABS UL94VO autoestinguente		
Peso	165 g		

3.2 Caratteristiche Hardware			
Ingresso analogico	<b>1:</b> AN1 Configurabile via software. <b>Ingresso:</b> Termocoppie tipo K, S, R, J. Compensazione automatica del giunto freddo da 0 50 °C. <b>Termoresistenze:</b> PT100, PT500, PT1000, Ni100, PTC1K, NTC10K (β 3435K).	Tolleranza (25 °C) +/-0.2% ±1 digit per ingresso termocoppia e termoresistenza. Precisione giunto freddo 0.1 °C/°C.	
Uscite relè	1 Relè. Configurabili come uscita comando o allarme.	Contatti da 5 A - 250 V~.	
Uscita SSR/V/mA	1 SSR. Configurabili come uscita comando o allarme.	12 Vdc - 30 mA.	

3.3 Caratteristiche Software		
Algoritmi	ON-OFF con isteresi.	
regolazione	P, P.I., P.I.D., P.D. a tempo proporzionale.	
Banda proporzionale	09999 °C o °F	
Tempo integrale	0,0999,9 sec. (0 esclude funzione integrale)	
Tempo derivativo	0,0999,9 sec. (0 esclude funzione derivativa)	
Funzioni del regolatore	Tuning manuale o automatico allarme selezionabile, protezione set comando e allarme.	

### 4 Dimensioni e installazione



### 4.1 Montaggio a pannello



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

### 4.2 Estrazione dell'elettronica

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





### 5 Collegamenti elettrici



ATTENZIONE

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

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

### 5.1 Schema di collegamento

Di seguito sono riportati i collegamenti elettrici.



### Alimentazione



Alimentazione switching a range esteso  $24...230 \text{ Vac/dc} \pm 15\% 50/60 \text{ Hz} - 4 \text{ VA}$  (con isolamento galvanico).



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



### Electrical endurance:

### Uscita SSR



Uscita comando SSR portata 12 V / 30 mA.

### Ingresso analogico AN1



### Per termocoppie K, S, R, J.

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



### Per termoresistenze PT100, NI100.

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





### Shield/Schermo Per termoresistenze NTC, PTC, PT500, PT1000 e potenziometri lineari.

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

### 6 Funzione dei visualizzatori e tasti



6.1 Indicatori numerici (Display)			
1 1234	Normalmente visualizza il processo. In fase di configurazione visualizza il parametro in inserimento.		
2 1234	Normalmente visualizza i setpoint. In fase di configurazione visualizza il valore del parametro in inserimento.		
6.2 Significato del	le spie di stato (Led)		
3 C 1	Si accendono quando l'uscita comando è attiva.		
4 A 1	Si accendono quando l'allarme 1 è attivo.		
5 MAN	Si accende all'attivazione della funzione "Manuale".		
6 TUN	Si accende quando il regolatore sta eseguendo un ciclo di Tuning.		
6.3 Tasti			
	<ul> <li>Incrementa il setpoint principale.</li> </ul>		
8	<ul> <li>In fase di configurazione consente di scorrere i parametri. Insieme al tasto li modifica.</li> </ul>		
	<ul> <li>Premuto dopo il tasto incrementa i setpoint di allarme.</li> </ul>		
	<ul> <li>Decrementa il setpoint principale.</li> </ul>		
9	<ul> <li>In fase di configurazione consente di scorrere i parametri. Insieme al tasto li modifica.</li> </ul>		
	<ul> <li>Premuto dopo il tasto of decrementa i setpoint di allarme.</li> </ul>		
10 률	<ul> <li>Permette di visualizzare i setpoint di allarme e di entrare nella funzione di lancio del Tuning.</li> </ul>		
	<ul> <li>Permette di variare i parametri di configurazione</li> </ul>		

### 7 Funzioni del regolatore

### 7.1 Modifica valore setpoint principale e setpoint di allarme

D Look!

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

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

### 7.2 Auto-Tuning

La procedura di Tuning per il calcolo dei parametri di regolazione può essere manuale o automatica e viene selezionata da parametro 31 EunE.

### 7.3 Lancio del Tuning Manuale

La procedura manuale permette all'utente maggiore flessibilità nel decidere quando aggiornare i parametri di regolazione dell'argoritmo P.I.D.. La procedura può essere attivata **da tastiera**:

Premere il tasto finché il display 1 non visualizza la scritta Lune con il display 2 su FF, premere , il display 2 visualizza . Il led TUN si accende e la procedura ha inizio.

### 7.4 Tuning Automatico

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

Per evitare overshoot, il punto dove il regolatore calcola i nuovi parametri P.I.D. è determinato dal valore di setpoint meno il valore "Set Deviation Tune" (vedere parametro 32 [\_\_\_\_\_).

Per interrompere il Tuning lasciando invariati i valori P.I.D., premere il tasto interrompere il display 1 non visualizza la scritta **Eune** e il display 2 visualizza **D** . Premendo , il display 2 visualizza **D** , il led **TUN** si spegne e la procedura termina.

### 7.5 Soft-Start

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

Impostare sul parametro 34 [-- A-] il valore di incremento desiderato in Unità / Ora; alla <u>successiva accensione</u> lo strumento eseguirà la funzione Soft-Start.

L'autotuning **non** funziona quando il Soft-Start è attivo: se il parametro 31 **Lune** è impostato  $\square \square \square$  la funzione può essere lanciata solamente allo scadere del Soft-Start.

**7.6 Regolazione automatico / manuale per controllo % uscita** Questa funzione permette di passare dal funzionamento automatico al comando manuale della percentuale dell'uscita.

Con il parametro 33 Hunn, è possibile selezionare due modalità.

- 1 La prima selezione (E\_\_\_) permette di abilitare con il tasto la scritta P---- sul display 1, mentre sul display due appare H\_LE\_\_. Premere il tasto per visualizzare ∏\_\_\_; è ora possibile, durante la visualizzazione del processo, variare con i tasti e la percentuale dell'uscita. Per tornare in automatico, con la stessa procedura, selezionare LE\_\_ sul display 2: subito si spegne il led MAN e il funzionamento torna in automatico.
- 2 La seconda selezione (E\_\_5L) abilita lo stesso funzionamento, ma con due importanti varianti:

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

### 7.7 Memory Card (opzionale)



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

Sono previste due modalità:



LED ROSSO: acceso in programmazione LED VERDE: programmazione eseguita  Con regolatore non connesso all'alimentazione: La memory card è dotata di batteria interna con autonomia per circa 1000 utilizzi (batteria a bottone 2032, sostituibile). Inserire la memory card e premere il tasto di programmazione. Durante la scrittura dei parametri il led si accende rosso, al termine della procedura si accende verde.
 E' possibile ripetere la procedura senza particolari attenzioni.



### Aggiornamento Memory Card

caricare i parametri sul regolatore<sup>1</sup>.

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

ATTENZIONE

Entrare in configurazione e <u>variare almeno un</u> <u>parametro</u>.

Uscendo dalla configurazione il salvataggio sarà automatico.

### 7.8 Modifica parametro di configurazione

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

	Premere	Effetto	Eseguire
1	پن per 3 secondi	Su display 1 compare Compared and the sum of the sum o	
2		Si modifica la cifra lampeggiante si passa alla successiva con il tasto 💰.	Inserire la password: [999].
3	per conferma	Su display 1 compare il primo parametro e sul secondo il valore.	

<sup>1</sup> Nel caso in cui all'accensione il regolatore non visualizzi **DECO** significa che non ci sono dati salvati nella Memory Card, ma è possibile ugualmente aggiornarne i valori.

### 8 Configurazione

### 8.1 Modifica parametro di configurazione

Per parametri di configurazione vedi paragrafo 9.

	Premere	Effetto	Eseguire
1	per 3 secondi	Su display 1 compare Compared to the sum of	
2		Si modifica la cifra lampeggiante si passa alla successiva con il tasto .	Inserire la password:
3	per conferma	Su display 1 compare il primo parametro e sul secondo il valore.	
4		Scorre i parametri.	
5	¢	Si incrementa o decrementa il valore visualizzato premendo prima 🔊 e poi un tasto freccia.	Inserire il nuovo dato che verrà salvato al rilascio dei tasti. Per variare un altro parametro tornare al punto 4.
6	contemporane- amente	Fine variazione parametri di configurazione. Il regolatore esce dalla programmazione.	

### 9 Tabella parametri di configurazione

1	cout	Command Output	t: Selezione tipo uscita di comando Dock!
	c. o I	Comando Q1, a	illarme SSR (Default)
	c.SSr	Comando SSR,	allarme Q1
2	SEn	Sensor: Configues selezione senso	urazione ingresso analogico / <b>Dook!</b>
	Ec. F	Tc-K (Default)	-2601360 °C
	Łc. 5	Tc-S	-401760 °C
	Lс. г	Tc-R	-401760 °C
	tc. ا	Tc-J	-2001200 °C
	PL	PT100	-200600 °C
	PE I	PT100	-200140 °C
	пі	NI100	-60180 °C
	ntc	NTC10K	-40125 °C
	Ptc	PTC1K	-50150 °C
	PES	PT500	-100600 °C
	Pt IF	PT1000	-100600 °C
3	dP.	<b>Decimal Point:</b>	Seleziona il tipo di decimale visualizzato
		Default	
		1 Decimale	
4	LoL.S.	Lower Limit Set impostabile per i	tpoint: Limite inferiore
		<b>-999+9999</b> dig	jit* (gradi se temperatura), <b>Default: 0.</b>
5	uPL.5.	Upper Limit Set impostabile per il	point: Limite superiore Setpoint
		-999+9999 dig	jit* (gradi se temperatura), Default: 1750.

<sup>\*</sup> La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro Sen e del parametro d.

6	ocAL.	Offset Calibration: Calibrazione offset, numero che si somma / sottrae al processo visualizzato (normalmente corregge il valore di temp. ambiente)
		-999+1000 digit* per sensori normalizzati e potenziometri. -200.0+100.0 decimi per sensori di temperatura, Default 0.0.
7	GeAL.	<b>Gain Calibration:</b> Calibrazione guadagno. Valore in percentuale che si moltiplica al processo; consente di eseguire la calibrazione sul punto di lavoro
		-99.9%…+100.0% (Default = 0.0)
8	Actt.	Action type: Tipo di regolazione
	HEAF	Caldo (N.A.) (Default)
	cool	Freddo (N.C.)
	Haas.	Blocca comando sopra SPV Es.: uscita di comando disabilitata al raggiungimento del setpoint anche con valore di P.I.D. diverso da zero
9	<u>сE.</u>	Command Rearmament: Tipo di riarmo del contatto di comando (sempre automatico in funzionamento P.I.D.)
	R-E.	Riarmo automatico (Default)
	N-E.	Reset manuale
	N-ES	Reset manuale memorizzato (mantiene lo stato del relè anche dopo un eventuale mancanza di alimentazione)
10	<u>c. S.E.</u>	Command State Error: Stato del contatto per l'uscita di comando in caso di errore
		Contatto aperto (Default)
	בב.	Contatto chiuso
11	c. Ld	<b>Command Led:</b> Definisce lo stato del led OUT1 in corrispondenza del relativo contatto
		Acceso a contatto aperto
	드드.	Acceso a contatto chiuso (Default)
12	c. HY	Command Hysteresis: Isteresi in ON/OFF o banda morta in P.I.D.
		-999+999 digit* (decimi di grado se temperatura), Default: 0.0.

<sup>\*</sup> La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro <u>SEn</u> e del parametro <u>HP.</u>.

13 <u>∟.  dE</u> ,	<b>Command Delay:</b> Ritardo comando (solo in funzionamento ON / OFF). In caso di servo valvola funziona anche in P.I.D. e rappresenta il ritardo tra l'apertura e la chiusura dei due contatti
	-180+180 secondi (decimi di secondo in caso di servo valvola). Negativo: ritardo in fase di spegnimento. Positivo: ritardo in fase di accensione. Default: 0.
14 <u>c. SP</u>	Command Setpoint Protection: Consente o meno di variare il valore del setpoint di comando
FrEE Loct	Modificabile dall'utente <b>(Default)</b> Protetto
15 <u>Ph</u>	Proportional Band: Banda proporzionale. Inerzia del processo in unità (es.: se temperatura in °C)
	<b>0</b> ON / OFF se <u>L. i</u> uguale a 0 ( <b>Default</b> ) <b>1-9999</b> digit* (gradi se temperatura)
16 上 ⊾	Integral Time: Tempo integrale. Inerzia del processo in secondi
	0.0-999.9 secondi (0 = integrale disabilitato), Default: 0.
17 노료	<b>Derivative Time:</b> Tempo derivativo. Normalmente ¼ del tempo integrale
	0.0-999.9 secondi (0 = derivativo disabilitato), Default: 0.
18 上亡.	Cycle Time: Tempo di ciclo (per P.I.D. su teleruttore 10 / 15 sec., per P.I.D. su SSR 1 sec.) o tempo servo- motore (valore dichiarato da produttore) 1-300 secondi (Default: 10)
19 <mark>_P_L</mark> .	Output Power Limit: Seleziona il valore massimo per la percentuale dell'uscita comando
	0-100%, (Detault: 100%)
20 <u>HL.</u>	Alarm 1: Selezione allarme 1.
d ,5	Disabilitato (Default)
R. AL.	Assoluto / soglia, riferito al processo
6. AL.	Allarme di banda
HUAL.	Allarme di deviazione superiore
LdAL.	Allarme di deviazione inferiore
AcAL.	Assoluto / soglia, riferito al setpoint di comando
* La visualizza	zione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro

<u>SLAL.</u> cool LBR	Allarme di stato (attivo in Run / Start) Azione freddo (cooling) Allarme di stato "controllo carico" (Loop Break Alarm) Es.: controlla lo stato dei contattori / SSR o delle resistenze
21 R. 15a	Alarm 1 State Output: Contatto uscita allarme 1 e tipo intervento
	(N.O. start) Normalmente aperto attivo allo start
nc. 5.	(N.C. start) Normalmente chiuso attivo allo start
na L.	(N.O. threshold) Normalmente aperto attivo al raggiungimento dell'allarme <sup>2</sup>
nc. L.	(N.C. threshold) Normalmente chiuso attivo al raggiungimento dell'allarme <sup>2</sup>
22 A -E	Alarm 1 Reset: Tipo di reset del contatto dell'allarme 1
R-E.	Automatic Reset (Default)
N-E.	Reset manuale (riarmo / reset manuale da tastiera)
N-ES.	Reset Manuale memorizzato (mantiene lo stato del relè anche dopo un eventuale mancanza di alimentazione)
23 <u>R. ISE.</u>	Alarm 1 State Reset: Stato del contatto per l'uscita di allarme 1 in caso di errore
co.	Contatto aperto (Default)
	Contatto chiuso
24 🖳 🗖 🗌	Alarm 1 Led: Definisce lo stato del led OUT2 in corrispondenza del relativo contatto
	Acceso a contatto aperto
	Acceso a contatto chiuso (Default)
25 🕂 🎞	Alarm 1 Hysteresis: Isteresi allarme 1 -999+999 digit* (decimi di grado se temperatura), Default: 0.0.
26 <u>R. LIE.</u>	Alarm 1 Delay: Ritardo allarme 1
	-180+180 secondi. Negativo: ritardo in fase di uscita dall'allarme. Positivo: ritardo in fase di entrata dell'allarme. Default: 0.

<sup>2</sup> All'accensione, l'uscita è inibita se lo strumento è in condizione di allarme. Si attiva solo quando rientrato dalla condizione d'allarme, questa si ripresenta.

\* La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro

27 <u>R. ISP.</u>	Alarm 1 Setpoint Protection: Protezione set allarme 1. Non consente all'utente di variare il setpoint
Free	Modificabile dall'utente (Default)
Loch	Protetto
H IdE	Protetto e non visualizzato
28 <u>-FL-</u>	Conversion Filter: Filtro ADC: numero di letture del sensore di ingresso per il calcolo della media che definisce il valore del processo. N.B.: Con l'aumento delle letture rallenta la velocità del loop di controllo
d ,5.	Disabilitato
2. SN	2 Samples Mean (media con 2 campionamenti)
<u>a</u> sn	3 Samples Mean
<u>4 SN</u>	4 Samples Mean
<u>5. SN</u>	5 Samples Mean
<u>E. SN</u>	6 Samples Mean
<u>1 50</u>	7 Samples Mean
	8 Samples Mean
	9 Samples Mean
	10 Samples Mean
	11 Samples Mean
	12 Samples Mean
	13 Samples Mean
	14 Samples Mean
ן ובבו	15 Samples Mean
29 <u>EFrn</u>	<b>Conversion Frequency:</b> Frequenza di campionamento del convertitore analogico-digitale. <b>N.B.:</b> Aumentando la velocità di conversione diminuisce la stabilità di lettura (es.: per transitori veloci come la pressione consigliabile aumentare la frequenza di campionamento)
242H	242 Hz (Massima velocità di conversione)
153H	123 Hz
62 H	62 Hz
50 H.	50 Hz
39 H	39 Hz
332H	33.2 Hz
196H	19.6 Hz

167H	16.7 Hz (Default) Ideale per filtraggio disturbi 50 / 60 Hz
<u> 12:5H</u>	12.5 Hz
	10 Hz
<u>8334</u>	8.33 Hz
625H	6.25 Hz
<u>4.17H</u>	4.17 Hz (Minima velocità di conversione)
30 <u>LFLE</u>	<b>Visualization Filter:</b> Filtro in visualizzazione. Rallenta l'aggiornamento del valore di processo visualizzato sul display per facilitarne la lettura
리도	Disabilitato e filtro a "forchetta"
Fior	Filtro del primo ordine con filtro a "forchetta"
	2 Samples Mean
	3 Samples Mean
	4 Samples Mean
	5 Samples Mean
	6 Samples Mean
	7 Samples Mean
	8 Samples Mean
	9 Samples Mean
	10 Samples Mean
	(massimo rallentamento di aggiornamento display)
null	Disabilitato senza filtro a "forchetta"
5 a7	Filtro del primo ordine
31 EunE	Tune: Selezione tipo autotuning
리도	Disabilitato (Default)
Auto	Automatico (Calcolo parametri P.I.D. all'accensione e al variare del set)
MAr.	Manuale (Lanciato dai tasti)
32 <u>5.45 u</u>	Setpoint Deviation Tune: Imposta la deviazione dal setpoint di comando come soglia usata dall' autotuning, per il calcolo dei parametri P.I.D.
	0-5000 digit* (decimi di grado se temperatura), Default: 10.

<sup>\*</sup> La visualizzazione del punto decimale dipende dall'impostazione del parametro  $\underline{\Box P}$ .

33 Hunr	Automatic / Manual: Abilita la selezione automatico / manuale
<u>d 15.</u> En. En.5E.	Disabilitato <b>(Default)</b> Abilitato Abilitato con memoria
34 <u><u><u></u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u></u>	Gradient: Gradiente di salita per Soft-Start o ciclo pre-programmato
	0 Disabilitato 1-999 Digit/hour*(gradi/ora con visualizzazione in decimi se temperatura) Default: 0.
35	Visualization Type: Definisce la visualizzazione per il display 1 e 2
IP25	1 Processo, 2 Setpoint (Default)
P2H	1 Processo, 2 si spegne dopo 3 sec.
152P.	1 Setpoint, 2 Processo
152H	1 Setpoint, 2 si spegne dopo 3 sec.
IP2R	1 Processo, 2 Ampere (da ingresso T.A.)
IP2D	1 Processo, 2 Percentuale uscita di comando
36 dEGr.	Degree: Selezione tipo gradi
	Gradi Centigradi (Default)
٦F	Gradi Fahrenheit
37 <u>L.L.o.P.</u>	Lower Limit Output Percentage: Seleziona il valore minimo per la percentuale dell'uscita di comando
	0 – 100%, Default: 0%.
	Es.: con selezionato 010 V e impostazione suP al 10%, l'uscita di comando può variare da un minimo di 1 V al massimo di 10 V.

51 IT

#### 10 Modi d'intervento allarme

Allarme assoluto o allarme di soglia (selezione A. AL.) Allarme assoluto con regolatore in funzionamento caldo Alarm Sov H----(par. 8 selezionato Hysteresis HFAL) e valore di isteresi parameter R. HH> 0 maggiore di "0" (par. 25 H H + > 0).Time

> Allarme assoluto con regolatore in funzionamento caldo (par. 8 H\_---- selezionando valore di isteresi HFBF) е minore di "0" (par. 25 A HH < 0).

Allarme assoluto con regolatore in funzionamento freddo (par. 8 H---- selezionando е valore di isteresi COOL) maggiore di "0" (par. 25 F. HH > 0).











Allarme assoluto con regolatore in funzionamento freddo

(par. 8 <u>⊣\_\_\_</u> selezionato <u>\_\_\_\_</u>) e <u>valore di isteresi</u> <u>minore di "0"</u> (par. 25 <u>⊣</u> <u>⊣</u> <u>⊣</u> <u>⊣</u> <u>⊣</u> <u>⊣</u> <u>−</u> 0).

# Allarme assoluto o allarme di soglia riferito al setpoint di comando (selezione $\exists raise raise)$ )



Allarme assoluto riferito al set di comando, con regolatore in funzionamento caldo (par. 8 <u>R\_LL</u>, selezionando <u>HERE</u>) e valore di isteresi maggiore di "0"

(par. 25 **<u>R</u>. <u>H</u><u>H</u><u></u> > 0).** 

### Allarme di Banda (selezione L. AL.)



Allarme di banda <u>valore di</u> <u>isteresi maggiore di "0"</u> (par. 25  $\square$   $\square$   $\square$  > 0).



### Allarme deviazione superiore (selezione H\_AL)







N.B.

Allarme di deviazione superiore valore di setpoint allarme minore di "0" e valore di isteresi maggiore di "0" (par. 25 月 日日 > 0).

### N.B.

N.B.: Con isteresi minore di "0" (<u>F. IH</u> < 0) la linea tratteggiata si sposta sopra il setpoint di allarme.

### Allarme deviazione inferiore (selezione Harl.)









N.B.: Con isteresi minore di "0" (F. H님 < 0) la linea tratteggiata si sposta sopra il setpoint di allarme.

### 11 Tabella segnalazioni anomalie

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

Per esempio il regolatore segnalerà la rottura di un'eventuale termocoppia collegata visualizzando  $\boxed{-\Box \Box}$  (lampeggiante) sul display.

#	Causa	Cosa fare
E-01 545E	Errore in programmazione cella EEPROM.	Contattare Assistenza.
E-02 545E	Guasto sensore temperatura giunto freddo o temperatura ambiente al di fuori dei limiti ammessi.	Contattare Assistenza.
<b>E-04</b> [595]	Dati di configurazione errati. Possibile perdita della tarature dello strumento.	Verificare che i parametri di configurazione siano corretti.
E-05	Termocoppia aperta o temperatura fuori limite.	Controllare il collegamento con le sonde e la loro integrità.
E-08 545.E	Tarature mancanti.	Contattare Assistenza.

### 12 Configurazione EASY-UP



Per semplificare il più possibile il lavoro di parametrizzazione della catena di controllo, Pixsys presenta una nuova modalità a codici che consente di configurare con un unico e semplice passaggio ingressi sonda e/o uscite di comando.

La modalità EASY-UP tramite il codice presente sulla documentazione tecnica allegata al sensore o all'attuatore (SSR, valvola-motorizzata, ecc...) configura sullo strumento i relativi parametri (esempio per una PT100 il parametro "SEN", e la scala di utilizzo "Valore minimo di set" e "Valore massimo").

l codici possono essere utilizzati in sequenza per settare sia ingressi che uscite comando o modalità di ritrasmissione del segnale.



#### 13 Promemoria configurazione

## Date:

Installer:

### Model ATR236:

### System:

Notes:

cout	Selezione tipo uscita di comando	
5.E.n.	Configurazione ingresso analogico	
dP.	Seleziona il tipo di decimale visualizzato	
LoL.S	Limite inferiore setpoint	
uPL.5	Limite superiore setpoint	
ocAL.	Calibrazione offset	
GeAL.	Calibrazione guadagno	
Actt.	Tipo di regolazione	
сE.	Tipo di riarmo del contatto di comando	
c. 5.E.	Stato del contatto per l'uscita di comando in caso di errore	
c. Ld	Definisce lo stato del led OUT1	
c. HY	Isteresi in ON / OFF o banda morta in P.I.D.	
c. dE.	Ritardo comando	
<u>c. SP.</u>	Protezione del setpoint di comando	
Ph	Banda proporzionale	
<u>E</u>	Tempo integrale	
Fq	Tempo derivativo	
£c. 5	Tempo ciclo	
aPaL.	Limite superiore della percentuale dell'uscita di comando	
AL. I	Selezione allarme 1	
R ISa	Contatto uscita allarme 1 e tipo intervento	
ΠL−E.	Tipo di riarmo del contatto dell'allarme 1	
R. ISE.	Stato del contatto per l'uscita di allarme 1	
RLL	Stato del led OUT2	
RHY	Isteresi allarme 1	
R. LJE.	Ritardo allarme 1	
R ISP.	Protezione set allarme 1	
EFLE.	Filtro convertitore analogico	
EFrn	Frequenza di campionamento del convertitore analogico	
uFLE.	Filtro in visualizzazione	
EunE	Selezione tipo autotuning	

Sdbu
Runa
GrAd.
dEGr.

Deviazione dal setpoint di comando, per la soglia tuning Selezione automatico / manuale Gradiente di salita per Soft-Start Selezione visualizzazione sui display Selezione tipo gradi Limite inferiore della percentuale dell'uscita di comando

## Note / Aggiornamenti

### 1 Identification du modèle

Alimentation 24...230 Vac/Vdc ±15% 50/60 Hz - 4 VA

ATR236-ABC 1 Relè 5 A + 1 SSR

### 2 Données techniques

2.1 Caractéristiques générales		
Affichage	4 digit 0.40 pouces	
	4 digit 0.30 pouces	
Température	Température 0-45 °C	
ambiance	Humidité 3595 uR%	
Protection	IP65 Façade (avec garniture)	
	IP20 Boîte + Raccordements électriques	
Matière	PC ABS UL94VO auto - extinguible	
Poids	165 g	

2.2 Carac	téristiques Hardware	
Entrées analogiques	1: AN1 Programmable avec logiciel. Input: Thermocouple K, S, R, J. Compensation automatique du joint froid 050 °C. Thermorésistance: PT100, PT500, PT1000, Ni100, PTC1K, NTC10K (β 3435K).	Tolérance (25 °C) +/-0.2% ±1 digit pour thermocouple, thermorésistance et V / mA. Joint froid précision 0.1 °C/°C.
Sorties relais	1 relais. Configurable comme sortie de command et / ou alarme.	Contacts 5 A - 250 V~.
Sortie SSR/V/mA	1 SSR. Configurable comme sortie de command et / ou alarme.	12 Vdc - 30 mA.

2.3 Caractéristiques Software		
Algorithmes de réglage	ON - OFF avec hystérésis. P, P.I., P.I.D., P.D. temps proportionnel.	
Bande proportionelle	09999 °C ou °F	
Temps action intégrale	0,0999,9 sec. (0 exclu)	
Temps action dérivative	0,0999,9 sec. (0 exclu)	
Fonctions du contrôleur	Tuning manuel ou automatique, alarme sélectionnable, protection du set de command et alarme.	

### 3 Dimensions et Installation



### 3.1 Assemblage sur panneau



Assemblage sur panneau et fixage des crochets d'ancrage.



Pour démanteler, utilisez un tournevis et forcez légèrement les crochets pour les enlever du guide.

### 3.2 Déplacement de l'électronique

Pour déplacer l'électronique, saisissez la partie frontale en utilisant les deux arêtes latérales spécifiques.



### 4 Raccordements électriques

<ul> <li>Bien que ce régulateur ait été conçu pour résister aux interférences des environnements industriels, il est prudent de suivre les précautions suivantes:</li> <li>Distinguer la ligne d'alimentation et la ligne de puissance.</li> <li>Eviter la proximité avec des groupes de télérupteurs, contacteurs électromagnétiques et moteurs à grande puissance.</li> <li>Eviter la proximité avec des groupes éelectrogènes de puissance, surtout s'il s'agit de groupes à réglage de phase.</li> </ul>

### 4.1 Schéma des connexions

Ci-dessous il y a le schema des connexiones électriques.



Notes / Mises à jour	



Read carefully the safety guidelines and programming instructions contained in this Manual before using/connecting the device Prima di utilizzare il dispositivo leggere con attenzione le informazioni di sicurezza e settaggio contenute in questo manuale

## PIXSYS s.r.l.

Via Tagliamento, 18 - I - 30030 Mellaredo di Pianiga (VE) www.pixsys.net e-mail: sales@pixsys.net - support@pixsys.net

