

Guide d'utilisation du système EYE pour les cantres d'ourdissage



Document ID: TH-0369-00
Document TH-0369 EYE system for creels Users guide FR.docx
Date: 2022-05-16

Table des matières

Description du système et données techniques.....	3
Introduction au système "Eltex EYE-System"	3
Modèles de capteurs.....	3
Mots de passe.....	3
Aperçu du Système EYE.....	4
Naviguer dans le Terminal de l'Opérateur.....	4
Paramètres du capteur:.....	6
Comment vérifier/régler les paramètres des capteurs:.....	6
Événements d'arrêt enregistrés.	7
Recherche de services / de pannes.....	7
Général pour le système EYE	7
Le système EYE s'arrête et affiche "Défaut de fil de détection" (Sens-Yarn fault), même si le fil est correcte.....	8
Le système EYE s'arrête et affiche "Position du fil erronée" (<i>False Yarn Position</i>)......	8
Le système EYE apprend trop de fils.....	8
Le système EYE ne passe pas en mode "Surveillance" " <i>Monitoring</i> " après le démarrage de la machine.....	8
Le système EYE n'apprend aucun fil ou ne réapprend pas	9
Vérifiez l'entrée run, enable (synchronisation) et learn:.....	9
Vérifiez l'adressage du capteur :.....	9
Vérifiez que les capteurs du groupe sont connectés à la machine :	9
Le terminal de l'opérateur affiche "LIN com error."	9
Comment exécuter la commande "Sensor addr setup"	10
Comment entrer dans la commande "Apprendre" (Learn).....	10
Comment remplacer un capteur	11
Comment remplacer l'unité de commande principale (MCU).....	11
Comment remplacer le terminal de l'opérateur	11
Procédure pour faire une installation standard:.....	12
Exemple de connexion du MCU	12
Installation du matériel:	14
Configuration du système dans le Terminal de l'Opérateur:	15
Sauvegarder une copie (Backup) des paramètres.....	25
Avant de démarrer la machine.....	25
Comment fabriquer le câble modulaire 65300	25
Remarques concernant l'installation	26
Ce manuel.....	28
Stations-service pour les systèmes Eltex EYE	28

Description du système et données techniques



Capteurs EYE



Unité de commande principale (MCU)



Terminal opérateur



Câbles modulaires

Nombre d'entrées sur le MCU	8
Nombre de sorties sur le MCU	6
Nombre de connexions bus LIN sur le MCU	6
Nombre maximum de capteurs à connecter à un bus LIN	
Capteurs EYE pour fils multiples	12*
Capteurs EYE fils simples	16

Dissipation de puissance

Terminal de l'opérateur	600 mA
MCU EYE (et unités de commande esclaves (SCU)	100 mA
Capteurs EYE pour fils multiples	35 mA

*Dans certaines circonstances, jusqu'à 16. Vérifiez auprès de la station-service Eltex..

Introduction au système "Eltex EYE-System"

Le système EYE d'ELTEX détecte le mouvement des fils. Lors de l'installation et chaque fois que la quantité de fils ou leur positions sont modifiées, une commande d'apprentissage est effectuée. Toutes les positions de fil où les fils sont en mouvement seront alors actives. Par la suite, si l'une des positions de fil actives ne comporte pas de fil en mouvement lorsque la machine fonctionne, le système EYE arrête la machine..

Modèles de capteurs



Capteur EYE pour 8 fils



Capteur EYE pour 10 fils



Capteur EYE pour 12 fils



Capteur EYE extrémité unique



Capteurs EYE modèles spéciaux

Mots de passe

Un mot de passe peut être nécessaire pour modifier certains paramètres.

Les mots de passe mentionnés dans ce guide sont valables s'ils n'ont pas été modifiés pendant l'installation

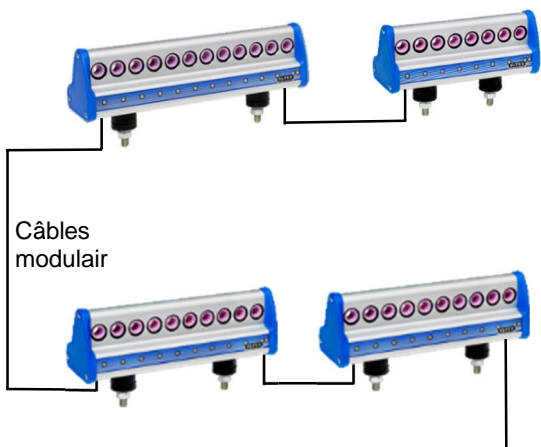
Les différents mots de passe utilisés sont:

Utilisateur: "responsable"	Mot de passe: r	(Peut être requis pour les ajustements de paramètres.)
Utilisateur: "service"	Mot de passe: s	(Est requis pour le menu Service et Installation.)

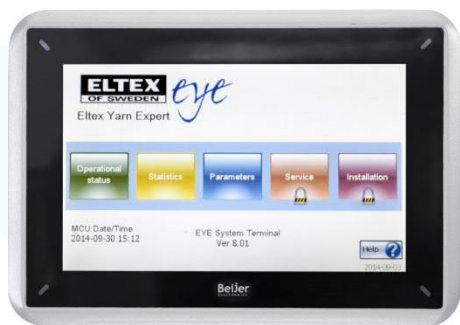
Aperçu du Système EYE

Capteurs de fil

Capteurs EYE



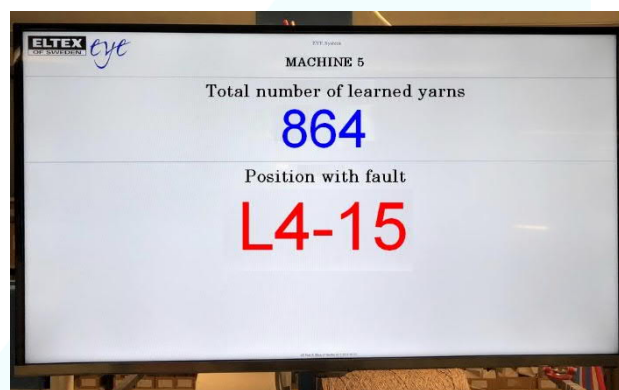
Terminal de l'Opérateur



Analyseur EYE en option

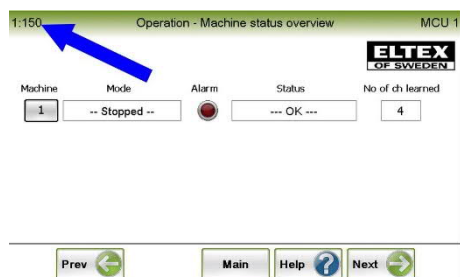


Écran d'information externe en option



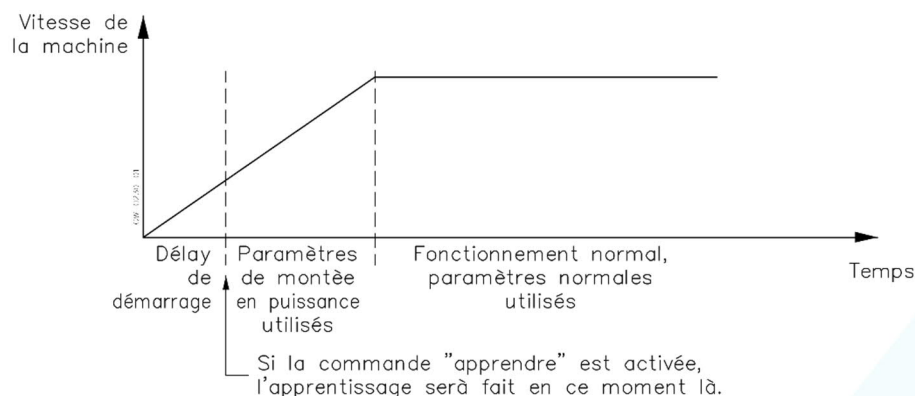
24VDC Alimentation électrique

Naviguer dans le Terminal de l'Opérateur



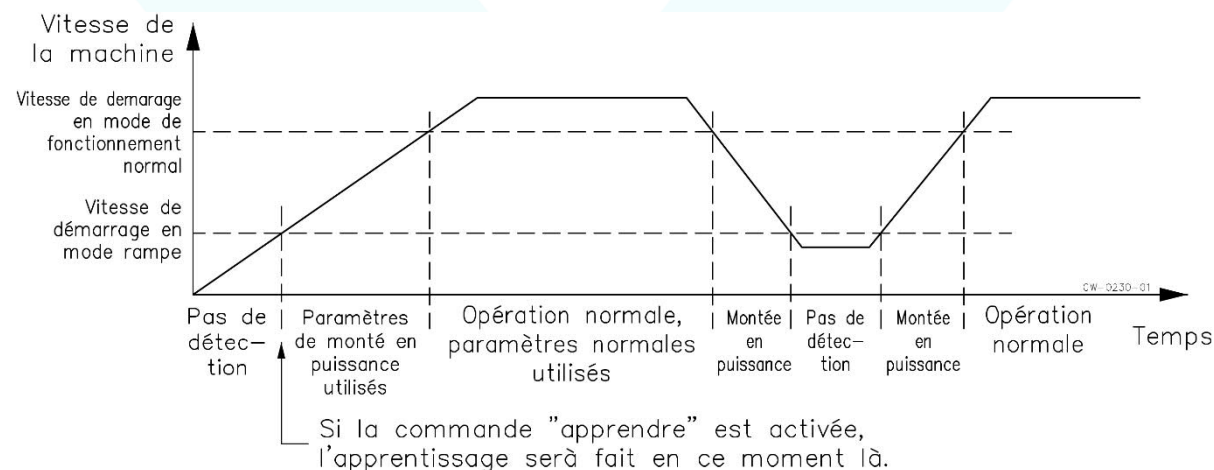
Ce manuel fait référence aux “pages” du Terminal Opérateur. Les numéros de page se trouvent dans le coin supérieur gauche de chaque “page”.

Explication de la “Montée en puissance” (Ramp up)



Avant que la machine n'ait atteint la vitesse de fonctionnement normale, il est possible de commencer le contrôle des fils en utilisant des paramètres spéciaux de Ramp up. C'est ce qu'on appelle le temps de rampe. Si cela n'est pas nécessaire, réglez le temps de rampe sur "0" dans la procédure d'installation. Page 18. (Dans le terminal opérateur, page 1:834).

Fonction tachymètre



Si la machine fonctionne à des vitesses différentes, il est possible d'installer un détecteur de proximité comme tachymètre. Celui-ci peut alors contrôler le mode de surveillance des fils. Le système EYE est réglé de manière à ce que la détection soit désactivée lorsque la vitesse de la machine est inférieure à la “Vitesse de démarrage de la rampe”. Lorsque la vitesse est supérieure à cette valeur, la détection est activée en utilisant les “Paramètres de montée en puissance”. Lorsque la machine fonctionne à une vitesse normale supérieure à la “Vitesse de démarrage normale”, les paramètres normaux sont utilisés. La procédure d'installation des réglages se trouve à la page 17 de ce manuel. (Dans le terminal opérateur, page 1:824).

Paramètres du capteur:

Comment vérifier/régler les paramètres des capteurs:

La sensibilité et le temps de réaction doivent être réglés correctement.

(Si plusieurs groupes ont été constitués, les paramètres peuvent être réglés différemment pour chaque groupe).

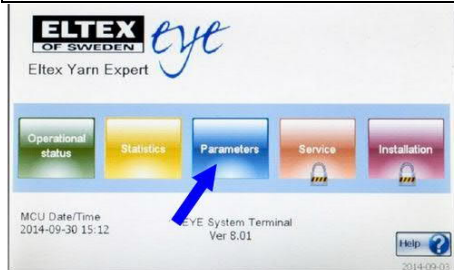
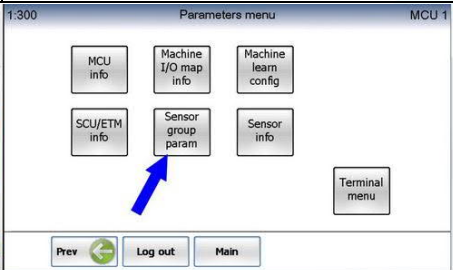
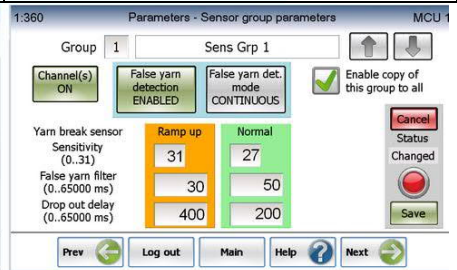
La sensibilité (Gain) détermine la facilité avec laquelle le capteur peut détecter le mouvement du fil.

Il existe deux temps de réaction différents, le “filtre de faux fil” (False Yarn Filter) et le “Délai de sortie” (Drop Out Delay).

La durée du “filtre de faux fil” détermine la durée pendant laquelle le capteur doit détecter un mouvement de fil avant qu’il ne soit considéré comme valide. Ceci est utilisé pour éliminer l’influence des faux mouvements de fils courts.

Le temps “délai de sortie” détermine combien de temps le signal de mouvement du fil doit disparaître avant d’être considéré comme un arrêt du mouvement du fil.

Pour régler les paramètres du capteur:

<p>Dans le menu principale, appuyez sur <i>Parameters</i>.</p>	<p>Choisissez “Paramètres du groupe de capteurs” (<i>Sensor Group Parameters</i>)</p>	<p>Entrez des valeurs pour la sensibilité, le filtre de faux fil et le <i>Drop Out</i>.</p> <p>Si la case “Activer la copie de ce groupe à tous” (<i>Enable copy of this group to all</i>) est cochée, les valeurs de tous les autres groupes seront les mêmes.</p>
		

Si vous n’êtes pas sûr de la façon dont vous devez régler les paramètres, vous pouvez commencer à essayer avec les figures ci-dessous.

Sensibilité	Montée en puissance	=	30	Normal	=	20
Filtre à faux fils	Montée en puissance	=	15	Normal	=	30
Délai de sortie	Montée en puissance	=	300	Normal	=	100

Lorsqu’un champ est sélectionné pour être mis à jour, il vous sera demandé d’entrer un mot de passe, si l’option “Protection par mot de passe” (Password protection) a été sélectionnée lors de l’installation.

Si c’est le cas, sélectionnez l’utilisateur “responsable” et entrez “r” comme mot de passe.

Si quelque chose a été modifié, appuyez sur le bouton de sauvegarde pour enregistrer les nouveaux paramètres. Revenez au menu principale en appuyant sur le bouton “Main” en bas.

Événements d'arrêt enregistrés.

A partir du menu principale, il est possible de sélectionner:

“État opérationnel” (*Operational status*) et ensuite “Événements d'arrêt enregistrés” (*Logged stop events*).

Ensuite, les positions des 10 derniers événements d'arrêt seront affichées.

Avec le logiciel optionnel EYE Analyzer, beaucoup plus d'informations peuvent être affichées sur un PC externe.

Date	Time	Position	Mach	Code	Description
05-20	12:01:26	839	1	64	Sens-Yarn fault
05-20	11:58:04	835	1	65	Sens-False pos
05-20	11:57:58	841	1	64	Sens-Yarn fault
05-20	11:57:45	839	1	64	Sens-Yarn fault
05-20	11:57:36	836	1	65	Sens-False pos
05-20	11:57:00	839	1	64	Sens-Yarn fault
05-20	11:04:10	841	1	64	Sens-Yarn fault
05-20	09:24:40	L01-10	1	64	Sens-Yarn fault
05-20	09:24:13	L01-05	1	64	Sens-Yarn fault
05-20	09:24:08	L01-05	1	64	Sens-Yarn fault

Recherche de services / de pannes

Général pour le système EYE



LEDs d'indication sur les capteurs EYE:

LED commune sur le capteur	LED du canal sur le capteur	État de la machine	Description
Vert sur	Off	La machine ne fonctionne pas	Mise sous tension, détection du fil désactivée, aucun arrêt détecté.
Vert clignotant	Off	La machine fonctionne	Détéction de fil sur.
Vert sur	Rouge clignotant allumé dans une position	La machine est arrêtée	Le système EYE a détecté un frein de fil ou une fin de course dans cette position.
Vert sur	Rouge allumé en permanence dans une position	La machine est arrêtée	Le système EYE a détecté une “Fausse position du fil” (<i>False Yarn Position</i>). Un mouvement du fil dans une position non apprise.

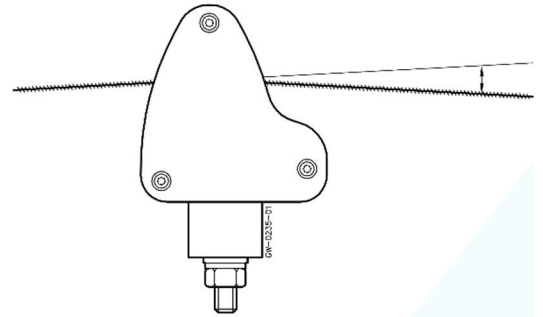
Vérification de l'état des entrées et sorties sur le MCU

- A l'intérieur de l'unité de contrôle principal, juste à côté de chaque borne d'entrée et de sortie, se trouve une LED qui indique l'état de chaque entrée/sortie (illustré ici dans cette photo).
- Il est également possible de voir l'état de chaque entrée/sortie sur le terminal de l'opérateur. Dans le menu principal, sélectionnez “État opérationnel” (*Operational status*), puis “État E/S MCU”. Page 1:120..



Le système EYE s'arrête et affiche "Défaut de fil de détection" (Sens-Yarn fault), même si le fil est correcte

- Localisez la position où le défaut de fil est indiqué. Si le fil ne fait aucune déviation lorsqu'il passe par l'oeillet du capteur, essayez d'augmenter l'angle du fil.
 - Vérifiez si le réglage de la sensibilité est trop faible.*
 - Vérifiez si le délai de sortie (*Drop Out Delay*) est réglé trop bas.*
 - Vérifiez si le "filtre anti-faux fil" (*False Yarn Filter*) est réglé trop haut.*
- * Voir "Comment définir les paramètres" à la page 6.



Le fil doit faire une petite déviation en passant devant le capteur.

Le système EYE s'arrête et affiche "Position du fil erronée" (*False Yarn Position*).

- Le nettoyage des capteurs ou de la machine avec de l'air comprimé ou l'utilisation d'épissoirs à air à proximité lorsque la machine est en fonctionnement peut provoquer cette indication de défaut.
 - Sur le terminal opérateur et sur les capteurs, il est indiqué quelle position de l'oeillet est à l'origine du faux mouvement du fil. Essayez d'en trouver la raison. Par exemple, y a-t-il un fil qui se déplace dans un œillet qui n'est pas appris?
 - Vérifiez si le paramètre de sensibilité est réglé sur élevé.*
 - Vérifiez si le "Filtre faux-fil" est réglé trop bas.*
- *Voir "Comment définir les paramètres" à la page 6.
- Sous "Paramètres", il est possible de modifier la fonction de détection des faux fils. Elle peut être réglée sur "Active" (*ENABLED*) au "START UP", ce contrôle n'est alors effectué qu'une seule fois, juste après le démarrage. Elle peut également être "DÉSACTIVÉE", mais il est recommandé d'activer cette fonction (au moins au démarrage) pour s'assurer que le nombre correct de fils est toujours utilisé

Le système EYE apprend trop de fils

- Veillez à ce que trop de fils ne soient pas enfilés par erreur.
 - La LED de chaque position de fil peut être utilisée pour montrer les positions apprises. Dans la page de service, appuyez sur "Afficher les capteurs appris" (Show learned sensors). Sélectionnez le groupe actuel. Les LEDs afficheront alors toutes les positions apprises, ce qui vous permettra de trouver le ou les œillets qui ont été appris mais dont le fil ne bouge pas.
 - Si possible, essayez de trouver une raison pour laquelle la position sans déplacement des fils a été apprise.
 - Vérifiez si le paramètre de sensibilité est réglé sur élevé.*
 - Vérifiez si le "Filtre faux-fil" est réglé trop bas.*
- * Voir "Comment définir les paramètres" à la page 6.

Le système EYE ne passe pas en mode "Surveillance" "*Monitoring*" après le démarrage de la machine

- Le signal de mode de marche est absent de la machine. Vérifier l'entrée du signal de marche sur la LED. Voir ci-dessus "Général sur le système EYE". (Pour le signal de mode de fonctionnement, voir page 14 "Installation du matériel" (Hardware Installation).
- Les paramètres de connexion entre la "machine" et les entrées ont été modifiés. Voir sous installation page 18. (Dans le terminal opérateur page 1:830).
- Il peut également y avoir une autre connexion affectée comme entrée de mode de fonctionnement. S'il y a plus d'une entrée de mode de fonctionnement, elles doivent toutes être activées pour que le système passe en mode de surveillance.

Le système EYE n'apprend aucun fil ou ne réapprend pas

Vérifiez l'entrée run, enable (synchronisation) et learn:

- Si le système ne passe pas en mode de fonctionnement au démarrage de la machine, reportez-vous au point de la rubrique "Le système EYE ne passe pas en mode "Surveillance" après le démarrage de la machine", ci-dessus.
- Appuyez sur le bouton d'apprentissage. Le mode passe-t-il à "Learn"? Sinon, le signal d'apprentissage est absent du bouton-poussoir. Vérifiez la LED de cette entrée. Voir ci-dessus "Général sur le système EYE".
- Les paramètres de connexion entre la "machine" et l'entrée ont été modifiés. Voir sous installation page 18. (Dans le terminal opérateur page 1:830).

Vérifiez l'adressage du capteur :

- Allez dans le menu d'installation, sélectionnez "Sensor adr setup".
Le nombre de capteurs est-il correct?

Vérifiez que les capteurs du groupe sont connectés à la machine :

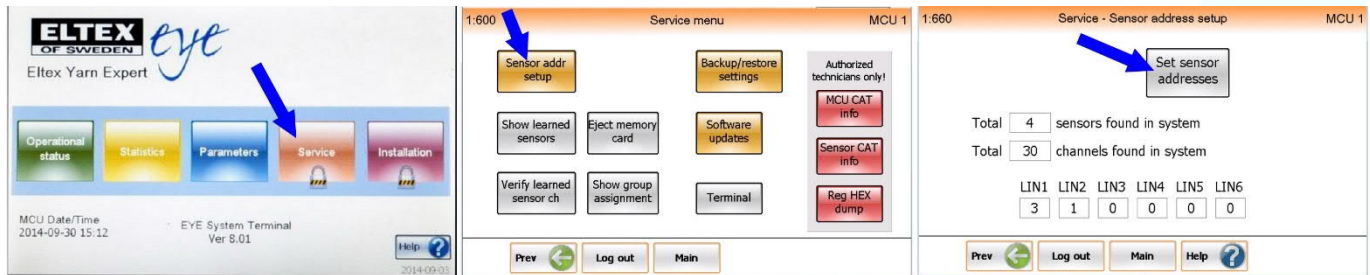
- Allez dans le menu d'installation, sélectionnez "Capteur groupe-machine". (*Sensor group-mach*).
À la page 1:860, vérifiez que le "Groupe 1" est lié à la "Machine 1". La case doit être cochée.

Le terminal de l'opérateur affiche "LIN com error."

S'il y a un défaut dans les câbles modulaires reliant les capteurs, "l'erreur LIN com" apparaîtra sur le terminal de l'opérateur. De même, la LED "ERR" de l'Unité de Contrôle Maître clignotera. Le message sur le Terminal Opérateur indique dans quel bus LIN et sur quel capteur "B pos" il a détecté l'erreur.

Comment exécuter la commande "Sensor addr setup"

<p>Dans le menu principal, appuyez sur "Service". Il vous sera alors demandé de saisir un mot de passe.</p> <p>Entrez "s" et appuyez sur Entrée (Enter). Notez qu'il doit s'agir d'un "s" minuscule.</p>	<p>Appuyez sur le bouton " Configuration de l'adresse du capteur " (<i>Sensor addr setup</i>).</p>	<p>Assurez-vous que tous les capteurs sont connectés à l'unité de commande principale (MCU). Appuyez sur "Définir les adresses des capteurs" (<i>Set sensor addresses</i>). Les capteurs seront maintenant automatiquement détectés dans le système. Vérifiez que le nombre correct de capteurs est affiché pour chaque bus LIN..</p>
--	--	---



Comment entrer dans la commande "Apprendre" (Learn)

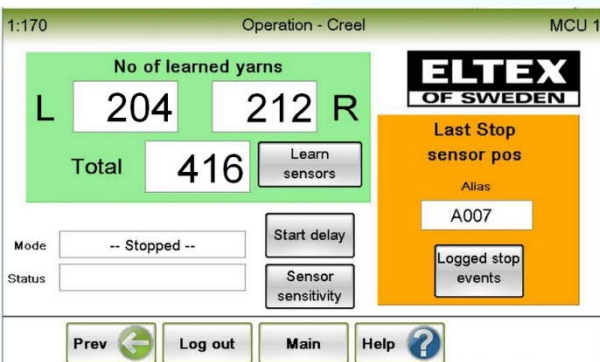
Lorsque tous les fils souhaités ont été enfilés, le système EYE doit apprendre dans quelles positions les fils vont se déplacer.

Si le bouton poussoir "Apprendre" a été installé sur la machine, appuyez sur ce bouton. Sinon, entrez sur le terminal de l'opérateur comme ci-dessous :

<p>Dans le menu principal, appuyez sur "État opérationnel" (<i>Operational Status</i>).</p>	<p>Sur la page 1:100, appuyez sur le bouton <i>Creel op status + learn</i>.</p>	<p>Sur la page 1:170. Appuyez sur le bouton "Apprendre les capteurs". Le texte de la case "Mode" devient "Apprentissage".</p>
---	---	---

Démarrez la machine.

Si le système EYE a été configuré pour s'arrêter après l'apprentissage, la machine s'arrête et la page 1:170 s'affiche sur le terminal de l'opérateur.



Si le nombre de fils est correct, redémarrez la machine pour continuer.

Sinon, vérifiez si la machine a été enfilée avec le mauvais nombre de fils.

Si ce n'est pas le cas, vérifiez les pannes possibles à la page 8 de ce manuel.

Comment remplacer un capteur

- Coupez l'alimentation.
- Débranchez les câbles modulaires.
- Démontez l'ancien capteur et installez le nouveau.
- Connectez les câbles modulaires.
- Mettez l'appareil sous tension.
- Exécutez la commande *Sensor addr setup*.
Voir : "Comment exécuter la commande *Sensor addr setup* à la page 10.

Comment remplacer l'unité de commande principale (MCU)

Si possible, parcourez l'assistant d'installation (Installation Wizard) et notez (ou prenez une photo) de tous les paramètres des différentes pages.

Il est également possible de faire une sauvegarde de tous les paramètres sur une carte de mémoire SD. Voir "Sauvegarder une copie des paramètres" à la page 25.

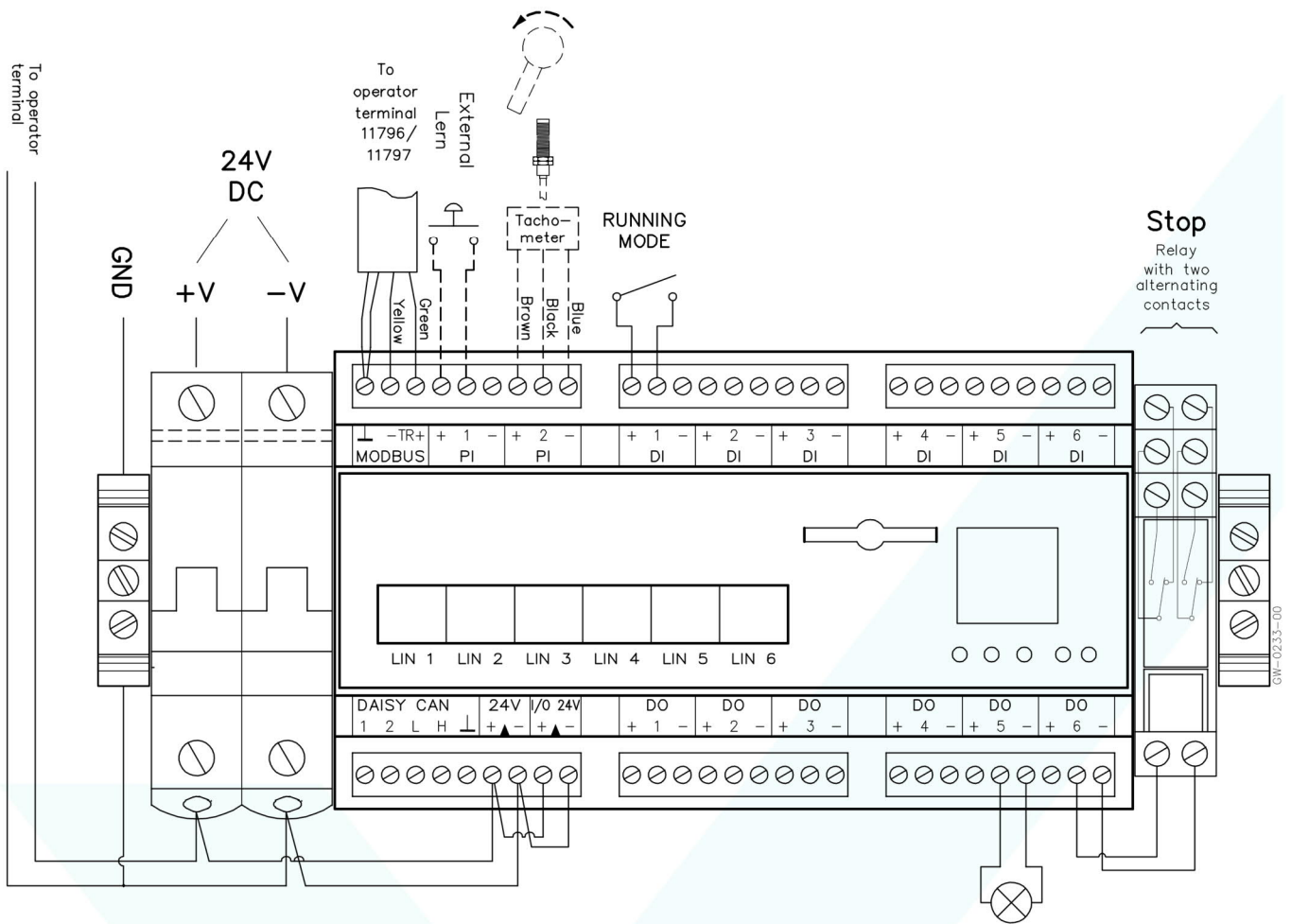
- Coupez l'alimentation.
- Si ce n'est pas déjà fait, marquez tous les câbles avec une identification. Débranchez les câbles et les câbles modulaires.
- Démontez l'ancienne unité de commande principale et installez la nouvelle.
- Connectez les câbles et les câbles modulaires.
- Mettez l'appareil sous tension.
- Entrez dans l'assistant d'installation et effectuez les mêmes réglages que sur l'ancienne unité. Effectuez également les réglages des paramètres.
ou
Utilisez la sauvegarde sur la carte SD (contactez Eltex pour la procédure).
- Appuyez sur le bouton Learn et démarrez la machine.

Comment remplacer le terminal de l'opérateur

- Coupez l'alimentation.
- Débranchez les câbles.
- Démontez l'ancienne borne et installez la nouvelle.
- Connectez les câbles.
- Mettez l'appareil sous tension.
- Le logiciel est mis à jour en permanence. Dans la plupart des cas, le système EYE fonctionnera comme avant avec un logiciel plus récent dans le terminal de l'opérateur. En cas de problème, contactez Eltex.

Procédure pour faire une installation standard:

Exemple de connexion du MCU



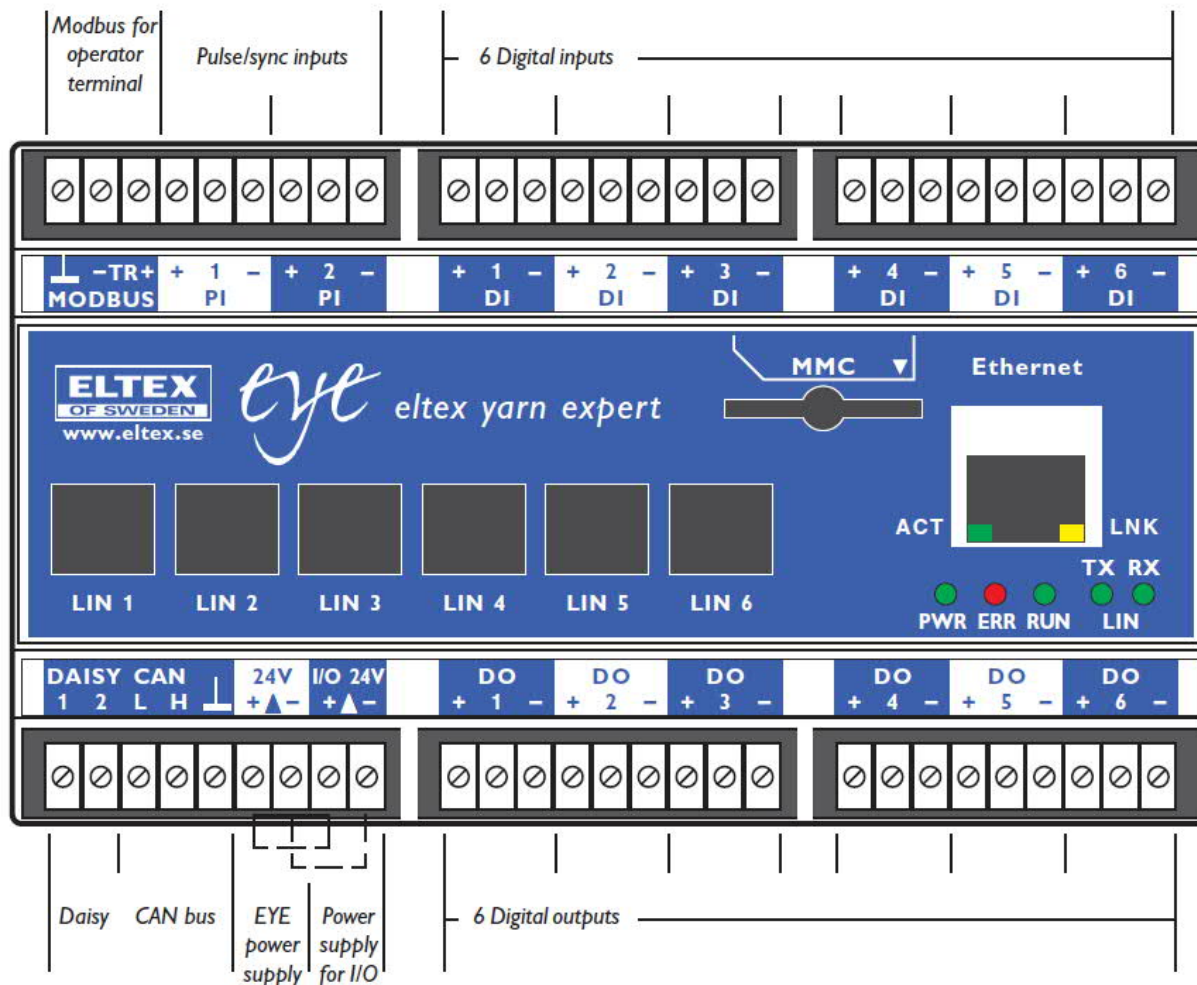
La configuration du système décrite plus loin dans ce manuel fait référence à une connexion réalisée comme cet exemple.

Les entrées et les sorties peuvent toutefois être utilisées dans n'importe laquelle des fonctions disponibles.

Dans ce cas, la configuration du système dans le terminal opérateur doit être effectuée en conséquence.

L'unité de commande principale (MCU) dispose de 8 entrées et de 6 sorties qui, dans cet exemple, sont utilisées comme suit :

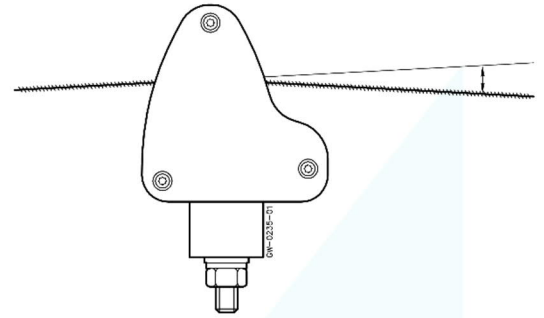
Numéro d'entrée	PI1	PI2	DI1	DI2	DI3	DI4	DI5	DI6
Fonction	Le bouton d'apprentissage (ou tachymètre) peut être installé ici ((Tachymètre))		Signal de marche de la machine					



Sortie	DO1	DO2	DO3	DO4	DO5	DO6
Fonction	Peut être utilisé comme lampe d'indication du côté gauche	Peut être utilisé comme lampe d'indication du côté droit			Indication générale	Relais d'arrêt de la machine

Installation du materiel:

1. Monter le boîtier 10320 contenant l'unité de commande principale (MCU) 11710 et le terminal opérateur 11797, sur un emplacement approprié.



Le fil doit faire une petite déviation en passant devant le capteur.

2. Montez les capteurs EYE. Veillez à ce que les fils touchent l'œillet en céramique et fassent une petite déviation en passant devant le capteur.
3. Connectez les câbles 65300 entre les capteurs et vers les connexions LIN1 - LIN6 de la MCU 11710. Si des capteurs EYE sont utilisés, 12 capteurs maximum peuvent être connectés à chaque bus LIN
4. Connectez un signal de fonctionnement de la machine (mode de fonctionnement) à l'entrée D11 de la MCU 11720. Ceci permet d'indiquer au système EYE si la machine est en marche ou non. Le signal de marche doit être un signal de relais qui change d'état lorsque la machine démarre et s'arrête..
Ou il peut également s'agir d'une tension qui varie entre 0 V DC et 5 – 24 V DC.
En cas de relais :Connectez le contact du relais entre les bornes + et 1 de D11.
Le contact du relais peut être fermé ou ouvert lorsque la machine est en marche. La fonction de la D11 peut être réglée sur le Terminal Opérateur.
Pour tester ce signal, on peut utiliser un interrupteur et le contrôler manuellement..
5. Connectez la sortie d'arrêt à la machine. Le relais dispose de deux contacts alternatifs. Normalement, la sortie est réglée de manière à ce que le relais commute 1 seconde à l'arrêt. Ceci peut être réglé dans le Terminal de l'Opérateur.
6. Installez l'alimentation électrique dans le boîtier de commande de la machine. (Il est possible que l'alimentation soit également montée dans le boîtier 10320, dans ce cas, il faut le spécifier sur la commande
7. Connectez la tension de 24 V CC de l'alimentation à l'interrupteur ON/OFF du boîtier 10320.
8. Mettez le système sous tension.

Configuration du système dans le Terminal de l'Opérateur:

Équivalences:

Canaux = positions du fil.

B Pos = Bus position. Position du capteur dans le bus LIN. B Pos 1 est le premier capteur.

Sur la procédure d'installation suivante, il y a sur chaque page un bouton "Aide" qui affichera des informations supplémentaires

Dans le menu principal, sélectionnez "Installation".



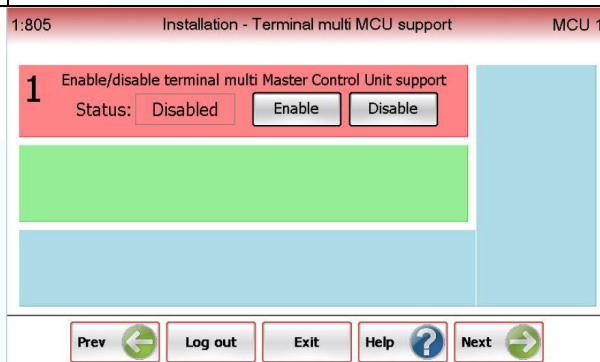
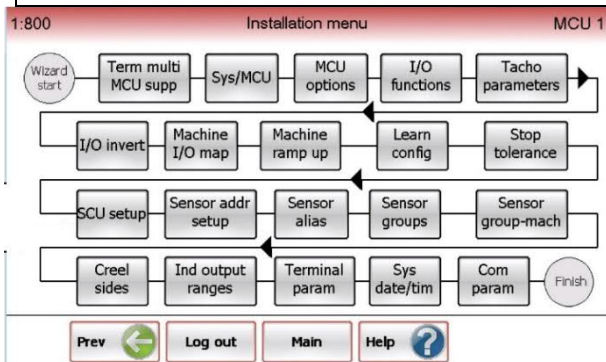
User: Utilisateur: Service

Password: Mot de passe: "s", sélectionnez à nouveau "Installation"..

Paramètres de base. Entrées et sorties

Appuyez sur *Wizard start*, ce qui lancera l'installation. Ensuite, après chaque page, appuyez sur *Next*

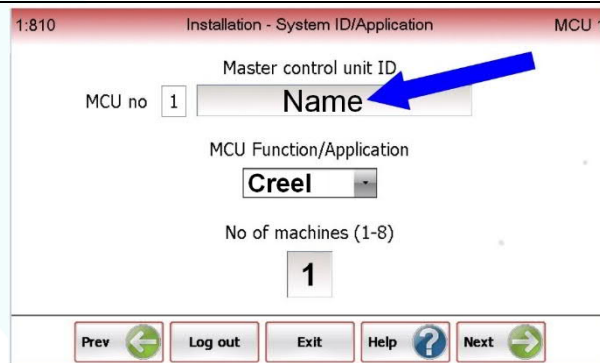
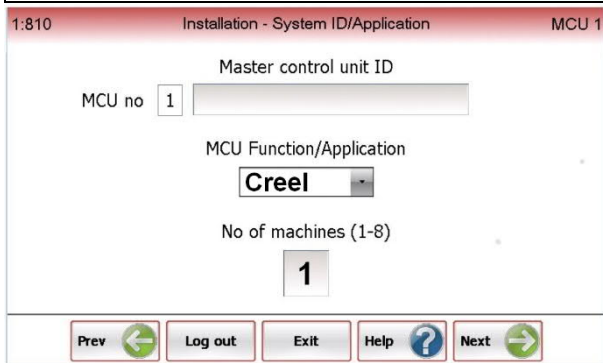
Un terminal opérateur peut être utilisé pour plusieurs MCU. Pas dans ce cas. Sélectionnez "Désactiver". "Disable".



Sélectionnez l'option prédéfinie *Creel* ("Cantre") dans la liste déroulante.

Il est possible d'attribuer un nom ou un identifiant à la machine.

Nombre de "machines", entrez "1".



Comment configurer les entrées et les sorties?

Préférences générales pour l'installation. Avec ce réglage, un mot de passe sera nécessaire pour modifier les paramètres du capteur.

Configuration des entrées standard. Si DI1 est utilisé pour le Run mode ("Mode fonctionnement"), entrez comme ceci.

DI7/PI1 peut être utilisé pour un bouton d'apprentissage externe. Vous pouvez commencer avec la valeur du mode Run 5000 = 5 sec.

1:812 Installation - System/MCU options MCU 1

System/MCU options

- Show total number of learned for all machines
- Enable creel left-right side support
- Tufting application support
- ETM Solo sensor support
- Parameter security level password required

Prev Log out Exit Help Next

1:820 Installation - MCU input functions and delays MCU 1

Input	Function	Start delay (ms)
DI1	Run mode	5000
DI2	Enable	
DI3	Enable	
DI4	Enable	
DI5	Enable	
DI6	Enable	
DI7/PI1	Learn	
DI8/PI2	Tachometer	

Prev Log out Exit Help Next

Configuration des sorties.

DO5 fonctionnera comme une indication de la machine totale avec le réglage "Alarme" et "Retard d'alarme" (*Alarm delay*) = 0.

DO6 est utilisé pour le relais. Avec ce réglage, le relais commute pendant 2 secondes à un signal d'arrêt du système EYE.

La fonction Tacho n'est normalement pas utilisée lorsque le système EYE est installé sur un cantre.

Configuration de l'entrée Tacho.

Indiquez à quelle vitesse le système EYE doit commencer à surveiller les fils avec les paramètres Ramp up et à quelle vitesse avec les paramètres Normal.

Sélectionnez Next (Suivant).

1:822 Installation - MCU output functions and delays MCU 1

Output	Function	Alarm delay (ms)
DO1	Indication	
DO2	Indication	
DO3	Indication	
DO4	Indication	
DO5	Alarm	0
DO6	Alarm	2000

Prev Log out Exit Help Next

1:824 Installation - Tacho parameters MCU 1

Tacho 1 - DI7/PI1
Function: Learn

Tacho 2 - DI8/PI2
Function: Tachometer Speed: 0 rpm

Rampup run mode start speed: 100 rpm
Normal run mode start speed: 200 rpm
Conversion factor: 1 pulses/rev
Start delay: 0 ms

Prev Log out Exit Help Next

Il est possible d'inverser les entrées ou les sorties à l'objet de faire des tests ou pour des besoins réels

Dans cette installation, une seule machine est utilisée.

Il faut au moins cocher les cases ci-dessous..

Si les sorties 1 et 2 doivent être utilisées pour les lampes de signalisation gauche et droite, alors ces deux cases doivent être cochées.

Si un tachymètre est utilisé et connecté à l'entrée PI2, alors la case PI2 doit être cochée.

1:827 Installation - System I/O invert MCU 1

1:830 Installation - Machine I/O assignments MCU 1

Machine 1 Mach 1

Il est possible d'avoir des paramètres spéciaux de "Montée en puissance" (Ramp Up) pendant le démarrage, avant que la machine n'ait atteint sa vitesse maximale.

Vous pouvez commencer avec la valeur 10 000 = 10 sec. ("Montée en puissance" est expliqué à la page 5).

Si l'entrée Tacho est utilisée, cette page n'a aucune fonction, vous pouvez la régler sur 0 (zéro).

Cette page est utilisée pour configurer la fonction d'apprentissage

Avec ces paramètres, commencez par sélectionner « *Learn* » sur le terminal opérateur (ou appuyez sur le bouton Learn s'il a été installé). La machine s'arrêtera lorsque l'apprentissage sera terminé.

1:834 Installation - Machine ramp up delay MCU 1

Machine	Ramp up delay (ms)
1	10000
2	
3	
4	
5	
6	
7	
8	

Navigation buttons 'Prev', 'Log out', 'Exit', 'Help', and 'Next' are at the bottom.

1:836 Installation - Machine learn configuration MCU 1

Machine	Manual/Auto	Stop/Continue	Verify	Expected no of ch
1	Manual	Stop	Off	
2				
3				
4				
5				
6				
7				
8				

Navigation buttons 'Prev', 'Log out', 'Exit', 'Help', and 'Next' are at the bottom.

Il est possible de régler l'EYE pour permettre qu'il manque du fil sans arrêter la machine.

Cette fonction n'est normalement pas utilisée lorsque le système EYE est installé sur un cantre. Réglez-la sur zéro.

Sur un système EYE comportant plus de 72 capteurs EYE, une unité de contrôle esclave (SCU) doit être ajoutée. Il est alors nécessaire d'appuyer sur le bouton "Définir les adresses de l'unité de contrôle esclave/ETM" (*Set Slave Control Unit / ETM addresses*).

Machine	Missing signal tol	False signal tol
1	0	0
2		
3		
4		
5		
6		
7		
8		

0 Slave Control Units found

Appuyez sur le bouton *Set sensor addresses* ("Définir les adresses des capteurs"). Le système détectera tous les capteurs connectés et les positions (canaux) dans chaque bus LIN.

(Les chiffres seront comme ceci s'il n'y a que quelques capteurs, comme dans l'exemple de la page suivante).

Si un capteur est remplacé dans le système, il est nécessaire d'exécuter à nouveau cette commande.

Total 24 sensors found in system

Total 192 channels found in system

LIN1	LIN2	LIN3	LIN4	LIN5	LIN6
6	6	6	6	0	0

Configuration des alias

Il est possible de donner un nom (Alias) à chaque fil/position. Ce nom sera affiché sur le terminal de l'opérateur lors de tout type de défaut de fil.

Si vous le souhaitez, pour le moment vous pouvez laisser la partie alias et continuer sur "Configuration des groupes" (*Setting up groups*), pour que le système démarre plus rapidement.

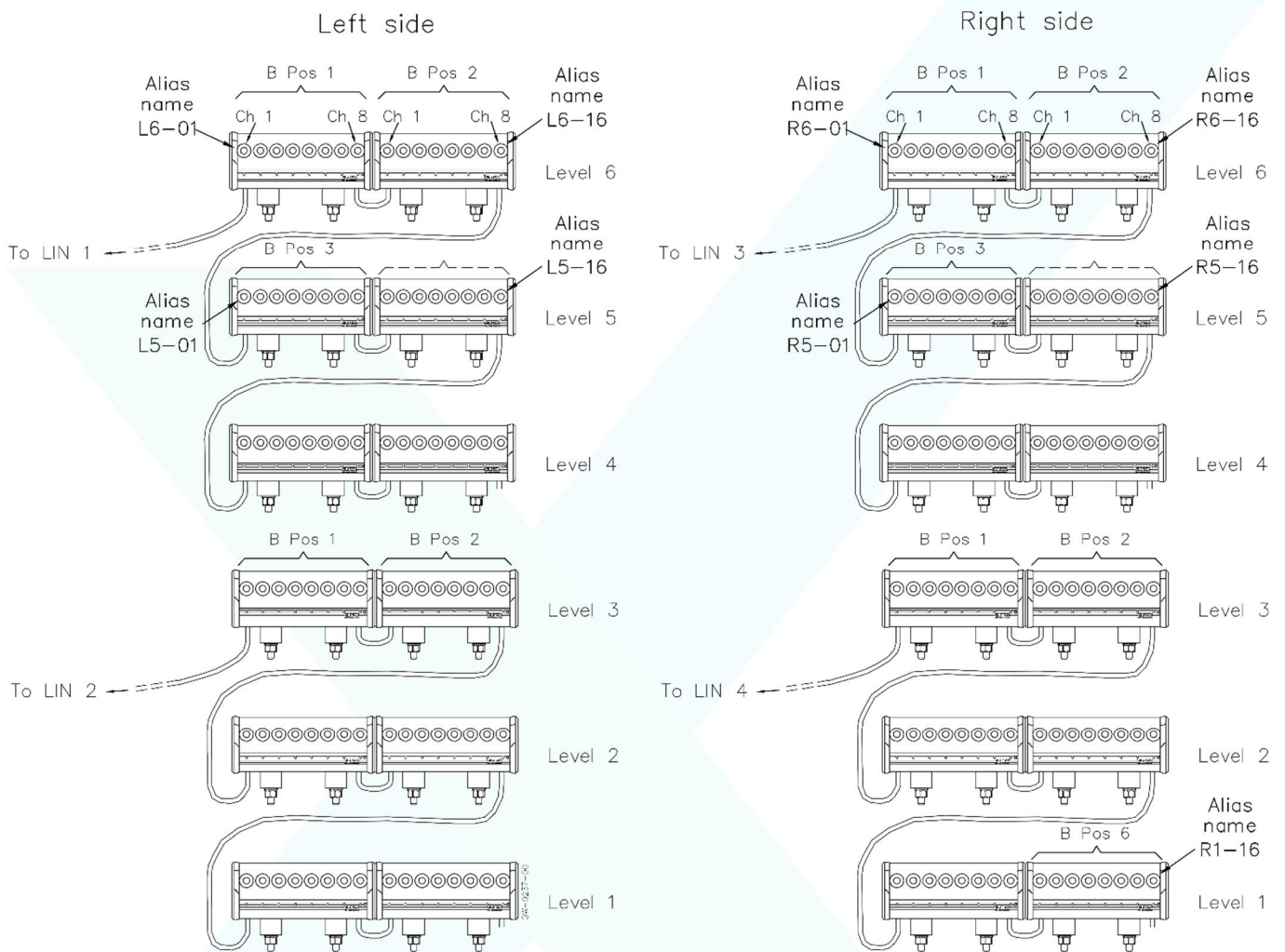
Cependant, assurez-vous de le faire plus tard, car les noms d'alias sont un grand avantage pour l'opérateur.

Selon la configuration du cantre et la façon dont vous souhaitez identifier les positions du fil, les données à saisir dans le terminal de l'opérateur seront différentes.

Nous décrivons ci-dessous un exemple qui se veut une aide pour la saisie de vos données spécifiques.

Si un cantre a un côté gauche et un côté droit, qu'il comporte 6 niveaux verticaux et que chaque niveau comporte 16 fils de chaque côté, les capteurs EYE peuvent être installés comme dans le dessin ci-dessous.

Le nom de l'alias peut avoir un maximum de 6 caractères et il peut être comme ceci: L5-07. "L" est pour côté gauche (*Left side*), 5 est pour le cinquième niveau vertical et 07 est la position du fil dans ce niveau



Exemple: Avec ce paramètre, les positions de fil dans le niveau supérieur gauche seront numérotées à partir de L6-01 à L6-16.

N'oubliez pas: Lorsque l'alias a été saisi, appuyez sur la touche "Entrée" (Enter) du clavier et ensuite sur "Appliquer l'alias", chaque fois qu'une nouvelle section a été saisie.

Avec ce réglage, les positions de fil dans le 5ème niveau de gauche seront numérotées de L5-01 à L5-16.

N'oubliez pas: Appuyez sur "Appliquer l'alias" avant d'entrer dans la section suivante

Avec ce réglage, les positions de fil dans le niveau supérieur droit seront numérotées de R6-01 à R6-16.

Appuyez sur "Appliquer l'alias". Répétez pour entrer l'alias comme ceci pour chaque niveau de chaque côté.

Avec ce réglage, les positions de fil dans le niveau inférieur droit seront numérotées de R1-01 à R1-16.

Appuyez sur "Appliquer l'alias".

Il est possible de vérifier l'ALIAS en appuyant sur le bouton "Vérifier l'alias".

En sélectionnant "Verify Alias", la page 1:846 apparaît. Utilisez les flèches haut/bas pour vous déplacer entre les bus LIN et les capteurs (B Pos). Ici, il est également possible de modifier les alias des canaux/oeillets individuels

Ch	1	2	3	4	5	6	7	8
	L6-01	L6-02	L6-03	L6-04	L6-05	L6-06	L6-07	L6-08

Création de groupes

Il est possible de diviser les positions des fils en différents groupes. Par exemple, si les fils ont un nombre de fils différent, des paramètres différents peuvent être définis pour les groupes.

Ou si parfois le cantre entier est utilisé et parfois seulement une partie du cantre. Dans ce cas, les fils qui ne sont utilisés que parfois peuvent faire partie du groupe 2.

Pendant le fonctionnement, il est alors très facile d'activer ou de désactiver les groupes souhaités.

Avec ce réglage et en appuyant sur "Appliquer groupe", tous les capteurs seront connectés au groupe 1.

Si 2 groupes sont sélectionnés, le réglage de la "Gamme" (*Range*) doit être effectué en conséquence.

Il est possible de vérifier les groupes en sélectionnant le bouton "Vérifiez les groupes".

En appuyant sur le bouton "Montrez les affectations des groupes" (*Show group assignment*), les LEDs des capteurs s'allument, lorsque le groupe correspondant est sélectionné dans la fenêtre "Numéro de groupe" (*Group no.*).

Il est nécessaire de relier chaque groupe à la bonne "machine". Dans ce cas, le groupe 1 est associé à la machine 1.

Il est également nécessaire de sélectionner le type de capteurs sur chaque groupe.

Dans ce cas, la fenêtre devrait indiquer: "Capteur de rupture de fil" (*Yarn Break Sensor*).

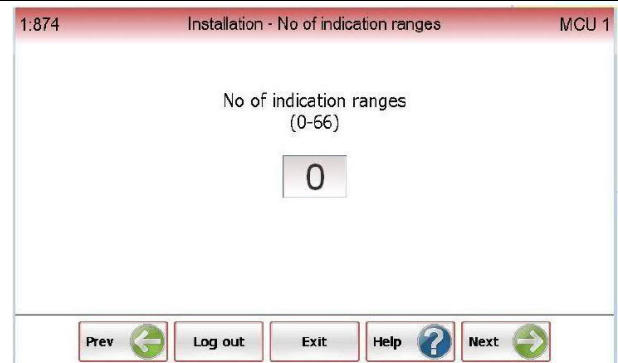
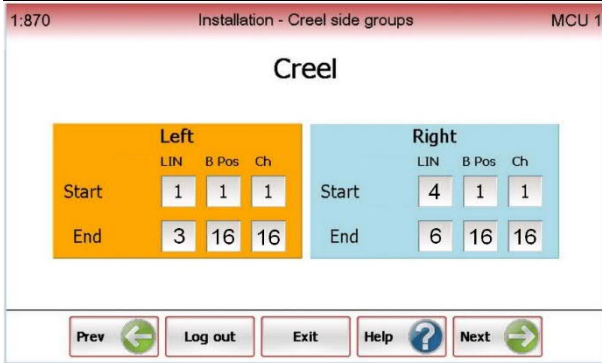
Ici, il est également possible de saisir un nom pour le groupe.

Si un groupe 2 a été créé, ce groupe doit également être lié à la machine 1.

La fonction Gauche/Droite est normalement utilisée lorsqu'un système EYE est installé sur un cantre. Si les capteurs du côté gauche de la cantine sont connectés aux connexions du bus LIN 1-3 et les capteurs du côté droit de la cantine sont connectés aux connexions du bus LIN 4 – 6; alors le réglage de la page 1:870 peut être fait comme ceci.

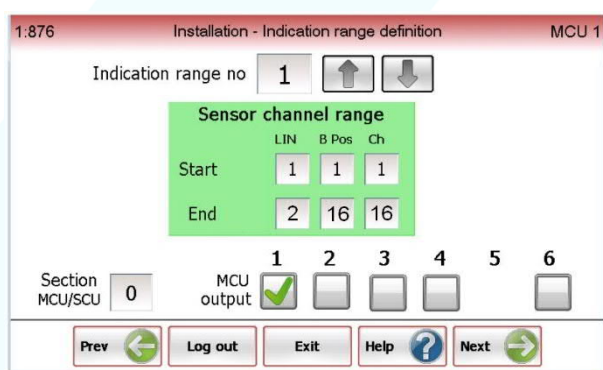
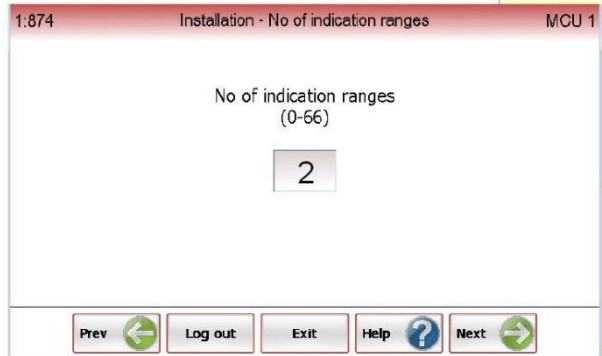
Si un seul témoin lumineux est utilisé pour toutes les positions de la machine, inscrivez "0" sur cette page.

(La fonction de sortie de la lampe doit être "Alarme" et le délai d'alarme, "0". Page 1:822).

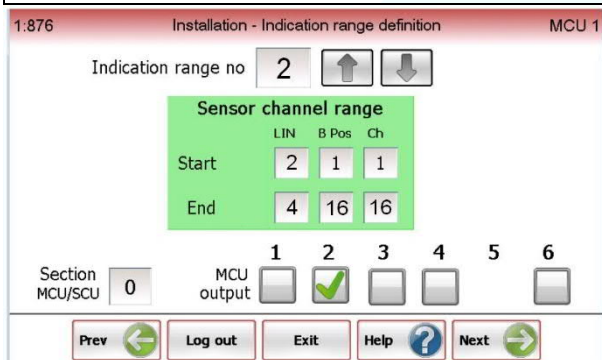


Si deux lampes d'indication doivent être installés, une pour le côté gauche et une pour le côté droit, alors le "nombre de plages d'indication" doit être de 2.

Les capteurs du côté gauche doivent alors être connectés, par exemple, à la sortie 1, où le témoin lumineux peut être connecté. Si la cantine est configurée comme dans l'exemple de la page 20, alors les réglages pour la gamme 1, le côté gauche, peuvent être comme ci-dessous..

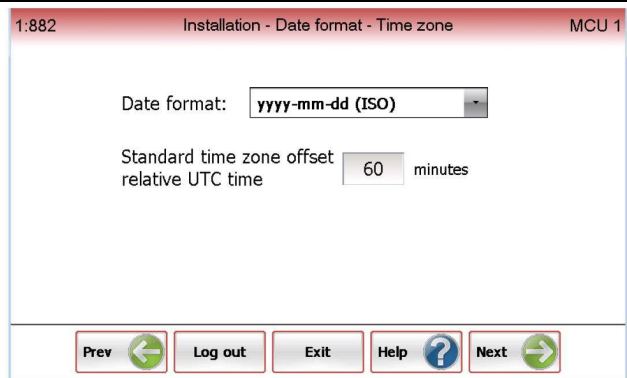
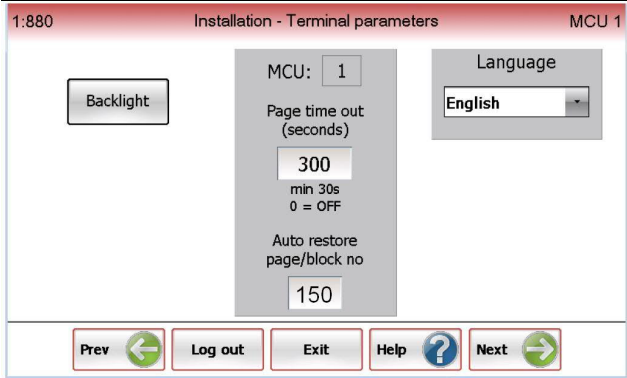


Les réglages pour la gamme 2, le côté droit, peuvent être comme ci-dessous.

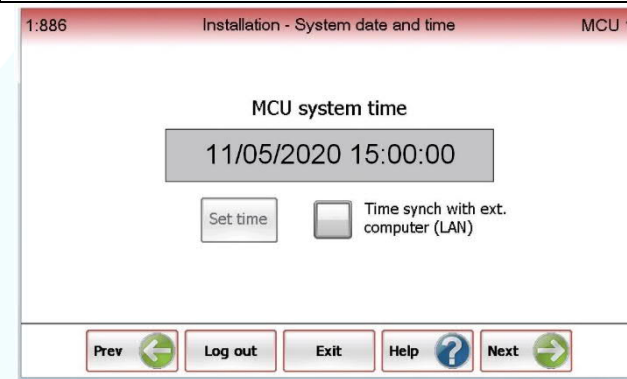
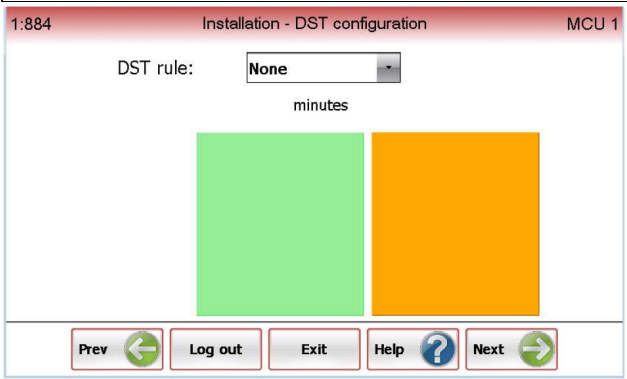


Paramètres du Terminal de l'Opérateur

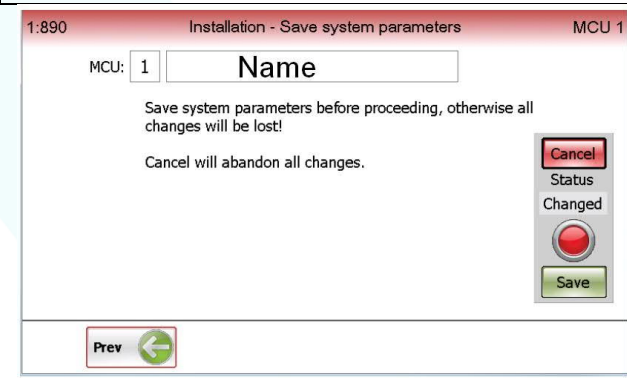
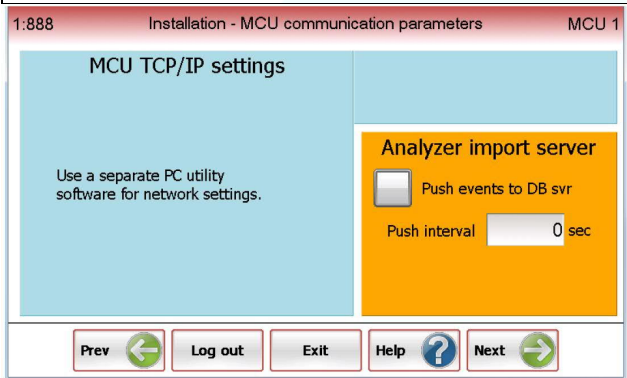
<p>Définir la langue, anglais ou chinois. Définissez la page par défaut (dans cette application, 150) et le temps d'inactivité (300 sec.) avant l'apparition de la page par défaut. La page n° 160 peut également être utilisée.</p>	<p>Sélectionnez le format de la date. Définir le décalage du fuseau horaire.</p>
--	--



<p>Sélectionnez la règle pour l'heure d'été.</p>	<p>Décochez la case "Synchronisation de l'heure avec...". Veillez à régler manuellement la date et l'heure. Tous les événements et erreurs sont enregistrés dans une mémoire et peuvent être utilisés pour la recherche de pannes. Si l'heure n'est pas correcte, les informations peuvent prêter à confusion.</p>
--	--



<p>Si le logiciel EYE Analyzer est utilisé, il est possible de définir sur cette page la fréquence à laquelle les informations doivent être transmises. Sélectionnez "Suivant" (Next)</p>	<p>Sauvegardez les paramètres d'installation.</p>
---	---



Sauvegarder une copie (Backup) des paramètres

Il est recommandé de faire une sauvegarde de tous les paramètres sur une carte mémoire SD.

Elle doit avoir un format de fichier FAT, soit une taille maximale de 2 Go.

Une telle carte mémoire est incluse dans le manuel du système EYE.

Il peut également être commandé auprès d'Eltex, pièce n° #6738.

Insérez la carte SD dans la fente MMC de l'unité de contrôle principale. A partir du menu principal : Sélectionnez "Service" (une connexion est nécessaire). Sélectionnez ensuite "Sauvegarde/restauration des paramètres" (*Backup/Restore settings*). Sélectionnez ensuite "Sauvegarde des paramètres" (*Backup settings*).

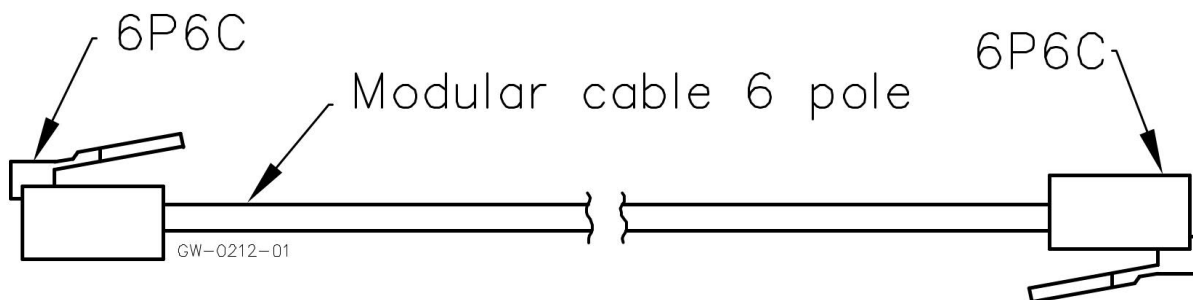
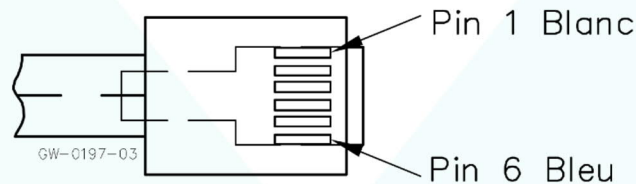
Remarque : S'il y a déjà un fichier de sauvegarde sur la carte mémoire, il n'est pas possible d'en enregistrer un autre. Le premier doit alors être supprimé.

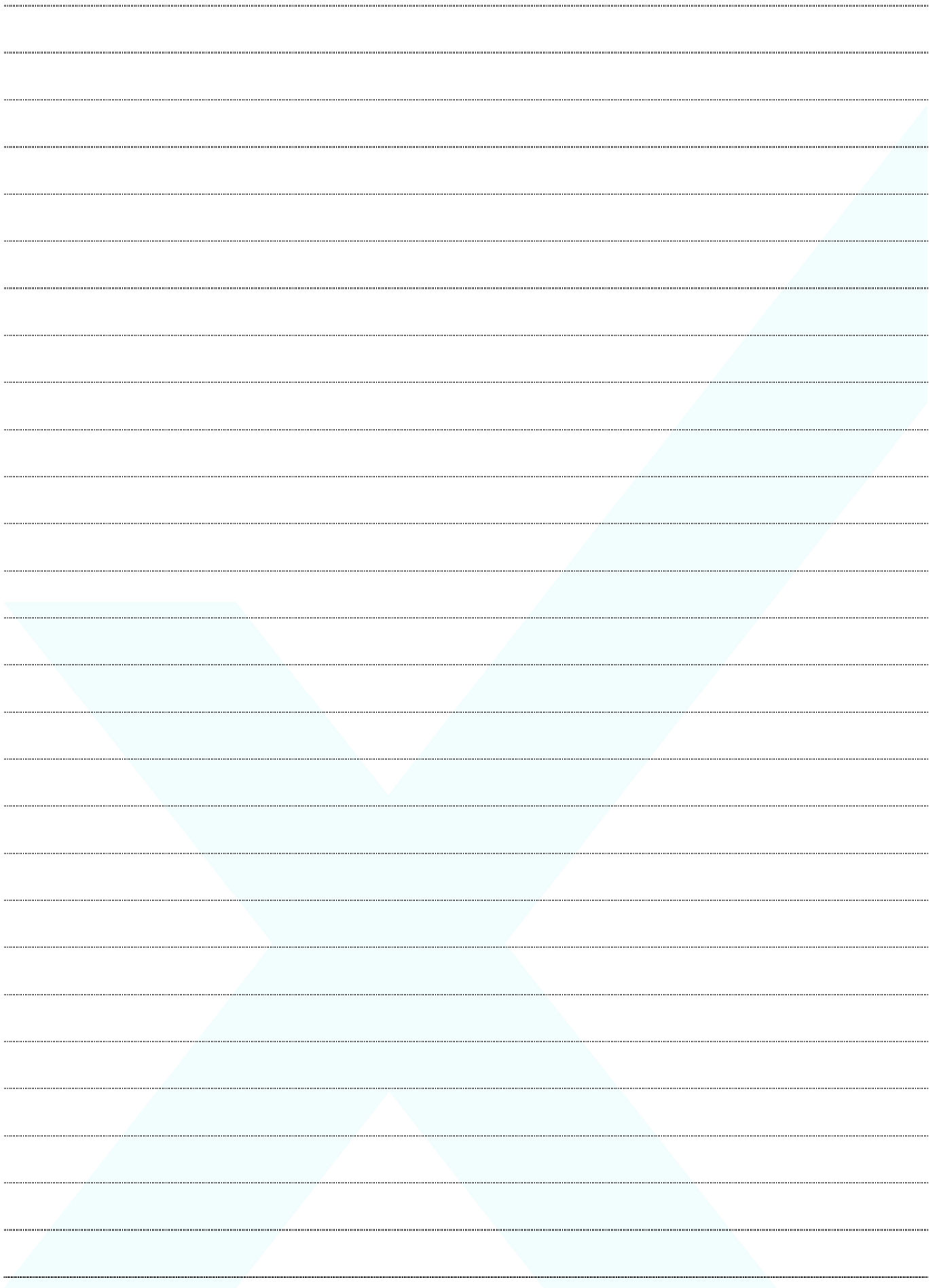
Avant de démarrer la machine

- Réglez les **paramètres**. Voir la page 6 de ce manuel.
- Lorsque les fils souhaités ont été enfilés, entrez la commande **Learn**. Si un bouton poussoir d'apprentissage a été installé, il suffit d'appuyer sur ce bouton. Sinon, consultez la page 10 de ce manuel.

Comment fabriquer le câble modulaire 65300

Aligner le câble de cette façon avant de le sertir





Ce manuel

Ce manuel TH-0369 est destiné au système EYE sur un cantre en tant que manuel d'utilisation.

Le manuel général TH-0336 décrit toutes les fonctions du système EYE pour une utilisation sur tout type de machine.

Nous nous réservons le droit de modifier la conception et les données techniques.

Ce manuel fait l'objet de mises à jour permanentes en fonction des améliorations apportées.

Stations-service pour les systèmes Eltex EYE

SUÈDE

Eltex of Sweden AB
Södra Portgatan 19
SE-283 50 OSBY
Tel: +46 479 536300
Email: info@eltex.se
www.eltex.se

USA

Eltex U.S., Inc.
13031 E. Wade Hampton Blvd.
GREER, South Carolina, 29651
Tel: +1 864-879-2131
Email: sales@eltexus.com

ESPAGNE

POLSA-ELTEX, S.L.
Zamora, 103 – entlo 3a
ES-08018 BARCELONA
Tel: +34 93 309 00 17
Fax: +34 93 309 59 45
Email: polsa@infonegocio.com



Eltex of Sweden AB • Södra Portgatan 19 • SE-283 50 OSBY • Sweden • Tel. +46 479 53 63 00