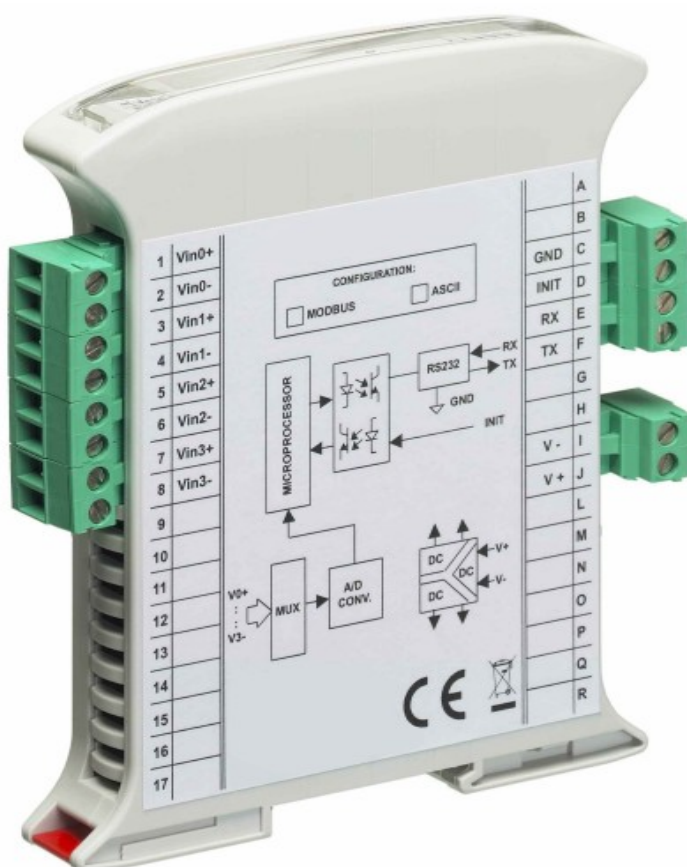


## EMOD 3016



- **Acquisizione dati remota su Bus di campo**
  - **Modulo Modbus Slave su rete RS-485**
- **Protocollo MODBUS RTU/ MODBUS ASCII**
  - **4 canali di ingresso**
- **Ingresso configurabile per tensione fino a  $\pm 1$  V e Tc tipo J,K,R,S,B,E,T,N**
  - **Allarme Watch-Dog**
  - **Configurabile da terminale remoto**
- **Isolamento galvanico a 2000 Vca sulle tre vie**
  - **Elevata precisione**
  - **Conformità CE / UL**
- **Adatto al montaggio su binario DIN conforme a EN-50022**

## Indice

<b>1.0 Descrizione generale.....</b>	<b>1</b>
1.1 Protocolli di comunicazione.....	1
1.2 Istruzioni di impiego.....	1
<b>2.0 Specifiche tecniche.....</b>	<b>2</b>
2.1 Istruzioni per l'installazione.....	3
2.2 Cablaggio.....	3
2.3 Collegamenti.....	4
2.3.1 Alimentazione e INIT.....	4
2.3.2 Seriale (RS232/485).....	4
2.3.3 Ingressi analogici.....	5
2.4 Segnalazione luminosa.....	5
2.5 Dimensioni meccaniche (mm).....	6
<b>3.0 Descrizione generale Modbus.....</b>	<b>7</b>
3.1 Tabella registri.....	8
3.2 Tabella coils.....	9
3.3 Funzioni modbus supportate.....	9
<b>4.0 Descrizione registri Modbus.....</b>	<b>10</b>
40000 : TEST.....	10
40001 / 40002 : VERSIONE FIRMWARE.....	10
40003 / 40004 : NOME APPARATO.....	10
40005 : COMUNICAZIONE.....	10
40006 : INDIRIZZO.....	11
40007 : RITARDO RX/TX.....	11
40008 : WATCHDOG TIMER.....	11
40009 : COILS.....	11
40010 : TIPO INGRESSI.....	12
40011 : ABILITAZIONE CANALI.....	12
40012 : OFFSET CJC.....	12
40013 : MISURA CJC.....	12
40014 : VALORE INGRESSO # 0.....	13
40015 : VALORE INGRESSO # 1.....	13
40016 : VALORE INGRESSO # 2.....	13
40017 : VALORE INGRESSO # 3.....	13
40022 : VALORE SINCRONISMO INGRESSO # 0.....	13
40023 : VALORE SINCRONISMO INGRESSO # 1.....	13
40024 : VALORE SINCRONISMO INGRESSO # 2.....	13
40025 : VALORE SINCRONISMO INGRESSO # 3.....	13
<b>5.0 Descrizione coils.....</b>	<b>14</b>
00000 - 00003 : OPEN DETECT.....	14
00008 : ABILITAZIONE ALLARME WATCHDOG.....	14
00009 : EVENTO ALLARME WATCHDOG.....	14
00010 : EVENTO POWER-UP.....	14
<b>6.0 Procedure.....</b>	<b>15</b>
6.1 Funzione "init".....	15
6.2 Watchdog.....	16
6.3 Sincronismo.....	16
6.4 Calibrazione.....	16

## 1.0 Descrizione generale

Il dispositivo EMOD 3016 converte fino a 4 segnali analogici applicati in ingresso in unità ingegneristiche in formato digitale. I dati sono trasmessi con protocollo MODBUS RTU/ MODBUS ASCII su rete RS-485 (è disponibile il modello con interfaccia RS-232).

Agli ingressi è possibile collegare Termocoppie o segnali in tensione fino a  $\pm 1V$ . La compensazione del giunto freddo per le termocoppie è eseguita automaticamente dal dispositivo.

Il dispositivo garantisce una elevata precisione ed una misura molto stabile sia nel tempo che in temperatura.

Al fine di garantire la sicurezza dell' impianto, il dispositivo è fornito di un sistema di timer Watch-Dog.

L' isolamento a 2000 Vca tra ingresso, alimentazione e linea seriale RS-485 (o RS-232) elimina tutti gli effetti dovuti ai loops di massa eventualmente presenti, consentendo l' uso del dispositivo anche nelle più gravose condizioni ambientali.

L' EMOD 3016 è conforme alla direttiva UL 61010-1 per il mercato statunitense ed alla direttiva CSA C22.2 No 61010-1 per il mercato canadese.

Esso è alloggiato in un contenitore plastico di 17,5 mm di spessore adatto al montaggio su binario DIN conforme allo standard EN-50022.

### 1.1 Protocolli di comunicazione

Nel modulo EMOD 3016 è stato implementato il protocollo MODBUS RTU/MODBUS ASCII: protocollo standard di comunicazione diffuso nel bus di campo; permette di interfacciare la serie EMOD 3000 direttamente alla maggior parte dei PLC ed ai pacchetti SCADA presenti sul mercato. Per le impostazioni di comunicazione, fare riferimento alle istruzioni riportate sul Manuale Operativo.

### 1.2 Istruzioni di impiego

Se non si conosce l'esatta configurazione di un modulo, può risultare impossibile stabilire una comunicazione con esso; connettendo il morsetto INIT al morsetto GND (massa), all'accensione l'apparato sarà automaticamente impostato nella configurazione di default (vedi Manuale Operativo). Collegare l'alimentazione, il bus seriale, gli ingressi analogici come illustrato nella sezione "Collegamenti".

Il LED "PWR" cambia stato in funzione della condizione di funzionamento del dispositivo: fare riferimento alla sezione "Segnalazione luminosa" per verificare il funzionamento del dispositivo. Per la fase di configurazione e calibrazione fare riferimento alle istruzioni riportate sul Manuale Operativo.

Per facilitare la manutenzione o la sostituzione di un dispositivo, è possibile rimuovere i morsetti già cablati anche con l'impianto funzionante.

## 2.0 Specifiche tecniche

Le specifiche sotto riportate sono tipiche a 25 °C e nelle condizioni normali.

INGRESSO			Precisione ingressi (1) il maggiore di ± 0,05% f.s. o 5 uV	ALIMENTAZIONE Tensione di alimentazione 10 .. 30 Vcc Protezione invers. polarità 60 Vcc max Consumo di corrente 30 mA max.
Tipo ingressi	Min	Max		
<b>Tensione</b> 50 mV 100 mV 250 mV 1000 mV	-50 mV -100 mV -250 mV -1000mV	+50 mV +100 mV +250 mV +1000mV	<b>Linearità (1)</b> mV Tc ± 0,1% f.s. ± 0,2% f.s.	<b>ISOLAMENTO</b> Su tutte le vie 2000 Vac, 50 Hz, 1 min
<b>Termocoppia</b> J K R S B E T N	-210 °C -210 °C -50 °C -50 °C +400 °C -210 °C -210 °C -210 °C	+1200 °C +1372 °C +1767 °C +1767 °C +1825 °C +1000 °C +400 °C +1300 °C	<b>Compensazione giunto freddo</b> ± 0,5 °C <b>Impedenza di ingresso (2)</b> mV, Tc ≥ 1 MΩ <b>Deriva termica (1)</b> Fondo Scala ± 0,005 % / °C <b>Deriva termica CJC</b> Fondo Scala ± 0,02 °C / °C <b>Influenza della R di linea (1)</b> mV, Tc < 0,8 uV/Ohm <b>Tempo di campionamento</b> 0,5 ÷ 1 sec. <b>Tempo di riscaldamento</b> 3 minuti <b>Trasmissione dati (seriale asincrona)</b> Velocità massima 38,4 Kbps Distanza massima 1,2 Km	<b>CONDIZIONI AMBIENTALI</b> Temperatura operativa -10°C .. +60°C Temperatura operativa (UL) -10°C .. +40°C Temp.di immagazzinaggio -40°C.. +85°C Umidità (senza condensa) 0 .. 90 % Altitudine massima 2000 m slm Installazione Indoor Categoria di installazione II Grado di inquinamento 2 <b>SPECIFICHE MECCANICHE</b> Materiale Plastica auto-estinguente Grado IP contenitore IP20 Cablaggio fili con diametro 0,8÷2,1 mm <sup>2</sup> AWG 14-18 Serraggio 0,5 N m Montaggio su binario DIN conforme a EN-50022 Peso 150 g. circa <b>CERTIFICAZIONI</b> <b>EMC ( per gli ambienti industriali )</b> Immunità EN 61000-6-2 Emissione EN 61000-6-4 <b>UL</b> Normativa U.S. UL 61010-1 Normativa Canada CSA C22.2 No 61010-1 CCN NRAQ/NRAQ7 Tipologia Open-Type device Identificazione Industrial Control Equipment File Number E352854

NOTE:  
 (1) riferito allo Span di ingresso (differenza tra Val. max. e Val. min.)  
 (2) è presente una resistenza di pull-up (10MΩ) verso +1V circa  
 sensore di break (segnalazione sensore interrotto)

## 2.1 Istruzioni per l'installazione

Il dispositivo EMOD 3016 è adatto al montaggio su binario DIN in posizione verticale.

Per un funzionamento affidabile e duraturo del dispositivo seguire le seguenti indicazioni.

**Nel caso in cui i dispositivi vengano montati uno a fianco all'altro distanziarli di almeno 5 mm nei seguenti casi:**

- temperatura del quadro maggiore di 45 °C e tensione di alimentazione elevata (>27Vcc).

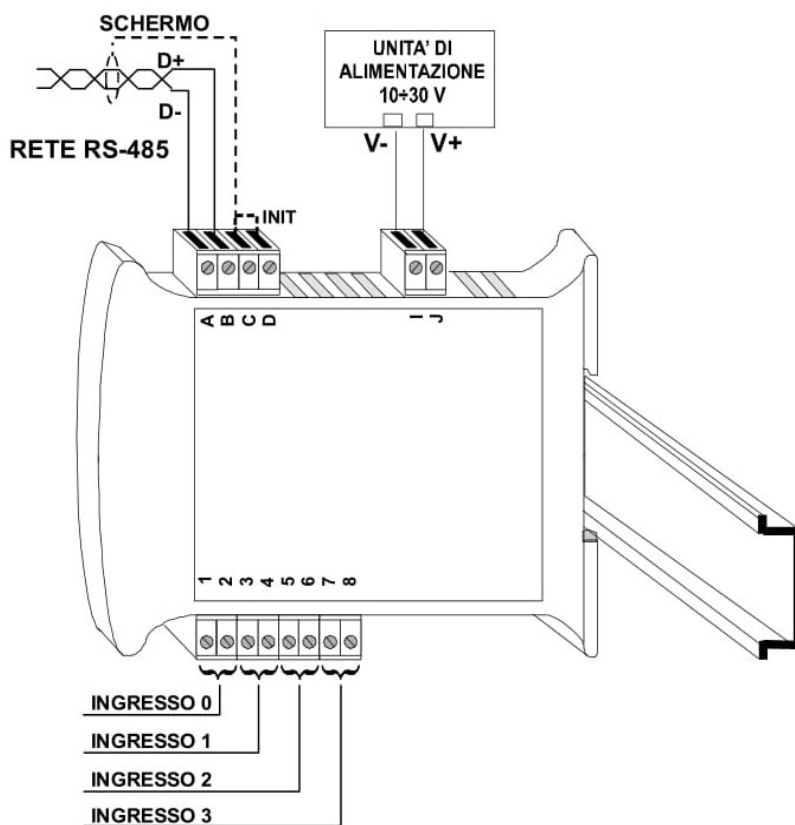
Evitare che le apposite feritoie di ventilazione siano occluse da canaline o altri oggetti vicino ad esse.

Evitare il montaggio dei dispositivi al di sopra di apparecchiature generanti calore; si raccomanda di montare il dispositivo nella parte bassa dell'installazione, quadro o armadio che sia.

Installare il dispositivo in un luogo non sottoposto a vibrazioni.

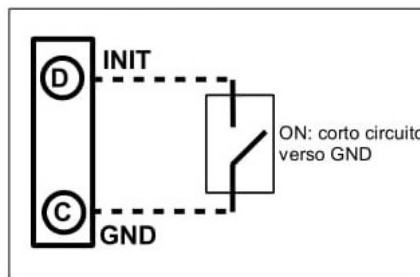
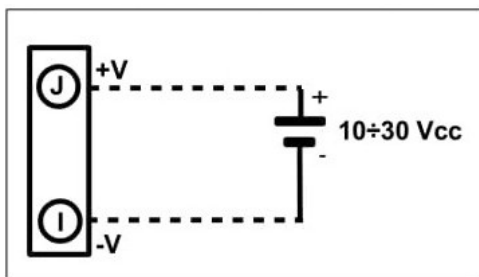
Si raccomanda inoltre di non far passare il cablaggio in prossimità di cavi per segnali di potenza e che il collegamento sia effettuato mediante l'impiego di cavi schermati.

## 2.2 Cablaggio

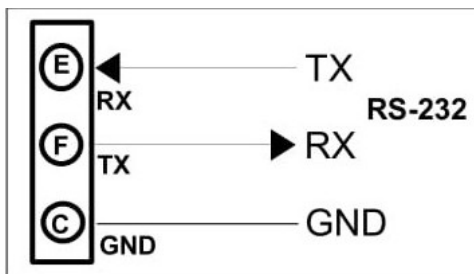
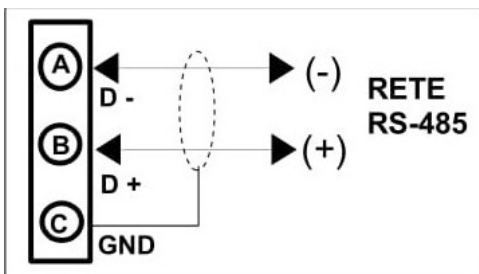


## 2.3 Collegamenti

### 2.3.1 Alimentazione e INIT

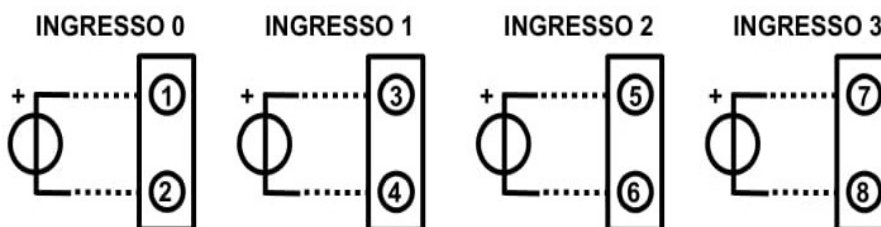


### 2.3.2 Seriale (RS232/485)

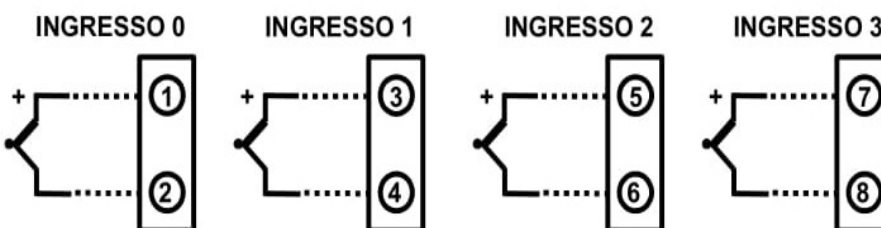


### 2.3.3 Ingressi analogici

#### Tensione



#### Termocoppia

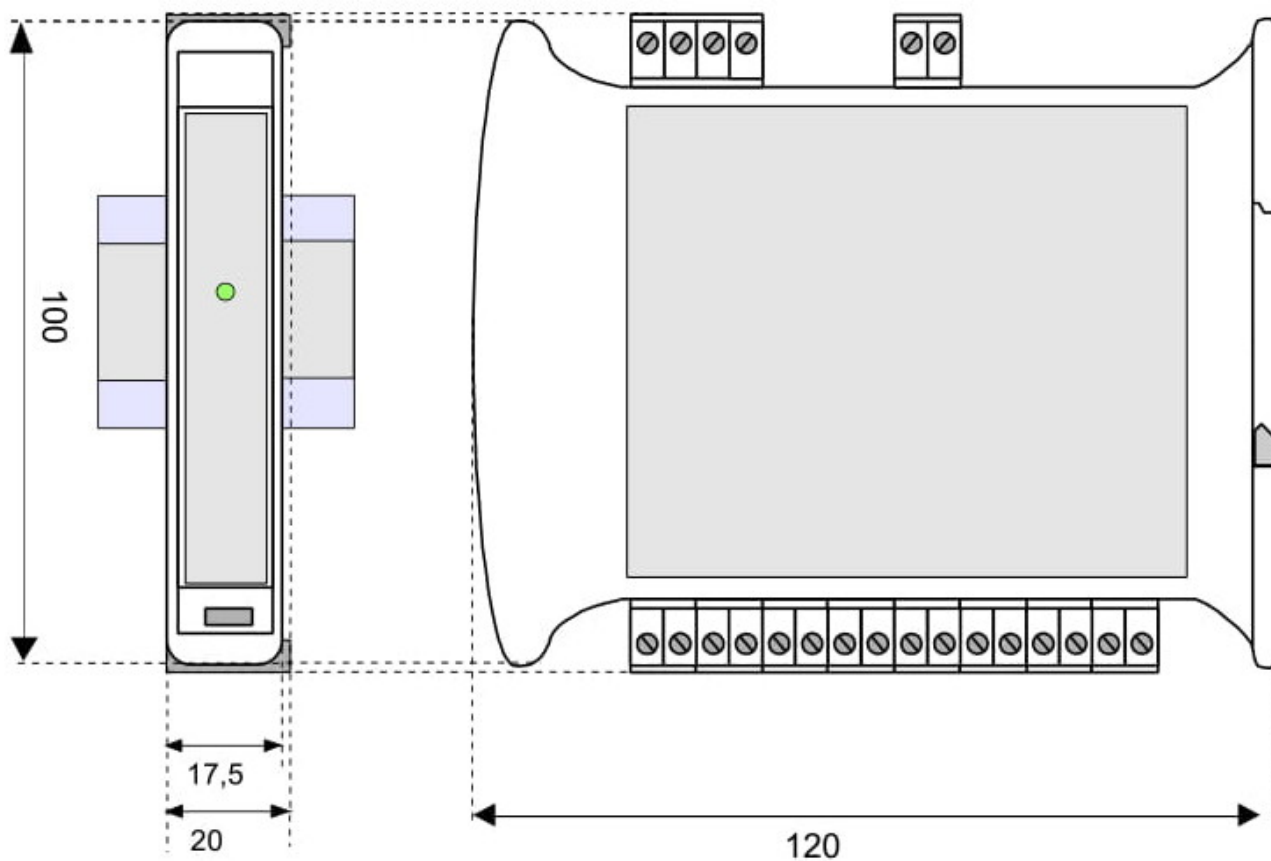


NOTA: i canali di ingresso non sono isolati tra di loro (2—4—6—8) = Ref.

### 2.4 Segnalazione luminosa

LED	COLORE	STATO	DESCRIZIONE
PWR	VERDE	ACCESO	Modulo alimentato
		SPENTO	Modulo non alimentato / Collegamento errato RS-485
		BLINK VELOCE	Comunicazione in corso (frequenza blink dipende da Baud-rate)
		BLINK LENTO	~ 1 sec. - Condizione di Allarme Watch-Dog

## 2.5 Dimensioni meccaniche (mm)





### 3.0 Descrizione generale Modbus

Tutti i dati condivisi da un modulo comunicante con protocollo Modbus vengono mappati in tabelle, dove ad ogni dato viene associato un determinato indirizzo.

Ogni dato può essere di due tipi:

- “REGISTRO”, costituito da 2 byte (word di 16 bit), può essere associato a ingressi o uscite analogiche, variabili, set-point, ecc...
- “COIL”, costituito da 1 bit singolo, può essere associato a ingressi digitali (contatti), uscite digitali (relè) oppure a stati logici (allarmi, abilitazioni, ecc...).

Un registro può anche contenere l'immagine (specchio) di più coils, ad esempio i 16 ingressi digitali di un dispositivo possono essere letti o scritti come bit, quindi singolarmente, indirizzando il coil relativo ad ogni ingresso, oppure possono essere letti o scritti come un'unica porta indirizzando il registro associato, dove ogni bit corrisponde ad un coil.

Nel protocollo Modbus, i registri ed i coil si suddividono nei seguenti banchi di indirizzi:

- 0xxxx e 1xxxx = Coils (bit)
- 3xxxx e 4xxxx = Registri (word)

### 3.1 Tabella registri

Registro	Descrizione	Accesso	E <sup>2</sup> P
40000	Test	R/W	
40001	Versione Firmware	R	
40002		R	
40003	Nome Apparato	R/W	*
40004		R/W	*
40005	Comunicazione	R/W	*
40006	Indirizzo	R/W	*
40007	Ritardo RX/TX	R/W	*
40008	Watchdog Timer	R/W	*
40009	Coils	R/W	
40010	Tipo innessi	R/W	*
40011	Abilitazione Canali	R/W	*
40012	Offset C.JC	R/W	*
40013	Misura C.JC	R	
40014	Innesso # 0	R	
40015	Innesso # 1	R	
40016	Innesso # 2	R	
40017	Innesso # 3	R	
40018	– (riservato)	R	
40019	– (riservato)	R	
40020	– (riservato)	R	
40021	– (riservato)	R	
40022	Valore sincr. innesso # 0	R	
40023	Valore sincr. innesso # 1	R	
40024	Valore sincr. innesso # 2	R	
40025	Valore sincr. innesso # 3	R	
40026	– (riservato)	R	
40027	– (riservato)	R	
40028	– (riservato)	R	
40029	– (riservato)		

**NOTE:**

I registri marcati con ' \* ' nella colonna 'E<sup>2</sup>P ' vengono salvati in EPROM ogni volta che vengono scritti, per essere ricaricati automaticamente ad ogni accensione del dispositivo.

### 3.2 Tabella coils

Coil	Descrizione	Accesso	E <sup>2</sup> P
00000	Open Detect #0	R	
00001	Open Detect #1	R	
00002	Open Detect #2	R	
00003	Open Detect #3	R	
00005	---(riservato)	R	
00006	---(riservato)	R	
00007	---(riservato)	R	
00008	---(riservato)	R	
00008	Abilitazione Watchdog	R/W	
00009	Evento Watchdog	R/W	
00010	Evento PowerUp	R/W	

### 3.3 Funzioni modbus supportate

Coil	Descrizione
01	Lettura Coils multipli (banco 0xxxx)
02	Lettura Coils multipli (banco 1xxxx)
03	Lettura Registri multipli (banco 4xxxx)
04	Lettura Registri multipli (banco 3xxxx)
05	Scrittura Coil singolo
06	Scrittura Registro singolo
15	Scrittura Coils multipli
16	Scrittura Registri multipli
08	Diagnostica

#### **NOTE:**

Per i moduli della serie EMOD 3000, il banco 0xxxx è lo specchio del banco 1xxxx, come il banco 3xxxx è lo specchio del banco 4xxxx, quindi ad esempio il primo registro può essere indirizzato indifferentemente come 30000 (con la funzione 04) o 40000 (con la funzione 03).

## 4.0 Descrizione registri Modbus

### 40000 : TEST

Questo registro viene utilizzato per eseguire le seguenti funzioni:

- calibrazione degli ingressi analogici (vedi descrizione nella sezione “Procedure”)
- campionamento Sincronizzato (vedi descrizione nella sezione “Procedure”)

### 40001 / 40002 : VERSIONE FIRMWARE

Campo di 2 registri di sola lettura, che contiene l'identificativo firmware dato dal costruttore.

- Default del costruttore: 3300 (hex)

### 40003 / 40004 : NOME APPARATO

Campo di 2 registri (4 byte o 4 caratteri ASCII) a disposizione dell'utente, può contenere il nome dell'apparato o una sigla che ne identifica la funzione all'interno dell'impianto. Ciascuno dei 4 byte può contenere qualsiasi valore da 0 a 255, quindi anche caratteri ASCII.

Il valore di default di questo campo contiene l'identificativo del modulo in caratteri ASCII.

- Default del costruttore: “3016” (ASCII).

### 40005 : COMUNICAZIONE

Impostare i bit di questo registro secondo la tabella seguente, per settare il baud-rate, il numero di bit, il tipo di parità e il tipo di protocollo.

- Default del costruttore: 38400 bps, modo RTU

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Desc	-	-	-	-	-	-	-	-	-	M	P1	P0	N	B2	B1	B0

Modo	M	Parità	P1	P0	Nbit	N	BaudRate	B2	B1	B0
ASCII	0	Mark	0	0	7 bit	0	1200	0	0	0
RTU	1	Even	0	1	8 bit	1	2400	0	0	1
		Odd	1	0			4800	0	1	0
		Space	1	1			9600	0	1	1
		19200	1	0			0			
							38400	1	0	1
							-	1	1	0
							-	1	1	1

#### NOTE:

- Il numero di bit è ignorato, in quanto in modalità ASCII è fisso a 7 ed in modalità RTU è fisso a 8.
- In modalità RTU la parità è ignorata (*parità NONE*)

## 40006 : INDIRIZZO

Contiene l'indirizzo di rete del modulo; sono permessi gli indirizzi da 1 a 255.

Ogni modulo connesso alla stessa rete deve avere un indirizzo univoco.

L'indirizzo 255 è utilizzato per le funzioni broadcast (es. campionamento sincronizzato)

- Default del costruttore: 01

## 40007 : RITARDO RX/TX

Indica il valore del tempo di ritardo tra la ricezione di un comando e la trasmissione della risposta, espresso in millisecondi.

- Default del costruttore: 01(1 ms.)

## 40008 : WATCHDOG TIMER

Contiene il valore del timer WatchDog, espresso in step di 0,5 secondi. Se il WatchDog è abilitato e il modulo non riceve comandi per un tempo pari al valore contenuto in questo registro, scatta l'allarme WatchDog.

- Default del costruttore: 10 (5 sec.)

## 40009 : COILS

Questo registro contiene lo specchio della tabella dei Coils: ogni bit del registro corrisponde ad un coil, secondo la tabella sotto riportata. E' possibile utilizzare questo registro per leggere o scrivere contemporaneamente tutti i coils senza dover implementare le funzioni specifiche di scrittura/lettura dei coils (01-02-15). Durante la scrittura, i coils di sola lettura vengono mascherati.

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Coil	08	07	06	05	04	03	02	01	-	-	-	-	-	11	10	9

## 40010 : TIPO INGRESSI

Contiene la programmazione del tipo di sensore collegato agli ingressi. Tutti i canali hanno la stessa programmazione.

Il codice relativo al tipo di ingresso è indicato nella tabella a fianco:

- Default del costruttore: 01 ( $\pm 50$  mV )

Valore	Tipo
01h	$\pm 50$ mV
02h	$\pm 100$ mV
03h	$\pm 250$ mV
04h	$\pm 1000$ mV
0Eh	Tc J
0Fh	Tc K
10h	Tc T
11h	Tc E
12h	Tc R
13h	Tc S
14h	Tc B
15h	Tc N

## 40011 : ABILITAZIONE CANALI

E' consigliabile disabilitare i canali non utilizzati. Scrivere il relativo bit in questo registro per abilitare (1) o disabilitare (0) il canale.

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Channel	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	#3	#2	#1	#0

## 40012 : OFFSET CJC

Valore di taratura dell'offset della misura del giunto freddo per le termocoppie. Il valore è espresso in centesimi di grado, con segno.

## 40013 : MISURA CJC

Indica la temperatura misurata sul giunto freddo delle termocoppie (temperatura del morsetto). Il valore è espresso in centesimi di grado.

**40014 : VALORE INGRESSO # 0**

**40015 : VALORE INGRESSO # 1**

**40016 : VALORE INGRESSO # 2**

**40017 : VALORE INGRESSO # 3**

Questi registri restituiscono la misura di ogni canale, convertita in unità ingegneristiche: i valori sono espressi in tensione (per gli ingressi in mV o °C per gli ingressi in termocoppia).

Il formato è un numero intero di 16 bit con segno; il numero di decimali dipende dal tipo di ingresso, secondo la seguente tabella:

Tipo	Decimali
± 50 mV	2
± 100 mV	2
± 250 mV	2
± 1000 mV	1
Termocoppie	1

**40022 : VALORE SINCRONISMO INGRESSO # 0**

**40023 : VALORE SINCRONISMO INGRESSO # 1**

**40024 : VALORE SINCRONISMO INGRESSO # 2**

**40025 : VALORE SINCRONISMO INGRESSO # 3**

Quando il modulo riceve il comando di Sincronismo (vedi descrizione nella sezione "Procedure"), i valori attuali degli ingressi presenti nei registri 40014÷40021 vengono salvati in questi registri, canale per canale, per poter essere rilette in un secondo tempo.

## 5.0 Descrizione coils

### 00000 - 00003 : OPEN DETECT

Quando il sensore collegato ad un canale si trova in condizione di break (per la rottura del sensore, per il cavo scollegato o per la sovra-temperatura), il coil corrispondente al canale viene impostato a 1.

### 00008 : ABILITAZIONE ALLARME WATCHDOG

Abilita l'allarme di WatchDog. Se l'allarme è abilitato e il modulo non riceve comandi per un tempo superiore a quello specificato nel registro 40008, scatta l'allarme di WatchDog (vedi descrizione nella sezione "Procedure").

- 0 = Watchdog disabilitato
- 1 = Watchdog abilitato

### 00009 : EVENTO ALLARME WATCHDOG

Indica lo stato dell'allarme WatchDog. Se l'allarme è abilitato e il modulo non riceve comandi per un tempo superiore a quello specificato nel registro 40008, questo coil viene forzato a 1. Per annullare l'allarme settare questo coil a 0. Se il coil viene forzato a 1 tramite un comando dall'host, sarà simulato un evento watchdog e verrà generata una condizione di allarme.

- 0 = Condizione normale
- 1 = Condizione di allarme

### 00010 : EVENTO POWER-UP

Questo coil viene forzato a 1 ad ogni accensione, indicando che il modulo è stato spento oppure resettato. Scrivendo il coil a 0 e monitorando il suo stato, è possibile sapere se è avvenuto un reset del modulo.

- 0 = il modulo non si è resettato
- 1 = reset avvenuto



## 6.0 Procedure

### 6.1 Funzione “init”

Se non si conosce l'esatta configurazione di un modulo, può risultare impossibile stabilire una comunicazione con esso.

La funzione “INIT” consente di ovviare a questo problema:

- Collegare alla rete RS485 solamente il dispositivo da programmare.
- Spegnerne il dispositivo.
- Connettere il morsetto INIT (D) al morsetto GND (C).
- Accendere il dispositivo.
- Controllare che il LED verde “PWR” posto sul fronte del modulo sia acceso.

In caso contrario, controllare i collegamenti dell'alimentazione (morsetti I e J) e della rete RS485 (morsetti A e B).

Se l'alimentazione è corretta ed il led rimane spento, potrebbe essere necessario invertire il collegamento della rete RS485.

Impostare la porta di comunicazione con i seguenti valori:

- baudrate = 9600 bps;
- parità = None;
- n°bit = 8;
- bit di stop = 1.

Il modulo risponde all'indirizzo 01 con protocollo RTU.

Leggere o programmare le impostazioni desiderate nei registri:

- 40005 : “Comunicazione” per l'impostazione del baud-rate
- 40006 : “Indirizzo” per impostare l'indirizzo di rete del modulo

Spegnerne il dispositivo.

Scollegare il morsetto INIT dal morsetto GND.

Accendere il dispositivo.

Impostare la porta di comunicazione con il baud-rate programmato nel registro 40005.

Il modulo risponde con l'indirizzo programmato nel registro 40006.

**NOTA:** La programmazione di default dei moduli in fase di produzione è la seguente:

- Indirizzo: 01;
- Baud-rate = 38400 bps
- Protocollo: RTU.

## 6.2 Watchdog

I moduli della serie EMOD 3000 sono provvisti del timer Watchdog il quale, se abilitato, fa scattare un allarme ogni volta che la comunicazione tra il modulo ed il master rimane inattiva per un tempo superiore a quello configurato.

In condizione di allarme, i valori delle uscite vengono automaticamente convertiti nei valori indicati nel relativo registro “safe value”, lo stato cioè nel quale devono essere impostate le uscite, e quindi gli attuatori, per evitare danni al sistema in caso di pericolo.

Inoltre come ulteriore segnalazione, durante lo stato di allarme il led posto sul fronte del modulo inizia a lampeggiare e viene impostato a 1 il coil “Evento Watchdog”.

Per uscire dalla condizione di allarme, resettare il coil “Evento Watchdog”: il led smette di lampeggiare ed è possibile comandare le uscite. E' presente anche un timer Watchdog hardware che sorveglia il funzionamento della CPU interna e si attiva quando la CPU si blocca per qualsiasi motivo, e non resetta il Watchdog entro il tempo prefissato, esso interviene e resetta la CPU, facendone ripartire il programma.

Dopo il reset della scheda, le uscite assumeranno il loro valore iniziale (“PowerUp value”), il quale potrebbe non essere identico al valore delle uscite prima del reset. Per questo l'utente, dopo che il modulo si è resettato, deve rimandare il comando di impostazione delle porte di uscita.

## 6.3 Sincronismo

La funzione di Sincronismo è costituita da un comando di Broadcast inviato a tutti i moduli della rete EMOD 3000. Quando i moduli ricevono il comando di Sincronismo, tutti gli ingressi vengono salvati negli appositi registri, per poter essere riletti in un secondo tempo. E' così possibile leggere il valore a cui si trovavano di tutti gli ingressi nell'istante in cui è stato inviato il comando di Sincronismo.

Per inviare il comando di sincronismo, scrivere il valore 10 nel registro “Test” (40000), all'indirizzo di rete '255'.

**NOTA:** I valori di sincronismo non vengono salvati in eeprom, quindi all'accensione del modulo, il valore presente nei registri di sincronismo viene resettato.

## 6.4 Calibrazione

La procedura di calibrazione viene eseguita in fase di collaudo su tutti i moduli. A volte può comunque risultare opportuno ricalibrare il modulo secondo le esigenze dell'utente. Occorre tener presente che per calibrare correttamente i segnali analogici è necessario utilizzare strumenti di precisione ed eseguire correttamente tutti i passaggi necessari, in quanto ogni errore va a discapito della precisione e del buon funzionamento dell'apparato.

**NOTA:** Tutti i canali si basano sulla taratura effettuata sul canale #0.

**NOTA:** Per la misura delle termocoppie, impostare il simulatore con compensazione giunto freddo esterno

Per ricalibrare l'apparato, seguire la seguente procedura:

1. Accendere il dispositivo in condizione di INIT
2. Collegare un calibratore ai morsetti relativi all'ingresso #0.
3. Impostare il tipo di ingresso da calibrare
4. Impostare sul calibratore il valore minimo del segnale di ingresso 0°C oppure 0 mV.
5. Scrivere nel registro “Test” (40000) il valore 20.
6. Impostare sul calibratore il valore di fondo scala del segnale di ingresso (fare riferimento alla tabella Tipi di Ingresso su data-sheet).
7. Scrivere nel registro “Test” (40000) il valore 30.
8. Ripetere i punti da 2 a 7 per ogni tipo di ingresso da calibrare.