

Capteur de flux SCHMIDT[®]
SS 20.500
Mode d'emploi

Capteur de flux SCHMIDT®

SS 20.500

Tables des matières

1	Information importante	3
2	Domaine d'application	4
3	Instructions de montage.....	5
4	Connexion électrique	21
5	Signalisation.....	24
6	Mise en service	28
7	Consignes relatives au fonctionnement	29
8	Informations relatives à la maintenance	31
9	Caractéristiques techniques.....	34
10	Déclaration CE de conformité	35

Impressum :

Copyright 2010 **SCHMIDT Technology**

Tous droits réservés

Edition : 523375.03

Sous réserve de modifications

1 Information importante

Le mode d'emploi contient des informations nécessaires à une mise en service rapide et à un fonctionnement sûr des **Capteurs de flux SCHMIDT®** :

- Avant la mise en service de l'appareil, il convient de lire entièrement le présent mode d'emploi et de respecter soigneusement ses consignes.
- Aucune prétention à la responsabilité du fabricant ne pourra être invoquée en cas de dommages consécutifs à la non-observation ou au non-respect du mode d'emploi.
- Toute intervention sur l'appareil – à part les opérations correspondant à l'utilisation conforme et décrites dans le présent mode d'emploi – entraîne une déchéance de la garantie et l'exclusion de la responsabilité.
- L'appareil est exclusivement destiné à l'application décrite ci-dessous (voir chapitre 2). En particulier, une mise en œuvre de l'appareil pour la protection directe ou indirecte de personnes n'est pas prévue.
- **SCHMIDT Technology** n'assure aucune garantie concernant la qualification de l'appareil pour quelque utilisation déterminée et n'endosse aucune responsabilité pour des dommages fortuits ou consécutifs en rapport avec la livraison, la capacité productive ou l'utilisation de cet appareil.

Symboles utilisés

La signification des symboles utilisés est expliquée ci-dessous.



Dangers et consignes de sécurité - à lire impérativement !

Un non-respect peut entraîner des dommages pour les personnes ou entraver le fonctionnement de l'appareil.

Consigne générale

Toutes les dimensions sont indiquées en mm.

2 Domaine d'application

Le **Capteur de flux SCHMIDT® SS 20.500** est conçu pour la mesure stationnaire de la vitesse de flux et de la température de l'air et des gaz à pressions de service atteignant 10 bars.

Le capteur est basé sur le principe de mesure de l'anémomètre thermique et mesure, comme vitesse de flux, le débit massique du fluide de mesure qui est présenté de manière linéaire comme vitesse normale w_N , par rapport aux conditions normales de 1013,25 hPa et 20 °C. Le signal de sortie qui en résulte est ainsi indépendant de la pression et de la température du fluide de mesure.

Le capteur a, en raison du design unique et breveté de la tête du capteur, des caractéristiques particulières telles que :

- Mesure omnidirectionnelle
- Haute sensibilité (seuil de mesure inférieur : 0,06 m/s)
- Plage de mesure très dynamique (plage de mesure maximale : 35 m/s)
- Sans contre-dépouille
- Stérilisation avec du peroxyde d'hydrogène, des alcools etc.
- Tolérance à l'encrassement élevée
- Haute résistance chimique aux fluides¹

En raison des ses caractéristiques, le capteur est prédestiné par exemple :

- à une utilisation dans une salle blanche
 - au contrôle du flux laminaire
 - à la surveillance du débit excessif
- à une utilisation dans un canal ou puits d'écoulement
 - pour l'air sortant des sorbonnes de laboratoire ou des processus industriels
 - à la surveillance de l'air de refroidissement
 - à une utilisation dans des installations de conditionnement d'air
- à une utilisation dans un espace libre
 - à la surveillance des courants d'air

¹ Avec un revêtement optionnel

3 Instructions de montage

Maniement général

Le **Capteur de flux SS 20.500** est un instrument de précision doté d'une haute sensibilité de mesure qui ne peut être atteinte que grâce au design bien structuré de la sonde de mesure (voir figure 3-1). C'est la raison pour laquelle les effets mécaniques sur la pointe de la sonde doivent être évités.

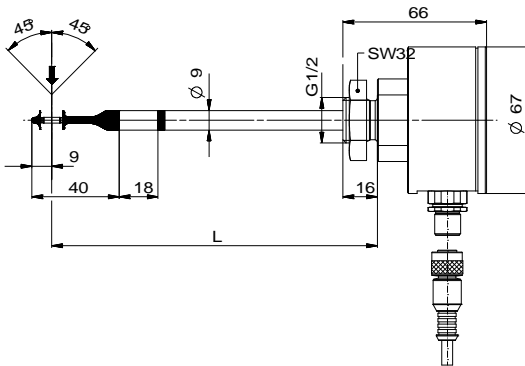


Figure 3-1

Surtout, en introduisant la sonde dans des canaux traversants (par exemple dans un raccord de passage) ou en la retirant de ces canaux, un léger coincement peut endommager la pointe.

C'est pourquoi **SCHMIDT Technology** fournit le capteur avec un capuchon de protection orange placé sur la sonde qui ne doit être enlevé que lors de l'installation finale dans le sens longitudinal. La douille de protection doit être remontée immédiatement lors du démontage du capteur. Le capteur doit en général être utilisé avec beaucoup de soin.



En cas de charges mécaniques, la pointe de la sonde peut subir des dommages irréversibles.

Lors du montage, laisser le capuchon de protection aussi longtemps que possible sur la pointe et utiliser le capteur avec soin.

Systèmes à surpression

Le **SS 20.500** est spécifié pour une pression de service maximale de 10 bar. Si le fluide de mesure est sous surpression lors du fonctionnement, il faut veiller à ce :

- qu'il n'y ait aucune surpression dans le système lors du montage.
- que seuls les accessoires de montage appropriés et étanches à la pression soient utilisés.
- que les mesures de protection permettant d'éviter que le capteur soit catapulté de manière inopinée à cause de la surpression soient prises.



Le montage et le démontage du capteur dans des tubes ne doivent être effectués que si le système **n'est pas sous pression**.

Les raccords de passage de **SCHMIDT** disponibles pour des applications de surpression (voir sous-chapitre «Accessoires») sont livrés avec un kit de sécurité de la pression spécialement prévu à cet effet². S'il s'agit d'autres accessoires ou possibilités de montage, le client doit garantir la protection adéquate.



Lors de mesures avec surpression dans des fluides, les mesures de sécurité appropriées permettant d'éviter que le capteur soit éjecté de manière involontaire doivent être prises.

Caractéristiques du flux

Les perturbations locales du liquide peuvent engendrer des mesures faussées. C'est pourquoi les conditions de montage doivent permettre de garantir que le flux de gaz soit acheminé vers la sonde de mesure de manière laminaire, donc de manière suffisamment calme et à faible turbulence. Les mesures adéquates dépendent des caractéristiques du système (tube, boîte de débit, air libre etc.) et sont expliquées dans les sous-chapitres suivants pour les différents scénarios de montage.



Pour effectuer des mesures correctes, un flux laminaire, le plus possible, à faible turbulence doit être disponible.

L'élément de détection du **SS 20.500** est constitué de deux éléments de base (voir figure 3-1) :

² Font partie de la livraison

- L'élément de mesure chauffé dans la pointe de la sonde :

La pointe de mesure ressemblant à un haltère permet une mesure omnidirectionnelle du flux verticalement par rapport à l'axe longitudinal de la sonde. En outre, les disques qui guident le flux permettent une différence de $\pm 45^\circ$ par rapport à la direction de détection idéale (voir figure 3-1), sans influence significative sur le résultat de mesure³.

Le milieu de l'élément de tête en haltère auquel l'indication de longueur (L) de la sonde se réfère, représente le point de mesure réel du flux et doit être placé le plus favorablement possible dans le flux, par ex. au milieu du tube (voir figure 3-5).



Placer toujours le segment de tête en haltère à la position favorable à la mesure du flux.

- La douille de mesure pour la détection de la température du fluide :

La douille doit être positionnée directement dans le champ d'écoulement (voir figure 3-2) afin de détecter immédiatement les variations de la température du fluide.

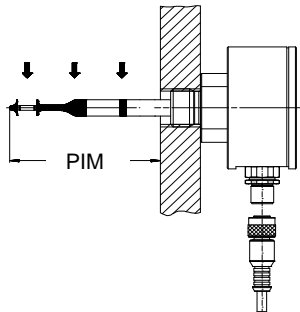


Figure 3-2

La profondeur d'immersion minimale PIM de la sonde nécessaire à cet effet est de 58 mm. La douille ne doit, en aucun cas, toucher le support de montage, la paroi ou autres éléments similaires, sinon, cela peut fausser la mesure du flux et de la température.



La douille de mesure de température doit être positionnée directement dans le flux principal.

³ Différence de $\pm 1\%$ par rapport à la valeur de mesure

Montage dans tubes avec section circulaire

Le montage dans un tube permettant de guider le flux s'effectue à l'aide d'un raccord de passage (détails, voir sous-chapitre «*Montage avec raccord de passage*»).

Le montage du capteur doit être effectué à un endroit avec un trajet d'écoulement laminaire (sans perturbations) afin de garantir des résultats de mesure corrects. La méthode la plus simple consiste à obtenir un tronçon suffisamment long avant et après le capteur (tronçon d'entrée et tronçon de sortie) qui est absolument droit et ne présente pas d'emplacements pouvant générer des perturbations (tels que des bords, des soudures, des courbures etc.; voir dessin de montage, figure 3-3). Il convient également de prêter attention à la configuration du tronçon de sortie étant donné que des emplacements pouvant générer des perturbations entraînent aussi des turbulences dans le sens inverse de l'écoulement.



Figure 3-3

- L Longueur de l'ensemble du tronçon de mesure
- L1 Longueur du tronçon d'entrée
- L2 Longueur du tronçon de sortie
- D Diamètre intérieur du tronçon de mesure

La longueur absolue du tronçon respectif est, d'une part, déterminée par le diamètre intérieur du tube puisque l'effet de stabilisation du flux dépend directement du rapport d'aspect de la longueur du tronçon par rapport au diamètre. C'est pourquoi les tronçons de stabilisation nécessaires sont également indiqués en multiples du diamètre de tube D . En outre, le degré de création de la turbulence par l'obstacle correspondant joue un grand rôle. Un coude légèrement courbé dévie l'air avec une perturbation relativement faible alors qu'une vanne provoque, avec une modification brutale de la section d'écoulement, des turbulences massives qui nécessitent un tronçon de stabilisation relativement long. Le tableau 1 indique les tronçons de stabilisation nécessaires (par rapport au diamètre intérieur de tube D) pour différentes causes de perturbations.

Obstacle à l'écoulement avant le tronçon de mesure	Longueur minimale du tronçon d'entrée (L1)	Longueur minimale du tronçon de sortie (L2)
Courbure minime (<90°)	10 x D	5 x D
Réduction (le tube se rétrécit en direction du tronçon de mesure)	15 x D	5 x D
Elargissement (le tube s'élargit en direction du tronçon de mesure)	15 x D	5 x D
Coude de 90° ou raccord en T	15 x D	5 x D
2 coudes de 90° sur un niveau (bidimensionnel)	20 x D	5 x D
2 coudes de 90° avec changement de direction tridimensionnel	35 x D	5 x D
Vanne d'arrêt	45 x D	5 x D

Tableau 1

Les valeurs indiquées sont les *valeurs minimales* requises. Si les tronçons de stabilisation indiqués ne peuvent pas être respectés, on doit s'attendre à des différences élevées des résultats de mesure ou des mesures supplémentaires doivent être prises, par exemple l'utilisation de redresseurs de flux⁴.

Un profil de vitesse presque parabolique se forme pour cette section de tube dans les conditions laminaires, la vitesse de flux sur les parois du tube reste toutefois pratiquement nulle et atteint, au milieu du tube, sur le point de mesure optimal, son maximum w_N . Cette grandeur mesurée peut être convertie en une vitesse \overline{w}_N moyenne, constante pour cette section de tube à l'aide d'un facteur de correction, appelé facteur de profil PF. Le facteur de profil dépend du diamètre de tube⁵ et est mentionné dans le tableau 3.

Ainsi, on peut, à partir de la vitesse de flux normale mesurée dans un tube, effectuer un calcul avec le diamètre intérieur connu du débit volumique du fluide :

$$A = \frac{\pi}{4} \cdot D^2$$

$$\overline{w}_N = PF \cdot w_N$$

$$\dot{V}_N = \overline{w}_N \cdot A \cdot EF$$

D	Diamètre intérieur du tube équivalent [m]
A	Section du tube [m ²]
w_N	Vitesse d'écoulement dans le centre du tube [m/s]
\overline{w}_N	Vitesse d'écoulement moyenne dans le tube [m/s]
PF	Facteur de profil (pour tubes à section circulaire)
EF	Facteur d'unité (conversion en unités non SI)
\dot{V}_N	Débit volumique normal [m ³ /s]

⁴ Par exemple un corps alvéolaire en plastique ou en céramique.

⁵ Résistance intérieure de l'air et le verrouillage par le capteur sont possible ici.

Le facteur d'unité EF sert ici à la conversion en unités de mesure non SI comme par exemple l/min (voir tableau 2).

		Unité de mesure diamètre		
		m	cm	mm
Unité de mesure débit volumique	EF			
	m ³ /s	1	1,0E-04	1,0E-06
	m ³ /min	60	6,0E-03	6,0E-05
	m ³ /h	3600	3,6E-01	3,6E-03
	l/s	1000	1,0E-01	1,0E-03
	l/min	6,0E+04	6	0,06
l/h	3,6E+06	360	3,6	

Tableau 2

PF	Tube-Ø		Plage de mesure du débit volumique en [m ³ /h]				
	intérieur [mm]	extérieur [mm]	Pour la plage de mesure du capteur				
			1 m/s	2,5 m/s	10 m/s	20 m/s	35 m/s
0,710	70,3	76,1	10	25	99	198	347
0,710	76,1	82,5	12	29	116	233	407
0,720	82,5	88,9	14	35	139	277	485
0,740	100,8	108,0	21	53	213	425	744
0,750	107,1	114,3	24	61	243	486	851
0,760	125,0	133,0	34	84	336	672	1.175
0,775	131,7	139,7	38	95	380	760	1.330
0,795	150,0	159,0	51	126	506	1.012	1.770
0,810	159,3	168,3	58	145	581	1.162	2.034
0,820	182,5	193,7	77	193	772	1.544	2.703
0,840	206,5	219,1	101	253	1.013	2.026	3.545
0,840	260,4	273,0	161	403	1.610	3.221	5.637
0,845	309,7	323,9	229	573	2.292	4.583	8.020
0,845	339,6	355,6	276	689	2.755	5.511	9.644
0,850	388,8	406,4	363	908	3.633	7.266	12.715
0,850	437,0	457,0	459	1.147	4.590	9.179	16.064
0,850	486,0	508,0	568	1.419	5.677	11.353	19.868
0,850	534,0	559,0	685	1.713	6.853	13.706	23.986
0,850	585,0	610,0	822	2.056	8.225	16.450	28.787
0,850	631,6	660,0	959	2.397	9.587	19.175	33.555

Tableau 3

Montage sur la paroi

Pour la fixation du capteur sur ou par une paroi (droite), il existe trois possibilités fondamentales :

- Filetage à vis du boîtier du capteur :

Le boîtier dispose d'un filetage G $\frac{1}{2}$ de 16 mm de longueur pour le montage direct sur ou par la paroi séparant du fluide. L'avantage réside dans le montage simple sans accessoires particuliers, la profondeur d'immersion est toutefois définie par la longueur de la sonde.

Détails concernant les étapes du montage, voir sous-chapitre «*Montage direct*».

- Bride de montage des accessoires SCHMIDT :

SCHMIDT Technology propose une version facile à fixer pour des applications sans séparation stricte du fluide.

Détails concernant les étapes du montage, voir sous-chapitre «*Montage avec Bride de montage simple*».

- Raccords de passage des accessoires SCHMIDT :

SCHMIDT Technology propose quatre raccords de passage différents qui sont prévus en premier lieu pour le montage sur des tubes. Ils conviennent également au montage sur une paroi si la stabilité mécanique est exigée ou si le fluide de mesure est sous surpression.

Détails concernant les étapes du montage, voir sous-chapitre «*Montage avec raccord de passage*».

Pour la plupart des applications, il s'agit de la paroi d'une pièce ou d'un puits avec une section rectangulaire, traversée. On peut distinguer ici deux cas à l'aide des rapports de flux :

- Champ d'écoulement presque uniforme

Les dimensions latérales du système d'écoulement sont environ égales à la longueur de celui-ci dans la direction d'écoulement et la vitesse de flux est petite de sorte qu'un profil de vitesse laminaire et trapézoïdal⁶ du flux est formé. La largeur de la zone du gradient d'écoulement sur la paroi est négligemment petite par rapport à la largeur du puits de sorte qu'on peut prévoir une vitesse de flux constante sur toute la section du puits. Le capteur doit ici être monté de sorte que la tête du capteur, suffisamment éloignée de la paroi, ef-

⁶ Dans la plus grande partie de la section de pièce, un champ d'écoulement uniforme prédomine.

fectue des mesures dans la zone avec un champ d'écoulement constant.

Les applications typiques sont :

- Boîte de débit
- Salle blanche
- Profil d'écoulement presque parabolique

La longueur du système par rapport à la section est grande et la vitesse de flux est si élevée que les rapports se manifestent comme dans un tube circulaire, cela signifie que les mêmes exigences concernant les conditions de montage sont également valables ici.

En raison de la situation similaire à celle qui prévaut dans un tube⁷, le débit volumique peut être calculé de la même manière que dans un puits rectangulaire en comparant le diamètre hydraulique des deux formes de section. Il en résulte ainsi, pour un rectangle selon la figure 3-4, un «diamètre»⁸ D_{Rk} équivalent à celui du tube de:

$$D_{Rk} = \frac{2 \cdot b \cdot h}{b + h}$$

b: Largeur canal rectangulaire
h: Hauteur canal rectangulaire

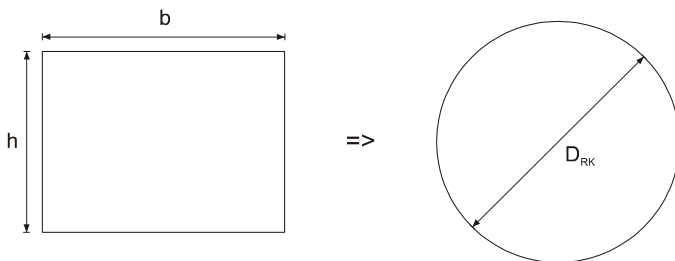


Figure 3-4

Le débit volumique dans un puits est ainsi calculé :

$$A_{Rk} = \frac{\pi}{4} \cdot D_{Rk}^2 = \frac{\pi}{4} \cdot \frac{2 \cdot b \cdot h}{b + h} = \frac{\pi \cdot b \cdot h}{2 \cdot (b + h)}$$

$$\bar{w}_N = PF \cdot w_N$$

$$\dot{V}_N = \bar{w}_N \cdot A_{Rk} \cdot EF$$

⁷ Les facteurs de profil pour les deux formes de section sont identiques.

⁸ Ce n'est pas le diamètre hydraulique du rectangle.

b	Largeur du puits rectangulaire [m]
h	Hauteur du puits rectangulaire [m]
D_{RK}	Diamètre intérieur du tube équivalent [m]
A_{RK}	Section du tube équivalent [m ²]
w_N	Vitesse d'écoulement dans le centre du tube [m/s]
\bar{w}_N	Vitesse d'écoulement moyenne dans le tube [m/s]
PF	Facteur de profil (pour puits avec section rectangulaire)
EF	Facteur d'unité (conversion en unité non SI)
\dot{V}_N	Débit volumique normal [m ³ /s]

Les applications typiques sont :

- Puits d'aération
- Canal d'évacuation d'air

Montage direct dans le trou d'un mur sans filetage

Ce montage ne convient pas à des applications étanches à la pression et nécessite un accès des deux côtés pour le maniement.

- Faire un trou de 13 ... 14 mm diamètre dans le mur.
- Insérer la sonde de mesure avec la douille montée avec précaution dans le trou jusqu'à ce que le bloc de montage du boîtier touche le mur.
- Serrer l'écrou de fixation livré côté fluide, tourner le capteur dans la position souhaitée et serrer l'écrou de fixation (SW27), tout en maintenant le boîtier contre le bloc de montage avec SW30.
- Ensuite, retirer le capuchon de protection de la pointe du capteur.

Montage direct dans le trou d'un mur avec filetage

Le filetage du boîtier est vissé directement dans un trou fileté (G½) du mur (voir figure 3-2).

Cette méthode est, si on tient compte des mesures nécessaires, adaptée à des applications avec une pression élevée.



Lors des mesures dans des fluides avec surpression, mettre le système hors pression, étancher le filetage (par exemple avec une bande téflon) et prendre les mesures de protection permettant d'éviter que le capteur soit éjecté.

Selon qu'on utilise l'écrou de fixation livré pour bloquer au moyen d'un contre-écrou ou pas, la position de rotation peut être réglée :

Montage sans contre-écrou :

- Insérer la sonde de mesure avec la douille montée⁹ avec précaution dans le trou jusqu'à ce que le bloc de montage du boîtier touche le mur.
- Visser le filetage du boîtier jusqu'à ce que le bloc de montage touche le mur.
- Serrer à l'aide de la clé (SW30) sur le bloc de montage.
- Ensuite, retirer le capuchon de protection⁹.

Le mur doit être si épais que le filetage du boîtier ne sorte pas côté fluide afin d'éviter des turbulences. La profondeur d'immersion est déterminée par la longueur de la sonde, la position de rotation du capteur ne peut pas être corrigée (voir figure 3-2).

Montage avec contre-écrou :

- Dans la mesure du possible, visser l'écrou de fixation livré sur filetage du boîtier.
- Insérer avec précaution la sonde de mesure avec le capuchon de protection monté⁹ dans le trou et visser le filetage du boîtier comme vous le souhaitez (min. 3 tours).
- Tourner le boîtier du capteur dans la position souhaitée, le tenir contre le bloc de montage avec la clé (SW30) et bloquer au moyen d'un contre-écrou.
- Ensuite, retirer le capuchon de protection⁹.

⁹ Si le capuchon de protection peut être enlevé côté fluide; sinon, le retirer avant le montage.

La profondeur d'immersion est, jusqu'à un jeu opposé de quelques millimètres, par la longueur de la sonde, la position de rotation du capteur est réglable.

Montage direct dans un tube

Lors du montage dans un tube, un manchon avec un taraudage (G $\frac{1}{2}$) adapté dont la longueur permet de faire varier un peu la profondeur d'immersion de la sonde de mesure, est soudé de manière typique (voir figure 3-5).

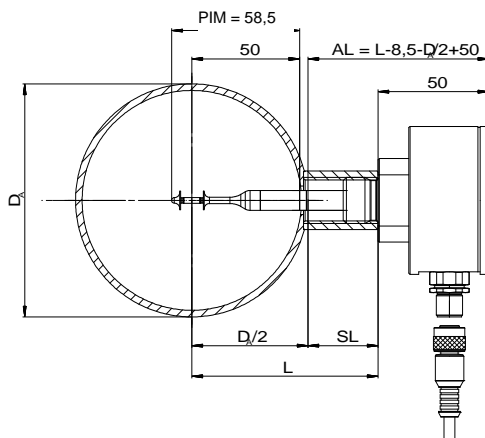


Figure 3-5

- L Longueur de la sonde [mm]
- SL Longueur manchon à souder [mm]
- AL Longueur sortie [mm]
- D_A Diamètre extérieur tube [mm]
- PIM Profondeur d'immersion minimale [mm]

Cette méthode est, si on tient compte des mesures de sécurité nécessaires, adaptée à des applications avec une pression élevée.



Lors des mesures dans des fluides avec surpression, mettre le système hors pression, étancher le filetage (par exemple avec une bande téflon) et prendre les mesures de protection permettant d'éviter que le capteur soit éjecté.

Un autre montage s'effectue conformément aux sous-chapitres précédents «*Montage direct dans une paroi avec filetage*».

Montage avec raccord de passage

SCHMIDT Technology vous propose quatre raccords de passage (abrégé: DG) qui se distinguent selon le matériau (en version en laiton ou en acier inoxydable) et selon l'étanchéité à la pression (en version atmosphérique ou 10 bars; détails, voir sous-chapitre «Accessoires»).

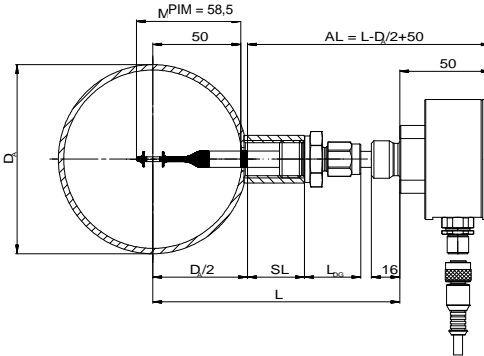


Figure 3-6

L	Longueur de la sonde [mm]
SL	Longueur manchon à souder [mm]
AL	Longueur sortie [mm]
D_A	Diamètre extérieur tube [mm]
PIM	Profondeur d'immersion minimale [mm]
L_{DG}	Longueur raccord de passage [mm]

Les raccords de passage sont montés avec un filetage $G\frac{1}{2}$. De manière typique, un manchon est pour cela soudé comme manchon de raccordement sur le trou de la paroi du système permettant de guider le fluide. Pour la plupart des applications, il s'agit de tubes¹⁰ permettant d'expliquer le montage ci-dessus (voir figure 3-6).

Remarque :

- Les passages dans la description suivante qui sont positionnés avec le symbole de flèche ci-contre décrivent les opérations complémentaires pour un montage étanche à la pression.



Lors des mesures dans des fluides avec surpression, mettre le système hors pression et monter le kit de sécurité de la pression.

¹⁰ Optimaux pour des surfaces d'application courbées; mais conviennent également pour des surfaces droites.

- Faire un trou de montage dans la paroi du tube.
- Souder le manchon de raccordement avec le taraudage G½ au milieu par le trou de montage sur le tube.

Longueur de manchon recommandée : 15 ... 40 mm

- Visser la pièce fileté du raccord de passage dans le manchon de raccordement (vis à tête à 6 pans avec SW27).
- Envelopper le filetage avec une bande d'étanchéité disponible dans le commerce, par une bande en PTFE.
- Placer l'étrier de retenue de la chaîne de sécurité contre la pression sur le filetage.
- Veiller à ce que l'étrier de la chaîne soit correctement placé et orienté.
- Dévisser l'écrou-raccord du raccord de passage (SW17) de sorte que la sonde de capteur puisse être insérée sans serrage.
- Retirer le capuchon de protection de la tête du capteur, introduire avec précaution la sonde, le plus possible de manière axiale, dans le raccord de passage jusqu'à ce que la douille montée sur la tête en haltère soit dans la position de mesure au milieu du tube.



Eviter impérativement un coincement de la tête de la sonde lors de l'insertion dans le raccord de passage.

- Serrer légèrement avec la main l'écrou-raccord de sorte que le capteur soit un peu fixé.
- Tourner le capteur avec la main et par le boîtier du capteur dans la position souhaitée en respectant la profondeur d'immersion.
- Tenir le capteur et serrer l'écrou-raccord avec un quart de tour à l'aide de la clé à fourche (SW17).
- Réduire la chaîne de sécurité en enlevant les maillons inutiles afin qu'elle soit légèrement tendue après l'avoir accrochée au boîtier. Ensuite, bloquer le cadenas à code.

Montage avec bride de montage simple

Cette bride ne convient pas à des applications étanches à la pression.

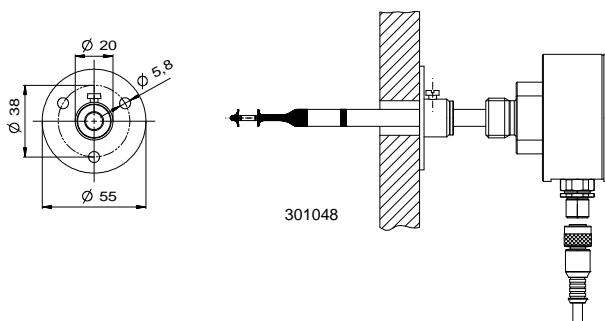


Figure 3-7

- Faire un trou de passage d'un diamètre de 10 ... 12 mm diamètre dans le mur.
- Orienter le schéma des trous pour les vis de fixation à l'aide de la position souhaitée de la vis de serrage.
- Visser la bride de montage.
- Enlever le capuchon de protection et insérer la sonde de capteur avec précaution, le plus possible de manière axiale, dans la bride de montage.
- Régler la profondeur d'immersion de la sonde, orienter le boîtier du capteur et fixer le capteur au moyen de la vis de serrage.

Accessoires

Pour le montage du **Capteur de flux SCHMIDT® SS 20.500**, des accessoires pour les nombreux cas d'applications sont disponibles (voir tableau 4).

Type / n° art.	Dessin	Montage
Câble de raccordement standard avec longueur fixe : 5 m 523 565		<ul style="list-style-type: none"> - Bague filetée, vis à tête à 6 pans - Connecteur enrobé - Matériau : acier inoxydable PUR, PVC
Câble de raccordement standard avec longueur quelconque : x m 523 566		<ul style="list-style-type: none"> - Bague filetée, vis à tête à 6 pans - Matériau : acier inoxydable Polyamide, PUR, PP sans halogène¹¹
Boîte de raccordement Dispositif de verrouillage fileté VA 523 562		<ul style="list-style-type: none"> - Bague filetée, vis à tête à 6 pans - Matériau : acier inoxydable Polyamide, PUR, PP - Raccordement fils : vissé (0,25 mm²)
Manchon ¹² a.) 524916 b.) 524882		<ul style="list-style-type: none"> - Tarudage G$\frac{1}{2}$ - Matériau : a.) acier, noir b.) acier inoxydable 1.4571
Bride de montage 301 048		<ul style="list-style-type: none"> - Sonde d'immersion - Paroi - Fixation avec vis - Matériau : acier, gal. Zn PTFE Utilisation atmosphérique !
Raccord de passage Laiton 517 206		<ul style="list-style-type: none"> - Sonde d'immersion - Tube (typ.), paroi - Visser dans manchon fileté - Matériau : Laiton PTFE, NBR Utilisation atmosphérique !

¹¹ Selon IEC 60754

¹² Doit être soudé.

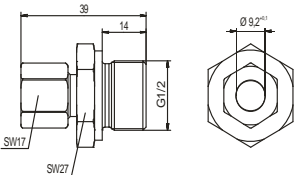
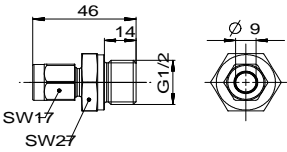
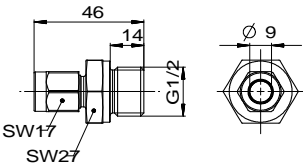
<p>Raccord de pas- sage V4A</p> <p>301082</p>		<ul style="list-style-type: none"> - Sonde d'immersion - Tube (typ.), paroi - Visser dans manchon fileté - Matériau : acier inoxydable 1.4571 PTFE <p>Utilisation atmosphérique !</p>
<p>Raccord de pas- sage Laiton¹³</p> <p>524 891</p>		<ul style="list-style-type: none"> - Sonde d'immersion - Tube (typ.), paroi - Visser dans manchon fileté - Matériau : Laiton PTFE, NBR <p>Etanche à la pression jusqu'à 10 bars !</p>
<p>Raccord de pas- sage Acier inoxydable</p> <p>524919</p>		<ul style="list-style-type: none"> - Sonde d'immersion - Tube (typ.), paroi - Visser dans manchon fileté - Matériau : acier inoxydable 1.4175 PTFE, NBR <p>Etanche à la pression jusqu'à 10 bars !</p>

Tableau 4

Remarques :

- Les câbles de raccordement proposés sont généralement en matériaux résistants aux fluides (bague filetée en acier inoxydable, man-teau et corps de boîtier en PUR).
- Le câble de raccordement avec une longueur fixe n'est pas sans halogène.
- Le câble de raccordement avec une longueur pouvant être sélectionnée (isolation des fils en PP modifié) ainsi que la boîte de rac-cordement sont sans halogène.
- Les différents supports de montage permettent de fixer le capteur grâce au serrage à friction. Cela permet le positionnement en conti-nu du capteur à l'intérieur du support, aussi bien par rapport à la pro-fondeur d'immersion que par rapport à l'orientation axiale du capteur. Par conséquent, le positionnement et l'orientation de la tête du cap-teur dans le champ d'écoulement nécessitent beaucoup de soin et il faut veiller à ce que la vis de fixation soit suffisamment serrée, sur-tout en cas d'applications de surpression.

¹³ Kit de sécurité de la pression inclus.

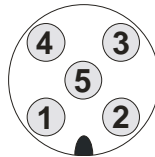
4 Connexion électrique



Lors du montage électrique, il faut veiller à ce qu'aucune tension de service ne soit disponible et qu'une mise en marche involontaire de la tension de service ne soit pas possible.

Le capteur dispose d'un connecteur intégré dans le boîtier avec les données suivantes :

Nombre de broches de raccordement : 5
 Version : mâle
 Blocage câble de raccordement : Filetage M12 (écrou-raccord du câble)
 Type de protection: IP67 (avec câble vissé)
 Modèle : Binder série 713
 Numérotation des broches :



Vue sur les connecteurs du capteur

Figure 4-1

L'affectation des broches du connecteur est indiquée dans le tableau 5 suivante.

Broche	Désignation	Fonction	Couleur du connecteur Câble de raccordement
1	Power	Tension de service : $+U_B$ en mode DC Tension de service : U_{\sim} en mode AC	brun
2	Analogique T_M	Signal de sortie température du fluide	blanc
3	GND	Tension de service : masse en mode DC Tension de service : U_{\sim} en mode AC	bleu
4	Analogique w_N	Signal de sortie vitesse	noir
5	AGND	Masse des sorties analogiques	gris

Tableau 5

Les couleurs des fils indiquées sont valables en cas d'utilisation d'un des câbles de raccordement pouvant être fournis par **SCHMIDT® Technology** (voir sous-chapitre «Accessoires»).

Tension de service

Pour fonctionner correctement, le capteur nécessite une tension continue ou alternative avec une valeur nominale de $24 V_{(eff)}$ et une tolérance admissible de $\pm 20\%$.

Les valeurs divergentes entraînent l'arrêt de la fonction de mesure ou même des défaillances et doivent être évitées. Les conditions de fonctionnement défectueuses sont signalées par l'affichage DEL (voir chapitre 5 *Signalisations*), si le fonctionnement est possible.



N'exploiter le capteur que dans la plage de tension indiquée ($24 V DC / AC \pm 20\%$).

En cas de sous-tension, la fonctionnalité n'est pas garantie. Des surtensions peuvent entraîner des dommages irréversibles.

Le courant de service du capteur (courants de signalisation inclus) est dans le pire des cas¹⁴ inférieur à 150 mA, de manière typique, il est compris entre 50 et 100 mA.

Les indications concernant la tension de service sont valables pour le raccordement au capteur. Les chutes de tension qui sont provoquées par des résistances de puissance doivent être prises en compte par le client.

Câblage sorties analogiques

Les deux sorties analogiques pour le flux et la température sont conçues comme des pilotes high side avec «caractéristique automatique U/I» et disposent d'une protection permanente anti-court-circuit contre les deux rails de tension de service.

- Fonctionnement nominal

La résistance de mesure R_L doit être raccordée entre la sortie de signal correspondante et le potentiel de référence électronique du capteur (voir figure 4-2). AGND doit, en général, être choisie comme potentiel de référence de mesure. Certes, la ligne d'alimentation GND peut également être utilisée comme potentiel de référence mais l'offset de masse peut entraîner en mode de sortie de signal «Tension» des erreurs de mesure importantes.



AGND doit, en général, être choisi comme potentiel de référence.

¹⁴ Les deux sorties de signal 22 mA (valeurs mesurées maximales) et tension de service minimale.

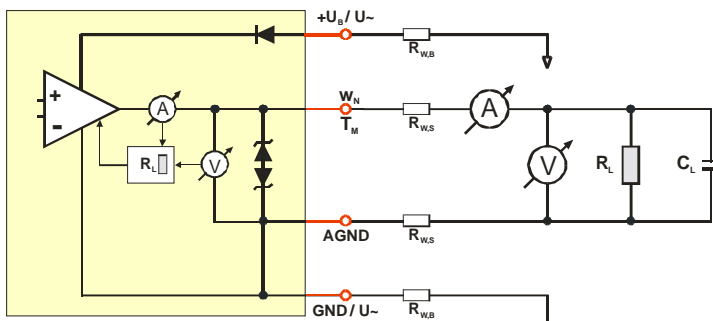


Figure 4-2

En fonction de la valeur de la résistance R_L , l'électronique de signalisation commute automatiquement entre le mode interface de tension (mode : U) et le mode interface de courant (mode : I), c'est ce qui explique la désignation «Auto U/I». Le seuil de commutation est dans un intervalle de 500 à 550 Ω (détails, voir chapitre 5 *Signalisation*). Une faible valeur de résistance en mode de tension entraîne toutefois, en raison du courant de signalisation élevé, d'éventuelles pertes de tension importantes dépassant les résistances de puissance $R_{w,s}$ qui peuvent engendrer des erreurs de mesure.



Pour le mode de tension, une résistance de mesure d'au moins 10 k Ω est recommandée.

La capacité de charge maximale s'élève à 10 nF.

- Mode de court-circuit

En cas de court-circuit contre le rail positif de la tension de service (+ U_B) ou contre les deux rails pendant la durée de la demi-onde positive de la tension alternative de service, la sortie de signal est désactivée. Un courant maximal de 15 mA circule seulement vers AGND par les résistances de mesure internes.

En cas de court-circuit contre le rail négatif (GND) de la tension de service ou contre les deux rails pendant dans l'intervalle de la demi-onde négative en cas de tension alternative, la sortie passe en mode de courant (R_L est calculée 0 Ω) et fournit le courant de signal souhaité.

Si la sortie de signal est reliée au moyen d'une résistance à + U_B ou en cas de tension alternative à l'un des deux rails, la valeur R_L n'est plus calculée correctement et cela donne des valeurs mesures erronées ou provoque une commutation périodique des modes de signalisation avec la fréquence de tension alternative.

5 Signalisation

Diodes électroluminescente (DEL)

Le Capteur de flux SCHMIDT® SS 20.500 dispose de quatre diodes lumineuses tricolores¹⁵ (voir figure 5-1) qui indiquent de manière quantitative la vitesse de flux en mode de fonctionnement correct ou la cause en cas de problèmes (voir tableau 6).

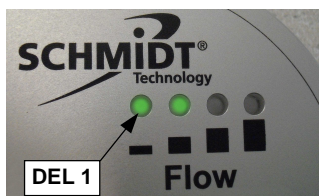


Figure 5-1

N°	Etat	DEL 1	DEL 2	DEL 3	DEL 4
1	Opérationnel & flux < 5%				
2	Flux > 5%				
3	Flux > 20%				
4	Flux > 50%				
5	Flux > 80%				
6	Flux > 100% = dépassement de capacité				
7	Elément de détection défectueux				
8	Tension de service trop moins				
9	Tension de service trop plus				
10	Température électronique trop basse				
11	Température électronique trop élevée				
12	Température du fluide trop faible				
13	Température du fluide trop élevée				

Tableau 6



Le voyant n'est pas allumé



Le voyant est allumé : orange



Le voyant est allumé : vert



Le voyant clignote¹⁶: rouge

¹⁵ Elément de construction avec deux diodes pouvant être commandées séparément (rouge et verte) qui peuvent ensemble créer la couleur mixte orange.

¹⁶ env. 1 Hz

Sorties analogiques

- Commute automatiquement Auto-U/I

Intervalle valeur de résistance R_L	Mode de signalisation	Plage de signalisation
≤ 500 (550) Ω	Courant (I)	4 ... 20 mA
> 500 (550) Ω	Tension (U)	0 ... 10 V

Une hystérésis d'environ 50 Ω garanti un régime transitoire stable qui est représenté dans la figure 5-2 ci-dessous.

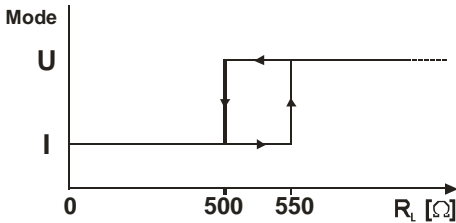


Figure 5-2

En fonction du signal de sortie réglé, la définition du point de commutation du mode peut être soumise à une précision réduite. C'est pourquoi, il est recommandé de choisir la résistance de manière à permettre une détection fiable ($< 300 \Omega$ pour mode courant et $> 1 \text{ k}\Omega$ mode de tension).

Afin de détecter un éventuel changement de charge en cas de vrai signal zéro (mode de tension) l'électronique crée des impulsions de contrôle qui correspondent à une valeur effective d'environ 1 mV. Les appareils de mesure modernes peuvent toutefois, en mode de mesure en tension continue, déclencher éventuellement une telle impulsion et afficher des valeurs mesurées à court terme jusqu'à 20 mV. Dans ce cas, il est recommandé d'installer avant l'entrée de mesure un filtre RC avec une constante de temps de 20 ... 100 ms.

- Signalisation d'erreurs

En mode de courant, l'interface fournit 2 mA¹⁷.

En mode de tension, la sortie est sur 0 V.

- Représentation de la plage de mesure

La plage de mesure de la valeur mesurée correspondante est représentée de manière linéaire sur la plage de signalisation de la sortie analogique correspondante, spécifique au mode.

¹⁷ Selon la spécification NAMUR.

En cas de mesure du flux, la plage de mesure va de flux zéro à la fin de la plage $w_{N,max}$ pouvant être sélectionnée (voir tableau 7).

Mode de tension (U)	Mode de courant (I)
$w_N = \frac{w_{N,max}}{10V} \cdot U_{Out,wN}$	$w_N = \frac{w_{N,max}}{16mA} \cdot (I_{Out,wN} - 4mA)$

Tableau 7 Règle d'application pour la mesure du flux

La plage de mesure de la température du fluide est entre -40 et +85 °C (voir tableau 8).

Mode de tension (U)	Mode de courant (I)
$T_M = \left(\frac{125}{10V} \cdot U_{Out,TM} - 40 \right) ^\circ C$	$T_M = \left[\frac{125}{16mA} \cdot (I_{Out,TM} - 4mA) - 40 \right] ^\circ C$

Tableau 8 Règle d'application pour la mesure de la température du fluide

Consigne concernant la mise en service :

La sortie de la température donne en général environ 5 V ou 12 mA puisque la température ambiante prédominante de manière typique d'environ 20 °C correspond à peu près à la moitié de la plage de mesure.

- Dépassement de la plage de mesure en cas de flux

Les valeurs mesurées dépassant $w_{N,max}$ sont affichées de manière linéaire jusqu'à 110 % de la plage de signalisation (cela correspond à 11 V ou 21,6 mA au maximum, voir graphiques dans le tableau 7). Le signal de sortie reste constant pour les valeurs encore plus élevées de w_N .

Une signalisation des erreurs n'a pas lieu puisqu'un endommagement du capteur est improbable.

- Température du fluide en dehors de la spécification

Un fonctionnement en dehors des limites définies peut endommager la sonde de mesure et est, pour cette raison, considéré comme une erreur critique. Cela conduit, en fonction de la limite de température au comportement suivant (voir également graphiques dans le tableau 8).

- Température du fluide inférieure à -40 °C

La sortie analogique pour T_M signale une erreur (0 V ou 2 mA)¹⁸. La fonction de mesure pour la vitesse de flux est désactivée, sa sortie analogique signale également une erreur (0 V ou 2 mA).

- Température du fluide supérieure à +85 °C

Jusqu'à une température 90 °C, T_M est encore affichée de manière linéaire (cela correspond 10,4 V ou 20,6 mA) afin de permettre par exemple une oscillation d'une régulation du chauffage. La vitesse de flux est également mesurée et affichée.

Au delà de cette limite critique¹⁹, la mesure du flux est désactivée pour w_N et la sortie analogique signale une erreur (0 V ou 2 mA). La sortie de signal pour T_M différente de la signalisation normale des erreurs passe directement aux valeurs maximales de 11 V à 22 mA.

Cela permet d'éviter un couplage catastrophique d'un dispositif de régulation du chauffage mesurant éventuellement avec le capteur de température du fluide. La signalisation standard de 0 V (évtl. également 2 mA) pourrait être interprétée comme une température très élevée du fluide et entraîner ainsi un chauffage supplémentaire.

¹⁸ L'hystérésis de commutation pour le seuil décisif est d'environ 2 K.

¹⁹ à cela s'ajoute encore une hystérésis de commutation de 2 K.

6 Mise en service

Avant d'alimenter le **Capteur de flux SS 20.500 SCHMIDT®** en tension, les contrôles suivants doivent être effectués :

- Montage mécanique :
 - Profondeur d'immersion de la sonde de capteur et orientation du boîtier.
 - Serrage de vis de fixation ou de l'écrou-raccord.
 - Installation du dispositif de sécurité de la pression.



En cas de mesures dans des fluides avec surpression, vérifier que la vis de fixation est bien serrée et que le dispositif de sécurité de la pression est installé.

- Câble de raccordement :
 - Raccordement correct dans le champ (armoire de commande ou autre élément similaire).
 - Etanchéité entre le connecteur du capteur et le câble de raccordement (joint plat dans la douille de câble disponible et correctement inséré).
 - Le serrage correct de l'écrou-raccord du connecteur du câble de raccordement au boîtier du capteur.

Après la mise en marche de la tension de service, le capteur signale l'initialisation en commutant en même temps toutes les quatre DEL pendant une seconde de manière séquentielle sur les couleurs rouge, orange et vert.

Si le capteur a découvert un problème lors de l'initialisation, il le signale après l'initialisation conformément au tableau 6. Le tableau 9 donne un aperçu plus détaillé des causes des pannes et des possibilités d'y remédier.

Si le fonctionnement est correct, le capteur se met en mode de mesure après l'initialisation. L'affichage de la vitesse de flux (aussi bien les DEL que la sortie analogique) indique pendant un court laps de temps un maximum et passe au bout de 10 s à une valeur approximative mesurée. Les valeurs mesurées correctes sont à attendre après 30 s si la sonde de capteur était déjà à la température du fluide. Sinon, ce temps se prolonge jusqu'à ce que la sonde soit à la température du fluide.

7 Consignes relatives au fonctionnement

Condition environnante température

Le **Capteur de flux SS 20.500 SCHMIDT®** surveille aussi bien la température du fluide que la température de service de l'électronique. Dès que l'une des plages de service spécifiées est quittée, le capteur arrête en fonction de la situation l'une ou les deux fonctions de mesure liées au fluide et signale en conséquence une erreur. Dès que les conditions de fonctionnement normal sont rétablies, le capteur se met à nouveau en mode de mesure.

Un dépassement à court terme des valeurs limites de sécurité peut même entraîner un endommagement permanent du capteur et doit être impérativement évité. Si les valeurs limites ne sont pas atteintes, cela est par contre moins critique mais entraîne toutefois une fragilité accrue des composants sensibles comme par exemple de la pointe du capteur ou du câble de raccordement.



Les dépassements à court terme des températures de service peuvent même engendrer des dommages irréversibles.

Condition environnante de la pression

Le **Capteur de flux SS 20.500 SCHMIDT®** points dans le voisinage du zéro coule une petite dépendance résiduelle de la surpression p_{sp} du milieu à w_N . Proportionnelle à l'augmentation de la pression le capteur montre au $w_N = 0$ m / s un nombre croissant de lecture $w_{N,capteur,0}(p_{sp}) > 0$ m / s. Mais avec l'augmentation de la vitesse d'écoulement w_N l'erreur diminue rapidement et devient à $w_{N,capteur,c}(p_{sp})$ à zéro, d'ici, le capteur mesure de nouveau correctement (voir tableau 9).

Le reste de la pression peut être calculé:

$$w_{N,capteur,0} [m / s] = 0,04 \cdot p_{sp} [bar]$$

$$w_{N,capteur,c} [m / s] = 2 \cdot w_{N,capteur,0}$$

P_{sp} [bar]	Capteur $w_{N,capteur}$ [m/s]							
	@ w_N [m/s]							
	0,0	0,1	0,2	0,3	0,4	0,6	0,8	1,0
0	0,00	0,00	0,20	0,30	0,40	0,60	0,8	1,0
2	0,08	0,09	0,20	0,30	0,40	0,60	0,8	1,0
4	0,16	0,18	0,26	0,31	0,40	0,60	0,8	1,0
6	0,24	0,26	0,34	0,39	0,44	0,60	0,8	1,0
8	0,32	0,35	0,42	0,47	0,52	0,62	0,8	1,0
10	0,40	0,44	0,50	0,55	0,60	0,70	0,8	1,0

Tableau 9

Condition environnante du fluide

Le **Capteur de flux SS 20.500 SCHMIDT®** convient particulièrement aux gaz non propres qui contiennent la poussière, des particules non abrasives ou substances gazeuses comme des vapeurs, huiles ou également des composants chimiques agressifs.

La sonde sans revêtement est résistante aux substances gazeuses, chimiques non agressives. Les dépôts qui se détachent ou d'autres encrassements doivent être détectés grâce à une inspection régulière et enlevés au moyen d'un nettoyage puisque ils peuvent fausser la mesure (voir chapitre 8 *Informations d'entretien*).



Des encrassements ou autres dépôts sur la sonde de mesure faussent les mesures.

C'est pourquoi on doit vérifier régulièrement si le capteur est encrassé et le nettoyer si nécessaire.

La sonde à revêtement dispose d'une résistance chimique particulièrement élevée aux solvants organiques, acides et solutions alcalines à l'état liquide ou gazeux, par exemple :

Acétone, acétate d'éthyle, méthyléthylcétone, perchloroéthylène, Xylène, alcools, ammoniacque, essence, huile moteur (50 °C), huile de coupe (50 °C), hydroxyde de sodium, acide acétique, acide chlorhydrique, acide sulfurique.

L'aptitude des produits chimiques susmentionnés ou également des autres produits chimiques doit être contrôlée au cas par cas en raison des différentes conditions environnantes.

Les composants de condensation liquides dans les gaz ou une immersion dans un liquide n'endommagent pas la sonde de mesure (si aucune détérioration due à la corrosion à d'autres causes similaires ne se produit). La capacité de chaleur trop élevée du liquide fausse toutefois gravement le résultat de mesure (par exemple l'indicateur de flux atteint la butée de fin de course lors de l'immersion dans l'eau), mais après séchage de la pointe du capteur la fonction de mesure normale est rétablie.



Le liquide de condensation en contact avec la sonde de mesure provoque des différences de mesures graves.

Après séchage, la fonction de mesure correcte est rétablie.

Stérilisation

Le capteur sans revêtement et le capteur à revêtement peuvent être stérilisés lors du fonctionnement.

Les alcools (qui sèchent sans traces) et le peroxyde d'hydrogène sont les produits de désinfection contrôlés et autorisés.

Vous devez vous-même contrôler les autres produits de désinfection si nécessaire.

8 Informations relatives à la maintenance

Entretien

De forts encrassements de la tête du capteur peuvent fausser la valeur mesurée. C'est pourquoi on doit vérifier régulièrement si la tête du capteur est encrassée. Si des encrassements sont constatés, le capteur peut être nettoyé comme décrit ci-dessous.

Nettoyage de la tête du capteur

En cas de dépôt de poussières / encrassement, il est possible de nettoyer la tête du capteur en l'agitant avec précaution dans de l'eau chaude à laquelle un liquide pour la vaisselle ou un autre produit de nettoyage autorisé (par ex. alcool) a été ajouté. Les entartrages ou dépôts résistants peuvent d'abord être amollis en trempant la tête du capteur pendant un long moment et être enlevés à l'aide d'un pinceau doux. Il faut toutefois éviter d'exercer des forces élevées sur la pointe sensible de la sonde.









La tête du capteur est un système de mesure sensible.

Un grand soin est exigé lors des nettoyages à la main.

Avant une nouvelle remise en service, il convient d'attendre jusqu'à ce que la tête du capteur soit entièrement sèche.

Éliminer les défauts

Des erreurs possibles (images) sont indiquées dans le tableau ci-dessous. Pour cela, la manière d'identifier les erreurs est décrite. Par ailleurs, une liste des causes possibles et des mesures à prendre pour éliminer ces erreurs est établie.

Image d'erreur	Causes possibles	Remède
 <p>Aucun voyant rouge ne s'allume Les deux sorties de signal sur zéro</p>	<p>Problèmes avec la tension d'alimentation U_B :</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Aucune tension U_B disponible ➤ U_B (DC) inversée ➤ $U_B < 15 V$ <p>Capteur défectueux</p>	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Le connecteur est-il correctement vissé ? ➤ La tension d'alimentation est-elle reliée à la commande ? ➤ La tension d'alimentation est-elle disponible au niveau du connecteur de capteur (rupture de câble)? ➤ Le bloc d'alimentation est-il suffisamment dimensionné?
<p>Séquence de démarrage se répète en continu (tous les voyants rouge - jaune - vert)</p>	<p>U_B instable :</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Le bloc d'alimentation ne peut pas fournir le courant de démarrage ➤ D'autres consommateurs provoquent une panne de tension ➤ Résistance du câble trop élevée 	<ul style="list-style-type: none"> ➤ La tension d'alimentation du capteur est-elle stable? ➤ Le bloc d'alimentation est-il suffisamment dimensionné ? ➤ Les pertes de tension par le câble sont-elles négligeables ?
	<p>Elément de détection défectueux</p>	<p>Envoyer le capteur en réparation</p>
	<p>Température électronique trop basse</p>	<p>Augmenter la température ambiante de service</p>
	<p>Température électronique trop élevée</p>	<p>Réduire la température ambiante de service</p>
	<p>Température du fluide trop faible</p>	<p>Augmenter la température du fluide</p>
	<p>Température du fluide trop élevée</p>	<p>Réduire la température du fluide</p>
<p>Signal de flux w_N trop élevé / faible</p>	<p>Plage de mesure trop petite / grande Mode "I" au lieu de mode "U" ou inversement Le fluide de mesure ne correspond pas à l'air Elément de détection encrassé</p>	<p>Vérifier la configuration du capteur Vérifier la résistance de mesure Tenir en compte la correction du gaz étranger Nettoyer la tête du capteur</p>
<p>Signal de fluide w_N varie</p>	<p>U_B instable Conditions de montage :</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ La tête du capteur n'est pas dans la position optimale ➤ Tronçon d'entrée ou de sortie trop court <p>Fortes variations de la pression et de la température</p>	<p>Vérifier l'alimentation en tension Vérifier les conditions de montage</p> <p>Vérifier les paramètres de service</p>

Le signal analogique en mode U a un décalage zéro ou grésille	La résistance de mesure sortie de signal est sur GND	Placer la résistance de mesure sur AGND
Le signal analogique est en permanence sur max.	La résistance de mesure sortie de signal est sur $U_{B,DC}$	Placer la résistance de mesure sur AGND
Le signal analogique passe de min. à max.	La résistance de mesure sortie de signal est sur GND ($U_{B,AC}$)	Placer la résistance de mesure sur AGND

Tableau 10

Transport / envoi du capteur

Pour le transport ou l'envoi du capteur, le capuchon de protection livré doit en général être monté sur la tête du capteur. Les encrassements et les charges mécaniques doivent être évités.

Calibrage

Dans la mesure où le client n'a pas pris d'autres dispositions, nous recommandons la répétition du calibrage à des intervalles de 12 mois. Dans ce but, le capteur doit être envoyé au fabricant.

Pièces détachées ou réparation

Une réparation n'étant possible que chez le fabricant, aucune pièce détachée ne peut être disponible. Des capteurs défectueux doivent être envoyés au fabricant pour réparation.

En cas d'utilisation du capteur dans des installations ayant une importance vitale pour l'entreprise, nous recommandons d'avoir un capteur de rechange en réserve.

Certificats de contrôle et certificats de matériaux

Une attestation de conformité à la commande selon EN 10204-2.1 et livrée avec tous les capteurs neufs. Les certificats de matériaux ne sont pas disponibles.

Sur demande, nous établissons contre facturation un certificat de calibrage usine, les standards nationaux pouvant servir de référence.

9 Caractéristiques techniques

Valeurs mesurées	Vitesse normale w_N de l'air par rapport aux conditions normales 20 °C et 1013,25 hPa Température du fluide T_M
Fluide de mesure	Air ou azote; autres gaz sur demande
Plage de mesure w_N	0 ... 1 / 2,5 / 5 / 10 / 20 / 35 m/s
Limite de détection inférieure	0,06 m/s
Précision de mesure w_N - Standard - Précision	$\pm(3\%$ de la valeur mesurée + [0,4 % de la valeur finale; min. 0,02 m/s]) $\pm(1\%$ de la valeur mesurée + [0,4 % de la valeur finale; min. 0,02 m/s]) ²⁰
Reproductibilité w_N	$\pm 1\%$ de la valeur mesurée
Temps de réponse (t_{90}) w_N	3 s (saut de 0 à 5 m/s)
Plage de mesure T_M	-40 ... +85 °C
Précision de mesure T_M	± 1 °C
Température de service - Fluide - Electronique	-40 ... +85 °C -20 ... +70 °C
Plage d'humidité	0 ... 95 % Humidité rel. (RH), sans condensation
Pression de service	max. 10 bar
Tension de service U_B	24 V _{DC/AC} $\pm 20\%$
Consommation électrique	150 mA max., typ. 50 ... 100 mA
Sorties analogiques - Type : Auto U/I Commutation auto U/I - Sortie de tension - Sortie de courant - Hystérésis de commutation Capacité de charge max.	Vitesse de flux et température du fluide Commutation automatique mode de signalisation sur la base de la résistance de charge. 0 ... 10 V pour $R_L \geq 550 \Omega$ 4 ... 20 mA pour $R_L \leq 500 \Omega$ 50 Ω 10 nF
Connexion électrique	Connecteur 5 pôles, M12, avec dispositif de verrouillage fileté, type : prise (mâle)
Longueur de câble	15 m max. (sortie de tension) 100 m max. (sortie de courant)
Type de protection	IP 65 (boîtier) IP 67 (sonde)
Fixation	Filetage de montage G½ du boîtier du capteur Accessoires de montage optimaux
Longueur de montage L	100 / 150 / 350 mm, Longueurs spéciales ≤ 1000 mm sur demande
Poids	200 g max. (sans câble)

²⁰ Dans des conditions de réglage et par rapport à la reproductibilité de la référence.
Valeur finale erronée : 0,4 % de la valeur finale, mais au moins 0,02 m/s

10 Déclaration de conformité CE

EG-Konformitätserklärung Certificate of Conformity Déclaration de conformité CE



SCHMIDT Technology GmbH erklärt, dass das Produkt
SCHMIDT Technology GmbH herewith declares that the product
SCHMIDT Technology GmbH déclare que le produit

SCHMIDT® Flow-Sensor SS 20.500 Part-No.: **521501**

den wesentlichen Schutzanforderungen entspricht, die in der Richtlinie des Rates zur Angleichung der Rechtsvorschriften der Mitgliedsstaaten über elektromagnetische Verträglichkeit (2004/108/EG) festgelegt sind.

is in compliance with the relevant protection requirements in respect of the electromagnetic compatibility (EMC) which are laid down in the guidelines of the council for the harmonization of the regulations of the members within the European community (2004/108/EG).

correspond aux prescriptions de protection établies dans la norme du conseil pour l'harmonisation de règles de droit des Etats membre sur la compatibilité électromagnétique (2004/108/EG).

Zur Beurteilung hinsichtlich elektromagnetischer Verträglichkeit wurden folgende Normen herangezogen:

The assessment of EMC for industrial applications refers to the following European standards:

Pour le jugement de la compatibilité électromagnétique normes suivantes sont appliquées:

- a) Störaussendung (Emission) / Electromagnetic Emission / Interférence
EN 61000-6-3:2007

- b) Störfestigkeit / Electromagnetic Immunity / Immunité aux parasites
EN 61000-6-2:2005

A handwritten signature in blue ink, appearing to read "Scholz", written over a horizontal line.

Helmar Scholz

Leiter Entwicklung Sensoren / R&D Manager Division Sensors / Directeur développement capteur

St. Georgen, September 2009 / September 2009 / Septembre 2009



SCHMIDT Technology GmbH

Feldbergstrasse 1

D-78112 St. Georgen

Phone +49 (0)7724/899-0

Fax +49 (0)7724/899-101

info@schmidttechnology.de

www.schmidttechnology.de