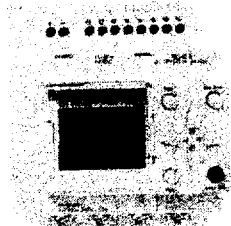
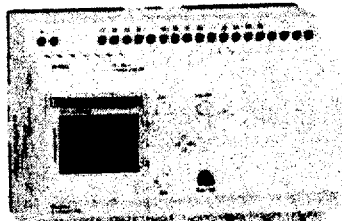


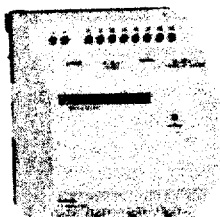
ANNEXE 9



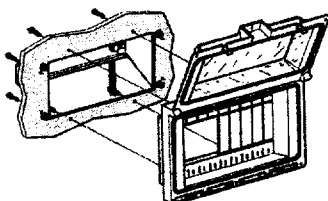
SR1 A1 ou SR1 B1



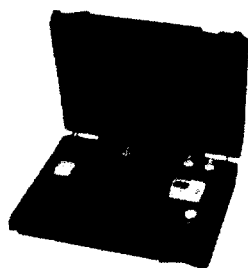
SR1 A201BD



SR1 E201BD



Réf. 14211 + réf. 14210



Valise de formation

Modules logiques

nombre d'E/S	entrées TOR	sorties	horloge	référence
12	8 E = 12 V (1)	4 S relais	oui	SR1 B121JD
alimentation = 24 V				
10	6 E = 24 V	4 S relais	non	SR1 A101BD
12	8 E = 24 V (1)	4 S relais	oui	SR1 B121BD
		4 S transistor	oui	SR1 B122BD
20	12 E = 24 V	8 S relais	non	SR1 A201BD
	12 E = 24 V (1)	8 S relais	oui	SR1 B201BD
alimentation ~ 100/240 V				
10	6 E ~ 100/240 V	4 S relais	non	SR1 A101FU
			oui	SR1 B101FU
20	12 E ~ 100/240 V	8 S relais	non	SR1 A201FU
			oui	SR1 B201FU

Modules logiques sans afficheur et sans touches

nombre d'E/S	entrées TOR	sorties	horloge	référence
alimentation = 24 V				
10	6 E = 24 V	4 S relais	non	SR1 D101BD
12	8 E = 24 V (1)	4 S relais	oui	SR1 E121BD
alimentation ~ 100/240 V				
10	6 E = 100/240 V	4 S relais	non	SR1 D101FU
			oui	SR1 E101FU

Eléments séparés

désignation	référence
mémoire EEPROM	SR1 MEM01
valise de formation	MD1 ZELIO
support de fixation + rail symétrique	14211
fenêtre étanche à volet pivotant IP 55	14210

Logiciel Zelio Soft

désignation	référence
câble de liaison module logique PC (longueur 1,8 m)	SR1 CBL01
kit comprenant :	SR1 KIT01
■ logiciel de programmation autonome "Zelio soft"	
■ câble	
logiciel de programmation multilingue Zelio Soft (2)	SR1 SFT01

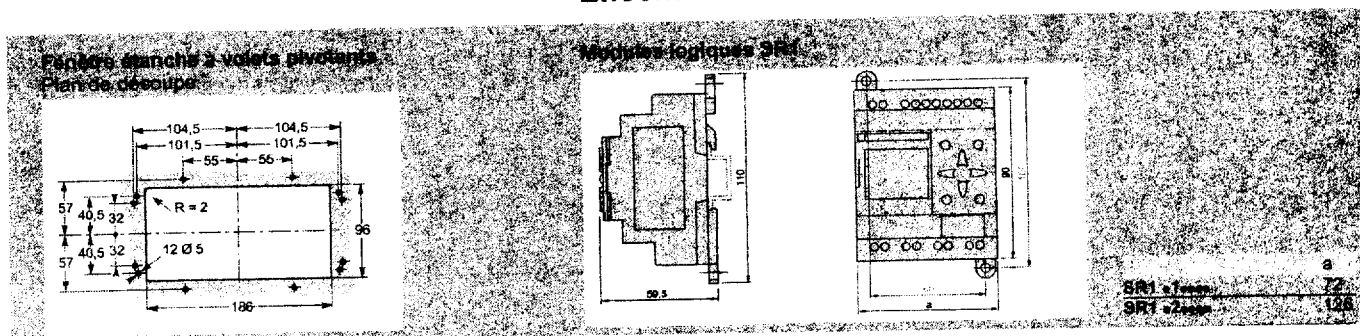
Documentation

désignation	langue	référence
guide d'exploitation	français	SR1 MAN01FR
	anglais	SR1 MAN01EN
	allemand	SR1 MAN01DE
	espagnol	SR1 MAN01ES
	italien	SR1 MAN01IT

(1) Dont 2 entrées configurables en analogique.
 (2) FR/EN/DE/ES/IT/PO. Il contient le guide d'exploitation visualisable sur PC.
 Tableau de compatibilité entre les versions logiciel Zelio Soft et les versions modules Zelio Logic

Zelio Soft	SR1	Ass	Ben	B122BD	B121JD	D	E
version 1.2	oui	oui	non	non	non	non	non
version 1.3	oui	oui	oui	non	non	non	non
version 1.4	oui	oui	oui	oui	oui	oui	oui

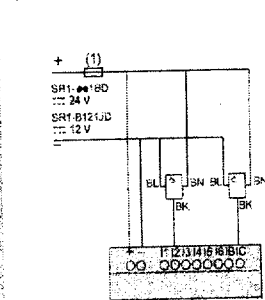
Encadrements



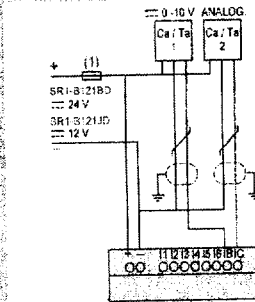
ANNEXE 10

Schémas de raccordement

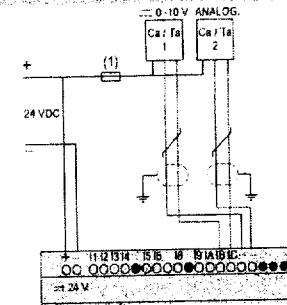
Capteurs trois fils
sur SR1...1BD, SR1 B121JD



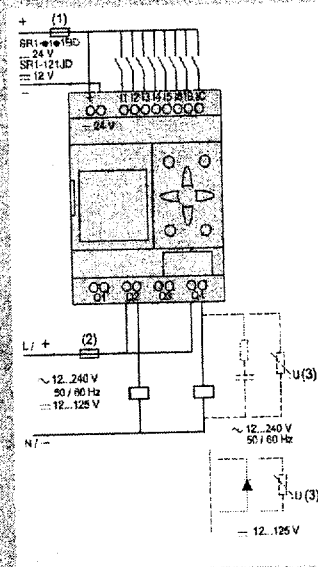
Entrées analogiques
sur SR1 B124BD, SR1 B121JD



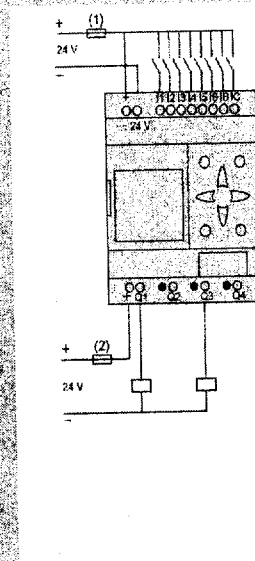
sur SR1 B201BD



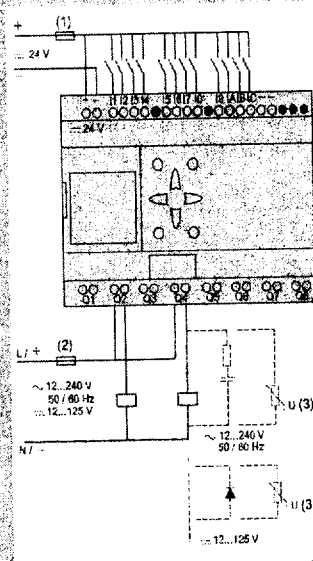
SR1...1BD, B121JD



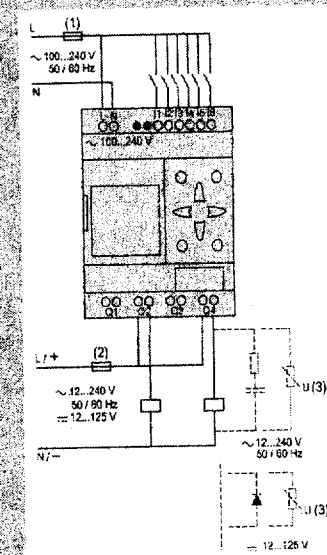
SR1 B122BD



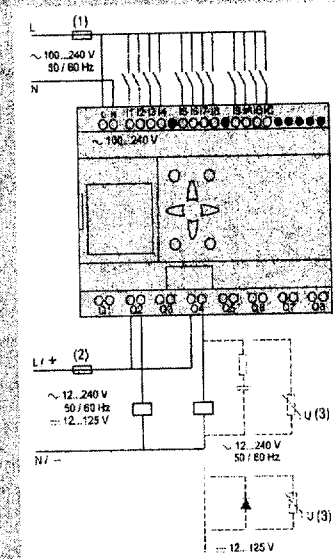
SR1...201BD



SR1...101FU



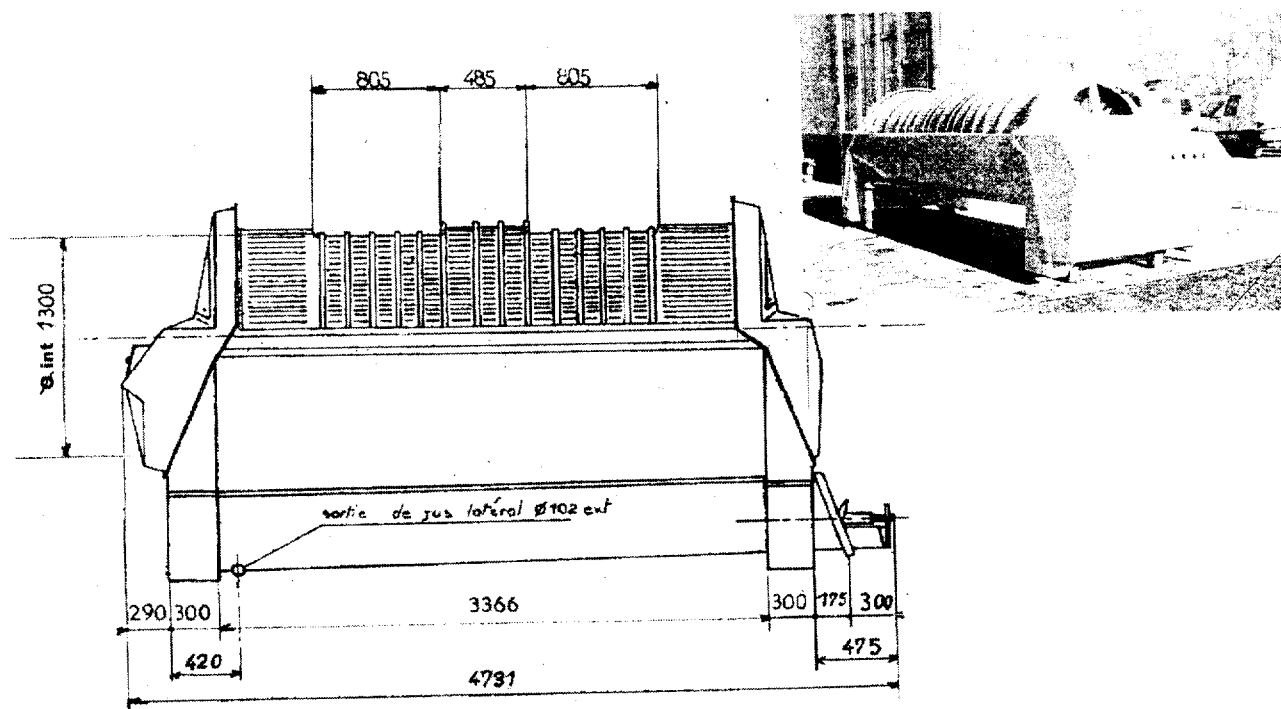
SR1...201FU



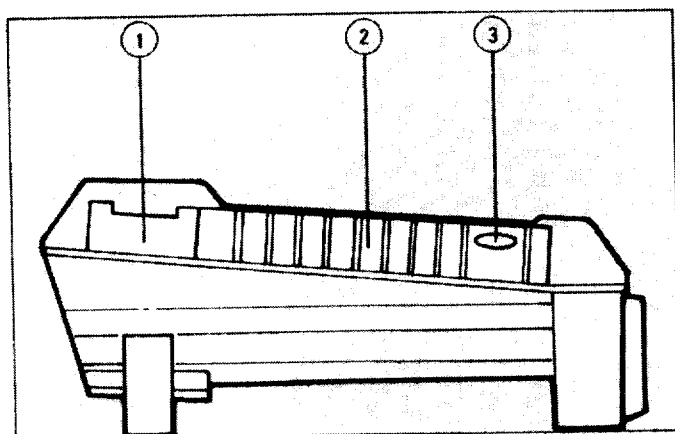
- (1) Fusible 0,16 A après 1 A ou coupe-circuit
- (2) Fusible ou coupe-circuit 16 A (B15)
- (3) Charge inductive

ANNEXE 11

PRESSOIR MECANIQUE VASLIN 32



Principe de fonctionnement



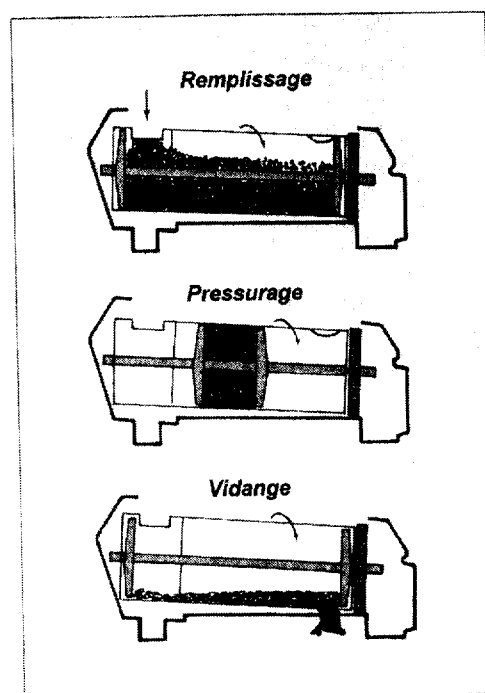
1 : Trémie de remplissage

2 : Cuve de pressurage

3 : Porte de vidange

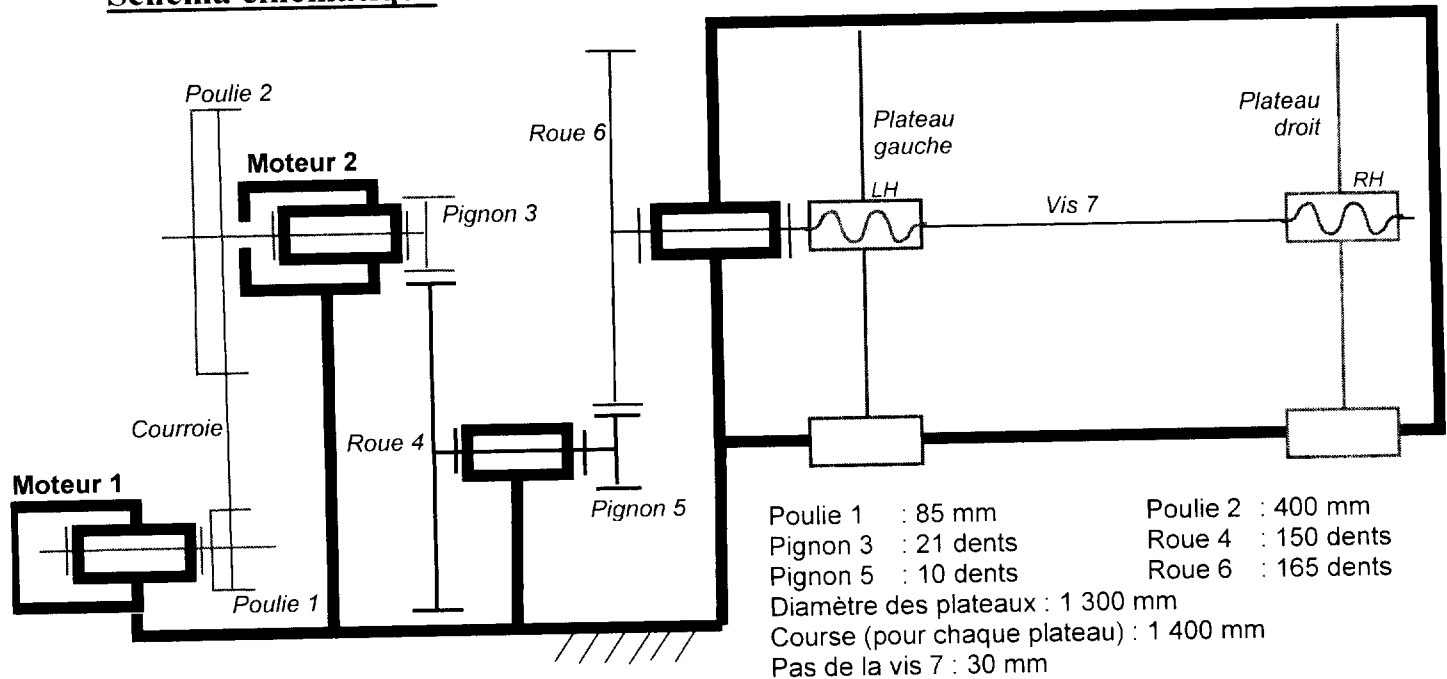
Le pressoir VASLIN 32 utilise un système vis-écrou pour pressurer la vendange. Ce principe reprend celui du pressoir traditionnel à la différence qu'ici la vendange est pressée horizontalement. Le système vis-écrou permet de transformer le mouvement de rotation de la vis en un mouvement de translation des plateaux. Le plateau de gauche est équipé d'un écrou à pas à gauche (LH) et le plateau droit d'un écrou à pas à droite (RH) de manière à ce que la translation des plateaux s'effectue dans des sens opposés.

Le VASLIN 32 est équipé de deux moteurs, un moteur M1 (petite vitesse) qui assure la pressurisation de la vendange et un moteur M2 (grande vitesse) qui écarte les plateaux lors de la vidange des marcs.



ANNEXE 11 (suite)

Schéma cinématique



Rendement global (du moteur M1 aux plateaux) : $\eta_g = 0,63$

Rapport de transmission (du moteur M1 à la vis 7) : $R_1 = 1,8 \cdot 10^{-3}$

Cahier des charges (modifications)

<i>Caractéristiques machine actuelle</i>	<i>Caractéristiques machine modifiée</i>
Pressurage (moteur 1) Pression maxi : 3,8 bar Vitesse des plateaux : 50 mm/min Moteur asynchrone triphasé : LS 100 L 1,5 kW ; N = 905 tr/min ; C = 15,8 Nm	Pression maxi : 2 bar Vitesse des plateaux : 50 mm/min Moteur à définir.
Vidange (moteur 2) Moteur asynchrone triphasé : LS 71 L 0,25 kW ; N = 1425 tr/min ; C = 1,7 Nm	Temps de l'opération (retour en position des plateaux) : < 4 min Moteur à définir.

ANNEXE 12

Moteurs asynchrones triphasés fermés LS

Sélection

6
pôles
1000 min⁻¹

IP 55 - 50 Hz - Classe F - ΔT 80 K - 230 V Δ / 400 V Y - S1

Type	Puissance nominale à 50 Hz	Vitesse nominale	Couple nominal	Intensité nominale	Facteur de puissance	Rendement	Courant démarrage / Courant nominal	Masse
	P_N kW	N_N min ⁻¹	C_N N.m	$I_N(400V)$ A	$\cos \varphi$	η %	I_D / I_N	IM B3 kg
LS 63 E	0.09	905	0.9	0.45	0.66	48	2.6	5.5
LS 63 E ¹	0.09	905	0.9	0.45	0.66	48	2.6	5.5
LS 71 L	0.12	915	1.3	0.55	0.7	50	2.8	6.5
LS 71 L	0.18	940	1.8	0.92	0.54	56	3.2	7.6
LS 71 L	0.25	915	2.6	1.16	0.6	55	2.8	7.9
LS 80 L	0.25	955	2.5	0.85	0.67	63	3.9	8.4
LS 80 L	0.37	950	3.7	1.1	0.72	66	4.3	9.7
LS 80 L	0.55	950	5.5	1.9	0.64	68	4.9	11
LS 90 S	0.75	930	7.7	2.1	0.77	68	4.2	13.5
LS 90 L	1.1	915	11.5	3	0.75	70	4.7	15.2
LS 100 L	1.5	905	15.8	4.2	0.74	69	4.5	20
LS 100 L	1.8	935	19	4.5	0.76	76	4.5	22
LS 112 M	2.2	905	23.2	5.8	0.76	72	5.6	24.2
LS 132 S	3	945	30.3	7.1	0.78	78	5.8	38.3
LS 132 M	4	965	39.6	9.4	0.75	82	6.7	53.3
LS 132 M	5.5	970	54.2	12.9	0.75	82	6.9	59.4
LS 160 M	7.5	967	74.1	16.1	0.79	85.2	4.7	81
LS 160 L	11	967	108.7	23.3	0.79	86.3	4.6	105
LS 180 L	15	972	147.4	30.1	0.81	88.7	6.8	135
LS 200 LT	18.5	970	182.2	37.0	0.81	89.0	6.4	160
LS 200 L	22	972	216.2	43.6	0.81	89.9	6.0	190
LS 225 MR	30	968	296	59.5	0.81	89.9	6.0	235
LS 250 MP	37	977	361.8	73	0.81	90.9	6.9	340
LS 280 SP	45	983	437.4	85	0.83	92.3	6.2	405
LS 280 MP	55	983	534.6	103	0.83	92.6	6.4	480
LS 315 SP	75	982	729.7	141	0.82	93.7	7.7	660
LS 315 MP	90	982	875.6	165	0.84	93.6	6.8	760
LS 315 MR	110	978	1074.6	197	0.86	93.8	7.0	850

1. Moteur à pattes ou bride (ou pattes et bride) avec bout d'arbre différent de la norme (D : 14 j6 - E : 30 mm).