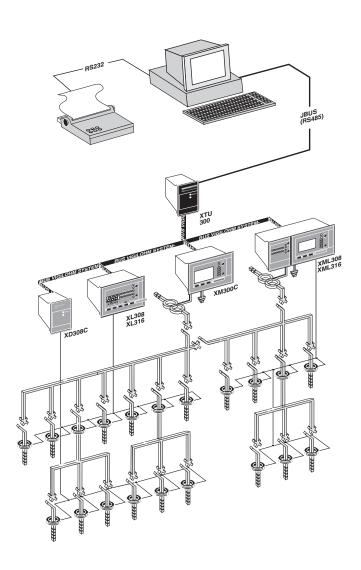
XL1300 - XTU300

Interfaces de communication Communication interfaces

Notice d'utilisation > 1 User's manual > 49





sommaire

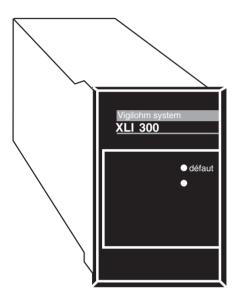
introduction	page 3	annexe page 38
description de votre appareil	page 3	- le réseau JBUS
découvrez votre appareil	page 4	- le protocole JBUS
 préservez les qualités de votre appareil hors installation identifiez votre appareil identifiez le contenu du carton dimension de XLI 300 et XTU 300 découpe 		 zone de la table accessible par les fonctions JBUS page 39 présentation des trames de demande et de réponse page 40
installez votre appareil	page 5	- contrôle des messages reçus par l'esclave
- fixation / démontage utilisez les accessoires spécifiques pour montage en armoire Prisma P - architecture	page 5	- algorithme de calcul du CRC16 page 41
- raccordez votre XLI 300 ou XTU 300	page 6	- fonction 1 ou 2 page 42
- précaution de câblage - règles de câblage - parametrage de XTU 300 (liaison RS232)	page 7	- fonction 3 ou 4
- liaison exploitation XLI 300 - XTU 300 (JBUS RS 485) - raccordement de la liaison JBUS	page 8	- fonction 5 page 43
contrôlez votre réseau	page 9	- fonction 6 - fonction 7 page 44
- configuration XLI 300 - configuration XTU 300		- fonction 8
mettez en service	page 10	- fonction 11 page 45
		- fonction 15
 prenez garde présentation de la face avant de votre XLI 300 ou XTU 300 mise sous tension de votre XTU 300 ou XLI 300 		- fonction 16 page 46
- adressage JBUS, vitesse de transmission datation d'évenement	page 11	- exemples page 47
exploitez votre appareil	page 12	
- définitions - principe de fonctionnement - choix du CPI pilote	noro 12	
- paramétrage de XTU 300 - exemple de fonctionnement de XTU 300		
exploitez votre table de données	page 15	
- structure de la table de données (XLI 300 -XTU300)	pages 16 à 33 page 29 page 32 page 33 page 34	
un problème sur XLI300 ou XTU300 ?	page 37	

introduction

La présente notice regroupe les informations des deux interfaces de communications (XLI 300, XTU300) faisant partie de la gamme **Vigilohm System.**

description de votre appareil

interface XLI 300



Le boitier interface **XLI 300** est destiné à la communication vers un superviseur ISIS, ou tout autre produit (automate,...) utilisant un standard de communication de **type JBUS - RS485**.

XLI 300 transmet vers l'extérieur les informations de Vigilohm System :

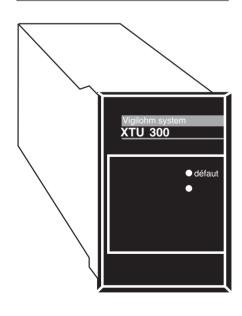
- mesures d'isolement.
- mesure de dépassement de seuil.
- valeur de réglages.
- modification de réglages.
- signalisation des défauts.
- etc

XLI 300 transmet vers **Vigilohm System** les ordres émis depuis le superviseur :

- reset des relais.
- effacement des défauts fugitifs.
- test des appareils.

XLI 300 fait une datation d'évènement à l'aide d'une horloge interne réglable depuis un **contrôleur permanent d'isolement** (XM300C, XML308/316).

interface XTU 300



Le boitier interface **XTU 300** est destiné à la communication vers un superviseur ISIS, ou tout autre produit (automate,...) utilisant un standard de communication de **type JBUS - RS485**.

L'interface XTU 300, en plus de cette fonction, gère la configuration des contrôleurs permanents d'isolement (injecteur, exclus ou pilote) et des localisateurs selon un paramétrage adapté au réseau à surveiller. Ce paramétrage se fait par une liaison RS232.

XTU 300 transmet vers l'extérieur les informations de Vigilohm System :

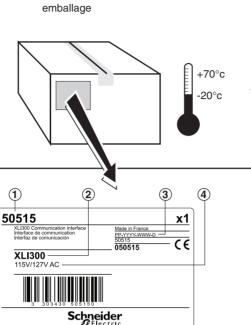
- mesures d'isolement
- mesure de dépassement de seuil.
- valeur de réglages.
- modification de réglages.
- signalisation des défauts.
- etc

XTU 300 transmet vers **Vigilohm System** les ordres émis depuis le superviseur :

- reset des relais.
- effacement des défauts fugitifs.
- test des appareils.

XTU 300 fait une datation d'évènement à l'aide d'une horloge interne réglable depuis un **contrôleur permanent d'isolement**.

préservez les qualités de votre appareil hors installation



exemple:

- 1 référence commerciale : 50515 (voir tableau ci-dessous)
- 2 nom commercial : XLI300
- 3 code de fabrication : FR-2010-W19-1

< 14 Kg

(4) alimentation auxiliaire: 115V/127V AC alimentation réf réf XLI300 auxiliaire XTU300 CA 50 / 60 Hz 115V/127V AC 50515 50545 220V/240V AC 50516 50546 380V/415V AC 50517 50547

identifiez votre appareil

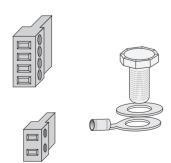
- 1) référence commerciale (voir tableau ci-contre)
- (2) nom commercial
- 3 code de fabrication
- (4) alimentation auxiliaire

identifiez le contenu du carton

1- notice d'utilisation

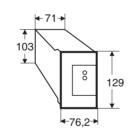


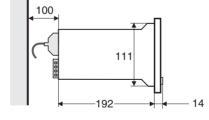
2- connecteurs



nota: les connecteurs SUB D9 points ne sont pas fournis.

dimensions de XLI 300 et XTU 300





normes

- indice de protection IP 30
- indice de protection face avant : IP40
- t° de fonctionnement : -5°C à +50°C
- tenue aux vibrations : Llyod's
- amplitude : 1 mm ou 0,7g
- fréquence : 10 à 65 Hz
- véritas NI 122-E
- conditions climatiques :

(tropicalisation type T2).

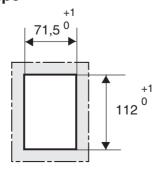
- chaleur humide :

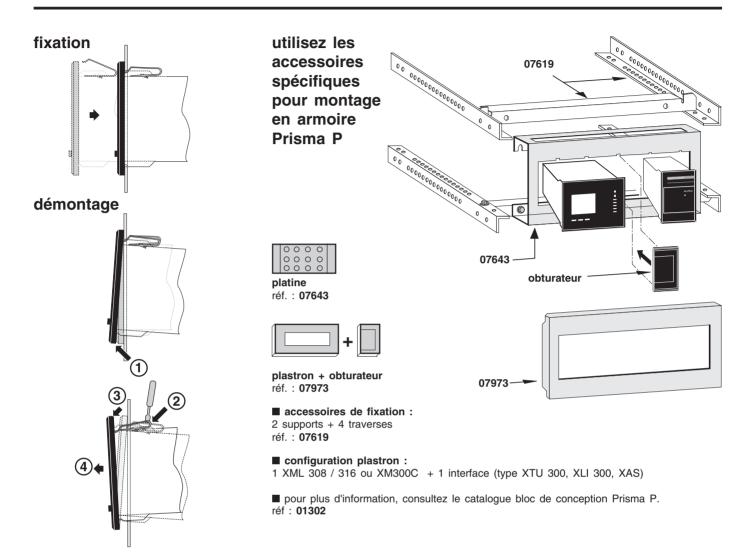
 55° C, 95 % d'humidité relative, 28 cycles. (Selon norme CEI 68-2-30)

- brouillard salin :

5 % Na Cl, 48 heures, 3 mois de stockage. (Selon norme CEI 68-2-11)

découpe





architecture MASTERPACT MASTERPACT DIALPACT

utilisez le superviseur ISIS 3000

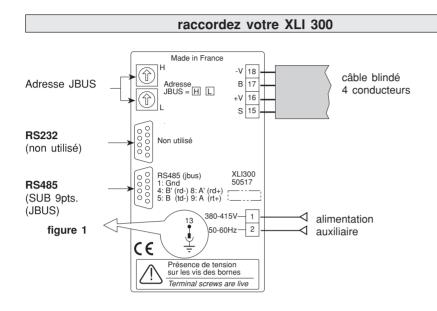
ISIS 3000 est un logiciel de supervision et de conduite, fonctionnant sur un microordinateur de type PC-386, assurant le pilotage en temps réel d'équipements gérant les servitudes d'une installation. Ce logiciel configurable est constitué d'une base de données articulée autour de 4 modules généraux qui sont :

- fonctions intégrées
- dialogue opérateur
- programmes utilisateur
- communication avec les équipements

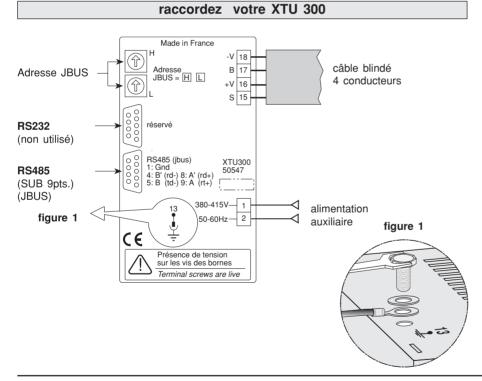
La mise en oeuvre de ce logiciel est aisée. L'opérateur est totalement guidé par un menu qui permet de concevoir et d'installer son application. Il ne nécessite aucune connaissance particulière en informatique.

Des synoptiques animés sont mis à jour dynamiquement, et signalent à l'opérateur les informations suivantes :

- alarmes
- positions des organes
- valeurs mesurées



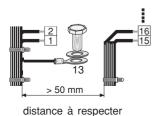
n° borne	fonction
1-2	alimentation auxiliaire.
13	masse de l'appareil à raccorder à la terre.
15-16-17-18	sortie Bus de communication Vigilohm System.
RS 485	liaison vers superviseur 1: GND 4: B' (RD-) 5: B (TD-) 8: A' (RD+) 9: A (TD+)



n° borne	fonction
1-2	alimentation auxiliaire.
13	masse de l'appareil à raccorder à la terre.
15-16-17-18	sortie Bus de communication Vigilohm System.
RS 485	liaison vers superviseur 1: GND 4: B' (RD-) 5: B (TD-) 8: A' (RD+) 9: A (TD+)

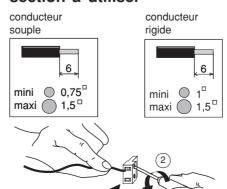






■ ne pas fixer les torons sur l'appareil

section à utiliser



(1)

caractéristiques électriques

0,85 à 1,1Ur
45 - 65 Hz
1,5 A
30 VA

règles de câblage

BUS Vigilohm System

figure 1 : câblage 4 fils

détail de raccordement

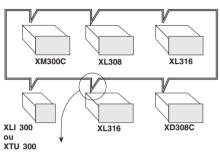
18 17

16 15

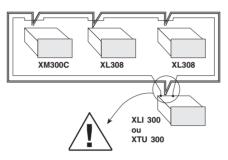
1- tresse

2- fil de 0,35 mm² soudé à la tresse 3- manchon thermo rétractable

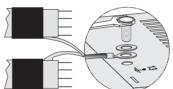
■ Bus de communication : il est conseillé de faire une boucle.

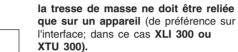


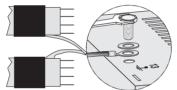
précaution

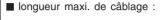


l'interface; dans ce cas XLI 300 ou XTU 300).



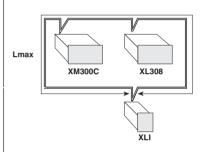






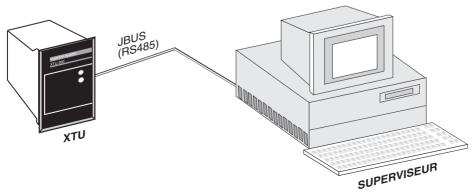


La longueur limite à respecter est la longueur maxi de la boucle.



- La capacité entre ligne doit être infèrieure à 100 nF.
- La résistance totale doit être infèrieure à 12 Ω .

liaison exploitation JBUS RS 485 (XLI 300 - XTU 300)



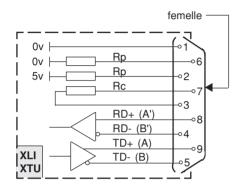
- câble à utiliser : torsadé blindé d'impédance caractéristique 120 Ω
- distance maxi de câblage : 1 200 m (de 300 à 9600 BAUDS)
- références du câble :

INMAC réf: 1730 BELDEN réf: 8102

raccordement : voir page suivante

raccordement de la liaison JBUS

La connectique doit être réalisée au moyen d'un connecteur SUB D mâle de 9 broches.



- en point à point : utilisez deux fils.
- en multipoints : utilisez quatre fils avec possibilité deux fils.

remarque

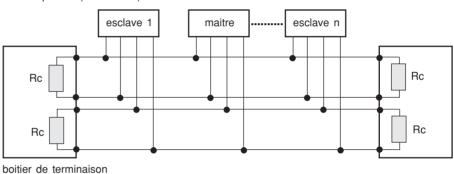
En multipoints, il est conseillé de ne pas effectuer l'adaptation et la polarisation de la ligne sur les esclaves, de manière à ne pas désadapter la ligne lors de la déconnexion d'un esclave.

Ceci revient à adapter la (ou les) ligne sur les boitiers de terminaison :

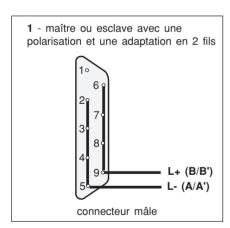
■ point à point (Rc = 150Ω)



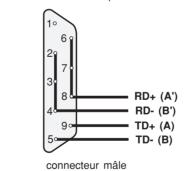
■ multi points (Rc = 150Ω)



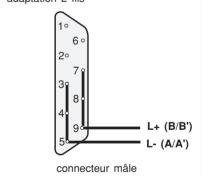
exemples



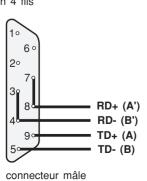
2 - maître ou esclave avec une polarisation et une adaptation en 4 fils



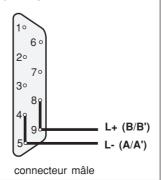
3 - esclave sans polarisation avec adaptation 2 fils



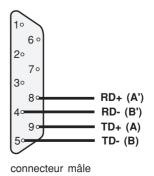
4 - esclave sans polarisation avec adaptation 4 fils



5 - esclave sans polarisation sans adaptation 2 fils



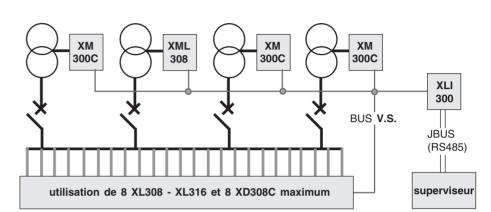
6 - esclave sans polarisation sans adaptation 4 fils



configuration XLI 300

Se raccorde sur une configuration maximum de 4 CPI (XM300C ou XML308 - XML316), 8 localisateurs (XL308 - XL316), et 8 détecteurs (XD308C), l'ensemble permettant de surveiller 4 sources alimentant un seul jeu de barres (pas de couplage de jeux de barres) et 256 départs.

exemple 1: configuration minimum (1 CPI)



XM 300C BUS V.S. XLI 300 JBUS (RS485) utilisation de 8 XL308 - XL316 et 8 XD308C maximum

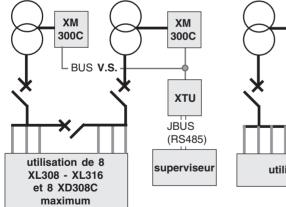
configuration XTU 300

Se raccorde sur une configuration maximum de 4 CPI (XM300c ou XML308 - XML316), 8 localisateurs (XL08 - XL16) et 8 XD308C lorsqu'un couplage entre jeux de barres est prévu.

exemple 1 : configuration minimum (2 CPI)

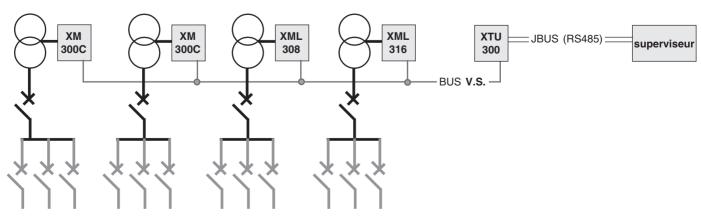
exemple 2 : configuration maximum (4 CPI, 8 XL et 8 XD308C)

exemple 2: configuration maximum (4 CPI, 8 XL et 8 XD308C)



XML 300C XML 308 XML 316 XTU 300 BUS V.S. JBUS (RS485) utilisation de 8 XL308 - XL316 et 8XD308C maximum superviseur

exemple 3 : 4 jeux de barres indépendants



mettez en service

prenez garde

XTU 300 - XLI 300

lors de l'essai diélectrique (de l'ensemble dans lequel est monté l'appareil) les bornes 1 et 2 doivent impérativement êtres déconnectées.

Après l'essai diélectrique, reconnectez les bornes 1 et 2.

avant de mettre sous tension vérifiez :



- **1 -** la cohérence de tension de votre appareil.
- 50516

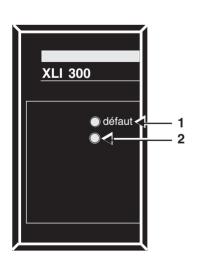
 XLI300 Communication interface de communication Interfaz de communication Interfaz de communicación

 XLI300

 220V/240V AC
- 2 que tous les appareils soient correctement connectés.
- **3** que le câblage du BUS de communication soit correctement réalisé.

présentation de la face avant de votre XTU 300 ou XLI 300

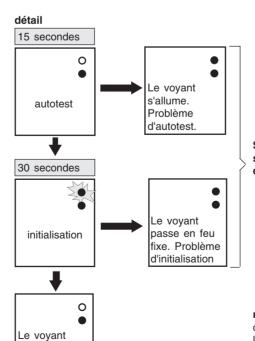
- 1 "voyant rouge" signalant une défaillance de l'appareil ou bien un problème d'initialisation.
- 2 "voyant vert" signalant la mise en service de l'appareil.



mise sous tension de votre XTU 300 ou XLI 300

A la mise sous tension, le voyant vert s'allume. L'appareil effectue un autotest et une phase d'initialisation.

nota: La phase d'autotest est relancée toutes les six heures.



s'éteind.

L'initialisation est correcte

légende : voyant allumé voyant clignotant

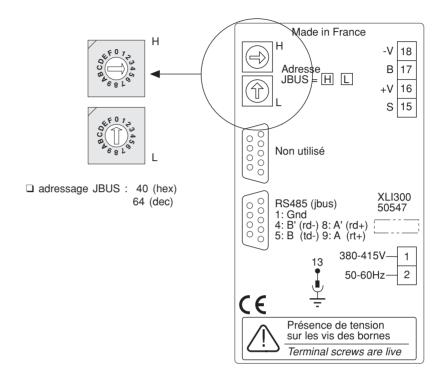
Si vous rencontrez une de ces deux situations après la phase d'autotest ou d'initialisation, reportez vous page 36

nota : si le superviseur interroge XLI 300 ou XTU 300 pendant la phase d'autotest, l'interface génère un code d'exception "automate non prêt" .

mettez en service

adressage JBUS, BUS Vigilohm System par roue codeuse

- roues codeuses d'adressage sur le bus Vigilohm System.
- □ vérifier que les XM300C connectés sur le même bus n'ont pas un numéro de roue codeuse identique. Ce numéro doit être inférieur ou égal à 4.
- □ vérifier que les XD308C connectés sur le même bus n'ont pas le même numéro de roue codeuse en face arriére des appareils.



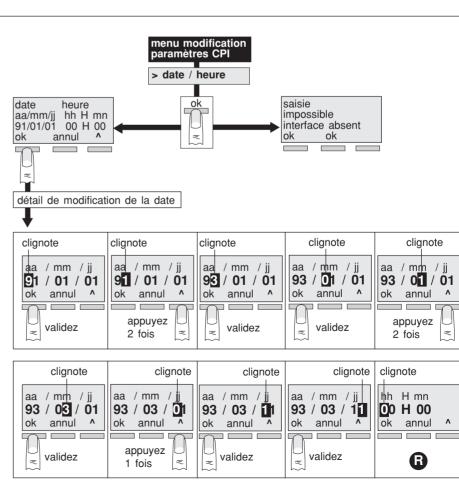
datation d'évènement

Il vous est possible de saisir la date et l'heure à partir des Contrôleurs Permanents d'Isolement

(XM300C, XML308 ou XML316) branchés sur le même BUS Vigilohm System, afin d'effectuer de la datation d'évènements. La date et l'heure peuvent être également écrites dans la table JBUS par le superviseur (elles sont alors transmises par XLI 300 / XTU 300 aux appareils).

exemple : saisie de 93 / 03 / 11

clignote clignote clignote clignote clignote / mm / jj / mm / jj / mm / jj aa mm / jj aa / mm 93 / 01 / 01 91 / 01 / 01 97 / 01 / 01 93 / 01 / 01 93 / 01 / 01 ok ok annul annul ok annul annul ok annul ٨ appuyez appuyez validez validez validez 2 fois 2 fois clignote clignote clignote clignote clignote remarque : après avoir saisie la / mm aa / mm aa / mm / mm H mn aa aa date, vous pouvez si vous le désirez, / 03 / 01 93 / 03 / 93 / 03 / 1 93 93 / 03 / 00 H 00 saisir l'heure en procédant de la même ok ok annul ok annul ok ok annul annul annul manière. Dans le cas contraire, faites défiler tous les écrans de saisie avec la appuyez validez touche "OK", jusqu'à l'apparition de validez validez B 1 fois l'écran "SAISIE OK".

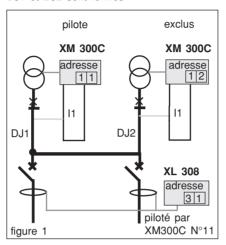


exploitez votre appareil

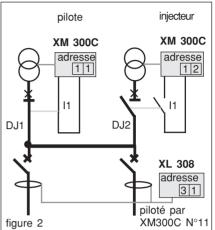
définitions

- CPI injecteur : un CPI en amont d'un disjoncteur ouvert, surveille la portion du réseau sur laquelle il est raccordé.
- CPI exclus : un CPI est exclus quand il est déconnecté du réseau à surveiller. Il est exclus lorsqu'un autre CPI surveille déjà ce même réseau. L'état d'exclusion d'un CPI est donné dans la table à l'adresse \$0010. (figure 1).
- CPI pilote : un CPI en amont d'un disjoncteur fermé est dit pilote, lorqu'il surveille un réseau et qu'il centralise toutes les informations concernant le réseau, lui venant des localisateurs qui lui sont rattachés. L'état de pilote d'un CPI est donné dans la table à l'adresse \$0010. (figure 2).

DJ1 et DJ2 sont fermés



DJ1 fermé, DJ2 ouvert



principe de fonctionnement

1 - rappel: adresses des appareils connectables sur le BUS Vigilohm System.

■ XM300C : 11 - 12 - 13 - 14

■ XML308 - XML316 :

- partie CPI, de 11 à 14

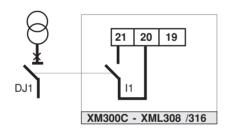
- partie localisateur, de 21 à 24

■ XL308 - XL316 : de 31 à 38

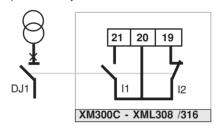
■ XD308 C : de 41 à 48

2 - contacts positions de disjoncteurs

Ces contacts permettent de connaitre la position des disjoncteurs (ouverts ou fermés) pour déterminer automatiquement la configuration de Vigilohm System.



Lorsque un seul contact est utilisé sur un CPI, il est possible de raccorder un contact inverse sur I2. Le CPI ou XTU300 fait alors un contrôle de cohérence des positions disjoncteurs.



choix du CPI pilote

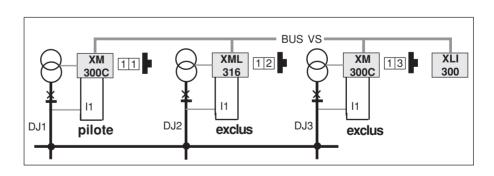
■ configuration à un seul jeu de barres (XLI 300).

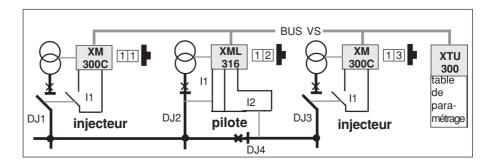
Lorsque plusieurs CPI sont en mesure d'injecter sur un même réseau, dans tous les cas le CPI pilote est celui qui possède l'adresse la plus basse (le choix est fait automatiquement).

Dans le cas de figure ci-contre, les 3 disjoncteurs étant fermés, le CPI ayant pour adresse 11 est pilote, et les deux autres CPI sont exclus.

■ configuration à plusieurs jeux de barres.

Dans une configuration avec une interface XTU 300, le choix du CPI pilote et des CPI exclus s'effectue au niveau de l'interface elle-même, en fonction d'une table de paramétrage décrivant les différentes configurations du réseau.

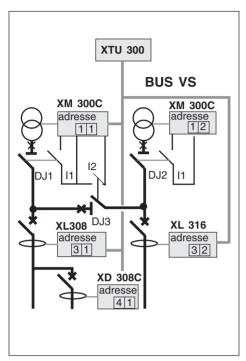




exploitez votre appareil

■ utilisation d'une interface XTU 300

exemple : DJ3 fermé



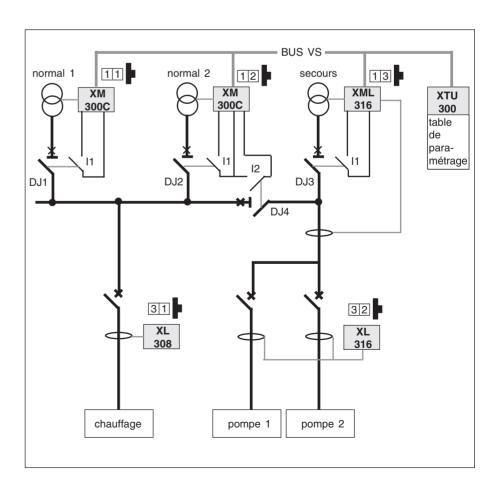
	DJ1 ouvert DJ2 ouvert DJ3 fermé	DJ1 fermé DJ2 ouvert DJ3 fermé	DJ1 ouvert DJ2 fermé DJ3 fermé	DJ1 fermé DJ2 fermé DJ3 fermé
CPI 11	injecteur	pilote des XL	injecteur	pilote des XL
CPI 12	injecteur	injecteur	pilote	exclus

paramétrage de XTU 300

Pour que XTU 300 puisse fonctionner, l'interface doit connaitre :

- la description du réseau électrique surveillé.
- l'emplacement des appareils de surveillance.
- et toutes les configurations possibles du réseau pour gérer le fonctionnement des CPI ainsi que l'état d'affectation des localisateurs associés.

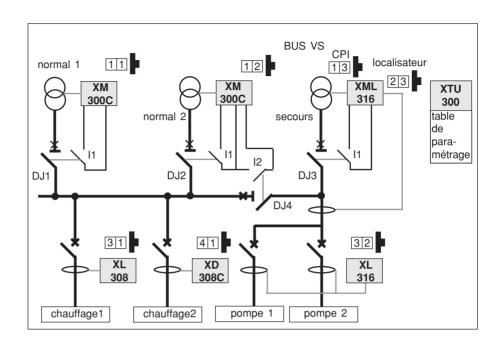
Le paramétrage de XTU 300, s'effectue dans les services Schneider Electric.



exploitez votre appareil

exemple de fonctionnement de XTU 300

Le réseau ci-contre a été décrit à l'aide du logiciel de paramétrage.



phase de fonctionnement

légende : P = pilote

E = exclus
I = injecteur

X = affecté au CPI

remarque: Pour les XD308C, la configuration du réseau n'a pas d'importance. Ils n'ont pas besoin de connaître le CPI pilote pour leur fonctionnement.

1 normal 1 avec couplage

■ état des disjoncteurs

DJ1	DJ2	DJ3	DJ4
1	0	0	1

■ état des appareils

	état	XL308	XL316	local. XML
		31	32	23
XM300C	Р	х	х	X
XM300C	Ι			
12				
XML316	ı			
13				

3 normal 1 / secours sans couplage

■ état des disjoncteurs

DJ1	DJ2	DJ3	DJ4
1	0	1	0

■ état des appareils

	état	XL308 31	XL316 32	local. XML 23
XM300C	Р	х		
XM300C 12	_			
XML316 13	Р		Х	X

2 secours avec couplage

■ état des disjoncteurs

DJ1	DJ2	DJ3	DJ4
0	0	1	1

■ état des appareils

	état	XL308 31	XL316 32	local. XML 23
XM300C	ı			
XM300C 12	I			
XML316 13	Р	Х	Х	X

structure de la table de données (XLI 300 - XTU 300)

La table de données regroupe toutes les informations relatives à Vigilohm System ainsi que les ordres de télécommande provenant du superviseur. Elle permet d'effectuer des échanges de données entre :

- Le bus Vigilohm System et le superviseur.
- superviseur et réseau Vigilohm System (télécommande).

Toute la table est accessible en lecture. Seule certaines zones sont disponibles en écriture.

Format des données:

8 bits de données sans parité, 1 bit stop.

■ l'horloge : (adresses \$FC82 à \$FC85)

□ en lecture,

Elle permet de remettre à l'heure l'horloge de XTU 300 ou de XLI 300 pour la synchroniser avec l'horloge du central.

□ en lecture, elle permet de réaliser sur un organe central, une consignation d'état synchronisée sur l'horloge de Vigilohm System.

■ zone de télécommande :

(adresses de \$0050 à \$0052)

- □ en lecture, elle décrit les commandes locales passées par l'utilisateur. Le bit passe à 1 lorsque l'utilisateur opère manuellement sur l'appareil et retombe à 0 automatiquement au bout de 60 secondes.
- □ en écriture, l'écriture à 1 du bit, envoie la télécommande à l'appareil et retombe à 0 lorque la commande a été exécutée.

■ réglages

(adresses de \$0300 à \$05FF)

- ☐ en lecture, elle permet d'accéder aux seuils des appareils.
- □ en écriture, elle permet de télérégler les seuils des appareils.

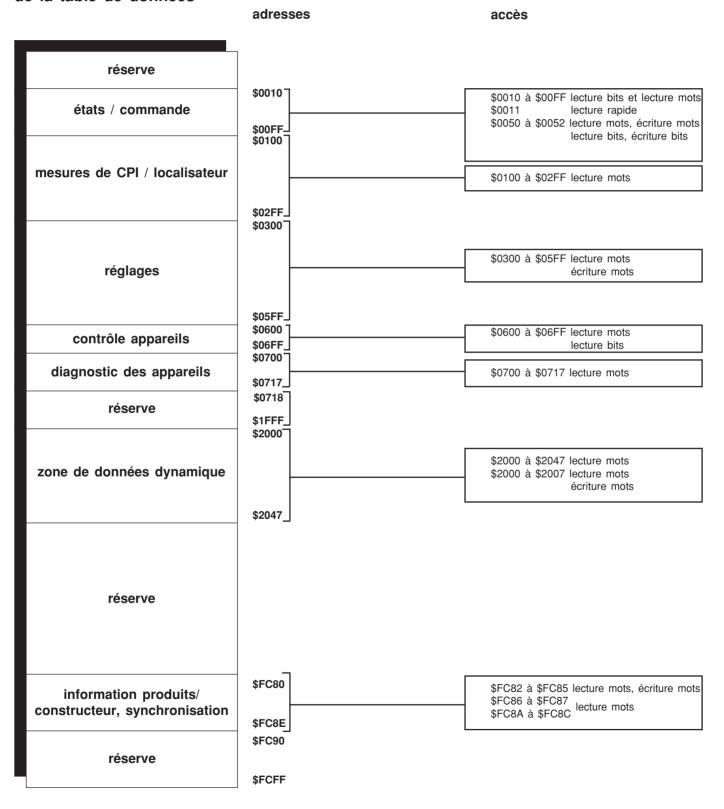
■ table dynamique :

(adresses de \$2000 à \$2047) voir utilisation p 31.

■ taille maxi des blocs de données pour chaque message JBUS.

lecture mot : 125 motsécriture mot : 123 motslecture bit : 2000 bitsécriture bit : 1968 bits

organisation de la table de données



organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300

CONVENTION:

Par convention, dans ce qui suit les appareils seront nommés par leur adresse sur le bus Vigilohm.

état / commandes \$0010 \$00FF

exemples:

exemple:

Les tores 11 et 6 du XML21 ont détecté un franchissement du seuil de défaut.

Un XM300C dont la roue codeuse est à "1" sera appellé CPI11;

Un XL308 dont la roue codeuse est à "2" sera appellé XL32.

Un XML sera appellé CPI 12 pour la partie CPI, XML22 pour la partie localisateur.

Information CPI

\$0012

\$0013

\$0014

\$0015

adresse	détail du mot	signification	
	MSB LSB	information	état CPI
\$0010	CPI14 CPI13 CPI12 CPI11 état exclus état pilote entrée entrée entrée CPI CPI I2 I1 I2 I1 I2 I1 I4 13 12 I1 1 1 1 1 1 0 0 1 1 0 0 x x 1 0	Etat exclus = 0 Etat pilote = 0 Etat exclus = 0 Etat pilote = 1	CPI injecteur, ne pilote pas de localisateur CPI injecteur, pilote des localisateurs
		Etat exclus = 1 Etat pilote = X	CPI non injecteur,
		localisateurs, le des localisateurs	injecteur et ne pilote pas de CPI 12 est injecteur et pilote s, les CPI 13 et 14 sont non pilotent pas de localisateurs.
	MSB LSB	information	CPI:
	défaut fugitif état relais défaut prévention CPI défaut CPI 14 13 12 11 14 13 12 11 14 13 12 11 14 13 12 11 11 14 13 12 11	défaut prévention	0: R > seuil de défaut 1: R < seuil de défaut 0: R > seuil prévent.
\$0011 exemple:	0 1 1 0 0 0 1 0 1 0 0 0 0 1 0	défauts fugitifs	1 : R < seuil prévent.0 : pas de défaut fugitir mémorisé
Le CPI 11 i	n'a pas détecté d'alarme. a detecté une alarme telle que fugitif. Le CPI 12 et 13 ont mémorisé un défaut fugitif. Le CPI 14 a détecté un défaut tel que R		1 : défaut fugitif mémorisé
activé son r	relais défaut. est inferieure au seuil prévention.	relais défaut	0 : relais non activé 1 : relais activé
Franchis	sement de seuil MSB LSB		nent du seuil de es localisateurs
	XML21 tore tore tore tore tore tore tore tore		uil défaut uil défaut

XML22 tores 1 à 16

XML23 tores 1 à 16

XML24 tores 1 à 16

organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300

état / commandes \$0010

Franchissement seuil

adresse	détail du mot	signification
#2014 C	MSB	franchissement du seuil de défaut sur les localisateurs 0: R > seuil défaut 1: R < seuil défaut
\$0016	XL32 tores 1 à 16	exemple: Les tores 11 et 6 du XL31 ont détecté un franchissement du seuil de défaut.
\$0017		
\$0018 \$0019	XL33 tores 1 à 16 XL34 tores 1 à 16	
\$0019	XL35 tores 1 à 16	
\$001A \$001B	XL36 tores 1 à 16	
\$001D	XL37 tores 1 à 16	
\$001D	XL38 tores 1 à 16	
\$001E	MSB	présence défaut détecté par XD 0 : aucun défaut n'est détecté 1 : défaut détecté exemple : Le tore 6 du XD41 a détecté un défaut.
\$001F	XD 42 tores 1 à 8	
\$0016	XD 43 tores 1 à 8	
\$0021	XD 44 tores 1 à 8	
\$0022	XD 45 tores 1 à 8	
\$0023	XD 46 tores 1 à 8	
\$0024	XD 47 tores 1 à 8	

organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300

état / commandes \$0010

Mémorisation défauts fugitifs

adresse	détail du mot	signification
	MSB LSB XML21	mémorisation défauts fugitifs localisateurs XML
	tore tore tore tore tore tore tore tore	0 : pas de défaut fugitif mémorisé 1 : défaut fugitif mémorisé
\$003B		exemple : Les tores 11 et 6 du XML21 ont mémorisé un défaut fugitif.
\$003C	XML22 tores 1 à 16	
\$003D	XML23 tores 1 à 16	
\$003E	XML24 tores 1 à 16	

	MSB LSB	mémorisation défauts fugitifs
	XL31	localisateurs XL
	tore tore tore tore tore tore tore tore	0 : pas de défaut fugitif mémorisé1 : défaut fugitif mémorisé
\$003F	0 0 0 0 1 0 0 0 1 0 0 0 0 0	exemple :
\$0040	XL 32 tores 1 à 16	Les tores 11 et 6 du XL31 ont mémorisé un défaut fugitif.
•		
\$0041	XL 33 tores 1 à 16	
\$0042	XL 34 tores 1 à 16	
\$0043	XL 35 tores 1 à 16	
\$0044	XL 36 tores 1 à 16	
\$0045	XL 37 tores 1 à 16	
\$0046	XL 38 tores 1 à 16	

organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300



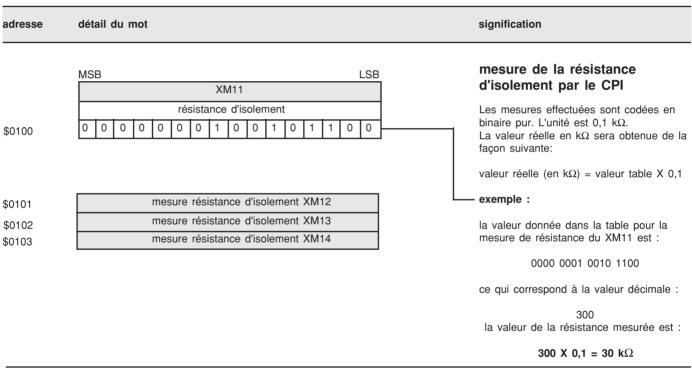
Table de commandes

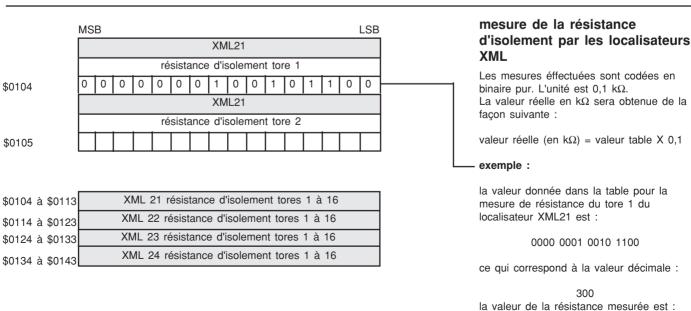
adresse	détail du mot	signification
\$0050 \$0051 \$0052	MSB	table de commande XM/XML/XL Pour chaque appareil, XML, XM, XL la commande est composée de 4 bits. test à distance acquittement à distance des défauts acquittement à distance des pannes reset des défauts fugitifs 0 : pas de commande ou commande executée. 1 : commande demandée
\$0053 \$0054	MSB LSB XD44 XD43 XD42 XD41 XD48 XD47 XD46 XD45	Pour chaque XD, la commande est composée de 1 bit. reset à distance des défauts mémorisés

organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300

table de mesures \$0100 \$02FF

Résistance d'isolement



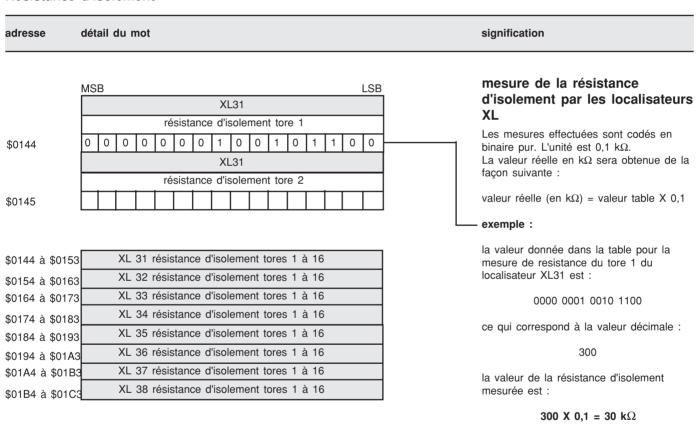


300 X 0,1 = 30 $k\Omega$

organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300



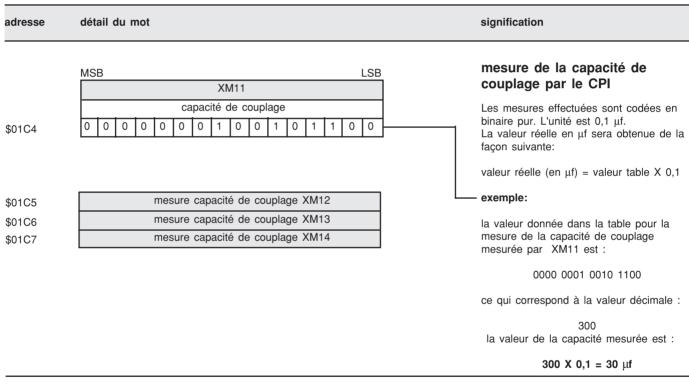
Résistance d'isolement

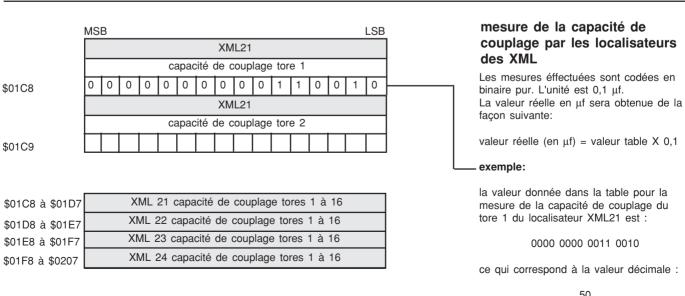


organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300

table de mesures \$0100

Capacité de couplage





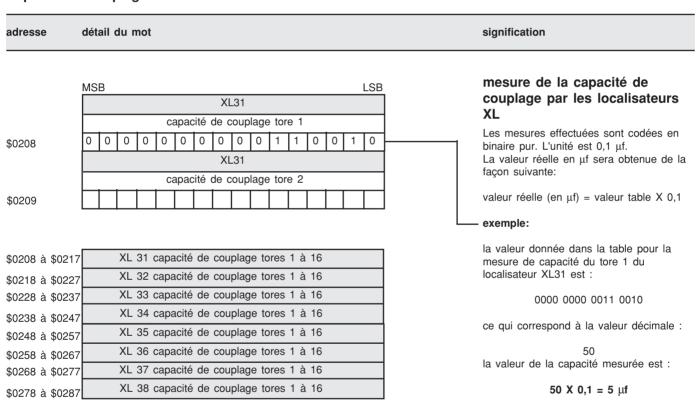
50X 0,1 = 5 μ f

la valeur de la capacité mesurée est :

organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300



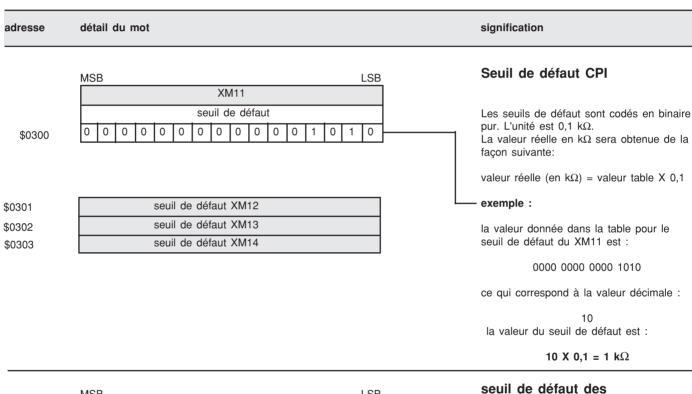
Capacité de couplage

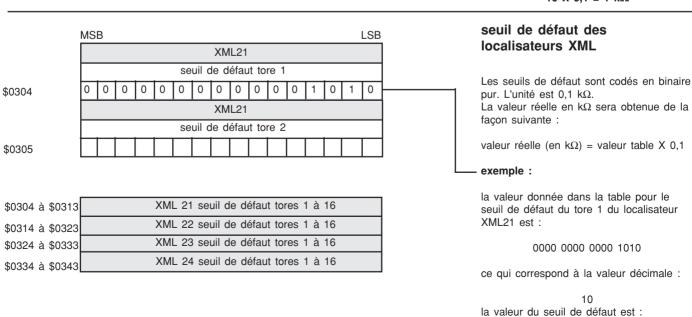


organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300



Seuil de défaut



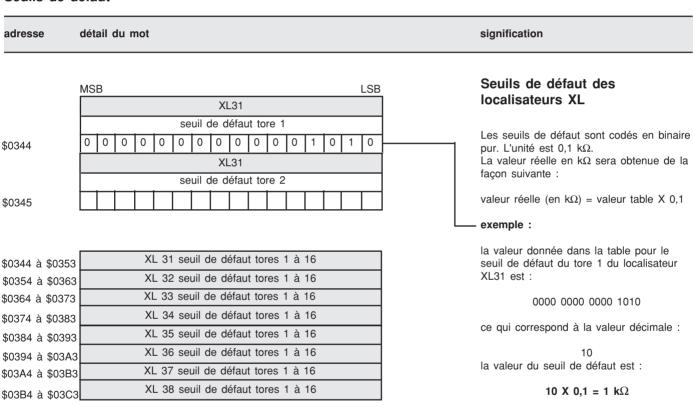


10 X 0,1 = 1 $k\Omega$

organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300



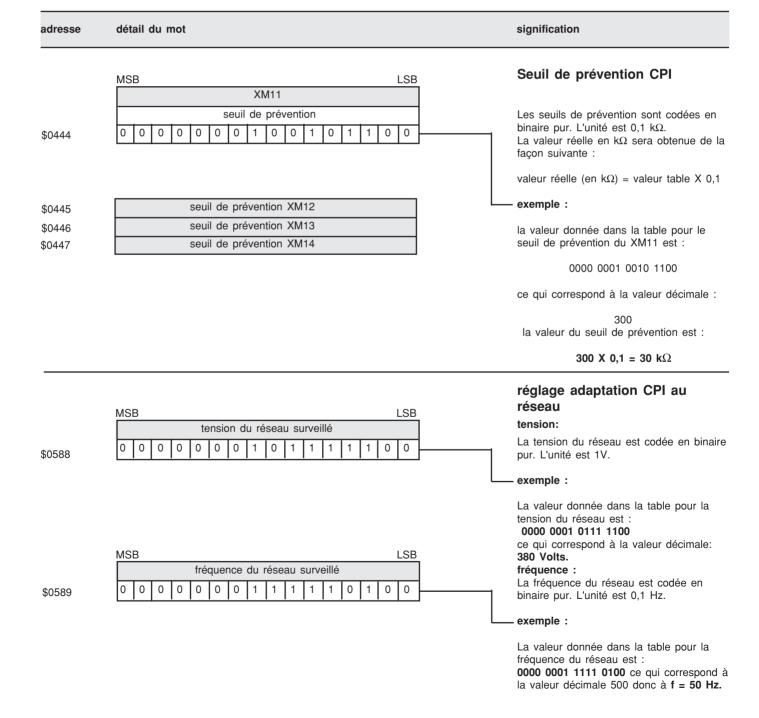
Seuils de défaut



organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300



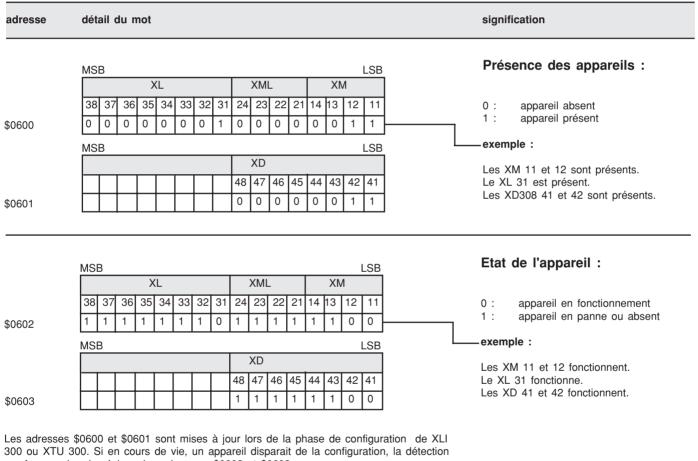
Seuil de prévention



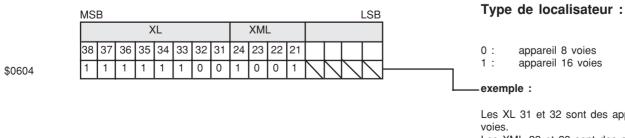
organisation de la table de données XLI 300 et **XTU 300**



Présence des appareils



se fera par la mise à jour des adresses \$0602 et \$0603



Les XL 31 et 32 sont des appareils 8

Les XML 22 et 23 sont des appareils 8 voies.

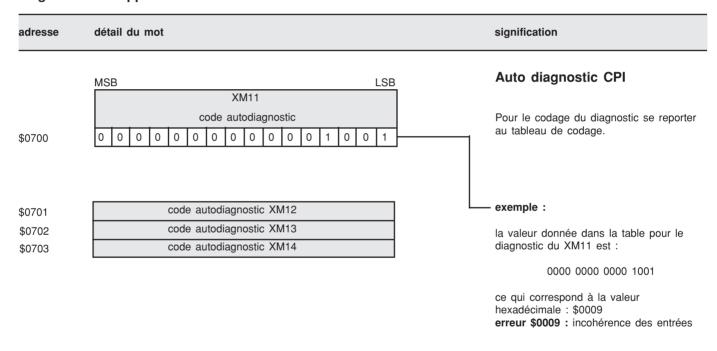
Les XML 21 et 24 sont des appareils 16 voies.

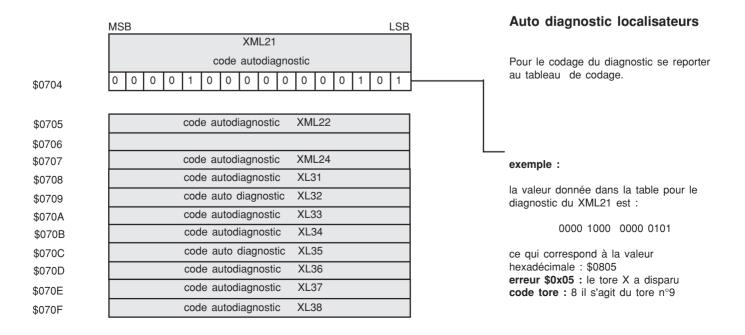
Les XL 33 à 38 sont des appareils 16 voies.

organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300

diagnostic des appareils \$0700

diagnostic des appareils





organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300

diagnostic des appareils \$0700

diagnostic des appareils

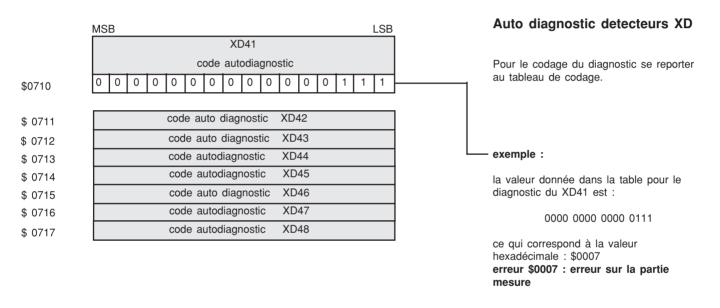


tableau de codage

code	signification	correspondance sur XM ou XL ou XD
\$0001	l'appareil ne répond plus	pas de correspondance
\$0002	checksum ROM erroné	erreur sur la mémoire
\$0003	test RAM erroné	erreur sur la mémoire
\$0004	checksum RAM erroné	problème mémoire RAM
\$0005	le tore X a disparu de la configuration	XML xxx tore xx a disparu
	(x est le numéro de tore)	
\$0006	le tore xx est en court circuit	XML xx tore xx est en court-circuit
\$0007	problème sur la partie mesure	erreur sur la mesure
\$0008	aucun appareil ne répond a XLI300 ou XTU 300	pas de correspondance
\$0009	incohérence des entrées	entrées I1,I2 incohérentes
\$000A	reset de la pile système et de la pile anomalie	pas de correspondance
\$000B	reset de la pile système	pas de correspondance
\$000C	reset de la pile anomalie	pas de correspondance

organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300

zone de données dynamique

\$2000

\$2047

fonctionnement

Certains superviseurs n'ont pas un champ d'adressage suffisamment étendu pour pouvoir adresser toutes les informations contenues dans la table de données. Pour compenser ce phénomène, une table de données dynamique permet à un superviseur de demander les informations d'un appareil. Les informations concernant l'appareil sont recopiées dans une zone accessible par tous. Les adresses \$2000 à \$2007 servent à définir les produits dont on souhaite avoir les informations via la table de données dynamique.

					10
adresses		N° de		N° de	valeur
		produit		tore	
n° bit	15 12	11	4	3 0	
\$2000	0000	0011	0011	1011	\$033B
\$2001	0000	0001	0001	0000	\$0110
\$2002	0000	0100	0001	0000	\$0410
\$2003					
\$2004					
\$2005					
\$2006					
\$2007					

informations disponibles de \$2008 à \$200Finformations disponibles de \$2010 à \$2017

informations disponibles de \$2018 à \$201F formations disponibles de \$2020 à \$2027

informations disponibles de \$2028 à \$202F

IS informations disponibles de \$2038 à \$203F IS informations disponibles de \$2040 à \$2047

exemple 1:

Le mot écrit à l'adresse \$2000 est \$033B, la demande concerne donc le tore codé B de l'appareil XL33. Les informations recopiées seront placées aux adresses \$2008 à \$200F. Leur implantation est décrite ci dessous. Leur codage est conforme à la table.

exemple 2:

Le mot écrit à l'adresse \$2001 est \$0110, la demande concerne l'appareil XM11. Les informations recopiées seront placées aux adresses \$2010 à \$2017. Leur implantation est décrite ci dessous. Leur codage est conforme à la table.

exemple 3:

Le mot écrit à l'adresse \$2002 est \$0410, la demande concerne l'appareil XD 41. Les informations recopiées seront placées aux adresses \$2018 à \$201F. Leur implantation est décrite ci dessous. Leur codage est conforme à la table.

placement des données dans la table dynamique

Les informations demandées aux adresses \$2000 à \$2007 se trouvent placées dans l'ordre décrit ci-après, aux adresses correspondantes.

placement des informations relatives à un CPI

adresses	informations	
\$2010	0	
\$2011	0	
\$2012	0	
\$2013	mot de l'adresse \$0011	
\$2014	résistance d'isolement	
\$2015	capacité de couplage	
\$2016	seuil défaut	
\$2017	seuil prévention	

conforme table \$0011

conforme table \$0100 à \$0103

conforme table \$01C4 à \$01C7

conforme table \$300 à \$0303

conforme table \$0444 à \$ 0447

organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300

zone de données dynamique

\$2000

\$2047

placement des informations relatives à un localisateur

adresses	informations	
\$2008	franchissement seuil défaut	
\$2009	0	
\$200A	défaut fugitif mémorisé	
\$200B	0	
\$200C	résistance d'isolement	
\$200D	capacité de couplage	
\$200E	seuil défaut	
\$200F	0	

- conforme table \$0012 à \$001D
- conforme table \$ 003B à \$0046
- conforme table \$0104 à \$01C3
- conforme table \$01C8 à \$0287
- conforme table \$0304 à \$03C3

placement des informations relatives à un détecteur

exemple 2:

oxemple 2 i		
informations		
présence défaut		
0		
0		
0		
0		
0		
0		
0		

conforme table \$001E à \$0025

codage des tores

Les numeros des tores sont codés en hexadecimal de 0 à F.

numero de tore	codage	numero	de tore codage
1	0	9	8
2	1	10	9
3	2	11	A
4	3	12	В
5	4	13	С
6	5	14	D
7	6	15	E
8	7	16	F

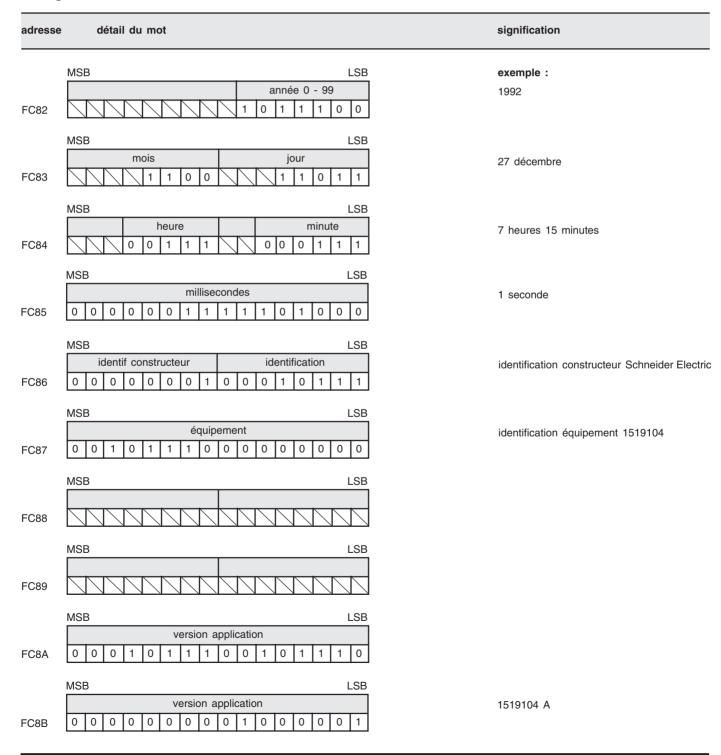
organisation de la table de données XLI 300 et XTU 300

informations produits / constructeur, synchronisation

\$FC80

\$FC8F

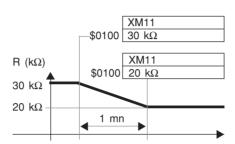
horloge



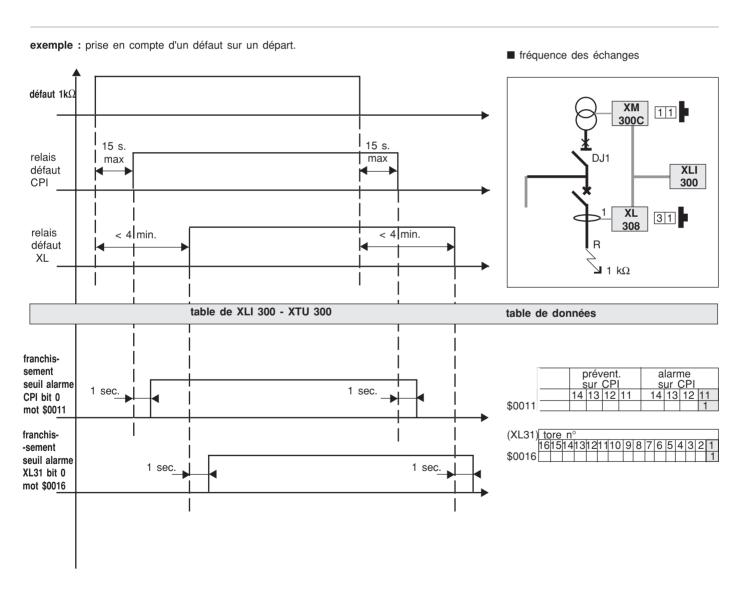
- 1 les mises à jour de paramètres (seuils, tension, fréquence...) se font en un temps inférieur ou égal à 5s.
- exemple: modification du seuil Sd de XM11
- Sd XM11
 30 kΩ

 mot Sd
 XM11

 5"
- 2 les grandeurs évolutives R, C, date, etc... sont rafraichies avec une période d'une minute.



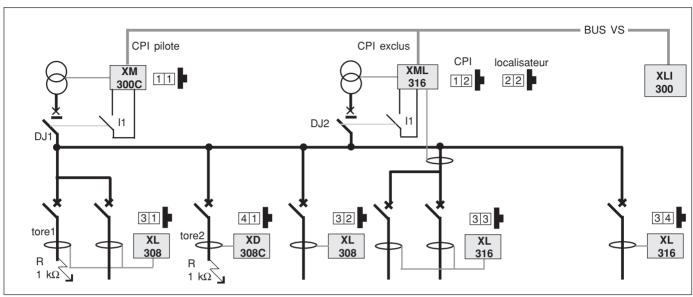
- **3** les informations tout ou rien (alarme prévention, alarme défaut) sont remis à jour en un temps inférieur ou égal à 1s.
- □ le temps entre le dernier octet d'un message maître reçu et le premier octet d'un message esclave émis est inférieur ou égal à 500 ms.



exemple d'utilisation de votre table de données

exemple : lecture de la table

Ce réseau est décrit dans les zones "contrôle appareils" et "état" de la table (suivre l'exemple dans la table de données ci-dessous).



étude réalisée avec : DJ1 et DJ2 fermés.

adresse	détail du mot	signification
lecture	de la présence appareil.	
	XL	présence appareil :0 : appareil absent1 : appareil présent
\$0600	0 0 0 0 1 1 1 1 0 0 1 0 0 1 1	XM300C 11 et 12 présents XML22 présent
	XD 48 47 46 45 44 43 42 41	XL31, 32, 33, 34 présents XD41 présent
\$0601	0 0 0 0 0 0 1	
lecture	du fonctionnement des appareils.	

	XL 38 37 36 35 34 33 32 31	XML XM 24 23 22 21 14 13 12 11	aucun appareil présent n'est en panne.
\$0602	1 1 1 1 0 0 0 0	1 1 0 1 1 1 0 0	
		XD 48 47 46 45 44 43 42 41	
\$0603		1 1 1 1 1 1 0	

lecture du type de localisateur

	XL									ML			
	38	37	36	35	34	33	32	31	24	23	22	21	
\$0602	х	Х	Х	Х	1	1	0	0	Х	Х	1	Х	

type d'appareil 0 : 8 voies 1 : 16 voies

Les localisateurs XML 22, XL34 et XL 33 sont des localisateurs 16 voies.

exemple d'utilisation de votre table de données

lecture de l'état CPI

\$0010

CPI 14 CPI 13 CPI 12 CPI 11					état exclus				état pilote					
entrée											du CPI			
l2 l1	12	11	12	11	12	11	14	13	12	11	14	13	12	11

0 0 0 0 0 0 1 0 0 1 0 0 0 1

Le CPI 11 est injecteur et pilote tous les localisateurs. Le CPI 12 est exclus.

Etat exclus = 0	CPI injecteur,
Etat pilote = 0	ne pilote pas de
	localisateur
Etat exclus = 0	CPI injecteur,
Etat pilote = 1	pilote les
	localisateurs
Etat exclus = 1	CPI non injecteur,
Etat pilote = X	ne pilote pas de
	localisateur

lecture des défauts CPI

0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 1 \$0011

Le CPI XM11 signale que R est inferieure au seuil de défaut et qu'il a activé son relais défaut (voir p17).

lecture des défauts sur les localisateurs

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 \$0013

Le localisateur XML22 n'est pas en défaut (voir p17).

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 \$0016 0 0 0

Le XL31 signale que R est inferieure au seuil de défaut sur le tore N°1(voir p17).

0 0 0 0 0 0 0 0 0 \$0017

Les localisateurs XL 32,33 et 34 ne signalent pas de défaut(voir p17).

0 0 0 0 0 0 0 0 \$0018

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 \$0019

lecture des défauts sur les détecteurs

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 \$001F

Le détecteur XD41 signale un défaut sur son tore N°2 (voir p18).

lecture de la résistance d'isolement XM11

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 \$0100

La mesure de la résistance d'isolement

 $0101_{\text{(binaire)}} = $5 = 5_{\text{(decimal)}}$

soit : 5 X $0.1k\Omega = 0.5 k\Omega$

lecture de la capacité de couplage XM11

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 \$0100

La mesure de la capacité de couplage

 $10100_{\text{(binaire)}} = \$14 = 20_{\text{(decimal)}}$

soit : 20 X 0,1 μ f = 2 μ f

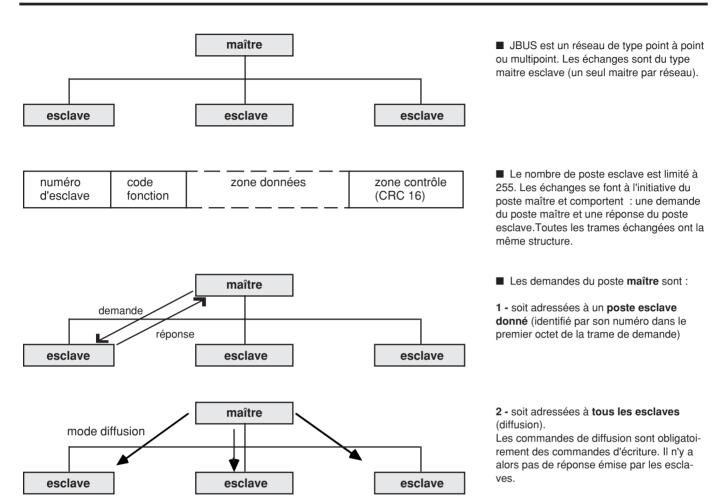
un problème sur XLI300 ou XTU300 ?

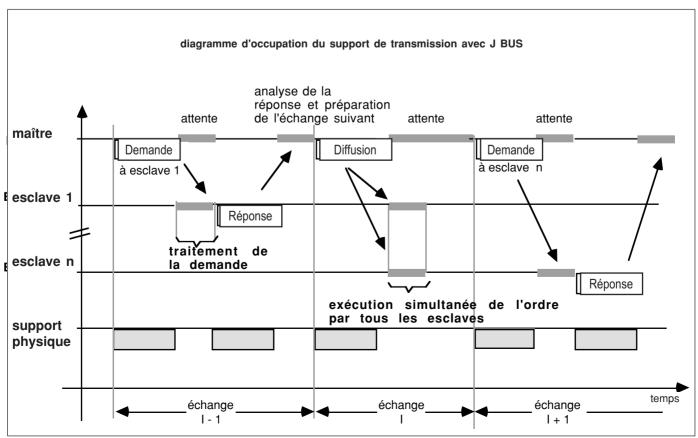
vous avez un problème à l' issue de l'autotest ou de la phase d'initialisation, identifiez à l'aide du registre de diagnostic (voir page 44) le message d'erreur.

	définition des lib	pellés des codes diagnostic JBUS.
bit	messages	interprétation et action
F = 1	■ PHASE - INIT - FINI: (XLI300-XTU300) Ce libellé est positionné lorsque la phase de configuration est déclarée finie. Le coupleur JBUS ne repond plus "automate - non - prêt" et la led rouge située en face avant de l'appareil s'arrête de clignoter.	 F = 1 : l'initialisation est correcte. Ce bit doit obligatoirement être positionné en fin d'initialisation. Si F = 0 : un appareil sur le réseau MADBUS ne s'initialise pas. Recherchez l'appareil qui est bloqué en phase d'initialisation.
C = 1	■ DEFAUT - CRC - JBUS : (XLI300- XTU300) Ce code est positionné en cas de défaut de CRC sur les paramètres JBUS situés en RAM sauvegardée. Le code est accompagné de l'allumage en feu fixe de la led rouge située en face avant.	- Le réseau est surveillé, mais l'information ne remonte plus jusqu'au superviseur : A partir du CPI, reprogrammez la vitesse de transmission JBUS et l'adresse de l'interface.
R = 1	■ DEFAUT - RAM : (XLI300-XTU300) Ce code est positionné en présence d'un défaut de la RAM système après un test écriture - lecture de l'octet AA et 55. La led rouge passe en feu fixe.	- Le réseau n'est pas surveillé (XTU 300) - Le réseau est surveillé (XLI 300) Dans les deux cas, contactez Schneider Electric.
M = 1	■ DEFAUT - MADBUS : (XLI300-XTU 300) Ce code est positionné si, pendant une période de 60 secondes, aucune trame MADBUS n'a été échangée sur le réseau. Dans ce cas, la led rouge de l'appareil passe en feu fixe.	vérifiez les liaisons BUS de communication - XTU 300 (le réseau n'est pas surveillé) - XLI 300 (le réseau est surveillé)
E = 1	■ ETOR incohérentes : (XTU300) Ce code est positionné en présence d'une utilisation incorrecte des entrées TOR (contact position disjoncteur). XTU300 envoie une trame au CPI qui affiche : entree I1= I2= incoherentes Par défaut, le contact est considéré comme	 vérifiez les codes d'autodiagnostic : adresse \$700 (code 0009 : incohérence des entrées I1 = I2 = 1) vérifiez le câblage et le bon fonctionnement des contacts. si le disjoncteur est fermé, le réseau est surveillé si le disjoncteur est ouvert, le réseau n'est pas surveillé
A = 1	passant. descripteur absent : (XTU300)	- Le réseau n'est pas surveillé. Si vous disposez du logiciel de paramétrage.
	Ce code est positionné lorsque le descripteur est absent ou lorsque la ROM à été changée.	téléchargez le descripteur ou contactez Schneider Electric.
I = 1	descripteur invalide : (XTU300) Ce code est positionné en présence d'une erreur de CRC dans le descripteur.	- paramétrage non conforme au réseau surveillé. Si vous disposez du logiciel de paramétrage, téléchargez le descripteur ou contactez Schneider Electric.
S = 1	■ réseau non surveillé : (XTU300) Ce code est positionné lorsqu'une partie du réseau n'est pas surveilée. La led rouge de l'appareil passe en feu fixe - cause 1 : CPI injecteur en panne - cause 2 : descripteur réseau non adapté	vérifiez : - la présence des appareils - les liaisons BUS - les alimentations des appareils - à l'aide du PC, la validité du paramétrage. (téléchargez si paramétrage incorrect)

annexe

le réseau JBUS





annexe

le protocole JBUS

Le protocole J BUS permet de lire ou d'écrire un ou plusieurs bits, un ou plusieurs mots, le contenu du compteur d'évènements ou celui des compteurs de diagnostic.

Les fonctions JBUS traitées par la fonction JBUS esclave de XTU 300, XLI 300, XCU10 sont les suivantes :

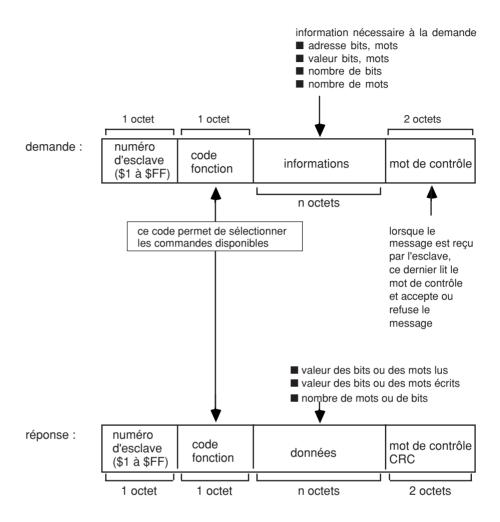
- lecture de n bits : codes 1 et 2 ■ lecture de n mots : codes 3 et 4
- écriture de 1 bit : code 5
 écriture de 1 mot : code 6
 lecture rapide de 8 bits : code 7
- lecture des compteurs de diagnostic : code 8 ■ lecture du compteur d'évènement : code 11
- écriture de n bits : code 15■ écriture de n mots : code 16
- le temps de cycle est de 200 ms (temps minimum entre deux demandes successives).

zones de la table accessibles par les fonctions JBUS

- Les fonctions lecture 1bit ou n bits ne sont disponibles que pour les zones "états/commandes" et "contrôle appareil".
- Les fonctions écriture 1 bit ou n bits ne sont disponibles que pour la zone télécommande de la zone d'information "états/commandes".
- les zones d'informations analogiques ne sont accessibles que par les fonctions portant sur des mots.
- Les fonctions "écriture 1 mot" et "écriture n mots" ne sont disponibles que pour:
- 1- l'horloge;
- 2- les seuils de tous les appareils (seuils défaut et prévention);
- 3- la zone de données dynamique

exemple : vous trouverez en annexe des exemples de trame JBUS pour les différentes fonctions JBUS.

présentation des trames de demande et de réponse



Le coupleur JBUS remplit et émet la trame de réponse sans aucune intervention de l'utilisateur.

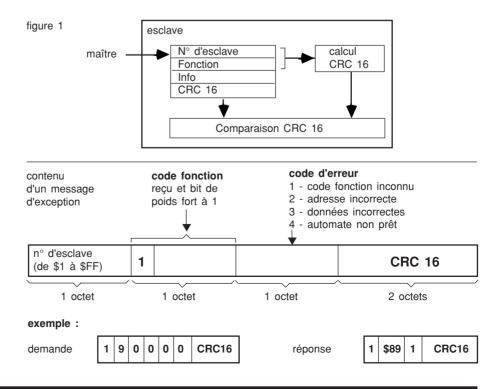
contrôle des messages reçus par l'esclave

Lorsque le maître émet une demande après avoir indiqué :

- le numéro d'esclave,
- le code fonction,
- les paramètres de la fonction, il calcule et émet le contenu du mot de contrôle (CRC16). (figure 1)

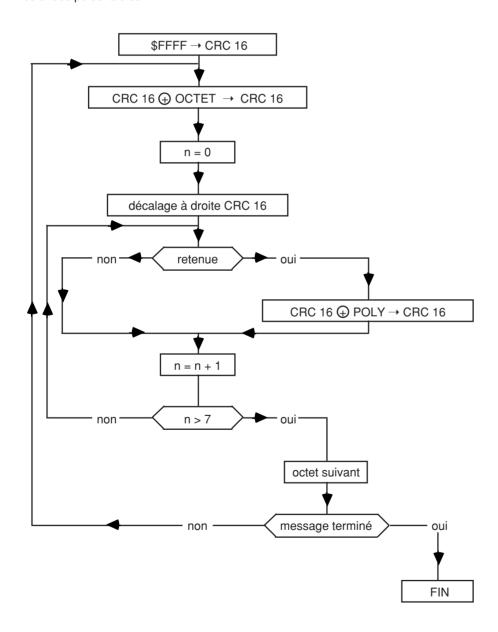
Lorsque l'esclave reçoit le message de demande, il calcule CRC et le compare au CRC16 reçu.

Si le message reçu est incorrect (inégalité des CRC16), l'esclave ne répond pas. Si le message est correct mais que l'esclave ne peut le traiter (adresse erronée, code fonction inconnu,...), il renvoie une réponse d'exception en particulier lors de l'initialisation après la mise sous tension de XLI 300 ou XTU 300, le message est : "automate non prêt".



algorithme de calcul du CRC 16

 \bigoplus = ou exclusif n = nombre de bits d'information POLY = polynome de calcul du CRC 16 = $x^{15} + x^{13} + 1$ Dans le CRC 16, le 1^{er} octet émis est celui des poids faibles.



fonction 1 ou 2

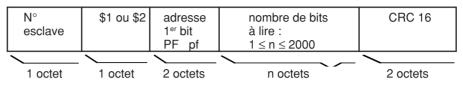
(lecture de n bits consécutifs)

Le nombre de bits à lire doit être ≤ 2000.

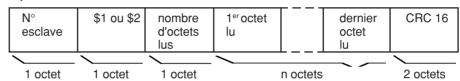
■ fonction 1 : lecture de bits de sortie ou bits internes.

■ fonction 2 : lecture de bits d'entrées

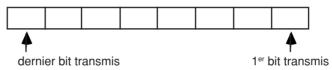
demande



réponse



détail d'un octet :



nota: Les bits non utilisés dans l'octet sont mis à zéro.

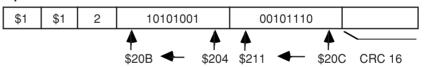
exemple:

lecture des bits 4de l'adresse 20 à 1 de l'adress 21 de l'esclave n°1

demande



réponse



fonction 3 ou 4

(lecture de n mots)

Le nombre de mots à lire doit être \leq 125.

- fonction 3 : lecture de mots de sortie ou mots internes.
- fonction 4 : lecture de mots d'entrées

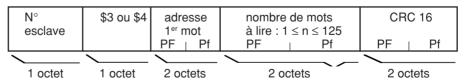
exemple:

lecture des mots \$0805 à \$080A de l'esclave n°2

exemple:

lecture des mots \$805 à \$80A de l'esclave n°2

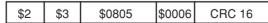
demande



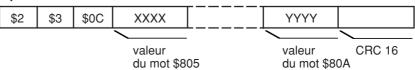
réponse

N° esclave	\$3 ou \$4	nombre d'octets lus	valeur 1 ^{er} mot PF Pf	valeur dernier mot PF Pf	CRC 16
1 octet	1 octet	1 octet	2 octets	2 octets	2 octets

demande



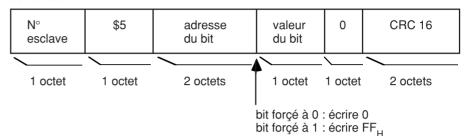
réponse



(écriture d'un bit)

remarque : pour la fonction 5, la trame de réponse est identique à la trame de demande.

demande



réponse

|--|

nota: si le n° d'esclave = 00, tous les esclaves exécutent le forçage sans émettre de réponse.

exemple:

forçage à 1 du bit 0 de l'adresse 21 de l'esclave $n^{\circ}2$

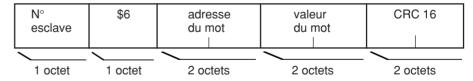
demande / réponse

\$0 \$5	\$210	\$FF	0	CRC 16
---------	-------	------	---	--------

fonction 6

(écriture d'un mot)

demande



réponse

N° esclave	\$6	adresse du mot	valeur du mot	CRC 16

La réponse est un écho de la demande indiquant la prise en compte par l'automate de la valeur contenue dans la demande.

 ${\bf nota}$: si le ${\bf n}^{\circ}$ d'esclave = 00, tous les automates exécutent l'écriture sans émettre de réponse.

exemple:

écriture de 1000 dans le mot d'adresse \$810 de l'esclave 1.

ı	\$1	\$6	\$810	\$1000	CRC 16

(lecture rapide de 8 bits)

nota : les adresses de 8 bits concernés sont fixés dans le coupleur esclave, au moment du paramétrage.

demande N° \$7 **CRC 16** esclave 1 octet 1 octet 2 octets réponse N° 0...0XXXXXX **CRC 16** \$7 esclave 2 octets 1 octet 1 octet 1 octet

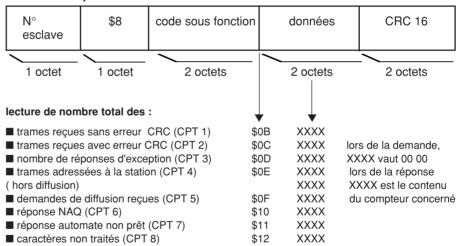
fonction 8

(lecture des compteurs de diagnostic)

A chaque esclave sont affectés des compteurs d'évènement (ou compteurs de diagnostic).

Il y a au total 8 compteurs par esclave. Ces compteurs sont des mots de 16 bits.

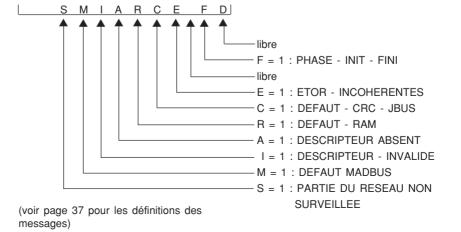
demande / réponse



détail du registre de diagnostic automate

(réponse de l'esclave à la fonction 8, sous code 02)

Le champ de données de la trame de réponse contient un mot de 16 bits représentatif de l'état de l'automate esclave.



nota : le registre de diagnostic JBUS permet de visualiser l'ensemble des erreurs présentes, ci - contre, puisque à un bit unique est dediée une erreur unique.

(lecture du compteur d'évènements)

- Chaque esclave possède un compteur d'evènements.
- Le maître possède également un compteur d'évènements.
- Le compteur d'évènements est incrémenté à chaque trame reçue et interprétée par l'esclave à l'exception de la lecture de ce compteur : fonction 11. Une commande de diffusion correcte incrémente le compteur. Si l'esclave émet une réponse d'exception, le compteur n'est pas incrémenté. Ce compteur permet, depuis le maître, de savoir si l'esclave a correctement interprété la commande (compteur d'évènement incrémenté) ou si l'esclave n'a pas interprété la commande (compteur non incrémenté).
- La lecture de ces différents éléments va permettre d'effectuer un diagnostic des échanges ayant été réalisés entre le maître et l' esclave.
- Si compteur du maître = compteur de l'esclave, la commande envoyée par le maître a bien été exécutée.

Si compteur du maître = compteur de l'esclave + 1, la commande envoyée par le maître n'a pas été exécutée.

demande

N° esclave	\$0B	CRC 16
000.00		

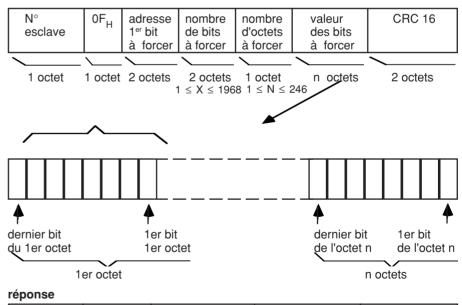
réponse

N° esclave	\$0B	0	contenu du compteur de l'esclave	CRC 16	
	. \				
1octet	1 octet	2 octets	2 octets	2 octets	

fonction 15

(écriture de n bits consécutifs)

demande



nota : si le numéro d'esclave = 0, tous les automates exécutent l'écriture sans émettre de réponse en retour.

exemple:

forcer à 1 les bits 0 et 1 de l'adresse 20 de l'esclave n° 3.

demande

Ν°

esclave

1 octet

\$3	\$0F	\$200	\$0002	\$01	03	CRC 16

adresse du

1er bit forcé

2 octets

réponse

\$3	\$0F	\$200	\$0002	CRC 16

\$0F

1 octet

CRC 16

2 octets

nombre de

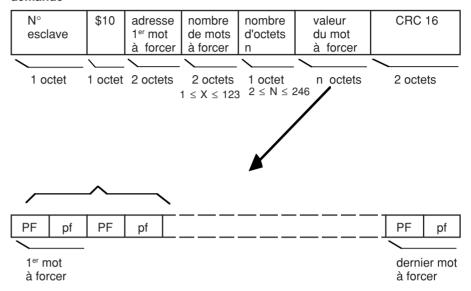
bits forcés

2 octets

 $1 \le X \le 1968$

(écriture de n mots consécutifs)

demande



réponse



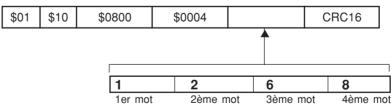
nota : si le numéro d'esclave = 0, tous les automates exécutent l'écriture sans émettre de réponse en retour.

exemple:

forçage des mots \$0800 à \$0803 de l'esclave n°1.

(0800) = 0001 (0801) = 0010 (0802) = 0100(0803) = 1000

demande



réponse

\$01	\$10	\$0800	\$0004	CRC16

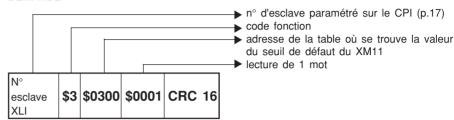
annexe

exemple 1:

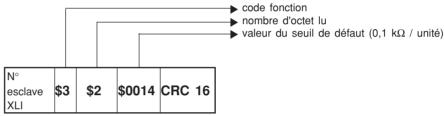
Lecture du seuil de défaut du CPI (XM11).

Utilisation de la fonction lecture n mot (3 ou 4)

DEMANDE







calcul du seuil : 14 (dans ce cas en hexadécimal).

\$14 = 20 décimal

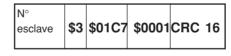
$$Sd = 20 \times 0.1 \ 10^3 = 2 \ k\Omega$$

exemple 2:

Lecture de la capacité de couplage à la terre (adresses \$01C4 à \$01C7).

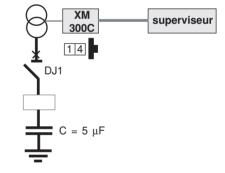
Utilisation de la fonction lecture n mot (\$3 ou \$4)

DEMANDE



REPONSE





→valeur de la capacité (0,1 μF / unité)

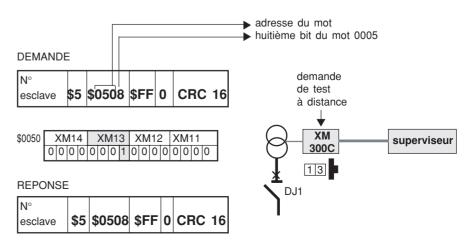
calcul de la capacité : 32 (dans ce cas en hexadécimal).

\$32 = 50 décimal
$$C = 50 \times 0.1 \ 10^{-6} = 5 \ \mu F$$

exemple 3:

télécommandes (adresses \$0050 à \$0052).

Demande de test à distance du CPI XM13. Utilisation de la fonction écriture d'un bit / 5.



content

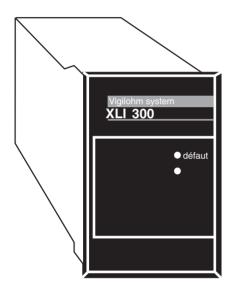
introduction	page 51	appendixp	age 86
description of your device	page 51	- JBUS network	
discover your device	page 52	- JBUS protocole	
protect the qualities of your device prior to installationidentify your type of device		- tables zones accessibles by the JBUS functions pa	age 87
 identify the content of the parcel dimension of XLI and XTU cut 		 presentation of request and reply procedure 	age 88
install your device	page 53	 control of messages received by the slave 	
- securing use the specific accessories for mounting in Prisma P cabinet	page 53	- JBUS CRC16 computing algorithm pa	age 89
- architecture - connect your XLI300 or XTU300 wiring precautions	. page 54	- function 1 or 2 pa	age 90
- wiring rules parameters link PC - RS 232C	page 55	- function 3 ou 4	
- JBUS RS 485 - connection of your JBUS link	page 56	- function 5 pa	age 91
monitor your network	page 57	- function 7 pa	age 92
- XLI configuration - XTU configuration		- function 8	
commissioning	page 58	- function 11 pa	age 93
- take care		- function 15	
- presentation of the front panel of your XLI300 or XTU300 - switching on XTU300 or XLI300		- function 16 pa	age 94
- JBUS address, transmission speed events stamping	. page 59	- examples pa	age 95
operate your device	page 60		
definitionsoperating principlechoice of pilot circuit-breaker			
- parameter setting XTU300 example of operation of the XTU300 operating phase			
use your data table	page 63		

introduction

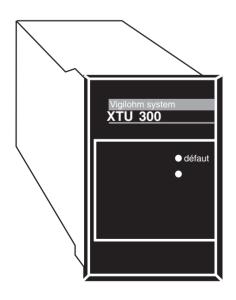
This manual groups together the information of the two communication interfaces (XLI 300, XTU 300) of the Vigilohm System range.

description of your device

interface XLI 300



interface XTU 300



The **XLI 300** interface is designed to communicate with an ISIS supervisor or with any other product (logic controller...) using a communication standard of the type **JBUS - RS485.**

XLI 300 transmits the information from the <code>Vigilohm System</code> to the outside :

- insulation measurements
- threshold overshoot measurement
- setting value
- setting modification
- fault signalling
- etc

XLI 300 transmits the orders sent from the supervisor to **Vigilohm System devices**:

- relay reset
- clearance of intermittent faults
- device test

XLI 300 dates the events using an internal clock adjusted from a **permanent insulation monitor** (CPI).

The **XTU 300** interface is designed to communicate with an ISIS supervisor or with any other product (logic controller...) using a communication standard of the type **JBUS - RS485**.

In addition to the above function, the **XTU 300** interface manages the configuration of the **permanent insulation monitors** (injector, excluded or pilot) and localizers according to parameter setting suited to the monitored system. This parameter setting is performed by a **RS232 link**. **XTU 300** transmits the information from the **Vigilohm System** to the outside:

- insulation measurements
- threshold overshoot measurement
- setting value
- setting modification
- fault signalling
- etc

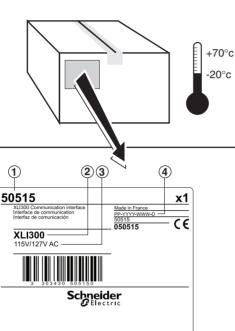
XTU 300 transmits the orders sent from the supervisor to the **Vigilohm System**:

- relay reset
- clearance of intermittent faults
- device test

XTU 300 dates events using an internal clock adjusted from a **permanent insulation monitor** (CPI).

discover your device

protect the qualities of your device prior to installation



Packaging



- ① commercial reference: **50515** (see table below)
- 2 commercial name: XLI300
- 3 manufacturing code: FR-2010-W19-1

< 14 Kg

4 auxiliary supply: 115V/127V AC

auxiliary	ret.	ret.
supply	XLI 300	XTU 300
AC 50/60 Hz		
115V/127V AC	50515	50545
220V/240V AC	50516	50546
380V/415V AC	50517	50547

commercial reference (see table opposite) commercial name

your device

identify

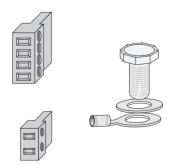
- (3) manufacturing code
- (4) auxiliary supply

identify the content of the parcel

1. User's manual

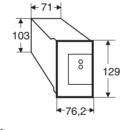


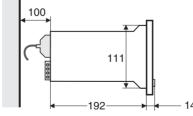
2. Connectors



Note: the SUB D 9 points connectors are not supplied.

dimension of XLI 300 and XTU 300

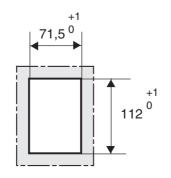


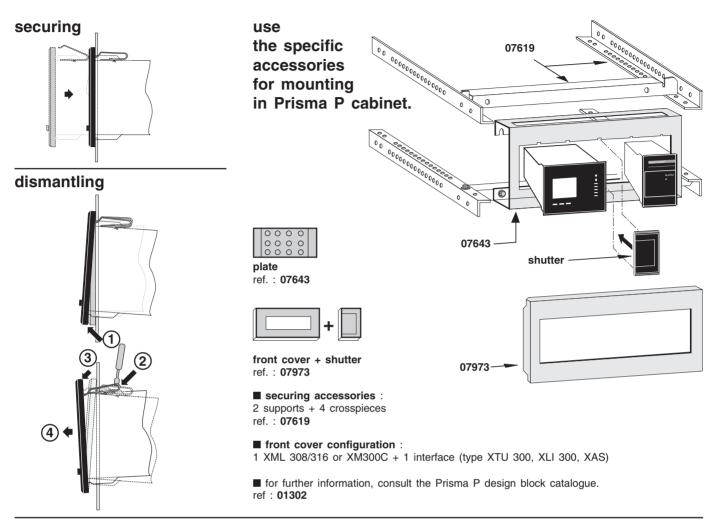


standards

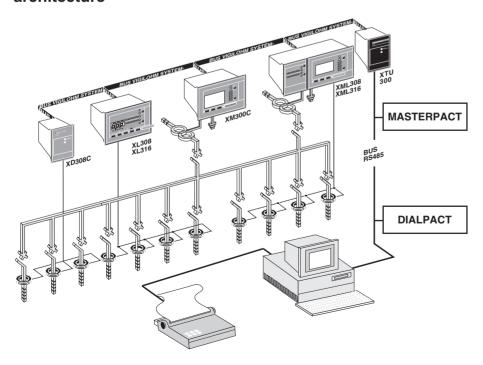
- Protection index IP 30
- protection index on front face : IP40
- Operating temperature : -5°C to +55°C
- Vibration withstand : Llyod's
- amplitude : 1 mm ou 0,7g
- frequency: 10 to 65 Hz
- sweepings per axis
- climatic conditions :
- (type T2 tropicalization)
- damp heat :
- 55°C , 95% relative humidity, 28 cycles (as in standard IEC 68-2-30)
- salt spray :
- 5% Nc Cl, 48 hours, 3 months storage (as in standard IEC 68-2-11)

cut





architecture



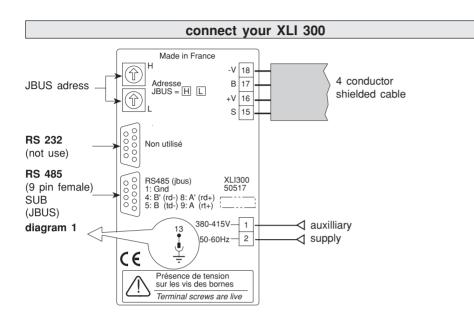
Use the ISIS 3000 supervisor

ISIS 3000 is a supervision and control software, operating on a microcomputer PC-386 and ensuring control in real time of equipment. This configurable software is made up of a data base centered around 4 general modules, namely:

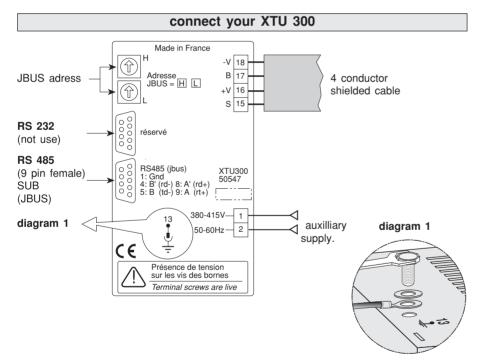
- built-in functions
- pulit-in functionsoperator dialogue
- user's programs
- communication with equipment

Implementation of this software is simple. The operator is guided at all times by a menu which enables design and installation of his application. No particular computer knowledge is required. Animated block diagrams are dynamically refreshed and give the operator the following information :

- alarms
- device positions
- measured values



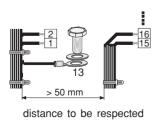
Terminal n°	Function		
1-2	auxiliary supply frame of device to be earthed Vigilohm System communication Bus output		
13			
15-16-17-18			
RS 485	link to supervisor 1: GND 4: B' (RD-) 5: B (TD-) 8: A' (RD+) 9: A (TD+)		



Terminal n°	Function		
1-2	auxiliary supply		
13	frame of device to be earthed		
15-16-17-18	Vigilohm System communication Bus output		
RS 485	link to supervisor 1: GND 4: B' (RD-) 5: B (TD-) 8: A' (RD+) 9: A (TD+)		

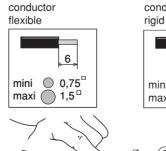


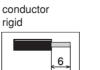


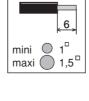


■ do not fasten strands to the device

cross section to be used







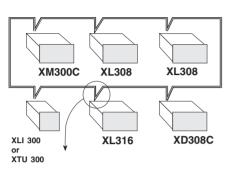
electrical data

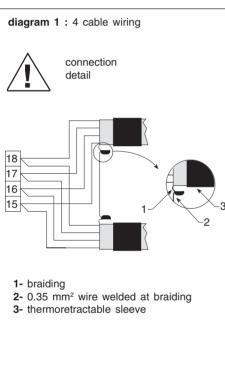
0,85 to 1,1Un
45 - 65 Hz
1,5 A
30 VA

wiring rules

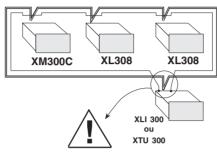
BUS Vigilohm System

communication bus : we recommend you make a loop

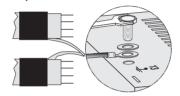




precaution



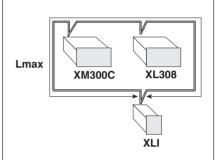
connect the braiding to a device frame at one end only. (preferably with the interface, in this case XLI 300 or XTU 300).



■ maxi. wiring distance :

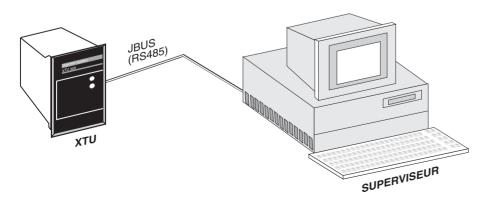


The limit length to be respected is the maximum distance of the loop.



- capacity between ligne must be less than 100 nF.
- \blacksquare total resistance must be less than 12 Ω .

JBUS RS 485 (XLI 300 - XTU 300)



■ cable to be used :

shielded twisted cable of characteristic impedance 120

maxi wiring distance :

1 200 m (from 300 to 9600 BAUDS)

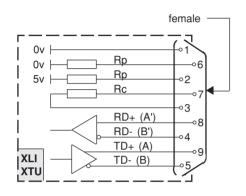
■ cable references :

INMAC réf : 1730 BELDEN réf : 8102

connection: see next page

connection of JBUS link

Connection must be by means of a 9 pin male SUB D connector.



- point-by-point : use two wires
- multipoint : use four wires with possibility of two wires

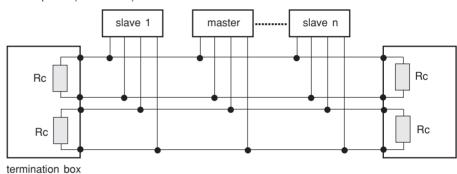
Remark:

When using multipoint connection, we recommend you to not match and polarize the line on the slaves, so as not to unmatch the line when disconnecting a slave. As a result, the line(s) must be matched on the termination boxes.

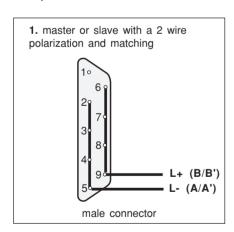
■ point-by-point (Rc = 150Ω)



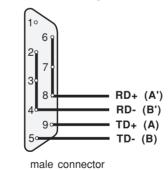
 \blacksquare multipoint (Rc = 150 Ω)



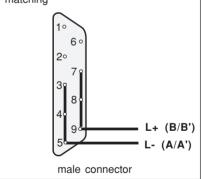
examples



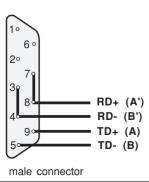
2. master or slave with a 4 wire polarization and matching



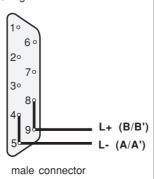
3. slave without polarization with 2 wire matching



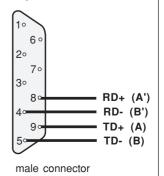
4. slave without polarization with 4 wire matching



5. slave without polarization without 2 wire matching



6. slave without polarization without 4 wire matching



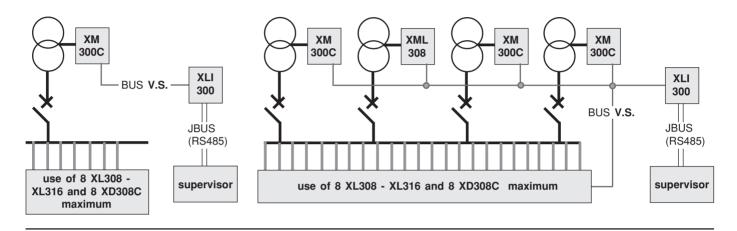
monitor your network

XLI 300 configuration

XLI 300 is connected to a maximum configuration of 4 CPIs (XM300C or XML308 - XML316) installed on the incomers of a single busbar, without coupling on the busbars, 8 localizers (XL308 - XL316) and 8 detectors (XD308C).

example 1 : mini configuration (1 CPI)

example 2: maxi configuration (4 CPI, 8 XL and 8 XDC)

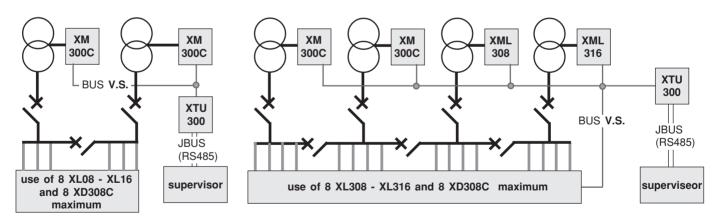


XTU 300 configuration

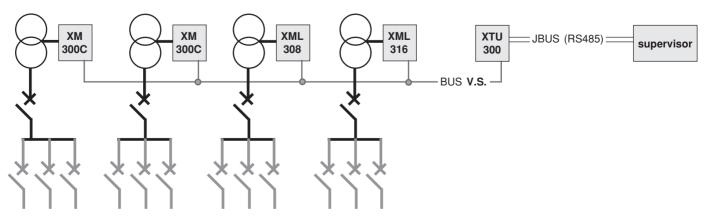
XTU 300 is connected to a maximum configuration of 4 CPIs (XM300C or XML308 - XML316), when coupling between busbars is provided, 8 localizers (XL308 - XL316) and 8 detectors (XD308C).

example 1 : mini configuration (1 CPI)

example 2 : maxi configuration (4 CPI, 8 XL and 8 XDC)



another example: 4 indepandent busbars



commissioning

take care

XTU 300 - XLI 300

when conducting the dielectric test (of the assembly in which your device is mounted), terminals 1 and 2 must absolutely be disconnected.

After the dielectric test, reconnect terminals 1 and 2.

before switching on, check:



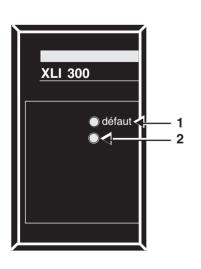
- $\ensuremath{\mathbf{1}}$ the voltage coherence of your device.
- XLI300 Communication intrinterface de communication Interface de communication Interface de communicación

 XLI300

 220V/240V AC
- **2 -** that all the devices are correctly addressed.
- **3** that the wiring of both the communication BUS and the toroids is correct.

presentation of the front panel of your XTU 300 or XLI 300

- 1 "red led" indicating a device failure or an initialization problem.
- 2 "green led" indicating device commissioning.



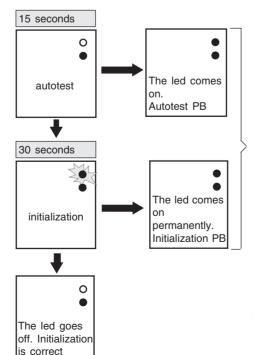
switching on XTU 300 or XLI 300

again every six hours.

When the device is switched on, the green led comes on, the device performs an autotest and an initialization phase.

note: the autotest phase is started up

detail



legend : • led lit up

If you encounter one of these two situation after the autotest phase or the initialization phase, refer to page 60

note : if the supervisor questions XTU 300 or XLI 300 during the autotest phase, the interface generates an exception code "logic controller not ready".

commissioning

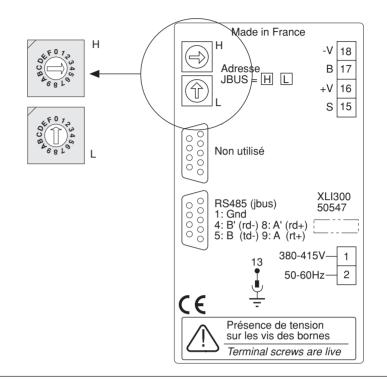
setting JBUS, BUS Vigilohm System addresses.

☐ make sure that the different XM300C's connected to the same bus do not have the same setting on their coding dials in front.

The setting must be less than or egal to 4.

☐ make sure that the different XD308C's connected to same bus do not have the same setting on their coding dials in the rear

JBUS adress 01 to FE 00 and FF adresses are not allowed. Transmission speed of JBUS 300 to 19200 bauds (selected by XM300C, XML316 or XML308).

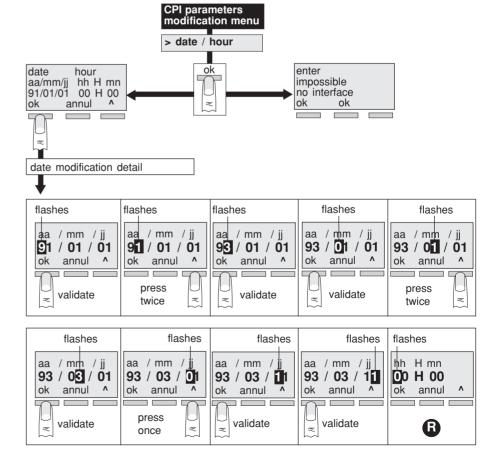


events stamping

You can enter the date and time using the **Permanent Insulation Monitor** (XM300C, XML308 or XML316) connected to the same **Vigilohm System BUS**, to perform event dating. The supervisor can write date and hour in the JBUS table. It is transmitted to the device by XLI 300 XTU 300.

example : entry for 93 / 03 / 11

remark: once you have entered the date, you can, if you wish, enter the time in the same way. Otherwise, scroll down all the entry screens using the "OK" key until the "ENTRY OK" screen appears.

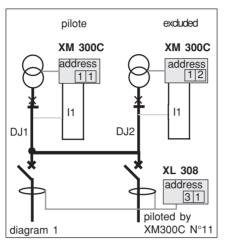


operate your device

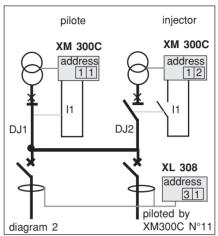
definitions

- pilot CPI: a CPI upline from a closed circuit-breaker, is said to be a pilot when it monitors a network and centralizes all the information about the network sent to it by its associated localizers. The pilot status of a CPI is given in the table at address \$0010. (diagram 1)
- excluded CPI: a CPI is said to be excluded when it does not monitor the network to which it is connected. It is excluded when another CPI is already monitoring the same network. The exclusion status of a CPI is given in the table at address \$0010 (diagram 1)
- injector CPI: a CPI upline from an open circuit-breaker monitors the part of the network to which it is connected.

DJ1 et DJ2 are closed



DJ1 closed, DJ2 opened



operating principle

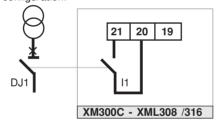
1 - reminder:

addresses of «Vigilohm System» devices.

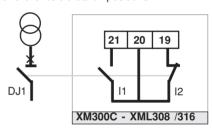
- XM300C : 11 12 13 14
- XML308 XML316 :
- CPI part, from 11 to 14
- localizer part, from 21 to 24
- XL308 XL316 : from 31 to 38
- XD308C : from 41 to 48

2. Circuit-breaker position switches

These switches inform the devices whether the circuit-breakers are in open or closed position in order to automatically determine the Vigilohm System configuration.



When only one switch is used on 1 CPI, a reverse switch can be connected to I2 and the CPI or XTU then monitors coherence of the circuit-breaker positions.



choice of pilot CPI

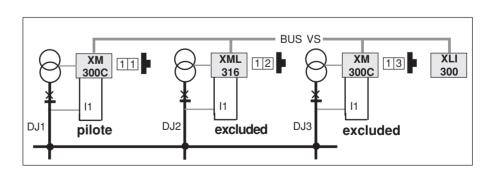
■ Configuration with only one busbar (XAS-XLI 300 -XPI 300).

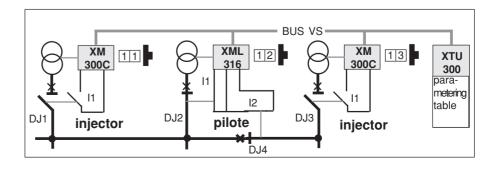
When a number of CPIs are in a position to inject on the same system, in all cases, the pilot CPI is the one with the lowest address. The others are excluded.

In the example shown opposite, with the 3 circuit-breakers closed, the CPI with address 11 is the pilot and the two other CPIs are excluded

■ Configuration with several busbars

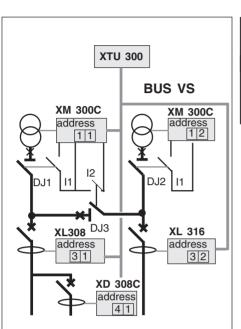
In a configuration with a XTU 300 interface, the choice of the pilot CPI and excluded CPIs is made by XTU 300 according to a parameter setting table describing the various system configurations.





operate your device

■ use of interface XTU 300



CPI 11	DJ1 opened DJ2 opened DJ3 closed injector		DJ1 opened DJ2 closed DJ3 closed injector	DJ1 closed DJ2 closed DJ3 closed pilote des XL
CPI 12	injector	injector	pilote	excluded

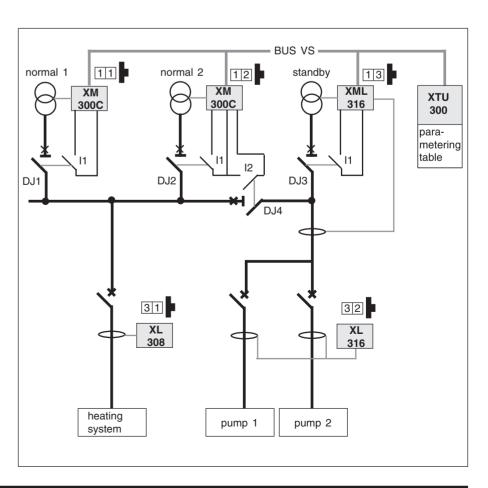
example: DJ3 closed

parameters setting of XTU 300

For operating, the following information have to be entered in XTU 300:

- the description of the electric system monitored
- the location of the monitoring devices
- and all the possible system configurations for generating operation of the CPIs and their assignment statuses with the associated localizers.

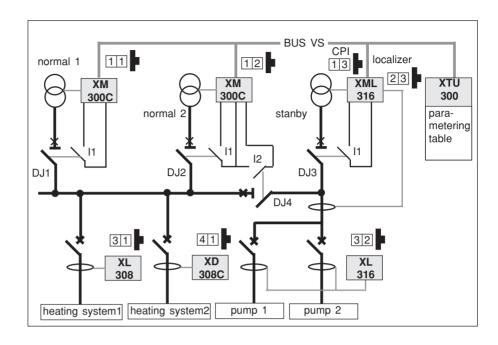
Setting parameters of XTU 300 is made from a PC with Shneider Electric service.



operate your device

example of operation of the XTU 300

The system below was described using the parameter setting software.



operating phase

legend : P = pilot

E = excluded I = injector

X = assigned to CPI

remark: XD308C don't need to know which CPI is their pilot CPI for operating.

1 normal 1 with coupling

■ circuit-breaker state

DJ1	DJ2	DJ3	DJ4
1	0	0	1

■ device state

	sta- -tus		XL316 32	local. XML 23
XM300C	Р	х	х	Х
XM300C 12	I			
XML316 13	I			

3 standby with coupling

■ circuit-breaker state

DJ1	DJ2	DJ3	DJ4
0	0	1	1

■ device state

	sta- -tus	XL308 31	XL316 32	local. XML 23
XM300C	-			
XM300C 12	_			
XML316 13	Р	Х	Х	Х

2 normal 1 / standby no coupling

■ circuit-breaker state

DJ1	DJ2	DJ3	DJ4
1	0	1	0

■ device state

	sta- -tus	XL308 31	XL316 32	local. XML 23
XM300C 11	Р	х		
XM300C 12	Ī			
XML316 13	Р		Х	X

use your data table

data table structure

The data table regroups all the informations relating to Vigilohm System together with the remote control orders from the supervisor. It enables data to be exchanged between:

- Vigilohm System Bus and the supervisor
- supervisor and Vigilohm System network (remote control)

The whole table is accessible in the reading mode. Only certain zone are available in the writing mode.

Data format: 8 data bits, without parity, 1 stop bit.

- The clock: (adress \$FC82 à \$FC85) It enables resetting of the XLI 300 clock to synchronized it with the central unit clock.
- ☐ in reading access, it enables events recording synchronized on the device clock to be performed on a central device.
- The remote control zone : (adress de \$0050 à \$0052)
- ☐ in reading access, it describes the local orders passed by the user. The bit moves to 1 when the user manually operates the device and drops automatically to 0 after 60 seconds.
- ☐ in writing access, the write at 1 of the bit sends the remote control to the device and falls to 0 when the order has been executed.
- adjustments

(address de \$0300 à \$05FF)

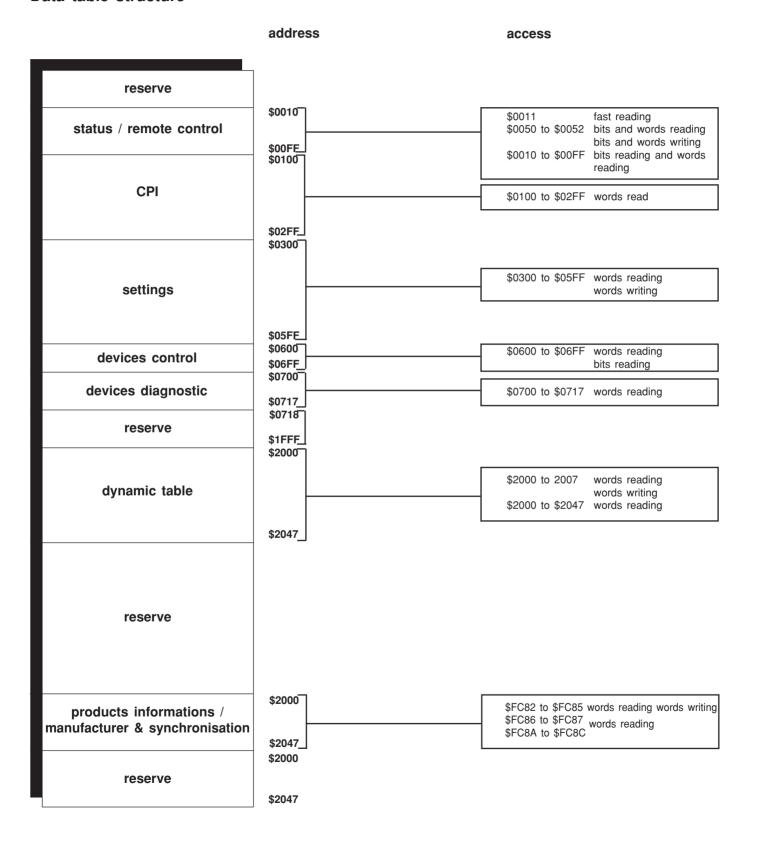
- ☐ in reading access, it enables to access to the device settings thresholds.
- ☐ in writing access, it enables to send the threshold to the device.
- dynamic table :

(address de \$2000 à \$2047) see application p 78

■ maximum size of data blocks for each JBUS message :

word reading: 125 wordsword writing: 123 wordsbit reading: 2000 bitsbit writing: 1968 bits

Data table structure



organization of the XLI 300 and XTU 300

AGREEMENT: In following description, devices are called by their address on the Vigilohm System bus.

status / remote control \$0010 \$00FF one XM300C, which the code wheel is "1" will be called CPI 11, one XML308/316 which the code wheel is "2" will be called CPI 12 for CPI part, and

For example,

XML22 for localizer part, one XL308/316 which the code wheel is "2" will be called XL32.

CPI informations

address		word (detail		meaning
	MSB CPI14 CPI13	CPI12 CPI11	CPI excluded	LSB CPI pilot	CPI status information:
	input input	input input	status 14 13 12 11	status 14 13 12 11	excluded status = 0 injector CPI, pilot status = 0 does not pilot localizer
\$0010	1 1 1 1	1 1 0 0	1 1 0 0	x x 1 0	excluded status = 0 injector CPI, pilot status = 1 pilot the localizer
					excluded status = 1 non injector CPI, does not pilot the localizer

		MSE	3						LSB								
		intermit. fault on CPI					ult re atus	elay		prevention on CPI				CPI fault			
		14	13	12	11	14	13	12	11	14	13	12	11	14	13	12	11
\$0011	\vdash	0	1	1	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	1	0
	1																

examples:

The CPI 11 has not detected any alarm. Le CPI 12 has detected a alarm R < fault threshold and has activated its fault contact .

The CPI 12 and 13 have memorised an intermittent fault.

The CPI 14 has detected an alarm : R< prevention threshold.

CPI information:

0: R > fault threshold fault R < fault threshold prevention 0: R > prevention threshold R < prevention 1: threshold intermit. fault 0: no intermit. fault intermit.fault stored 1: fault relay: 0: non activated relay 1: activated relay

overshooting fault setting

MSB LSB XML21 tor. tor. 16 15 14 13 12 11 10 9 8 6 5 3 2 0 0 0 0 0 0

Overshooting fault setting on localizers

0: R > fault threshold 1: R < fault threshold

example:

The toroids 11 and 6 of XM 21 have detected a fault threshold overshooting.

\$0013 \$0014 \$0015

\$0012

XML22 toroid 1 to 16

XML23 toroid 1 to 16

XML24 toroid 1 to 16

use your data table

organization of the XLI 300 and XTU 300

status / remote control \$0010 \$00FF

Overshooting setting

address	word detail	meaning
	MSB LSB XL31	Overshooting fault threshold on localizers
*	tor.	0: R > fault threshold 1: R < fault threshold
\$0016		The toroid 11 and 6 of the XL 31 have detected a fault threshold overshooting.
\$0017	XL32 toroids 1 to 16	
\$0018	XL33 toroids 1 to 16	
\$0019	XL34 toroids 1 to 16	
\$001A	XL35 toroids 1 to 16	
\$001B	XL36 toroids 1 to 16	
\$001C	XL37 toroids 1 to 16	
\$001D	XL38 toroids 1 to 16	
	MSB LSB	fault presence detected by XD
\$001F	XD41 tor. t	0: no fault detected 1: fault detected example: The toroid 6 of XD 41 has detected an
\$0020	XD 42 toroids 1 to 8	insulation fault.
\$0021	XD 43 toroids 1 to 8	
\$0022	XD 44 toroids 1 to 8	
\$0023	XD 45 toroids 1 to 8	
\$0024	XD 46 toroids 1 to 8	
\$0025	XD 47 toroids 1 to 8	
	XD 48 toroids 1 to 8	

use your data table

organization of the XLI 300 and XTU 300

status / remote control

\$0010

\$00FF

Intermittent faults storage

address	word detail														meaning			
	MSB						XM	L21							LSB	XML localizers intermittent fault storage		
	tor. tor.)	!	ļ .			l	tor.	tor.	tor.	tor.	tor.	tor	tor.	tor.	0: no intermittent fault memorised1: intermittent fault stored		
\$003B	0 0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	-	0	example: The toroids 6 and 11 of XML 21 have		
\$003C		XML22 toroids 1 to 16												memorised an intermittent fault.				
\$003D		XML23 toroids 1 to 16																
\$003E						XMI	_24	toro	ids	1 to	16							

\$003F
\$003F
\$003F
\$0040
\$0041 XL 33 toroids 1 to 16 \$0042 XL 34 toroids 1 to 16
\$0041 XL 33 toroids 1 to 16 \$0042 XL 34 toroids 1 to 16
\$0042 XL 34 toroids 1 to 16
VI 05 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
\$0043 XL 35 toroids 1 to 16
ΨΟΟ-ΤΟ
\$0044 XL 36 toroids 1 to 16
\$0045 XL 37 toroids 1 to 16
\$0046 XL 38 toroids 1 to 16

XL localizers intermittents fault storage

0: no intermittent fault memorised

1: intermittent fault stored

example:

The toroids 6 and 11 of XL 31 have memorised an intermittent fault.

organization of the XLI 300 and XTU 300



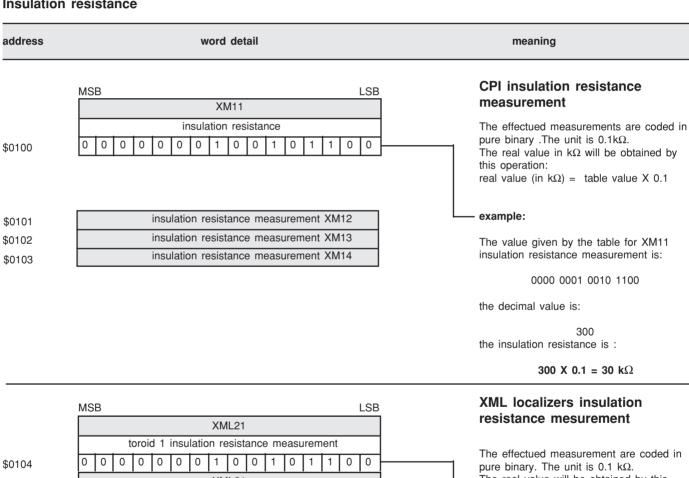
remote control table

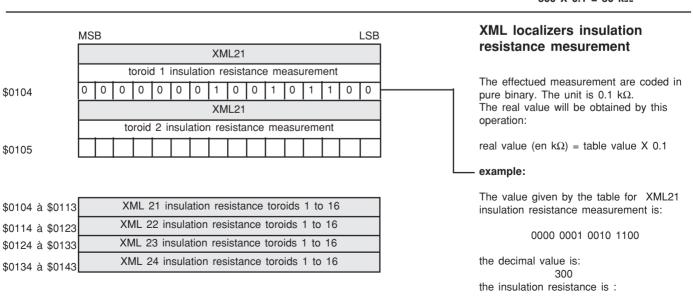
address	word detail	meaning
	MSB LSB	XM/XML/XL remote control table
\$0050	XL34 XL33 XL32 XL31	For each device, XML, XM, XL the control is made up of 4 bits.
\$0051	XL38 XL37 XL36 XL35	
\$0052		remote test insulation fault remote reset device failures remote clearance reset of intermittent faults bit = 0 no command executed bit = 1 demanded command
	MSB LSB	XD remote control table
\$0053 \$0054	XD44 XD43 XD42 XD41 XD48 XD47 XD46 XD45	For each XD, the control is made up of 1 bit.
		bit n°3 reset of intermittent faults.

organization of the XLI 300 and XTU 300

\$0100 measurements table \$02FF

Insulation resistance



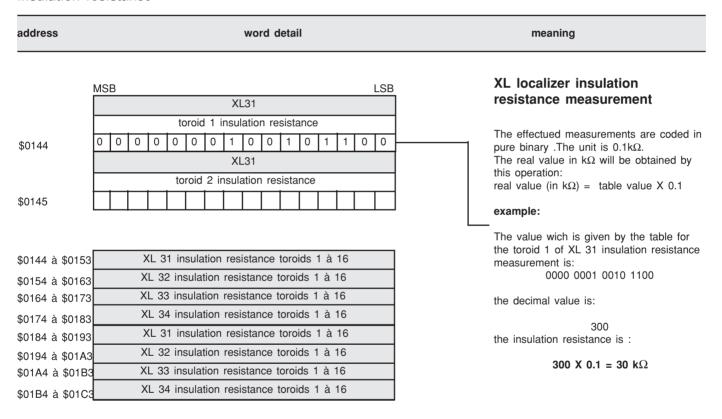


300 X 0.1 = 30 $k\Omega$

organization of the XLI 300 and XTU 300



Insulation resistance



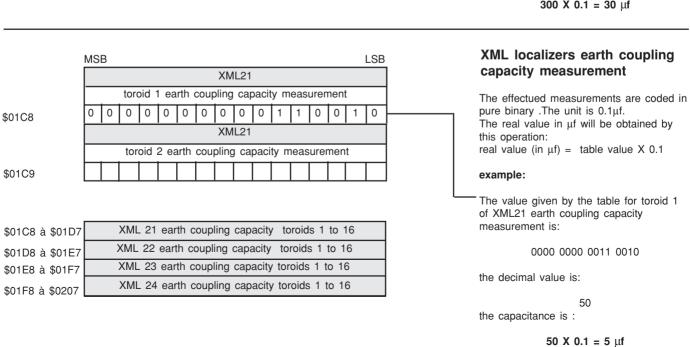
use your data table

organization of the XLI 300 and XTU 300



Earth coupling capacity

address	word detail	meaning
	MSB LSB XM11	CPI earth coupling capacitance measurement
\$01C4	earth coupling capacity 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 1 0 0 1 0 0	The measurements are coded in pure binary .The unit is 0,1µf. The real value in µf will be obtained by this operation: real value (in µf) = table value X 0.1
\$01C5	XM12 earth coupling capacity measurement	example:
\$01C6 \$01C7	XM13 earth coupling capacity measurement XM14 earth coupling capacity measurement	The value given by the table for XM11 earth coupling capacity measurement is:
		0000 0001 0010 1100
		the decimal value is:
		300 the capacitance is:
		300 X 0.1 = 30 μf

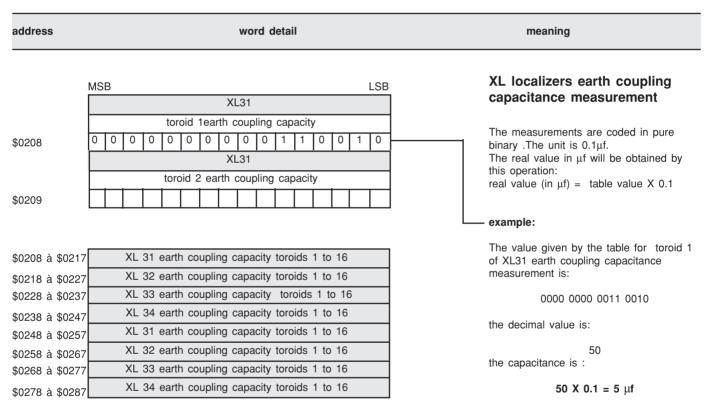


use your data table

organization of the XLI 300 and XTU 300



Earth coupling capacity



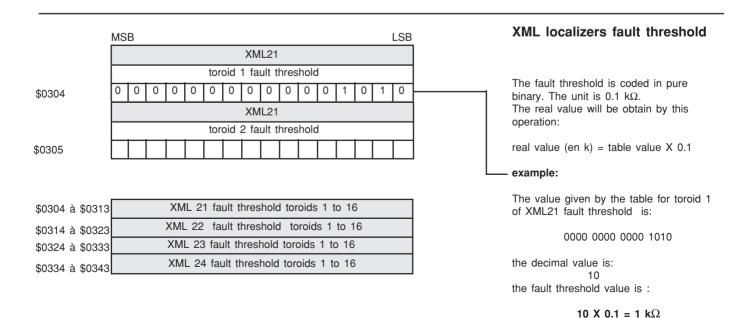
use your data table

organization of the XLI 300 and XTU 300



Fault threshold

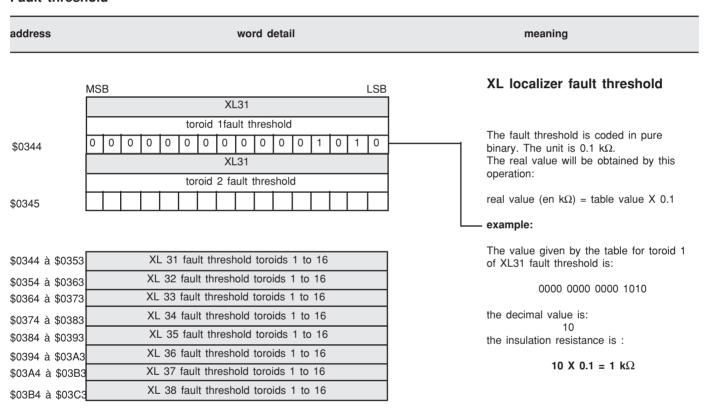
address	word detail	meaning	
	MSB	LSB CPI fault threshold	
\$0300	XM11 fault threshold 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 1	The fault threshold is coded in pure binary. The unit is 0.1 k Ω . The real value will be obtained by this operation:	
		real value (en $k\Omega$) = table value X 0.1	
\$0301	XM12 fault threshold	example:	
\$0302 \$0303	XM13 fault threshold XM14 fault threshold	The value given by the table for XM11 fault threshold is:	
		0000 0000 0000 1010 the decimal value is: 10 the fault threshold value is:	
		10 X 0.1 = 1 k Ω	



organization of the XLI 300 and XTU 300



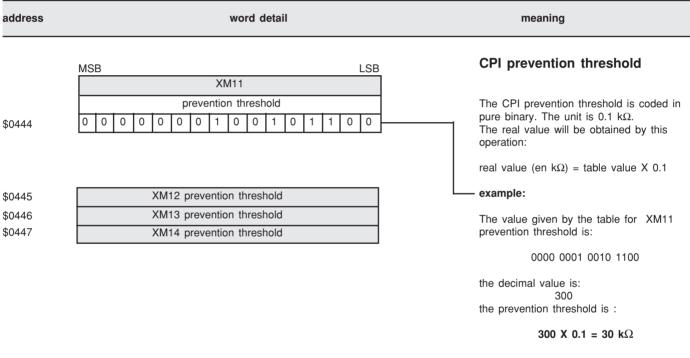
Fault threshold

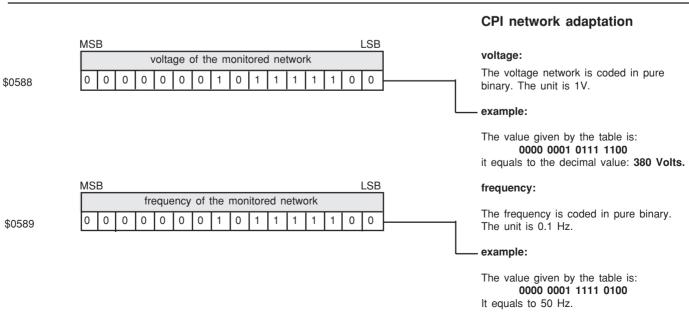


organization of the XLI 300 and XTU 300



Prevent threshold



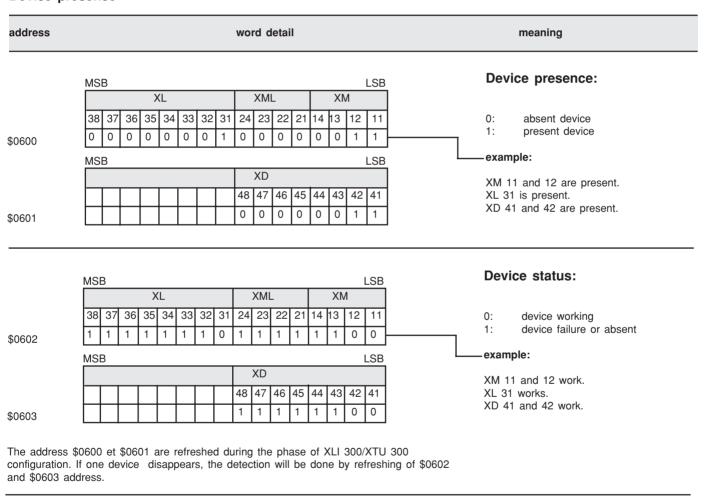


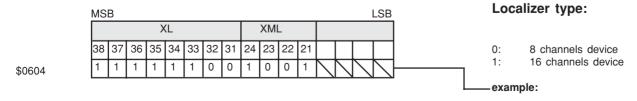
use your data table

organization of the XLI 300 and XTU 300



Device presence



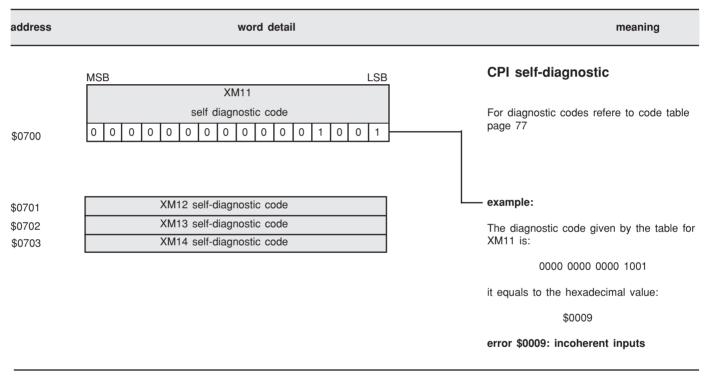


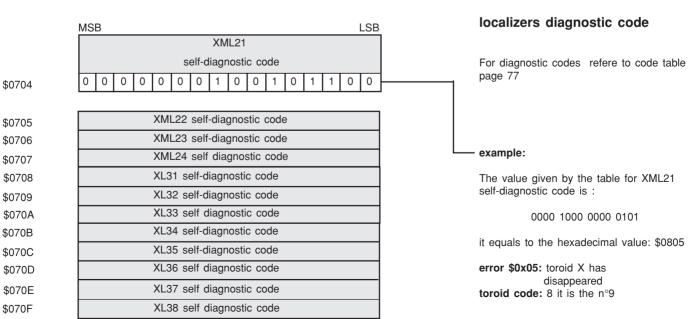
XL 31 et 32 are 8 channels devices. XML 22 et 23 are 8 channels devices.

organization of the XLI 300 and XTU 300



devices diagnostic

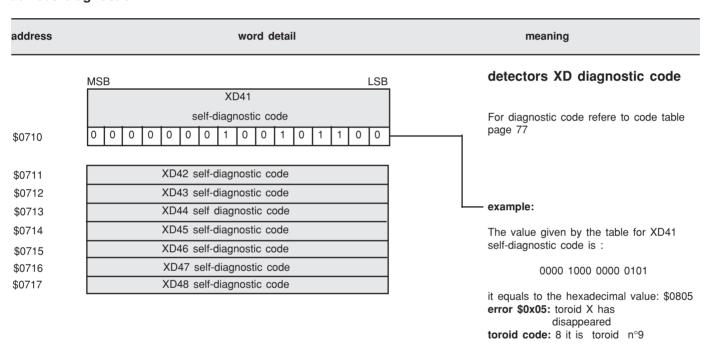




organization of the XLI 300 and XTU 300



devices diagnostic



code	signification	correspondance sur XM ou XML
\$0001	the device no longer replies	no correspondence
\$0002	ROM cheksum error	memory error
\$0003	RAM test error	memory error
\$0004	RAm checksum save error (check settings)	RAM memory problem (check parameters)
\$0X05	the toroid has vanoshed from the configuration	XML xx toroid XX has disappeared
	(X is the number of the binary coded toroid).	
\$0X06	the toroid X is short circuited	XML xx toroid XX is short circuited
\$0X07	measurement part problem	measurement error
\$0008	no device replies to XLI	no correspondence
\$0009	incoherent inputs.	inputs I1, I2 inconsistent
\$000A	reset of stack system and stack anomaly	no correspondence
\$000B	reset of stack system	no correspondence
\$000C	reset of stack anomaly	no correspondence

organization of the XLI 300 and XTU 300 data table

dynamic data zone

\$2000

\$2047

fonctionnement

The addressing field of some supervisors is not sufficient to recover all the accessible informations in the table. To compensate this, the enclosed table

enables a supervisor to write in the zone \$2000 to \$2007, the product number which information are needed. These information are provided in the table from \$2008 to \$2047.

nota: In the event of a problem (inconsistent data on field from \$2000 to \$2007), the corresponding dynamic zone is set at \$FFFF.

					Ψ
adress		N° of		N° of	value
		product		toroid	
n° bit	15 12	11	4	3 0	
\$2000	0000	0011	0011	1011	\$033B
\$2001	0000	0001	0001	0000	\$0110
\$2002	0000	0100	0001	0000	\$0410
\$2003					
\$2004					
\$2005					
\$2006					
\$2007					

information available from \$2008 to \$200F information available from \$2010 to \$2017 information available from \$2018 to \$201F information available from \$2020 to \$2027 information available from \$2028 to \$202F information available from \$2030 to \$2037

 ${\tt ISS}$ information available from \$2038 to \$203F ${\tt ISS}$ information available from \$2040 to \$2047

exemple 1:

the word written at the address \$2000 is \$033B, it concerns the toroid coded B of the device XL33. the available informations will be recovered from the address \$2008 to \$200F.

exemple 2:

the word written at the address \$2001 is \$0110, it concerns the device XM11. the available informations will be recovered from the address \$2010 to \$2017.

exemple 3:

the word written at the address \$2002 is \$0410, it concerns the device XD41. the avaible informations will be recovered from the address \$2018 to \$201F.

data position in the dynamic table

The request information are placed in this order from adress \$2010 to \$2017.

CPI information position

adresses	informations	
\$2010	0	
\$2011	0	
\$2012	0	
\$2013	word of address \$0011	- R
\$2014	insulation resistance	₩ W
\$2015	earth coupling capacity	
\$2016	fault threshold	- R
\$2017	prevention threshold	ræ

table address from \$0011 table address from \$0100 to \$0103 table address from \$01C4 to \$01C7 table address from \$0300 to \$0303 table address from \$0444 to \$ 0447

organization of the XLI 300 and XTU 300 data table

dynamic data table

\$2000 \$2047

localizers information position

adress	ress informations	
\$2008	alarm threshold overshooting	
\$2009 0		
\$200A	intermittent fault memorised	
\$200B	0	
\$200C	insulation resistance	
\$200D	earth coupling capacity	
\$200E	fault threshold	
\$200F	0	

- table address from \$0016 to \$001D
- r table address from \$003F to \$0046
- table address from \$0144 to \$01C3
- table address from \$0208 to \$0287
- table address from \$0344 to \$03C3

detectors information position

exemple 2:

adresses	informations	
\$2010	insulation fault detected	
\$2011	0	
\$2012	0	
\$2013	0	
\$2014	0	
\$2015	0	
\$2016	0	
\$2017	0	

table address from \$001E to \$0026

toroid code

The number of the toroids are coded in hexadecimal

toroid number code	toroid number	code
1 0	9	8
2 1	10	9
3 2	11	А
4 3	12	В
5 4	13	С
6 5	14	D
7 6	15	Е
8 7	16	F

use your data table

organization of the XLI 300 and XTU 300 data table

devices / constructor informations, synchronization

\$0000

\$000F

clock

address	s word detail	meaning
FC82	MSB LSB year 0 - 99 1 0 0 0	example: 1992
FC83	MSB LSB month day 1 1 0 0 1 1 1	december 27 th
FC84	MSB LSB hour minute 0 0 1 1 1 1 0 0 0 1 1 1 1	7 hours 15 minutes
FC85	MSB millisecondes LSB	1 second
FC86	MSB LSB manufacturer identification identification 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 1 0 1 1 1 1 1	Schneider Electric manufacturer identification
FC87	MSB	equipment identification 1519104
FC88	MSB LSB	
FC89	MSB LSB	
FC8A	MSB LSB application serie's number 0 0 0 1 0 1 1 0 0 1 1 1 0	
FC8B	MSB LSB application serie's number 0	1519104 A

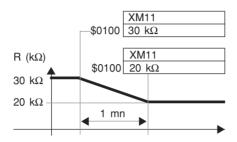
use

your data table

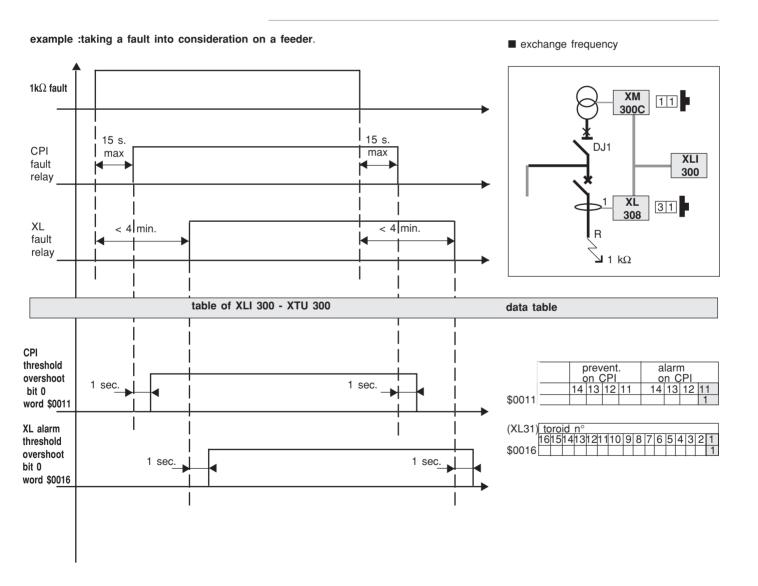
- 1 Parameters (threshold, voltage, frequency...) are updated in a time < 5 s.
- example: XM11 threshold modifications
- Sd XM11
 30 kΩ

 3 kΩ

 mot Sd
 XM11
- 2 Evolutive values R, C, date, etc...are refreshed with a period of one minute.

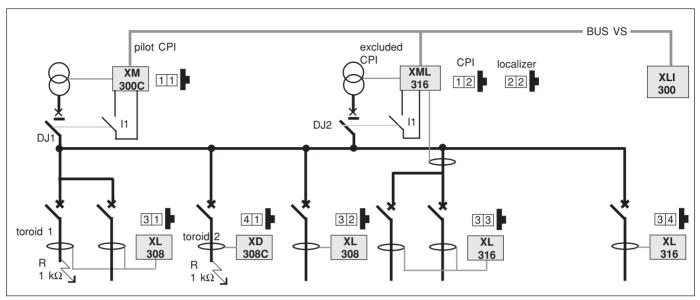


- **3** Binary information (prevention alarm, fault alarm) are updated in a time lower than or equal to 1s.If there is an alarm fault, measurement of corresponding resistance is updated with a time lower than or equal to 5s.
- ☐ The time between the last byte of a master received message and the first byte of a slave transmitted message is lower or equal to 500 ms.



example: table reading

This network is described in "control device" and "status" zones of the table. see example below.



study conducted with : DJ1 et DJ2 closed.

address	word detail	meaning			
device	device presence reading.				
	XL XML XM 38 37 36 35 34 33 32 31 24 23 22 21 14 13 12 11	device presence:0 : absent device1 : present device			
\$0600	0 0 0 0 1 1 1 1 0 0 1 0 0 1 1	XM300C 11 and 12 presents XML22 is present XL31,32,33,34 are presents			
	XD 48 47 46 45 44 43 42 41	XD41 is present			

0 0 0 0 0 0 1

device status reading.

\$0601

	XL 38 37 36 35	XML	All present devices work.
\$0602	1 1 1 1	1 1 1 1 1	
		XD 48 47 46 45 44 43 42 41	
\$0603		1 1 1 1 1 1 0	

localizer type readind

 device type
0: 8 channels device
1: 16 channels device
The localizers XML 22, XL34 and XL 33 are 16 channels devices.

use

your data table

\$0010

CPI 14 CPI 13 CPI 12 CPI 11				CPI excluded CPI excluded										
input input			st	atus	3		sta	tus						
l2 l1	12	11	12	11	12	11	14	13	12	11	14	13	12	11

0	0	0	0	0	1	0	1	0	0	1	0	0	0	0	1

excluded status = 0 pilot status = 0	injector CPI, does not pilot localizer
excluded status = 0 pilot status = 1	injector CPI, pilot the localizer
excluded status = 1 pilot status = X	non injector CPI, does not pilot the localizer

CPI fault reading

0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 1 \$0011

CPI XM11 has detected a fault and has activated his relay.

localizer faults reading

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 \$0013

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 \$0016

\$0017 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

0 0 0 0 0 \$0018

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 \$0019

XML22 hasn't detected any fault.

R< fault threshold on XL31 toroid n°1

The localizers XL 32,33 et 34 haven't detected any fault.

detector faults reading

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 \$001F

There is a fault on XD41 toroid n°2

XM11 insulation resistance measurement reading

\$0100

The insulation resistance measurement is:

 $0101_{\text{(binaire)}} = \$5 = 5_{\text{(decimal)}}$

it equals to

5 X $O.1k\Omega = 0.5 k\Omega$

XM11 earth coupling capacity reading

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 1 0 0 \$0100

The earth coupling capacitance measurement is:

 $10100_{(binaire)} = $14 = 20_{(decimal)}$

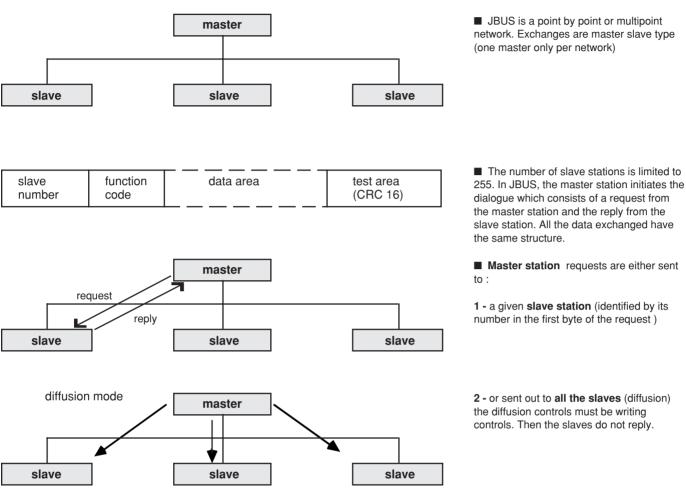
soit: 20 X O.1 μ f = 2 μ f

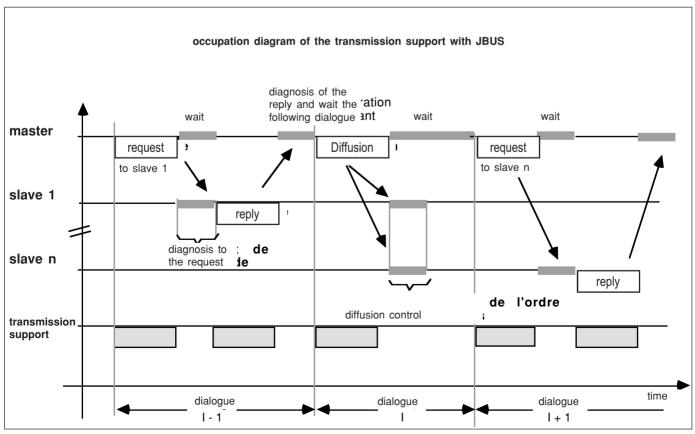
any problems on XLI or XTU ?

If you have a problem resulting from the autotest or initialization phase, identify the error message using the diagnostic register (see page 92).

	définition des lik	pellés des codes diagnostic JBUS.
bit	messages	interprétation and action
F = 1	■ INIT PHASE FINISHED: (XLI 300-XTU 300) This wording appears when the configuration phase is declared finished. The JBUS coupler no longer replies «logic controller not ready» and the red diode on the front face of the device stops flashing.	 F = 1: initialization is correct. This bit must absolutely be placed at the end of initialization. If F = 0: a device on the MADBUS SYSTEM is not initialized. Fing the device locked in the initialization phase.
C = 1	■ JBUS CRC FAULT: (XLI 300-XTU 300) This code appears in the event of crc fault on the JBUS parameters in the saved RAM. At the same time the red diode on the front face comes on permanently.	- The system is monitored, but the information no longer reaches the supervisor : Using the CPI, reprogram the JBUS transmission rate and the interface address.
R = 1	■ RAM FAULT: (XLI 300 - XTU300) This code appears in the presence of a RAM system fault following a read write test of octet AA and 55. The red diode comes on permanently.	- The system is not monitored (XTU) - The system is monitored (XLI) In both cases, contact Schneider Electric.
M = 1	■ MADBUS FAULT: (XLI 300 -XTU 300) This code appears if no MADBUS frame has been exchanged on the system for 60 seconds. In this case, the red diode on the device comes on permanently.	check the BUS communication link XTU 300 (The system is not monitored) - XLI 300 (The system is monitored)
E = 1	■ INCOHERENT LOGIC INPUTS: (XTU 300) This code appears in the presence of incorrect use of the logic inputs (circuit-breaker position switch). XTU 300 sends a frame to the CPI which displays: input I1= I2= inconsistent By default, the switch is considered to be closed.	- check the autodiagnostic codes: address 350 (code 0009: incoherence of inputs I1 = I2 = 1) - check wiring and proper contact operation if the circuit-breaker is closed, the system is monitored - if the circuit-breaker is open, the system is not monitored
A = 1	■ DESCRIPTOR ABSENT: (XTU 300) This code appears when the descriptor is absent or when the PROM has been changed.	- The system is not monitored. If you have the parameter setting software, remote reload the descriptor or contact Schneider Electric.
I = 1	■ DESCRIPTOR DISABLED: (XTU 300) This code appears in the presence of a CRC fault in the descriptor.	- parameter setting does not comply with the monitored system. If you have the parameter setting software, remote reload the descriptor or contact Schneider Electric.
S = 1	SYSTEM NOT MONITORED: (XTU 300) This code appears when part of the system is not monitored. 1. reason: injector CPI failure 2. reason: unsuitable system descriptor	check : - devices are present - the BUS links - the device power supplies - using the PC, parameter setting validity (remote reload if incorrect parameter setting)

JBUS network





JBUS protocole

The JBUS protocol is used to read or write one or several bits, one or several words, the contents of the events or diagnostic counters.

9 functions are available on XTU 300, XLI 300, or XCU10 :

■ reading of n bits : function 1 and 2
■ reading of n words : function 3 and 4

writing of 1 byte: function 5
writing of 1 word: function 6
rapid reading of 8 bits: function 7
reading of diagnostic counter: function 8
reading of event counter: function 11
writing of n bits: function 15

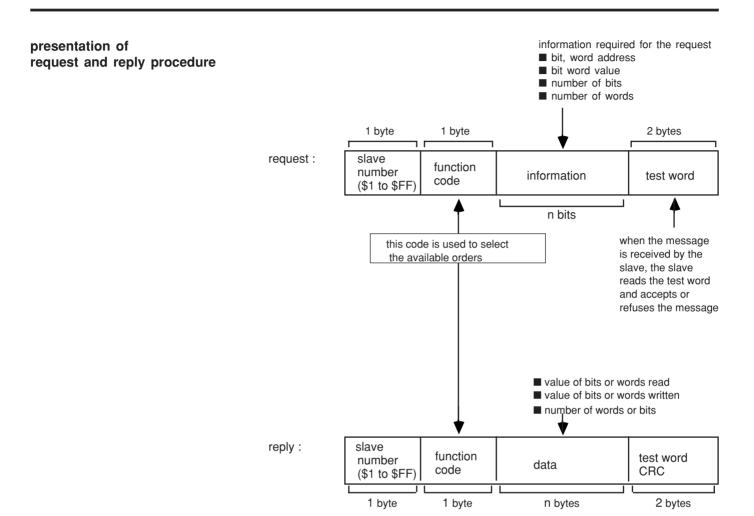
■ writing of n words : function 16

■ cycle time : 200 ms (minimum time between two successive requests)

tables zones accessible by the JBUS functions

- The bits writing functions are only available for the "status/remote control" and "device control" zones.
- The 1 bit and N bits writing functions are only available for the remote control zone of the status/control zone.
- The analog information zone is only accessible by the functions relating to words.
- The 1 word and N words writing functions are available only for : 1 the clock.
- 2 the thresholds of all devices (alarm and prevention thresholds).
- 3 the dynamic area

example: the appendix provides JBUS trame examples for the various JBUS functions.



JBUS coupleur fills and sends out the reply without any user intervention

control of messages received by the slave

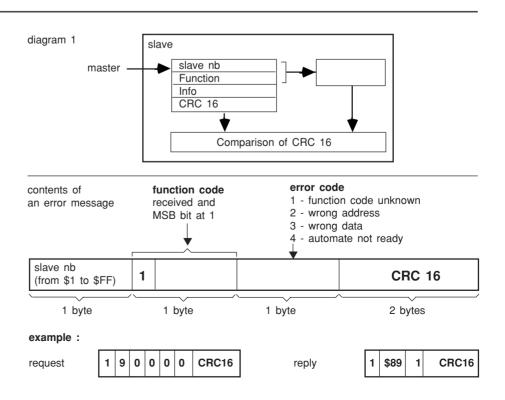
When the master issues a request, having first given :

- the slave number,
- the function code,
- the function parameters,

it computes and issues the content of the monitoring word (CRC16). (diagram 1)

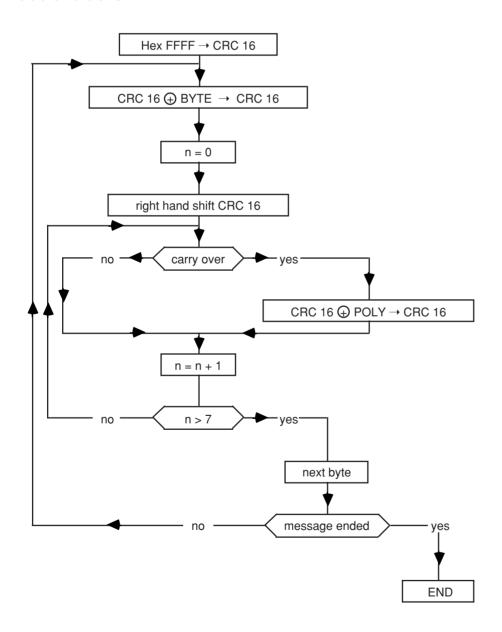
When the slave receives a message, it stores it, computes the CRC16 and compares it with the received CRC16.

If the received message is wrong (CRC16 not equal), the slave does not reply. If the message is correct but the slave cannot process it (wrong address, false data ...), it sends back an error message, in particular during initialization after switching on XTU 300 or XLI 300 the message is: "logic control not ready"



JBUS CRC16 computing algorithm

 \bigoplus = only or n = number of bits of information bits POLY = computing polynomial CRC 16 = $X^{15} + X^{13} + 1$ the first byte of the CRC16 sent out is the one with the LSB



function 1 or 2

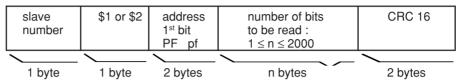
(reading of n consecutive bits)

The number of bits to be read must be \leq 2000.

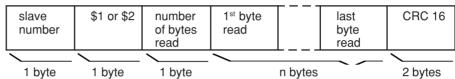
■ function 1 : reading of output bits or internal bits

■ function 2 : reading of input bits

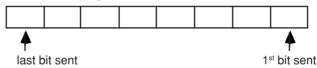
request



reply



breakdown of a byte:

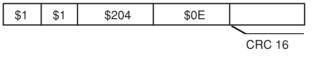


note: The bits that are not used in the byte are set at zero.

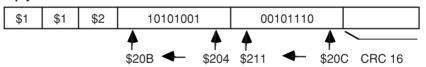
example:

reading of bits 4 in the adress 20 to 1 in the adress 21 of slave nb1.

request



reply



function 3 or 4

(reading of n words)

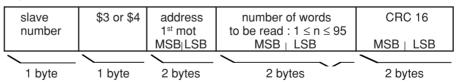
The number of words to be read must be \leq 125.

- function 3 : reading of output words or internal words
- function 4 : reading of input words

exemple:

reading of words 805 to 80A of slave nb 2

request



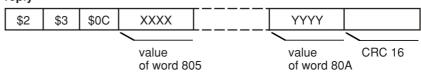
reply

slave number	\$3 or \$4	number of bytes lus	value 1 st word MSB LSB	value last word MSB LSB	CRC 16
1 byte	1 byte	1 byte	2 bytes	2 bytes	2 bytes

request

\$2 \$3	\$0805	\$0006	CRC 16
---------	--------	--------	--------

reply

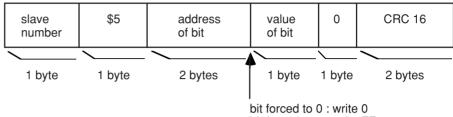


function 5

(writing of a bit)

note: For function 5, the reply procedure is the same as the request procedure.

request



bit forced to 0 : write 0 bit forced to 1 : write FF_H

reply

slave \$5 number	address of bit	value of bit	0	CRC 16
---------------------	-------------------	-----------------	---	--------

note: if the slave number = 00, all the slaves execute forcing without issuing a reply.

example:

forcing of 1 of bit 0 in the adress 21 on slave nb 2

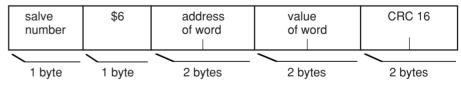
request / reply

\$0	\$5	\$210	\$FF	0	CBC 16
Ι ΨΟ	μΨ٥	Ψ210	ייי ן	0	ChC 16

function 6

(writing of a word)

request



reply

salve number	\$6	address of word	value of word	CRC 16

The reply echoes the request, indicating that the slave has taken into consideration the value contained in the request. This order can be carried out in the request.

note: if the slave number = 00, all the logic controllers execute writing without issuing a reply.

example:

writing of 1000 in the address word 810 of slave nb 1.

- 1					
	\$1	\$6	\$810	\$1000	CRC 16

fonction 7

(rapid reading of 8 bits)

note: the 8 bit addresses concerned are fixed in the slave coupler during parameter setting

request **CRC 16** slave \$7 number 2 bytes 1 byte 1 byte reply **CRC 16** \$7 0...0XXXXXX slave number 1 byte 1 byte 1 byte 2 bytes

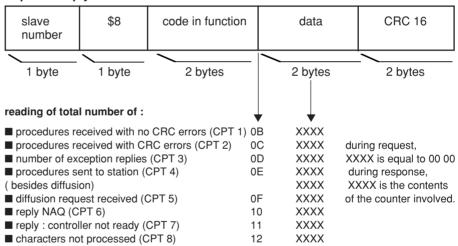
fonction 8

(reading of diagnostic counters)

Event counters (or diagnostic counters) are assigned to each slave.

These are 8 counters per slave in all. These counters are 16 bit words.

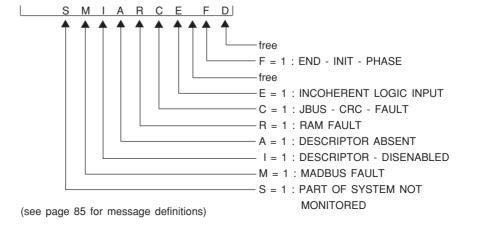
request / reply



logic controller diagnostic register detail

(slave reply to function 8, under code 02)

The reply frame data field contains a 16 bit word representing the state of the slave logic controller.



note : the JBUS diagnostic register enables all the errors present opposite to be visualised, since a single bit is dedicated to a single error.

function 11

(reading of events counters)

- Each slave has an event counter
- The master also has an event counter
- The event counter is incremented each time a procedure is received and interpreted by the slave except for the reading of this counter: function 11. An accurate diffusion order increments the counter. If the slave sends back an exception reply, the counter is not incremented. This counter is used to find out from the master whether the slave has interpreted the order properly (event counter incremented) or not (counter not incremented).
- The reading of these different elements permits diagnosis of master and slave dialogue. If the master counter = the slave counter, the order sent by the master has been carried out.

If the master counter = the slave counter + 1, the order sent by the master has not been carried out.

request

number

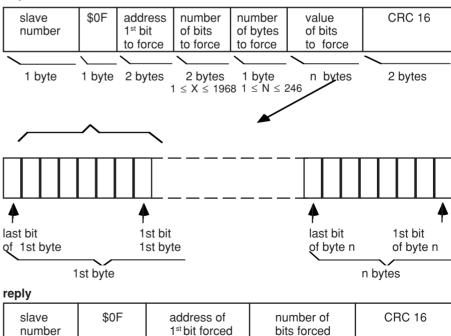
reply

. ор. у				
slave number	\$0B	0	contents of slave counter	CRC 16
1octet	1 byte	2 bytes	2 bytes	2 bytes

function 15

(writing of n consecutive bits)

request



note: if the slave number = 0, all the logic controllers execute the writing without issuing a reply in return.

example:

force to 1 the bits 0 and 1 in the adress 20 of slave nb 3.

request

1 byte

\$3	\$0F	\$200	\$0002	\$01	03	CRC 16				

2 bytes

2 bytes

 $1 \le X \le 1968$

reply

		-	-	
\$3	\$0F	\$200	\$0002	CRC 16

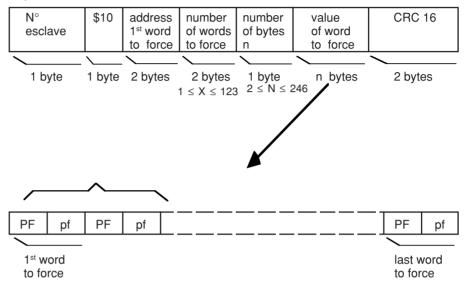
1 byte

2 bytes

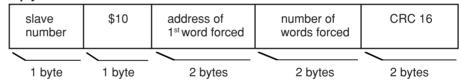
function 16

(writing of n consecutive words)

request



reply



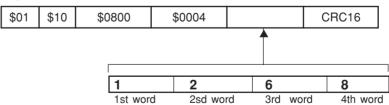
note: if the slave number = 0, all the logic controllers execute the writing without issuing a reply in return.

example:

forcing of words 0800 to 0803 of slave nb 1

(0800) = 0001 (0801) = 0010 (0802) = 0100(0803) = 1000

request



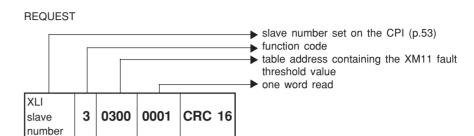
reply

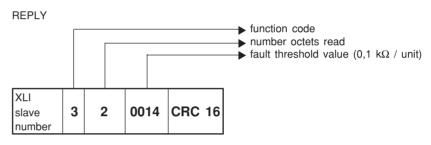
\$01 \$10	\$0800	\$0004	CRC16

example 1:

Reading the CPI fault threshold (XM11).

Using the N word read function (3 or 4)



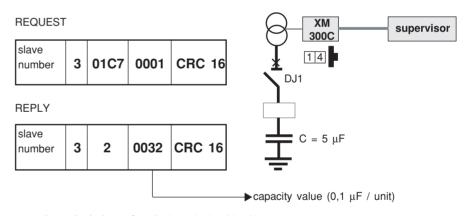


threshold calculation: 14 (in hexadecimal in this case).

■ example 2 :

reading earth coupling capacity (adresses \$01C4 to \$01C7).

Using the N word read function (3 or 4)



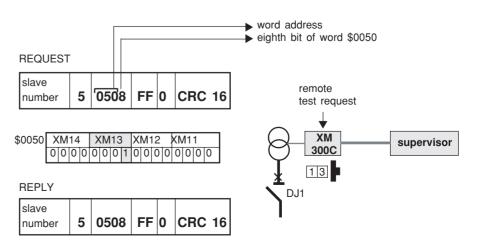
capacity calculation: \$32 (in hexadecimal in this case).

$$$32 = 50 \text{ decimal}$$
 C = 50 x 0,1 10⁻⁶ = 5 μF

■ example 3:

remote controls (adresses \$0050 to \$0052).

CPI XM13 remote test request. Using the write function of a bit $\!\!/$ 5.



Schneider Electric Industries SAS

35, rue Joseph Monier CS 30323 F - 92506 Rueil-Malmaison Cedex RCS Nanterre 954 503 439 Share capital 896 313 776 €

www.schneider-electric.com

En raison de l'évolution des normes et du matériel, les caractéristiques indiquées par le texte et les images de ce document ne nous engagent qu'après confirmation par nos services As standards, specifications and designs change from time to time, please ask for confirmation of the information given in this publication.



Ce document a été imprimé sur du papier écologique.

Printed on recycled paper.

Production: Assystem France Publication: Schneider Electric Impression / *Printing*: