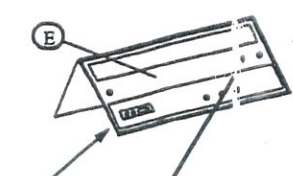
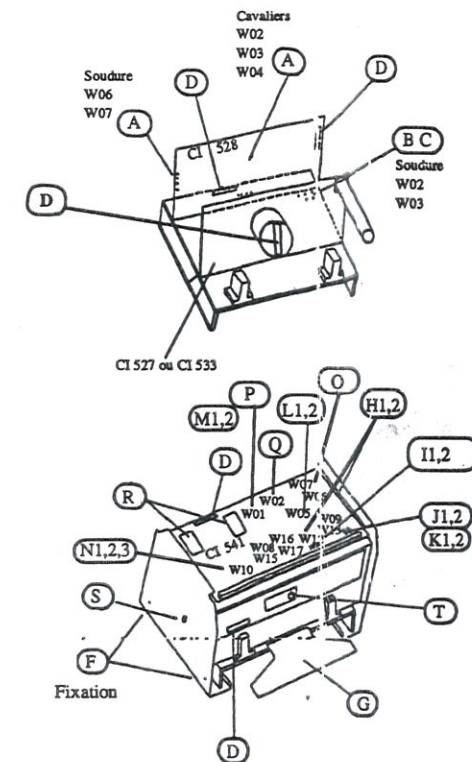


Annexe 1

N°REGLEUR	AFFECTATION	REP
4180	INJECTEUR N°1 G1	D
4181	INJECTEUR N°2 G1	
4182	INJECTEUR N°3 G1	
4183	INJECTEUR N°4 G1	
4184	INJECTEUR N°5 G1	
TYPE :	<input checked="" type="checkbox"/> REGULATEUR	P
	<input checked="" type="checkbox"/> POSITIONNEUR	P
ALIMENTATION MODULE :	48V	A
ACTIONNEUR :	ED25	-
SORTIE MODULE Besoin :	6A +24V	B,C,S,T
MODULE 1000 Type :	6A +24V	100
LANGUE :	<input checked="" type="checkbox"/> FRANCAIS <input type="checkbox"/> ANGLAIS	-
LOGICIEL MODULE 1000 Version :	DGP 100 V4.4F	R
EANA 1	<input checked="" type="checkbox"/> COURANT (<20mA) (ou non utilisée)	H1
	<input type="checkbox"/> TENSION (<10 V)	H2
EANA 2	<input checked="" type="checkbox"/> COURANT (<20mA) (ou non utilisée)	I1
	<input type="checkbox"/> TENSION (<10 V)	I2
EANA 3	<input checked="" type="checkbox"/> 3 fils / Ref. -12V (standard)	J1
	<input type="checkbox"/> 2 fils / Ref. 0V	J2
EANA 4	<input checked="" type="checkbox"/> 3 fils / Ref. -12V (standard ou non utilisée)	K1
	<input type="checkbox"/> 2 fils / Ref. 0V	K2
EANA 5	<input checked="" type="checkbox"/> COURANT (<20mA) (ou non utilisée)	L1
	<input type="checkbox"/> TENSION (<10 V)	L2
EFREQ	<input checked="" type="checkbox"/> TT (standard ou non utilisée)	M1
	<input type="checkbox"/> CAPTEUR	M2
TOR 8	<input type="checkbox"/> non utilisée (standard)	N1
	<input type="checkbox"/> entrée TTL 5v	N2
	<input checked="" type="checkbox"/> sortie TTL 5v	N3
	<input checked="" type="checkbox"/> entrée 12V	N4
	<input type="checkbox"/> sortie ANA	N5
SANA1	<input checked="" type="checkbox"/> en courant (standard ou non utilisée)	O
	<input type="checkbox"/> en tension	O
SANA2	<input checked="" type="checkbox"/> standard ou non utilisée	Q
	<input type="checkbox"/> sur sortie PWM	Q
RACCORD BLINDAGES	<input checked="" type="checkbox"/> 0 Ensemble supplémentaire	G, 205
	<input type="checkbox"/> 1 Ensemble supplémentaire	G, 205
	<input type="checkbox"/> 2 Ensembles supplémentaires	G, 205

← REPERES SUIVANT GAMME ET NOMENCLATURE →



Rendre les vis imperdables en pratiquant dans le décor 2 petites incisions au cutter au niveau de leurs trous.

Positionner et coller (colle du plastron) le regard plexiglass dans son logement ; renforcer le collage par 4 points de colle "IS 495".

N°REGLEUR	AFFECTATION	REP
4185	INJECTEUR N°1 G2	D
4186	INJECTEUR N°2 G2	
4187	INJECTEUR N°3 G2	
4188	INJECTEUR N°4 G2	
4189	INJECTEUR N°5 G2	

SERIE N°	PLAN SERIE
DESSINE PAR : CHAIRA	ECH. 1/1
VERIFIE PAR : MBn	
VOISE PAR :	
DATE : 1/12/94	NEYPIC

CODE	MODULE 1000 VERSION 3
PLAN DE PERSONNALISATION	

REP	X	ADAPTER A LA PERSONNALISATION
A		ALIM W02 24 V W03 48 V W04 125V SOUDER
CI 528	X	SOUDER
B		PUISSANCE HACHEUR 4 QUADRANTS +/-24V 32V W02 W03 SOUDER
CI 527	-	PUISSANCE HACHEUR 4 QUADRANTS +/-18V 1th 1A isolé W02 W03 SOUDER
C	X	PUISSANCE HACHEUR 1 QUADRANT 120W 1th 3/6A direct AUCUNE PERSONNALISATION A REALISER
D	X	COLLER LES ETIQUETTES N° DE REGLEUR () SUR LE MODULE 1000
E	X	NOTER SUR LA STEC L'INDICE ET LE NUMERO DES CARTES MONTES
F	X	COLLER LE PLASTRON ET LE REGARD PLEXIGLASS
G	X	REMONTER LE MODULE 1000
	X	MONTRE LE(S) SOUSSEMBLE(S) DE BLINDAGE EN PLUS
H1	X	EANA 1 : COURANT : W16 ON, R32 = 249Ω // 100 KΩ, W05 ON
H2	-	EANA 1 : TENSION : W16 ON, R32 = 100 KΩ, W05 OFF
I1	X	EANA 2 : COURANT : W17 ON (couper à moitié et souder fil) R40 = 249Ω // 100KΩ, W06 ON
I2	-	EANA 2 : TENSION : W17 ON (couper à moitié et souder fil) R40 = 100KΩ, W06 OFF
J1	X	EANA 3 : Ref -12 V : W12 1-2
J2	-	EANA 3 : Ref 0 V : W12 2-3
K1	X	EANA 4 : Ref -12 V : W13 1-2
K2	-	EANA 4 : Ref 0 V : W13 2-3
L1	X	EANA 5 : COURANT : W09 ON, R23 = 249Ω // 100KΩ, W07 ON
L2	-	EANA 5 : TENSION : W09 OFF, R23 = 100KΩ, W07 OFF
M1	X	EFREQ : TT : W08 ON, C39 = 470nF
M2	-	EFREQ : CAPTEUR : W08 OFF, C39 = 1nF
N1	X	TOR8 : NON UTILISEE : W10 ON, W11 OFF, W14 OFF, R24 OFF, C70 OFF
N2	-	TOR8 : ENTREE TTL 5V : W10 ON, W11/3-4, W14/1-2, R24 OFF, C70 OFF
N3	-	TOR8 : SORTIE TTL 5V : W10 ON, W11/3-W14/2, W14/1, R24 OFF, C70 OFF
N4	X	TOR8 : ENTREE 12V : W10 OFF, W11/3-4, W14/1-2, R24=470Ω, C70=10nF
N5	-	TOR8 : SORTIE ANA : W10 OFF, W11/3-W14/2, W14/1-W14/1, R24 OFF, C70 OFF
O	X	SANA 1 : EN COURANT : W15 1-2 SANA 1 : EN TENSION : W15 2-3
P	-	REGULATEUR : W01 2-3 POSITIONNEUR : W01 1-2
Q	X	SANA 2 : STANDARD W02 1-2 SANA 2 : SUR SORTIE PWM W02 2-3
R		DGP 1000 V4.4F PROGRAMMER SUIVANT SPECIFICATION N°
CI 541		
S		REGLAGE LIMITATION DE COURANT Limitation = 6 A SUIVANT SPECIFICATION NEYPIC AVEC ESSAIS RAPIDE EN MARCHE
T		COLLER L'ETIQUETTE DE REGLAGE

AFFAIRE	CLIENT
AWALI G1-G2	EDL
NUMERO	86 520 742 - 12 - 001 - 02
OE.	EP.
REP.	FOLIO

Nom_1_module O.N.L.
 Nom_2_module AWALI
 Nom_3_module G1/DX/DGP 10
 CF_VMAX Valeur maximale de la consigne vitesse %9.3f 1.100000
 CF_VMIN Valeur minimale de la consigne vitesse %9.3f 0.900000
 CF_VNOM Valeur de la consigne interne %9.3f 1.000000
 LO_DEM Limiteur d'ouverture au démarrage %9.3f 0.120000
 LO_P Limiteur programmé %9.3f 1.000000
 LO_RABT Limiteur d'ouverture de rabattement %9.3f 0.110000
 PN_ADIT Amplitude de l'effet DITHER %9.3f 0.100000
 PN_DER Seuil de prise en compte de la dérivée position %9.3f 0.000000
 PN_EMAX Valeur maximale de l'excursion distributeur %9.3f 1.000000
 PN_EMIN Valeur minimale de l'excursion distributeur %9.3f 0.000000
 PN_G Gain proportionnel étage 1 %9.3f 6.000000
 PN_GP Gain proportionnel étage 2 %9.3f 1.000000
 PN_ILM Limitation de l'intégrateur %9.3f 0.050000
 PN_LCMH Limiteur haut de la commande actionneur %9.3f 0.500000
 PN_LCML Limiteur bas de la commande actionneur %9.3f 0.000000
 PN_N Gain de l'action dérivée %9.3f 5.000000
 PN_OSP Position d'équilibre du distributeur %9.3f 0.000000
 PN_PDIT Périodicité de l'effet DITHER %9.3f 0.025000
 PN_RTA Correction de tendance actionneur %9.3f 0.200000
 PN_TD Temps d'intégration %9.3f 5.000000
 PN_TN Constante de temps du dérivateur %9.3f 0.100000
 PU_BTLW Gain proportionnel (Limiteur puissance) %9.3f 1.000000
 PU_LW Consigne de limitation en puissance %9.3f 1.000000
 PU_TDLW Temps d'intégration (Limiteur puissance) %9.3f 5.000000
 RES_GLI Glissement réseau %9.3f 0.000000
 RES_REF Fréquence réseau %9.3f 50.000000
 S1_BP Statisme permanent de la boucle fréquence %9.3f 0.040000
 S1_BT Statisme transitoire de la boucle fréquence %9.3f 1.000000
 S1_N Coefficient d'efficacité de l'accéléromètre %9.3f 10.000000
 S1_TCF Accélération maximale normalisée %9.3f 60.000000
 S1_TD Temps d'intégration 1 (boucle de fréquence) %9.3f 6.000000
 S1_TD2 Temps d'intégration 2 (boucle de fréquence) %9.3f 100.000000
 S1_TN Constante de temps de l'accéléromètre %9.3f 0.800000
 S2_BP Statisme permanent de la boucle fréquence %9.3f 0.000000
 S2_BT Statisme transitoire de la boucle fréquence %9.3f 0.500000
 S2_N Coefficient d'efficacité de l'accéléromètre %9.3f 10.000000
 S2_TCF Accélération maximale normalisée %9.3f 300.000000
 S2_TD Temps d'intégration 1 (boucle de fréquence) %9.3f 5.000000
 S2_TD2 Temps d'intégration 2 (boucle de fréquence) %9.3f 100.000000
 S2_TN Constante de temps de l'accéléromètre %9.3f 0.500000
 S3_BP Statisme permanent de la boucle fréquence %9.3f 0.000000
 S3_BT Statisme transitoire de la boucle fréquence %9.3f 0.500000
 S3_N Coefficient d'efficacité de l'accéléromètre %9.3f 10.000000
 S3_TCF Accélération maximale normalisée %9.3f 60.000000
 S3_TD Temps d'intégration 1 (boucle de fréquence) %9.3f 5.000000
 S3_TD2 Temps d'intégration 2 (boucle de fréquence) %9.3f 100.000000
 S3_TN Constante de temps de l'accéléromètre %9.3f 0.500000
 S4_BP Statisme permanent de la boucle fréquence %9.3f 0.000000
 S4_BT Statisme transitoire de la boucle fréquence %9.3f 0.500000
 S4_N Coefficient d'efficacité de l'accéléromètre %9.3f 10.000000
 S4_TCF Accélération maximale normalisée %9.3f 300.000000

S4_TD Temps d'intégration 1 (boucle de fréquence) %9.3f 5.000000
S4_TD2 Temps d'intégration 2 (boucle de fréquence) %9.3f 1.000000
S4_TN Constante de temps de l'accéléromètre %9.3f 0.001000
S5_TCF Accélération maximale en mode manuel %9.3f 15.000000
SY_EA2K Constante de temps du filtre niveau %9.3f 10.000000
SY_EA40 Mise à échelle de EANA4 mini %9.3f 0.000000
SY_EA41 Mise à échelle de EANA4 maxi %9.3f 1.000000
SY_EA5K Constante de temps du filtre EANA5 %9.3f 1.000000
SY_PSEU Seuil de détection de discordance %9.3f 0.050000
SY_PTM Temps de manoeuvre maximum %9.3f 30.000000
SY_PTR Temps de retard pour la poursuite servomoteur %9.3f 0.200000
SY_ST1S Seuil de détection de STOR 1 %9.3f 0.800000
SY_ST2S Seuil de détection de STOR 2 %9.3f 1.000000
SY_ST3S Seuil de détection de STOR 3 %9.3f 0.000000
VT_DER Seuil de prise en compte de l'accéléromètre %9.3f 0.001000
VT_INT1 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à l'ouverture %9.3f 0.050000
VT_INT2 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à la fermeture %9.3f - 1.000000
VT_PID Seuil de marche en régulation PID %9.3f 0.990000
VT_REF Fréquence de référence du tachymètre %9.2f 50.000000
VT_S02 Seuil de vitesse vt_syn %9.3f 0.000000
VT_SRA Seuil de vitesse de rabattement %9.3f 0.800000
VT_SYN Synchronisation du tachymètre %9.0f 0.000000
VT_TDEM Temporisation au démarrage %9.0f 0.000000

Nom_1_module O.N.L.
Nom_2_module AWALI
Nom_3_module G1/I1/DIP P11
CG_PP1 Consigne de pré_positionnement 1 %9.3f 0.000000
CG_PP2 Consigne de pré_positionnement 2 %9.3f 0.000000
CG_OFS Décalage de pré_positionnement 2 %9.3f 0.000000
LO_TIM Accélération maximale du limiteur +/- %9.3f 60.000000
PN_ADIT Amplitude de l'effet DITHER %9.3f 0.100000
PN_DER Seuil de prise en compte de la dérivée position %9.3f 0.000000
PN_EMAX Valeur maximale de l'excursion distributeur %9.3f 1.000000
PN_EMIN Valeur minimale de l'excursion distributeur %9.3f 0.000000
PN_G Gain proportionnel étage 1 %9.3f 8.000000
PN_GP Gain proportionnel étage 2 %9.3f 1.000000
PN_ILM Limitation de l'intégrateur %9.3f 0.050000
PN_LCMH Limiteur haut de la commande actionneur %9.3f 0.500000
PN_LCML Limiteur bas de la commande actionneur %9.3f 0.000000
PN_N Gain de l'action dérivée %9.3f 5.000000
PN_OSP Position d'équilibre du distributeur %9.3f 0.500000
PN_PDIT Périodicité de l'effet DITHER %9.3f 0.025000
PN_RTA Correction de tendance actionneur %9.3f 0.200000
PN_TD Temps d'intégration %9.3f 2.000000
PN_TN Constante de temps du dérivateur %9.3f 0.100000
SY_EA2K Constante de temps du filtre niveau %9.3f 1.000000
SY_EA40 Mise à échelle de EANA4 mini %9.3f 0.000000
SY_EA41 Mise à échelle de EANA4 maxi %9.3f 1.000000
SY_EA5K Constante de temps du filtre EANA5 %9.3f 1.000000
SY_PSEU Seuil de détection de discordance %9.3f 0.050000
SY_PTM Temps de manoeuvre maximum %9.3f 40.000000
SY_PTR Temps de retard pour la poursuite servomoteur %9.3f 0.200000
SY_ST1S Seuil de détection de STOR 1 %9.3f 0.900000
SY_ST2S Seuil de détection de STOR 2 %9.3f 0.000000
SY_ST3S Seuil de détection de STOR 3 %9.3f 0.000000
VT_INT1 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à l'ouverture %9.3f
0.050000
VT_INT2 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à la fermeture %9.3f -
1.000000
VT_S02 Seuil de vitesse vt_syn %9.3f 0.000000
VT_SYN Synchronisation du tachymètre %9.0f 0.000000

Nom_1_module O.N.L.
 Nom_2_module AWALI
 Nom_3_module G1/I2/DIP P12
 CG_PP1 Consigne de pré_positionnement 1 %9.3f 0.000000
 CG_PP2 Consigne de pré_positionnement 2 %9.3f 0.000000
 CG_OFS Décalage de pré_positionnement 2 %9.3f 0.000000
 LO_TIM Accélération maximale du limiteur +/- %9.3f 60.000000
 PN_ADIT Amplitude de l'effet DITHER %9.3f 0.100000
 PN_DER Seuil de prise en compte de la dérivée position %9.3f 0.000000
 PN_EMAX Valeur maximale de l'excursion distributeur %9.3f 1.000000
 PN_EMIN Valeur minimale de l'excursion distributeur %9.3f 0.000000
 PN_G Gain proportionnel étage 1 %9.3f 8.000000
 PN_GP Gain proportionnel étage 2 %9.3f 1.000000
 PN_ILM Limitation de l'intégrateur %9.3f 0.050000
 PN_LCMH Limiteur haut de la commande actionneur %9.3f 0.500000
 PN_LCML Limiteur bas de la commande actionneur %9.3f 0.000000
 PN_N Gain de l'action dérivée %9.3f 5.000000
 PN_OSP Position d'équilibre du distributeur %9.3f 0.500000
 PN_PDIT Périodicité de l'effet DITHER %9.3f 0.025000
 PN_RTA Correction de tendance actionneur %9.3f 0.200000
 PN_TD Temps d'intégration %9.3f 2.000000
 PN_TN Constante de temps du dérivateur %9.3f 0.100000
 SY_EA2K Constante de temps du filtre niveau %9.3f 1.000000
 SY_EA40 Mise à échelle de EANA4 mini %9.3f 0.000000
 SY_EA41 Mise à échelle de EANA4 maxi %9.3f 1.000000
 SY_EA5K Constante de temps du filtre EANA5 %9.3f 1.000000
 SY_PSEU Seuil de détection de discordance %9.3f 0.050000
 SY_PTM Temps de manoeuvre maximum %9.3f 40.000000
 SY_PTR Temps de retard pour la poursuite servomoteur %9.3f 0.200000
 SY_ST1S Seuil de détection de STOR 1 %9.3f 0.900000
 SY_ST2S Seuil de détection de STOR 2 %9.3f 0.000000
 SY_ST3S Seuil de détection de STOR 3 %9.3f 0.000000
 VT_INT1 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à l'ouverture %9.3f 0.050000
 VT_INT2 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à la fermeture %9.3f - 1.000000
 VT_S02 Seuil de vitesse vt_syn %9.3f 0.000000
 VT_SYN Synchronisation du tachymètre %9.0f 0.000000

Nom_1_module O.N.L.
 Nom_2_module AWALI
 Nom_3_module G1/I3/DIP P13
 CG_PP1 Consigne de pré_positionnement 1 %9.3f 0.000000
 CG_PP2 Consigne de pré_positionnement 2 %9.3f 0.000000
 CG_OFS Décalage de pré_positionnement 2 %9.3f 0.000000
 LO_TIM Accélération maximale du limiteur +/- %9.3f 60.000000
 PN_ADIT Amplitude de l'effet DITHER %9.3f 0.100000
 PN_DER Seuil de prise en compte de la dérivée position %9.3f 0.000000
 PN_EMAX Valeur maximale de l'excursion distributeur %9.3f 1.000000
 PN_EMIN Valeur minimale de l'excursion distributeur %9.3f 0.000000
 PN_G Gain proportionnel étage 1 %9.3f 8.000000
 PN_GP Gain proportionnel étage 2 %9.3f 1.000000
 PN_ILM Limitation de l'intégrateur %9.3f 0.050000
 PN_LCMH Limiteur haut de la commande actionneur %9.3f 0.500000
 PN_LCML Limiteur bas de la commande actionneur %9.3f 0.000000
 PN_N Gain de l'action dérivée %9.3f 5.000000
 PN_OSP Position d'équilibre du distributeur %9.3f 0.500000
 PN_PDIT Périodicité de l'effet DITHER %9.3f 0.025000
 PN_RTA Correction de tendance actionneur %9.3f 0.200000
 PN_TD Temps d'intégration %9.3f 2.000000
 PN_TN Constante de temps du dérivateur %9.3f 0.100000
 SY_EA2K Constante de temps du filtre niveau %9.3f 1.000000
 SY_EA40 Mise à échelle de EANA4 mini %9.3f 0.000000
 SY_EA41 Mise à échelle de EANA4 maxi %9.3f 1.000000
 SY_EA5K Constante de temps du filtre EANA5 %9.3f 1.000000
 SY_PSEU Seuil de détection de discordance %9.3f 0.050000
 SY_PTM Temps de manoeuvre maximum %9.3f 40.000000
 SY_PTR Temps de retard pour la poursuite servomoteur %9.3f 0.200000
 SY_ST1S Seuil de détection de STOR 1 %9.3f 0.000000
 SY_ST2S Seuil de détection de STOR 2 %9.3f 0.000000
 SY_ST3S Seuil de détection de STOR 3 %9.3f 0.000000
 VT_INT1 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à l'ouverture %9.3f
 0.050000
 VT_INT2 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à la fermeture %9.3f -
 1.000000
 VT_S02 Seuil de vitesse vt_syn %9.3f 0.000000
 VT_SYN Synchronisation du tachymètre %9.0f 0.000000

Nom_1_module O.N.L
 Nom_2_module AWALI
 Nom_3_module G1/I4/DIP P14
 CG_PP1 Consigne de pré_positionnement 1 %9.3f 0.000000
 CG_PP2 Consigne de pré_positionnement 2 %9.3f 0.000000
 CG_OFS Décalage de pré_positionnement 2 %9.3f 0.000000
 LO_TIM Accélération maximale du limiteur +/- %9.3f 60.000000
 PN_ADIT Amplitude de l'effet DITHER %9.3f 0.100000
 PN_DER Seuil de prise en compte de la dérivée position %9.3f 0.000000
 PN_EMAX Valeur maximale de l'excursion distributeur %9.3f 1.000000
 PN_EMIN Valeur minimale de l'excursion distributeur %9.3f 0.000000
 PN_G Gain proportionnel étage 1 %9.3f 8.000000
 PN_GP Gain proportionnel étage 2 %9.3f 1.000000
 PN_ILM Limitation de l'intégrateur %9.3f 0.050000
 PN_LCMH Limiteur haut de la commande actionneur %9.3f 0.500000
 PN_LCML Limiteur bas de la commande actionneur %9.3f 0.000000
 PN_N Gain de l'action dérivée %9.3f 5.000000
 PN_OSP Position d'équilibre du distributeur %9.3f 0.500000
 PN_PDIT Périodicité de l'effet DITHER %9.3f 0.025000
 PN_RTA Correction de tendance actionneur %9.3f 0.200000
 PN_TD Temps d'intégration %9.3f 2.000000
 PN_TN Constante de temps du dérivateur %9.3f 0.100000
 SY_EA2K Constante de temps du filtre niveau %9.3f 1.000000
 SY_EA40 Mise à échelle de EANA4 mini %9.3f 0.000000
 SY_EA41 Mise à échelle de EANA4 maxi %9.3f 1.000000
 SY_EA5K Constante de temps du filtre EANA5 %9.3f 1.000000
 SY_PSEU Seuil de détection de discordance %9.3f 0.050000
 SY_PTM Temps de manoeuvre maximum %9.3f 40.000000
 SY_PTR Temps de retard pour la poursuite servomoteur %9.3f 0.200000
 SY_ST1S Seuil de détection de STOR 1 %9.3f 0.000000
 SY_ST2S Seuil de détection de STOR 2 %9.3f 0.000000
 SY_ST3S Seuil de détection de STOR 3 %9.3f 0.000000
 VT_INT1 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à l'ouverture %9.3f 0.050000
 VT_INT2 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à la fermeture %9.3f 1.000000
 VT_S02 Seuil de vitesse vt_syn %9.3f 0.000000
 VT_SYN Synchronisation du tachymètre %9.0f 0.000000

Nom_1_module O.N.L.
 Nom_2_module AWALI
 Nom_3_module G1/I5/DIP P15
 CG_PP1 Consigne de pré_positionnement 1 %9.3f 0.000000
 CG_PP2 Consigne de pré_positionnement 2 %9.3f 0.000000+
 CG_OFS Décalage de pré_positionnement 2 %9.3f 0.000000+
 LO_TIM Accélération maximale du limiteur +/- %9.3f 60.000000+
 PN_ADIT Amplitude de l'effet DITHER %9.3f 0.100000+
 PN_DER Seuil de prise en compte de la dérivée position %9.3f 0.000000+
 PN_EMAX Valeur maximale de l'excursion distributeur %9.3f 1.000000+
 PN_EMIN Valeur minimale de l'excursion distributeur %9.3f 0.000000+
 PN_G Gain proportionnel étage 1 %9.3f 8.000000+
 PN_GP Gain proportionnel étage 2 %9.3f 1.000000+
 PN_ILM Limitation de l'intégrateur %9.3f 0.050000+
 PN_LCMH Limiteur haut de la commande actionneur %9.3f 0.500000+
 PN_LCML Limiteur bas de la commande actionneur %9.3f 0.000000+
 PN_N Gain de l'action dérivée %9.3f 5.000000+
 PN_OSP Position d'équilibre du distributeur %9.3f 0.500000+
 PN_PDIT Périodicité de l'effet DITHER %9.3f 0.025000+
 PN_RTA Correction de tendance actionneur %9.3f 0.200000+
 PN_TD Temps d'intégration %9.3f 2.000000+
 PN_TN Constante de temps du dérivateur %9.3f 0.100000+
 SY_EA2K Constante de temps du filtre niveau %9.3f 1.000000+
 SY_EA40 Mise à échelle de EANA4 mini %9.3f 0.000000+
 SY_EA41 Mise à échelle de EANA4 maxi %9.3f 1.000000+
 SY_EA5K Constante de temps du filtre EANA5 %9.3f 1.000000+
 SY_PSEU Seuil de détection de discordance %9.3f 0.050000+
 SY_PTM Temps de manoeuvre maximum %9.3f 40.000000+
 SY_PTR Temps de retard pour la poursuite servomoteur %9.3f 0.200000+
 SY_ST1S Seuil de détection de STOR 1 %9.3f 0.000000+
 SY_ST2S Seuil de détection de STOR 2 %9.3f 0.000000+
 SY_ST3S Seuil de détection de STOR 3 %9.3f 0.000000+
 VT_INT1 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à l'ouverture %9.3f 0.050000+
 VT_INT2 Prise en compte de l'intégrateur vitesse à la fermeture %9.3f - 1.000000+
 VT_S02 Seuil de vitesse vt_syn %9.3f 0.000000
 VT_SYN Synchronisation du tachymètre %9.0f 0.000000+