

Controlador N1100

CONTROLADOR UNIVERSAL - MANUAL DE OPERACIÓN – V2.1x A



ALERTAS DE SEGURIDAD

Los símbolos abajo son utilizados en equipamientos y en este documento para llamar la atención del usuario a informaciones importantes sobre seguridad y operación.

CUIDADO: Lea completamente el manual antes de instalar y operar el equipamiento	CUIDADO O PELIGRO: Riesgo de electrocución

Todas las recomendaciones de seguridad que aparecen en este manual deben ser observadas para asegurar la seguridad personal y prevenir daños al instrumento o al sistema. Si el instrumento es utilizado de una forma distinta a la especificada en este manual, las protecciones de seguridad del equipamiento no serán eficaces.

INTRODUCCIÓN

Controlador de características universales, acepta en un único modelo la mayoría de los sensores y señales utilizados en la industria, y proporciona todos los tipos de salidas necesarios a la actuación en los diversos procesos.

Toda la configuración del controlador es hecha a través del teclado, sin cualquier alteración en el circuito. Así, la selección del tipo de entrada y de salida, de la forma de actuación de las alarmas, además de otras funciones especiales, son todas alcanzadas y programadas vía teclado frontal.

Es importante que el usuario lea atentamente este manual antes de utilizar el controlador. Verifique si la versión de este manual coincide con la de su instrumento (el número de la versión del *software* es mostrado cuando el controlador es energizado).

CARACTERÍSTICAS PRINCIPALES

- Entrada multi-sensor universal sin el cambio del hardware.
- Protección para sensor abierto en cualquier condición;
- Salidas de control del tipo relé, 4 -20mA y pulso todas disponibles;
- Auto sintonía de los parámetros PID;
- Función automática / manual con transferencia "bumpless",
- Tres salidas de alarma en la versión básica, con funciones de mínimo, máximo, diferencial (desvío) sensor abierto y seguimiento;
- Temporización para dos alarmas;
- Retransmisión de PV o SP en 0 - 20 mA o 4 - 20mA;
- Entrada para *setpoint* remoto; Entrada digital con 5 funciones;
- *Soft-start* programable;
- Rampas y mesetas con siete programas de siete segmentos, interconectables;
- Comunicación serial RS-485, protocolo MODBUS RTU;
- Señal para protección del teclado;
- Número de serie electrónico accesible en el visor
- Identificación de la versión de *software* al prender
- Alimentación bi-volt.

PRESENTACIÓN / OPERACIÓN

El panel frontal del controlador, con sus partes, puede ser visto en la **Figura 1**:

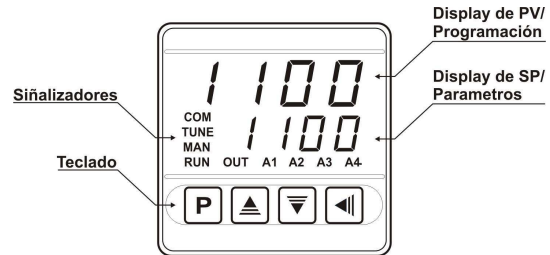


Figura 1 - Identificación de las partes del panel frontal

Display de PV / Programación: Presenta el valor actual de la PV (Process Variable). Cuando en el modo de operación o programación, muestra el mnemotécnico del parámetro que está siendo presentado.

Display de SP / Parámetros: Presenta el valor de SP (*Setpoint*) y de los demás parámetros programables del controlador.

Señalizador COM: Parpadea todas las veces que el controlador intercambia datos con el exterior.

Señalizador TUNE: Enciende mientras el controlador ejecuta la operación de sintonía automática.

Señalizador MAN: Señaliza que el controlador está en el modo de control manual.

Señalizador RUN: Indica que el controlador está activo, con la salida de control y alarmas habilitados.

Señalizador OUT: Para salida de control Relé o Pulso, el señalizador OUT representa el estado instantáneo de esta salida. Cuando la salida de control es definida como analógica (0-20 mA o 4-20 mA) este señalizador permanece constantemente encendido.

Señalizadores A1, A2, A3 e A4: señalizan la ocurrencia de situación de alarma

[P] - Tecla Prog: Tecla utilizada para presentar los sucesivos parámetros programables del controlador.

[◀] - Tecla Back: Tecla utilizada para retroceder al parámetro anteriormente presentado en el *display* de parámetros.

[▲] - Tecla de aumento **[▼]** - Tecla de disminución: Estas teclas permiten alterar los valores de los parámetros.

Al ser energizado, el controlador presenta por 3 (tres) segundos el número de su versión de *software*, cuando entonces pasa a operar normalmente, mostrando en el visor superior la variable de proceso (PV) y en el visor de parámetros / SP el valor del *Setpoint* de control. La habilitación de las salidas también es hecha en este instante. Para ser utilizado en un determinado proceso, el controlador necesita de una configuración (programación) inicial mínima, que comprende:

- El tipo de entrada (termocuplas, Pt 100, 4-20 mA, etc);
- El valor del *Setpoint* de control (SP) y el tipo de salida de control que va a actuar en el proceso (relé, 0-20 mA, pulso).
- Los parámetros PID (o histeresis para control ON / OFF)

Otras funciones especiales, tales como rampas y mesetas, temporización de las alarmas, entradas digitales, etc.; también pueden ser utilizadas para se obtener un mejor desempeño para el sistema.

Los parámetros de programación están agrupados por afinidad en ciclos (niveles) de pantallas, donde cada pantalla es un parámetro a ser definido. Los 7 (siete) ciclos de pantallas son:

CICLO	ACCESO
1- Operación	acceso libre
2- Sintonía	acceso reservado
3- Programas	
4- Alarmas	
5- Configuración	
6- I/Os	
7- Calibración	

El ciclo de operación (1° ciclo) tiene acceso libre. Los demás ciclos necesitan de una combinación de teclas para ser accedidos. La combinación es:

[P] Y [◀] presionadas simultáneamente

Estando en el ciclo deseado, se puede recorrer todos los parámetros de ese ciclo presionando la tecla [P] (o [◀] para retroceder en el ciclo). Para retornar al ciclo de operación, presionar [P] varias veces hasta que todos los parámetros del ciclo actual sean recorridos.

Todos los parámetros programados son almacenados en memoria no volátil al cambiar de pantalla. El valor de SP es también grabado en al cambiar de pantalla o a cada 25 segundos.

El valor a ser programado en los parámetros es ajustado por las teclas [▼] y [▲].

PROTECCIÓN DE CONFIGURACIÓN

Es posible hacer que los valores de los parámetros no puedan ser alterados después de la configuración final, impidiendo que alteraciones ilegales sean hechas. Los parámetros continúan siendo visualizados, pero no pueden ser más alterados. La protección sucede con la combinación de una secuencia de teclas y una clave interna.

La secuencia de teclas para proteger es [▲] y [◀], presionadas simultáneamente por 3 segundos, en el ciclo de parámetros que se desea proteger.

Para desproteger un ciclo basta presionar [▲] y [◀], simultáneamente por 3 segundos.

Los *displays* irán parpadear brevemente confirmando el bloqueo o desbloqueo.

En el interior del controlador, la clave PROT completa la función de protección. En la posición OFF el usuario puede hacer y deshacer la protección de los ciclos. En la posición ON no es posible realizar alteraciones: Si hay protecciones a los ciclos éstas no pueden ser removidas, si no hay, no pueden ser promovidas.

CONFIGURACIÓN / RECURSOS

SELECCIÓN DE LA ENTRADA

El tipo de entrada a ser utilizado por el controlador debe ser programado por el usuario en el parámetro **TYPE** vía teclado (ver lista de tipos en la **Tabla 1**):

TIPO	CÓD.	CARACTERÍSTICAS
J	0	Rango: -50 a 760 °C (-58 a 1400 °F)
K	1	Rango: -90 a 1370 °C (-130 a 2498 °F)
T	2	Rango: -100 a 400 °C (-148 a 752 °F)
N	3	Rango: -90 a 1300 °C (-130 a 2372 °F)
R	4	Rango: 0 a 1760 °C (-32 a 3200 °F)
S	5	Rango: 0 a 1760 °C (-32 a 3200 °F)
Pt100	6	Rango: -199.9 a 530.0 °C (-199.9 a 986.0 °F)
Pt100	7	Rango: -200 a 530 °C (-328 a 986 °F)
4-20 mA	8	Linealización de J. Rango programable: -110 a 760 °C
4-20 mA	9	Linealización de K. Rango programable: -150 a 1370 °C

4-20 mA	10	Linealización de T. Rango programable: -160 a 400 °C
4-20 mA	11	Linealización de N. Rango programable: -150 a 1300 °C
4-20 mA	12	Linealización de R. Rango programable: 0 a 1760 °C
4-20 mA	13	Linealización de S. Rango programable: 0 a 1760 °C
4-20 mA	14	Linealización Pt100 Rango programable: -200.0 a 530.0 °C
4-20 mA	15	Linealización Pt100. Rango programable: -200 a 530 °C
0 a 50 mV	16	Lineal. Indicación programable -1999 a 9999.
4 a 20 mA	17	Lineal. Indicación programable -1999 a 9999.
0 a 5 Vdc	18	Lineal. Indicación programable -1999 a 9999.
4-20 mA	19	Aplica función cuadrática sobre la señal de entrada dentro de los límites programados en "SPLL" y "SPHL".

Tabla 1 - Tipos de entrada

SELECCIÓN DE SALIDAS, ALARMAS Y ENTRADAS DIGITALES

El controlador posee canales de entrada y salida que pueden asumir múltiples funciones: salida de control, entrada digital, salida digital, salida de alarma, retransmisión de PV y SP. Esos canales son identificados como I/O 1, I/O 2, I/O 3, I/O 4, I/O 5.

El controlador básico (standard) presenta los siguientes recursos:

I/O 1- salida a Relé;

I/O 2- salida a Relé;

I/O 5- salida de corriente (0 a 20 mA o 4 a 20 mA), pulso, entrada / salida digital;

Opcionalmente, el controlador podrá ser abastecido con un tercer relé en I/O 3 (opción 1), con 2 canales de entradas / salidas digitales en los I/Os 3 y 4 (opción 2) o con un circuito de detección de resistencia quemada (opción 3). Esas opciones son excluyentes entre sí, o sea, solamente una de ellas podrá estar presente en el controlador.

El código de la función a ser utilizado en cada I/O debe ser programado en el controlador de acuerdo con las opciones mostradas en la **Tabla 2**. Solamente son mostradas en el *display* las opciones válidas para cada canal.

Los canales se tornan activos 3 segundos después que el controlador es energizado.

Las funciones de los canales de I/O están descritas a continuación;

- **Código 0** - sin función

El canal I/O programado con el código 0 no será utilizado por el controlador. Aunque sin función, este canal podrá ser accionado a través del comando vía comunicación serial (comando 5 MODBUS).

- **Códigos 1 a 4** - Salida de alarma

Disponibles para todos los canales I/O. Define que el canal I/O programado actúe como una de las 4 salidas de alarma.

- **Código 5** - Salida de control (PWM)

Disponibles para todos los canales I/O. Define el canal I/O a ser utilizado como salida de control principal, pudiendo ser relé o pulso (para relé de estado sólido). La salida pulso es hecha a través del I/O5 (o I/O 3, cuando esté instalada).

- **Código 6** - Entrada

Standard para I/O 5 y opcional para I/O 3 y 4.

Alterna modo de control entre automático y manual.

Cerrado = control manual

Abierto = control automático

- **Código 7** - Entrada digital

Standard para I/O 5 y opcional para I/O 3 y I/O 4.

Enciende y apaga el control (**run**: YES / no).

Cerrado = salidas habilitadas

Abierto = salida de control y alarmas apagadas

FUNCIÓN DE I/O	CÓDIGO	TIPO DE I/O
Sin Función	0	Salida
Salida de Alarma 1	1	Salida
Salida de Alarma 2	2	Salida
Salida de Alarma 3	3	Salida
Salida de Alarma 4	4	Salida
Salida de Control Relé o Pulso	5	Salida
Alterna modo Automático/Man	6	Entrada Digital
Alterna modo Run/Stop	7	Entrada Digital
Selecciona SP Remoto	8	Entrada Digital
Congela/Ejecuta programa	9	Entrada Digital
Deselecciona/Selecciona programa 1	10	Entrada Digital
Salida de Control Analógica 0 a 20 mA	11	Salida Analógica
Salida de Control Analógica 4 a 20 mA	12	Salida Analógica
Retransmisión de PV 0 a 20 mA	13	Salida Analógica
Retransmisión de PV 4 a 20 mA	14	Salida Analógica
Retransmisión de SP 0 a 20 mA	15	Salida Analógica
Retransmisión de SP 4 a 20 mA	16	Salida Analógica

Tabla 2 - Tipos de funciones para los canales I/O

• **Código 8** - Entrada Digital

Standard para el I/O 3 y I/O 4.

Selecciona SP remoto. El controlador pasa a utilizar el valor de SP remoto como parámetro de control.

Cerrado = SP remoto

Abierto = SP principal

• **Código 9** - Entrada digital

Standard para el I/O 5 y opcional para I/O 3 y I/O 4.

Interrumpe ejecución del programa de Rampas y Mesetas.

Cerrado = habilita ejecución de programa

Abierto = interrumpe programa

Nota: Cuando el programa es interrumpido, su ejecución es suspendida en el punto en que él está (el control continúa activo). El programa retoma su ejecución normal cuando la señal aplicada a la entrada digital permita (contacto cerrado).

• **Código 10** - Entrada digital

Standard para el I/O 5 y opcional para I/O 3 y I/O 4. Selecciona programa 1.

Configura el controlador para ejecutar el programa 1. Esta opción es útil cuando se desea alternar entre el *setpoint* principal y un segundo *setpoint* definido en el programa de Rampas y Mesetas.

Cerrado = selecciona programa 1

Abierto = asume el *setpoint* principal

Nota: Cuando es seleccionada la ejecución de una función vía Entrada Digital, el controlador deja de responder al comando de función equivalente, hecho por el teclado frontal.

• **Códigos 11 a 12** - Salida de Control Analógica

Disponible apenas para I/O 5.

Programa la salida analógica para operar como salida de control 0-20 mA o 4-20 mA.

• **Códigos 13 a 16** - Retransmisión

Disponible apenas para I/O 5.

Programa la salida analógica para retransmitir PV o SP en 0-20 mA o 4-20 mA.

CONFIGURACIÓN DE ALARMAS

El controlador posee 4 salidas de alarmas. Las alarmas pueden ser programadas para operar con nueve diferentes funciones representadas en la **Tabla 3**.

TIPO	Pantalla	ACTUACIÓN
Inoperante	oFF	Salida no es utilizada como alarma.
Sensor abierto o en corto (input Error)	IErr	Accionado cuando la señal de entrada de la PV es interrumpida, queda fuera de los límites de rango o Pt100 en corto.
Seguimiento	rS	Accionado en un segmento específico de programa.
Resist. Quemada resistance fail	rFA IL	Señaliza falla en la resistencia de calentamiento. Detecta la no presencia de corriente.
Valor mínimo (Low)	Lo	
Valor máximo (High)	Hi	
Diferencial mínimo (diferential Low)	dIFL	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>SPAn positivo</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>SPAn negativo</p> </div> </div>
Diferencial máximo (diferential High)	dIFH	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>SPAn positivo</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>SPAn negativo</p> </div> </div>
Diferencial (diFerential)	dIF	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>SPAn positivo</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>SPAn negativo</p> </div> </div>

Tabla 3 - Funciones de Alarma.

Donde SPAn se refiere a los *Setpoints* de Alarma "**SPR1**", "**SPR2**", "**SPR3**" y "**SPR4**".

• Sensor Abierto

La alarma de sensor abierto actúa siempre que el sensor de entrada esté roto o mal conectado.

• Alarma de seguimiento.

Acciona en un segmento específico del programa de rampas y mesetas.

• Resistencia quemada

Señaliza que la resistencia de calentamiento se rompió, monitoreando la corriente en la carga en los momentos en que la salida de control está activa. Esa función de alarma exige la presencia de un accesorio opcional (opción 3) en sustitución al I/O 3 y I/O 4.

• Valor mínimo

Dispara cuando el valor medido esté abajo del valor definido por el *Setpoint* de alarma.

• Valor máximo

Dispara cuando el valor medido está encima del valor definido por el *Setpoint* de alarma

• Diferencial (o Rango)

En esta función los parámetros "**SPR1**", "**SPR2**", "**SPR3**" y "**SPR4**" representan el desvío en relación al SP principal. Para un Desvío Positivo la alarma Diferencial dispara cuando el valor medido está fuera del rango definido por:

$$(\text{SP} - \text{Desvío}) \text{ y } (\text{SP} + \text{Desvío})$$

Para un Desvío Negativo la alarma Diferencial dispara cuando el valor medido está dentro del rango definido encima.

• Diferencial Mínimo

Dispara cuando el valor medido está abajo del punto definido por:

$$(\text{SP} - \text{Desvío})$$

• Diferencial Máximo

Dispara cuando el valor medido está encima del punto definido por:

$$(\text{SP} + \text{Desvío})$$

TEMPORIZACIÓN DE ALARMA

El controlador permite la programación de Temporización de las Alarmas, donde el usuario puede establecer atrasos en el disparo de la alarma, apenas un pulso en el momento del disparo o hacer que el disparo suceda en la forma de pulsos secuenciales. La temporización está disponible apenas para las alarmas 1 y 2, y es programada a través de los parámetros "A1t1", "A1t2", "A2t1" y "A2t2".

Las figuras mostradas en la **Tabla 4** representan estas funciones; t1 y t2 pueden variar de 0 a 6500 segundos y la combinación de ellos determina el modo de la temporización. Para que las alarmas tengan operación normal, sin temporizaciones, programar t1 y t2 con valor 0 (cero).

Los LEDs asociados a las alarmas encienden siempre que ocurre la condición de alarma, independientemente del estado actual del relé de salida, que puede estar desorganizado momentáneamente en función de la temporización.

Función de Salida de Alarma	t1	t2	ACTUACIÓN
Operación normal	0	0	Salida de alarma Ocurrencia de alarma
Atraso	0	1 a 6500 s	Salida de alarma Ocurrencia de alarma
Pulso	1 a 6500 s	0	Salida de alarma Ocurrencia de alarma
Oscilador	1 a 6500 s	1 a 6500 s	Salida de alarma Ocurrencia de alarma

Tabla 4 - Funciones de temporización para las alarmas 1 y 2

BLOQUEO INICIAL DE ALARMA

La opción bloqueo inicial inhibe el accionamiento de la alarma en caso exista condición de alarma en el momento en que el controlador es encendido. La alarma sólo podrá ser accionada después de ocurrir una condición de no alarma seguida de una condición de alarma. El bloqueo inicial es útil, por ejemplo, cuando una de las alarmas está programada como alarma de valor mínimo, lo que puede causar el accionar de la alarma en la partida del sistema, comportamiento muchas veces indeseado.

El bloqueo inicial es deshabilitado cuando la función de alarma fuese Sensor Abierto.

SETPOINT REMOTO

El controlador puede tener su valor de SP definido a través de una señal de corriente 4-20 mA generado remotamente. Este recurso es habilitado a través de los canales de I/O 3, I/O 4 o I/O 5 cuando son utilizados como entrada digital y configurados con la función 8 de la **Tabla 2**, "Selección SP Remoto".

Una resistencia *shunt* de 100 Ω debe ser montada exactamente junto a los terminales del controlador y conectada conforme a la **Figura 4b**.

RETRANSMISIÓN ANALÓGICA DE LA PV Y SP

El controlador posee una salida analógica que, cuando no está siendo utilizada para control, puede realizar la retransmisión en 0-20 mA o 4-20 mA de PV o SP. Esa salida es aislada eléctricamente del resto del equipamiento.

La retransmisión analógica es nivelable, o sea, los límites mínimos y máximos que definen el rango de salida pueden ser programados en las pantallas "SPLL" y "SPHL".

Para obtener una retransmisión en tensión el usuario debe instalar una resistencia *shunt* (550 Ω máx.) en los terminales de salida analógica.

SOFT - START

Define el intervalo de tiempo para que la salida de control pueda alcanzar su valor máximo. El valor de salida varía progresivamente de 0 a 100 % en el intervalo de tiempo programado en la pantalla "SFSE".

El *Soft-Start* es normalmente utilizado en proceso que requiere partida lenta, donde la aplicación de 100 % de potencia en el inicio de la operación puede comprometer el sistema.

La salida de control es determinada principalmente por la malla de control PID. El *Soft-start* simplemente limita esa salida. Ver también los parámetros "ouLL" y "ouHL".

INSTALACIÓN / CONEXIONES

El controlador debe ser fijado en el panel, siguiendo la secuencia de pasos dados abajo:

1. Hacer un recorte de 45,5 × 45,5 mm en el panel;
2. Retirar las presillas de fijación del controlador;
3. Insertar el controlador en el recorte por el frontal del panel;
4. Recolocar las presillas en el controlador presionando hasta obtener una firme fijación junto al panel.

CONEXIONES ELÉCTRICAS

El circuito interno del controlador puede ser removido sin deshacer las conexiones en el panel trasero. La disposición de las señales en el panel trasero del controlador es mostrada en la **Figura 2**:

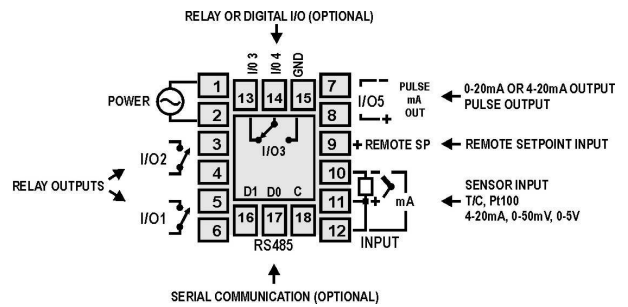


Figura 2 - Conexiones del panel trasero.

Es importante que estas conexiones sean bien hechas, con los hilos de los sensores o señales bien presas a los terminales del panel trasero.

• Conexión de Alimentación

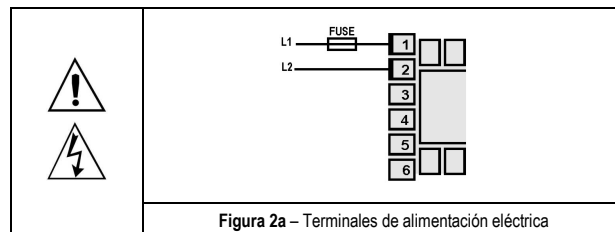


Figura 2a - Terminales de alimentación eléctrica

• Termocupla y tensión (Volts / miliVolts):

La **Figura 3a** indica como hacer las conexiones. En la necesidad de extender la largura de la termocupla, utilizar cables de compensación apropiados.

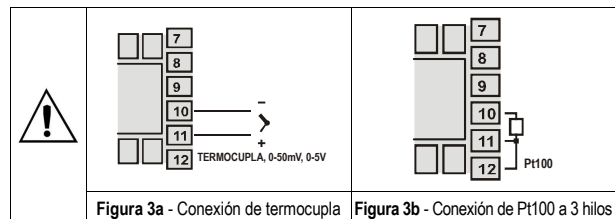


Figura 3a - Conexión de termocupla

Figura 3b - Conexión de Pt100 a 3 hilos

• RTD (Pt100):

Es utilizado el circuito a tres hilos, conforme la **Figura 3b**. Los hilos deben tener el mismo valor de resistencia; para evitar errores de medida en función de la largura del cable (utilizar conductores de la misma capacidad y largura). Si el sensor posee 4 hilos, dejar uno desconectado junto al controlador. Para Pt100 a dos hilos, haga un corto circuito entre los terminales 11 y 12.

- 4-20 mA:

Las conexiones para señales de corriente 4-20 mA deben ser hechas conforme a la **Figura 4a**.

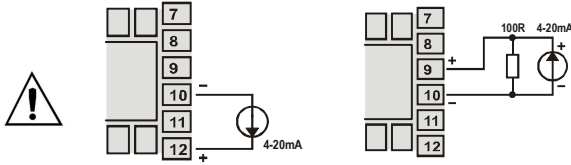


Figura 4a - Conexión de corriente Figura 4b - Conexión para SP remoto

- *Setpoint Remoto*

Recurso disponible en los terminales 9 y 10 del controlador y habilitado a través de los canales de I/O 3, I/O 4 o I/O 5 cuando son utilizados como entrada digital y configurados con la función 8 de la **Tabla 2**, "Selecciona SP Remoto".

Una resistencia *shunt* de **100 R** debe ser montada externamente junto a los terminales y conectada conforme **Figura 4b**.

- *Entrada Digital*

Para accionar los canales I/O 3, I/O 4, o I/O 5 como Entrada Digital conecte una llave o equivalente (contacto seco) a sus terminales.

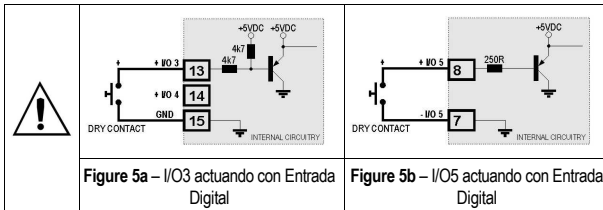


Figure 5a – I/O3 actuando con Entrada Digital

Figure 5b – I/O5 actuando con Entrada Digital

- *Salidas Digitales*

Los canales I/O3, I/O4 o I/O5 cuando son programados como salida digitales deben tener sus límites de capacidad de carga respetados, conforme especificaciones. Las **Figuras 6** muestra la forma correcta de conexión de los canales.

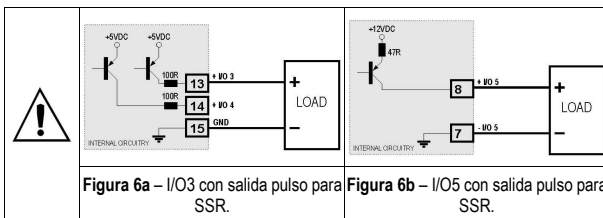


Figure 6a – I/O3 con salida pulso para SSR.

Figure 6b – I/O5 con salida pulso para SSR.

RECOMENDACIONES PARA LA INSTALACIÓN

- Conductores de señales de entrada deben recorrer la planta del sistema separados de los conductores de salida y de alimentación, si es posible en electroductos aterrados.
- La alimentación de los instrumentos debe venir de una red propia para instrumentación.
- En aplicaciones de control es esencial considerar lo que puede acontecer cuando cualquier parte del sistema falla. El relé interno de alarma no garantiza protección total.
- Es recomendable el uso de FILTROS RC (eliminador de ruido) en bobinas de contactoras, solenoides, etc.

DESCRIPCIÓN DE LOS PARÁMETROS DE PROGRAMACIÓN

CICLO DE OPERACIÓN

Indicación de PV (Visor Rojo)	INDICACIÓN DE PV Y SP: El visor superior indica el valor actual de la PV. El visor de Parámetros (visor inferior) indica el valor del SP de control en modo automático.
Indicación de SV (Visor Verde)	
Caso PV exceda los límites extremos o la entrada esté en abierto, el visor superior presenta "----". Caso haya error de Hardware, el visor presenta "Er n", donde n es el código de error.	

Auto	(Automatic) - MODO DE CONTROL. Transferencia <i>bumpless</i> entre automático y manual. "YES" significa modo de control automático. "no" significa modo de control manual.
Indicación de PV (Visor Rojo) Indicación de MV (Visor Verde)	VALOR DE LA VARIABLE MANIPULADA MV (salida de control): Presenta en el visor superior de la PV y en el visor inferior el valor porcentual de MV aplicado a la salida de control seleccionada. si es modo de control manual, el valor de MV puede ser alterado. si es modo de control automático, el valor de MV sólo puede ser visualizado. Para diferenciar esta pantalla de SP, el valor de MV queda pestañeando.
Pr n	(Program number) - EJECUCIÓN DE PROGRAMA: Selecciona el Programa de Rampas y Mesetas a ser ejecutado. 0 - no ejecuta programa (selecciona SP principal) 1, 2, 3, 4, 5, 6 e 7 ejecuta el respectivo programa. Con control habilitado, el programa seleccionado entra en ejecución inmediatamente. OBS: En el ciclo de Programas de rampas y mesetas existe un parámetro de nombre idéntico. En aquel contexto, el parámetro se refiere al número del programa que va ser editado.
run	HABILITA CONTROL: YES significa control y alarmas habilitadas. NO significa control y alarmas inhibidas.

CICLO DE SINTONÍA

Autun	(Auto-tune) - AUTO-TUNE: Habilita (YES) o no (NO) la sintonía automática de los parámetros PID.
Pb	(Proportional band) - BANDA PROPORCIONAL: Valor del término P del control PID, en porcentaje del rango máximo del tipo de entrada. Si es ajustado cero, el control es ON / OFF.
HYSt	(hYSterisis) - HISTERISIS DE CONTROL: Valor de la histerisis para control ON / OFF. Este parámetro sólo es presentado si el control ON / OFF (Pb = 0)
Ir	(Integral rate) - TAZA INTEGRAL: Valor del término I del control PID, en repeticiones por minuto (Reset). Presentando si es rango proporcional ≠ 0.
dt	(Derivative time) - TIEMPO DERIVATIVO: Valor del término D del control PID, en segundos. Presentando si el rango proporcional es ≠ 0.
Ct	(Cycle time) - TIEMPO DE CICLO PWM: Valor en segundos del periodo de salida PWM, presentando si el rango proporcional es ≠ 0.
ACt	(Action) - ACCIÓN DE CONTROL: solamente en control automático: rE Acción reserva. En general usada en calentamiento. dIr Acción directa. En general usada en refrigeración.
bIAS	(Bias) FUNCIÓN BIAS - Permite modificar el valor de la variable de salida agregando un valor porcentual definido en este parámetro. Tiene faja de actuación de -100 % a +100 %. Normalmente dejado en cero.
ouLL	(Output Low Limit) - LÍMITE INFERIOR DE LA SALIDA DE CONTROL: Valor porcentual mínimo asumido por la salida de control cuando está en modo automático y en PID. Normalmente igual a 0.0.
ouHL	(Output High Limit) - LÍMITE SUPERIOR DE LA SALIDA DE CONTROL: Valor porcentual máximo asumido por la variable manipulada (MV), cuando está en modo automático y en PID. Normalmente igual a 100.0.
SFSSt	SOFT-START: Tiempo en segundos, durante el cual el controlador limita el valor de salida de control progresivamente de 0 a 100 %. Inicia cuando el controlador es enchufado o es habilitado el control. Actúa solamente cuando está en control PID.
SPR1 SPR2 SPR3 SPR4	(Set Point of Alarm)-SP DE ALARMA: Valor que define el punto de actuación de las alarmas programadas con funciones "Lo" o "Hi". Para las alarmas programadas con función Diferencial este parámetro define el desvío. Para las demás funciones de alarma no es utilizado.

CICLO DE PROGRAMAS

tBAS	(time base) – BASE DE TIEMPO: Define la base de tiempo a ser utilizada en la definición de los programas de rampas o mesetas. 0 - Base de tiempo en segundos; 1 - Base de tiempo en minutos;
Pr n	(Program number) - EDICIÓN DE PROGRAMA: Selecciona el programa de Rampas y Mesetas a ser definido en las pantallas siguientes de este ciclo.
PtoL	(Program tolerance) - TOLERANCIA DE PROGRAMA: Desvío máximo entre la PV y SP del programa. Si es excedido, el programa es suspendido hasta el desvío quedar dentro de esta tolerancia. Programar cero para inhibir esta función.
PSP0 PSP7	(Program Set Point) - SPs DE PROGRAMA, 0 A 7: Conjunto de 6 valores de SP en unidades de ingeniería que definen el perfil del programa de rampas y mesetas.
Pt 1 Pt 7	(Program time) - TIEMPO DE SEGMENTOS DE PROGRAMAS, 1 A 7: Define el tiempo de duración, en minutos, de cada segmento del programa.
PE 1 PE 7	(Program event) - ALARMAS DE EVENTO, 1 A 7: Parámetros que definen cuales alarmas deben ser accionadas durante la ejecución de un determinado segmento de programas conforme códigos de 0 a 15 presentados en la Tabla 6 . La actuación depende de la configuración de las alarmas para la función "r5".
LP	(Link to Program) - LINK AL PROGRAMA: Número del programa a ser conectado. Los programas pueden ser interconectados para generar perfiles de hasta 20 segmentos. 0 - no conectar a ningún otro programa 1 - conectar al programa 1 2 - conectar al programa 2 3 - conectar al programa 3 4 - conectar al programa 4 5 - conectar al programa 5 6 - conectar al programa 6 7 - conectar al programa 7

CICLO DE ALARMAS

FuA 1 FuA 2 FuA 3 FuA 4	(Function of Alarm) - FUNCIÓN DE ALARMA: Define la s funciones de las alarmas entre las opciones de la Tabla 3 . oFF , IErr , rS , rFR IL , Lo , HI , dIFL , dIFH , dIF
bLA 1 bLA 2 bLA 3 bLA 4	(blocking for Alarms) - BLOQUEO INICIAL DE LA ALARMA: Función de bloqueo inicial para alarmas 1 y 4. YES habilita bloqueo inicial no inhibe bloqueo inicial
HYA 1 HYA 2 HYA 3 HYA 4	(hysteresis of Alarms) - HISTERISIS DE LA ALARMA: Define la diferencia entre el valor de PV en que la alarma es accionada y el valor en que ella es apagada. Un valor de histéresis para cada alarma.
A 1t 1	(Alarm 1 time 1) - TIEMPO 1 DE LA ALARMA 1. Define el tiempo, en segundos, que la salida de alarma quedará encendida al ser activada la alarma 1. Programe cero para deshabilitar esta función.
A 1t 2	(Alarm 1 time 2) - TIEMPO 2 DE LA ALARMA 1. Define el tiempo, en segundos, que la alarma 1 quedará apagada después de haber sido encendida. Programe cero para deshabilitar esta función.
A 2t 1	(Alarm 2 time 1) - TIEMPO 1 DE LA ALARMA 2. Define el tiempo, en segundos, que la salida de alarma quedará encendida al ser activada la alarma 2. Programe cero para deshabilitar esta función.

A 2t 2	(Alarm 2 time 2) - TIEMPO 2 DE LA ALARMA 2. Define el tiempo, en segundos, que la alarma dos quedará apagada después de haber sido encendida. Programe cero para deshabilitar esta función. La Tabla 4 ilustra las funciones avanzadas que pueden ser obtenidas con la temporización.
---------------	--

CICLO DE CONFIGURACIÓN DE ENTRADA

tYPE	(input tYPE) - TIPO DE ENTRADA: Selección del tipo de señal conectado a la entrada de la variable de proceso. Consultar la Tabla 2 . Este debe ser el primer parámetro a ser configurado
dPPo	(Decimal Point Position) - POSICIÓN DEL PUNTO DECIMAL: Sólo para las entradas 16, 17 ó 18. Determina la posición para la presentación del punto decimal en los parámetros relativos a PV y SP.
un it	(Unit) - UNIDAD DE TEMPERATURA: Selecciona si la indicación es en grados Celsius ("C") o Fahrenheit ("F"). Sólo para entrada diferente de 16, 17 ó 18.
oFFS	(oFFSet) - OFSSET PARA LA PV: parámetro que permite aumentar un valor a PV para generar un desplazamiento de indicación. Valor default: cero.
SPLL	(Setpoint Low Limit) - LÍMITE INFERIOR DE SETPOINT: Para Termocuplas y Pt100: Selecciona el valor mínimo para SP. Entradas Lineales: Selecciona el valor mínimo de indicación y ajuste para los parámetros relativos a la PV y SP.
SPHL	(Setpoint High Limit) - LÍMITE SUPERIOR DE SETPOINT: Para Termocuplas y Pt 100: Selecciona el valor máximo para SP. Entradas Lineales: Selecciona el valor máximo de indicación y ajuste para los parámetros relativos a la PV y SP.
rSLL	(remote Setpoint Low Limit) - LÍMITE INFERIOR DE SETPOINT REMOTO: Determina el valor mínimo de indicación para setpoint remoto.
rSHL	(remote Setpoint High Limit) - Determina el valor máximo de indicación para setpoint remoto.
bAud	BAUD RATE DE COMUNICACIÓN: Disponible con RS485. 0 = 1200 bps; 1 = 2400 bps; 2 = 4800 bps; 3 = 9600 bps; 4 = 19200 bps
Addr	(Address) - Dirección de comunicación: Con RS485, es el número que identifica el controlador para la comunicación, entre 1 y 247.

CICLO DE I/O (ENTRADAS Y SALIDAS)

io 1	(Input / Output 1) - FUNCIÓN DEL I/O 1: Selección de la función utilizada en el canal I/O. Las opciones de 0 al 5 están disponibles conforme a la Tabla 2 . Normalmente usada como salida de alarma.
io 2	(Input / Output 2) - FUNCIÓN DEL I/O 2: Selección de la función en el canal I/O 2. Las opciones de 0 al 5 están disponibles conforme a la Tabla 2 . Normalmente usada como salida de control.
io 3	(Input / Output 3) - FUNCIÓN DE I/O 3: Selección de la función utilizada en el canal I/O 3, que puede ser una salida a relé o una entrada / salida digital. Cuando relé las opciones de 0 al 5 son válidas, conforme a la Tabla 2 . Cuando entrada / salida digital las opciones de 0 al 10 son válidas, conforme a la Tabla 2 .
io 4	(Input / output 4) - FUNCIÓN DEL I/O 4: Selección de la función utilizada en el canal I/O 4. Las opciones de 0 al 5 están disponibles conforme a la Tabla 2 .
io 5	(Input / output 5) - FUNCIÓN DEL I/O 5: Selección de la función utilizada en el canal I/O 5 conforme las opciones mostradas en la Tabla 2 . Las opciones de 0 al 16 están disponibles. Usada normalmente para control o retransmisión analógica.

CICLO DE CALIBRACIÓN

Todos los tipos de entrada y salida son calibrados en la fábrica, siendo la recalibración un procedimiento no recomendado. En caso de necesidad, debe ser realizada por un profesional especializado. Si este ciclo fuese accedido accidentalmente, no presionar las teclas **▲** o **▼**, pase por todas las pantallas hasta retornar al ciclo de operación.

InLC	(Input Low Calibration) - CALIBRACIÓN DE OFFSET DE LA ENTRADA: Permite calibrar el offset de la PV. Para provocar variación de una unidad pueden ser necesarios varios toques en ▲ o ▼ .
InHC	(Input High Calibration) - CALIBRACIÓN DE GANANCIA DE LA ENTRADA: Permite calibrar la ganancia de la PV.
ouLL	(output Low Calibration) - CALIBRACIÓN OFFSET DE LA SALIDA: Valor para calibración de offset de la salida de control en corriente.
ouHC	(output High Calibration) - CALIBRACIÓN GANADA DE LA SALIDA: Valor para calibración de la ganancia de la salida de control en corriente.
CJL	(Cold Junction Low Calibration) - CALIBRACIÓN OFFSET DE LA JUNTA FRÍA: Parámetro para ajuste del offset de la temperatura de la junta fría.
HTYP	(Hardware tYPe) - TIPO DE HARDWARE: Parámetro de uso exclusivo del fabricante. No debe ser alterado por el usuario. <ul style="list-style-type: none"> 0 - sin opcionales 1 - placa para 3° relé (I/O 3) 2 - placa para I/O digital (I/O 3 y I/O 4) 3 - placa para la protección de resistencia
rSLC	(remote Setpoint Low Calibration) - CALIBRACIÓN DEL OFFSET DEL SETPOINT REMOTO: Valor para calibración de offset de la entrada de setpoint remoto en corriente. Para provocar variación de una unidad pueden ser necesarios varios toques en ▲ y ▼ .
rSHC	(remote Setpoint High Calibration) CALIBRACIÓN DE GANANCIA DEL SETPOINT REMOTO: Valor para calibración de ganancia de la entrada de setpoint remoto en corriente.

PROGRAMA DE RAMPAS Y MESETAS

Característica que permite la elaboración de un perfil de comportamiento para el proceso. Cada perfil es compuesto por un conjunto de hasta 7 segmentos, llamado PROGRAMA DE RAMPAS Y MESETAS, definido por valores de SP e intervalos de tiempo.

Una vez definido el programa y colocado en ejecución, el controlador pasa a generar automáticamente el SP de acuerdo con el programa. Al final de la ejecución del programa el controlador desconecta la salida de control.

Pueden ser creados hasta 7 diferentes programas de rampas y mesetas. La figura de abajo muestra un modelo de programa:

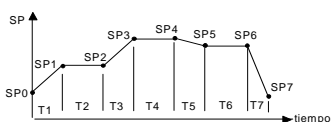


Figura 10 - programa de rampas y mesetas

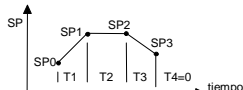


Figura 11 - programa con pocos segmentos

Para la ejecución de un programa con menor número de segmentos, basta programar 0 (cero) para el valor de tiempo del segmento que sucede el último segmento a ser ejecutado.

La función tolerancia de programa "**PEOL**" define el desvío máximo entre PV y SP durante la ejecución del programa. Si este desvío es excedido el programa es interrumpido hasta que el desvío retome la tolerancia programada (desconsidera el tiempo) Si es programado cero el programa ejecuta continuamente mismo así que PV no acompañe SP (considera apenas el tiempo).

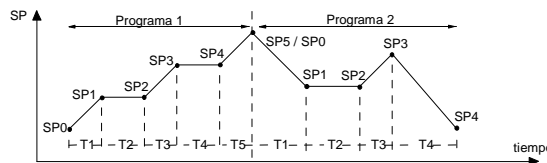


Figura 12 - Ejemplo de programa 1 e 2 "linkados" (interconectados)

Antes de iniciar el programa el controlador espera PV alcanzar el setpoint inicial SPO. Al retomar de una falta de energía el controlador retoma la ejecución del programa a partir del inicio del segmento que fue interrumpido.

LINK DE PROGRAMAS

Es posible la creación de un programa más complejo, con hasta 20 segmentos, uniendo los siete programas. Así, al término de la ejecución de un programa el controlador inicia inmediatamente la ejecución de otro.

En la elaboración de un programa se define en la pantalla "**LP**" si habrá o no conexión a otro programa.

Para hacer el controlador ejecutar continuamente un determinado programa o programas, basta "linkear" un programa a él propio o el último programa al primero.

ALARMA DE SEGUIMIENTO

La función de Alarma de Seguimiento permite programar el accionamiento de las alarmas en segmentos específicos de un programa.

Para que esta función opere, las alarmas a ser accionadas deben tener su función seleccionada para "**rS**" y son programadas en las pantallas "**PE 1**" a "**PE 7**" de acuerdo con la **Tabla 6**. El número programado en las pantallas de seguimiento define las alarmas a ser accionadas.

CÓDIGO	ALARMA 1	ALARMA 2	ALARMA 3	ALARMA 4
0				
1	X			
2		X		
3	X	X		
4			X	
5	X		X	
6		X	X	
7	X	X	X	
8				X
9	X			X
10		X		X
11	X	X		X
12			X	X
13	X		X	X
14		X	X	X
15	X	X	X	X

Tabla 6 - Valores de seguimiento para rampas y mesetas

AUTO - SINTONÍA DE LOS PARÁMETROS PID

Durante la sintonía automática el proceso es controlado en ON/OFF en el SP programado. De las características del proceso, grandes oscilaciones pueden ocurrir encima y abajo de SP, La Auto-Sintonía puede llevar muchos minutos para ser concluida en algunos procesos. El procedimiento recomendado para la ejecución es el siguiente:

- Inhibir el control del proceso en la pantalla "**run**".
- Programar operación en modo automático en la pantalla "**Auto**".
- Programar valor diferente de cero para la banda proporcional.
- Deshabilitar la función de *Soft-start*
- Desconectar la función de rampas y mesetas y programar SP para un valor diferente del valor actual de la PV y próximo al valor en que operará el proceso después sintonizado.
- Habilitar la sintonía automática en la pantalla "**Auto**".
- Habilitar el control en la pantalla "**run**".

El señalizador "TUNE" permanecerá titilando durante el proceso de sintonía automática.

Para la salida de control a relé o pulsos de corriente, la sintonía automática calcula el mayor valor posible para el periodo PWN. Este valor puede ser reducido si ocurre pequeña inestabilidad. Para relé de estado sólido se recomienda la reducción para 1 segundo.

Si la sintonía automática no resulta en control satisfactorio, la **Tabla 7** presenta orientación en cómo corregir el comportamiento del proceso.

PARÁMETRO	PROBLEMA VERIFICADO	SOLUCIÓN
Rango Proporcional	Respuesta lenta	Disminuir
	Grande oscilación	Aumentar
Taza de Integración	Respuesta lenta	Aumentar
	Grande oscilación	Disminuir
Tiempo Derivativo	Respuesta lenta o inestabilidad	Disminuir
	Grande oscilación	Aumentar

Tabla 7 - Orientación para ajuste manual de los parámetros PID

CALIBRACIÓN

CALIBRACIÓN DE ENTRADA

Todos los tipos de entrada del controlador ya salen calibrados de fábrica, siendo la recalibración un procedimiento no aconsejado para operadores sin experiencia. En caso sea necesaria la recalibración de alguna escala, proceder como es descrito a seguir.

- Configurar el tipo de entrada a ser calibrada.
- Programar el límite inferior y superior de indicación para los extremos de la entrada.
- Aplicar a la entrada una señal correspondiente a una indicación conocida y poco encima del límite inferior de indicación
- Acceder el parámetro "**InLC**". Con las teclas \blacktriangle y \blacktriangledown hacer con que el visor de parámetros indique el valor esperado.
- Aplicar a la entrada una señal correspondiente a una indicación conocida y poco abajo del límite superior de indicación.
- Acceder el parámetro "**InHC**". Con las teclas \blacktriangle y \blacktriangledown hacer con que el visor de parámetros indique el valor esperado.
- Repetir **c)** a **f)** hasta no ser necesario nuevo ajuste.

CALIBRACIÓN DE LA SALIDA ANALÓGICA

- Configurar I/O 5 para valor 11 (0-20 mA) ó 12 (4 – 20 mA).
- Montar un miliamperímetro en la salida de control analógica.
- Inhibir *auto-tune* y *soft-start*.
- Programar el límite inferior de MV en la pantalla "**ouLL**" con 0.0 % y el límite superior de MV en la pantalla "**ouHL**" con 100.0 %
- Programar "**no**", modo manual en la pantalla "**Auto**".
- Habilitar control en la pantalla "**run**". Programa 0.0 % en el ciclo de operación.
- Seleccionar la pantalla "**ouLC**". Actuar en las teclas \blacktriangle y \blacktriangledown de forma de obtener en el miliamperímetro la lectura 0mA (ó 4 mA para tipo 12) aproximando por encima de este valor.
- Programar MV en 100.0 % en el ciclo de operación.
- Seleccionar la pantalla "**ouHC**". Actuar en las pantallas \blacktriangle y \blacktriangledown hasta obtener lectura 20 mA, aproximando por bajo de este valor.
- Repetir **f)** a **i)** Hasta no ser necesario nuevo ajuste.

COMUNICACIÓN SERIAL

El controlador puede ser dado opcionalmente con interfase de comunicación serial asíncrona RS - 485, tipo maestro - esclavo, para la comunicación con un computador supervisor (maestro). El controlador actúa siempre como esclavo.

La comunicación es siempre iniciada por el maestro, que transmite un comando para la dirección del esclavo con el cual desea comunicarse. El esclavo destinatario asume el comando y envía la respuesta correspondiente al maestro.

CARACTERÍSTICAS

Señales compatibles con padrón RS-485. Conexión a dos hilos entre 1 maestro y hasta 31 (pudiendo destinar hasta 247) equipamientos en tipología barramiento. Máxima distancia de conexión: 1000 metros. Tiempo de desconexión del controlador. Máximo 2 metros después del último byte.

Las señales de comunicación son aisladas eléctricamente del resto del equipamiento, con velocidad seleccionable entre 1200, 2400, 4800, 9600, ó 19200 bps. Protocolo utilizado: MODBUS (RTU). Número de bits de datos: 8, sin paridad. Número de stop bits: 1. Tiempo de inicio de transmisión de respuesta: máximo 100 ms después de recibir el comando.

Las señales RS-485 son:

D1	D	D +	B	Línea bidireccional de datos	Terminal 16
D0	\bar{D} :	D -	A	Línea bidireccional de datos invertida	Terminal 17
C				Conexión opcional que mejora el desempeño de la comunicación.	Terminal 18
GND					

CONFIGURACIÓN DE LOS PARÁMETROS DE LA COMUNICACIÓN SERIAL

Dos parámetros deben ser configurados para la utilización de la serial:

bAud	Velocidad de comunicación. Todos los equipamientos con la misma velocidad.
Addr	Dirección de comunicación del controlador. Cada controlador debe tener una dirección exclusiva.

PROBLEMAS CON EL CONTROLADOR

Errores de conexión y programación inadecuada representan la mayoría de los problemas presentados en la utilización del controlador. Una revisión final puede evitar pérdidas de tiempo y perjuicios. El controlador presenta algunos mensajes que tienen el objetivo de auxiliar al usuario en la identificación de problemas.

Mensaje	Descripción del Problema
----	Entrada abierta. Sin sensor o señal.
Err1 Err6	Problemas de conexión y/o configuración. Revisar las conexiones realizadas y la configuración.

Otros mensajes de error exhibidos por el controlador presentar daños internos que implican necesariamente en el envío del equipamiento para la manutención. Informar también el número de serie del equipamiento, que puede ser conseguido presionando la tecla **BACK** por más de 3 segundos.

El controlador también presenta una alarma visual (el *display* pestañea) cuando el valor de PV está fuera del rango establecido por "**SPHL**" y "**SPLL**".

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

DIMENSIONES: 48 x 48 x 110 mm (1/16 DIN).
.....Peso Aproximado: 150 g

RECORTE EN EL PANEL: 45,5 x 45,5 mm (+0.5 -0.0 mm)

ALIMENTACIÓN: 100 a 240 Vac/dc, 50/60 Hz.
..... Transeúnte de sobre tensión: ± 2 kV.

Opcional: 24 Vac/dc ± 10 %
Consumo máximo: 9 VA

CONDICIONES AMBIENTALES:

Temperatura de operación: 5 a 50 °C

Humedad Relativa: Humedad relativa máxima: 80 % hasta 30 °C.

Para temperaturas superiores que 30 °C, disminuye 3 % por C.

..... Uso interno; Categoría de instalación II,

Grado de polución 2; altitud < 2000 m

ENTRADA T/C, Pt100, tensión y corriente;
configurable conforme **Tabla 1**.

Resolución Interna: 19500 niveles

Resolución del *Display*: 12000 niveles (de -1999 hasta 9999)

Tasa de muestreo: 5 por segundo

Precisión: Termocuplas **J, K e T**: 0.25 % del rango máx. ± 1 °C

..... Termocuplas **N, R, S**: 0.25 % del rango máx. ± 3 °C

..... Pt100: 0.2 % del rango máx.

..... 4-20 mA, 0-50 mV, 0-5 Vdc: 0.2 % del rango máx.

Impedancia de entrada: 0-50 mV, Pt100 y termocuplas: >10 M Ω

..... 0-5 V: >1 M Ω

..... 4-20 mA: 15 Ω (+2 Vdc @ 20 mA)

Medición del Pt100: ($\alpha=0.00385$), Circuito a tres cables,

..... Compensación de la resistencia del cable, corriente de excitación de 0,17 mA.

Todos los tipos de entradas calibradas de fábrica. Termocuplas de acuerdo a las normas IEC-584, RTD's IEC-751.

SALIDA ANALÓGICA (I/O5): 0-20mA o 4-20mA, 550 Ω max.
..... 1500 niveles, Aislada, para control o retransmisión de PV y SP

SALIDA DE CONTROL: 2 Relés SPST (I/O1 y I/O2): 1.5 A / 240 Vac

..... 1 Relé SPDT (I/O3): 3 A / 250 Vac

..... Pulso de tensión para SSR (I/O5): 10 V max / 20 mA

..... Pulso de tensión para SSR (I/O3 e I/O4): 5 V max / 20 mA

ENTRADA DE SP REMOTO: Corriente de 4-20mA,
Esta característica requiere un resistor externo de 100 R, conectado a los terminales 9 y 10 del panel trasero del controlador.

COMPATIBILIDAD ELECTROMAGNÉTICA: EN 61326-1:1997 y
EN 61326-1/A1:1998

SEGURIDAD: EN61010-1:1993 y EN61010-1/A2:1995

Conexiones propias para terminales tipo tenedor de 6,3 mm;

Panel frontal: Policarbonato UL94 V-2; Caja: IP30, ABS+PC UL94 V-0

Ciclo programable de PWM de 0.5 hasta 100 segundos;

Inicia operación después de 3 segundos conectada a la alimentación.

IDENTIFICACIÓN

N1100	3R -	485 -	24V
A	B	C	D

A: Modelo: **N1100**;

B: Opcionales: **blank** (versión básica, sin los opcionales abajo);
3R (versión con Relé SPDT disponible en I/O3);
HBD (versión con detección de Resistencia Quemada);
DIO (versión con I/O3 y I/O4 disponibles);

C: Comunicación Digital: **blank** (versión básica, sin comunicación serial);
485 (versión con serial RS485, protocolo Modbus)

D: Rango de Voltaje: **blank** (versión básica, con alimentación de 100/240 Vac);

24V (versión con alimentación de 24 Vac/dc);

GARANTÍA

El fabricante asegura al propietario de sus equipos, identificados por la boleta fiscal de compra, una garantía de 1 (un) año, en los siguientes términos:

- El periodo de garantía se inicia en la fecha de emisión de la Boleta Fiscal.
- Dentro del periodo de garantía, la mano de obra y componentes aplicados en reparaciones de defectos ocurridos, en uso normal, serán gratuitos.
- Para las eventuales reparaciones, enviar el equipo, junto a las boletas fiscales de remesa para concierto, para la dirección de nuestra fábrica.
- Gastos y riesgos de transporte, correrán por cuenta del propietario.
- Mismo en el periodo de garantía serán cobrados los conciertos de defectos causados por choques mecánicos o exposición del equipo a condiciones impropias para el uso.