

# **TxRail-USB**

#### TRANSMISOR DE TEMPERATURA - MANUAL DE OPERACIO NO V1.0x H



#### INTRODUCI N

El **TxRail-USB** es un avanzado transmisor programable de temperatura para montaje en riel DIN. Su tecnología microprocesada permite la configuración via USB, dentro de ella se pueden programar paríl metros como selección de tipo de sensor de entrada, rango de medición, tipo de salida y calibración. La salida del producto puede ser configurada a travil s de software para 4-20 mA o 0-10 Vcc.

La corriente de salida es linearizada de acuerdo con la se-al aplicada a la entrada del transmisor ajustado en funci\u00edn a la escala configurada.

# **ESPECIFICACIONES**

Entrada de sensor: Configurable. Los sensores aceptados est□ n listados en la Tabla 1, con los respectivos rangos m□ ximos de medida.

**Termocuplas**: Tipos J, K, R, S, T, N, E y B, conforme NBR

12771.

Impedancia >> 1 M $\Omega$ 

**Pt100**: Tipo 3 hilos, excitaci\(\text{in}\) de 0,8 mA,  $\alpha$ = 0,00385, conforme

NBR 13773.

Para Pt100 2 hilos, interligar terminales 3 y 4.

**Pt1000**: Tipo 3 hilos, excitaciin de 0,8 mA,  $\alpha$ = 0,00385, conforme

NBR 13773.

Para Pt1000 2 hilos, interligar terminales 3 y 4.

**NTC** R<sub>25||C</sub>: 10 k $\Omega$  ±1 %, B<sub>25/85</sub> = 3435

**Tensi** n: 0 a 50 mVcc. Impedancia >> 1 M $\Omega$ 

Tipo de Sensor	Rango M□ ximo de Medici□ n	Rango Minimo de Medicii n
Tensin	0 a 50 mV	5 mV
Termocupla K	-150 a 1370 □ C	100 □ C
Termocupla J	-100 a 760 □ C	100 □ C
Termocupla R	-50 a 1760 □ C	400 □ C
Termocupla S	-50 a 1760 □ C	400 □ C
Termocupla T	-160 a 400 □ C	100 □ C
Termocupla N	-270 a 1300 □ C	100 □ C
Termocupla E	-90 a 720 □ C	100 □ C
Termocupla B	500 a 1820 □C	400 □ C
Pt100	-200 a 650 □ C	40 🏻 C
Pt1000	-200 a 650 □ C	40 🏻 C
NTC	-30 a 120□ C	40 🏿 C

Tabela 1 ☐ Sensores aceptados por el transmisor

Tiempo entre alimentar y estabilizar la medida: < 2,5 s. La exactitud slo ser garantida despu s de 15 min.

Condiciones de referencia: ambiente 25  ${\tt IC}$ , alimentaci ${\tt in}$  24 V, carga 250  $\Omega$ . Tiempo de estabilizaci ${\tt in}$  10 minutos.

Efecto de la temperatura: < 0,16 % / 25 \( \text{L} \) C

Tiempo de respuesta: tipico 1,6 s

Tensii n mi xima permitida en los terminales de entrada no sensor: 3 V

 $\textbf{Corriente RTD} \colon 800~\mu\text{A}$ 

Efecto de la resistencia en los cables de RTD:  $0,\!005\,\mathbb{I}\,C\,/\,\Omega$ 

Resistencia m ${}^{\scriptscriptstyle \parallel}$  xima permitida en el cable RTD:  $25~\Omega$ 

Tipo de Sensor	Precisi n Tipica	Precisi n M xima
Pt100 / Pt1000 (-150 a 400 \( C)	0,10%	0,12%
Pt100 / Pt1000 (-200 a 650 \( C)	0,13%	0,19%
mV, K, J, T, E, N, R, S, B	0,1 % (*)	0,15 % (*)
NTC	0,3 🏿 C	0,7 🏿 C

Tabela 2 11 Erro de calibra 11 0, percentuais da faixa m1 xima do sensor

(\*) Adicionar compensaci n de junta fra: <+- 1 C

Influencia de la alimentaci n: 0,006 % / V tipico (percentual del rango mil ximo).

**Salida (4-20 mA)**: Corriente de 4-20 mA o 20-4 mA, tipo 2 hilos; lineal en relacin la temperatura medida por el sensor seleccionado.

Resoluci $\[$  n de salida (4-20 mA): 2  $\mu$ A

Salida (0-10 Vcc): Tensin ell ctrica de 0-10 Vcc o 10-0 Vcc, lineal en relacin la temperatura medida por el sensor seleccionado.

Resolucii n de salida (0-10 Vcc): 0,0025 V (12 bits) Alimentacii n: 10 a 35 Vcc (salida 4-20 mA) y 12 a 35 Vcc (salida 0-10 Vcc)

Carga MI xima (RL): RL (mI x.) = (Vcc I 10) / 0,02 [ $\Omega$ ]

Donde: Vcc= Tensiñ de Alimentaciñ en Volts

(de 10 a 35 Vcc)

Temperatura de Operaci
n: -40 a 85 
C
Humedad Ambiente: 0 a 90 % UR

Compatibilidad Electromagnii tica: EN 61326-1:2006 No presenta aislamiento elii ctrico entre entrada y salida.

Protecii n interna contra inversii n de la polaridad de la tensii n de alimentacii n.

Compensacii n interna de junta frila para termocuplas.

Secci
n del hilo utilizado: 0,14 a 1,5 mm

Torque recomendado: 0,8 Nm.

Caja: ABS UL94-HB Certificaci n: CE

#### CONFIGURACI N

Cuando una modificación en la configuración es necesaria, ella es realizada en el software *TxConfig II*.

Cable USB y software *TxConfig II* componen el Kit de Configuracin del *TxRail-USB* que puede ser adquirido con el fabricante o en sus representantes autorizados. El software de configuracin puede ser baixado gratuitamente en el sitio del fabricante. Para su instalacin, ejecute el archivo *TxConfigIlSetup.exe* y seguir las instruciones del instalador.

NOVUS AUTOMATION 1/4

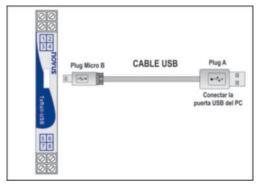


Fig. 1 1 Conexin del cable USB

Durante la configuracin, el transmisor es alimentado por USB, no siendo necesaria una fuente externa.

La configuracin del transmisor tambili n puede ser feita con il ste conectado al *loop*, utilizando la energila de la fuente que alimenta el proceso. No existe aislamiento elli ctrico entre la entrada del transmisor y la puerta (interface) de comunicacin, por lo tanto no es recomendada su configuracin con la entrada del sensor conectada al proceso. Ver **Fig. 2**.

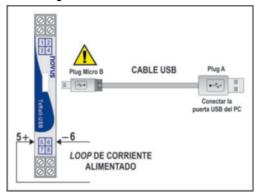


Fig. 2  ${\mathbb I}$  Conexiones del cable USB  ${\mathbb I}$  Alimentaci pelo loop

Despull s de hechas conexiones, el usuario debe ejecutar el software *TxConfig II* y, si necessrio, consultar el tpico *Ayuda* para auxilio en la utilizacin del software.



La puerta (inteface) de comunicacii n USB del TxRail-USB no es aislada electricamente de la entrada del transmisor.

#### SOFTWARE DE CONFIGURACI N:

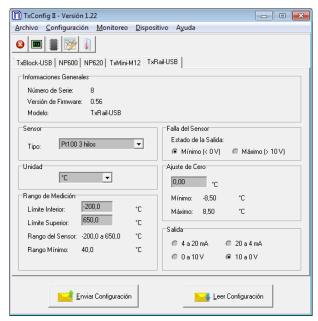


Fig. 3 
Pantalla principal del software TxConfig II

Los campos de esta pantalla tienen las siguientes finalidades:

- Informaciones Generales: En el campo constan datos que identifican el transmisor. Estas informaciones deben ser pasadas al fabricante en eventuales consultas.
- 2. Sensor: Seleccionar el sensor a ser utilizado. Ver Tabla 1.
- Rango de Medicii n: Define el rango de medicin del transmi sor.
   Limite Inferior del Rango: temperatura equivalente para una corriente de 4 mA.

Limite Superior del Rango: temperatura equivalente para una corriente de 20 mA.

#### Rango del Sensor

Los valores elegidos no pueden ultrapasar el Rango del Sensor mostrada en este mismo campo. Ver Tabla 1 de este manual.

#### Rango Minimo

No se pueden establecer una banda (*span*) menor que el valor de **Rango M**inimo indicado mil s abajo en este mismo campo. Ver **Tabla 1** de este manual.

4. Falla del Sensor: Establecer el comportamiento de la salida, cuando el transmisor inidicar falla:

Minimo: corriente de salida va para < 3,8 mA (down-scale), cominmente usado en refrigeración.

Mil ximo: corriente de salida va para > 20,5 mA (up-scale), cominmente usado en calientamiento.

- Correccii n de Cero: Corregir peque—os desvios presetados en la salida del transmisor, por ejemplo, cuando ocurrir el cambio del sensor.
- 7. Leer Configuracii n: Lee la configuraciin actual del transmisor conectado. La pantalla mostrarii la configuraciin actual que podrii ser modificada por el usuario.

#### CONFIGURACION DE FORBRICA:

- Sensor Pt100 3 hilos, rango 0 a 100 IC;
- Salida en m

  ximo para fallas del sensor;
- 0 

  C de correci

  de c ero;
- Salida: 4-20 mA.

# INSTALACI N MEC NICA

El transmisor **TxRail-USB** es proprio para ser instalado en cabezales. Vibraciones, humedad, altas temperaturas, interferencias electromagn\(^0\) ticas, alta tensi\(^0\) y otras interferencias pueden da-ar el equipo de forma permanente, y ocasionar errores en la lectura de las cantidades medidas.

#### **DIMENSIONES:**

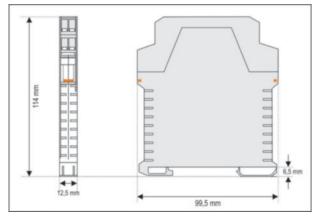


Fig. 4 Dimensiones del transmisor

NOVUS AUTOMATION 2/4

#### ABRIENDO EL TRANSMISOR:

Para abrir el transmisor, se deben pulsar los dos terminales laterales anaranjados y retirar la cubierta delantera del equipo con cuidado, de acuerdo con la **Fig. 5**.

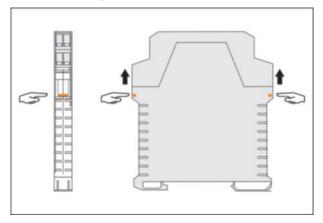


Fig. 5 \( \text{Abriendo el transmisor} \)

#### INSTALACIO N ELO CTRICA

- Envoltura de los terminales en poliamida.
- Seccin del hil o utilizado: 0,14 a 1,5 mm
- Torque recomendado en lo terminale: 0,8 Nm.

#### RECOMENDACIONES PARA LA INSTALACI

- Condutores de se-ales de entrada deben recorrer la planta del sistema separados de los conductores de salida y de alimentaci\(\text{n}\), si posible em eletroductos aterrados.
- La alimentaci
   i
   de los instrumentos debe venir de ua red propia
   para instrumentaci
   .
- En aplicaciones de control y monitoración es esencial considerar lo que puede acontecer cuando cualquer parte del sistema fallar.
- Es recomendable el uso de FILTROS RC (47  $\Omega$  y 100 nF, serie) en bobinas de contactoras, solenoides, etc.

## CONEXIONES EL CTRICAS

Las figuras abajo muestran las conexiones ell ctricas necesarias. Los terminales 1, 2, 3 y 4 son dedicados la conexin del sensor. **CARGA** representa el aparato medidor de coriente 4-20 mA (indicador, controlador, registrador, etc.).

#### PT100 2 HILOS / NTC

**Nota**: Cuando Pt100 2 hilos los terminales 1 y 3 deben ser conectados, como muestra figura abajo.

La longitud del cable Pt100 debe ser inferior a 30 cm para no ocurrir errrores de la resistencia del cable.

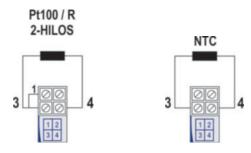


Fig. 6 @ Conexiones el@ ctricas del transmisor (Pt100 2 hilos / NTC)

#### PT100 3 HILOS

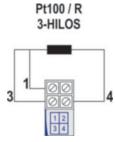


Fig. 7 (Conexiones ell ctricas del transmisor (Pt100 3 hilos)

#### PT100 4 HILOS

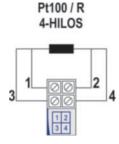


Fig. 8 
Conexiones ell ctricas del transmisor (Pt100 4 hilos)

Pt100 3 y 4 hilos / Pt1000 3 hilos: Para la correcta compensaciin de las resistencias del cable del RTD, deben ser iguales en todos los terminales y no deben ultrapasar 25  $\Omega$  por cable. Para garantizar estas condiciones, se recomienda el uso del cable de 3 o 4 fios de la misma longitud y mismo calibre.

#### **TERMOCUPLAS**

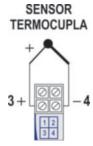


Fig. 9 
Conexiones ell ctricas del transmisor (Termocupla)

0-50 mV

#### **TENSI** N (0-50 mV)

# 3+ | mV | -4

Fig. 10 (Conexiones ell ctricas del transmisor (0-50 mV)

NOVUS AUTOMATION 3/4

#### SALIDAS (0-10 V y 4-20 mA)

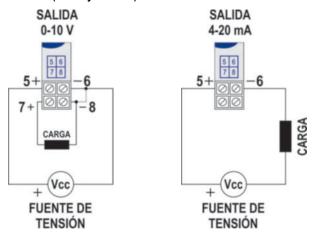


Fig. 11 (Conexiones ell ctricas del transmissor (0-10 V y 4-20 mA)

#### OPERACI N

El offset del sensor puede cambiarse a travil s del software **TxConfig II**. La conexin USB se puede hacer incluso durante la operacin del transmisor sin ocasionar errores en la medicin. Ver la seccin **Correcin de C** ero en el capitulo **CONFIGURACI** N de este manual.

El usuario debe elegir sensor y rango mil s adecuados a su proceso. El rango elegido no debe ultrapasar el rango mil ximo de medicin definido para el sensor y no debe ser menor que el rango milnimo para este mismo sensor.

Es importante observar que la precisin del transmisor es siempre basada em el rango mil ximo del sensor utilizado, mismo cuando un rango intermediil rio sea configurado. Ejemplo:

- El sensor Pt100 en el rango de 0 a 100 

  C y precisi

  de 0,12

  %, luego obtenemos un error m

  ximo de hasta 1,02

  C (0,12

  de 850

  C):
- El sensor Pt100 en el rango de 500 a 600 □C y precisin de 0,19 %, luego obtenemos un error m□ ximo de hasta 1,61 □C (0,19 % de 850 □C).

**Nota**: Cuando efectuadas afericiones en el transmisor, observar si la corriente de excitaci\(\text{n}\) de Pt100 exigida por el calibrador utilizado es compatible con la corriente de excitaci\(\text{n}\) de Pt100 usada en el transmisor: 0,8 mA.

## **GARANT**IA

Las condiciones de garant\( \text{\text{l}}\) a se encuentran en nuestro sitio web \( \text{\text{www.novusautomation.com/garantia}}\).

NOVUS AUTOMATION 4/4