



Controlador N960

CONTROLADOR UNIVERSAL - MANUAL DE INSTRUCCIONES – V4.0x G

ALERTAS DE SEGURIDAD

Los símbolos abajo son utilizados en dispositivo y en este documento para llamar la atención del usuario a información importante sobre seguridad y operación.

| | |
|--|--|
| | |
| CUIDADO: Lea completamente el manual antes de instalar y operar el equipo. | 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 dispositivo no serán eficaces.

INSTALACIÓN

El controlador debe ser instalado en un panel con abertura cuadrada, con las dimensiones especificadas. Para la fijación al panel remueva las presillas de fijación del controlador, introduzca el controlador en la abertura del panel por su lado frontal y coloque la presilla nuevamente en el cuerpo del controlador. Presione firmemente las presillas de forma de fijar el controlador al panel.

Toda la parte interna del controlador puede ser removida de su caja por la parte frontal del panel, sin la necesidad de remover la caja, presilla o deshacer las conexiones. Para extraer el controlador de su caja, tómelo por el frontal y tire.

La **Fig. 1** presenta la ubicación de todas las conexiones eléctricas del controlador:

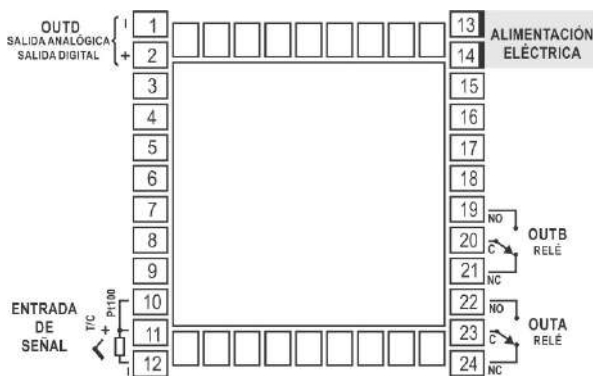


Figura 1 - Conexiones eléctricas del controlador

Termocuplas deben ser conectadas entre los terminales 10 y 11. El positivo del cable de compensación o extensión debe ser conectado al terminal número 11.

Sensores tipo Pt100 deben ser conectados a 3 cables en los terminales 10, 11 y 12. Para Pt100 a 2 cables, los terminales 11 y 12 deben ser conectados. Para la compensación correcta de la longitud de los cables, estos deben ser del mismo calibre.

RECURSOS

ENTRADA

La **Tabla 1** muestra los tipos de sensores de temperatura compatibles con el controlador y sus respectivos códigos.

| TIPO | CÓDIGO | RANGO |
|-------|-----------|---|
| J | J | Rango: -110 a 950 °C (-166 a 1742 °F) |
| K | K | Rango: -150 a 1370 °C (-238 a 2498 °F) |
| T | T | Rango: -160 a 400 °C (-256 a 752 °F) |
| N | N | Rango: -270 a 1300 °C (-454 a 2372 °F) |
| R | R | Rango: -50 a 1760 °C (-58 a 3200 °F) |
| S | S | Rango: -50 a 1760 °C (-58 a 3200 °F) |
| B | B | Rango: 400 a 1800 °C (752 a 3272 °F) |
| E | E | Rango: -90 a 730 °C (-130 a 1346 °F) |
| Pt100 | Pt | Rango: -199.9 a 850 °C (-328 a 1562 °F) |

Tabla 1 - Tipos de sensores aceptos por el controlador

SALIDAS DE CONTROL Y ALARMA (OUT)

El controlador puede presentar 3 salidas, que pueden ser configuradas como salidas de **control** o salidas de **alarma**. Estas salidas son identificadas en el panel trasero del controlador como **OUTA**, **OUTB**, **OUTD**.

El tipo de salida (control o alarma) es definido en la configuración del controlador. La configuración de las salidas es individual y definida en los parámetros **outA**, **outB** y **outD**, respectivamente.

Salida de control es la salida destinada al efectivo control de la temperatura del proceso. Es posible configurar diferentes salidas como salida de control, sin embargo, cuando la salida **OUTD** es configurada como **Salida de Control Analógica**, las demás salidas de control son deshabilitadas.

La salida de control es **siempre apagada** cuando se identifica un error en la señal de entrada.

Salidas de alarma son utilizadas para la señalización y/o seguridad del proceso. Para las salidas definidas como salida de alarma es necesario, aun, la definición de la función de alarma (ver ítem **Descripción de las Funciones de Alarma** de este manual).

INTERFAZ USB

Se utiliza la interfaz USB para CONFIGURAR, MONITOREAR o ACTUALIZAR EL FIRMWARE del controlador. Esto se hace al utilizar el software **QuickTune**, que ofrece funciones para crear, visualizar, guardar y abrir configuraciones de los equipos o archivos en el computador. Las funciones de guardar y abrir configuraciones en archivos permiten transferir configuraciones entre equipos y realizar copias de seguridad.

Para algunos modelos específicos, el **QuickTune** permite actualizar el firmware (software interno) del controlador a través de la interfaz USB.



Para el MONITOREO, se puede usar cualquier software de supervisión (SCADA) o de laboratorio que ofrezca soporte a la comunicación MODBUS RTU con un puerto de comunicación serie. Cuando conectado al puerto USB de un computador, el controlador es reconocido como un puerto serie convencional (COM x).

Se debe utilizar el **QuickTune** o consultar el GESTOR DE DISPOSITIVOS en el PANEL DE CONTROL de Windows para identificar el puerto COM designado al controlador.

Se debe consultar el mapa de la memoria MODBUS en el manual de comunicación del controlador y la documentación del software de supervisión para realizar el MONITOREO.

Es necesario seguir el procedimiento que se muestra a continuación para utilizar la comunicación USB del equipo:

1. Descargar el software **QuickTune**, gratuito, de nuestro sitio web y realizar la instalación en el computador a utilizar. Junto con el software elegido también se instalarán los controladores USB necesarios para el funcionamiento de la comunicación.
2. Conectar el cable USB en el equipo y en el computador. El controlador no necesita ser alimentado. La USB proporcionará la energía necesaria para la comunicación (otras funciones del equipo puede que no operen sin la conexión de energía).
3. Ejecutar el software **QuickTune**, configurar la comunicación e iniciar la detección del dispositivo.

| | |
|--|--|
|   | <p>La interfaz USB NO ESTÁ AISLADA de la entrada de la señal (PV) ni de las entradas y salidas digitales del controlador. Su propósito es el uso temporario durante la CONFIGURACIÓN y para períodos definidos de MONITOREO. Para asegurar la seguridad del personal y de los equipos, esta interfaz solo se debe utilizar con el equipo totalmente desconectado de los cables de señal, tanto los de entrada como los de salida. El uso de la USB en cualquier otra condición de conexión es posible, pero requiere de un análisis cuidadoso de parte del responsable por la instalación.</p> |
|--|--|

CONFIGURACIÓN Y OPERACIÓN

El controlador necesita ser configurado antes de ser utilizado. El usuario debe definir una condición para cada parámetro presentado como, por ejemplo, el tipo de sensor de temperatura adoptado ("TYPE"), la temperatura de proceso deseada ("SP"), los valores de temperatura para la actuación de las alarmas ("R ISP" y "R2SP"), etc.

Se puede realizar la configuración directamente en el controlador o a través de la interfaz USB una vez que se instale el software **QuickTune** en el computador que se va a utilizar. Cuando se conecta al USB, el dispositivo será reconocido como un puerto de comunicación en serie (COM) que opera con el protocolo Modbus RTU.

A través de la interfaz USB, aunque desconectada la alimentación, se puede guardar la configuración establecida en un archivo, e esta puede ser copiada a otros equipos que requieran de los mismos parámetros de configuración.

ORGANIZACIÓN DE LOS PARÁMETROS

Los parámetros del controlador están organizados en cuatro niveles (conjuntos de parámetros):

- Nivel de Operación
- Nivel de Sintonía
- Nivel de Programa
- Nivel de Entrada
- Nivel de Calibración

Al ser encendido, el controlador presenta la primera pantalla del Nivel de Operación. Esta pantalla muestra en la parte superior en rojo, el valor de la medición de temperatura (PV). En la parte inferior de la pantalla, en color verde se muestra el valor del **Set Point** del proceso (temperatura de ajuste deseada). Durante la operación, el controlador muestra esta pantalla de forma permanente. Para acceder a las otras pantallas de este ciclo, se debe presionar la tecla **P**.

Los demás niveles son encendidos cuando son necesarias alteraciones en la configuración del controlador. Para encender estos niveles basta **mantener presionada** la tecla **P** por aproximadamente tres segundos. Después de este tiempo, el controlador muestra el primer parámetro del próximo nivel (Nivel de

Sintonía). Manteniendo la tecla presionada por más tres segundos, el nivel siguiente (Nivel de Entrada) es también encendido.

En el nivel deseado libere la tecla **P**. Presionando nuevamente la tecla **P**, se obtiene acceso a los demás parámetros de ese nivel. La tecla **◀** permite volver parámetros dentro del nivel.

La pantalla superior presenta el parámetro y la pantalla inferior muestra el valor de este parámetro. Las teclas **▲** y **▼** permiten al operador alterar el valor del parámetro que se muestra.

Después de encendido el último parámetro del nivel, el controlador retorna al nivel de Operación, indicando la temperatura del proceso y SP. Con el teclado inactivo por más de 20 segundos el controlador también retorna al nivel de Operación.

El valor del parámetro cambiado se guardará en la memoria permanente y pasará a ser utilizado por el controlador cuando se pasa al próximo parámetro el de forma automática si ninguna tecla es actuada en los próximos 20 segundos.

PROTECCIÓN DE LA CONFIGURACIÓN

El controlador permite la protección de la configuración elaborada por el usuario, impidiendo alteraciones indebidas. El parámetro **Protección (Prot)**, en el nivel de Calibración, determina el nivel de protección a ser adoptado, limitando el acceso a los niveles, conforme tabla abajo.

| NÍVEL DE PROTECCIÓN | NIVELES PROTEGIDOS |
|---------------------|---|
| 1 | Apenas el nivel de Calibración es protegido. |
| 2 | Niveles de Entrada y Calibración. |
| 3 | Niveles de Programa, Entrada y Calibración. |
| 4 | Niveles de Sintonía, Programa, Entrada y Calibración. |
| 5 | Todos los niveles son protegidos. |
| 6 | Todos los niveles son protegidos. |

Tabla 2 – Niveles de Protección de la Configuración

Contraseña de Acceso

Cuando se accede a los niveles protegidos, se solicita la **Contraseña de Acceso** que, si es insertada correctamente, da permiso para alteraciones en la configuración de los parámetros de estos niveles.

La **Contraseña de Acceso** es insertada en el parámetro **PASS** que es mostrado en el primero de los niveles protegidos.

Sin la contraseña de protección, los parámetros de los niveles protegidos pueden ser apenas visualizados.

La Contraseña de Acceso es definida por el usuario en el parámetro **Password Change (PASSC)**, presente en el nivel de Calibración.

Los controladores nuevos salen de fábrica con la contraseña de acceso definida como **1111**.

Protección de la contraseña de acceso

El controlador prevé un sistema de seguridad que ayuda a prevenir la entrada de innumerables contraseñas en el intento de acertar la contraseña correcta. Una vez identificada la entrada de 5 contraseñas inválidas seguidas, el controlador deja de aceptar contraseñas durante 10 minutos.

Contraseña Maestra

En el caso de un olvido eventual de la contraseña de acceso, el usuario puede utilizar el recurso de la Contraseña Maestra. Esta contraseña cuando es insertada, da acceso con posibilidad de alteración al parámetro **Password Change (PASSC)** y permite al usuario la definición de una nueva contraseña de acceso para el controlador.

La contraseña maestra está compuesta por los tres últimos dígitos del número de serie del controlador **sumados** al número 9000.

Como ejemplo, para el equipo con número de serie 07154321, la contraseña maestra es 9 3 2 1.

NIVEL DE OPERACIÓN

| | |
|---|---|
| INDICACIÓN DE TEMPERATURA Set Point del Control | Indicación de temperatura (PV) y setpoint del control: Al ser encendido, el controlador indica en el <i>display</i> superior el valor de temperatura del proceso. El <i>display</i> inferior es mostrado el valor de SP, que es el valor de temperatura deseado para el proceso. |
| rRtE Rate | Taza de subida de temperatura: Permite al usuario definir la característica de subida o bajada de la temperatura del proceso, del valor actual hasta el valor programado en el SP. La tasa se define en Grados por minuto . Ajustable de 0.0 a 100.0 °C por minuto. Función disponible cuando seleccionada la opción Rate en el parámetro Pr.tY del ciclo de Entrada. |
| t SP | Tiempo de la Meseta: Intervalo de tiempo, en minutos , que el proceso debe permanecer en la temperatura definida en el SP. Ajustable de 0 a 9999. Función disponible cuando seleccionada la opción Rate en el parámetro Pr.tY del ciclo de Entrada. |
| E Pr Enable Program | Ejecución de Programa: Determina la ejecución del programa de rampas y mesetas. YES Ejecuta programa no No ejecuta programa Con salidas habilitadas (run= YES), el programa seleccionado entra en ejecución inmediatamente. Función disponible cuando seleccionada la opción Pr en el parámetro Pr.tY del nivel de Entrada. |
| run Run | Pantalla que habilita o deshabilita la actuación del controlador sobre el proceso. Actúa como un interruptor conectando el desconectando el controlador. YES Salidas habilitadas. no Salidas no habilitadas. |

NIVEL DE SINTONÍA

| | |
|--------------------------------|---|
| Rtun Auto tune | Auto-Tune: Habilita la sintonía automática de los parámetros PID (Pb , Ir , dt). Ver el capítulo Determinación de los Parámetros PID en este manual y en el sitio web www.novusautomation.com para más detalles. YES Ejecuta la sintonía automática no No ejecuta la sintonía automática |
| Pb Proportional band | Banda Proporcional: Valor del término Proporcional del control PID, en porcentual del rango máximo del tipo de entrada. Cuando ajustado cero (0), el control es ON/OFF . Ajustable entre 0.0 y 500.0. |
| Ir integral rate | Tasa Integral: Valor del término integral del control PID, en repeticiones por minuto. No utilizado por el controlador si seleccionado control ON/OFF (Pb=0). Ajustable entre 0.00 y 55.20. |
| dt derivative time | Tiempo Derivativo: Valor del término derivativo del control PID, en segundos. No utilizado por el controlador si seleccionado control ON/OFF (Pb=0). De 0 a 250. |
| Ct Cycle time | Tiempo del Ciclo PWM: Valor en segundos del período de salida PWM. No utilizado por el controlador si seleccionado control ON/OFF (Pb=0). De 0.5 a 100.0. |
| HYS HYsterisis | Histéresis de Control: Es la histéresis para control ON/OFF (programado en unidad de temperatura). Este parámetro sólo es utilizado por el controlador si control ON/OFF (Pb=0). |

| | |
|---|--|
| R ISP R2SP Alarm SP | Setpoint de Alarma 1 y 2: Valor de temperatura para actuación de las alarmas 1 y 2. |
|---|--|

NIVEL DE PROGRAMA

| | |
|---|--|
| Ptol Program Tolerance | Error máximo admitido entre la PV y SP durante la ejecución del programa. Si excedido, el programa se interrumpe (para de contar el tiempo) hasta el error se mantenga dentro de esta tolerancia. El valor 0 (cero) desactiva la función. |
| PSP0 PSP9 Program SP | SP's de Programa, 0 a 9: Conjunto de 10 valores de SP que definen los diversos segmentos del programa de rampas y mesetas. |
| Pt 1 Pt 9 Program Time | Intervalos de tiempo de los segmentos del programa. Define el tiempo de duración, en minutos , de cada uno de los 9 segmentos del programa. Configurable entre 0 y 9999 minutos. |
| PE 1 PE 9 Program event | Alarma de Segmento del programa (Alarma de Evento). Parámetros que definen la alarma deben ser accionados durante la ejecución de un determinado segmento del programa: OFF Sin alarmas en este segmento. A1 Accionar la alarma 1 cuando el programa ejecuta este segmento. A2 Accionar la alarma 2 cuando el programa ejecuta este segmento. A1A2 Accionar las alarmas 1 y 2 cuando el programa ejecuta este segmento. Las alarmas adoptadas deben aún ser configuradas con la función Alarma de Evento " r5 ". |
| rPETP Repeat Program | Determina el número de veces que el programa se debe REPETIR, además de la ejecución inicial. Configurable de 0 a 9999 veces. Después de la última ejecución todas las salidas del controlador serán apagadas (run=OFF). |

NIVEL DE ENTRADA

| | |
|---|---|
| tYPE TYPE | Tipo de Entrada: Selección del tipo de sensor de temperatura a ser utilizado. Consultar Tabla 1 . Este debe ser el primer parámetro a ser configurado. |
| dPPo Decimal Point | Punto Decimal: Determina la presentación del punto decimal. |
| unit unit | Unidad de Temperatura: Selecciona indicación en grados <i>Celsius</i> o <i>Fahrenheit</i> . C Grados Celsius (°C); F Grados Fahrenheit (°F). |
| ACtion ACTION | Acción de Control: rE Acción reversa . En general usada en calentamiento . dr Acción directa . En general usada en refrigeración . |
| outA outB outD | Función de las salidas OUTA , OUTB y OUTD : oFF Salida no utilizada Ctr Salida definida como salida de control AL 1 Salida definida como salida de alarma 1 AL 2 Salida definida como salida de alarma 2 C.020 Salida definida como salida de control 0-20 mA (apenas para OUTD) C.420 Salida definida como salida de control 4-20 mA (apenas para OUTD) |

| | |
|--|--|
| FFnc | Función de la Tecla F: Permite definir una función para la tecla F. Las funciones disponibles son: oFF – Tecla no utilizada / sin función; run – Comanda salidas de control y alarma (función del parámetro run); HPrG – Interrumpe la ejecución del programa de rampas y mesetas; EP – Inicia la ejecución del programa de rampas y mesetas; |
| SPLL SP Low Limit | Límite inferior de setpoint. Selecciona el valor mínimo de ajuste para parámetros relativos de SP (SP, R ISP, R2SP). |
| SPHL SP High Limit | Límite superior de setpoint. Selecciona el valor máximo de ajuste para parámetros relativos de SP (SP, R ISP, R2SP). |
| OFFS OFF Set | Offset para la PV. Parámetro que permite adicionar un valor constante a la PV para alterar el nivel de la indicación. |
| R IFU R2FU Alarm Function | Función de alarma 1 y 2: Ver la Tabla 4 la descripción de las funciones y los códigos a ser colocados en estas pantallas. |
| R IHY R2HY Alarm HYsteresis | Histéresis de alarma 1 y 2: Define la diferencia entre el valor medido en que la alarma es activada y el valor en que es desactiva. |
| R IbL R2bL Alarm Blocking | Bloqueo inicial de alarmas: YES Habilita bloqueo inicial no No habilita bloqueo inicial |
| Pr.tY Program Type | Tipo de programa a ser adoptado por el controlador: nonE No adopta ningún tipo de programa. rRtE Adopta la función rampa/meseta. ProG Adopta el programa de Rampas y Mesetas completo. |

NIVEL DE CALIBRACIÓN

Todos los tipos de entrada y salida son calibrados en la fábrica. Si necesaria una recalibración, esta debe ser realizada por un profesional especializado. Si se accede accidentalmente a este nivel, pase por todos los parámetros sin realizar alteraciones en sus valores.

| | |
|--------------|---|
| PRSS | Password. Entrada de la Contraseña de Acceso. Este parámetro es presentado antes de los niveles protegidos. Vea tópico Protección de la Configuración . |
| InLC | Input Low Calibration. Declaración de la señal de calibración de inicio del rango aplicado en la entrada analógica. |
| InHC | Input High Calibration. Declaración de la señal de calibración de final del rango aplicado en la entrada analógica. |
| OutLC | Output Low Calibration. Declaración del valor presente en la salida analógica. |
| OutHC | Output High Calibration. Declaración del valor presente en la salida analógica. |
| rStr | Restore. Recupera las calibraciones de fábrica de entrada, salida analógica y SP remoto, borrando toda y cualquier alteración hecha por el usuario. |
| CJ | Cold Junction. Ajuste de la temperatura de junta fría del controlador. |
| PRSC | Password. Permite definir una nueva contraseña de acceso, siempre diferente de cero. |
| Prot | Protection. Establece el Nivel de Protección. Vea Tabla 2 . |

TIPO DE PROGRAMA ADOPTADO

Están disponibles dos formas de ejecución de los programas en el controlador. El parámetro *Program Type* (**Pr.tY**) permite al usuario optar entre **Rampa al Meseta** (**rRtE**) y un programa completo de Rampas y Mesetas (**ProG**). El usuario puede también optar por no ejecutar ningún tipo de programa (**nonE**).

FUNCIÓN RAMPA A LA MESETA

Disponibile cuando seleccionada la opción **rRtE** en el parámetro **Pr.tY**.

El controlador permite que la temperatura del proceso cambie gradualmente de un valor inicial hasta un valor final especificado, determinando un comportamiento del tipo Rampa. El valor inicial de la Rampa será siempre la temperatura inicial del proceso (PV). El valor final será siempre el valor definido en el SP.

El usuario determina la velocidad de subida (o bajada) de la rampa en el parámetro "**rRtE**", que define una tasa de variación de la temperatura en **grados por minuto**. Para deshabilitar la función Rampa, se debe programar el valor **0.0**.

Cuando el valor de SP es alcanzado, el controlador pasa a controlar el proceso en el SP (meseta), por un intervalo de tiempo previamente definido o de forma indefinida.

El parámetro **t SP**, ajustable entre 0 y 9999 minutos, determina la duración del meseta. Al final del meseta el control se deshabilita (**run= no**) y **todas** las salidas son desconectadas. Colocando el valor **0** en **t SP** el control sigue indefinidamente sin límite de tiempo.

Una alarma se puede asociar al final de la meseta. La Función de Alarma **End.t** determina que una alarma sea activada al final de la meseta. Válido apenas con **t SP ≠ 0**.

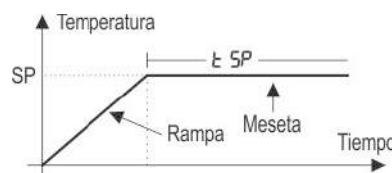


Fig. 2 - Función Rampa al Meseta

Al reiniciar después de un corte de energía eléctrica el controlador vuelve automáticamente a la ejecución de la función Rampa al Meseta. Si el valor de la PV es menor que el valor del SP, la Rampa reinicia en este punto hasta alcanzar el SP. Si la temperatura es igual al SP, se reinicia la ejecución de la meseta.

PROGRAMA DE RAMPAS Y MESETAS COMPLETO

Disponibile cuando seleccionada la opción **ProG** en el parámetro **Pr.tY**.

El controlador permite la elaboración de un programa de rampas y mesetas de temperatura. Este programa se crea a partir de la definición de valores de SP e intervalos de tiempo, definiendo hasta nueve (9) **segmentos de programa**. La **Fig. 3** muestra un modelo de programa con 9 segmentos:

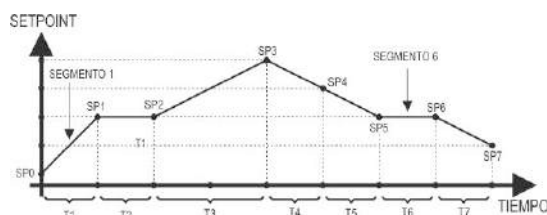


Fig. 3 - Ejemplo de un programa de rampas y mesetas

El programa creado queda almacenado permanentemente en la memoria del controlador. Puede ser modificado libremente, ejecutado siempre y repetido cuantas veces como sea necesario.

Para la ejecución de un programa:

- 1- desactivar las salidas ($run = no$);
- 2- habilitar la ejecución del parámetro $EP_r = YES$;
- 3- disparar el inicio activando las salidas ($run = YES$).

Una vez iniciada la ejecución de un programa, el controlador pasa a generar automáticamente los valores del SP definidos para cada segmento del programa. El ajuste del SP en la pantalla de indicación queda bloqueado.

FUNCIÓN TOLERANCIA DE PROGRAMA - $Ptol$

La función tolerancia de programa " $Ptol$ " define el límite de error máximo entre los valores de la PV y el SP durante la ejecución del programa. Si este límite se excede, el conteo de tiempo del segmento (Pt1...Pt9) se interrumpe hasta que el error quede dentro de la tolerancia establecida. Con un valor >0 , el usuario indica en su programa que debe ser dada prioridad a la PV con relación a los valores de tiempo determinados.

Si se programa cero en la tolerancia ($Ptol = 0$), el controlador ejecuta el programa definido sin considerar eventuales errores entre la PV y el SP. Así, el usuario define que la prioridad sea dada al tiempo de ejecución del programa.

PROGRAMAS CON POCOS SEGMENTOS

Para la ejecución de un programa con menor número de segmentos, basta programar 0 (cero) para el intervalo de tiempo del segmento que sucede al último segmento del programa deseado.

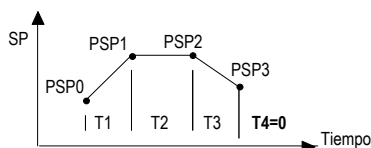


Fig. 4 - Ejemplo de programa con solo 3 segmentos

REPETICIONES SUCESIVAS DE UN PROGRAMA

El programa elaborado puede ser repetido varias veces, siempre reiniciando inmediatamente al final de cada ejecución.

El parámetro $rPEP$ (rePeat Program) en el ciclo de Programas configura el número de veces que el programa debe ser REPETIDO. Determina el número de ejecuciones además de la ejecución inicial.

Con cero (0) el programa es ejecutado una única vez. No será repetido.

Importante: Después de la última ejecución del programa, todas las salidas del controlador son desactivadas y el parámetro RUN pasa para la condición OFF.

AUTO SINTONÍA DE LOS PARÁMETROS PID

Durante la sintonía automática el proceso es controlado en modo ON/OFF para el *setpoint* (SP) programado — la función Rampa a Meseta es deshabilitada. La auto-sintonía puede tardar varios minutos para ser concluida en algunos procesos. El procedimiento recomendado para su ejecución es el siguiente:

- Programar el SP para un valor próximo al punto en que operará el proceso después de sintonizado.
- Habilitar la sintonía automática en la pantalla " $Atun$ " seleccionando YES.
- Programar el valor YES en la pantalla " run ".

Durante a sintonía automática el indicador TUNE, en la parte frontal del controlador, permanecerá prendido.

Durante la ejecución de la sintonía automática, grandes oscilaciones pueden ser inducidas en proceso alrededor del *setpoint*. Verificar antes si el proceso soportaría estas oscilaciones.

Si la sintonía automática no resulta en control satisfactorio, la **Tabla 3** presenta orientación en como corregir el comportamiento del proceso.

| PARÁMETRO | PROBLEMA VERIFICADO | SOLUCIÓN |
|---------------------|---------------------------------|-----------|
| Banda Proporcional | Respuesta lenta | Disminuir |
| | Gran oscilación | Aumentar |
| Tasa de Integración | Respuesta lenta | Aumentar |
| | Gran oscilación | Disminuir |
| Tiempo Derivativo | Respuesta lenta o inestabilidad | Disminuir |
| | Gran oscilación | Aumentar |

Tabla 3 - Orientación para ajuste manual de los parámetros PID.

DESCRIPCIÓN DE LAS FUNCIONES DE ALARMA

Las alarmas de mínimo y máximo son utilizadas para indicar valores extremos de la temperatura. Estos valores extremos son definidos en las pantallas " $RISP$ " y " $RZSP$ ".

Las alarmas diferenciales son utilizadas para indicar desvíos entre la temperatura y el *setpoint* de control (SP). Los valores definidos por el usuario en las pantallas " $RISP$ " y " $RZSP$ " representan los valores de esos desvíos.

El bloqueo inicial impide el accionamiento de las alarmas cuando el controlador se conecta hasta que a temperatura alcance la primera vez el valor del SP.

La alarma de error de sensor permite detectar fallas en el sensor.

La Función Fin de Meseta ($Endt$) determina que una alarma sea activada al final de la meseta.

Con Alarma de Evento, una alarma es accionada durante la ejecución de un determinado segmento del programa.

La **Tabla 4** ilustra la operación de cada función de alarma, utilizando la alarma 1 como ejemplo, y presenta su código de identificación en las pantallas " $RIFu$ " y " $RZFu$ ".

Utilizando la Alarma 1 como ejemplo.

| PANTALLA | TIPO | ACTUACIÓN |
|----------|---------------------------------------|--|
| oFF | Inoperante | Salida no es utilizada como alarma. |
| Lo | Valor mínimo (Low) | |
| Hi | Valor máximo (High) | |
| dIF | Diferencial (diFerential) | |
| dIFL | Mínimo Diferencial (diFerential Low) | |
| dIFH | Máximo Diferencial (diFerential High) | |
| IErr | Sensor abierto (input Error) | Accionado cuando la señal de entrada de la PV se interrumpe, queda afuera de los límites de rango o cuando el Pt100 está en cortocircuito. |
| Endt | Fin de Meseta | Acciona al final del tiempo de meseta. |
| rS | Evento (ramp and Soak) | Accionado en un segmento específico de programa. |

Tabla 4 – Funciones de alarma

Donde SPAn refiere a los *Setpoints* de Alarma " $SPR1$ " y " $SPR2$ ".

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 dispositivo a la manutención. Informar también el número de serie del dispositivo, que puede ser conseguido presionando la tecla **BACK** por más de 3 segundos.

Esta información es necesaria para eventuales consultas al fabricante del controlador.

ESPECIFICACIONES

DIMENSIONES: 96 x 96 x 90 mm (1/4 DIN)
..... Peso Aproximado: 330 g

RECORTE EN EL PANEL: 93 x 93 mm (+0,5 -0,0 mm)

ALIMENTACIÓN: 100 a 240 Vca/cc ($\pm 10\%$), 50/60 Hz
Opcional 24 V: 12 a 24 Vcc / 24 Vca (-10 % / +20 %)
Consumo máximo: 6 VA

CONDICIONES AMBIENTALES:

Temperatura de Operación: 5 a 50 °C

Humedad Relativa: 80 % máx. hasta 30 °C

Para temperaturas mayores que 30 °C, disminuir 3 % por °C,

Uso interno; Categoría de instalación II, Grado de polución 2; altitud < 2000 m

ENTRADA Termocuplas, Pt100 (conforme **Tabla 1**)

Resolución Interna: 32767 niveles (15 bits)

Resolución del Pantalla: 0,1 / 1 (°C / °F)

Tasa de lectura de la entrada: hasta 55 por segundo

Exactitud @ 25 °C: **J, K, T, E:** 0,25 % del *span* ± 1 °C / °F

..... **N, R, S, B:** 0,25 % del *span* ± 3 °C / °F

..... Pt100: 0,2 % del *span*

Impedancia de entrada: Pt100 y termocuplas: >10 M Ω

Medición del Pt100: Tipo 3 hilos, ($\alpha=0,00385$) con compensación de longitud del cable, corriente de excitación de 0,170 mA.

Todos los tipos de entrada calibrados de fábrica. Termocuplas conforme norma NBR 12771/99, RTD's NBR 13773/97.

SALIDAS:

OUTA / OUTB Relé SPST-NA / 3 A / 240 Vca,

..... uso general, carga resistiva; 100 k niveles

OUTD PULSE 12V / 0-20 mA o 4-20 mA

..... 550 Ω max. 31000 niveles, aislada

COMPATIBILIDAD ELECTROMAGNÉTICA:

..... EN 61326-1:1997 y EN 61326-1/A1:1998

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

INTERFACE USB: 2.0, clase CDC (puerto serie virtual), protocolo MODBUS RTU.

PANEL FRONTAL: IP65, policarbonato UL94 V-2;

CAJA: IP30, ABS+PC UL94 V-0;

INICIA OPERACIÓN: después 3 segundos de encendida.

CERTIFICACIONES: CE / UL (FILE: E300526)

IDENTIFICACIÓN DEL MODELO

La etiqueta fijada en el controlador muestra la identificación del modelo, de acuerdo a lo descrito a seguir.

N960 - A

Donde A = **24V** para alimentación 12 a 24 Vcc / 24 Vca
..... **No se muestra nada:** alimentación 100~240 Vca/cc

GARANTÍA

Las condiciones de garantía se encuentran en nuestro sitio web www.novusautomation.com/garantia.