DOC023.52.00022.Jun04

Sensor Inductivo de Conductividad 3700 sc

Manual de Instrucciones

© HACH LANGE, 2004. Todos los derechos reservados. Impreso en Alemania.

DOC023.52.00022

DOC023.52.00022.Jun04

3700 sc

Manual de Instrucciones

© HACH LANGE, 2004. Todos los derechos reservados. Impreso en Alemania.

Índice

| Seco | ción 1 – Especificaciones técnicas | . 4 |
|--------|--|------------|
| Seco | ción 2 – Información general | 5 |
| 2.1 I | Medidas de seguridad | 5 |
| 2.2 I | nformación general sobre el sensor | 5 |
| 2.3 I | El convertidor [gateway] digital 6 | |
| 2.4 I | Principio operativo | 6 |
| Seco | ción 3 – Instalación | 7 |
| 3.1 I | Instalación mecánica | 8 |
| | 3.1.1 Figuras de las dimensiones del controlador | 8 |
| | 3.1.2 Utilización de la cubierta opcional 10 | |
| | 3.1.3 Montaje del controlador | 11 |
| 3.2 I | nstalación eléctrica | 13 |
| | 3.2.1 Instalación con cable directo 13 | |
| | 3.2.2 Instalación utilizando un cable de alimentación | 13 |
| | 3.2.3 Cableado de energía eléctrica en el controlador | . 13 |
| 3.3 / | Alarmas y relés | 17 |
| | 3.3.1 Conexión de los relés | 17 |
| | 3.3.2 Conexión de las salidas analógicas | 18 |
| 3.4 I | nstalación del sensor | 18 |
| | 3.4.1 Conexión/cableado del cable del sensor | . 18 |
| | 3.4.2 Instalación del sensor en el flujo de muestra | 20 |
| 3.5 (| Cableado del convertidor [gateway] digital | |
| 3.6 I | Montaje del convertidor [gateway] digital | |
| 3.7 (| Conexión de la salida digital opcional | . 25 |
| Seco | sión 4 - Euncionamiento | 26 |
| 4 1 1 | Itilización del teclado | 26 |
| 42 (| Características de la pantalla del controlador | 28 |
| 43 (| Configuración del instrumento | 28 |
| 4.0 | 4.3.1 Aiuste del contraste de la pantalla | 28 |
| | 4.3.2 Especificación del idioma visualizado | 28 |
| | 4 3 3 Configuración de la hora y la fecha | 29 |
| 44 (| Cambio del nombre del sensor | 30 |
| 4.5 (| Configuración de la seguridad del sistema | . 31 |
| 1.0 | 4.5.1. Edición de la contraseña | 31 |
| 46 (| Opciones de salida | 32 |
| | 4.6.1 Menú "Configuración de salidas" [Output Setup] (de "Configuración del sistema" [System Setup]) | 32 |
| | 4.6.2 Retención/Transferencia de salidas | 33 |
| | 4 6 3 Liberación de salidas | 34 |
| 4.7 (| Opciones de relés | 34 |
| | 4.7.1 Menú "Configuración de relés" [Relay Setup] (de "Configuración del sistema" [System Setup]) | . 34 |
| 4.8 (| Opciones de registro de datos y de eventos | 37 |
| | 4.8.1 Opciones de registro de datos | . 37 |
| 4.9 | Estructura de menús | . 37 |
| | 4.9.1 Menú "Diagnóstico del sensor" [Sensor Diagnostics] | 37 |
| | 4.9.2 Menú "Configuración del sensor [Sensor Setup] | . 38 |
| | 4.9.3 Menú "Configuración del sistema" [System Setun] | 39 |
| | 4.9.4 Menú "Prueba/Mant." [Test/Maint] | . 40 |
| 5000 | sián E - Buasta an marcha dal sistema | 40 |
| 5 4 1 | uvii 5 – Fuesia eli Illalulla del sistellia Funcionamiento general | . 42 10 |
| J. I I | | 44 |

<u>Página</u>

<u>Página</u>

| 5.2 Calibración | 42 |
|---|----|
| 5.2.1 Preparación de una solución de referencia de conductividad | 43 |
| 5.2.2 "Cal. muestra" [Sample Cal] | 43 |
| 5.2.3 "Cal. cond." [Cond Cal] | 44 |
| 5.2.4 "Cal. cero" [Zero Cal] | 44 |
| 5.2.5 Calibración simultánea de dos sensores | 45 |
| 5.3 Compensación de temperatura | 45 |
| 5.3.1 Introducción de valores en la Tabla de compensación de temperatura | 46 |
| 5.3.2 Introducción de valores en la Tabla de configuración de concentraciones | 47 |
| 5.3.3 Introducción de valores en la Tabla de configuración de TDS | 48 |
| | |
| Sección 6 – Mantenimiento | 49 |
| 6.1 Programa de mantenimiento | 49 |
| 6.2 Limpieza del sensor | 49 |
| 6.3 Limpieza del controlador | 49 |
| 6.4 Cambio de los fusibles del controlador | 49 |
| | |
| Sección 7 – Localización y resolución de fallos | 51 |
| 7.1 Mensajes de error | 51 |
| 7.2 Mensajes de aviso | 51 |
| 7.3 Localización y resolución de fallos generales | 52 |
| Sagaián 9 - Diazon da repuesta y accesarios | 52 |
| Section 6 – Piezas de repuesto y accesonos | |
| Sección 9 – Garantía y responsabilidad | 54 |
| | |
| Sección 10 – Direcciones de contacto | 55 |
| Anexo A – Información de registros de Modbus | 56 |
| | |

Sección 1 – Especificaciones técnicas

Las especificaciones están sujetas a cambio sin previo aviso.

| Componentes | Materiales resistentes a la corrosión, sonda totalmente sumergible con cable |
|----------------------------------|---|
| | de 6 m (20 pies) |
| Rango de medida de conductividad | 200,0 – 2.000.000 microSiemens/cm |
| Rango de medida (Temperatura) | -10 – 200 °C (-14 – 392 °F) limitado por el material del cuerpo del sensor |
| Temperatura de servicio | -10 – 200 °C (-14 – 392 °F); limitado solamente por el material del cuerpo del |
| | sensor y el material de montaje. |
| Límites de presión/temperatura | Polipropileno: 6,9 bar a 100 °C (100 psi a 212 °F); PVDF: 6,9 bar a 120 °C |
| (en agua pura solamente) | (100 psi a 248 °F); PEEK ^{®1} : 13,8 bar a 200 °C (200 psi a 392 °F); PFA |
| | Teflon ^{®2} : 13,8 bar a 200 °C (200 psi a 392 °F) |
| Máxima velocidad de circulación | 3 m (10 pies) por segundo |
| Compensador de temperatura | RTD, PT 1000 |
| Cable del sensor | Sensores de polipropileno y PVDF (de fluoruro de polivinilideno): cable de 5 conductores (más dos pantallas aisladas) con forro de XLPE (polietileno degradado); resistente a temperaturas de hasta 150 °C (302 °F; de 6 m (20 pies) de largo. Sensores PEEK [®] y PFA (de perfluoroalcoxilo) Teflon [®] : cable de 5 conductores (más dos pantallas aisladas) con forro recubierto de Teflon [®] ; resistente a temperaturas de hasta 200 °C (392 °F); de 6 m (20 pies) de largo. |
| Dimensiones | Véase la Figura 21 (pág. 21) y la Figura 22 (pág. 22). |

Tabla 1 – Especificaciones técnicas de la sonda de conductividad

¹ PEEK[®] es una marca registrada de ICI Americas, Inc. ² Teflon[®] es una marca registrada de Dupont Co.

| Tabla 2 – Especificaciones techicas del controlador sc 100 | Tabla 2 - | - Especificaciones | s técnicas del | controlador | sc 100 |
|--|-----------|--------------------|----------------|-------------|--------|
|--|-----------|--------------------|----------------|-------------|--------|

| Unidad de medida controlada por microprocesador con visualización del valor |
|---|
| medido, indicación de temperatura y sistema accionado por menús. |
| -20 – 60 °C (-4 – 140 °F); 95% de humedad relativa, sin condensación, con |
| carga de sensor <7 W; |
| -20 – 40 °C (-4 – 104 °F) con carga de sensor <25 W |
| -20 – 70 °C (-4 – 158 °F); 95% de humedad relativa, sin condensación |
| Controlador: Carcasa metálica NEMA 4X/IP66 con acabado resistente a la |
| corrosión |
| 100-230 V CA ±10%, 50/60 Hz; Potencia: 11 W con carga de sensor 7 W, 35 |
| W con carga de sensor 25 W |
| II; II |
| |
| Dos salidas (analógicas (4–20 mA)), impedancia máxima 500 ohm. Conexión |
| a red digital opcional. Conexión digital IrDA. |
| Tres contactos configurables por el usuario, unipolares de dos vías (SPDT), |
| tarados para una corriente alterna de 100–230 V, y una carga resistiva |
| máxima de 5 A. |
| 1/2 DIN–144 x 144 x 150 mm (5,7 x 5,7 x 5,9 pulgadas) |
| 1,6 kg (3,5 lb) |
| 2 entradas de sensor digital |
| |

Tabla 3 – Especificaciones del convertidor [gateway] digital

| Peso | 145 g (5 oz) |
|-------------------------|------------------------------------|
| Dimensiones | 17,5 x 3,4 cm (7 x 1 3/8 pulgadas) |
| Temperatura de servicio | -20 – 60 °C (-4 – 140 °F) |

Sección 2 – Información general

2.1 Medidas de seguridad

Le rogamos se sirva leer todo el manual antes de desembalar, de instalar o de trabajar con este equipo. Preste atención a todas las indicaciones de peligro y advertencia, pues el no hacerlo puede provocar lesiones graves al usuario o averiar el equipo.

Para asegurar que no se deteriora la protección que ofrece este equipo, no use o instale el mismo de manera diferente a la especificada en este manual.

Uso de la información sobre peligrosidad

PELIGRO

Indica una situación inminente o potencialmente peligrosa que, de no evitarse, podría causar la muerte o lesiones graves.

ATENCIÓN

Señala una situación potencialmente peligrosa que puede provocar lesiones leves o menos graves.

Nota

Información que ha de ser recalcada.

Rótulos de seguridad

Lea todas las etiquetas y rótulos que lleva el instrumento. Si no se cumplen las indicaciones de los mismos podrían producirse lesiones personales o averías del instrumento.

| | Si este símbolo se encuentra en el instrumento, consulte el manual de instrucciones para información de seguridad y/o funcionamiento. |
|---|--|
| 4 | Si este símbolo se encuentra en la carcasa o barrera de un instrumento, indica que existe riesgo de descarga eléctrica y/o electrocución. |
| | Si este símbolo se encuentra en el instrumento, indica que es necesario llevar protección ocular. |
| | Cuando este símbolo se encuentra en el instrumento, identifica la posición de la conexión para la puesta a tierra de protección. |
| | Cuando este símbolo se encuentra en el instrumento, indica la ubicación de un fusible o dispositivo limitador de corriente. |

2.2 Información general sobre el sensor

La carcasa del controlador está clasificada NEMA 4X/IP66 y tiene un acabado resistente a la corrosión diseñado para resistir a los componentes ambientales corrosivos, como pueden ser la niebla salina y el sulfuro de hidrógeno. La pantalla del controlador muestra la lectura actual de conductividad y la temperatura de la muestra si está conectado a un solo sensor, o bien dos lecturas con sus correspondientes valores de temperatura si hay conectados dos sensores.

Los elementos opcionales, tales como accesorios de montaje de la sonda, se suministran con instrucciones para todos los trabajos de instalación a realizar por el usuario.

2.3 El convertidor [gateway] digital

El convertidor [*gateway*] digital fue desarrollado para proveer un medio para utilizar los sensores analógicos existentes con los nuevos controladores digitales. El convertidor [*gateway*] contiene todo el software y hardware necesario para permitir el acceso al controlador y generar una señal de salida digital.

2.4 Principio operativo

Las medidas de conductividad inductiva se realizan haciendo pasar una corriente alterna por una bobina toroidal que induce una corriente en la solución electrolítica que a su vez induce una corriente en una segunda bobina toroidal. La cantidad de corriente inducida en la segunda bobina es proporcional a la conductividad de la solución.

La principal ventaja de la conductividad inductiva es que las bobinas no están en contacto con la solución. Debido a que las bobinas están aisladas de la solución, las cantidades moderadas de aceites y otros contaminantes no interfieren en la medición. Además, se puede seleccionar el material del sensor para que soporte aquellos entornos corrosivos que corroen rápidamente los sensores tradicionales dotados de electrodos metálicos.

Sección 3 – Instalación

PELIGRO

Los trabajos de instalación que se describen en esta Sección deberán ser realizados exclusivamente por personal cualificado.

Figura 1 – Componentes de un sistema básico



| 1. | Controlador | 7. 4 tornillos de cabeza troncocónica M6x1,0, 100 mm |
|----|---|--|
| 2. | 2 bases de montaje para montaje en panel | 8. 4 arandelas planas, diámetro interior 1/4 pulgada |
| 3. | Soporte para montaje en panel y tubería | 9. 4 arandelas de seguridad, diám. int. ¼ pulgada |
| 4. | Junta de goma para montaje en panel | 10. 4 tuercas hexagonales, M6x1,0 |
| 5. | 4 tornillos de cabeza troncocónica M6x1,0, 20 mm | 11. Sensor (el tipo puede variar, véase la Figura 21 (pág. |
| 6. | 4 tornillos de cabeza troncocónica M6x1,0, 150 mm | 21) y la Figura 22 (pág. 22)). |

Tabla 4 - Material suministrado por el cliente

| M | ate | ria | |
|---|-----|-----|--|
| | | | |

Alambre de 14-AWG (2,083 mm²) para conexiones de energía eléctrica en canaleta o cable de alimentación para 115 o 230 V c.a. más un protector de cable clasificado NEMA 4X.

Cable de instrumentación apantallado de alta calidad para conectar las salidas analógicas más un protector de cable clasificado NEMA 4X.

Material de montaje de la sonda (puede adquirirse del fabricante, pídase por separado)

Cubierta [protector solar] para instalaciones en las que los rayos del sol dan directamente en la parte frontal del monitor; véase la Figura 6, en la página 10.

Herramientas de mano corrientes.

3.1 Instalación mecánica

Instálese el controlador en un entorno que esté protegido de los fluidos corrosivos.

3.1.1 Figuras de las dimensiones del controlador

Figura 2 – Dimensiones del controlador



Figura 3 – Dimensiones de montaje del controlador





Figura 4 – Dimensiones del hueco del panel para montaje del controlador

Figura 5 – Dimensiones de los orificios de paso de cables



3.1.2 Utilización de la cubierta opcional La cubierta opcional fue diseñada para aumentar la legibilidad de la pantalla protegiéndola de la luz solar directa. Véase información para el montaje en la Figura 6.



Figura 6 – Componentes del soporte LZX913 para el controlador

| 1. Cubierta | 5. 4 anclajes |
|--------------------------------|--|
| 2. Tubo de soporte 1,8 m | 6. Tapón sellador |
| 3. Base | 7. 4 pernos de cabeza redonda ranurada M6x12 |
| 4. 2 tornillos fijadores M8x10 | 8. 2 abrazaderas para tubo |

3.1.3 Montaje del controlador El controlador se puede instalar en un raíl o una pared o montar en un panel. La Figura 7, la Figura 8 y la Figura 9 muestran el material de montaje suministrado.





| 1. Controlador | 4. 4 arandelas planas, diám. int. ¼ pulgada |
|------------------------------------|--|
| 2. Tubería (horizontal o vertical) | 5. 4 tuercas hexagonales, M6x1,0 |
| 3. Soporte, montaje en tubería | 6. 4 tornillos de cabeza troncocónica, M6x1,0x100 mm |

| ingula o montajo dei controlador on paroa |
|---|
|---|



| 1. Controlador | 3. Arandela de seguridad, diám. int. ¼ pulgada | 5. Material a suministrar por el cliente para |
|----------------|---|---|
| | | el montaje en pared. |
| 2. Soporte | 4. 4 tornillos de cabeza troncocónica, M6x1,0x20 mm | |

Figura 9 – Montaje del controlador en panel



| 1. Controlador | 7. 4 arandelas de seguridad |
|--|---|
| 2. Junta de goma para montaje en panel | 8. 8 tuercas hexagonales, M6x1,0 |
| 3. Panel (el grosor máximo es 9,5 mm (3/8 pulgadas)) | 9. 4 arandelas planas, diám. int. ¼ pulgada |
| 4. 2 soportes para montaje en panel | 10. 4 tornillos de cabeza troncocónica, M6x1,0x150 mm |
| 5. Soporte para montaje del controlador | 11. Puede ser necesario quitar los conectores del sensor; |
| 6. 4 tornillos de cabeza troncocónica, M6x1,0x20 mm | consúltese la sección 3.1.3.1. |

3.1.3.1 Retirar los conectores del sensor

Para quitar los conectores del sensor antes de introducir la carcasa del controlador en el hueco del panel, procédase como sigue:

- 1. Desconectar los hilos de la regleta de bornas J5; véase la Figura 19 (pág. 20).
- 2. Soltar y quitar la tuerca que fija el conector del sensor en el interior de la carcasa. Retirar el conector y los hilos del sensor. Repetir los pasos 1 y 2 para el otro conector.

Una vez colocado el controlador en el panel, instalar de nuevo los conectores y volver a conectar el cableado a la borna J5 según se muestra en la Figura 19 (pág. 20).

3.2 1 Instalación eléctrica

PELIGRO

El instrumento debe ser instalado por personal técnico cualificado para que se ajuste a todos los códigos eléctricos aplicables.

El cableado de alta tensión del controlador está realizado detrás de la tapa protectora contra altos voltajes en la caja del controlador. Esta tapa protectora debe permanecer en su sitio, excepto cuando un técnico especializado esté realizando el cableado de fuerza, alarmas o relés durante la instalación. Véase la Figura 10 para información sobre la tapa protectora.



Figura 10 – Retirar la tapa protectora contra altos voltajes

| Tapa protectora contra altos voltajes | 2. Para retirar la tapa protectora contra altos voltajes, soltar el |
|---|---|
| | pestillo de la misma y, luego, tirar de la tapa para sacarla. |

3.2.1 Instalación con cable directo

PELIGRO

Este instrumento debe estar conectado a una buena tierra, de lo contrario podrían producirse descargas eléctricas y daños en el mismo.

Para instalaciones eléctricas fijas, los ramales de acometida y puesta a tierra de seguridad del instrumento deben tener una sección de 18 a 12 AWG (0,823 a 3,309 mm²). Véanse detalles del protector de cable y del tapón de sellado hermético del orificio pasacables en la Figura 14 (pág. 16). En la sección 3.2.3 encontrará información sobre el cableado. Para mayor facilidad de instalación, utilice un prensaestopas de 19 mm (0,75 pulgadas) como mínimo.

3.2.2 Instalación utilizando un cable de alimentación

Si lo permiten los reglamentos eléctricos locales o nacionales, podrá utilizarse un cable de alimentación de menos de 3 metros de largo (10 pies) con tres conductores de 18 AWG (0,823 mm²) (hilo de tierra inclusive) y un protector de cable flexible que garantice una protección ambiental NEMA 4X/IP66. Véase "Piezas de repuesto y accesorios" (pág. 53). Véase detalle de montaje del protector de cable y del tapón de sellado hermético del orificio de la canaleta en la Figura 14 (pág. 16). En la sección 3.2.3 encontrará información sobre el cableado.

3.2.3 Cableado de energía eléctrica en el controlador

La alimentación eléctrica puede llevarse al instrumento a través de un cableado fijo con prensaestopas o mediante un cable de alimentación. Independientemente del tipo de cableado utilizado, las conexiones se realizan en la misma borna. Véase la posición de la borna en la Figura 11 (pág. 14).

Debe instalarse localmente un disyuntor acorde con las reglamentaciones eléctricas locales, que deberá ser identificado sea cual sea el tipo de instalación. Véanse sugerencias de configuraciones de disyuntores locales en las Figuras 12 y 13.

Figura 11 – Conexiones eléctricas



| 1. | J1—Conector de red | 8. | Conector del sensor |
|----|---|-----|---|
| 2. | J2—Soporte para tarjeta de interfaz de red opcional | 9. | Conector del sensor |
| 3. | J5—Conector para el relé A | 10. | J6—Conector de salida analógica (4–20 mA) |
| 4. | J6—Conector para el relé B | 11. | J5—Conector de sensor para cableado fijo |
| 5. | J7—Conector para el relé C | 12. | Ubicación de la tarjeta de interfaz de red |
| 6. | Fusibles (F1, F2) | 13. | J4—Puerto de acometida |
| 7. | J8—conexiones de alimentación de corriente alterna | 14. | S1—Configuración del puerto de acometida/selector |
| | | | de parada del sensor |



Figura 12 – Disyuntor local para cable de alimentación

Figura 13 – Disyuntor local para acometida eléctrica fija



1. Borna de potencia

2. Protector de la canaleta

- 1. Tenga a mano los accesorios necesarios con protección ambiental NEMA 4X/IP66, según se muestra en la Figura 14.
- 2. Abra la tapa del controlador con un destornillador Phillips.
- 3. Retire la tapa protectora contra altos voltajes (véase la Figura 10, en la página 13).
- 4. Introduzca los hilos por el protector de cable o pasamuros situado en el orificio de acceso trasero derecho de la parte inferior de la carcasa. Si ha utilizado un protector de cable, apriételo para sujetar bien el cable.
- 5. Prepare debidamente cada hilo (Figura 15) e insértelo en la borna según se indica en la Tabla 5. Tire suavemente después de cada operación para asegurarse de que la conexión está bien sujeta.
- 6. Cierre los orificios no utilizados de la carcasa del controlador con un tapón de sellado hermético; véase "Piezas de repuesto y accesorios" (pág. 53).
- 7. Vuelva a colocar la tapa protectora contra altos voltajes y cierre el pestillo.
- 8. Cierre la tapa del controlador y apriete bien los tornillos cautivos.





Figura 15 – Preparación correcta e inserción de los hilos



| 1. | Pelar el hilo en una distancia de 6,36 mm (¼ pulg.). | 2. | Insertar el hilo con el aislamiento contra el conector, sin |
|----|--|----|---|
| | | | ninguna parte del hilo desnudo expuesta. |

Tabla 5 – Información para el cableado de alimentación

| Número de la borna | Descripción de la borna | Código de colores de hilos en Norteamérica | Código de colores de hilos en Europa |
|-----------------------|---------------------------------------|---|---|
| 1 | Con corriente (L1) | Negro | Marrón |
| 2 | Neutro (N) | Blanco | Azul |
| 3 | Puesta a tierra de protección (PE) | Verde | Indicador verde y amarillo |

3.3 🛕 Alarmas y relés

El controlador dispone de tres relés sin potencial tarados para una corriente alterna de 110-230 V a 50/60 Hz y una carga resistiva máxima de 5 A. Véanse detalles sobre la configuración de los relés en la sección 4.7 (pág. 34).

3.3.1 Conexión de los relés

PELIGRO

Las cargas de los relés deben ser resistivas. El usuario debe limitar externamente la corriente a los relés a 5 A por medio de un fusible o un disyuntor.

PELIGRO

Las bornas de conexión de relés y alimentación de corriente alterna están previstas para conexiones unifilares únicamente. No se debe conectar más de un hilo en cada borna.

El conector de los relés acepta hilos de 18–12 AWG (0,823–3,309 mm²) (según lo determinado por la aplicación de la carga). Hilos con secciones menores que 18 AWG (0,823 mm²) no son recomendables.

El controlador contiene tres relés diseñados para su uso con altas tensiones (superiores a 30 V de voltaje eficaz y pico de 42,2 V o 60 V c.c.). Véase detalle de las conexiones en la Figura 16. El cableado no está previsto para conexiones de baja tensión. El relé no debe ser alimentado con el mismo cable que se ha utilizado para alimentar el controlador. En la sección 4.7 (pág. 34) se detalla la programación de la configuración de los relés.

Los contactos Normalmente Abierto (NO) y Neutro (COM) del relé estarán conectados cuando exista una alarma u otro fallo. Los contactos Normalmente Cerrado (NC) y Neutro (COM) del relé estarán conectados cuando no exista ninguna alarma u otro fallo o cuando el controlador deje de estar con corriente.



Figura 16 – Conexiones de alarmas y relés

3.3.2 🗥 Conexión de las salidas analógicas

Se dispone de dos salidas analógicas aisladas (1 y 2). Cada salida puede configurarse a 0–20 o 4–20 mA y parametrizarse para indicar la lectura de la conductividad o la temperatura. Las conexiones se realizarán con un hilo apantallado de conductor doble retorcido, conectando la pantalla en el extremo controlado del componente o en el extremo del bucle de control. No se debe conectar la pantalla en ambos extremos del cable. El uso de un cable sin pantalla puede generar emisiones de radiofrecuencia o niveles de susceptibilidad más elevados que los permitidos. La resistencia máxima del bucle es 500 ohm. En la sección 4.6 (pág. 32) se detalla la programación de la configuración de las salidas.

Realizar las conexiones de cableado en el analizador como se indica en la Tabla 6 y en la Figura 17.

Tabla 6 – Conexiones de las salidas (Regleta de terminales J6)

| Hilos del analizador | Posición en la tarjeta de circuitos impresos |
|----------------------|--|
| Salida 2 + | 1 |
| Salida 2 – | 2 |
| Pantalla | 3 |
| Salida 1 + | 4 |
| Salida 1 – | 5 |

Figura 17 – Conexiones de las salidas analógicas



3.4 Instalación del sensor

3.4.1 Conexión/cableado del cable del sensor

El cable del sensor está provisto de un enchufe de conexión rápida con guía posicionadora para facilitar su conexión al controlador; véase la Figura 18. Consérvese el tapón del conector para poder cerrar el hueco del conector en caso de que se tenga que retirar el sensor. Como elementos opcionales, pueden adquirirse alargadores de cable si fuera necesaria una mayor longitud de cable del sensor. Si la longitud total de este cable supera los 100 m (300 pies), deberá instalarse una caja de terminación. Véase "Piezas de repuesto y accesorios" (pág. 53).



Figura 18 – Conexión del sensor empleando enchufes de conexión rápida

Modifíquese el controlador para cableado fijo del sensor:

- 1. Ante todo, cortar la alimentación de corriente al controlador.
- 2. Abrir la tapa del controlador.
- 3. Desconectar y retirar los hilos existentes entre el enchufe de conexión rápida y la regleta de bornas J5; véase la Figura 19 (pág. 20).
- 4. Retirar el enchufe y los hilos y colocar el tapón roscado en la abertura para mantener la protección ambiental.

Véase la Figura 19 en la página 20 y realícese el cableado fijo del sensor:

- 1. Cortar el conector del cable del sensor.
- 2. Pasar el cable por la canaleta y un pasamuros o un protector de cable a través del orificio de acceso disponible en la caja del controlador. Apretar el racor.
- 3. Retirar el forro del cable en un tramo de 25,4 mm (1 pulgada) y pelar el extremo de cada hilo en 6,36 mm (¼ pulgada).
- 4. Volver a colocar el tapón en el hueco del conector del sensor para mantener la protección ambiental.
- 5. Realizar el cableado según lo indicado en la Tabla 7 (pág. 20).
- 6. Cerrar y asegurar la tapa del controlador.

| Número de la borna | Denominación de la borna | Color del hilo |
|--------------------|--------------------------|--|
| J5-1 | Datos (+) | Azul |
| J5-2 | Datos (–) | Blanco |
| J5-3 | Solicitud de Servicio | Sin conexión |
| J5-4 | +12 V c.c. | Marrón |
| J5-5 | Neutro del circuito | Negro |
| J5-6 | Pantalla | Pantalla (hilo gris en el enchufe de desconexión rápida existente) |

Tabla 7 – Cableado del sensor en la regleta de bornas J5

Figura 19 – Cableado fijo del sensor



3.4.2 Instalación del sensor en el flujo de muestra

Colocar el sensor lo más cerca posible del instrumento. El sensor de tipo convertible se puede instalar sumergido roscándolo sobre el extremo de una tubería de longitud apropiada. También se puede montar en un conector en T de 2 pulgadas NPT estándar, racor "weldolet" (que se sueldan directamente sobre la tubería) o una abrazadera para tubería utilizando el adaptador de unión especial. Además, se puede instalar con una válvula de bola en una tubería/recipiente de proceso presurizados o no presurizados.

El sensor en formato sanitario es apto para montaje "clamp" válido para aplicacions CIP (Clean-In-Place).

La Figura 20 muestra ejemplos de instalaciones comunes del sensor, y las Figuras 21 y 22 dibujos acotados. En cuanto a detalles sobre la instalación consúltense las instrucciones proporcionadas con los accesorios de montaje.

Figura 20 – Ejemplos de instalación del sensor







Figura 22 – Sensor de tipo convertible



3.5 Cableado del convertidor [gateway] digital

Nota: No apretar el protector de cable hasta terminar el cableado de la puerta de enlace y que las dos mitades estén enroscadas de forma totalmente segura.

El convertidor digital está previsto para dotar al controlador sc 100 (u otro controlador digital apropiado) de una interfaz digital. El extremo no asociado al sensor está cableado al controlador según lo descrito en la sección 3.4 (pág. 18). Cablear el cable del sensor de la forma siguiente:

- 1. Introducir el cable del sensor por el protector de cable en el convertidor digital y rematar debidamente los extremos de los hilos (véase la Figura 15 (pág. 16)).
- 2. Insertar los hilos según se indica en la Tabla 8 y en la Figura 23 (pág. 23).
- 3. Cerciorarse de que la junta tórica está correctamente colocada entre las dos mitades de la puerta de enlace y roscar las dos mitades. Apretar a mano.
- 4. Apretar el protector de cable para sujetar bien el cable del sensor.

| Sensor (color del hilo) | Señal del sensor | Convertidor digital – conector de cable de sensor |
|-------------------------|------------------|--|
| Rojo | Temp + | 1 |
| Amarillo | Temp – | 2 |
| Pantalla (gris) | Pantalla | 3 |
| Verde | Señal | 4 |
| Blanco | Alimentación + | 5 |
| Azul | Alimentación – | 6 |

Tabla 8 - Cableado del convertidor [gateway] digital



Figura 23 – Cableado y montaje del convertidor [gateway] digital

| \rightarrow | AZUL |
|---------------|--|
| \rightarrow | BLANCO |
| \rightarrow | VERDE |
| \rightarrow | GRIS |
| \rightarrow | AMARILLO |
| \rightarrow | ROJO |
| | $\gamma \gamma \gamma \gamma \gamma \gamma \gamma$ |

| 1. | Convertidor [gateway] digital – parte delantera | 7. | Tuerca del protector de cable |
|----|--|----|--|
| 2. | Junta tórica | 8. | Desde el sensor |
| 3. | Conector de cable de sensor | 9. | Introducir los hilos en el conector conforme a la Tabla 8. Utilícese el destornillador de 2 mm (Ref. de pedido 6134300) que se incluye, para sujetar bien las conexio- nes. |
| 4. | Convertidor [<i>gateway</i>] digital – parte trasera | 10 | . Roscar la parte trasera del convertidor digital sobre la delantera. |
| 5. | Pasante de cable | 11 | . Empujar e introducir el pasante de cable y la arandela antigiro en la parte trasera. |
| 6. | Arandela antigiro | 12 | • Fijar y asegurar bien el aprietacable. El montaje ha termi- nado. |

3.6 Montaje del convertidor [gateway] digital

El convertidor digital se suministra con una abrazadera para su fijación a una pared u otra superficie plana, utilizando un tornillo adecuado; la Figura 24 muestra sus dimensiones. Una vez realizado el cableado entre sensor y puerta de enlace y enroscadas las dos partes de ésta, colocar la abrazadera en el centro de la puerta de enlace y apretar los dos brazos de la abrazadera para sujetar la puerta. Véase la Figura 25.









| 1. | Abrazadera de montaje | 3. | Tuerca hexagonal, ¼-28 |
|----|---|----|---|
| 2. | Tornillo de cabeza troncocónica, ¼-28 x 1,25 pulgadas | 4. | Colocar la abrazadera, insertar la puerta de enlace y |
| | | | cerrar apretando los dos brazos de la abrazadera. |

3.7 Conexión de la salida digital opcional

El fabricante admite los protocolos de comunicación Modbus RS485 y Modbus RS232. La tarjeta de la salida digital opcional está instalada en el punto indicado en la Figura 26. La regleta de conexiones J1 cuenta con una conexión de usuario a la tarjeta de red opcional. Véase la Tabla 9. La conexión de las bornas depende de la tarjeta de red elegida. Encontrará más información en las instrucciones suministradas con la tarjeta de red.

| PIN | Modbus RS485 | Modbus RS232 | Profibus |
|-----|--------------|--------------|-----------------------------|
| 1 | Entrada + | RXD | Hilo A (salida de datos) |
| 2 | Entrada – | - | Hilo B (salida de datos) |
| 3 | Salida + | TXD | Hilo A (entrada de datos) |
| 4 | Salida – | - | Hilo B (entrada de datos) |
| 5 | Neutro | Neutro | Sin conexión |
| 6 | Sin conexión | Sin conexión | Solicitud para enviar (RTS) |
| 7 | Pantalla | Pantalla | Pantalla |

Tabla 9 – Conexiones de red en la regleta de bornas J1

Figura 26 – Ubicación de la tarjeta de red en el controlador



| 1. | Regleta de bornas J1 | 2. | J2—Soporte para tarjeta | 3. | Orificio de montaje (3) | 4. | Emplazamiento de la |
|----|----------------------|----|-------------------------|----|-------------------------|----|---------------------|
| | | | de red | | | | tarjeta de red |

Sección 4 – Funcionamiento

4.1 Utilización del teclado

La Figura 27 ilustra la parte delantera del controlador. El teclado lo componen las ocho teclas que se indican en la Tabla 10.

Figura 27 – Parte delantera del controlador



| 1. Pantalla del instrumento | 5. Ventana IrDA |
|--|-------------------|
| 2. Tecla "Retroceso" | 6. Tecla "Inicio" |
| 3. Tecla "Menú" | 7. Tecla "Intro" |
| 4. Teclas "Derecha" "Izquierda" "Arriba" v "Abaio" | |

| Tabla 10 - Funciones/característi | icas de las teclas del controlador |
|-----------------------------------|------------------------------------|
|-----------------------------------|------------------------------------|

| Número | Tecla | Función |
|--------|-------|---|
| 2 | 3 | Retroceder un nivel en la estructura de menús. |
| 3 | | Desplazarse al Menú Principal desde otros menús. Esta tecla no está activa en los menús en los que debe realizarse una selección u otra entrada. |
| 4 | 00 | Para desplazarse por los menús, cambiar ajustes y aumentar y reducir dígitos. |
| 6 | Ø | Para pasar a la pantalla de Medición Principal desde cualquier otra pantalla. Esta tecla no está activa en los menús en los que debe realizarse una selección u otra entrada. |
| 7 | S | Aceptar un valor de entrada, actualizaciones; o aceptar opciones de menús visualizadas en pantalla. |

4.2 Características de la pantalla del controlador

Cuando hay un sensor conectado y el controlador está en el modo Medición, la pantalla muestra la lectura actual de conductividad y la temperatura de la muestra.

La pantalla parpadea a la puesta en marcha, cuando se ha producido un error del sensor, cuando se ha activado la función "Retener salidas" [Hold outputs] y cuando se está calibrando un sensor.

Un aviso del sistema activo hará que el icono de aviso (un triángulo con un signo de exclamación en su interior) aparezca en el lado derecho de la pantalla.

Figura 28 – Pantalla



| 1. | Barra de estado. Indica el nombre del sensor y el estado de los relés. La letra del relé se visualiza cuando el relé |
|----|--|
| | está energizado. |
| 2. | Medición principal |
| 3. | Medición secundaria |
| 4. | Zona del icono de aviso |
| 5. | Unidades de medida (µS, mS, S, mohm, TDS) |

Indicación en pantalla



Selección de diferentes formatos de visualización.

Selección de la visualización de la salida 1 o 2 actual.

4.3 Configuración del instrumento

La primera vez que se instala un sensor, el número de serie de la sonda se visualiza como nombre de la sonda. Si se desea, el nombre de la sonda y otros parámetros visualizados se pueden cambiar siguiendo las instrucciones que se proporcionan en los Apartados que vienen a continuación.

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|--------|---|-----------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | _ |
| 2 | | CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA [SYSTEM SETUP] | |
| 3 | | CONFIGURACIÓN DE LA PANTALLA [DISPLAY SETUP] | K |
| 4 | | AJUSTAR CONTRASTE [ADJ CONTRAST] | |
| 5 | | (+0–50) | 3 |
| 6 | | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | — |

4.3.1 Ajuste del contraste de la pantalla

4.3.2 Especificación del idioma visualizado

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|--------|---|-----------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | _ |
| 2 | | CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA [SYSTEM SETUP] | Ľ |
| 3 | | CONFIGURACIÓN DE LA PANTALLA [DISPLAY SETUP] | 3 |
| 4 | | IDIOMA [LANGUAGE] | |
| 5 | | Seleccione el idioma | 3 |
| 6 | | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | — |

4.3.3 Configuración de la hora y la fecha

4.3.3.1 Configuración de la hora

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|--------------|---|-----------|
| 1 | O | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | — |
| 2 | $\mathbf{>}$ | CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA [SYSTEM SETUP] | L |
| 3 | | CONFIGURACIÓN DE LA PANTALLA [DISPLAY SETUP] | S |
| 4 | | FIJAR FECHA/HORA [SET DATE/TIME] | ß |
| 5 | $\mathbf{>}$ | Seleccione HORA [TIME] | K |
| 6 | \bigcirc | Seleccione el carácter a editar | |
| U | | Seleccione el número apropiado | O |
| 7 | \mathbf{O} | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | _ |

Nota: La hora está disponible solamente en formato (militar) de 24 horas.

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|-------------------------|---|-----------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | _ |
| 2 | $\mathbf{\overline{>}}$ | CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA [SYSTEM SETUP] | K |
| 3 | < | CONFIGURACIÓN DE LA PANTALLA [DISPLAY SETUP] | K |
| 4 | $\mathbf{\overline{>}}$ | FIJAR FECHA/HORA [SET DATE/TIME] | K |
| 5 | _ | Seleccione FORMATO DE FECHA [DATE FORMAT] | K |
| 6 | \mathbf{S} | Seleccione el formato de fecha adecuado | R |
| 7 | $\mathbf{\overline{>}}$ | Seleccione FECHA [DATE] | Ľ |
| 0 | \bigcirc | Seleccione el carácter a editar | _ |
| o | $\bigcirc \bigcirc$ | Seleccione el número apropiado | Ľ |
| 9 | \mathbf{O} | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | — |

4.3.3.2 Configuración del formato de la fecha y de la fecha

4.4 Cambio del nombre del sensor

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|-----------------------|---|-----------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | — |
| 2 | $\mathbf{\Sigma}$ | CONFIGURACIÓN DEL SENSOR [SENSOR SETUP] | |
| 3 | | Si hay conectado más de un sensor, seleccione el que corresponda. | |
| 4 | | CONFIGURAR [CONFIGURE] | K |
| 5 | | EDITAR NOMBRE [EDIT NAME] | K |
| 6 | \bigcirc | Seleccione el carácter a editar | — |
| 0 | \bigcirc \bigcirc | Seleccione el dígito alfanumérico apropiado | Ľ |
| 7 | \mathbf{O} | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | — |

4.5 Configuración de la seguridad del sistema

El sc 100 cuenta con una contraseña para restringir el acceso no autorizado a los ajustes de calibración y a los menús "Prueba/Mant." [Test/Maint]. La contraseña se ha prefijado en fábrica como **sc100** (a los cinco dígitos debe seguir un espacio para suprimir la línea de asteriscos). La contraseña se puede cambiar; véase la sección 4.5.1.

Se dispone de estas dos opciones:

Desactivado [Disabled]: Se pueden cambiar los ajustes de configuración y las calibraciones. Este es el ajuste por defecto.

Activado [Enabled]: A los menús "Calibración" [Calibration] y "Prueba/Mant." [Test/Maint] no se puede acceder sin la contraseña.

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|--------|---|-----------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | _ |
| 2 | | CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA [SYSTEM SETUP] | K |
| 3 | | CONFIGURACIÓN DE LA SEGURIDAD [SECURITY SETUP] | K |
| 4 | _ | FIJAR CONTRASEÑA [SET PASSCODE] | Ľ |
| 5 | | Seleccione ACTIVADO [ENABLED] | K |
| 6 | 9 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | — |

4.5.1 Edición de la contraseña

Si la contraseña está activada, se puede editar. Puede constar de hasta seis dígitos (letras y/o números y caracteres disponibles). Si el instrumento se resetea utilizando la opción de menú "Configurar"/"Configuración por defecto" [Configure/Default Setup], se restablecerá la contraseña por defecto prefijada en fábrica. Véase la sección 4.5. Si se le olvida la contraseña, contacte con el Dpto. de Asistencia Técnica para conseguir la contraseña maestra.

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|--------|---|-----------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | _ |
| 2 | | CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA [SYSTEM SETUP] | |
| 3 | | Seleccione CONFIGURACIÓN DE LA SEGURIDAD [SECURITY SETUP] | ß |
| 4 | | INTRODUCIR CONTRASEÑA [ENTER PASSCODE] | Ľ |
| 5 | | EDITAR CONTRASEÑA [EDIT PASSCODE] | Ľ |

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|---------------------|--|-----------|
| 6 | \bigcirc | EDITAR CONTRASEÑA [EDIT PASSCODE] Seleccione el carácter (aparece entre paréntesis) | — |
| 0 | $\bigcirc \bigcirc$ | EDITAR CONTRASEÑA [EDIT PASSCODE] Vaya al siguiente carácter | Ľ |

4.6 Opciones de salida

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|--------|--|-----------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | _ |
| 2 | | CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA [SYSTEM SETUP] | K |
| 3 | | CONFIGURACIÓN DE SALIDAS [OUTPUT SETUP] | K |
| 4 | | SELECCIONAR SALIDA [SELECT OUTPUT] | K |
| 5 | 0 | Personalice las opciones utilizando la información proporcionada en la sección 4.6.1. | Ľ |
| 6 | | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal cuando se han configurado las opciones de salida. | _ |

El analizador cuenta con dos salidas analógicas aisladas (Salida 1 y Salida 2), que pueden personalizarse utilizando la Tabla proporcionada en la sección 4.6.1.

4.6.1 Menú "Configuración de salidas" [Output Setup] (de "Configuración del sistema" [System Setup])

| Seleccione SALIDA [OUTPUT] 1 o 2 |
|---|
| SELECCIONAR FUENTE [SELECT SOURCE] |
| Presione INTRO para acceder a la lista de sensores conectados y elija el que se ha de asociar a la salida. |
| FIJAR PARÁMETRO [SET PARAMETER] |
| Seleccione el parámetro visualizado que corresponda y pulse INTRO. |
| FIJAR FUNCIÓN [SET FUNCTION] |
| Seleccione "CONTROL LINEAL" [LINEAR CONTROL] para que la salida actual siga el valor de medición. Seleccione |
| "CONTROL PID" [PID CONTROL] para que el sc 100 funcione como un controlador PID. |
| FIJAR TRANSFERENCIA [SET TRANSFER] |
| Normalmente, cada salida analógica está activa, respondiendo al valor medido del parámetro que tiene asignado. |
| Pero durante el calibrado se puede transferir cada salida a este valor de transferencia prefijado. |
| FIJAR FILTRO [SET FILTER] |
| Permite al usuario calcular la media de las salidas analógicas en el tiempo (0-999 segundos). El valor por defecto es |
| 0. |
| ESCALA 0 mA/4 mA [SCALE 0 mA/4 mA] |
| Seleccione "0 mA" o "4 mA" para la corriente mínima (las salidas se prefijarán en "0-20 mA" o "4-20 mA"). |

4.6.1 Menú "Configuración de salidas" [Output Setup] (de "Configuración del sistema" [System Setup]) (continuación)

| - | | |
|---|------|---|
| Α | | ACIÓN [ACTIVATION] |
| | "FU | NCIÓN" [FUNCTION] fijado en "CONTROL LINEAL" [LINEAR CONTROL] |
| | Si e | n "FIJAR FUNCIÓN" [SET FUNCTION] se seleccionó "CONTROL LINEAL" [LINEAR CONTROL], prefije aquí los |
| | valo | ores bajo y alto para la salida actual. |
| | Por | defecto: Bajo = 0; Alto = +9.999; Rango de valores bajos: 0–9.999; Rango de valores altos: 0–9.999. |
| | "FU | NCIÓN" [FUNCTION] fijado en "CONTROL PID" [PID CONTROL] |
| | Si e | n "FIJAR FUNCIÓN" [SET FUNCTION] se seleccionó "CONTROL PID" [PID CONTROL], configure el Control PID |
| | con | no sigue: |
| | 1. | Fijar "MODO" [MODE]: "AUTO" o "MANUAL". Modo "Manual" predeterminado: 100% |
| | 2. | Fijar "FASE" [PHASE]: Operación "DIRECTA" [DIRECT] o "INVERSA" [REVERSE] del controlador. |
| | 3. | "FIJAR VALOR DE CONSIGNA [SETPOINT]" [SET SETPOINT]: Introducir el valor de consigna [setpoint] en el que |
| | | el Control PID controlará el proceso. Rango: 0–9.999 |
| | 4. | "BANDA PROP" [PROP BAND]: Controlar la banda proporcional para el Control PID. Por defecto: 4,00. Rango: 0- |
| | | 200 |
| | 5. | "INTEGRAL" [INTEGRAL]: Controlar el periodo de tiempo de accionamiento integral en minutos. Rango: 0-999 |
| | 6. | "DERIVADA" [DERIVATIVE]: Controlar los ajustes para la acción derivada. Rango: 0–999 |

4.6.2 Retención/Transferencia de salidas

Durante el procedimiento de medida normal, las salidas analógicas pueden ser retenidas en el último valor medido o transferidas a un valor prefijado. Para retener o transferir la salida hasta que sea activada:

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|--------------|--|------------------------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | _ |
| 2 | | PRUEBA/MANTENIMIENTO [TEST/MAINT] | S |
| 3 | \mathbf{S} | Introduzca la Contraseña si está activada [Enabled] | ß |
| 4 | | RETENER SALIDAS [HOLD OUTPUTS] | S |
| 5 | | FIJAR MODO SALIDA [SET OUTMODE] | S |
| 6 | | Seleccione RETENER SALIDAS [HOLD OUTPUTS] o TRANSFERIR SALIDAS [XFER OUTPUTS] | S |
| 7 | | FIJAR CANALES [SET CHANNELS] | IJ |
| 8 | \mathbf{S} | Seleccione TODO [ALL] o cualquier sensor conectado. | ß |
| 9 | | ACTIVACIÓN [ACTIVATION] | S |
| 10 | | INICIAR [LAUNCH] | U |
| 11 | | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | La lectura parpadeará. |

Durante la calibración, las salidas analógicas pueden permanecer activas, ser retenidas o ser transferidas a un valor mA prefijado. Cuando las funciones Retención o Transferencia de salidas están activadas durante una calibración, la retención o la transferencia se desactivan automáticamente cuando la calibración ha terminado. Véase la sección 5.2, "Calibración", en la página 42.

| Paso | Pulsar | Nivel de menú | Confirmar |
|------|--------------|---|-----------|
| 1 | Q | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | — |
| 2 | $\mathbf{>}$ | PRUEBA/MANTENIMIENTO [TEST/MAINT] | ĸ |
| 3 | $\mathbf{>}$ | RETENER SALIDAS [HOLD OUTPUTS] | K |
| 4 | $\mathbf{>}$ | ACTIVACIÓN [ACTIVATION] | K |
| 5 | — | LIBERAR [RELEASE] | K |
| 6 | | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | — |

4.6.3 Liberación de salidas

4.7 Opciones de relés

| Paso | Pulsar | Nivel de menú | Confirmar |
|------|--------------|--|-----------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | — |
| 2 | $\mathbf{>}$ | CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA [SYSTEM SETUP] | K |
| 3 | | CONFIGURACIÓN DE RELÉS [RELAY SETUP] | K |
| 4 | _ | Personalice las opciones empleando la información proporcionada en la sección 4.7.1 | _ |

4.7.1 Menú "Configuración de relés" [Relay Setup] (de "Configuración del sistema" [System Setup])

| Seleccione Relé A, B o C | | |
|--------------------------------------|--|--|
| SELECCIONAR FUENTE [SELECT SOURCE] | | |
| Elija entre las opciones disponibles | | |
| FIJAR PARÁMETRO [SET PARAMETER] | | |
| Elija entre las opciones disponibles | | |

4.7.1 Menú "Configuración de relés" [Relay Setup] (de "Configuración del sistema" [System Setup]) (continuación)

| S | Seleccione Relé A, B o C | | |
|----|-------------------------------------|---|--|
| F | FIJAR FUNCIÓN [SET FUNCTION] | | |
| | "Fuente" [Source] fijado en "SEN | ISOR" | |
| | Alarma [Alarm]: Hace que los re | elés funcionen en respuesta al parámetro medido. Contiene puntos de Alarma Alta y | |
| | Baja separados, bandas muert | as y retardo de conexión/desconexión. | |
| | Control de alimentación [Feed | ler Control]: Opera en respuesta al parámetro medido. Puede prefijarse para "Fase" | |
| | [Phase], "Setpoint" [Setpoint], "Ba | nda muerta" [Deadband], "Temporizador de sobrealimentación" [Overfeed Timer] y | |
| | "Retardo de conexión"/"Retardo | o de desconexión" [ON/OFF delay]. | |
| | Control de eventos [Event Cont | roll: Controla de modo temporizado un sistema de limpieza (o equivalente). | |
| | Aviso [Warning]: Esta opción se | activa cuando el analizador recibe un aviso del sensor. | |
| | Control con modulación de a | nchura de impulso [PWM Control]: Permite que el relé emita una señal de salida con | |
| | ciclo de trabaio para iniciar una | acción de control en un valor prefijado [setpoint]. | |
| | Control de frecuencia l'Ereg Co | notroll. Permite que el relé se active a una frecuencia entre los mínimos impulsos por | |
| | minuto y los máximos impulsos | s por minuto para iniciar una acción de control en un valor prefijado [setnoinfl | |
| | "Fuente" [Source] fijado en "RTC | Por minuto para micial una acción de control en un valor prenjado [selpoint]. "IReloi de tiempo real! | |
| | Tomporizador [Timor]: Eija ol to | omparizadar para un sistema da limpiaza (a aquivalenta). Controla las funcionas da | |
| | "Potonción do colidos" [Output h | ald] "Intervalo" [Interval] "Duración" [Duration] y "Potardo do desconovión" [Off delay] | |
| | | oluj, intervalo lintervalj, Duracion [Duration] y Retaruo de desconexion [On delay]. | |
| F | JAR TRANSFERENCIA [SET TH | RANSFER] | |
| | Normalmente, cada rele de cor | ntrol o alarma esta activo, respondiendo al valor medido del parametro que tiene | |
| | asignado. Pero durante la calib | ración, el relé puede ser transferido a un estado on/off [Activado/Desactivado] prefijado | |
| | para ajustarse a los requisitos o | de la aplicación. Seleccione "Activado" [Energize] o "Desactivado" [De-energize] y pulse | |
| | INTRO. | | |
| S | EGURIDAD INTRINSECA [FAILS | SAFE] | |
| | Esta función permite indicar cu | ándo el controlador está sin corriente. Seleccione SÍ [YES] para activar los relés en | |
| | condiciones normales y desact | ivarlos en situaciones de alarma. Seleccione NO para desactivarlos en condiciones | |
| | normales y activarlos en situac | iones de alarma. Pulse INTRO. | |
| Α | CTIVACIÓN [ACTIVATION] | | |
| "F | unción" [Function] fijado en "ALA | RMA" [ALARM] | |
| | ALARMA BAJA | Con esta opción se prefija el valor en el que el relé se activará reaccionando a un | |
| | [I OW ALARM] | valor medido decreciente. Por ejemplo, si la alarma baja está prefijada en 1.0 v el | |
| | | valor medido cae en 0.9. el relé se activará | |
| | ΔΙ ΔΡΜΔ ΔΙ ΤΔ | Onción para prefijar el valor en el que el relé se activará reaccionando a un valor | |
| | | medido creciente. Por ejemplo, si la alarma alta está prefijada en 1.0 y el valor | |
| | | medido oreciente. E or ejempio, si la alarma alta esta prenjada en 1,0 y el valor | |
| | | Dermite filer el renge en el que el relé permenege activade una vez que el veler | |
| | | remine njar el rango en el que el rele permanece activado una vez que el valor madida ha rabasada al valar da alarma haja. Dar dafasta sa al 200/ dal rango. Dar | |
| | | nieulo na repasado el valor de alarma baja. Por delecto es el 20% del rango. Por | |
| | | ejempio, si la alarma baja esta prelijada en 1,0 y la banda muerta baja esta prelijada | |
| | | en 0,5, el rele permanecera activado entre 1,0 y 1,5. | |
| | | Sirve para definir el rango en el que el rele permanece activado una vez que el valor | |
| | [HIGH DEADBAND] | medido na caldo por debajo del valor de alarma alta. Por ejemplo, si la alarma alta | |
| | | está prefijada en 4,0 y la banda muerta alta en 0,5, el relé permanecerá activado | |
| | | entre 3,5 y 4.0. | |
| 1 | RETARDO DE DESCO- | Define el tiempo (0–300 segundos) para el retraso de la desconexión normal del relé. | |
| 1 | NEXION [OFF DELAY] | | |
| 1 | RETARDO DE CONEXIÓN | Define el tiempo (0–300 segundos) para el retraso de la conexión normal del relé. | |
| | [ON DELAY] | | |
| "F | Función" [Function] fijado en "CON | ITROL DE ALIMENTACIÓN" [FEEDER CONTROL] | |
| | FASE | La fase "Alta" [High] fija que el nivel de disparo del relé reaccione a un incremento del | |
| | [PHASE] | valor medido. La fase "Baia" [Low] fija que el nivel de disparo del relé reaccione a una | |
| | | disminución del valor medido. | |
| | FLIAR SETPOINT | Para fijar el valor en el que se activará el relé | |
| | ISET SETPOINTI | | |
| 1 | | Sirve para fijar el rango en el que el relé permanece activado una vez que el valor | |
| 1 | | medido ha caído nor debaio (relé de fase alta) o nor encima (relé de fase baio) do | |
| 1 | | valor prefijado | |
| 1 | | valur prelijadu. Dofina al tiampo máximo (0, 000 0 minutos) durante al qual al ralá nuedo. | |
| 1 | | Denne el dempo maximo (0-333,3 minutos) durante el cual el rele puede | |
| 1 | | permanecer activado. | |
| 1 | | | |
| 1 | RETARDO DE DESCO- | Define el tiempo (0–999 segundos) para el retraso de la desconexión normal del relé. | |
| | NEXION [OFF DELAY] | | |
| 1 | RETARDO DE CONEXION | Define el tiempo (0–999 segundos) para el retraso de la conexión normal del relé. | |
| L | [ON DELAY] | | |

4.7.1 Menú "Configuración de relés" [Relay Setup] (de "Configuración del sistema" [System Setup]) (continuación)

| Seleccione Relé A, B o C | Seleccione Relé A, B o C | | | |
|-------------------------------------|---|--|--|--|
| | | | | |
| "Función" [Function] fijado en "CON | ITROL DE EVENTOS" [EVENT CONTROL] | | | |
| FIJAR SETPOINT | Define el valor en el que se activará el relé. | | | |
| [SET SETPOINT] | · | | | |
| BANDA MUERTA | Permite fijar el rango en el que el relé permanecerá activado una vez que el valor | | | |
| [DEADBAND] | medido ha caído por debajo (relé de fase alta) o por encima (relé de fase baja) del | | | |
| | valor prefijado. | | | |
| TEMPORIZADOR Act.Máx. | Define el tiempo máximo (0–999 minutos) durante el cual el relé puede permanecer | | | |
| [OnMax TIMER] | activado. | | | |
| TEMPORIZADOR | Define el tiempo máximo (0–999 minutos) durante el cual el relé puede permanecer | | | |
| Desact.Máx. [OffMax TIMER] | desactivado. | | | |
| TEMPORIZADOR Act.Mín. | Define el tiempo mínimo (0–999 minutos) durante el cual el relé puede permanecer | | | |
| [OnMin TIMER] | activado. | | | |
| TEMPORIZADOR | Define el tiempo mínimo (0–999 minutos) durante el cual el relé puede permanecer | | | |
| Desact.Mín. [OffMin TIMER] | desactivado. | | | |
| "Función" [Function] fijado en "CON | ITROL DEL TEMPORIZADOR" [TIMER CONTROL] (Opción "RTC" seleccionada en | | | |
| "SELECCIONAR FUENTE" [SELE | CT SOURCE]) | | | |
| RETENER SALIDAS | Fije "MODO DE SALIDA" [OUTMODE] para seleccionar el funcionamiento en el modo | | | |
| [HOLD OUTPUTS] | "Retención de salidas" [Output hold] y seleccione los canales que provocan la | | | |
| | retención de las salidas. | | | |
| INTERVALO [INTERVAL] | Permite fijar el tiempo de desconexión del relé. | | | |
| DURACION [DURATION] | Permite fijar el tiempo de conexión del relé. | | | |
| RETARDO DE | Define el tiempo adicional de retención/transferencia de salidas después de que se | | | |
| DESCONEXION | haya desconectacto el relé. | | | |
| [OFF DELAY] | | | | |
| "Función" [Function] fijado en CON | | | | |
| NIVEL DE AVISO | Define el nivel que disparará un relé. Rango: 0–32. Por ejemplo, si los avisos 1-9 | | | |
| [WARNING LEVEL] | estan activos en el instrumento, fije el nivel de aviso en 0 para que todos los avisos | | | |
| | disparen el rele; fije el nivel en 5 para que los avisos 6 y superiores disparen el rele. | | | |
| | Fije el nivel de aviso en 9 o mas para que ningun aviso dispare el rele. En la sección | | | |
| "Euncién" [Eunction] filede en "CON | TZ (pag. 51), encontrata la lista completa de avisos. | | | |
| | | | | |
| | "Diracta" [Diract] a Inverse [Deverse] | | | |
| | Directa [Direct] O liversa [Reverse] | | | |
| | | | | |
| | Zana alredadar del nunto de control en la que la calida está desectivado | | | |
| | Deriede de control con modulogión de conduire de impulse (DWM) de 2, 60 equindos | | | |
| | Anchura de impulso mínimo en 0.1 segundos | | | |
| | Anchura de impulso mínima en 0,1 segundos | | | |
| | Panda da control proporcional | | | |
| | Valor del control integral (minuteg) | | | |
| "Euroién" [Eurotion] fijede en "CON | | | | |
| | | | | |
| | "Directe" [Direct] a "Inverse" [Daverea] | | | |
| | Directa [Direct] O Inversa [Reverse] | | | |
| | | | | |
| | Zona alrededer del nunto de control en la cue la calida está desectivado | | | |
| | 2011 aneucour del punto de control en la que la Salida está desactivada | | | |
| | 0.001-200 impulses per minute | | | |
| | Banda de control proporcional (está fuera de la zona muerta) | | | |
| | Valor del control integral (minutes) | | | |
| | | | | |

4.8 Opciones de registro de datos y de eventos

El sc 100 cuenta con dos Registros de datos (uno para cada sensor) y dos Registros de eventos (uno para cada sensor). Los Registros de datos almacenan los datos de las mediciones en intervalos seleccionados y, los Registros de eventos, una diversidad de eventos que se producen en los equipos, como pueden ser cambios de configuración, alarmas y situaciones de aviso. Los Registros de datos están almacenados en formato binario comprimido y, los de eventos, en formato CSV. Los registros pueden descargarse por medio del puerto de red digital o el puerto IrDA utilizando el programa de transferencia de archivos que puede adquirirse del fabricante.

4.8.1 Opciones de registro de datos

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | |
|------|-------------------|--|---|
| 1 | | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | — |
| 2 | $\mathbf{\Sigma}$ | CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA [SYSTEM SETUP] | E |
| 3 | \triangleright | CONFIGURACIÓN DE REGISTRO [LOG SETUP] | |
| 4 | | CANAL DE REGISTRO [LOG CHANNEL] (seleccione entre las opciones visualizadas) | S |
| 5 | | FIJAR PARÁMETRO [SET PARAMETER] (seleccione entre las opciones visualizadas) | K |
| 6 | | FIJAR MODO [SET MODE] | K |
| 7 | | FIJAR INTERVALO [SET INTERVAL] | S |
| 8 | | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | |

Registro de datos del sensor:

Opciones de red digital

El sc 100 dispone de dos métodos de comunicación digital con el controlador (el puerto de red digital y el puerto IrDA); los dos puertos digitales pueden emplearse para acceder a los datos de configuración, a los datos de medición o a los registros de datos/eventos. Para obtener las características correspondientes a cada puerto de red digital, consulte la hoja de instrucciones específica que se proporciona con la tarjeta de red que se haya elegido.

4.9 Estructura de menús

4.9.1 Menú "Diagnóstico del sensor" [Sensor Diagnostics]

| SE | SELECCIONAR SENSOR [SELECT SENSOR] | | | |
|----|------------------------------------|--|--|--|
| | LISTA DE ERRORES | Véase la sección 7.1, en la página 51. | | |
| | [ERROR LIST] | | | |
| | LISTA DE AVISOS | Véase la sección 7.2, en la página 51. | | |
| | [WARNING LIST] | | | |

4.9.2 Menú "Configuración del sensor" [Sensor Setup]

| SE | SELECCIONAR SENSOR [SELECT SENSOR] (si hay conectado más de un sensor) | | | |
|----|--|--|--|--|
| CA | CALIBRACION [CALIBRATE] | | | |
| | CERO | Realizar una calibración de cero [zero cal] para eliminar el offset del sensor. Véase la | | |
| | [ZERO] | sección 5.2.4 (pág. 44). | | |
| | CAL. MUESTRA | Realizar una calibración en un solo punto. Véase la sección 5.2.2 (pág. 43). | | |
| | [SAMPLE CAL] | | | |
| | CAL. COND. | Tras prefijar la temperatura de referencia y la pendiente, realizar una calibración en | | |
| | [COND CAL] | un solo punto del sensor de conductividad. Véase la sección 5.2.3 (pág. 44). | | |
| | AJUSTE DE TEMP. | Ajustar la temperatura visualizada en hasta ±15 °C. | | |
| | [TEMP ADJUST] | | | |
| | CONFIGURACION POR | Retornar el instrumento a los ajustes de calibración predeterminados. | | |
| | | | | |
| CO | NFIGURAR [CONFIGURE] | | | |
| | EDIT_NAME | Introducir un nombre de 10 dígitos combinando símbolos, letras y números, para que | | |
| | | aparezca en la línea de estado con el valor de medición. | | |
| | SELECCIONAR MEDICIÓN [SELECT MEASURE] | Elija entre "Conductividad" [Conductivity], "Concentracion" [Concentration], "TDS" [TDS] o "Salinidad" [Salinity]. Si se elige "Concentración" [Concentration] se ofrece la posibilidad de configurar los ajustes de la concentración. Pulse la tecla <flecha abajo=""> para acceder a "Config. Conc." [Config Conc]; aparecerán dos tipos de concentraciones: "Programada" [Built-in] y "Definida por el usuario" [User Defined]. El menú "Programada" [Built-in] ofrece la posibilidad de elegir en una lista de productos químicos y concentraciones; seleccione la línea que desee y pulse INTRO para confirmar.</flecha> | | |
| | UNIDADES DE COND. [COND UNITS] | Elija entre las unidades visualizadas (en función del parámetro que haya seleccionado en el menú "Seleccionar medición" [Select Measure]. | | |
| | UNIDADES DE TEMP [TEMP UNITS] | Seleccione "Centígrados" [Celsius] o "Fahrenheit" [Fahrenheit]. | | |
| | COMPENSACIÓN DE T [T-COMPENSATION] | El valor de compensación de temperatura predeterminado en fábrica es "lineal" con una pendiente de 2% por °C y una temperatura de referencia de 25 °C. Los ajustes por defecto son aptos para la mayor parte de soluciones acuosas. Las opciones del menú son diferentes según la medición que se ha seleccionado en el menú "Configurar" [Configure]>"Seleccionar medición" [Select Measure]. Las opciones son las siguientes: NINGUNA [NONE]: Sin compensación de temperatura. LINEAL [LINEAR]: Recomendada para la mayoría de aplicaciones. Pulse INTRO para cambiar la pendiente o la temperatura de referencia. AGUA NATURAL [NATURAL WATER]: Contacte con los Servicios de Asesoría Técnica para obtener información específica de la aplicación y asistencia técnica. TABLA DE TEMP. [TEMP TABLE]: Se utiliza para configurar una tabla de compensaciones de temperatura introduciendo hasta 10 valores del eje de las x y 10 valores del eje de las y. Véase la sección 5.3.1 (pág. 46) para introducir los valores. Contacte con los Servicios de Asesoría Técnica para obtener más información y asistencia técnica. | | |
| | CONFIGURACIÓN DE REGISTRO [LOG SETUP] | Elija "Intervalo de sensor" [Sensor Interval] o "Intervalo de temp." [Temp Interval]. Si el intervalo está activado [Enabled], elija entre las opciones visualizadas para especificar la frecuencia de registro de la lectura del sensor o la lectura de temperatura. La opción por defecto es "Desactivado" [Disabled]. | | |
| | FRECUENCIA C.A. [AC FREQUENCY] | Seleccione "50 Hz" [50 Hertz] o "60 Hz" [60 Hertz] para especificar la frecuencia a excluir. | | |
| | FILTRO [FILTER] | Calcula la media de las medidas en el tiempo mediante la introducción de un número entre 0 y 60 segundos. El valor por defecto es 0 segundos. | | |
| | ELEMENTO DE TEMP. [TEMP ELEMENT] | Elija el tipo de elemento de temperatura ("Pt100", "Pt1000" (predeterminado) o "Manual" y a continuación seleccione "Seleccionar factor" [Select Factor] para introducir el factor "T" proporcionado con el sensor. | | |
| | DIAS CAL. [CAL DAYS] | Número de días transcurridos desde la última calibración. Notificación por defecto a 60 días. | | |
| | DIAS SENSOR [SENSOR DAYS] | Número de días en los que el sensor ha estado en funcionamiento. Notificación por defecto a 365 días. | | |
| | CONFIGURACIÓN POR DEFECTO [DEFAULT SETUP] | Restablece los valores de configuración prefijados por defecto en fábrica. | | |

4.9.2 Menú "Configuración del sensor" [Sensor Setup] (continuación)

| DIA | AG/PRUEBA [DIAG/TEST] | |
|-----|-----------------------|---|
| | INFO. SONDA | Visualiza el nombre introducido para el sensor (que, por defecto, es su número de |
| | [PROBE INFO] | serie), el número de serie del sensor, el número de la versión del software y el |
| | | número de la versión del controlador del sensor. |
| | DATOS CAL. [CAL DATA] | Indica la corrección de offset actual y la fecha de la última calibración. |
| | SEÑALES | "SEÑAL DEL SENSOR" [SENSOR SIGNAL] permite al usuario prefijar la escala del |
| | [SIGNALS] | sensor y visualizar las cuentas digitales ADC del sensor, mientras que "CUENTAS |
| | | ADC TEMP" [TEMP ADC COUNTS] muestra datos brutos para las cuentas ADC de |
| | | temperatura. Similar a las cuentas A/D. |
| | CONTADORES | "DÍAS SENSOR" [SENSOR DAYS] muestra el número total de días en los que el sensor |
| | [COUNTERS] | estuvo en uso y "RESETEAR SENSOR" [RESET SENSOR] permite poner el contador |
| | | del sensor a cero. |

4.9.3 Menú "Configuración del sistema" [System Setup]

| CO | CONFIGURACIÓN DE SALIDAS [OUTPUT SETUP] (SELECCIONE SALIDA 1 o 2) | | | | |
|------|---|---|--|--|--|
| | SELECCIONAR FUENTE | Acceda a la lista de los sensores conectados y seleccione el que va a controlar | | | |
| | [SELECT SOURCE] | la salida. | | | |
| | FIJAR PARÁMETRO | Seleccione entre los parámetros visualizados. | | | |
| | [SET PARAMETER] | | | | |
| | FIJAR FUNCIÓN | Seleccione "CONTROL LINEAL" [LINEAR CONTROL] para que la salida actual | | | |
| | [SET FUNCTION] | rastree el valor de medición. Seleccione "CONTROL PID" [PID CONTROL] para | | | |
| | | que el sc 100 funcione como un controlador de PID. | | | |
| | FIJAR TRANSFERENCIA | Normalmente, cada salida analógica está activa, reaccionando al valor medido | | | |
| | [SET TRANSFER] | del parámetro que tiene asignado. Pero durante el calibrado, se puede transferir | | | |
| | | cada salida a este valor de transferencia prefijado. | | | |
| | FIJAR FILTRO | Calcula la media de las medidas en el tiempo (0-60 segundos). El valor por | | | |
| | [SET FILTER] | defecto es 0 segundos. | | | |
| | ESCALA 0 mA/4 mA | Seleccione "0 mA" o "4 mA" para la corriente mínima (las salidas se prefijarán en | | | |
| | [SCALE 0 mA/4 mA] | 0–20 mA o 4–20 mA). | | | |
| | | Depende de la "Función" [Function] seleccionada anteriormente: encontrará más | | | |
| | | información en la sección 4.6 (pág. 32). | | | |
| CO | NFIGURACIÓN DE RELÉS [RELAY | SETUP] (Véase la sección 4.7 (pág. 34) para obtener información ampliada sobre | | | |
| el n | nenú). | 3 (| | | |
| SEI | LECCIONE RELÉ A, B o C | | | | |
| | SELECCIONAR FUENTE | Seleccione "Ninguno" [None], un "Sensor conectado" [Connected sensor] o el "Reloj | | | |
| | [SELECT SOURCE] | de tiempo real (RTC)" [Real time clock (RTC)]. | | | |
| | FIJAR PARÁMETRO | Pulse INTRO para seleccionar entre los parámetros que aparecen en pantalla. | | | |
| | ISET PARAMETER1 | | | | |
| | FIJAR FUNCIÓN | Seleccione "CONTROL LINEAL" [LINEAR CONTROL] para que la salida actual siga | | | |
| | [SET FUNCTION] | el valor de medición. Seleccione "CONTROL PID" [PID CONTROL] para que el sc | | | |
| | | 100 funcione como un controlador PID. | | | |
| | FIJAR TRANSFERENCIA | Para prefijar el relé en "Activado" [Energize] o "Desactivado" [De-energize] | | | |
| | [SET TRANSFER] | (seleccionable por el usuario) | | | |
| | SEGURIDAD INTRÍNSECA | Seleccione "SÍ" [YES] o "NO" [NO] v pulse INTRO. "SÍ" [YES] activa los relés en | | | |
| | IFAIL SAFE1 | condiciones normales y los desactiva cuando se produce una situación de error. | | | |
| | ACTIVACIÓN [ACTIVATION] | Depende de la "Función" [Function] seleccionada anteriormente: encontrará más | | | |
| | | información en la sección 4.7 (pág. 34). | | | |
| CO | NFIGURACIÓN DE RED [NETWORK | SETUP] (este menú sólo está disponible si hay una tarjeta de red instalada | | | |
| en | el controlador) | | | | |
| | DIRECCIÓN DE MODBUS | Seleccione "Analizador sc100" [sc100 Analyzer] o bien el sensor que esté | | | |
| | [MODBUS ADDRESS] | conectado y a continuación pulse INTRO para confirmar. | | | |
| | | Elija un número entre 1 y 247 como dirección (cada fuente tiene que tener una | | | |
| | | dirección diferente) y pulse INTRO. | | | |
| | VELOCIDAD DE TRANSMISIÓN | Seleccione una velocidad en baudios de 9600, 19200, 38,4K, 57,6K o 115,2K | | | |
| | EN BAUDIOS [BAUD RATE] | | | | |
| | BITS DE PARADA [STOP BITS] | Seleccione 1 o 2 bits de parada. | | | |
| | MODO MODBUS [MODBUS MODE] | Seleccione "RTU" o "ASCII" | | | |
| | ORDEN DE DATOS | Seleccione "NORMAL" [NORMAL] o "INVERTIDO" [SWAPPED]. | | | |
| | IDATA ORDERI | · · · · · · · · · · · · · · · · · · · | | | |
| 1 | | | | | |

4.9.3 Menú "Configuración del sistema" [System Setup] (continuación)

| CONFIGURACIÓN DE LA PANTALLA [DISPLAY SETUP] | | | | |
|--|--|--|--|--|
| AJUSTAR CONTRASTE | Aumente o reduzca el contraste con las teclas flecha ARRIBA y flecha ABAJO; | | | |
| [ADJUST CONTRAST] | véase la sección 4.3.1 (pág. 28). Rango 0–50. | | | |
| IDIOMA | Elija una de las op | ciones que aparecen en pantalla para que los menús | | |
| [LANGUAGE] | aparezcan en el id | ioma seleccionado. El idioma por defecto es el Inglés [English]. | | |
| FIJAR FECHA/HORA | Seleccione el form | ato de la fecha y prefije la fecha y la hora (formato (militar) de | | |
| [SET DATE/TIME] | 24 horas); véase la | a sección 4.3.3 (pág. 29). | | |
| CONFIGURACIÓN DE LA SEGURIDA | D [SECURITY SETUP] | (Introduzca una contraseña de 6 dígitos) | | |
| FIJAR CONTRASEÑA [SET PASSC | ODE] | | | |
| | ACTIVADA | Activa la seguridad del sistema. Véase la sección 4.5 (pág. | | |
| | [ENABLE] | 31). | | |
| | DESACTIVADA | Desactiva la seguridad del sistema. Véase la sección 4.5 | | |
| , | [DISABLE] | (pág. 31). | | |
| CONFIGURACION DE REGISTRO [LO | G SETUP] | | | |
| CONFIGURACIÓN DEL | Con esta opción se | e configura el registro de datos si la función "Cálculo" | | |
| REGISTRO DE DATOS | [Calculation] está act | tivada. | | |
| [DATALOG SETUP] | | | | |
| CALCULO [CALCULATION] | 1 | | | |
| FIJAR VARIABLE X | Seleccione el sens | or correspondiente a la variable prefijada como "X". | | |
| [SET VARIABLE X] | | | | |
| FIJAR VARIABLE Y | Seleccione el sensor correspondiente a la variable prefijada como "Y". | | | |
| [SET VARIABLE Y] | | | | |
| FIJAR PARAMETRO | Seleccione el pará | metro que se va a asociar a la variable. | | |
| [SET PARAMETER] | A A A A A A | | | |
| FIJAR FORMULA | Seleccione la form | ula del cálculo a realizar en "X" y "Y". | | |
| | | | | |
| MODO RETENCION DE ERRORES | RROR HOLD MODE] | | | |
| RETENER SALIDAS | Para retener las sa | alidas cuando no se puede comunicar con el sensor. | | |
| [HOLD OUTPUTS] | [HOLD OUTPUTS] | | | |
| TRANSFERIR SALIDAS | TRANSFERIR SALIDAS Para pasar al estado de transferencia cuando no se puede comunicar con el | | | |
| [XFER OUTPUTS] sensor. | | | | |

4.9.4 Menú "Prueba/Mant." [Test/Maint]

| ESTADO [STATUS] | | | |
|--|---|--|--|
| Indica el estado de cada re | lé y qué sensores están conectados al controlador. | | |
| CAL. DE SALIDAS [OUTPUT CA | L] | | |
| SELECCIONE SALIDA 1 o | 2 | | |
| | Calibre la salida analógica especificando los valores correspondientes a 4 mA y 20 mA. Ejemplo: 4 mA, Rango: 25.000; 20 mA, Rango: 5.000 | | |
| RETENER SALIDAS [HOLD OUT | [PUTS] | | |
| FIJAR MODO SALIDA [SET OUTMODE] | Seleccione "Retener salidas" [Hold Outputs] o "Transferir salidas" [Xfer Outputs] | | |
| FIJAR CANALES | Seleccione la retención o transferencia de un determinado sensor que esté conectado | | |
| [SET CHANNELS] | al instrumento o de todos los sensores conectados. | | |
| ACTIVACIÓN | Seleccione "Iniciar" [Launch] o "Liberar" [Release]. | | |
| [ACTIVATION] | | | |
| RESETEO TEMPORIZADOR D | DE SOBREALIMENTACIÓN [OVERFEED RESET] | | |
| Resetea el tiempo de desce | pnexión por sobrealimentación. | | |
| PROBAR SALIDA [TEST OUTPUT] | | | |
| SELECCIONE SALIDA 1 o | 2 | | |
| | Prefije la salida analógica en el nivel de corriente que desee. Rango: 0-20 | | |
| PROBAR RELÉ [TEST RELAY] | | | |
| SELECCIONE RELÉ A, B o C | | | |
| Activar o desactivar el relé seleccionado. | | | |
| RESETEAR CONFIG. [RESET CONFIG] | | | |
| Restablecer la configuración por defecto. | | | |

4.9.4 Menú "Prueba/Mant." [Test/Maint] (continuación)

| SIMULACIÓN [SIMULATION] |
|---|
| SELECCIONE "FUENTE" [SOURCE], "FIJAR PARÁMETRO" [SET PARAMETER], FIJAR VALOR DE SIM. [SET SIM |
| VALUE] |
| Simular el valor de medida del sensor para probar las salidas y los relés. |
| BUSCAR SENSORES [SCAN SENSORS] |
| Búsqueda manual de los sensores para determinar si se han añadido o se han retirado sensores. |
| ESTADÍSTICA MODBUS [MODBUS STATS] |
| Indica la estadística de comunicación a utilizar con una red externa. |
| VERSIÓN DE CÓDIGO [CODE VERSION] |
| Indica la versión del software del controlador. |
| |

Sección 5 – Puesta en marcha del sistema

5.1 Funcionamiento general

- 1. Corte la alimentación eléctrica al controlador si está bajo tensión. El controlador no debe estar bajo tensión cuando se conectan los sensores.
- 2. Acople el sensor al controlador haciendo coincidir la muesca del conector del cable con el canal del conector del controlador. Véase la Figura 18 (pág. 19).
- 3. Conecte la alimentación de corriente al controlador.
- 4. La primera vez que se enciende el controlador, aparece un menú de selección del idioma. El usuario deberá elegir un idioma entre las opciones visualizadas en pantalla. Utilice las teclas flecha **ARRIBA** y flecha **ABAJO** para seleccionar el idioma que desee y pulse **INTRO** para confirmar.
- Una vez seleccionado el idioma y en encendidos posteriores, el controlador buscará los sensores conectados. Se visualizará la pantalla de Medición Principal. Pulse la tecla MENÚ para acceder a los menús.
- 6. La primera vez que se instala un sensor, el número de serie de la sonda se visualiza como nombre de la sonda. El nombre de la sonda y otros parámetros visualizados se pueden cambiar, si se desea, siguiendo las instrucciones que se proporcionan en la sección 4.3, en la página 28.

5.2 Calibración

Métodos de calibración cuando se mide conductividad:

- Método "Cal. muestra" [Sample Cal]: Introducir el valor de conductividad conocido de la muestra determinado mediante análisis de laboratorio o mediante una medida comparativa.
- Método "Cal. conductividad" [Conductivity Cal]: Introducir el valor de conductividad conocido de la solución de calibración, y sus valores de % por °C "lineal" y de temperatura de referencia.
- Método "Cal. cero" [Zero Cal]: Introducir el valor cero (en el aire).

Métodos de calibración cuando se mide el porcentaje de concentración:

- Método "Cal. proceso (Conc.)" [Process Cal (Conc)]: Introducir el valor de % de concentración conocido de la solución de calibración (lo ideal es que sea la solución de proceso).
- Método "Cal. conductividad" [Conductivity Cal]: Introducir el valor de conductividad conocido de la solución de calibración, y sus valores de % por °C "lineal" y de temperatura de referencia.
- Método "Cal. muestra" [Sample Cal]: Introducir el valor de % de concentración conocido de la muestra determinado mediante análisis de laboratorio o mediante una medida comparativa.

Métodos de calibración cuando se mide TDS

- Método "Cal. proceso (ppm)" [Process Cal (ppm)]: Introducir el valor de ppm TDS conocido de la solución de calibración (lo ideal es que sea la solución de proceso).
- Método "Cal. conductividad" [Conductivity Cal]: Introducir el valor de conductividad conocido de la solución de calibración, y sus valores de % por °C "lineal" y de temperatura de referencia.
- Método "Cal. muestra" [Sample Cal]: Introducir el valor de ppm TDS conocido de la muestra determinado mediante análisis de laboratorio o mediante una medida comparativa.

5.2.1 Preparación de una solución de referencia de conductividad Agregar los gramos de NaCl seco y puro que se indican en la Tabla a un litro de agua libre de CO₂, desionizada y de gran pureza que esté a una temperatura de 25 °C.

| | Gramos de NaCl a agregar | | |
|---------|-----------------------------|-------------|-------|
| μS/cm | mS/cm | ppm (NaCl)* | |
| 200 | 0,20 | 100 | 0,1 |
| 500 | 0,5 | 250 | 0,25 |
| 1.000 | 1,00 | 500 | 0,50 |
| 2.000 | 2,00 | 1.010 | 1,01 |
| 3.000 | 3,00 | 1.530 | 1,53 |
| 4.000 | 4,00 | 2.060 | 2,06 |
| 5.000 | 5,00 | 2.610 | 2,61 |
| 8.000 | 8,00 | 4.340 | 4,34 |
| 10.000 | 10,00 | 5.560 | 5,56 |
| 20.000 | 20,00 | 11.590 | 11,59 |
| 50.000 | 50,00 | 31.950 | 31,95 |
| 100.000 | 100,00 | 72.710 | 72,71 |

Tabla 11 – Soluciones de referencia de conductividad

5.2.2 "Cal. muestra" [Sample Cal]

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|-------------------|--|-----------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | _ |
| 2 | | CONFIGURACIÓN DEL SENSOR [SENSOR SETUP] | S |
| 3 | $\mathbf{\Sigma}$ | Si hay conectado más de un sensor, seleccione el que corresponda. | IJ |
| 4 | | CALIBRACIÓN [CALIBRATE] | IJ |
| 5 | $\mathbf{\Sigma}$ | CAL. MUESTRA [SAMPLE CAL] | IJ |
| 6 | $\mathbf{\Sigma}$ | MODO DE SALIDA [OUTPUT MODE] Seleccione ACTIVA [ACTIVE], RETENCIÓN [HOLD] o TRANSFERENCIA [TRANSFER] | ß |
| 7 | а | CAL. MUESTRA [SAMPLE CAL]. PONGA LA SONDA EN LA MUESTRA. PULSE "INTRO" PARA CONTINUAR. | |
| | b | CAL. MUESTRA [SAMPLE CAL]. CUANDO LA LECTURA SE ESTABILICE, PULSE "INTRO". | IJ |
| | С | LA CAL. DE LA MUESTRA HA FINALIZADO. Cte. Celda X.XX | ß |
| | d | DEVUELVA LA SONDA AL PROCESO. | K |
| 8 | 9 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | _ |

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|-------------------|--|-----------|
| 1 | O | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | — |
| 2 | \checkmark | CONFIGURACIÓN DEL SENSOR [SENSOR SETUP] | K |
| 3 | — | CALIBRACIÓN [CALIBRATE] | R |
| 4 | $\mathbf{\Sigma}$ | CAL. COND. [COND CAL] | R |
| 5 | \bigcirc | MODO DE SALIDA [OUTPUT MODE] Seleccione ACTIVA [ACTIVE], RETENCIÓN [HOLD] o TRANSFERENCIA [TRANSFER] | ĸ |
| 6 | — | FIJAR TEMP. REF. [SET REF TEMP] | |
| 7 | | FIJAR PENDIENTE [SET SLOPE] | |
| 8 | \bigcirc | CAL. CONDUCTIVIDAD [COND CAL] PONGA LA SONDA EN LA MUESTRA. PULSE "INTRO" PARA CONTINUAR. | Ľ |
| 9 | | CUANDO LA LECTURA SE ESTABILICE, PULSE "INTRO". VALOR DE LA MUESTRA: +X.X μs/cm | Ľ |
| 10 | | LA CAL. HA FINALIZADO. | R |
| 11 | _ | DEVUELVA LA SONDA AL PROCESO. | K |
| 12 | \mathbf{O} | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | — |

5.2.3 "Cal. cond." [Cond Cal]

5.2.4 "Cal. cero" [Zero Cal] Una calibración de cero [zero cal] sirve para ocultar las interferencias cuando la instalación se ha realizado demasiado cerca de objetos (incluyendo la tubería cuando el montaje es en línea) en la muestra o en el flujo de muestra.

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|--------|---|-----------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | — |
| 2 | | CONFIGURACIÓN DEL SENSOR [SENSOR SETUP] | R |
| 3 | _ | CALIBRACIÓN [CALIBRATE] | K |
| 4 | _ | CAL. CERO [ZERO CAL] | K |
| 5 | | TRASLADE LA SONDA AL AIRE. PULSE "INTRO" PARA CONTINUAR. | K |
| 6 | | CAL. AUTO. [AUTO CAL]. POR FAVOR, ESPERE | K |

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|--------|---|-----------|
| 7 | | LA CAL. HA FINALIZADO CONSTANTE DE LA CELDA: X.XX <i>OFFSET</i> : –XXXXXX | Ľ |
| 8 | _ | DEVUELVA LA SONDA AL PROCESO. | K |
| 9 | | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | — |

5.2.5 Calibración simultánea de dos sensores

- 1. Inicie la calibración del primer sensor y siga hasta que en pantalla aparezca el mensaje "Esperar a la estabilización" ["Wait to Stabilize"].
- 2. Pulse la tecla RETROCESO.
- 3. Seleccione "Salir" [Leave] y pulse **INTRO**; aparecerá la pantalla de Medición principal y la lectura del sensor que en ese momento se está calibrando empezará a parpadear.
- 4. Inicie la calibración del segundo sensor y siga hasta que en pantalla aparezca el mensaje "Esperar a la estabilización" ["Wait to Stabilize"].
- 5. Pulse la tecla **RETROCESO**.
- 6. Seleccione "Salir" [Leave] y pulse **INTRO**; aparecerá la pantalla de Medición principal y la lectura de los dos sensores empezará a parpadear. La calibración de los dos sensores tiene lugar entonces en segundo plano.
- 7. Para volver a la calibración de cualquiera de los sensores, pulse la tecla MENÚ, seleccione "Configuración del sensor" [Sensor Setup] y pulse INTRO.
- 8. Seleccione el sensor que corresponda y pulse INTRO.
- 9. Se visualizará la calibración en curso. Siga la calibración.

5.3 Compensación de temperatura

La configuración de la compensación de temperatura predeterminada en fábrica es "lineal" con una pendiente de 2% por °C y una temperatura de referencia de 25 °C.

Para cambiar el tipo de compensación del sensor seleccione "Seleccionar tipo" [Select Type]. Los tipos disponibles son los siguientes:

- NINGUNA [NONE]: No se aplica la compensación de temperatura.
- LINEAL [LINEAR]: Recomendada para la mayoría de las aplicaciones. Seleccione "Config. Lineal" [Config Linear] y pulse **INTRO** para acceder a los menús para cambiar la pendiente o la temperatura de referencia.
- AGUA NATURAL [NATURAL WATER]: No disponible para TDS.
- TABLA DE TEMP. [TEMP TABLE]: Se emplea para configurar una tabla de compensación de temperatura, introduciendo hasta 10 parámetros del eje de las x y 10 parámetros del eje de las y.

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | | | |
|------|-------------------|---|-----------------------------|--|--|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | — | | |
| 2 | | CONFIGURACIÓN DEL SENSOR [SENSOR SETUP] | Ľ | | |
| 3 | | Si hay conectado más de un sensor, seleccione el que corresponda. | Ľ | | |
| 4 | | CONFIGURAR [CONFIGURE] | K | | |
| 5 | | COMPENSACIÓN DE T [T-COMPENSATION] | Ľ | | |
| 6 | | SELECCIONAR TIPO [SELECT TYPE] | Ľ | | |
| 7 | | TABLA DE TEMP. [TEMP TABLE] | Ľ | | |
| 8 | | CONFIG. TABLA [CONFIG TABLE] | Ľ | | |
| 9 | | EDITAR PUNTO [EDIT POINT] | Ľ | | |
| 10 | \mathbf{S} | Elija el punto a editar. | Ľ | | |
| 11 | ⊘ | EDITAR EL VALOR X (°C) [EDIT X VALUE (°C)] | Ľ | | |
| 12 | \mathbf{S} | Cambie el dígito que está parpadeando. | _ | | |
| 13 | | Vaya al dígito siguiente. | Para aceptar el valor X. | | |
| 14 | | EDITAR EL VALOR Y [EDIT Y VALUE] | Ľ | | |
| 15 | $\mathbf{\Sigma}$ | Cambie el dígito que está parpadeando. | — | | |
| 16 | | Vaya al dígito siguiente. | Para aceptar el valor Y. | | |
| 17 | | Repita los pasos 9 a 16 para configurar más puntos. | K | | |
| 18 | | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | — | | |

5.3.1 Introducción de valores en la Tabla de compensación de temperatura

5.3.2 Introducción de valores en la Tabla de configuración de concentraciones Si en el menú "Seleccionar medición" [Select Measure] se seleccionó "Concentración" [Concentration], Usted puede optar por introducir valores en la tabla definida por el usuario; proceda como sigue:

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | Confirmar |
|------|---------------------|---|----------------------------|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | — |
| 2 | | CONFIGURACIÓN DEL SENSOR [SENSOR SETUP] | ß |
| 3 | | Si hay conectado más de un sensor, seleccione el que corresponda. | C) |
| 4 | | CONFIGURAR [CONFIGURE] | × |
| 5 | | CONFIG. CONC. [CONFIG CONC] | Ľ |
| 6 | | SELECCIONAR TIPO [SELECT TYPE] | ß |
| 7 | \bigcirc | CONFIG. TABLA [CONFIG TABLE] | Ľ |
| 8 | | CONFIG. TABLA [CONFIG TABLE] | Ľ |
| 9 | | EDITAR PUNTO [EDIT POINT] | E |
| 10 | $\bigcirc \bigcirc$ | Elija el punto a editar. | ĸ |
| 11 | \bigcirc | EDITAR EL VALOR X (µS/cm) [EDIT X VALUE (µS/cm)] | Ľ |
| 12 | | Cambie el dígito que está parpadeando. | — |
| 13 | \mathbf{O} | Vaya al dígito siguiente. | Para aceptar |
| 14 | \bigcirc | EDITAR EL VALOR Y (%) [EDIT Y VALUE (%)] | |
| 15 | | Cambie el dígito que está parpadeando. | _ |
| 16 | \bigcirc | Vaya al dígito siguiente. | Para aceptar el valor Y |
| 17 | | Repita los pasos 9 a 16 para configurar más puntos. | Ľ |
| 18 | \mathbf{O} | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | — |

5.3.3 Introducción de valores en la Tabla de configuración de TDS Si en el menú "Seleccionar medición" [Select Measure] se seleccionó "TDS", Usted puede optar por introducir valores en la tabla definida por el usuario; proceda como sigue:

| Paso | Pulsar | Nivel de menú/Instrucciones | | | |
|------|---------------------|---|-----------------------------|--|--|
| 1 | 0 | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] | — | | |
| 2 | $\mathbf{>}$ | CONFIGURACIÓN DEL SENSOR [SENSOR SETUP] | Ľ | | |
| 3 | | Si hay conectado más de un sensor, seleccione el que corresponda. | K | | |
| 4 | | CONFIGURAR [CONFIGURE] | | | |
| 5 | | CONFIG. TDS [CONFIG TDS] | K | | |
| 6 | | SELECCIONAR FACTOR [SELECT FACTOR] | K | | |
| 7 | | DEFINIDO POR EL USUARIO [USER DEFINED] | K | | |
| 8 | | FIJAR FACTOR [SET FACTOR] | K | | |
| 9 | \mathbf{S} | Cambie el dígito que está parpadeando. | _ | | |
| 10 | $\bigcirc \bigcirc$ | Vaya al dígito siguiente (repita la operación hasta que haya cambiado todos los dígitos que correspondan). | Para aceptar el valor X. | | |
| 11 | \Box | MENÚ PRINCIPAL [MAIN MENU] o Pantalla de Medición Principal | | | |

Sección 6 – Mantenimiento

6.1 Programa de mantenimiento

| Trabajo de mantenimiento | 90 días |
|---|--|
| Limpiar el sensor ¹ | X |
| Inspeccionar el sensor para ver si presenta daños | x |
| Calibrar el sensor (si lo requiere el organismo regulador). | Según el programa exigido por su organismo |
| | regulador. |

¹) La frecuencia de la aplicación depende de la aplicación. Algunas aplicaciones podrán requerir una limpieza con mayor o menor frecuencia.

6.2 Limpieza del sensor

Limpie la parte exterior del sensor con una corriente de agua limpia. Si la suciedad persiste utilice una brocha o un paño húmedo.

6.3 Limpieza del controlador

Con la carcasa cerrada de forma segura, limpie el exterior con un paño húmedo.

6.4 A Cambio de los fusibles del controlador

El instrumento cuenta con dos fusibles de red. Unos fusibles defectuosos indican que puede existir un problema en el equipo. La resolución del problema y el cambio de fusibles deberán llevarlos a cabo solamente técnicos cualificados. Consulte la Figura 29 (pág. 50) y proceda como sigue para cambiar los fusibles:

- 1. Corte la alimentación eléctrica al controlador (incluida la corriente a los relés en su caso).
- 2. Abra la tapa del controlador soltando totalmente los cuatro tornillos cautivos de la misma.
- 3. Retire la tapa protectora contra altos voltajes; tire de la palanca del tornillo cautivo y luego tire de la propia tapa; guárdela en un lugar seguro para volver a instalarla después.
- 4. Retire los fusibles y coloque unos nuevos del mismo tipo y tarado (T, 1,6 A, 250 V, de acción retardada).
- 5. Vuelva a colocar la tapa protectora contra altos voltajes.
- 6. Cierre la tapa del controlador y apriete los cuatro tornillos con la mano.
- 7. Vuelva a conectar la alimentación de corriente al instrumento.





1. Fusibles F1 y F2, T, 1,6 A, 250 V, de acción retardada

Sección 7 – Localización y resolución de fallos

7.1 Mensajes de error

Cuando un sensor presenta una situación de error, la lectura del mismo empieza a parpadear en pantalla y se retienen los relés y las salidas analógicas asociados a ese sensor. La lectura del sensor parpadeará en el caso de:

- Calibración del sensor
- Pérdida de comunicación

Seleccione el menú "Diagnóstico del sensor" [Sensor Diag] y pulse INTRO. Seleccione "Errores" [Errors] y pulse INTRO para determinar la causa del error. Los errores se describen en la Tabla 12.

Tabla 12 – Mensajes de error

| Error visualizado | Descripción | Solución | | |
|----------------------------|------------------------|--|--|--|
| FALLO DE ADC [ADC FAILURE] | Conversión A/D fallida | Contacte con el Servicio de Asistencia | | |
| | | Técnica de Hach Lange. | | |

7.2 Mensajes de aviso

Un aviso del sensor no alterará el funcionamiento normal de los menús, relés y salidas pero hará que un icono de aviso parpadee en el lado derecho de la pantalla. Seleccione el menú "Diagnóstico del sensor" [Sensor Diag] y pulse **INTRO** para establecer la causa del aviso.

Un aviso puede utilizarse para disparar un relé y el usuario puede configurar los niveles de aviso en función de su gravedad. Los avisos están descritos en la Tabla 13.

Tabla 13 – Mensajes de aviso

| Aviso visualizado | Descripción | Solución | |
|---------------------|---|---|--|
| SONDA FUERA DE | No hay una sonda conectada o el valor de | Compruebe la concentración de la solución y | |
| RANGO | la medición está fuera del rango de | asegúrese de que el sensor que está | |
| [PROBE OUT RANGE] | medida. | utilizando tiene el rango de medida correcto. | |
| TEMPERATURA FUERA | No hay un elemento de temperatura | Compruebe que la temperatura de la solución | |
| DE RANGO | conectado o la lectura de temperatura | se encuentra entre -20 – 200 °C. | |
| [TEMP OUT RANGE] | está fuera de rango. | | |
| FALLO MEMORIA FLASH | No se puede escribir en la memoria flash. | Contacte con el Servicio de Asistencia | |
| [FLASH FAILURE] | | Técnica de Hach Lange. | |
| SE PRECISA | Rebasados los días de calibración desde | Calibre el sistema. | |
| CALIBRACIÓN | la última fecha de calibración. | | |
| [CAL REQUIRED] | | | |
| CAMBIAR SENSOR | Rebasado el número total de días en los | Inspeccione el sensor; si presenta una avería | |
| [REPLACE SENSOR] | que el sensor ha estado en uso. Puede | física o no funciona bien, cámbielo. Si no, | |
| | ser necesario instalar un nuevo sensor. | resetee el temporizador y deje que el sensor | |
| | | siga funcionando. | |

7.3 Localización y resolución de fallos generales

| Problema | Solución |
|--|---|
| El usuario no recuerda la contraseña. | Llame al Servicio de Asistencia Técnica y solicite la |
| | contraseña maestra. |
| Se ha realizado un reseteo de la configuración ["Resetear config." [Reset Config]] y la contraseña actual ya no funciona. | La contraseña se ha reseteado a la configuración predeterminada en fábrica, SC100 _ (la contraseña debe ir seguida de un espacio para suprimir la línea de asteriscos). Vuelva a introducir la contraseña predeterminada en fábrica. |
| Lectura con perturbaciones. | Compruebe que el cable del sensor está en una canaleta metálica. |
| En pantalla aparecen signos de más (+) o guiones (–). | El valor medido se encuentra por encima o por debajo de la resolución prefijada para el instrumento. Resetee la resolución. Es normal en la puesta en marcha del instrumento; se corregirá automáticamente una vez que la memoria intermedia del controlador se llene de lecturas. Las salidas están retenidas. Active las salidas. |

Sección 8 – Piezas de repuesto y accesorios

Piezas de repuesto

| Elemento | Ref. de pedido |
|--|-----------------|
| Fusible, T, 1,6 A, 250 V, de acción retardada | |
| Manual de instrucciones | DOC023.52.00022 |
| Kit de instalación, Controlador sc 100 | |
| Convertidor [gateway] digital para conductividad inductiva | |

Accesorios

| Alargador de cable digital, 0,35 m, para sc 100/sc 1000 | LZX847 |
|---|---------|
| Alargador de cable digital, 1 m (3,2 pies) | 6122400 |
| Alargador de cable digital, 5 m | LZX848 |
| Alargador de cable digital, 7,7 m | 5796000 |
| Alargador de cable digital, 10 m | LZX849 |
| Alargador de cable digital, 15 m | LZX850 |
| Alargador de cable digital, 20 m | LZX850 |
| Alargador de cable digital, 30 m | LZX852 |
| Alargador de cable digital, 50 m | LZX853 |
| Tarjeta de salida digital para protocolo de comunicación Modbus RS232 | 5920000 |
| Tarjeta de salida digital para protocolo de comunicación Modbus RS485 | 5920001 |
| Caja de terminación | 5867000 |
| Tapón de sellado del orificio de paso de cables | 5868700 |
| Cable de alimentación con protector, 115 V | 5448800 |
| Cable de alimentación con protector, 230 V | 5448900 |
| Dispositivo de sujeción para instalación del sc 100 al borde del tanque, mas cubierta [protecto | or |
| solar] | LZX913 |
| Protector de cable, Heyco | 16664 |
| | |

Reactivos y standards

| Sírvase especificar el valor de conductividad que desea al cursar el pedido. | | |
|--|-----|----------------|
| Solución de referencia de conductividad, 100-1.000 µs/cm | . 1 | I25M3A2000-119 |
| Solución de referencia de conductividad, 1.000-2.000 µs/cm | . 1 | I25M3A2050-119 |
| Solución de referencia de conductividad, 2.000-150.000 µs/cm | . 1 | I25M3A2100-119 |
| Solución de referencia de conductividad, 200.000-300.000 µs/cm | . 1 | I25M3A2200-119 |

Sección 9 – Garantía y responsabilidad

HACH LANGE garantiza que el producto suministrado está libre de todo defecto de material o fabricación y se compromete a reparar o sustituir las piezas defectuosas.

El periodo de garantía de los instrumentos es de 24 meses. Al firmar un Contrato de mantenimiento dentro de los 6 meses posteriores a la fecha de la compra, el periodo de garantía se amplía a 60 meses.

En caso de defectos, en los que también se incluye el incumplimiento de propiedades garantizadas, el proveedor asume las siguientes responsabilidades, con exclusión de otras reivindicaciones: El proveedor se compromete a reparar o cambiar por nuevas piezas entregadas sin cargo, a su entera elección, todas las piezas que, durante el período de garantía calculado a partir de la fecha de traspaso del riesgo, resulten inservibles o seriamente dañadas debido a circunstancias que se demuestren existían antes del traspaso del riesgo, y en particular debido a defectos de diseño, materiales de mala calidad o defectos de fabricación. La detección de tales defectos debe ser inmediatamente notificada por escrito al proveedor, a más tardar 7 días después de detectado el defecto. En el caso de que el cliente no lo notifique así al proveedor, el producto suministrado se considerará aceptado a pesar del defecto. Queda excluida toda responsabilidad adicional por daños directos o indirectos.

Si el cliente debe llevar a cabo dentro del periodo de garantía trabajos de mantenimiento o reparación específicos del instrumento estipulados por el proveedor (mantenimiento) o si éstos debe realizarlos el proveedor (reparación) y no se cumplen los requisitos indicados, quedan anuladas las reclamaciones por daños resultantes del incumplimiento de los mencionados requisitos.

No se podrán hacer valer otros derechos cualesquiera, en particular derechos a daños emergentes.

Los consumibles y las averías resultantes de una manipulación incorrecta, de un montaje no seguro o del uso indebido quedan excluidos de este acuerdo.

La fiabilidad de los instrumentos de proceso de HACH LANGE ha sido contrastada en muchas aplicaciones y por consiguiente se utilizan con frecuencia en bucles de control automático para facilitar el funcionamiento más económico posible del proceso correspondiente.

Para evitar o limitar los daños emergentes se recomienda, por lo tanto, diseñar el bucle de control de forma tal que el funcionamiento defectuoso de un instrumento produzca la conmutación automática al sistema de control de reserva; este es el estado operativo más seguro para el entorno y para el proceso.

Sección 10 – Direcciones de contacto

10.1 Direcciones

DR. BRUNO LANGE

GMBH & CO. KG Willstätterstraße 11 D-40549 Düsseldorf Tel. +49 (0)211-5288-0 Fax +49 (0)211-5288-143 info@hach-lange.de www.hach-lange.com

HACH LANGE SLU C/Araba 45

20800 Zarautz Tel. 902 131441 Fax 943 130241info@hach-lange.es www.hach-lange.es

Anexo A – Información de Registros de Modbus

| Mediciones Valor calculado 40001 Flotante 2 R Valor calculado a partir de mediciones de dos sensores Configuración [Setup] Idoma 40003 Número sin signo 1 R/W Idioma actual del sistema Configuración [Setup] Formato de fecha [Dale Format] 40004 Número entero sin signo 1 R/W Formato actual de visualización de datos 0 -DD/MM/AA: 1 = MM/DD/AA: 2 = DD/MM/AA: 1 = MM/DD/AA; 2 = DD/MM/AA; 2 = MSOAT; 4 = malogica 1 Configuración/Salida analógica 1 Seleccionar sensor [Setup/Analog Output 1] 40006 Número sin signo 1 R/W Seleccionar el sensor cuando Tuenter [Surge] = Sensor'; 4 = sensor'; 1 = sensor2]. 2 = Sensor'; 4 = Configuracion/Salida 3 = Med4 [Macs4]) Setup/Analog Output 1] [Setup/Analog Output 1] Seleccion a la signo 1 R/W Seleccion de la medida el sensor cuando Ca 1] | Nombre de grupo | Nombre de etiqueta | Nro. de registro | Tipo de datos | Longi- tud | R/W ¹⁾ | Descripción |
|---|-----------------------------|-----------------------|---------------------|------------------|---------------|--------------------------|---|
| Itelesceneration [Calculated Value] configuración Configuración Configuración Extention Automoto Numero entero sin signo R/W Idioma actual del sistema Configuración [Setup] Formato de focha [Dale Formal] Formato de focha [Dale Formal] 40003 Número entero sin signo 1 R/W Formato actual de visualización de do de dos de tradicas (hido autol); 1 = "Transferir saldas" (hido autol); 1 = "Statab del hocho Retención de errores [Cartifiguración/Salida analógica 1 Selección de la fuente de datos para esta salida Número de do sensor (0 = Retener salidas" (hido autol); 1 = "Sensor"; 4 = "Calculo" [Calculada); Selección de la fuente de sensor cuando "Fuente" [Suarce] = "Sensor"; 4 = "Calculo" [Calculada); Configuración/Salida analógica 1 Seleccionar malógica 1 Selección de la fuente de sensor cuando "Fuente" [Suarce] = "Sensor" (0 = sensor); 1 = sensor", 2 = "Configuración/Salida analógica 1 Número (0 = Med [Meas1]). 3 = Med [Meas1]). Configuración/Salida analógica 1 Selección de la fuente de salida Número entero sin signo 1 R/W Selección de la fuente de salida ensor (0 = Salida "Linear] Selec | Mediciones | Valor calculado | 40001 | Flotante | 2 | R | Valor calculado a partir de mediciones |
| Configuración [Setup] Idioma [Language] Idioma (Language] | [Measurements] | [Calculated Value] | | | | | de dos sensores |
| [Sclup] [Language] entero sin signo Configuración [Selup] Formato de fecha [Dale Formal] 40004 Número entero sin signo Formato actual de visualización de data (0 = DD/MUAA; 1 = MM/DD/AA; 2 = DD/MUAA; 3 = MM/DD/AA; 3 un valor predistance (0 = "Reteners alldas" [Hoid output]; 1 = "Transferri salidas" [Transferri salidas" (0 = "Ningura") (None]; 2 = "Sensor", 4 = Caficulo" [Cacutalidan]) Configuración/Salida analógica 1 [SclupAnalog Output 1] Fuente [SelupAnalog Output 1] Seleccion de la fuente de datos para esta salida (0 = "Ningura") (None]; 2 = "Sensor", 4 = Caficulo" [Cacutalidan]) Configuración/Salida analógica 1 [SclupAnalog Output 1] Seleccionar medición 40000 Nimero entero sin signo N/W Selección de la tuente de sensor cuando "Fuente [Source] = "Sensor", 4 = Caficulo" [Cacutalidan]). 3 = Med4 [Messi]) SelupAnalog Output 1] Configuración/Salida analógica 1 [SclupAnalog Output 1] Tipo 40008 Número entero sin signo 1 R/W Selección de la medida del sensor cuando "Fuente les sensor cuando "Fuente les sensor cuando "Fuente les sensor cuando "Salida Tipo 40008 Número sin signo 1 R/W Selección de la medida del sensor cuando "Fuente les sensor cuando "Euter les salida Configuración/Salida analógica 1 Tipo 400012 Número sin | Configuración | Idioma | 40003 | Número | 1 | R/W | Idioma actual del sistema |
| Sector Sin signo Image: Sin signo Image: Sin signo Configuración Formato de fecha [Date format] 40004 Número entero sin signo R/W Formato actual de visualización de datos (0 = DD/MM/AA: 1 = MM/DD/AA; 2 = DD-MM-AA; 3 = MM-DD-AA) Configuración/Salida analógica 1 Modo Retención de errores [Error Hidi Mde] 40005 Número sin signo 1 R/W Ested del Modo Retención de errores (0 = Retener salidas" [Irarkier outputs] a "Transfer adatas" [Irarkier outputs] Configuración/Salida analógica 1 Fuente 40006 Número entero sin signo 1 R/W Selección de la fuente de datos para esta salida Estup/Analog Output 1] Configuración/Salida analógica 1 Seleccionar sensor medición 40007 Número entero 1 R/W Selección de la medida del sensor (0 = Medit [Mess1] 3 = Med4 [Mess4]) Configuración/Salida analógica 1 Tipo 40009 Número entero 1 R/W Selección de la medida del sensor (0 = Medit [Mess1] 3 = Med4 [Mess4]) Configuración/Salida analógica 1 Tipo 40009 Número entero 1 R/W Selección de la medida del sensor (0 = Medit [Mess1] 3 = Med4 [Mess4]) Configuración/Salida analógica 1 Tipo 40 | [Setup] | [Language] | | entero | | | |
| Configuración [Setup] Formato de fecha (Date Format] 40004 (Date Format] Número entero sin signo 1 R/W Formato actual de visualización de datos. (0 = DD-MM-A; 1 = MW/DD/A; 2 = DD-MM-A; 1 = MW/DD/A; 1 = Transferri salidas" [Transfer outputs]; a un valor predefinido) Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Fuente Seteccion ar sensor analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccionar sensor (Setup/Analog Output 1] R/W Selección de la fuente de sensor cuando "Fuente" [Source] = "Sensor"; 4 = "Cácicul" [Calculation] Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccionar sensor (Besupvinalog Output 1] Número entero sin signo 1 R/W Selección de la medida del sensor (0 = Med I [Measu]]. 3 = Med4 [Meas4]) Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Tipo 40008 Número sin signo 1 R/W Selección de la medida del sensor (0 = Med I [Meas1]]. 3 = Med4 [Meas4]) Configuración/Salida analógica 1 Tipo 40007 Número sin signo 1 R/W Selección de transferencia (0 = Onta) (1 = END) [Measurement (0 = Ma/A)(4 MAA) Configuración/Salida analógica 1 Filter 40012< | | | | sin signo | | | |
| [Setup] [Date Format] entero isn signo entero isn signo datas (0 = DD/MW/A; 1 = MW/DD/A; 2 = DD-MW/A; 3 = MM-DD-A) Configuración [Setup] Modo Retención de errores [Error Hold Mode] 40005 Número entero sin signo R/W Estado del Modo Retención de errores (0 = "Retener salidas" [Hold outputs]; 1 = "Transfere najudas] Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Fuente Soleccionar sensor 40007 Número entero sin signo R/W Seleccionar [None]; 2 = "Sensor", 4 = "Cácludo" [Calculation] Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccionar sensor entero sin signo Número entero sin signo R/W Selección del tipo de salida (0 = "Ninguración/Salida analógica 1 Selección del tipo de salida (0 = Salida"(Inear]; 1 = "Configuración/Salida analógica 1 Selección del tipo de salida (0 = Salida"(Inear]; 1 = "Control de PID" [PID tontrol]) Múdesu entero sin signo R/W Selección del tipo de salida (0 = Salida"(Inear]; 1 = "Control de PID" [PID tontrol]) Configuración/Salida analógica 1 Valor de transferencia 40010 Floarte 2 R/W Fijar el valor de transferencia Configuración/Salida analógica 1 Filtro 40010 Número entero R/W Fijar el valor de salida en sanis signo (0 a 120 segundos) (0 a 120 segundos) (0 a 120 seg | Configuración | Formato de fecha | 40004 | Número | 1 | R/W | Formato actual de visualización de |
| Configuración [Setup]Modo Retención de rorces [Eror Hold Mode]40005 entero sin signoNúmero entero sin signo1 R/W entero sin signoR/W estado del Modo Retención de errores (0 = "Retencer salidas" [Fransfer outputs] a un valor predefinido)Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Fuente (Surce]40006 Selecionar sensor (0 = Selecionar sensor entero sin signo1R/W esta salida (1 = "Kinguna" [None]; 2 = "Sensor"; 4 = "Cálculo" (Caluationi)Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Seleccionar sensor (Sensor Seleci)40007 enteroNúmero entero1R/W esta salida (0 = Menter "Sensor"; 4 = "Cálculo" (Caluationi)Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Seleccionar (Measument Seleci)40008 enteroNúmero entero1R/W estassila enteroSelección de la medida del sensor (0 = Med1 [Meas1]3 = Med4 [Meas4])Configuración/Salida analógica 1 [Type]Tipo (1 pp)40009 enteroNúmero entero1R/W estas salida (0 = Med1 [Meas1]3 = Med4 [Meas4])Configuración/Salida analógica 1 [Type]Valor de transferencia [Telup/Analog Output 1]40010Número entero1R/W estassida enteroConfiguración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Filter40010Número entero1R/W estassida entero sin signo1R/W estassida entero sin signoConfiguración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Filter40012N | [Setup] | [Date Format] | | entero | | | datos |
| Modo Retención (Sctup) Modo Retención de errores (Error Hold Mode) Número entero sin signo 1 N/W estado del Modo Retención de errores (0 = "Retener salidas" [Transfer outputs]; a un valor predefinido) Configuración/Salida (Setup/Analog Output 1] Fuente Source) 40006 Número entero sin signo 1 R/W R/W Estado del Modo Retención de errores (0 = "Retener salidas" [Transfer outputs]; a un valor predefinido) Configuración/Salida analógica 1 Seleccionar sensor (Setup/Analog Output 1] Seleccionar sensor entero sin signo 1 R/W R/W Selección de la fuente de asensor cuando "Fuente" [Source] - "Sensor" (0 = sensor) (1 = sensor) (1 = sensor) (2 = sensor) (1 = sensor) (2 = sensor) (1 = sensor) (2 = sensor) (2 = Medi [Measurement Selec]] Configuración/Salida analógica 1 Seleccionar sensor medición [Setup/Analog Output 1] 40008 Número entero sin signo 1 R/W R/W Selección de la fuente de sensor (0 = Medi [Meas1] 3 = Med4 [Meas4]) Configuración/Salida analógica 1 Tipo 40008 Número entero sin signo 1 R/W R/W Selección de la fuente de ados segundos (0 a 120 segundos) Configuración/Salida analógica 1 Transfer relation (1) R/W Fijar el valor de filtro de salida en segundos (0 a 120 segundos) Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Pi] Seleccionar OmA - 4mA (MnA - 4mA 2 | | | | sin signo | | | (0 = DD/MM/AA; 1 = MM/DD/AA; |
| Configuración [Selup]Modo Retención de errores [Eror Hold Mode]40005Número entero sin signo1R/WEstado del Modo Retención de errores (0 = "Retener salidas" [Hold outpuls]; 1 = "Transferir salidas"] a un valor predefinido)Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Outpul 1]Fuente [Setup/Analog Outpul 1]40006Número entero sin signo1R/WSelección de la fuente de datos para esta salidas (Calculation])Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Outpul 1]Seleccionar sensor (Setup/Analog Outpul 1]40007Número entero1R/WSelección de la fuente de sensor cuando "fuente" [Source] = "Sensor" (2 = sensor1; 1 = sensor2)Configuración/Salida analógica 1 [Sytep/Analog Outpul 1]Selecciónar (Measurement Select]40008Número entero1R/WSelección de la medida del sensor (0 = Med I [Measur]), 3 = Med4 [Meas4])Configuración/Salida analógica 1 [Sytep/Analog Outpul 1]Tipo (Measurement Select]40000Número entero1R/WSelección de la medida del sensor (0 = Med I [Meas1], 1 = "Control de PID" [PID control])Configuración/Salida analógica 1 [Sytep/Analog Outpul 1]Valor de (Farsfer Aual)40010Flotante entero2R/WFijar el valor de filtro de salida en segundos (0 a 120 segundos)Configuración/Salida analógica 1 (Sutp/Analog Outpul 1]Seleccionar OmA – (Filter]40014Número entero1R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID (Selup/Analog Outpul | | | | | | | 2 = DD-MM-AA; 3 = MM-DD-AA) |
| [Setup] de errores [Irror Hold Mode] entero sin signo (0 = "Retener salidas" [Funder outputs]; a un valor predefinido). Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Fuente [Source] 40006 Número entero sin signo 1 R/W Selección de la fuente de datos para esta salida (0 = "Ninguna" [None]; 2 = "Sensor"; 4 = "Cátculo" [Catculation]) Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccionar sensor [Setup/Analog Output 1] 40007 Número entero sin signo 1 R/W Selección de la fuente de sensor cuando "Fuente" [Source] = "Sensor" (0 = sensor1; 1 = sensor12) Configuración/Salida analógica 1 Seleccionar medición 40009 Número entero sin signo 1 R/W Selección de la fuente de sensor cuando "Fuente" [Source] = "Sensor" (0 = sensor1; 1 = sensor12) 2 Selección de la fuente de sensor cuando reunto/Nsalida 1 R/W Selección de la fuente de sensor cuando reunto/Nsalida 1 R/W Selección de la fuente de sensor configuración/Salida 1 R/W Selección de la fuente de sensor configuración/Salida 1 R/W Selección de la fuente de sensor cuando reunto/Nsalida 1 R/W Fijar el valor de filtro de salida en sensigno 1 R/W Fijar el valor de filtro de salida en sequndos (0 a 120 segundos) 1 | Configuración | Modo Retención | 40005 | Número | 1 | R/W | Estado del Modo Retención de errores |
| [Error Hold Mode]sin signo1 = "Transfer udputs] a un valor predefinido)Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Fuente [Source]40006Número entero1 enteroR/WSelección de la fuente de datos para esta salida (0 = "Ninguna" [None]; 2 = "Sensor"; 4 = "Cálculo" (Calculation])Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Seleccionar sensor (Setup/Analog Output 1]40007Número entero1 enteroR/WSelección de la fuente de sensor cuando "teunte" [Source] = "Sensor" (0 = sensor1; 1 = sensor2)Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Seleccionar [Measurement Select]40008Número entero1 enteroR/WSelección de la medida del sensor (0 = Salida "Lineal" [Lineal; 1 = "Control de PID" [PID control])Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Tipo40009 (Valor de transferencia1 enteroR/WSelección de la fuente de salida (0 = Salida "Lineal" [Lineal; 1 = "Control de PID" [PID control])Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Filtro40010Número entero1 enteroR/WFijar el valor de filtro de salida en segundos)Configuración/Salida analógica 1 (Setup/Analog Output 1]Filtro40012 (Número enteroNúmero entero1 enteroR/WFijar el valor de salida en segundos)Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1]Seleccionar 0mA - Ma (DmA - 4mA40014 enteroNúmero entero1 enteroR/W </td <td>[Setup]</td> <td>de errores</td> <td></td> <td>entero</td> <td></td> <td></td> <td>(0 = "Retener salidas" [Hold outputs];</td> | [Setup] | de errores | | entero | | | (0 = "Retener salidas" [Hold outputs]; |
| Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Fuente [Source] Fuente analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Fuente Source] Fuente analógica 1 [Setup/Analog Output 1] R/W Selección de la fuente de datos para esta salida (0 = "Ninguna" [Nine]; 2 = "Sensor"; 4 = "Cálculo" [Calculation]) Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccionar sensor analógica 1 40006 Número entero sin signo 1 R/W Selección de la fuente de datos para cuando "Fuente" [Source] = "Sensor" (0 = sensor1; 1 = sensor2) Configuración/Salida analógica 1 Seleccionar medición 40009 Número entero sin signo 1 R/W Selección de la medida del sensor (0 = Med1 [Meas1]3 = Med4 [Meas4]) Configuración/Salida analógica 1 Tipo 40009 Número entero sin signo 1 R/W Selección del tipo de salida (0 = Salida "Lineal" [Linea]; 1 = "Control de DIP" [PID contol]) Configuración/Salida analógica 1 Valor de transferencia 40010 Flotante entero sin signo 1 R/W Fijar el valor de filtro de salida en segundos (0 a 120 segundos) Configuración/Salida analógica 1 Filtre1 40014 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida analógica 1/IPiD Seleccion ar OmA- 4mA [0mA | | [Error Hold Mode] | | sin signo | | | 1 = "Transferir salidas" [Transfer outputs] |
| Configuracion/Salida Indícica 1 [Setup/Analog Output 1] Fuente Source] 40006 Numero entero sin signo 1 R/W Seleccion de la tuente de datos para esta salida (0 = "Ainguna" [None]; 2 = "Sensor"; 4 = "Calculo" [Calculation]) Configuración/Salida analógica 1 Seleccionar sensor [Setup/Analog Output 1] Valor 7 Número sin signo 1 R/W Selección de la fuente de sensor cuando "Cuente" [Source] = "Sensor"; 4 = "Calculo" [Calculation]) Configuración/Salida analógica 1 Seleccionar medición Selección de la medida del sensor entero sin signo 1 R/W Selección de la tuente de datos para esta salida (0 = sensor1; 1 = sensor2) Configuración/Salida analógica 1 Tipo 40008 Número entero 1 R/W Selección de la tuente de datos para esta salida (0 = Med1 [Meas1]3 = Med4 [Meas4]) Configuración/Salida analógica 1 Tipo 40009 Número entero sin signo 1 R/W Selección del tipo de salida (0 = Salida "Lineal" [Linea"]; 1 = "Control de PID" [PID control]) Configuración/Salida analógica 1 Valor de transferencia 40012 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el valor de salida en segundos Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1] Seleccion de n/4/mA para salida minima 0 = 0mA; 1 | | - | | | | | a un valor predefinido) |
| analogica 1 [Selup/Analog Output 1] [Source] entero sin signo eesta salida (0 = "Ninguna" [None]; 2 = "Sensor"; 4 = "Calcuciation]) Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccion ar sensor (Isensor Select] 40007 Número entero sin signo 1 R/W Selección de la fuente de sensor cuando "Fuente" [Source] = "Sensor" (0 = sensor", 1 = sensor") Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Measuremen Select] sin signo 1 R/W Selección de la medida del sensor (0 = Medi [Meas1]3 = Med4 [Meas1]) Configuración/Salida analógica 1 Tipo 40008 Número entero 1 R/W Selección del tipo de salida (0 = Salida "Lineal" [Linear], 1 = "Control de PDI" [PID control]) Configuración/Salida analógica 1 Valor de transferencia 40010 Flotante entero 2 R/W Fijar el valor de transferencia (0 = 0mA/4mA para salida malógica 1 Configuración/Salida analógica 1 Valor de transferencia 40012 Número entero 1 R/W Fijar el valor de salida en segundos (0 a 10 segundos) Selección de omA/4mA para salida minima (0 = 0mA/4mA para salida minima (0 = 0mA/4mA para salida mín. Seleup/Analog Output 1] Selección de VID Valor Máx. 40014 Flotante sin signo 2 R/W Fijar el valor de salida mín. < | Configuración/Salida | Fuente | 40006 | Número | 1 | R/W | Selección de la fuente de datos para |
| [SetupAnalog Output 1] sin signo (0 = Ninguna [mone]; 2 = "Sensor"; 4 = "Cálculo" [Calculation]) Configuración/Salida analógica 1 [Sensor Select] 40007 Número entero sin signo 1 R/W Selecición de la tuente de sensor cuando "Fuente" [Source] = "Sensor" (0 = sensor1; 1 = sensor2) Configuración/Salida analógica 1 Selección de la tuente de sensor entero entero 1 R/W Selección de la tuente de sensor Configuración/Salida analógica 1 [Measurement Select] sin signo 1 R/W Selección de la medida del sensor Configuración/Salida analógica 1 [Type] 40009 Número 1 R/W Selección de la medida del sensor Configuración/Salida analógica 1 Valor de 40010 Flotante 2 R/W Fijar el valor de transferencia [Setup/Analog Output 1] [Transfer Value] 40012 Número 1 R/W Selección de OmA/4mA para salida en segundos [Setup/Analog Output 1] [Transfer Value] 40014 Número 1 R/W Selección de OmA/4mA para salida en segundos [Setup/Analog Output 1] [Setup/Analog Output 1] Selección rolm A – 4mA <td< td=""><td>analogica 1</td><td>[Source]</td><td></td><td>entero</td><td></td><td></td><td>esta salida</td></td<> | analogica 1 | [Source] | | entero | | | esta salida |
| Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccionar sensor (Setup/Analog Output 1] Número entero medición Número sin signo Número entero sin signo R/W Selección de la fuente de sensor (o = sensor1; 1 = sensor2) Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccionar (Measurement Select] 40008 Número entero sin signo R/W Selección de la medida del sensor (o = Med1 [Meas1]3 = Med4 [Meas1]) Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Tipo 40009 Número entero sin signo 1 R/W R/W Selección de la medida del sensor (o = Med1 [Meas1]3 = Med4 [Meas1]) Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Tipo 40010 Flotante 2 R/W R/W Selección de la medida del sensor (o = Salida "Lineat]; 1 = "Controit de PID" [Pil controit]) Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Valor de transferencia 40012 Número entero sin signo 1 R/W R/W Fijar el valor de salida en sanidogica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccion ar OmA – 40013 Número entero sin signo 1 R/W R/W Fijar el valor de salida min. Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1] Seleccion ar OmA – 40014 40014 Flotante 2 R/W R/W Fijar el valo | [Setup/Analog Output 1] | | | sin signo | | | (0 = "Ninguna" [None]; 2 = "Sensor"; 4 = "Calcula" [Calculation]) |
| Configuración/Salida analógica 1 [Sensor Select]Selección de la tueñte de sensor entero sin signoNumero entero sin signonumero entero selección de la medida del sensor (0 = Med1 [Meast]). 3 = Med4 [Meas4])Configuración/Salida analógica 1 (Setup/Analog Output 1]Selección de la medida del sensor entero sin signo1R/WSelección de la medida del sensor (0 = Med1 [Meast]). 3 = Med4 [Meas4])Configuración/Salida analógica 1 (Setup/Analog Output 1]Tipo (Type]40009Número entero sin signo1R/WSelección del tipo de salida (0 = Salida "Lineal" [Lineal"; 1 = "Control de PID" [PID control])Configuración/Salida analógica 1 (Setup/Analog Output 1]Valor de transferencia [Filter]40012Número entero sin signo1R/WFijar el valor de filtro de salida en segundos (0 a 120 segundos)Configuración/Salida analógica 1 (Setup/Analog Output 1]Filtro (Filter]40012Número entero sin signo1R/WFijar el valor de filtro de salida en segundosConfiguración/Salida analógica 1 (Setup/Analog Output 1]Seleccion r0mA - sin signo40014Número entero sin signo1R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1]Valor Mín. Select]40016Flotante entero2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/PID]Valor Máx. [Max Setting]40016Flotante entero sin signo2R/WFijar | | Colossianar concer | 40007 | Nuíves e re | 4 | DAV | "Calculo" [Calculation]) |
| analogica 1 [SetupAnalog Output 1] Image of the setup of the | Configuracion/Salida | Seleccionar sensor | 40007 | Numero | 1 | R/W | Seleccion de la fuente de sensor |
| [Setup/Analog Output 1]Seleccionar medición40008 analógica 1Número entero sin signoR/WSelección de la medida del sensor (0 = Med1 [Meas1] 3 = Med4 [Meas1])[Setup/Analog Output 1][Imasurement Select]40009Número entero1R/WSelección de la medida del sensor (0 = Salida "Linead" [Linead"; 1 = "Control de PID" [PID control])[Setup/Analog Output 1]Configuración/Salida analógica 1Valor de transferencia [Filtro]40010Flotante entero2R/WSelección del itipo de salida (0 = Salida "Linead" [Linead"; 1 = "Control de PID" [PID control])Configuración/Salida analógica 1Valor de transferencia [Filtro]40012Número entero1R/WFijar el valor de filtro de salida en segundos)Configuración/Salida analógica 1/Linead [Setup/Analog Output 1]Filtro transferencia40013Número entero sin signo1R/WFijar el valor de filtro de salida en segundos)Configuración/Salida analógica 1/Linead [Setup/Analog Output 1]Seleccionar OmA - 4mA [OmA - 4mA40014Flotante entero2R/WFijar el valor de salida mín.Configuración/Salida analógica 1/Linead [Setup/Analog Output 1]Valor Máx. [Min Setting]40014Flotante entero2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/Linead [Setup/Analog Output 1]Valor Máx. [Min Setting]40016Flotante entero2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PIDModo P | analogica 1 | [Sensor Select] | | entero | | | cuando Fuente [Source] = Sensor (0 |
| Configuracion/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Selección de la filectua de sensori medición sin signo Valviero (entero sin signo Imedica (Meast) (emero sin signo Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Tipo 40009 Número sin signo 1 R/W Selección de la filectua de sensori (emero sin signo Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Valor de transferencia 40010 Flotante 2 R/W Fijar el valor de filtro de salida en segundos Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Valor de transferencia 40012 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el valor de filtro de salida en segundos Configuración/Salida analógica 1 Seleccion or OmA – 4mA [0mA – 4mA 40013 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el valor de filtro de salida en segundos Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1] Seleccion or OmA – 4mA [0mA – 4mA 40014 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida mín. Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linea] Valor Mín. 40016 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida mín. Configuración/Salida analógica 1/PiD Modo PID 40018 Número entero 1 | [Selup/Analog Output 1] | Seleccioner | 40000 | SITI SIGHU | 1 | | = Selisor 1, T = Selisor 2) Selección de la madida del consor |
| analogica 1 (Setup/Analog Output 1)Intention (Measurement Select)of the top sin signo(V = Wed F (weasr) : S = Wed F (weasr))Configuración/Salida analógica 1 (Setup/Analog Output 1)Tipo (Transferencia (Transferercia)40009 sin signoNúmero entero entero entero1 R/WR/WSelección del tipo de salida (0 = Salida "Lineal" [Linear]; 1 = "Control de PID" [PID control])Configuración/Salida analógica 1 (Setup/Analog Output 1)Valor de (Filter)40012 sin signoNúmero entero1 entero entero entero entero entero entero entero entero entero entero entero entero1 entero entero entero entero entero entero entero entero2 entero entero enteroR/W entero | | modición | 40006 | ontoro | 1 | K/VV | Selection de la medida del sensor $(0 - Mod1 [Mods1]) = 2 - Mod4 [Mods1]$ |
| Jetery/holdy/upun/jInvestor feature (jetery/holdy/upun/j)Investor (jetery/holdy/upun/j)Investor (jetery/holdy/upun/j)Investor (jetery/holdy/upun/j)Configuración/Salida analógica 1Valor de transferencia40009Número entero sin signo1R/WSelección del tipo de salida (jetery/holdy/upun/j)Configuración/Salida analógica 1Valor de transferencia40010Flotante entero sin signo2R/WFijar el valor de filtro de salida en segundosConfiguración/Salida analógica 1Filtro (Filter]40012Número entero sin signo1R/WFijar el valor de filtro de salida en segundosConfiguración/Salida analógica 1/Lineal (Setup/Analog Output 1]Seleccionar 0mA – 4mA [0mA - 4mA40013Número entero sin signo1R/WFijar el valor de filtro de salida en segundosConfiguración/Salida analógica 1/Lineal (Setup/Analog Output 1]Valor Mín. (Min Setting)40014Flotante entero sin signo2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/Lineal (Setup/Analog Output 1/PIDValor Máx. (Max Setting)40018Número entero sin signo1R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID (Setup/Analog Output 1/PIDModo PID (PID Manual (PID Manual Set)40018Número entero sin signo1R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID (Setup/Analog Output 1/PIDFiotante (PID Manual Set)2 | ISotup/Apalog Output 1 | [Moasuromont Soloct] | | | | | (0 = Med T [MeasT] 3 = Med 4 [Meas4]) |
| Configuración/Salida Instructional Instructional (De Salida "Linead" [Linead", 1Número (De Salida "Linead" [Linead", 1Número (De Salida "Linead" [Linead", 1Configuración/Salida Isetup/Analog Output 1]Valor de transferencia [Filter]40010Flotante entero sin signo2R/WFijar el valor de filtro de salida en segundos (D a 120 segundos)Configuración/Salida Isetup/Analog Output 1]Filtro [Filter]40012Número entero sin signo1R/WFijar el valor de filtro de salida en segundos (D a 120 segundos)Configuración/Salida Isetup/Analog Output 1]Seleccionar 0mA – 4mA [0m - 4mA40013Número entero sin signo1R/WFijar el valor de filtro de salida en segundos (D a 120 segundos)Configuración/Salida Isetup/Analog Output 1]SelecciValor Mín. [Min Setting]40014Flotante entero sin signo2R/WFijar el valor de salida mín.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx. [Max Setting]40016Flotante entero sin signo2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Manual [PID Manual Select]40018Número entero sin signo1R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/Lineal [PID Manual Sel]Fiotante [PID Manual Sel]2R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógi | [Setup/Analog Output 1] | Tino | 40000 | Número | 1 | D/\// | Selección del tino de salida |
| Intergred 1(D)Sin signo(D) | analógica 1 | Type] | 40003 | entero | | 1.7, 4.4 | (0 - Salida "I ineal" [I inear]: 1 - |
| InterpretationValor de transferenciaValor de transferencia40010Flotante2R/WFijar el valor de transferenciaSetup/Analog Output 1][Transfer Value]40012Número entero1R/WFijar el valor de filtro de salida en segundosConfiguración/Salida analógica 1Filtre140013Número entero1R/WFijar el valor de filtro de salida en segundosConfiguración/Salida analógica 1Filtre140013Número entero1R/WSelección de OmA/4mA para salida minima (0 = 0mA; 1 = 4mA)Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1]Seleccion dmA - select]40014Flotante2R/WFijar el valor de salida min.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx. [Min Setting]40016Flotante2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx. [Min Setting]40016Flotante2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Manual Set]40019Número entero sin signo1R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID PlD Manual Set]40019Flotante2R/WFijar el salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output | [Setup/Analog Output 1] | [1][0] | | sin signo | | | "Control de PID" [PID control]) |
| Dominguized in generating Theorem Total to the problem of the pro | Configuración/Salida | Valor de | 40010 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el valor de transferencia |
| [Setup/Analog Output 1] [Transfer Value] Image: setup (Analog Output 1] [Transfer Value] Número entero sin signo 1 R/W Fijar el valor de filtro de salida en segundos (0 a 120 segundos) Configuración/Salida analógica 1 Seleccionar OmA – 40013 Número entero sin signo 1 R/W Selección de OmA/4mA para salida mínima (0 = 0mA; 1 = 4mA) Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1] Selecci Valor Mín. 40014 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida mín. Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1] Valor Máx. 40016 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1] Valor Máx. 40016 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1]/Linear] Valor Máx. 40016 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida analógica 1/PID Modo PID 40018 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) [Setup/Analog Output 1/PID] Fijar PID Manual Set] Flotante 2 R/W Fijar | analógica 1 | transferencia | 10010 | riotanto | - | 10,00 | |
| Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Filtro [Filter]40012 40013Número entero sin signo1 R/WFiljar el valor de filtro de salida en segundos (0 a 120 segundos)Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1]Seleccionar OmA – 4mA [0mA - 4mA Select]40013Número entero sin signo1 R/WR/WSelección de OmA/4mA para salida mínima (0 = 0mA; 1 = 4mA)Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog OutputValor Mín. [Min Setting]40014Flotante2 R/WR/WFijar el valor de salida mín.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog OutputValor Máx. [Max Setting]40016Flotante2 R/WR/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog OutputValor Máx. [Max Setting]40018Número entero sin signo1 R/WR/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Manual [PID Manual Set]40019Flotante sin signo2 R/WR/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fijar PID Manual [PID Manual Set]40021Flotante entero sin signo2 R/WR/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID entero sin signo40021Flotante entero sin signo2 R/W <td>[Setup/Analog Output 1]</td> <td>[Transfer Value]</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> | [Setup/Analog Output 1] | [Transfer Value] | | | | | |
| analógica 1 [Setup/Analog Output 1][Filter]entero sin signosegundos (0 a 120 segundos)Configuración/Salida analógica 1Seleccionar 0mA – 4mA [0mA – 4mA40013Número entero sin signo1R/WSelección de 0mA/4mA para salida mínima (0 = 0mA; 1 = 4mA)Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Min. [Min Setting]40014Flotante2R/WFijar el valor de salida mín.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx. [Max Setting]40016Flotante2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output [Setup/Analog Output 1/PID]Valor Máx. [Max Setting]40016Flotante2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Manual [PID Manual set]40019Número entero sin signo1R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fijar PID Manual [PID Manual Set]40021Flotante2R/WFijar el setpoint de PID (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fase PID [PID Phase]40023Número entero sin signo1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse])Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fase PID [PID Phase]40023Númer | Configuración/Salida | Filtro | 40012 | Número | 1 | R/W | Fijar el valor de filtro de salida en |
| [Setup/Analog Output 1] Seleccionar 0mA – 4mA [0mA – 4mA sin signo (0 a 120 segundos) Configuración/Salida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccionar 0mA – 4mA [0mA – 4mA 40013 Número entero sin signo 1 R/W Selección de 0mA/4mA para salida mínima (0 = 0mA; 1 = 4mA) Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear] Valor Mín. 40014 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida mín. Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear] Valor Máx. 40016 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida Isetup/Analog Output 1/Linear] Modo PID Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida analógica 1/PID Modo PID 40018 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el valor de salida de PID (0 = auto; 1 = manual) Configuración/Salida analógica 1/PID Fijar PID Manual [PID Manual Set] 40019 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) [Setup/Analog Output 1/PID] Fijar PID Manual [PID Setpoint] 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID Configuración/Salida analógica 1/PID <td< td=""><td>analógica 1</td><td>[Filter]</td><td></td><td>entero</td><td></td><td></td><td>segundos</td></td<> | analógica 1 | [Filter] | | entero | | | segundos |
| Configuración/Šalida analógica 1 [Setup/Analog Output 1] Seleccionar 0mA – 4mA [0mA – 4mA Select] 40013 Número entero sin signo 1 R/W Selección de 0mA/4mA para salida mínima (0 = 0mA; 1 = 4mA) Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear] Valor Mín. [Min Setting] 40014 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida mín. Configuración/Salida ISetup/Analog Output 1/Linear] Valor Máx. [Max Setting] 40016 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida ISetup/Analog Output 1/Linear] Valor Máx. [Max Setting] 40016 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] Modo PID 40018 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual) Configuración/Salida analógica 1/PID Fijar PID Manual [PID Manual Set] 40019 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) Setup/Analog Output 1/PID] Setpoint de PID 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID Configuración/Salida analógica 1/PID Fase PID [PID Setpoint] 40023 Número entero sin signo 1 < | [Setup/Analog Output 1] | | | sin signo | | | (0 a 120 segundos) |
| analógica 1 [Setup/Analog Output 1]4mA [0mA - 4mA Select]entero sin signomínima (0 = 0mA; 1 = 4mA)Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Mín. [Min Setting]40014Flotante2R/WFijar el valor de salida mín.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx. [Max Setting]40016Flotante2R/WFijar el valor de salida mán.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx. [Max Setting]40016Flotante2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Mode]40018Número entero sin signo1R/WFijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fijar PID Manual [PID Manual Set]40019Flotante2R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID [PID Setpoint]40021Flotante2R/WFijar el setpoint de PID (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID [PID Phase]40023Número entero entero sin signo1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) | Configuración/Salida | Seleccionar 0mA – | 40013 | Número | 1 | R/W | Selección de 0mA/4mA para salida |
| [Setup/Analog Output 1]Select]sin signo(0 = 0mA; 1 = 4mA)Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Mín. [Min Setting]40014Flotante2R/WFijar el valor de salida mín.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx. [Max Setting]40016Flotante2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida ISetup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx. [Max Setting]40016Flotante2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Mode]40018Número entero sin signo1R/WFijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fijar PID Manual [PID Manual Set]40019Flotante2R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fijar PID Manual Set]Flotante2R/WFijar el setpoint de PID (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID [PID Setpoint]40021Flotante2R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse])Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fase PID [PID Phase]40023Número entero sin signo1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) <td>analógica 1</td> <td>4mA [0mA – 4mA</td> <td></td> <td>entero</td> <td></td> <td></td> <td>mínima</td> | analógica 1 | 4mA [0mA – 4mA | | entero | | | mínima |
| Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Mín. [Min Setting]40014Flotante Plotante2R/WFijar el valor de salida mín.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx. [Max Setting]40016Flotante Plotante2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx. [Max Setting]40016Flotante Plotante2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Manual Plotante]40018Número entero sin signo1R/WFijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fijar PID Manual [PID Manual Set]40019Flotante Plotante2R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID [PID Setpoint]40023Número entero entero1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse])Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fase PID [PID Phase]40023Número entero sin signo1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) | [Setup/Analog Output 1] | Select] | | sin signo | | | (0 = 0mA; 1 = 4mA) |
| analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear][Min Setting][Min S | Configuración/Salida | Valor Mín. | 40014 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el valor de salida mín. |
| [Setup/Analog Output 1/Linear] Valor Máx. 40016 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear] Modo PID 40018 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual) Configuración/Salida analógica 1/PID Modo PID 40018 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual) Configuración/Salida analógica 1/PID Fijar PID Manual [PID Manual Set] 40019 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) Configuración/Salida analógica 1/PID Fijar PID Manual [PID Manual Set] 40021 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) Configuración/Salida analógica 1/PID Setpoint de PID 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID [Setup/Analog Output 1/PID] Fase PID 40023 Número entero sin signo 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) | analógica 1/Lineal | [Min Setting] | | | | | |
| 1/Linear] Valor Máx. 40016 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear] Modo PID 40018 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el valor de salida máx. Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] Modo PID 40018 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual) Configuración/Salida analógica 1/PID Fijar PID Manual [PID Manual Set] 40019 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) Configuración/Salida analógica 1/PID Fijar PID Manual [PID Manual Set] 40021 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) Configuración/Salida analógica 1/PID Setpoint de PID 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID Configuración/Salida analógica 1/PID Fase PID 40023 Número 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) Configuración/Salida analógica 1/PID [PID Phase] sin signo sin signo 1 R/W | [Setup/Analog Output | | | | | | |
| Configuración/Salida analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear]Valor Máx.40016Flotante2R/WFijar el valor de salida máx.Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Mode]40018Número entero sin signo1R/WFijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Manual [PID Manual Set]40019Flotante2R/WFijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fijar PID Manual [PID Manual Set]40019Flotante2R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID [PID Setpoint]40021Flotante2R/WFijar el setpoint de PID [PID Setpoint]Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fase PID [PID Phase]40023Número entero sin signo1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) | 1/Linear] | | | | | | |
| analógica 1/Lineal [Setup/Analog Output 1/Linear][Max Setting][Max Setting][Max Setting]Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Mode]40018Número entero sin signo1 entero sin signoR/WFijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fijar PID Manual [PID Manual Set]40019Flotante PID2R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID [PID Setpoint]40021Flotante PID2R/WFijar el setpoint de PID PIDConfiguración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID [PID Setpoint]40023Número entero sin signo1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse])Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fase PID [PID Phase]40023Número entero sin signo1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) | Configuración/Salida | Valor Máx. | 40016 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el valor de salida máx. |
| [Setup/Analog Output 1/Linear]Modo PID [PID Mode]40018Número entero sin signoR/WFijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Manual [PID Manual [PID Manual Set]]40019Flotante PID PIO2R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fijar PID Manual [PID Manual Set]40019Flotante PID2R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID [PID Setpoint]40021Flotante PID2R/WFijar el setpoint de PID [PID Setpoint]Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fase PID [PID Phase]40023Número entero sin signo1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) | analógica 1/Lineal | [Max Setting] | | | | | |
| 1/Linear] Modo PID 40018 Número 1 R/W Fijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual) Setup/Analog Output 1/PID PID Mode] 40018 Número entero sin signo 1 R/W Fijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual) Configuración/Salida analógica 1/PID Fijar PID Manual [PID Manual analógica 1/PID Fijar PID Manual Set] 40019 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) [Setup/Analog Output 1/PID] Setpoint de PID 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID [Setup/Analog Output 1/PID] Setpoint] 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID [Setup/Analog Output 1/PID] Fase PID 40023 Número 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] [PID Phase] entero sin signo 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) | [Setup/Analog Output | | | | | | |
| Configuracion/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Modo PID [PID Mode]40018 entero sin signoNumero entero sin signo1R/WFijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fijar PID Manual [PID Manual Set]40019Flotante2R/WFijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%)Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID [PID Setpoint]40021Flotante PID 22R/WFijar el setpoint de PID FlotanteConfiguración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Setpoint de PID PID40023Número entero sin signo1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse])Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID]Fase PID [PID Phase]40023Número entero sin signo1R/WFijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) | 1/Linear] | | 40040 | N1/ | _ | DAV | |
| analogica 1/PID [PID Mode] entero sin signo manual) [Setup/Analog Output 1/PID] Fijar PID Manual analógica 1/PID Fijar PID Manual [PID Manual Set] 40019 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) [Setup/Analog Output 1/PID] [PID Manual Set] 40021 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] Setpoint de PID [PID Setpoint] 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] 40023 Número entero 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) [Setup/Analog Output 1/PID] [PID Phase] sin signo 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; | Configuracion/Salida | | 40018 | Numero | 1 | R/W | Fijar el modo PID ($0 = auto; 1 =$ |
| Isetup/Analog Output I/PID Fijar PID Manual 40019 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual analógica 1/PID [PID Manual Set] 40019 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual [Setup/Analog Output 1/PID] PID 40021 Flotante 2 R/W Fijar el valor de salida de PID Manual [Setup/Analog Output 1/PID] 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID [Setup/Analog Output 1/PID] 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID [Setup/Analog Output 1/PID] 40023 Número 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] [PID Phase] entero sin signo 1 = Inversa [Reverse]) | analogica 1/PID | [PID Mode] | | entero | | | manual) |
| Configuración/Salida Fijar PID Manual 40019 Fiotante 2 R/W Fijar el valor de Salida de PID Manual analógica 1/PID [PID Manual Set] 2 R/W Fijar el valor de Salida de PID Manual Configuración/Salida Setpoint de PID 40021 Flotante 2 R/W Fijar el valor de Salida de PID Manual Configuración/Salida Setpoint de PID 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID Isetup/Analog Output 1/PID [PID Setpoint] 40023 Número 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] [PID Phase] entero sin signo 1 = Inversa [Reverse]) | [Setup/Analog Output T/PID] | Eiler DID Manual | 40040 | Sin Signo | 2 | DAA | Fijer et veler de gelide de DID Mercuel |
| Inalogica 1/PID [PID Mailual Set] [PID Mailual Set] [O, 0 a 100,0%) [Setup/Analog Output 1/PID] Configuración/Salida Setpoint de PID 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID Isetup/Analog Output 1/PID [PID Setpoint] 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID Isetup/Analog Output 1/PID [PID Setpoint] 40023 Número 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] [PID Phase] entero sin signo 1 = Inversa [Reverse]) | | Fijar PiD Manual | 40019 | Fiolante | 2 | K/VV | |
| Configuración/Salida Setpoint de PID 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID Indigica 1/PID [PID Setpoint] 40021 Flotante 2 R/W Fijar el setpoint de PID Indigica 1/PID [PID Setpoint] 40023 Número 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) Indigica 1/PID [PID Phase] Inversa [Reverse] Inversa [Reverse] | [Sotup/Apalog Output 1/PID] | [PID Wanual Set] | | | | | (0,0 a 100,0%) |
| configuración/Salida Seponn de FID 40021 Florante 2 R/W Fljar el seponn de FID analógica 1/PID [PID Setpoint] 40023 Número 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] [PID Phase] entero sin signo 1 = Inversa [Reverse]) | [Setup/Analog Output 1/PID] | Setpoint do DID | 40021 | Flotanto | 2 | D/\// | Fijar el setpoint de PID |
| [Setup/Analog Output 1/PID] [In Disciplinity] Configuración/Salida Fase PID analógica 1/PID [PID Phase] [Setup/Analog Output 1/PID] [PID Phase] sin signo 1 | analógica 1/DID | [PID Setpoint] | 40021 | FIOLATILE | 2 | T\/ V V | i ijai ei selpuill de FID |
| Configuración/Salida Fase PID 40023 Número 1 R/W Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; analógica 1/PID [PID Phase] entero 1 I = Inversa [Reverse]) [Setup/Analog Output 1/PID] sin signo sin signo 1 I = Inversa [Reverse]) | [Setun/Analog Output 1/PID] | | | | | | |
| analógica 1/PID [PID Phase] [Setup/Analog Output 1/PID] [PID Phase] | Configuración/Salida | Fase PID | 40023 | Número | 1 | R/// | Fijar la fase de PID (0 - Directa [Direct]: |
| [Setup/Analog Output 1/PID] sin signo | analógica 1/PID | [PID Phase] | 10020 | entero | | 1.7.44 | 1 = Inversa [Reverse]) |
| | [Setup/Analog Output 1/PID] | [| | sin signo | | | |

Tabla 14 - Registros de Modbus del controlador

¹⁾ R/W \rightarrow Lectura/Escritura

| | 1 | r | 1 | | | |
|---|--|---------------------|-------------------------------|---------------|-----|---|
| Nombre de grupo | Nombre de etiqueta | Nro. de registro | Tipo de datos | Longi- tud | R/W | Descripción |
| Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] | Banda Proporcional de PID [PID Proportional Band] | 40024 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda proporcional de PID |
| Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] | Tiempo integral de PID [PID Integral Time] | 40026 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el tiempo integral de PID (minutos) |
| Configuración/Salida analógica 1/PID [Setup/Analog Output 1/PID] | Tiempo derivado de PID [PID Derivative Time] | 40027 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el tiempo derivado de PID (minutos) |
| Configuración/Salida analógica 2 [Setup/Analog Output 2] | Fuente [Source] | 40028 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la fuente de datos para esta salida (0 = "Ninguna" [None]; 2 = "Sensor"; 4 = "Cálculo" [Calculation]) |
| Configuración/Salida analógica 2 [Setup/Analog Output 2] | Seleccionar sensor [Sensor Select] | 40029 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la fuente de sensor cuando "Fuente" [Source] = "Sensor" (0 = sensor1; 1 = sensor2) |
| Configuración/Salida analógica 2 [Setup/Analog Output 2] | Measurement Select [Seleccionar medición] | 40030 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la medida del sensor (0 = Med1 [Meas1] 3 = Med4 [Meas4]) |
| Configuración/Salida analógica 2 [Setup/Analog Output 2] | Tipo [Type] | 40031 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección del tipo de salida (0 = Salida "Lineal" [Linear]; 1 = "Control de PID" [PID control]) |
| Configuración/Salida analógica 2 [Setup/Analog Output 2] | Valor de transferencia [Transfer Value] | 40032 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el valor de transferencia |
| Configuración/Salida analógica 2 [Setup/Analog Output 2] | Filtro [Filter] | 40034 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el valor de filtro de salida en segundos (0 a 120 segundos) |
| Configuración/Salida analógica 2 [Setup/Analog Output 2] | Seleccionar 0mA– 4mA [0mA–4mA Select] | 40035 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de 0mA/4mA para salida mínima (0 = 0mA; 1 = 4mA) |
| Configuración/Salida analógica 2/Lineal [Setup/Analog Output 2/Linear] | Valor mín. [Min Setting] | 40036 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el valor de salida mín. |
| Configuración/Salida analógica 2/Lineal [Setup/Analog Output 2/Linear] | Valor máx. [Max Setting] | 40038 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el valor de salida máx. |
| Configuración/Salida analógica 2/PID [Setup/Analog Output 2/PID] | Modo [Mode] | 40040 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el modo PID (0 = auto; 1 = manual) |
| Configuración/Salida analógica 2/PID [Setup/Analog Output 2/PID] | Fijar Manual [Manual Set] | 40041 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el valor de salida de PID Manual (0,0 a 100,0%) |
| Configuración/Salida analógica 2/PID [Setup/Analog Output 2/PID] | Setpoint [Setpoint] | 40043 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el setpoint de PID |
| Configuración/Salida analógica 2/PID [Setup/Analog Output 2/PID] | Fase [Phase] | 40045 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar la fase de PID (0 = Directa [Direct]; 1 = Inversa [Reverse]) |
| Configuración/Salida analógica 2/PID [Setup/Analog Output 2/PID] | Banda proporcional [Proportional Band] | 40046 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda proporcional de PID |
| Configuración/Salida analógica 2/PID [Setup/Analog Output 2/PID] | Tiempo integral [Integral Time] | 40048 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el tiempo integral de PID (minutos) |

Tabla 14 – Registros de Modbus del controlador (continuación)

| Nombre de arupo | Nombre de | Nro. de | Tipo de | Longi- | R/W | Descripción |
|--|--|----------|-------------------------------|--------|-----|--|
| | etiqueta | registro | datos | tud | | |
| Configuración/Salida analógica 2/PID [Setup/Analog Output 2/PID] | Tiempo derivado [Derivative Time] | 40049 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el tiempo derivado de PID (minutos) |
| Configuración/Relé 1 [Setup/Relay 1] | Fuente [Source] | 40050 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la fuente de datos para este relé (0 = Ninguna [None]; 1 = "Reloj tiempo real" [Real Time Clock]; 2 = Sensor; 4 = "Cálculo" [Calculation]) |
| Configuración/Relé 1 [Setup/Relay 1] | Seleccionar sensor [Sensor Select] | 40051 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la fuente de sensor cuando "Fuente" [Source] = "Sensor" (0 = Sensor1; 1 = Sensor2) |
| Configuración/Relé 1 [Setup/Relay 1] | Seleccionar medición [Measurement Select] | 40052 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la medida del sensor (0 = Med1 [Meas1] 3 = Med4 [Meas4]) |
| Configuración/Relé 1 [Setup/Relay 1] | Тіро [Туре] | 40053 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección del tipo de relé (0 = "Alarma" [Alarm]; 1 = Control; 2 = "Estado" [Status]; 3 = "Temporizador" [Timer]; 4 = "Evento" [Event]) |
| Configuración/Relé 1 [Setup/Relay 1] | Valor de transferencia [Transfer Setting] | 40054 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección del valor de transferencia de los relés (0 = "Desactivado" [De- energized]; 1 = "Activado" [Energized]) |
| Configuración/Relé 1/Alarma [Setup/Relay 1/Alarm] | Alarma alta [High Alarm] | 40055 | Flotante | 2 | R/W | Selección del <i>setpoint</i> de alarma alta |
| Configuración/Relé 1/Alarma [Setup/Relay 1/Alarm] | Alarma baja [Low Alarm] | 40057 | Flotante | 2 | R/W | Selección del <i>setpoint</i> de alarma baja |
| Configuración/Relé 1/Alarma [Setup/Relay 1/Alarm] | Banda muerta alta [High Deadband] | 40059 | Flotante | 2 | R/W | Selección de la banda muerta de alarma alta |
| Configuración/Relé 1/Alarma [Setup/Relay 1/Alarm] | Banda muerta baja [Low Deadband] | 40061 | Flotante | 2 | R/W | Selección de la banda muerta de alarma baja |
| Configuración/Relé 1/Alarma [Setup/Relay 1/Alarm] | Retardo de conexión [On Delay] | 40063 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de conexión |
| Configuración/Relé 1/Alarma [Setup/Relay 1/Alarm] | Retardo de desconexión [Off Delay] | 40064 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de desconexión |
| Configuración/Relé 1/Control [Setup/Relay 1/Control] | Setpoint [Setpoint] | 40065 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el setpoint del controlador |
| Configuración/Relé 1/Control [Setup/Relay 1/Control] | Fase [Phase] | 40067 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar la fase del controlador (0 = "Baja" [Low]; 1 = "Alta" [High]) |
| Configuración/Relé 1/Control [Setup/Relay 1/Control] | Banda muerta [Deadband] | 40068 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda muerta del controlador |
| Configuración/Relé 1/Control [Setup/Relay 1/Control] | Temporizador de sobrealimentación [Overfeed timer] | 40070 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el valor del temporizador de sobrealimentación (minutos) |
| Configuración/Relé 1/Control [Setup/Relay 1/Control] | Retardo de conexión [On Delay] | 40071 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de conexión (segundos) |
| Configuración/Relé 1/Control [Setup/Relay 1/Control] | Retardo de desconexión [Off Delay] | 40072 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de desconexión (segundos) |
| Configuración/Relé 1/Control [Setup/Relay 1/Control] | Resetear temporizador de sobrealimentación [Reset Overfeed Timer] | 40073 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Resetear el temporizador de sobrealimentación |

| | Tabla 14 – Registros | de Modbus | del controlador | (continuación) |
|--|----------------------|-----------|-----------------|----------------|
|--|----------------------|-----------|-----------------|----------------|

| Nombre de grupo | Nombre de etiqueta | Nro. de registro | Tipo de datos | Longi- tud | R/W | Descripción |
|---|---|------------------|-------------------------------|---------------|-----|---|
| Configuración/Relé 1/Evento | Setpoint [Setpoint] | 40074 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el setpoint de eventos |
| Configuración/Relé 1/Evento [Setup/Relay 1/Event] | Fase [Phase] | 40076 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar la fase de eventos (0 = "Baja" [Low]; 1 = "Alta" [High]) |
| Configuración/Relé 1/Evento [Setup/Relay 1/Event] | Banda muerta [Deadband] | 40077 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda muerta de eventos |
| Configuración/Relé 1/Evento [Setup/Relay 1/Event] | Tiempo máx. de conexión [On Max Time] | 40079 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Define el tiempo máx. de activación (minutos) |
| Configuración/Relé 1/Evento [Setup/Relay 1/Event] | Tiempo mín. de conexión [On Min Time] | 40080 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Define el tiempo mín. de activación (minutos) |
| Configuración/Relé 1/Evento [Setup/Relay 1/Event] | Tiempo máx. de desconexión [Off Max Time] | 40081 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Define el tiempo máx. de desactivación (minutos) |
| Configuración/Relé 1/Evento [Setup/Relay 1/Event] | Tiempo mín. de desconexión [Off Min Time] | 40082 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Define el tiempo mín. de desactivación (minutos) |
| Configuración/Relé 1/Temporizador [Setup/Relay 1/Timer] | Tipo de retención [Hold Type] | 40083 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar qué salidas de sensor están afectadas durante el tiempo de conexión del temporizador (0 = "Ninguna" [None]; 2 = "Sensor seleccionado" [Selected Sensor]; 13 = "Todos los sensores" [All Sensors]) |
| Configuración/Relé 1/Temporizador [Setup/Relay 1/Timer] | Seleccionar sensor [Sensor Select] | 40084 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Seleccionar qué salidas de sensor se están reteniendo/transfiriendo durante el tiempo de conexión del temporizador (se utiliza cuando "Tipo de retención" [Hold Type] se ha prefijado para un solo sensor) |
| Configuración/Relé 1/Temporizador [Setup/Relay 1/Timer] | Modo Retención [Hold Mode] | 40085 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de "Retener salidas" [Hold outputs] en vez de "Fijar valor de transferencia" [Set transfer value] durante el tiempo de conexión del temporizador. |
| Configuración/Relé 1/Temporizador [Setup/Relay 1/Timer] | Duración [Duration Time] | 40086 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar la duración del tiempo de conexión del temporizador (segundos). |
| Configuración/Relé 1/Temporizador [Setup/Relay 1/Timer] | Periodo de tiempo [Period Time] | 40087 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definir el periodo entre eventos de conexión del temporizador (minutos). |
| Configuración/Relé 1/Temporizador [Setup/Relay 1/Timer] | Retardo de desconexión [Off Delay] | 40088 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el tiempo durante el cual las salidas de sensor afectadas serán retenidas/transferidas después de desconectado el temporizador (segundos). |
| Configuración/Relé 1/Estado [Setup/Relay 1/Status] | Nivel [Level] | 40089 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el nivel de estado que disparará el relé |
| Configuración/Relé 2 [Setup/Relay 2] | Fuente [Source] | 40090 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la fuente de datos para este relé (0 = Ninguna [None]; 1 = "Reloj tiempo real" [Real Time Clock]; 2 = Sensor; 4 = "Cálculo" [Calculation]) |
| Configuración/Relé 2 [Setup/Relay 2] | Seleccionar sensor [Sensor Select] | 40091 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la fuente de sensor cuando "Fuente" [Source] = "Sensor" (0 = Sensor1; 1 = Sensor2) |
| Configuración/Relé 2 [Setup/Relay 2] | Seleccionar medición [Measurement Select] | 40092 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la medida del sensor (0 = Med1 [Meas1] 3 = Med4 [Meas4]) |

| Table 44 | D | de Medlesse | | (| 、 |
|------------|-----------|-------------|-----------------|----------------|---|
| Tabla 14 – | Registros | ae moabus | del controlador | (continuacion) |) |

| Nombre de grupo | Nombre de etiqueta | Nro. de registro | Tipo de datos | Longi- tud | R/W | Descripción |
|--|--|---------------------|-------------------------------|---------------|-----|--|
| Configuración/Relé 2 [Setup/Relay 2] | Tipo [Type] | 40093 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección del tipo de relé (0 = "Alarma" [Alarm]; 1 = Control; 2 = "Estado" [Status]; 3 = "Temporizador" [Timer]; 4 = "Evento" [Event]) |
| Configuración/Relé 2 [Setup/Relay 2] | Valor de transferencia [Transfer Setting] | 40094 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección del valor de transferencia de los relés (0 = "Desactivado" [De- energized]; 1 = "Activado" [Energized]) |
| Configuración/Relé 2/Alarma [Setup/Relay 2/Alarm] | Alarma alta [High Alarm] | 40095 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el <i>setpoint</i> de alarma alta |
| Configuración/Relé 2/Alarma [Setup/Relay 2/Alarm] | Alarma baja [Low Alarm] | 40097 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el <i>setpoint</i> de alarma baja |
| Configuración/Relé 2/Alarma [Setup/Relay 2/Alarm] | Banda muerta alta [High Deadband] | 40099 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda muerta de alarma alta |
| Configuración/Relé 2/Alarma [Setup/Relay 2/Alarm] | Banda muerta baja [Low Deadband] | 40101 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda muerta de alarma baja |
| Configuración/Relé 2/Alarma [Setup/Relay 2/Alarm] | Retardo de conexión [On Delay] | 40103 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de conexión |
| Configuración/Relé 2/Alarma [Setup/Relay 2/Alarm] | Retardo de desconexión [Off Delay] | 40104 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de desconexión |
| Configuración/Relé 2/Control [Setup/Relay 2/Control] | Setpoint [Setpoint] | 40105 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el setpoint del controlador |
| Configuración/Relé 2/Control [Setup/Relay 2/Control] | Fase [Phase] | 40107 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar la fase del controlador (0 = "Baja" [Low]; 1 = "Alta" [High]) |
| Configuración/Relé 2/Control [Setup/Relay 2/Control] | Banda muerta [Deadband] | 40108 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda muerta del controlador |
| Configuración/Relé 2/Control [Setup/Relay 2/Control] | Temporizador de sobrealimentación [Overfeed timer] | 40110 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el valor del temporizador de sobrealimentación (minutos) |
| Configuración/Relé 2/Control [Setup/Relay 2/Control] | Retardo de conexión [On Delay] | 40111 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de conexión (segundos) |
| Configuración/Relé 2/Control [Setup/Relay 2/Control] | Retardo de desconexión [Off Delay] | 40112 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de desconexión (segundos) |
| Configuración/Relé 2/Control [Setup/Relay 2/Control] | Resetear temporizador de sobrealimentación [Reset Overfeed Timer] | 40113 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Resetear el temporizador de sobrealimentación |
| Configuración/Relé 2/Evento [Setup/Relay 2/Event] | Setpoint [Setpoint] | 40114 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el <i>setpoint</i> de eventos |
| Configuración/Relé 2/Evento [Setup/Relay 2/Event] | Fase [Phase] | 40116 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar la fase de eventos (0 = "Baja" [Low]; 1 = "Alta" [High]) |
| Configuración/Relé 2/Evento [Setup/Relay 2/Event] | Banda muerta [Deadband] | 40117 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda muerta de eventos |
| Configuración/Relé 2/Evento [Setup/Relay 2/Event] | Tiempo máx. de conexión [On Max Time] | 40119 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Define el tiempo máx. de activación (minutos) |

| Tabla 14 – Registros de Modbus del ce | ontrolador (continuación) |
|---------------------------------------|---------------------------|
|---------------------------------------|---------------------------|

| Nombre de grupo | Nombre de etiqueta | Nro. de registro | Tipo de datos | Longi- tud | R/W | Descripción |
|---|---|---------------------|-------------------------------|---------------|-----|--|
| Configuración/Relé 2/Evento [Setup/Relay 2/Event] | Tiempo mín. de conexión [On Min Time] | 40120 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Define el tiempo mín. de activación (minutos) |
| Configuración/Relé 2/Evento [Setup/Relay 2/Event] | Tiempo máx. de desconexión [Off Max Time] | 40121 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Define el tiempo máx. de desactivación (minutos) |
| Configuración/Relé 2/Evento [Setup/Relay 2/Event] | Tiempo mín. de desconexión [Off Min Time] | 40122 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Define el tiempo mín. de desactivación (minutos) |
| Configuración/Relé 2/Temporizador [Setup/Relay 2/Timer] | Tipo de retención [Hold Type] | 40123 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar qué salidas de sensor están afectadas durante el tiempo de conexión del temporizador (0 = "Ninguna" [None]; 2 = "Sensor seleccionado" [Selected Sensor]; 13 = "Todos los sensores" [All Sensors]) |
| Configuración/Relé 2/Temporizador [Setup/Relay 2/Timer] | Seleccionar sensor [Sensor Select] | 40124 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Seleccionar qué salidas de sensor se están reteniendo/transfiriendo durante el tiempo de conexión del temporizador (se utiliza cuando "Tipo de retención" [Hold Type] se ha prefijado para un solo sensor). |
| Configuración/Relé 2/Temporizador [Setup/Relay 2/Timer] | Modo Retención [Hold Mode] | 40125 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de "Retener salidas" [Hold outputs] en vez de "Fijar valor de transferencia" [Set transfer value] durante el tiempo de conexión del temporizador. |
| Configuración/Relé 2/Temporizador [Setup/Relay 2/Timer] | Duración [Duration Time] | 40126 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar la duración del tiempo de conexión del temporizador (segundos). |
| Configuración/Relé 2/Temporizador [Setup/Relay 2/Timer] | Periodo de tiempo [Period Time] | 40127 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definir el periodo entre eventos de conexión del temporizador (minutos). |
| Configuración/Relé 2/Temporizador [Setup/Relay 2/Timer] | Retardo de desconexión [Off Delay] | 40128 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el tiempo durante el cual las salidas de sensor afectadas serán retenidas/transferidas después de desconectado el temporizador (segundos). |
| Configuración/Relé 2/Estado [Setup/Relay 2/Status] | Nivel [Level] | 40129 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el nivel de estado que disparará el relé |
| Configuración/Relé 3 [Setup/Relay 3] | Fuente [Source] | 40130 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la fuente de datos para este relé (0 = Ninguna [None]; 1 = "Reloj tiempo real" [Real Time Clock]; 2 = Sensor; 4 = "Cálculo" [Calculation]) |
| Configuración/Relé 3 [Setup/Relay 3] | Seleccionar sensor [Sensor Select] | 40131 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la fuente de sensor cuando "Fuente" [Source] = "Sensor" (0 = sensor1; 1 = sensor2) |
| Configuración/Relé 3 [Setup/Relay 3] | Seleccionar medición [Measurement Select] | 40132 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de la medida del sensor (0 = Med1 [Meas1] 3 = Med4 [Meas4]) |
| Configuración/Relé 3 [Setup/Relay 3] | Tipo [Type] | 40133 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección del tipo de relé (0 = "Alarma" [Alarm]; 1 = Control; 2 = "Estado" [Status]; 3 = "Temporizador" [Timer]; 4 = "Evento" [Event]) |
| Configuración/Relé 3 [Setup/Relay 3] | Valor de transferencia [Transfer Setting] | 40134 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección del valor de transferencia de los relés (0 = "Desactivado" [De- energized]; 1 = "Activado" [Energized]) |
| Configuración/Relé 3/Alarma [Setup/Relay 3/Alarm] | Alarma alta [High Alarm] | 40135 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el setpoint de alarma alta |

Tabla 14 – Registros de Modbus del controlador (continuación)

| Manulana da munua | Nie wele wele de | Nue de | The state | 1 | DAA | Description |
|-------------------------|------------------------|----------|-----------|--------|---------|---|
| Nombre de grupo | Nombre de | Nro. de | Tipo de | Longi- | R/W | Descripcion |
| | etiqueta | registro | datos | tud | | |
| Configuración/Relé | Alarma baja | 40137 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el setpoint de alarma baja |
| 3/Alarma | [Low Alarm] | | | | | |
| [Setup/Relay 3/Alarm] | | | | | | |
| Configuración/Relé | Banda muerta alta | 40139 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda muerta de alarma alta |
| 3/Alarma | [High Deadband] | | | | | |
| [Setup/Relay 3/Alarm] | | | | | | |
| Configuración/Relé | Banda muerta baia | 40141 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda muerta de alarma baja |
| 3/Alarma | [Low Deadband] | 10111 | riotanto | ~ | 10,00 | i ijai la banda maona do alarma baja |
| [Sotun/Polay 3/Alarm] | | | | | | |
| | Detende de | 404.40 | NUMBER | 4 | | Definición del tiempe de reterrale de |
| Configuracion/Rele | Retardo de | 40143 | Numero | - I | R/VV | Definición del tiempo de retardo de |
| 3/Alarma | conexion | | entero | | | conexion |
| [Setup/Relay 3/Alarm] | [On Delay] | | sin signo | | | |
| Configuración/Relé | Retardo de | 40144 | Número | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de |
| 3/Alarma | desconexión | | entero | | | desconexión |
| [Setup/Relay 3/Alarm] | [Off Delay] | | sin signo | | | |
| Configuración/Relé | Setpoint | 40145 | Flotante | 2 | R/W | Fijar el setpoint del controlador |
| 3/Control | [Setpoint] | | | | | |
| [Setup/Relay 3/Control] | | | | | | |
| Configuración/Relé | Fase | 40147 | Número | 1 | R/W | Fijar la fase del controlador (0 = "Baja" |
| 3/Control | [Phase] | | entero | | | [Low]: 1 = "Alta" [High]) |
| [Setup/Relay 3/Control] | | | sin signo | | | |
| Configuración/Relé | Banda muerta | 40148 | Flotante | 2 | R/W | Fijar la banda muerta del controlador |
| 3/Control | [Deadhand] | 10110 | riotanto | ~ | 10,00 | |
| [Setun/Relay 3/Control] | [Dedubaria] | | | | | |
| Configuración/Roló | Tomporizodor do | 40150 | Número | 1 | | Fijer el velor del temperizador de |
| | remponzador de | 40150 | Numero | I | N/ V V | rijal el valor del temporizador de |
| S/CONTON | Soprealimentation | | entero | | | sobrealimentation (minutos) |
| | [Overreed timer] | 10154 | sin signo | 4 | | Definición del tienen e de netende de |
| Configuracion/Rele | Retardo de | 40151 | Numero | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de |
| 3/Control | conexion | | entero | | | conexion (segundos) |
| [Setup/Relay 3/Control] | [On Delay] | | sin signo | | | |
| Configuración/Relé | Retardo de | 40152 | Número | 1 | R/W | Definición del tiempo de retardo de |
| 3/Control | desconexión | | entero | | | desconexión (segundos) |
| [Setup/Relay 3/Control] | [Off Delay] | | sin signo | | | |
| Configuración/Relé | Resetear | 40153 | Número | 1 | R/W | Resetear el temporizador de |
| 3/Control | temporizador de | | entero | | | sobrealimentación |
| [Setup/Relay 3/Control] | sobrealimentación | | sin signo | | | |
| | [Reset Overfeed Timer] | | U | | | |
| Configuración/Relé | Setpoint | 40154 | Flotante | 2 | R/W | Definición del setpoint de eventos |
| 3/Evento | [Setpoint] | | | | | |
| [Setup/Relay 3/Event] | [] | | | | | |
| Configuración/Relé | Fase | 40156 | Número | 1 | R/W | Fijar la fase de eventos (0 = "Baja" |
| 3/Evento | [Phase] | 10100 | entero | | 10,00 | $[l_{OW}]$: 1 – "Alta" [High]) |
| [Sotup/Dolay 2/Evont] | | | sin signo | | | [Low], I – And [righ]) |
| Configuración/Roló | Pondo muorto | 40157 | Elotopto | 2 | | Fijer la banda muarta da avantas |
| | | 40157 | FIOLAILLE | 2 | Γ./ ٧ ٧ | rijal la ballua lliuella de evenilos |
| S/Evenilo | [Deauballu] | | | | | |
| [Selup/Relay 3/Event] | T ' / I | 10150 | N17 | | D 44/ | |
| Configuracion/Rele | Liempo max. de | 40159 | Numero | 1 | R/W | Define el tiempo max. de activacion |
| 3/Evento | conexion | | entero | | | (minutos) |
| [Setup/Relay 3/Event] | [On Max Time] | | sin signo | | | |
| Configuración/Relé | Tiempo mín. de | 40160 | Número | 1 | R/W | Define el tiempo mín. de activación |
| 3/Evento | conexión | | entero | | | (minutos) |
| [Setup/Relay 3/Event] | [On Min Time] | | sin signo | | | |
| Configuración/Relé | Tiempo máx. de | 40161 | Número | 1 | R/W | Define el tiempo máx. de desactivación |
| 3/Evento | desconexión | | entero | | | (minutos) |
| [Setup/Relay 3/Event] | [Off Max Time] | | sin signo | | | |
| Configuración/Relé | Tiempo mín. de | 40162 | Número | 1 | R/W | Define el tiempo mín. de desactivación |
| 3/Evento | desconexión | - | entero | | | (minutos) |
| [Setup/Relay 3/Event] | [Off Min Time] | | sin signo | | | . , |

Tabla 14 – Registros de Modbus del controlador (continuación)

| Nombre de grupo | Nombre de | Nro. de | Tipo de | Longi- | R/W | Descripción |
|--|--|----------|-------------------------------|--------|------|---|
| O a se fi assure a i í se /D a l í | etiqueta | registro | datos | tud | | |
| 3/Temporizador [Setup/Relay 3/Timer] | [Hold Type] | 40163 | entero sin signo | 1 | R/VV | afectadas durante el tiempo de conexión del temporizador (0 = "Ninguna" [None]; 2 = "Sensor seleccionado" [Selected Sensor]; 13 = "Todos los sensores" [All Sensors]) |
| Configuración/Relé 3/Temporizador [Setup/Relay 3/Timer] | Seleccionar sensor [Sensor Select] | 40164 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Seleccionar qué salidas de sensor se están reteniendo/transfiriendo durante el tiempo de conexión del temporizador (se utiliza cuando "Tipo de retención" [Hold Type] se ha prefijado para un solo sensor) |
| Configuración/Relé 3/Temporizador [Setup/Relay 3/Timer] | Modo Retención [Hold Mode] | 40165 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Selección de "Retener salidas" [Hold outputs] en vez de "Fijar valor de transferencia" [Set transfer value] durante el tiempo de conexión del temporizador. |
| Configuración/Relé 3/Temporizador [Setup/Relay 3/Timer] | Duración [Duration Time] | 40166 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar la duración del tiempo de conexión del temporizador (segundos). |
| Configuración/Relé 3/Temporizador [Setup/Relay 3/Timer] | Periodo de tiempo [Period Time] | 40167 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definir el periodo entre eventos de conexión del temporizador (minutos). |
| Configuración/Relé 3/Temporizador [Setup/Relay 3/Timer] | Retardo de desconexión [Off Delay] | 40168 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el tiempo durante el cual las salidas de sensor afectadas serán retenidas/transferidas después de desconectado el temporizador (segundos). |
| Configuración/Relé 3/Estado [Setup/Relay 3/Status] | Nivel [Level] | 40169 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el nivel de estado que disparará el relé |
| Com/Tarjeta de red [Comm/Net Card] | Modo [Mode] | 40170 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definir el modo Modbus (0 = RTU; 1 = ASCII) |
| Com/Tarjeta de red [Comm/Net Card] | Baudios [Baud] | 40171 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definir la velocidad de transmisión en baudios de Modbus (0 = 9600; 1 = 19200; 2 = 38400; 3 = 57600; 4 = 115200) |
| Com/Tarjeta de red [Comm/Net Card] | Bits de parada [Stop Bits] | 40172 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el número de bits de parada (1,2) |
| Com/Tarjeta de red [Comm/Net Card] | Orden de datos [Data Order] | 40173 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definir el orden de datos flotantes del registro (0 = Normal; 1 = Invertido [Reversed]) |
| Com/Tarjeta de red [Comm/Net Card] | Tiempo de respuesta mín. [Min Response Time] | 40174 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el tiempo de respuesta mínimo (0 a 30 segundos) |
| Com/Tarjeta de red [Comm/Net Card] | Tiempo de respuesta máx. [Max Response Time] | 40175 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Fijar el tiempo de respuesta máximo (100 a 1.000 segundos) |
| Com/Tarjeta de red/Direcciones [Comm/Net Card/Addresses] | sc100 | 40176 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definir la dirección de Modbus de sc100 |
| Com/Tarjeta de red/Direcciones [Comm/Net Card/Addresses] | Sensor 1 | 40177 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definir la dirección de Modbus de Sensor 1 |
| Com/Tarjeta de red/Direcciones [Comm/Net Card/Addresses] | Sensor 2 | 40178 | Número entero sin signo | 1 | R/W | Definir la dirección de Modbus de Sensor 2 |
| Com/Tarjeta de red/Estadís. [Comm/Net Card/Stats] | Mensajes buenos [Good Messages] | 40179 | Número entero sin signo | 2 | R/W | Número de mensajes buenos |

| Tabla 14 – Registros de Modbus d | lel controlador | (continuación) |
|----------------------------------|-----------------|----------------|
|----------------------------------|-----------------|----------------|

| Nombro do grupo | Nombro do | Nro do | Tino do | Longi | D/M | Decoringión |
|---------------------------|---------------------|----------|-------------|-------|---------|---|
| Nombre de grupo | etiqueta | registro | datos | tud | R/W | Descripcion |
| Com/Tarjeta de | Mensajes malos | 40181 | Número | 2 | R/W | Número de mensajes fallidos |
| red/Estadís. | [Bad Messages] | | entero | | | |
| [Comm/Net Card/Stats] | | | sin signo | | | |
| Com/Tarieta de | % de mensaies | 40183 | Flotante | 2 | R/W | % de mensaies buenos |
| red/Estadís. | buenos | | | | - | ····· |
| [Comm/Net Card/Stats] | [% Good Mesa] | | | | | |
| Com/Puerto de | Modo | 40185 | Número | 1 | R/\// | Definir el modo Modbus (0 - RTU: 1 - |
| acometida | [Mode] | 40105 | entero | | 1.7.4.4 | |
| IComm/Sorvice Dort1 | Imodel | | | | | |
| | Davallar | 404.00 | SITI SIGITO | 4 | DAA | Defininte colonida data transmisión en |
| Com/Puerto de | Baudios | 40186 | Numero | 1 | R/W | Definir la velocidad de transmision en |
| acometida | [Band] | | entero | | | baudios de Modbus ($0 = 9600$; $1 =$ |
| [Comm/Service Port] | | | sin signo | | | 19200; 2 = 38400; 3 = 57600; 4 = 115200) |
| Com/Puerto de | Bits de parada | 40187 | Número | 1 | R/W | Fijar el número de bits de parada (1.2) |
| acometida | [Stop Bits] | | entero | • | | |
| [Comm/Service Port] | [otop Bito] | | sin signo | | | |
| Com/Puerto de | Orden de datos | 40188 | Número | 1 | | Definir el orden de datos flotantes del |
| acomotida | Data Orderl | 40100 | | • | 1\7 V V | registre (0 – Normal: 1 – Invertide |
| | | | entero | | | |
| | | 40400 | sin signo | | DAM | |
| Com/Puerto de | liempo de | 40189 | Numero | 1 | R/W | Fijar el tiempo de respuesta minimo (0 |
| acometida | respuesta mín. | | entero | | | a 30 segundos) |
| [Comm/Service Port] | [Min Response Time] | | sin signo | | | |
| Com/Puerto de | Tiempo de | 40190 | Número | 1 | R/W | Fijar el tiempo de respuesta máximo |
| acometida | respuesta máx. | | entero | | | (100 a 1.000 segundos) |
| [Comm/Service Port] | [Max Response Time] | | sin signo | | | |
| Com/Puerto de | sc100 | 40191 | Número | 1 | R/W | Fijar la dirección de Modbus de sc100 |
| acometida/Direcciones | | | entero | | | |
| [Comm/Service | | | sin signo | | | |
| Port/Addresses] | | | 3 - | | | |
| Com/Puerto de | Sensor 1 | 40192 | Número | 1 | R/W | Fijar la dirección de Modbus de Sensor |
| acometida/Direcciones | | | entero | - | | 1 |
| IComm/Service | | | sin signo | | | |
| Port/Addresses] | | | onroighe | | | |
| Com/Puorto do | Soncor 2 | 40102 | Númoro | 1 | | Fijar la dirección de Medbus de Sensor |
| competido /Direcciones | 3611501 2 | 40195 | Numero | 1 | IN/ V V | |
| | | | entero | | | 2 |
| | | | sin signo | | | |
| Poll/Addresses | Managing buongo | 40104 | Número | 2 | DAA | Número de manacios huenos |
| Com/Puerto de | | 40194 | Numero | 2 | R/VV | Numero de mensajes buenos |
| acometida/Estadis. | [Good Messages] | | entero | | | |
| [Comm/Service Port/Stats] | | | sin signo | | | |
| Com/Puerto de | Mensajes malos | 40196 | Número | 2 | R/W | Número de mensajes fallídos |
| acometida/Estadis. | [Bad Messages] | | entero | | | |
| [Comm/Service Port/Stats] | | | sin signo | | | |
| Com/Puerto de | % de mensajes | 40198 | Flotante | 2 | R/W | % de mensajes buenos |
| acometida/Estadís. | buenos | | | | | |
| [Comm/Service Port/Stats] | [% Good Mesg] | | | | | |
| Com/Sensor/Estadís. | Mensaies buenos | 40200 | Número | 2 | R/W | Número de mensaies buenos |
| Sensor1 | [Good Messages] | | entero | | | , |
| [Comm/Sensor/Sensor1 | [ooou mooougoo] | | sin signo | | | |
| Stats] | | | enreigne | | | |
| Com/Sensor/Estadís | Mensaies malos | 40202 | Número | 2 | R/\// | Número de mensaies fallidos |
| Sonsor1 | [Rad Massages] | 70202 | Antero | 2 | 1.7.4.4 | numero de mensajes ialiluos |
| Comm/Sonsor/Sonsor1 | [Day Messayes] | | | | | |
| Commissensur Sensur 1 | | | SILL SIGNO | | | |
| | | 40004 | Flatenti | ~ | DAA | |
| Com/Sensor/Estadis. | % de mensajes | 40204 | Fiotante | 2 | K/W | % de mensajes duenos |
| | | | | | | |
| Lomm/Sensor/Sensor1 | [% Good Mesg] | | | | | |
| SIBIS | | | | | | |

| Nombre de grupo | Nombre de | Nro. de | Tipo de | Longi- | R/W | Descripción |
|-----------------------|-----------------------|----------|-----------|--------|-----|---|
| | eliquela | registro | ualos | luu | - | |
| Com/Sensor/Estadís. | Mensajes buenos | 40206 | Número | 2 | R/W | Número de mensajes buenos |
| Sensor2 | [Good Messages] | | entero | | | |
| [Comm/Sensor/ Sensor2 | | | sin signo | | | |
| Stats] | | | Ű | | | |
| Com/Sensor/Estadís. | Mensajes malos | 40208 | Número | 2 | R/W | Número de mensajes fallidos |
| Sensor2 | [Bad Messages] | | entero | | | |
| [Comm/Sensor/ Sensor2 | | | sin siano | | | |
| Stats] | | | 5 - | | | |
| Com/Sensor/Estadís. | % de mensajes | 40210 | Flotante | 2 | R/W | % de mensajes buenos |
| Sensor2 | buenos | | | | | |
| [Comm/Sensor/ Sensor2 | [% Good Mesg] | | | | | |
| Stats] | | | | | | |
| Calibración | Conteo 4 mA | 40212 | Número | 1 | R/W | Conteos de calibración para la salida 1 |
| [Calibration] | Salida1 | | entero | | | de 4 mA |
| | [Output1 4 mA count] | | sin signo | | | |
| Calibración | Conteo 20 mA | 40213 | Número | 1 | R/W | Conteos de calibración para la salida 1 |
| [Calibration] | Salida1 | | entero | | | de 20 mA |
| | [Output1 20 mA count] | | sin signo | | | |
| Calibración | Conteo 4 mA | 40214 | Número | 1 | R/W | Conteos de calibración para la salida 2 |
| [Calibration] | Salida2 | | entero | | | de 4 mA |
| | [Output2 4 mA count] | | sin signo | | | |
| Calibración | Conteo 20 mA | 40215 | Número | 1 | R/W | Conteos de calibración para la salida 2 |
| [Calibration] | Salida2 | | entero | | | de 20 mA |
| | [Output2 20 mA count] | | sin signo | | | |

Tabla 14 – Registros de Modbus del controlador (continuación)

| Nombre de grupo | Nombre de etiqueta | Nro. de registro | Tipo de datos | Longi- tud | R/W | Descripción |
|----------------------------------|---|------------------|-------------------------------|---------------|-----|---|
| Etiquetas | EtiqMedSensor [SensorMeasTag] | 40001 | Número entero | 1 | R | Etiqueta "Medida de sensor" |
| Mediciones | MedCond [CondMeas] | 40002 | Flotante | 2 | R | Medida de conductividad |
| Etiquetas | EtiqMedTemp | 40004 | Número | 1 | R | Etiqueta "Medida de temperatura" |
| Mediciones | MedGradCTemp | 40005 | Flotante | 2 | R | Medida de temperatura |
| | NombreSensor [SensorName] | 40007 | Cadena | 6 | R/W | Nombre del sensor |
| Etiquetas | CódFunc | 40013 | Número entero | 1 | R/W | Etiqueta "Código de función" |
| Etiquetas | EstadoSiguiente | 40014 | Número entero | 1 | R/W | Etiqueta "Estado siguiente" |
| Configuración | | 40015 | Número | 1 | R/W | Tipo de medida |
| Configuración [Configuration] | UnidadesTemp | 40016 | Número entero | 1 | R/W | Unidades de temperatura-C o F |
| Configuración [Configuration] | Filtro [Filter] | 40017 | Número entero | 1 | R/W | Filtro de sensor |
| Configuración [Configuration] | TipoElementoTemp [TempElementType] | 40018 | Número entero | 1 | R/W | Tipo de elemento de temperatura |
| Etiquetas [Tags] | EtiqValorTempUsuario | 40019 | Número entero | 1 | R | Etiqueta "Valor de temperatura de usuario" |
| Configuración [Configuration] | ValorGradCTempUsuario | 40020 | Flotante | 2 | R/W | Valor de temperatura de usuario |
| Configuración [Configuration] | FactorTemp [TempFactor] | 40022 | Flotante | 2 | R/W | Factor de temperatura |
| Calibración [Calibration] | ModoSalida [OutputMode] | 40024 | Número entero | 1 | R/W | Modo de salida |
| Calibración [Calibration] | SalirCal [CalLeave] | 40025 | Número entero | 1 | R/W | Modo "Salir de calibración" |
| Calibración [Calibration] | InterrumpCal [CalAbort] | 40026 | Número entero | 1 | R/W | Modo "Interrumpir calibración" |
| Diagnóstico [Diagnostics] | VersiónSoftware [SoftwareVersion] | 40027 | Cadena | 6 | R | Versión de software |
| Diagnóstico [Diagnostics] | NúmeroSerie [SerialNumber] | 40033 | Cadena | 6 | R | Número de serie |
| Calibración [Calibration] | CódigoCal [CalCode] | 40039 | Número entero | 1 | R | Código de calibración |
| Configuración [Configuration] | IntervaloRegSensor [SensorLogInterval] | 40040 | Número entero | 1 | R/W | Intervalo de registro de datos del sensor |
| Configuración [Configuration] | IntervaloRegTemp [TempLogInterval] | 40041 | Número entero | 1 | R/W | Intervalo de registro de datos de temperatura |
| Diagnóstico [Diagnostics] | FechaProd [ProdDate] | 40042 | Número entero sin signo | 2 | R/W | Fecha de producción |
| Diagnóstico [Diagnostics] | FechaÚltimaCal [LastCalDate] | 40044 | Número entero sin signo | 2 | R | Fecha de la última calibración |
| Diagnóstico [Diagnostics] | DíasSensor [SensorDays] | 40046 | Número entero | 1 | R | Días de funcionamiento del sensor |
| Configuración [Configuration] | RechazoFrecuencia | 40047 | Número entero | 1 | R/W | Rechazo de frecuencia |
| Diagnóstico [Diagnostics] | ControladorDispositivo [DeviceDriver] | 40048 | Cadena | 5 | R | Controlador de dispositivo |
| Configuración [Configuration] | DíasAvisoCal [CalWarningDays] | 40053 | Número entero | 1 | R/W | Días de aviso de calibración |

Tabla 15 – Registros de Modbus del sensor

| Nombre de grupo | Nombre de etiqueta | Nro. de registro | Tipo de datos | Longi- tud | R/W | Descripción |
|----------------------------------|---|---------------------|------------------|---------------|--------------|--|
| Configuración | DíasAvisoSensor | 40054 | Número entero | 1 | R/W | Días de aviso de sensor |
| Configuración | UnidadesCond | 40055 | Número | 1 | R/W | Unidades de conductividad |
| [Configuration] | [CondUnits] | | entero | • | | |
| Configuración | ValorCeldaCond | 40056 | Flotante | 2 | R/W | Valor de la celda de conductividad |
| [Configuration] | [CondCellValue] | | | | | |
| Calibración | TempRefCalSolucCond | 40058 | Flotante | 2 | R/W | Cal. de la solución de conductividad |
| [Calibration] | [CondSolnCalRefTemp] | | | | | Temperatura de referencia |
| Calibración [Calibration] | PndteTempCalSolucCond [CondSolnCalTempSlope] | 40060 | Flotante | 2 | R/W | Cal. de la solución de conductividad Pendiente de temperatura |
| Configuración [Configuration] | TempRefLineal [LinearRefTemp] | 40062 | Flotante | 2 | R/W | Compensación de temp. lineal Temperatura de referencia |
| Configuración | PndteTempLineal | 40064 | Flotante | 2 | R/W | Compensación de temp. lineal |
| [Configuration] | [LinearTempSlope] | | | | | Pendiente de temperatura |
| Diagnóstico | RecuentosOffset | 40066 | Flotante | 2 | R | Recuentos Adc de offset del sensor |
| [Diagnostics] | [OffsetCnts] | | - | - | _ | |
| Calibracion | ValorSolucCond | 40068 | Flotante | 2 | R | Valor de conductividad durante la cal. |
| Etiquotas | | 40070 | Númoro | 1 | D | de la solucion Etiqueta "Editar valor de calibración" |
| | [CalEditValueTag] | 40070 | entero | I | ĸ | |
| Calibración | EditCalValorCond | 40071 | Flotante | 2 | R/W | Editar valor de calibración |
| [Calibration] | [CalEditCondValue] | | | | - | |
| Configuración | TipoCompTempCond | 40073 | Número | 1 | R/W | Tipo de compensación de temperatura |
| [Configuration] | [CondTCType] | | entero | | | |
| Configuración | TipoCompConc | 40074 | Número | 1 | R/W | Tipo de compensación de |
| [Configuration] | [ConcCompType] | | entero | | | concentración |
| Configuración | TipoConcProgramada | 40075 | Número | 1 | R/W | Tipo de compensación de |
| | | 40070 | entero | | DAA | concentracion "Programada" |
| Configuration | TIPOFactor TUPO | 40076 | Numero | 1 | R/W | Tipo de factor de TDS |
| Configuración | [IDSI actor TDS | 40077 | Flotante | 2 | R/\// | Eactor de TDS |
| [Configuration] | [TDSFactor] | 40077 | Tiotante | 2 | 17/11 | |
| Configuración | UnidadesXTabla | 40079 | Número | 1 | R | Unidades X de la tabla |
| [Configuration] | [TblXUnits] | | entero | | | |
| Configuración | UnidadesYTabla | 40080 | Número | 1 | R | Unidades Y de la tabla |
| [Configuration] | [TblYUnits] | | entero | | | |
| Configuración | XMínTabla | 40081 | Flotante | 2 | R | Valor X mínimo de la tabla |
| | [[blXMin] | 40000 | F 1 () | | | |
| Configuration | XIVIAX I ADIA | 40083 | Flotante | 2 | R | valor X maximo de la tabla |
| Configuración | | 40085 | Flotante | 2 | R | Valor X mínimo de la tabla |
| [Configuration] | [TblYMin] | +0000 | Tiotante | 2 | IX. | |
| Configuración | YMáxTabla | 40087 | Flotante | 2 | R | Valor Y máximo de la tabla |
| [Configuration] | [TblYMax] | | | _ | | |
| Configuración | ValorXTabla | 40089 | Flotante | 2 | R/W | Valor X de la tabla |
| [Configuration] | [TblXValue] | | | | | |
| Configuración | ValorYTabla | 40091 | Flotante | 2 | R/W | Valor Y de la tabla |
| [Configuration] | [TblYValue] | 40000 | N1/ | | B 44/ | |
| Configuration | | 40093 | Numero | 1 | R/W | Punto de la tabla |
| | | 40004 | entero Número | 1 | D/M | Assién de adjején de la table |
| | | 40094 | entero | I | R/VV | |
| Configuración | ConfXPunto1Tabla | 40095 | Flotante | 2 | R/W | Valor X del Punto 1 de la tabla |
| [Configuration] | [CfgTblPtX1] | 10000 | 1 iotarito | _ | | |
| Configuración | ConfXPunto2Tabla | 40097 | Flotante | 2 | R/W | Valor X del Punto 2 de la tabla |
| [Configuration] | [CfgTblPtX2] | | | | | |
| Configuración | ConfXPunto3Tabla | 40099 | Flotante | 2 | R/W | Valor X del Punto 3 de la tabla |
| [Configuration] | [CfgTblPtX3] | | | | | |

| Tabla 15 – Registros de Modbus del sensor (| (continuación) | |
|---|----------------|--|
| Tabla 15 Registros de modeus del sensor | continuacion | |

| Nombro do | Nombro do otiguato | Nro do | Tine de | Longi | DAM | Deseringión |
|-----------------|----------------------|----------|----------------------|--------|-------------|-----------------------------------|
| Nombre de | Nombre de etiqueta | Nro. de | ripo de | Longi- | K/VV | Descripcion |
| grupo | Or a fVD wate 4Table | registro | Gatos | tua | DAA | Malan Malal Durata Anda Ia tabla |
| Configuration | | 400101 | Flotante | 2 | R/VV | valor X del Punto 4 de la tabla |
| | | 400400 | | | DAA | |
| Configuracion | ConfXPunto5 l abla | 400103 | Flotante | 2 | R/W | Valor X del Punto 5 de la tabla |
| | | | | - | - | |
| Configuración | ConfXPunto6Tabla | 400105 | Flotante | 2 | R/W | Valor X del Punto 6 de la tabla |
| [Configuration] | [Cfg1blPtX6] | | | | | |
| Configuración | ConfXPunto7Tabla | 400107 | Flotante | 2 | R/W | Valor X del Punto 7 de la tabla |
| [Configuration] | [CfgTblPtX7] | | | | | |
| Configuración | ConfXPunto8Tabla | 400109 | Flotante | 2 | R/W | Valor X del Punto 8 de la tabla |
| [Configuration] | [CfgTblPtX8] | | | | | |
| Configuración | ConfXPunto9Tabla | 400111 | Flotante | 2 | R/W | Valor X del Punto 9 de la tabla |
| [Configuration] | [CfgTblPtX9] | | | | | |
| Configuración | ConfXPunto10Tabla | 400113 | Flotante | 2 | R/W | Valor X del Punto 10 de la tabla |
| [Configuration] | [CfgTblPtX10] | | | | | |
| Configuración | ConfYPunto1Tabla | 400115 | Flotante | 2 | R/W | Valor Y del Punto 1 de la tabla |
| [Configuration] | [CfgTblPtY1] | | | | | |
| Configuración | ConfYPunto2Tabla | 400117 | Flotante | 2 | R/W | Valor Y del Punto 2 de la tabla |
| [Configuration] | [CfgTblPtY2] | | | | | |
| Configuración | ConfYPunto3Tabla | 400119 | Flotante | 2 | R/W | Valor Y del Punto 3 de la tabla |
| [Configuration] | [CfaTblPtY3] | | | | - | |
| Configuración | ConfYPunto4Tabla | 400121 | Flotante | 2 | R/W | Valor Y del Punto 4 de la tabla |
| [Configuration] | [CfaTblPtY4] | | | - | | |
| Configuración | ConfYPunto5Tabla | 400123 | Flotante | 2 | R/W | Valor Y del Punto 5 de la tabla |
| [Configuration] | [CfaTblPtY5] | | | - | | |
| Configuración | ConfYPunto6Tabla | 400125 | Flotante | 2 | R/W | Valor Y del Punto 6 de la tabla |
| [Configuration] | [CfgTh]PtY6] | 100120 | riotanto | ~ | | |
| Configuración | ConfYPunto7Tabla | 400127 | Flotante | 2 | R/W | Valor Y del Punto 7 de la tabla |
| [Configuration] | ICfaThIPtY71 | 100127 | riotanto | 2 | 10,11 | |
| Configuración | ConfYPunto8Tabla | 400129 | Flotante | 2 | R/\// | Valor V del Punto 8 de la tabla |
| [Configuration] | | 400123 | Tiotante | 2 | 1.7, 4, 4 | |
| Configuración | ConfVPunto9Tabla | 400131 | Flotante | 2 | R/\// | Valor V del Punto 9 de la tabla |
| [Configuration] | [CfaThIPtV0] | 400101 | Tiotante | 2 | 10/00 | |
| Configuración | ConfVPunto10Tabla | 400133 | Flotante | 2 | | Valor V del Punto 10 de la tabla |
| [Configuration] | | 400133 | Tiotante | 2 | 1.7.4.4 | |
| Diagnóstico | RecADCSensor | 400135 | Número | 2 | P | Recuentos Ada del sensor |
| [Diagnostics] | [SonsorADCCnts] | 400133 | entero | 2 | IX. | Recuentos Adc del sensor |
| Diagnostica | | 400127 | Númoro | 2 | D | Requestas Ada da tamparatura |
| [Diagnostics] | | 400137 | Numero | 2 | ĸ | Recuentos Auc de temperatura |
| | | 400420 | entero Nuíres ene | 4 | D | Denne del ecocer |
| Diagnostico | | 400139 | | 1 | ĸ | Rango del sensor |
| | | 4004.40 | | 0 | | Drefiler terme ereture de veveris |
| | | 400140 | riotante | 2 | K/W | Prenjar temperatura de usuario |
| | | 400112 | | | | |
| Diagnostico | | 400142 | Flotante | 2 | к | valor de temperatura minima de |
| | | 400.1.1. | | | | usuario |
| Diagnóstico | EditlempMax | 400144 | Flotante | 2 | К | Valor de temperatura máxima de |
| [Diagnostics] | [EditTempMax] | | | | | usuario |

Tabla 15 – Registros de Modbus del sensor (continuación)