



# Controlador N480D

## CONTROLADOR UNIVERSAL – MANUAL DE INSTRUÇÕES – V5.0x H

### ALERTAS DE SEGURANÇA

Os símbolos abaixo são usados no equipamento e ao longo deste manual para chamar a atenção do usuário para informações importantes relacionadas à segurança e ao uso do equipamento.

<b>CUIDADO:</b> Leia o manual completamente antes de instalar e operar o equipamento.	<b>CUIDADO OU PERIGO:</b> Risco de choque elétrico

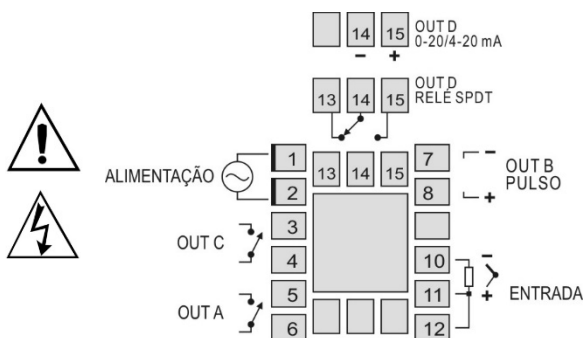
Todas as recomendações de segurança que aparecem neste manual devem ser observadas para garantir a segurança pessoal e prevenir danos ao instrumento ou ao sistema. Se o instrumento for utilizado de maneira distinta à especificada neste manual, as proteções de segurança do equipamento podem não ser eficazes.

### INSTALAÇÃO

O controlador deve ser instalado em painel com abertura quadrada e com as dimensões especificadas. Para fixação ao painel, devem-se remover as presilhas de fixação do controlador, introduzir o controlador na abertura do painel pelo seu lado frontal e recolocar as presilhas no corpo do controlador pelo lado posterior do painel. Feito isso, é necessário pressionar firmemente as presilhas, de forma a fixar o controlador ao painel.

A parte interna do controlador pode ser removida de sua caixa pelo frontal do painel, sem a necessidade de remover a caixa ou as presilhas ou de desfazer as conexões. Para extrair o controlador de sua caixa, basta segurá-lo pelo frontal e puxá-lo.

A **Fig. 1** apresenta a localização de todas as conexões elétricas do controlador:



**Fig. 1** - Ligações elétricas do controlador

Termopares devem ser ligados entre os pinos 10 e 11. O positivo do cabo de extensão deve ser conectado ao terminal de número 11.

Sensores tipo Pt100 devem ser ligados em 3 fios nos terminais 10, 11 e 12. Para Pt100 a 2 fios, os terminais 11 e 12 devem ser interligados. Para a adequada compensação do comprimento do cabo, os condutores deste cabo devem ter a mesma secção (bitola).

### RECURSOS

#### ENTRADA

A **Tabela 1** apresenta os tipos de sensores de temperatura aceitos pelo controlador e o respectivo código utilizado na configuração do controlador:

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

**Tabela 1** - Tipos de sensores aceitos pelo controlador

#### SAÍDAS DE CONTROLE E ALARME (OUTA, OUTB, OUTC E OUTD)

O controlador pode apresentar 2, 3 ou 4 saídas, que podem ser configuradas como saídas de **controle** ou saídas de **alarme**. Estas saídas são identificadas no painel traseiro do controlador como OUTA, OUTB, OUTC e OUTD.

O tipo de saída (controle ou alarme) é definido na configuração do controlador. A configuração das saídas é individual e definida nos parâmetros **outA**, **outb**, **outC**, e **outd**, respectivamente.

Saída de controle é a saída destinada ao controle da temperatura do processo. É possível configurar diferentes saídas como saída de controle, porém, quando a saída **OUTD** é configurada como **Saída de Controle Analógica**, as outras saídas de controle são desabilitadas.

A saída de controle é **sempre desligada** quando é mostrada a mensagem **Erro** no visor do controlador, o que sinaliza falha no processo, defeito no sensor ou erro de conexão.

Saídas de alarme são utilizadas para a sinalização e/ou segurança do processo. Para as saídas definidas como saída de alarme também é necessário definir a função de alarme (ver item **Descrição das Funções de Alarme** deste manual).

#### INTERFACE USB

A interface USB é utilizada para a CONFIGURAÇÃO, MONITORAMENTO ou ATUALIZAÇÃO DE FIRMWARE do controlador. Para tal, deve-se utilizar o software **QuickTune**, que oferece recursos para criar, visualizar, salvar e abrir configurações a partir do equipamento ou de arquivos em seu computador. O recurso de salvar e abrir configurações em arquivos permite transferir configurações entre equipamentos e realizar cópias de segurança.

Para modelos específicos, o **QuickTune** permite atualizar o firmware (software interno) do controlador através da interface USB.

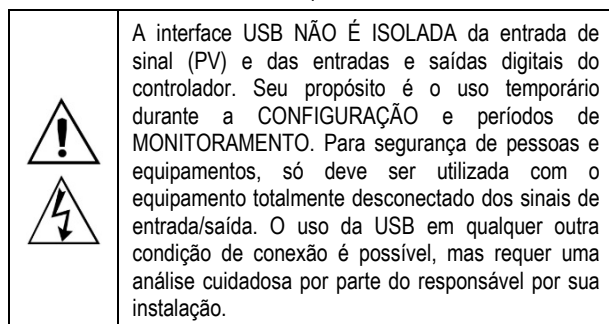
Para realizar o MONITORAMENTO, pode-se utilizar qualquer software de supervisão (SCADA) ou de laboratório que ofereça suporte à comunicação MODBUS RTU sobre uma porta de comunicação serial. Quando conectado à USB de um computador, o controlador é reconhecido como uma porta serial convencional (COM x).

Deve-se utilizar o software **QuickTune** ou consultar o GERENCIADOR DE DISPOSITIVOS no PAINEL DE CONTROLE do Windows para identificar a porta COM designada ao controlador.

É necessário consultar o mapeamento da memória MODBUS no manual de comunicação do controlador e a documentação de seu software de supervisão para realizar o MONITORAMENTO.

É necessário seguir o procedimento abaixo para utilizar a comunicação USB do equipamento:

1. Baixar o software **QuickTune**, gratuito, em nosso site e realizar a instalação no computador a ser utilizado. Junto do software escolhido serão também instalados os drivers USB necessários à operação da comunicação.
2. Conectar o cabo USB entre o equipamento e o computador. O controlador não precisa estar alimentado. A USB fornecerá energia suficiente para a operação da comunicação (outras funções do equipamento podem não operar).
3. Executar o software **QuickTune**, configurar a comunicação e iniciar o reconhecimento do dispositivo.



## CONFIGURAÇÃO E OPERAÇÃO

O controlador precisa ser configurado antes de ser utilizado. O usuário deve definir uma condição para cada parâmetro apresentado como, por exemplo, o tipo de sensor de temperatura adotado (**TYPE**), a temperatura de processo desejada (**SP**), os valores de temperatura para a atuação dos alarmes (**R1SP** e **R2SP**), etc.

A configuração pode ser realizada diretamente no controlador ou por meio da interface USB uma vez que o software **QuickTune** tenha sido instalado no computador a ser utilizado. No momento em que o dispositivo for conectado à USB, será reconhecido como uma porta de comunicação serial (COM) operando com protocolo Modbus RTU.

Através da interface USB, mesmo desconectado da alimentação, a configuração realizada em um equipamento pode ser salva em arquivo e repetida em outros equipamentos que requeiram a mesma configuração.

## ORGANIZAÇÃO DOS PARÂMETROS

Os parâmetros do controlador estão organizados em cinco ciclos (grupos de parâmetros):

- Ciclo de Operação
- Ciclo de Sintonia
  - Ciclo de Programa
  - Ciclo de Entrada
  - Ciclo de Calibração

Ao ligar, o controlador apresenta a primeira tela do Ciclo de Operação. Esta tela mostra o valor de temperatura medido (PV) no display vermelho (superior) e o valor de **Set Point** do processo (temperatura desejada para o processo) no display verde (inferior). Durante a operação, o controlador permanece mostrando esta tela. Para acesso às outras telas deste ciclo, basta pressionar a tecla **P**.

Os demais Ciclos serão acessados quando forem necessárias alterações na configuração do controlador. Para acessar estes ciclos, basta **manter pressionada** a tecla **P** por aproximadamente três segundos. Após este tempo, o controlador mostra o primeiro parâmetro do próximo ciclo (Ciclo de Sintonia). Mantendo a tecla pressionada por mais três segundos, o ciclo seguinte (Ciclo de Entrada) é também acessado.

No ciclo desejado, libere a tecla **P**. Pressionando novamente a tecla **P**, obtêm-se acesso aos demais parâmetros desse ciclo. A tecla **◀** permite voltar parâmetros dentro do ciclo.

O display superior apresenta o parâmetro e o display inferior mostra o valor deste parâmetro. As teclas **▲** e **▼** permitem alterar o valor do parâmetro mostrado.

Depois de acessado o último parâmetro deste ciclo, o controlador retorna ao ciclo de Operação, indicando a temperatura do processo e SP. Com o teclado inativo por mais de 20 segundos, o controlador também retorna ao ciclo de Operação.

O valor do parâmetro alterado é salvo em memória permanente e utilizado pelo controlador quando se passa ao parâmetro seguinte ou se nenhuma tecla for pressionada em 20 segundos.

## PROTEÇÃO DA CONFIGURAÇÃO

O controlador permite a proteção da configuração elaborada pelo usuário, impedindo alterações indevidas. No ciclo de Calibração, o parâmetro **Proteção (Prot)** determina o nível de proteção a ser adotado, limitando o acesso aos ciclos, conforme tabela abaixo:

NÍVEL DE PROTEÇÃO	CICLOS PROTEGIDOS
1	Apenas o ciclo de Calibração é protegido.
2	Ciclos de Entrada e Calibração.
3	Ciclos de Programa, Entrada e Calibração.
4	Ciclos de Sintonia, Programa, Entrada e Calibração.
5	Ciclos de Operação (exceto SP), Sintonia, Programa, Entrada e Calibração.
6	Todos os ciclos são protegidos.

Tabela 2 – Níveis de Proteção da Configuração

## Senha de Acesso

Os ciclos protegidos, quando acessados, solicitam ao usuário a **Senha de Acesso** que, se inserida corretamente, permite que sejam realizadas alterações na configuração dos parâmetros destes ciclos.

A senha de acesso é inserida no parâmetro **PASS**, mostrado como primeiro parâmetro do primeiro ciclo protegido.

Sem a senha de proteção, os parâmetros dos ciclos protegidos podem ser apenas visualizados.

A senha de acesso é definida no parâmetro **Password Change (PASSC)**, presente no ciclo de Calibração.

Os controladores novos saem de fábrica com a senha de acesso definida como **1111**.

## Proteção da senha de acesso

O controlador prevê um sistema de segurança que ajuda a prevenir a entrada de inúmeras senhas na tentativa de acertar a senha correta. Uma vez identificada a entrada de 5 senhas inválidas seguidas, o controlador deixa de aceitar senhas durante 10 minutos.

## Senha Mestra

No eventual esquecimento da senha de acesso, é possível utilizar o recurso da Senha Mestra. Quando inserida, esta senha permite acessar o parâmetro **Password Change (PASSC)** e definir uma nova senha de acesso para o controlador.

A senha mestra é composta pelos três últimos dígitos do número de série do controlador **somados** ao número 9000.

A senha mestra de um equipamento com número de série 07154321, por exemplo, é **9 3 2 1**.

## CICLO DE OPERAÇÃO

<b>INDICAÇÃO DE TEMPERATURA</b> Set Point de Controle	<b>INDICAÇÃO DE TEMPERATURA (PV) e SETPOINT DE CONTROLE.</b> Ao ser ligado, o controlador indica o valor de temperatura do processo no display superior. O valor de SP, que é o valor de temperatura desejado para o processo, é mostrado no display inferior.
<b>rRtE</b> Rate	<b>Taxa de subida de temperatura.</b> Permite definir a característica de subida ou de descida da temperatura do processo, do valor atual até o valor programado em SP. Taxa definida em <b>Graus por minuto</b> . Ajustável de 0.0 a 100.0 °C por minuto. Função disponível quando selecionada a opção <b>Rate</b> no parâmetro <b>Pr.tY</b> do ciclo de Entrada.
<b>t SP</b>	<b>Tempo de Patamar.</b> Intervalo de tempo, em <b>minutos</b> , em que o processo deve permanecer na temperatura definida SP. Ajustável de 0 a 9999. Função disponível quando selecionada a opção <b>Rate</b> no parâmetro <b>Pr.tY</b> do ciclo de Entrada.
<b>E Pr</b> Enable Program	<b>Execução de Programa.</b> Determina a execução do programa de rampas e patamares. <b>YES</b> Executa programa; <b>no</b> Não executa programa. Com saídas habilitadas ( <b>run= YES</b> ), o programa selecionado entra em execução imediatamente. Função disponível quando selecionada a opção <b>Pr</b> no parâmetro <b>Pr.tY</b> do ciclo de Entrada.
<b>run</b> Run	Tela que habilita ou desabilita a atuação do controlador sobre o processo. Atua como uma chave, ligando ou desligando o controlador. <b>YES</b> Saídas habilitadas; <b>no</b> Saídas não habilitadas.

## CICLO DE SINTONIA

<b>Rtun</b> Auto tune	<b>AUTO-TUNE.</b> Habilita a sintonia automática dos parâmetros PID ( <b>Pb</b> , <b>Ir</b> , <b>dE</b> ). Consultar o capítulo <b>Auto-sintonia dos Parâmetros PID</b> neste manual para mais detalhes. <b>YES</b> Executar a sintonia; <b>no</b> Sintonia automática desligada.
<b>Pb</b> Proportional band	<b>BANDA PROPORCIONAL.</b> Valor do termo Proporcional do controle PID em percentual da faixa máxima do tipo de entrada. Quando ajustado zero ( <b>0</b> ), o controle é <b>ON/OFF</b> . Ajustável entre 0.0 e 500.0.
<b>Ir</b> integral rate	<b>TAXA INTEGRAL.</b> Valor do termo integral do controle PID, em repetições por minuto. Não utilizado pelo controlador se selecionado controle ON/OFF ( <b>Pb=0</b> ). Ajustável entre 0.00 e 55.20.
<b>dE</b> derivative time	<b>TEMPO DERIVATIVO.</b> Valor do termo derivativo do controle PID, em segundos. Não utilizado pelo controlador se selecionado controle ON/OFF ( <b>Pb=0</b> ). De 0 a 250.
<b>tE</b> Cycle time	<b>TEMPO DE CICLO PWM.</b> Valor em segundos do período da saída PWM. Não utilizado pelo controlador se selecionado controle ON/OFF ( <b>Pb=0</b> ). De 0.5 a 99.99.
<b>HYS t</b> HYSteresis	<b>HISTERESE DE CONTROLE.</b> Histerese para controle ON/OFF (programado em unidade de temperatura). Este parâmetro só é utilizado pelo controlador se selecionado controle ON/OFF ( <b>Pb=0</b> ).
<b>R 1SP</b> <b>R2SP</b> Alarm SP	<b>SETPOINT DE ALARME 1 E 2.</b> Valor de temperatura para atuação dos alarmes 1 e 2.

## CICLO DE PROGRAMA

<b>Ptol</b> Program Tolerance	Erro máximo admitido entre a PV e SP durante a execução do programa. Se excedido, o programa é suspenso (interrompe a contagem de tempo) até o erro ficar dentro desta tolerância. O valor 0 (zero) desabilita a função.
<b>PSP0</b> <b>PSP9</b> Program SP	SP's de Programa, 0 a 9. Conjunto de 10 valores de SP que definem os diversos segmentos do programa de rampas e patamares.
<b>Pt 1</b> <b>Pt 9</b> Program Time	Intervalos de tempo dos segmentos do programa. Define o tempo de duração, em <b>minutos</b> , de cada um dos 9 segmentos de programa. Configurável entre 0 e 9999 minutos.
<b>PE 1</b> <b>PE 9</b> Program event	Alarme de segmento de programa (Alarme de Evento). Parâmetros que definem o alarme devem ser acionados durante a execução de um determinado segmento do programa: <b>oFF</b> Não acionar alarme nesse segmento. <b>R 1</b> Acionar alarme 1 quando o programa atingir esse segmento. <b>R 2</b> Acionar alarme 2 quando o programa atingir esse segmento. <b>R 1R 2</b> Acionar alarmes 1 e 2 quando o programa atingir esse segmento. Os alarmes adotados devem ser configurados com a função Alarme de Evento " <b>r 5</b> ".
<b>rPtP</b> Repeat Program	Determina o número de vezes que o programa deve ser REPETIDO, além da execução inicial. Configurável entre <b>0</b> e <b>9999</b> vezes. Após a última execução, todas as saídas do controlador são desligadas (RUN=OFF).

## CICLO DE ENTRADA

<b>tYPE</b> TYPE	<b>TIPO DE ENTRADA.</b> Seleção do tipo de sensor de temperatura a ser utilizado. Consultar <b>Tabela 1</b> . <b>Este deve ser o primeiro parâmetro a ser configurado.</b>
<b>dPPo</b> Decimal Point	Ponto decimal. Determina a apresentação do ponto decimal.
<b>unit</b> unit	<b>UNIDADE DE TEMPERATURA.</b> Seleciona a indicação em graus Celsius ou Fahrenheit. <b>C</b> Graus Celsius (°C); <b>F</b> Graus Fahrenheit (°F).
<b>ACtion</b>	<b>AÇÃO DE CONTROLE:</b> <b>rE</b> Ação <b>reversa</b> . Em geral usada em aquecimento. <b>d Ir</b> Ação <b>direta</b> . Em geral usada em refrigeração.
<b>outA</b> <b>outb</b> <b>outC</b> <b>outd</b>	<b>Função das saídas OUTA, OUTB, OUTC e OUTD:</b> <b>oFF</b> Saída não utilizada; <b>CtrL</b> Saída definida como saída de controle; <b>R 1</b> Saída definida como saída de alarme 1; <b>R 2</b> Saída definida como saída de alarme 2; <b>C.020</b> Saída definida como saída de controle 0-20 mA (apenas para OUTD); <b>C.420</b> Saída definida como saída de controle 4-20 mA (apenas para OUTD).
<b>SP L</b> SP Low Limit	<b>LIMITE INFERIOR DE SETPOINT.</b> Seleciona o valor <b>mínimo</b> de ajuste para parâmetros relativos à SP ( <b>SP, R 1SP, R2SP</b> ).
<b>SP H</b> SP High Limit	<b>LIMITE SUPERIOR DE SETPOINT.</b> Seleciona o valor <b>máximo</b> de ajuste para parâmetros relativos à SP ( <b>SP, R 1SP, R2SP</b> ).

<b>oFFS</b> OFF Set	<b>OFFSET PARA A PV.</b> Parâmetro que permite acrescentar um valor a PV para gerar um deslocamento de indicação.
<b>R IFU</b> <b>R2FU</b> Alarm Function	<b>FUNÇÃO DOS ALARMES 1 E 2.</b> Ver na Tabela 4 a descrição das funções e o código a ser programado nestas telas.
<b>R IHY</b> <b>R2HY</b> Alarm HYsteresis	<b>HISTERESE DOS ALARMES 1 E 2.</b> Define a diferença entre o valor medido em que o alarme é acionado e o valor onde é desacionado.
<b>R IBL</b> <b>R2BL</b> Alarm Blocking	Bloqueio inicial de alarmes: <b>YES</b> Habilita o bloqueio inicial; <b>no</b> Não habilita o bloqueio inicial.
<b>Pr.tY</b> Program Type	Tipo de programa a ser adotado pelo controlador: <b>nonE</b> Não adota tipo de programa algum; <b>rRtE</b> Adota função rampa ao patamar; <b>ProG</b> Adota o programa de Rampas e Patamares completo.

**CICLO DE CALIBRAÇÃO**

Todos os tipos de entrada e saída são calibrados na fábrica. Se necessária, a calibração deve ser realizada por um profissional especializado.

Se este ciclo for acessado acidentalmente, deve-se passar por todos os parâmetros, sem realizar alterações em seus valores.

<b>PRSS</b>	<b>Password.</b> Entrada da senha de acesso. Este parâmetro é apresentado antes dos ciclos protegidos. Ver tópico <b>Proteção da Configuração</b> .
<b>InLC</b>	<b>Input low calibration.</b> Declaração do sinal de calibração de início da faixa aplicado na entrada analógica.
<b>InHC</b>	<b>Input high calibration.</b> Declaração do sinal de calibração de fim da faixa aplicado na entrada analógica.
<b>OutLC</b>	<b>Output low calibration.</b> Declaração do valor presente na saída analógica.
<b>OutHC</b>	<b>Output high calibration.</b> Declaração do valor presente na saída analógica.
<b>rStr</b>	<b>Restore.</b> Resgata as calibrações de fábrica de entrada, saída analógica e SP remoto, eliminando toda e qualquer alteração realizada pelo usuário.
<b>[J]</b>	<b>Cold Junction.</b> Ajuste da temperatura de junta fria do controlador.
<b>PRSC</b>	<b>Password.</b> Permite definir uma nova senha de acesso. Valor zero (0) não altera a senha presente.
<b>Prot</b>	<b>Proteção da configuração:</b> <ol style="list-style-type: none"> <li>1 Apenas o ciclo de Calibração é protegido;</li> <li>2 Ciclos de Calibração e Entrada Protegidos;</li> <li>3 Ciclos de Calibração, Entrada e Programa;</li> <li>4 Ciclos de Calibração, Entrada, Programa e Sintonia;</li> <li>5 Ciclos de Calibração, Entrada, Programa, Sintonia e Operação (exceto SP);</li> <li>6 Ciclos de Calibração, Entrada, Programa, Sintonia e Operação (incluindo SP).</li> </ol>

**TIPO DE PROGRAMA**

Estão disponíveis duas formas de execução de programas no controlador. O parâmetro **Program Type (Pr.tY)** permite optar entre **Rampa ao Patamar (rRtE)** e um programa completo de **Rampas e Patamares (Pr)**. O usuário pode também optar por não executar nenhum tipo de programa (**nonE**).

O controlador apresenta os parâmetros de configuração de acordo com a seleção feita pelo usuário.

**FUNÇÃO RAMPA AO PATAMAR**

Disponível quando selecionada a opção **rRtE** no parâmetro **Pr.tY**.

Nessa opção, limitando a potência entregue ao processo, o controlador atua de modo a permitir que a temperatura varie gradualmente de um valor inicial até um valor final especificado, determinando um comportamento tipo Rampa. O valor inicial da Rampa será sempre a temperatura no início do processo (PV). O valor final será o valor definido em **SP**.

O usuário determina a velocidade de subida (ou descida) da Rampa no parâmetro **rRtE**, que define uma taxa de variação da temperatura em **graus por minuto**.

Com o valor de **0.0** no parâmetro **rRtE**, a Rampa é desconsiderada e o controlador passa a operar sem limitação alguma na potência entregue ao processo.

Quando o valor de **SP** é atingido, o controlador passa a controlar o processo no valor de **SP** (patamar) por um intervalo de tempo definido ou indefinidamente.

O parâmetro **t SP**, ajustável entre 0 e 9999 minutos, determina a duração desse patamar. Ao final do patamar, o controle é desabilitado (**run= no**) e **todas** as saídas são desligadas.

Com valor **0** em **t SP**, o patamar segue indefinidamente, sem limite de tempo.

Um alarme pode ser associado ao final do patamar. A função de alarme **End.t** determina que um alarme seja acionado ao fim do patamar. Válido apenas com **t SP ≠ 0**.

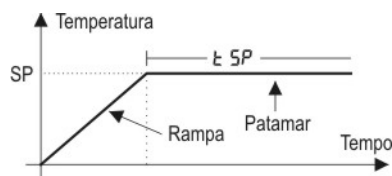


Fig. 2 - Função Rampa ao Patamar

No retorno de um corte de energia elétrica, o controlador reinicia automaticamente a execução da função Rampa ao Patamar. Se o valor de PV for menor que o valor de SP, a Rampa reinicia neste ponto até atingir SP. Se a temperatura for igual a SP, reinicia a execução do Patamar.

**PROGRAMA DE RAMPAS E PATAMARES COMPLETO**

Disponível quando selecionada a opção **ProG** no parâmetro **Pr.tY**.

O controlador permite a elaboração de um programa de rampas e patamares de temperatura. Esse programa é criado a partir da definição de valores de SP e intervalos de tempo, definindo até nove (9) **segmentos de programa**.

A figura abaixo mostra um modelo de programa com 9 segmentos:

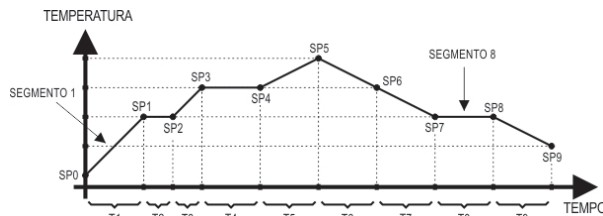


Fig. 3 - Exemplo de um programa de rampas e patamares

O programa criado fica armazenado permanentemente na memória do controlador. Pode ser modificado livremente, executado sempre que necessário e repetido quantas vezes forem necessárias.

Para a execução de um programa:

- 1 - Desligar as saídas (**run= no**);
- 2 - Habilitar a execução do parâmetro **EP.r= YES**;
- 3 - Disparar o início, ligando as saídas: (**run= YES**).

Uma vez iniciada a execução de um programa, o controlador passa a gerar automaticamente os valores de SP definidos para cada segmento do programa. O ajuste de SP na tela de indicação fica bloqueado.

### FUNÇÃO TOLERÂNCIA DE PROGRAMA - $P_{tol}$

A função tolerância de programa  $P_{tol}$  define o limite de erro máximo entre os valores de PV e SP durante a execução do programa. Se este limite é excedido, a contagem de tempo do segmento (Pt1...Pt9) é interrompida até que o erro fique dentro da tolerância estabelecida.

Com um valor  $>0$ , o usuário indica em seu programa que deve ser dada prioridade à PV em relação aos valores de tempo determinados.

Se programado zero na tolerância ( $P_{tol}=0$ ), o controlador executa o programa definido, sem considerar eventuais erros entre PV e SP. Assim, o usuário define que a prioridade seja dada ao tempo de execução do programa.

### PROGRAMAS COM POUCOS SEGMENTOS

Para a execução de um programa com menor número de segmentos, basta programar 0 (zero) para o intervalo de tempo do segmento que sucede o último segmento do programa desejado ( $P_{t\ x}=0$ ).

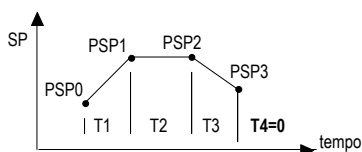


Fig. 4 - Exemplo de programa com apenas 3 segmentos

### REPETIÇÕES SUCESSIVAS DE UM PROGRAMA

O programa elaborado pode ser repetido por diversas vezes, sempre reiniciando imediatamente ao final de cada execução.

No ciclo de Programas, o parâmetro  $rP_{LP}$  (rePeat Program) configura o número de vezes que o programa deve ser REPETIDO. Determina o número de execuções além da execução inicial.

Com zero (0), o programa é executado uma única vez. Não será repetido.

**Importante:** Após a última execução do programa, todas as saídas do controlador são desligadas e o parâmetro **RUN** passa para a condição **OFF**.

### AUTO-SINTONIA DOS PARÂMETROS PID

Durante a sintonia automática, o processo é controlado em modo ON/OFF no *setpoint* (SP) programado e a função Rampa ao Patamar é desabilitada. Em alguns processos, a auto-sintonia pode levar muitos minutos para ser concluída. O procedimento recomendado para execução é o seguinte:

- Programar SP para um valor próximo ao ponto em que operará o processo após sintonizado.
- Habilitar a sintonia automática na tela **Rtun**, selecionando **YES**.
- Programar o valor **YES** no parâmetro **run**.

Durante a sintonia automática, o sinalizador **TUNE** permanece acesso no frontal do controlador.

Durante a execução da sintonia automática, grandes oscilações podem ser induzidas no processo ao redor do *setpoint*. Verificar se o processo suporta essas oscilações.

Se a sintonia automática não resultar em controle satisfatório, a **Tabela 3** apresenta orientação em como corrigir o comportamento do processo:

PARÂMETRO	PROBLEMA VERIFICADO	SOLUÇÃO
Banda Proporcional	Resposta lenta	Diminuir
	Grande oscilação	Aumentar
Taxa de Integração	Resposta lenta	Aumentar
	Grande oscilação	Diminuir
Tempo Derivativo	Resposta lenta ou instabilidade	Diminuir
	Grande oscilação	Aumentar

Tabela 3 - Orientação para ajuste manual dos parâmetros PID

### DESCRIÇÃO DAS FUNÇÕES DE ALARME

Os alarmes de mínimo e máximo são utilizados para sinalizar valores extremos da temperatura. Esses valores extremos são definidos nas telas **RISP** e **R2SP**.

Os alarmes diferenciais são utilizados para sinalizar desvios entre a temperatura e o *setpoint* de controle (SP). Os valores definidos pelo usuário nas telas **RISP** e **R2SP** representam os valores desses desvios.

O bloqueio inicial impede o acionamento dos alarmes quando o controlador for ligado até que a temperatura atinja pela primeira vez o valor de SP.

O alarme de erro no sensor permite a sinalização de falhas no sensor.

A função **Fim de Patamar (Endt)** determina que um alarme seja acionado ao fim do patamar.

Com alarme de **Evento**, um alarme é acionado durante a execução de um determinado segmento do programa.

A **Tabela 4** ilustra a operação de cada função de alarme, utilizando o alarme 1 como exemplo, e apresenta o seu código de identificação nas telas **RIFu** e **R2Fu**:

TELA	TIPO	ATUAÇÃO
<b>aFF</b>	Inoperante	A saída não é utilizada como alarme.
<b>Lo</b>	Valor mínimo (Low)	
<b>Hi</b>	Valor máximo (High)	
<b>dIF</b>	Diferencial (diFerential)	
<b>dIFL</b>	Mínimo Diferencial (diFerential Low)	
<b>dIFH</b>	Máximo Diferencial (diFerential High)	
<b>iErr</b>	Sensor aberto (input Error)	Acionado quando o sinal de entrada da PV é interrompido. Fica fora dos limites de faixa ou Pt100 em curto.
<b>Endt</b>	Fim de Patamar	Aciona ao final do tempo de patamar. Uma vez que o alarme seja acionado, o acionamento de qualquer tecla o desativará.
<b>rS</b>	Evento (ramp and Soak)	Acionado em um segmento específico de programa.

Tabela 4 – Funções de alarme

Onde SPAn se refere aos *Setpoints* de Alarme **SPR1**, **SPR2**.

### PROBLEMAS COM O CONTROLADOR


Erros de ligação e configuração inadequada representam a maioria dos problemas apresentados na utilização do controlador. Uma revisão final pode evitar perda de tempo e prejuízos. O controlador apresenta algumas mensagens que tem o objetivo de auxiliar o usuário na identificação de problemas.

: Sensor medindo temperatura abaixo da mínima especificada.

: Sensor medindo temperatura acima da máxima especificada.

**Erro:** Falha no controlador ou erro no sensor. Exemplos: Termopar aberto, Pt100 aberto, em curto-circuito ou mal ligado.  
Persistindo a mensagem **Erro** após uma análise da instalação, entrar em contato com o fabricante, informando o número de série do equipamento.

## OBTENÇÃO DA VERSÃO E DO NÚMERO DE SÉRIE DO CONTROLADOR

Quando liga, o controlador mostra em seus displays sua **versão** (revisão) durante três segundos. Para obter o **número de série**, basta ligar o controlador tendo a tecla  pressionada.

Estas informações são necessárias nas eventuais consultas ao fabricante do controlador.

## ESPECIFICAÇÕES

**DIMENSÕES:** ..... 48 x 48 x 110 mm (1/16 DIN)

..... Peso aproximado: 150 g

**RECORTE NO PAINEL:** ..... 45,5 x 45,5 mm (+0,5 -0,0 mm)

**ALIMENTAÇÃO:** ..... 100 a 240 Vca/cc ( $\pm 10\%$ ), 50/60 Hz

Opcional 24 V: ..... 12 a 24 Vcc / 24 Vca (-10 % / +20 %)

Consumo máximo: ..... 6 VA

### CONDIÇÕES AMBIENTAIS:

Temperatura de Operação: ..... 5 a 50 °C

Umidade Relativa: ..... 80 % máx. até 30 °C

Para temperaturas maiores que 30 °C, diminuir 3 % por °C

Uso interno; Categoria de instalação II, Grau de poluição 2;  
altitude < 2000 m

**ENTRADA** ..... Termopares, Pt100 (conforme **Tabela 1**)

**Resolução Interna:** ..... 32767 níveis (15 bits)

**Resolução do Display:** ..... 12000 níveis (de -1999 até 9999)

**Taxa de Leitura da Entrada:** ..... Até 55 por segundo

**Precisão:** ..... Termopares **J, K, T, E:** 0,25 % do *span*  $\pm 1$  °C

..... Termopares **N, R, S, B:** 0,25 % do *span*  $\pm 3$  °C

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

**Impedância de Entrada:** ..... Pt100 e termopares: >10 M $\Omega$

**Medição do Pt100:** ..... Tipo 3 fios, ( $\alpha=0,00385$ )

Com compensação de comprimento do cabo, corrente de excitação de 0,170 mA.

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

### SAÍDAS

OUTa / OUTC ..... Relé SPST-NA: 1,5 A / 240 Vca

..... Uso geral, carga resistiva; 100 k ciclos

OUTB ..... Pulso de tensão para SSR, 12 V máx. / 20 mA

OUTD (RPR/RRR) ..... Relé SPDT: 3 A / 250 Vca, uso geral

OUTD (RAR) ..... 0-20 mA ou 4-20 mA

..... 550  $\Omega$  máx. 31000 níveis, Isolada

### COMPATIBILIDADE ELETROMAGNÉTICA:

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

**SEGURANÇA:** ..... EN61010-1:1993 e EN61010-1/A2:1995

**INTERFACE USB:** 2.0, classe CDC (porta serial virtual), protocolo MODBUS RTU.

**PAINEL FRONTAL:** ..... IP65, policarbonato UL94 V-2

**INICIA OPERAÇÃO:** ..... Após 3 segundos de ligado.

**CERTIFICAÇÕES:** ..... CE / UL (FILE: E300526)

## IDENTIFICAÇÃO DO MODELO

A etiqueta fixada ao controlador apresenta a identificação do modelo, conforme descrição abaixo.

**N480D - A - B**

**Onde A =**

**RP:** OUTA: Relé; OUTB: Pulso

**RPR:** OUTA: Relé; OUTB: Pulso; OUTD: Relé

**RAR:** OUTA: Relé; OUTB: Pulso; OUTC: Relé; OUTD: mA

**RRR:** OUTA: Relé; OUTB: Pulso; OUTC: Relé; OUTD: Relé

**Onde B =** ..... **Nada consta:** Alimentação 100~240 Vca/cc

..... **24V** para alimentação 12 a 24 Vcc / 24 Vca

## GARANTIA

As condições de garantia se encontram em nosso website [www.novus.com.br/garantia](http://www.novus.com.br/garantia).