

Controlador de Temperatura



CÓDIGO DE PEDIDO

MODELO	ENTRADA	ALIMENTACIÓN	SALIDA
TC410	J0	024E	R-

CONSULTAR LA SECCIÓN DE CÓDIGO DE PEDIDO PARA UNA INFORMACIÓN COMPLETA

Prestaciones y Ventajas

- Instalación y manipulación de gran simplicidad para el usuario.
- Fácil configuración mediante un menú de funciones expresadas por texto.
- Posibilidad de bloqueo del teclado, que previene ajustes no autorizados o manipulaciones accidentales del mismo, con tres niveles de accesibilidad para garantizar un funcionamiento seguro.
- Doble pantalla de visualización de 3 dígitos para el control simultáneo de los valores ajustado y del proceso.
- Modalidades de control PID u ON/OFF seleccionables.
- El control PID con la función "Autotuning" asegura la precisión del control.
- Función "Autotuning" completa para el control PID, que calcula los parámetros P, I, D y de "resolución antirreinicializado".
- Tiempo de ciclo del relé ajustable en la modalidad PID para la precisión del control en los procesos de dinámica rápida o lenta.
- Histéresis ajustable en la modalidad ON/OFF, lo que proporciona mayor flexibilidad cuando se controlan procesos no críticos.
- Señales de salida por relé electromecánico 8A o Relé de Estado Sólido (SSR).
- Filtrado analógico y digital de las señales de entrada.
- Sistema de conectores enchufables que proporciona una instalación rápida y fácil.
- Multitensión (21 a 53V CA/CC ó 85 a 265 V CA/CC).
- Digitalmente calibrado.
- Marca € .

Funcionamiento

Las Bases del Control On/Off

En esta forma simple de control, las señales de salida del controlador desconectan el proceso cuando se alcanzan los puntos de consigna. El proceso sigue inerte hasta que se traspasa el punto límite, momento en el cual se restablece la alimentación del sistema. Los valores del proceso resultantes de este procedimiento oscilan entre estos niveles de "histéresis" (que se muestran en el esquema representado en la Figura 1.).

El sistema de control On/Off es ideal para procesos de gran capacidad de absorción de energía (procesos que sufren cambios de temperatura muy lentos e insensibles a las perturbaciones) debido a que la anchura de banda de la histéresis se puede fijar en límites muy próximos, que minimizan la acción de las variaciones de la temperatura.

Ejemplo:

El termostato de un calentador eléctrico doméstico tradicional utiliza el sistema de control On/Off. Cuando la temperatura de la habitación alcanza el nivel preestablecido se abre un interruptor que apaga el calentador. El interruptor permanece abierto hasta que la temperatura de la habitación cae por debajo del valor seleccionado, lo que obliga al interruptor a cerrarse, encendiendo el calentador de nuevo. El calentador está encendido o apagado. Esto es un sistema On/Off.

Las Bases del Control PID

En las aplicaciones en las que se requiere precisión en el control, incluso en los procesos de pequeña capacidad que reaccionan rápidamente a las perturbaciones, es necesario proporcionar un método de regulación de la temperatura más sofisticado que el ofrecido por el control On/Off. Como ejemplo, diremos que el control On/Off sería poco efectivo para regular la temperatura del agua de una ducha de baño, puesto que la persona estaría sometida a chorros alternativos de agua CALIENTE y FRIA, no siendo ninguna de las dos cosas lo deseado. Es necesario establecer una proporción de mezcla de agua fría y caliente para mantener continuamente la temperatura escogida.

Control Proporcional (P)

El control **Proporcional** aporta estabilidad de temperatura añadida, eliminando las fluctuaciones de dicha temperatura, seleccionando la proporción de energía suministrada al proceso dependiendo de las diferencias entre el proceso mismo y la temperatura seleccionada. Desgraciadamente, la temperatura del proceso solamente se ajusta a la seleccionada si la fuente de calor se adapta EXACTAMENTE a la carga de calor del proceso. Sin embargo, los calentadores y los procesos raramente se hermanan y por lo tanto la temperatura del proceso normalmente se sitúa en un valor más o menos desviado del seleccionado, tal como se muestra en la Figura 2.

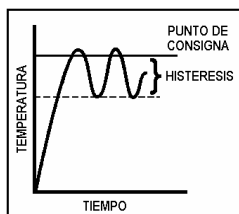


Figura 1



Figura 2

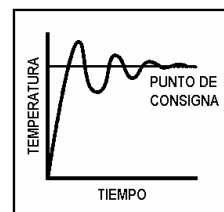


Figura 3

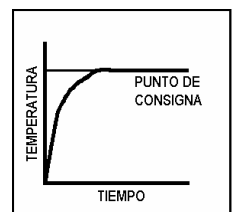


Figura 4

Control Proporcional e Integral (PI)

Para compensar la desviación resultante del control exclusivamente proporcional, se introduce un segundo factor de control conocido como acción integral.

La acción integral elimina la desviación respondiendo a la **duración** de la señal de error (por medio de la integración) y forzando automáticamente a la temperatura del proceso a ajustarse exactamente al valor seleccionado tras un corto período de tiempo (ver figura 3). Esto se consigue con pequeños ajustes en la señal de salida proporcional.

Control Proporcional, Integral y Derivativo (PID)

En muchos procesos de pequeña capacidad, el controlador debe responder con rapidez a los cambios bruscos y amplios de la temperatura causados por las perturbaciones.

La acción derivativa proporciona estabilidad adicional de la temperatura reaccionando al **ratio** de variación de la temperatura del proceso. Esto se consigue ajustando la señal de salida del controlador para que se oponga a cualquier desviación del punto seleccionado. Esto tiene la ventaja adicional de reducir los sobrepasos iniciales cuando la temperatura del proceso alcanza la primera vez el valor seleccionado.

Ejemplo:

Un moldeador por inyección se beneficia del control PID. El control proporcional asegura que la temperatura del plástico sea estable y no oscile. El control integral mantiene la precisión guardando la temperatura exactamente al nivel seleccionado durante largos periodos. La acción derivativa obliga a la temperatura a volver a dicho valor en el tiempo más breve posible cuando las bolas de plástico frío se incorporan a la mezcla fundente.

Función Autotuning

Para obtener un control PID óptimo, los parámetros del controlador (valores P, I y D) deben ajustarse para cada proceso. Esto puede realizarse manual o automáticamente cuando se activa la función **Autotuning**. El control PID proporciona un control de precisión (tal como se muestra en la figura 4) y la función facilita un ajuste fácil y simple.

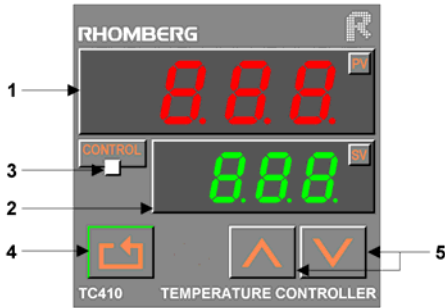
Resolución Antirreinicializado

La resolución antirreinicializado, a veces llamada reinicialización manual, se calcula automáticamente durante el proceso de autotuning, pero también puede ajustarse manualmente si se necesita. Actúa en conjunción con los parámetros proporcional, integral y derivativo para acelerar el tiempo que tarda el proceso en alcanzar el punto de temperatura seleccionada a la vez que minimiza el sobrepaso. Este parámetro representa el porcentaje de energía que un sistema exclusivamente proporcional precisaría para mantener la temperatura en el nivel seleccionado.

Ejemplo:

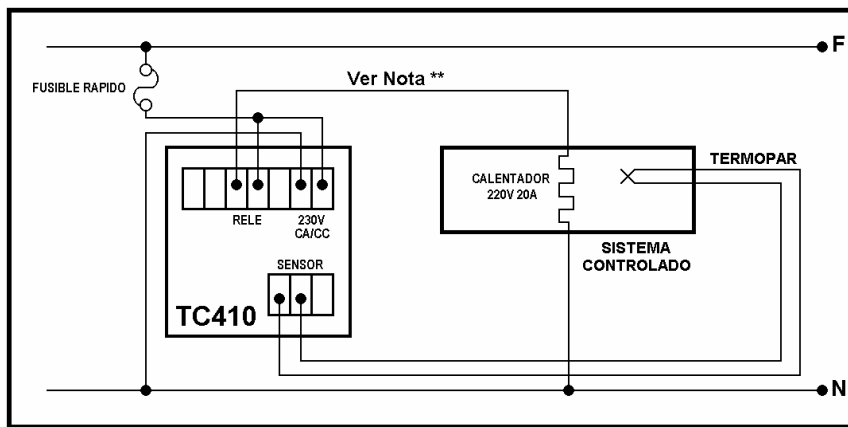
Se ajustaría el parámetro antirreinicialización a 30 en un sistema que requiera el 30% de energía para mantener la temperatura seleccionada.

Controles y Mandos



- 1: **Pantalla de 3 Dígitos:** Muestra el valor del proceso o la función seleccionada.
- 2: **Pantalla de 3 Dígitos:** Muestra el valor ajustado o el estado de la función seleccionada.
- 3: **LED de Control:** Indica el estado de la señal de salida. Se ilumina cuando la misma está activada.
- 4: **Teclas de Selección:** Se presionan para moverse dentro del menú de funciones.
- 5: **Teclas SUBIR/BAJAR:** Se presionan para cambiar el valor ajustado o el estado de la función mostrada en la pantalla "1". Mantener pulsadas para avance o retroceso rápidos.

Cableado y Conexiones



Ejemplo: Controlador con Salida de Relé y Señal de Entrada proveniente de un Termopar.

Nota**: Se recomienda instalar un relé auxiliar o un contactor cuando se conmuten cargas de alta potencia inductivas o resistivas.

Características Técnicas

Características del Controlador

Precisión de los Ajustes	+ 1%
Precisión de la linealización	+ 0,3%
Rastreo de Juntura Fria	0,05°C por °C
Período de Muestreo	70ms
Modalidades de Control	PID u On/Off.
Tiempo del Ciclo del Relé	1 a 240 seg.
Histéresis	0 a 99,9°C
Banda Proporcional	0,5° a 999°
Tiempo de Integración	0 a 999 segundos.
Tiempo de Derivación	0 a 999 segundos.

Grados de protección EMC

Susceptibilidad Radiada	IEC 801-3, Clase 3
Emisión Radiada	CISPR11, Clase B
Susceptibilidad Conducida	IEC 255-22-1, Clase II
Emisión Conducida	CISPR11, Clase B

Opciones de Salidas de Control

Relé Electromecánico	250 VCA 8A, SPDT
Relé de Estado Sólido	8 a 28 VCC / 10mA

Generalidades

Temperatura de Trabajo	0 a 50°C
Humedad	5 a 85% no condensada
Temperatura de Almacenamiento	-20 a +70°C
Clase de Protección (panel frontal)	IP54
Clase de Protección (panel trasero)	IP30
Conexionado	Conector enchufable
Peso	250g
Normativas	Marca CE
Distancia de Influencia	VDE 0110 (Grupo C 250V) IEC 664/664A VDE 0435

Alimentación

Voltaje	21 a 53V CA/CC ú 85 a 265V CA/CC
Consumo	Menor de 3VA

Características de las Señales de Entrada para Control de Temperatura

Temperaturas de Funcionamiento	TIPO DE SENSOR									
		PT100	E	J	K	R	S	T	B	N
Límite Superior	°C	800	950	750	999	999	999	380	999	999
Límite Inferior	°C	-99	-99	-99	-99	-40	-40	-99	50	-99

Características de las Pantallas

Pantalla del Valor del Proceso	3 x 10mm rojo
Pantalla del Valor Ajustado	3 x 7mm verde
Resolución	1° (0,1° de -9,9° a 99,9°)
Visualización	Consultar la Tabla de Sensores

