

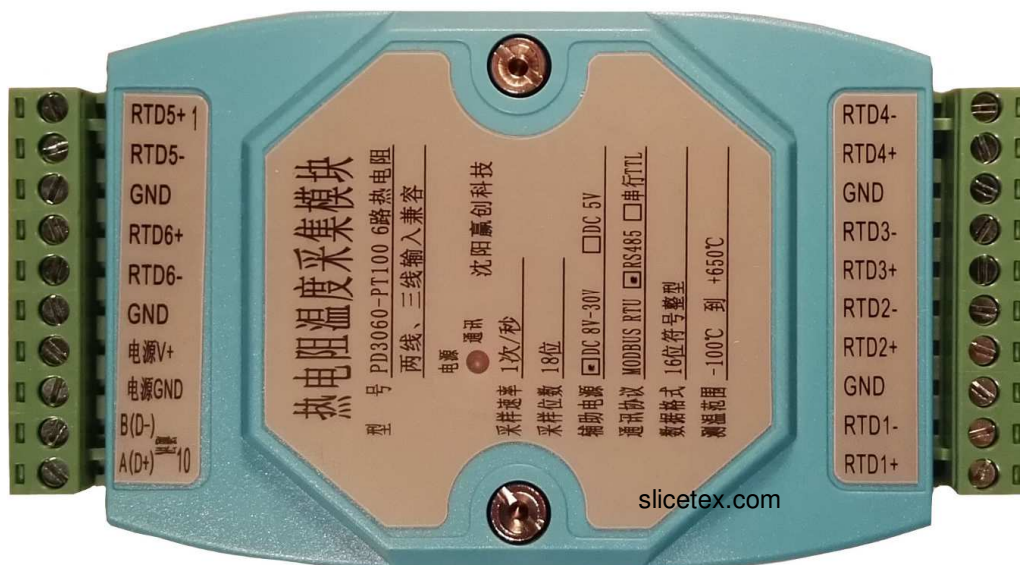


PD3060-PT100

Lector de 6 canales para sensores de temperatura PT100, conexión RS-485 (ModBus RTU)

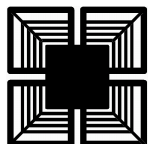
Hoja de Datos

Autor: Ing. Boris Estudiez



1. Descripción General

El PD3060-PT100 es un módulo lector de sensores de temperatura PT100 (dispositivo termo-resistivo o RTD) que admite hasta 6 entradas para sensores. Puede conectar sensores PT100 de 2 y 3 cables. La lectura de temperatura se obtiene utilizando la interfaz de comunicación RS-485 mediante el protocolo ModBus RTU. Ideal para conectar a un PLC, HMI o sistema de monitoreo con soporte de dicha interfaz de comunicación.



2. Características de Hardware Principales

- Entradas para 6 sensores PT100.
- Soporta conexión de PT100 con 2 y 3 cables.
- Rango de temperatura de lectura: -99.9 a 650 °C
- Resolución: 0.1 °C
- Exactitud: 0.5 °C
- Comunicación por RS-485, protocolo ModBus RTU (esclavo), parámetros configurables.
- Alimentación: 8 a 30 VCC
- Consumo: 0.6 a 1.6 Watts
- Baja corriente de excitación de sensor: 0.5 mA
- Montaje para riel DIN.
- Dimensiones: 88 x 72 x 59 mm
- Temperatura de operación ambiente del módulo: -35 °C a 50 °C.
- Borneras de conexión enchufables/móviles.
- Led indicación de energía.
- Ejemplos disponibles para PLC marca Slicetex.
- Compatible con la mayoría de PLC, HMI y sistemas con soporte ModBus RTU por RS-485.

2.1 Modelos Disponibles

Tabla 1: Modelos Disponibles para Ordenar

Modelo Numero de Parte (P/N)	Descripción
PD3060-PT100	Lector sensor PT100 de 6 canales, conexión ModBus RTU por RS-485.



3. Conexionado

3.1 Localización de Terminales, Controles e Indicadores

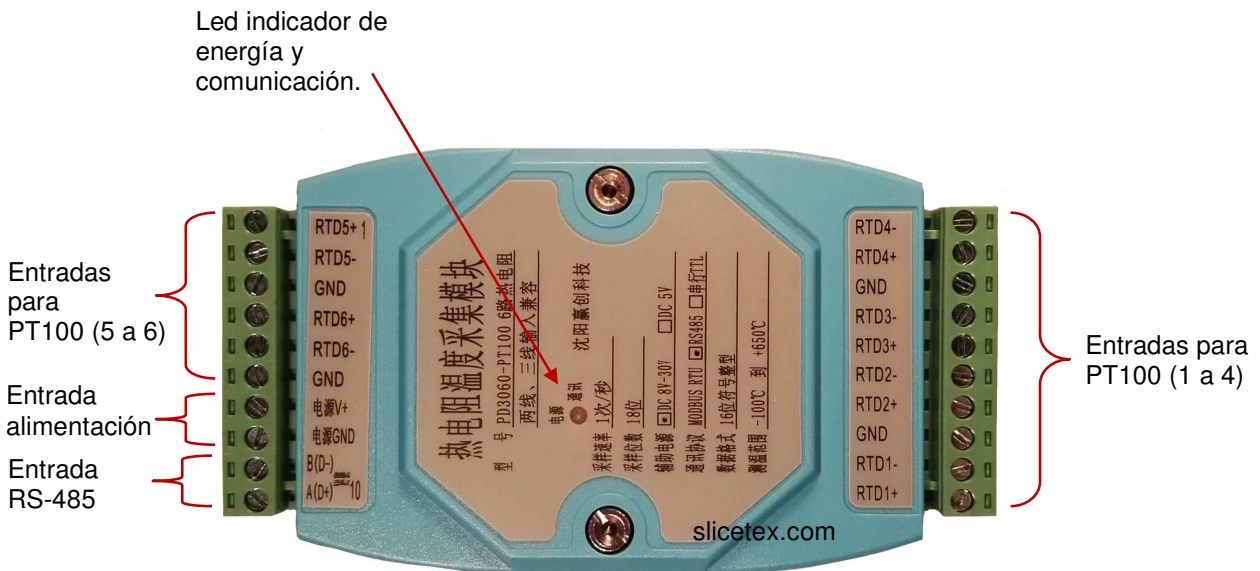
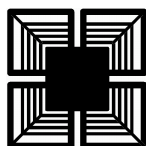


Figura 1: Localización de terminales e indicadores



3.1 Descripción de Terminales

Tabla 2: Descripción de terminales en borneras

Símbolo	Tipo	Numero de Terminales	Descripción
V+	E	1	Entrada de tensión CC (corriente continua) para alimentación, terminal positivo. Rango 8 a 30 VCC. Ver Figura 1.
馈送 / GND	E	1	Retorno, tierra o masa de alimentación. Terminal negativo. Ver Figura 1. No confundir con GND para sensores PT100.
A (D+)	E/S	1	Terminal D+ (no inversor) para conexión RS-485.
B (D-)	E/S	1	Terminal D- (inversor) para conexión RS-485.
RTD1+	S	1	Conexión a PT100 canal 1. Alimenta sensor, 0.5 mA.
RTD1-	E	1	Conexión a PT100 canal 1. Retorno de sensor.
RTD2+	S	1	Conexión a PT100 canal 2. Alimenta sensor, 0.5 mA.
RTD2-	E	1	Conexión a PT100 canal 2. Retorno de sensor.
RTD3+	S	1	Conexión a PT100 canal 3. Alimenta sensor, 0.5 mA.
RTD3-	E	1	Conexión a PT100 canal 3. Retorno de sensor.
RTD4+	S	1	Conexión a PT100 canal 4. Alimenta sensor, 0.5 mA.
RTD4-	E	1	Conexión a PT100 canal 4. Retorno de sensor.
RTD5+	S	1	Conexión a PT100 canal 5. Alimenta sensor, 0.5 mA.
RTD5-	E	1	Conexión a PT100 canal 5. Retorno de sensor.
RTD6+	S	1	Conexión a PT100 canal 6. Alimenta sensor, 0.5 mA.
RTD6-	E	1	Conexión a PT100 canal 6. Retorno de sensor.
GND	E	4	Punto común de sensores PT100. Para sensores de 3 cables, conectar tercer cable del sensor a un GND disponible. Para sensores de 2 cables, conectar también el terminal RTD(-) del sensor en cuestión a un GND disponible. No confundir con GND para alimentación. Ver Figura 1.



3.2 Conexión Típica al PLC o Dispositivo

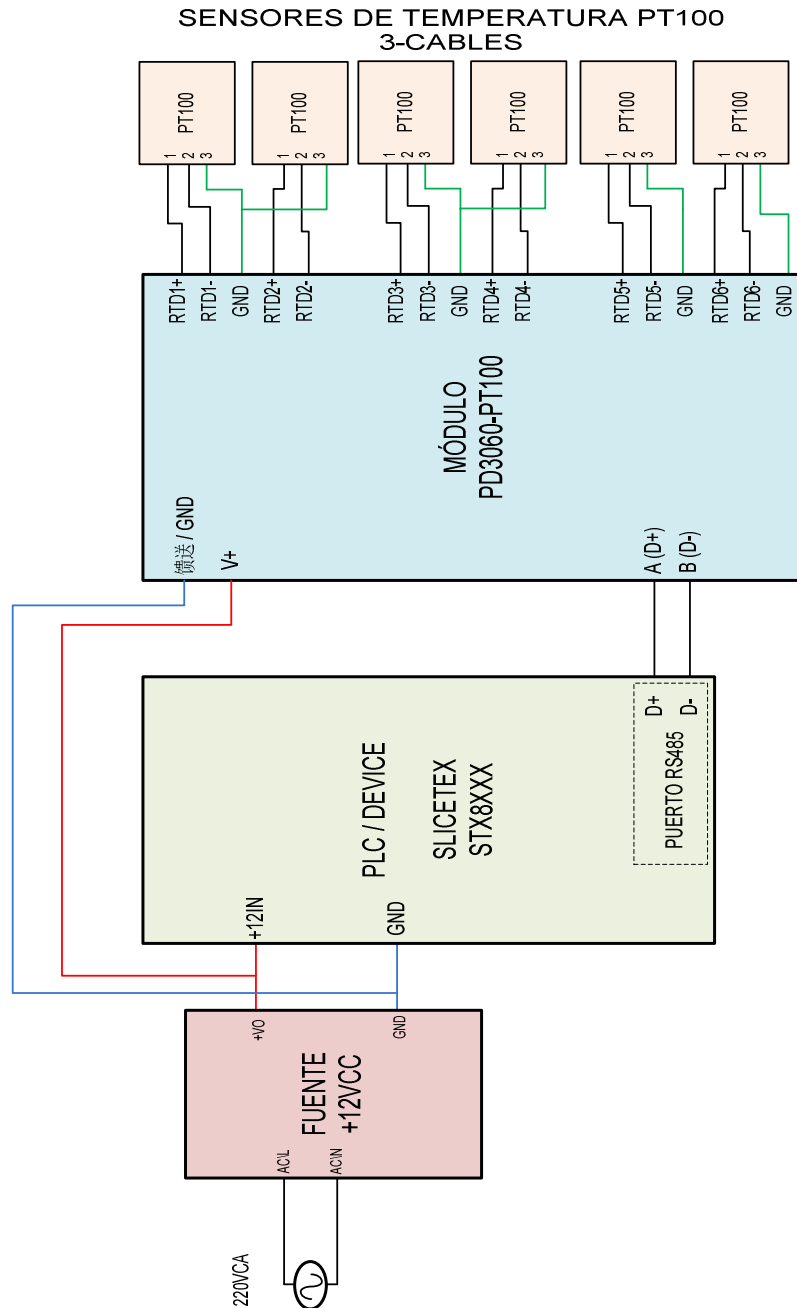


Figura 2: Ejemplo de conexión típica con PLC y PT100 de 3 cables.



En la Figura 2 se aprecia un diagrama de la conexión de 6 sensores PT100 de tres cables al módulo PD3060-PT100, el cual a su vez se conecta por RS-485 al PLC. Los cables del PT100 deben ser identificados antes de conexión para correcta lectura. No genera ningún daño su mal conexionado, solo obtendrá una lectura errónea fuera de escala. Recomendamos comenzar probando un sensor y luego conectar el resto.

El cable RS-485 puede ser armado a pedido o por cuenta propia, solo hay que respetar los terminales de conexión, que coincidan del lado PLC y lado módulo.

La alimentación del sistema es de acuerdo a los requerimientos, en este caso se utilizó una fuente de +12VCC para alimentar PLC y módulo, pero puede ser otra de diferente valor, siempre en cuando no pase los límites eléctricos de ambos equipos.

3.3 El sensor PT100

Un PT100 es un dispositivo termo-resistivo (RTD) cuyo valor a 0 °C es 100 ohms. Normalmente están fabricados en platino. Al aumentar la temperatura, aumenta su resistencia. Dicho incremento no es lineal, pero si creciente, por lo que mediante tablas es posible encontrar su temperatura exacta, como se ilustra en la siguiente figura.

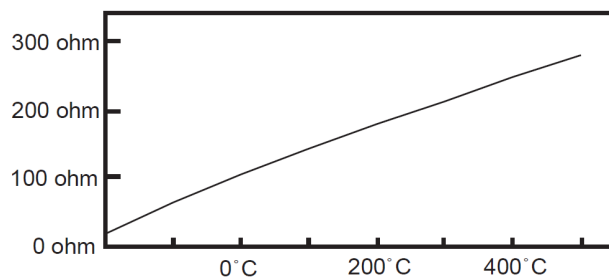


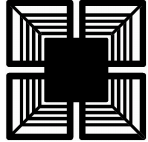
Figura 3: Curva resistiva del PT100

El módulo PD3060-PT100 automáticamente corrige la no-linealidad del sensor y nos entrega la temperatura en grados Celsius.

Normalmente las PT100 son más estable que los termistores NTC/PTC, pero más costosos. Se consiguen generalmente en formato industrial encapsuladas dentro de un tubo de acero inoxidable u otro material (vaina). En un extremo está el elemento sensible (alambre de platino) y en el otro está el terminal eléctrico (cables).



Figura 4: PT100 industrial de 3 terminales



Las PT100 pueden entregar fácilmente una exactitud en la medición de 0.1 °C. con la desventaja que no se descomponen gradualmente entregando lecturas erróneas.

Si se daña, se abre el alambre resistivo y el lector normalmente entrega una lectura indicativa de error. En el caso del módulo PD3060-PT100 entrega la lectura de -100.00 °C.

Además la PT100 puede ser colocada a cierta distancia del medidor sin mayor problema (hasta 30 metros) utilizando cable de cobre convencional para hacer la extensión. Se recomienda utilizar cables gruesos para disminuir su resistencia. Sin embargo, tenga en cuenta que esto puede acarrear en lecturas menos exactas. Como regla general, mientras menos extensión, mejor.

El módulo PD3060-PT100 soporta dos tipos de conexión de PT100, las de dos-cables y las de tres-cables.

No se debe montar en general un PT100 en lugares sometidos a mucha vibración porque pueden fracturarse.

3.3.1 PT100 de dos y tres cables

El PT100 de dos-cables es el más sencillo (pero **menos recomendado**), en este caso un extremo del cable se conecta al terminal **RTD+** del módulo y el otro extremo a los terminales **RTD-** y **GND** del módulo. Este tipo de conexión suele introducir errores en la medición debido a que a la resistencia del alambre PT100, se suma la resistencia del cable de conexión (algunas aplicaciones pueden tolerarlo, más aún si los cables son cortos).

El PT100 de tres-cables (el más común) resuelve bastante bien el problema del error generado por los cables, y se considera mejor opción para mediciones que requieran mayor exactitud.

El único requisito es que los tres cables tengan la misma resistencia eléctrica, ya que el sistema de medición se basa normalmente en el puente de Wheatstone.

El conexionado al modulo de PT100 de tres-cables puede verse en la Figura 2.

Finalmente existen los PT100 de 4-cables, más exactos, los 4 cables pueden ser diferente (distinta resistencia eléctrica), pero son más costosos y no están soportados por el módulo PD3060-PT100.

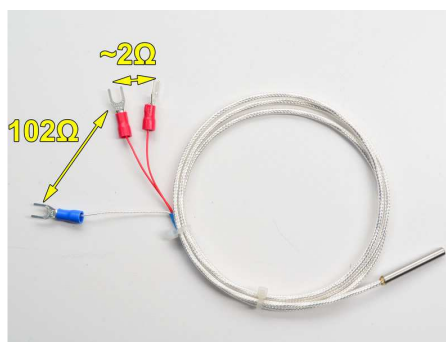


Figura 5: Resistencia de PT100+Cable a 0 °C en sensores de 3-cables



4. Registros ModBus RTU

El PD3060-PT100 actúa como esclavo en una conexión ModBus RTU a través de RS-485, por lo que un PLC u otro dispositivo, debe actuar como master o cliente, para indagar mediante peticiones ModBus los valores de temperatura en los registros internos del módulo.

Por defecto, el módulo utiliza una velocidad de 9600 BPS, formato 8N1 (sin paridad), dirección "1" de esclavo ModBus RTU.

4.1 Tabla de Configuración

Tabla 3: Registros accesibles ModBus código de función 3 (lectura) y función 6 (escritura)

Dirección Registro (hexadecimal)	Byte	Descripción	Parámetro	Acceso (Read / Write)
10	Byte menos significativo	Configuración de comunicación Valor inicial: 00	BIT[7:5] = reservado, sin uso. Formato: BIT[4:3] = 00 No parity BIT[4:3] = 01 Even parity BIT[4:3] = 10 Odd parity BIT[4:3] = 11 Odd parity Velocidad: BIT[2:0] = 000 (9600 BPS) BIT[2:0] = 001 (1200 BPS) BIT[2:0] = 010 (2400 BPS) BIT[2:0] = 011 (4800 BPS) BIT[2:0] = 100 (9600 BPS) BIT[2:0] = 101 (14400 BPS) BIT[2:0] = 110 (19200 BPS)	R/W
	Byte más significativo	Dirección ModBus Valor inicial: 01	Rango: 1 a 250 Dirección 0: Broadcast	R/W
11	Byte menos significativo	Reservado. Sin uso.		R/W
	Byte más significativo	Round display switching interval Valor inicial: 05	Rango: 0 a 5	R/W



Tabla 4: Registros accesibles ModBus código de función 3 (lectura)

Dirección Registro (hexadecimal)	Descripción	Parámetro	Acceso (Read / Write)
20	Temperatura de canal 1	Formato: entero 16-bits con signo. Rango: -1000 a 6500 (multiplica por 10) Valor -1000 = Sin sensor conectado.	R
21	Temperatura de canal 2	Formato: entero 16-bits con signo. Rango: -1000 a 6500 (multiplica por 10) Valor -1000 = Sin sensor conectado.	R
22	Temperatura de canal 3	Formato: entero 16-bits con signo. Rango: -1000 a 6500 (multiplica por 10) Valor -1000 = Sin sensor conectado.	R
23	Temperatura de canal 4	Formato: entero 16-bits con signo. Rango: -1000 a 6500 (multiplica por 10) Valor -1000 = Sin sensor conectado.	R
24	Temperatura de canal 5	Formato: entero 16-bits con signo. Rango: -1000 a 6500 (multiplica por 10) Valor -1000 = Sin sensor conectado.	R
25	Temperatura de canal 6	Formato: entero 16-bits con signo. Rango: -1000 a 6500 (multiplica por 10) Valor -1000 = Sin sensor conectado.	R



5. Ejemplo de Programación

A continuación brindamos ejemplos para conectarse al módulo PD3060-PT100 utilizando un PLC de la marca Slicetex Electronics.

El código completo puede descargarlo desde nuestra página web, visitando la página específica del módulo PD3060-PT100.

También puede consultar sus dudas en nuestro foro de soporte: <http://foro.slicetex.com>

5.1 Lenguaje Pawn

En lenguaje Pawn hemos preparado el proyecto **MbRtuPT100_PD3060.zip** que puede descargar para luego abrir con el entorno de programación StxLadder, compilar y transferir al PLC.

En el ejemplo en cuestión, el PLC lee 6 canales del módulo **PD3060-PT100** y muestra la temperatura de los sensores PT100 conectados al módulo en la pantalla del software VirtualHMI (software disponible para descargar desde nuestra página) cada 0.5 segundos aproximadamente, como se muestra a continuación:



Figura 6: Temperatura de PT100 en VirtualHMI

En la Figura 6 se puede observar cómo se muestran 6 valores de temperatura. El valor “**26.6**” es la temperatura en grados Celsius del canal 1 del módulo que tiene conectado un sensor PT100. El resto de los canales permanecen desconectados, por lo que la lectura es “**-100.00**” (fuera de escala).



También en la primera línea, muestra el estado de la transacción ModBus, que en este caso es “**ModBus status = 000**”, es decir, ningún error de conexión. Puede usar este ejemplo para probar el módulo.

Para comprender el programa, primero abra el archivo **PD3060_PT100.p** del proyecto y busque la siguiente función:

```
Int16ToInt32(Int16)
{
    new Int32

    // Comprobar si valor de 16-bits es negativo.
    if (BitRead(Int16, 15))
    {
        // Si, extender bits de signo a bytes más significativos.
        Int32 = Int16 | 0xFFFF0000
    }
    else
    {
        // No, solo copiar variable.
        Int32 = Int16
    }

    // Retornar entero convertido a 32-bits con signo.
    return Int32
}
```

La función **Int16ToInt32()** convierte un entero de 16-bits con signo (como el registro leído del módulo, ver **Tabla 4**) en un entero de 32-bits con signo que el PLC pueda manejar naturalmente en lenguaje Pawn.

Luego busque la función:

```
Float: PD3060_PT100_ConvertToTemperature(Register)
{
    // Convertir registro entero a 32-bits con signo y luego
    // escalar valor dividiendo por 10.

    return Int16ToInt32(Register) / 10.0
}
```

La función **PD3060_PT100_ConvertToTemperature()** es muy simple, toma el valor del argumento “**Register**”, es decir un registro de 16-bits con signo proveniente del módulo, lo convierte a 32-bits con signo y luego lo divide por 10. La división es necesaria porque el módulo entrega el valor de temperatura con un factor de 10.

Luego se retorna el valor como una variable con punto flotante que permite punto decimal. Este valor es la temperatura obtenida.



El próximo paso consiste en realizar la conexión ModBus RTU como maestro o cliente con el módulo PD3060-PT100.

La nota de aplicación **AN026** disponible en nuestro sitio web explica en detalle todas las funciones ModBus RTU como cliente en lenguaje Pawn para referencia:

<http://slicetex.com/docs/an/an026>

Para el ejemplo, abra el archivo PlcMain.p en el proyecto y busque el código:

```
// Inicializar Cliente ModBus RTU.  
// Velocidad 9600 bps, formato 8N1, timeout 10 segundos, interface RS485.  
  
if((FuncStat=MbRtuClInit(9600, SERIAL_8N1, 10, MB_RTU_INTERFACE_RS485)) < 0)  
{  
    nLcdPrintf(0,1, LCD_CLRALL, "ModBus init err: %d", FuncStat)  
}
```

El código anterior utiliza la función **MbRtuClInit()** e inicializa el puerto RS-485 del PLC para una conexión con velocidad 9600 bps y formato 8N1 (sin paridad). Tal como lo requiere el módulo PD3060-PT100 según configuración por defecto de fábrica (ver **Tabla 3**).

Luego dentro del "loop" principal del programa, busque el código:

```
if(WaitResponse == 0)  
{  
    WaitResponse = 1  
  
    // Enviar petición para leer 6 registros  
    // "Holding Registers" en dirección 0x20.  
  
    if(MbRtuClSendReadHoldingReg(SLAVE_ADDR, 0x20, 6) < 0)  
    {  
        nLcdPrintf(0,1,LCD_CLRALL, "ModBus send error...");  
  
        WaitResponse = 0  
    }  
}
```

En el código anterior si la variable **WaitResponse** es 0, procedemos a realizar una transacción ModBus utilizando la función **MbRtuClSendReadHoldingReg()**, que permite leer registros del tipo "Holding Registers" utilizando la función ModBus código 3 (según estándar).

Los argumentos de la función son **SLAVE_ADDR** (constante que vale 1 y es la dirección del módulo en la red ModBus), valor **0x20** que representa la dirección en hexadecimal del registro de temperatura del canal 1 (ver **Tabla 4**) y el valor **6** (que indica que se solicita leer 6 registros consecutivos a partir de dirección 0x20, es decir en una sola transacción leeremos, 0x21, 0x22, 0x23, 0x24 y 0x25, por lo tanto todos los canales de temperatura disponibles).

Si no existen errores al llamar la función, se hace **WaitResponse = 1**, indicando que estamos esperando una respuesta ModBus del módulo, además, esto impide iniciar nuevamente una transacción sin completar la anterior dentro del loop **while()**.



A continuación el programa llama a la función:

```
MbStat = MbRtuClGetLibStatus()
```

Esta función permite indagar el estado de la librería ModBus en el PLC. Retorna un código de estado indicando si la transacción fue exitosa, tuvo errores o está pendiente de respuesta.

El código retornado lo guardamos en variable **MbStat**, si es igual a la constante **MB_RTU_CL_STAT_OK**, quiere decir que recibimos una respuesta exitosa.

Esto nos permite luego comprobar si llegaron los datos con el siguiente código con la sentencia "if":

```
// Comprobar si llego respuesta del Server o esclavo ModBus.
if(MbStat == MB_RTU_CL_STAT_OK && WaitResponse == 1)
{
    // Si, leer registros recibidos (utilizamos un offset de 1 byte para saltar
    // el primer byte de respuesta ModBus, asi leer directamente registros holding,
    // ver especificacion ModBus de codigos de funciones).

    if((FuncStat=MbRtuClGetRxReg(RxData, 0, 6, 1)) == 0)
    {
        // Convertir a temperatura los 6 registros obtenidos.
        PT100_Temperature[0] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[0])
        PT100_Temperature[1] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[1])
        PT100_Temperature[2] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[2])
        PT100_Temperature[3] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[3])
        PT100_Temperature[4] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[4])
        PT100_Temperature[5] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[5])

        // Mostrar los 6 valores de temperatura en LCD (grados Celsius).
        nLcdPrintf(0,1,LCD_CLRLINE, "Temperatura de PT100:")
        nLcdPrintf(0,2,LCD_CLRLINE, "%f %f %f",
            PT100_Temperature[0], PT100_Temperature[1], PT100_Temperature[2])
        nLcdPrintf(0,3,LCD_CLRLINE, "%f %f %f",
            PT100_Temperature[3], PT100_Temperature[4], PT100_Temperature[5])

        // No se espera respuesta.
        WaitResponse = 0

        // Esperar un tiempo, antes de realizar una nueva conexion.
        DelayMS(500)
    }
    else
    {
        // Mostrar mensaje de error.
        nLcdPrintf(0,1,LCD_CLRLINE, "ModBus data err: %d", FuncStat)
    }
}
}
```

Como vemos, si **MbStat = MB_RTU_CL_STAT_OK** (transacción ModBus existosa) y **WaitResponse = 1** (estamos esperando una respuesta ModBus) se entra al "if" y comprobamos con otro "if" a la función **MbRtuClGetRxReg()**:

```
if((FuncStat=MbRtuClGetRxReg(RxData, 0, 6, 1)) == 0)
```



La cual obtiene de buffer interno de recepción del PLC los datos recibidos por ModBus en la última respuesta. Donde usamos como argumentos, “**RxData**” (array de 6 enteros donde guardaremos los registros leídos del Módulo), “**0**” indica que se guardarán los registros a partir del elemento 0 de **RxData**, “**6**” es la cantidad de registros a copiar y “**1**” es un offset necesario para poder leer los registros posterior a una transacción ModBus de lectura de “Holding Registers”.

Una vez obtenidos los registros de temperatura del módulo, debemos convertirlos a temperatura, esto lo hacemos con el siguiente código:

```
// Convertir a temperatura los 6 registros obtenidos.  
PT100_Temperature[0] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[0])  
PT100_Temperature[1] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[1])  
PT100_Temperature[2] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[2])  
PT100_Temperature[3] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[3])  
PT100_Temperature[4] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[4])  
PT100_Temperature[5] = PD3060_PT100_ConvertToTemperature(RxData[5])
```

La función **PD3060_PT100_ConvertToTemperature()** la vimos con anterioridad. Tomamos los valores crudos de los registros recibidos del módulo en **RxData[]** y los convertimos a temperatura guardándolos en el array **PT100_Temperature[]** con formato punto flotante y en escala adecuada.

Luego mostramos los valores de temperatura en VirtualHMI con el siguiente código:

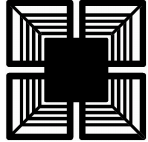
```
// Mostrar los 6 valores de temperatura en LCD (grados Celsius).  
nLcdPrintf(0,1,LCD_CLRLINE, "Temperatura de PT100:")  
nLcdPrintf(0,2,LCD_CLRLINE, "%f %f %f",  
    PT100_Temperature[0], PT100_Temperature[1], PT100_Temperature[2])  
nLcdPrintf(0,3,LCD_CLRLINE, "%f %f %f",  
    PT100_Temperature[3], PT100_Temperature[4], PT100_Temperature[5])
```

Donde cada valor de temperatura se imprime en decimal usando el comodín “%f” de la función **nLcdPrintf()** ver documentación de **VirtualHMI**.

Esto resulta en una impresión en pantalla igual a:

```
ModBus status = 000  
Temperatura de PT100:  
26.60 -100.00 -100.00  
-100.00 -100.00 -100.00
```

El valor “**26.6**” es la temperatura en grados Celsius del canal 1 del módulo que tiene conectado un sensor PT100. El resto de los canales permanecen desconectados, por lo que la lectura es “**-100.00**” (fuera de escala). Estos valores se imprimen leyendo la variable **PT100_Temperature[]**.



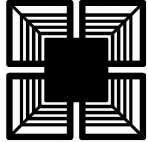
Finalmente, hacemos **WaitResponse = 0** (ya que no esperamos más una respuesta ModBus) y generamos un retardo de 500 mS antes de realizar una nueva conexión con **DelayMS(500)**.

```
// No se espera respuesta.  
WaitResponse = 0  
  
// Esperar un tiempo, antes de realizar una nueva conexión.  
DelayMS(500)
```

Adicionalmente, más abajo en el código comprobamos cuando el valor de **MbStat** es negativo, lo que indica un código de error en la transacción ModBus. Esto solo se hace a fines didácticos, para conocer el código de error y depurar un programa o falla, pero no es necesario para un código final.

```
// Comprobar errores (codigo negativo).  
if(MbStat < 0)  
{  
  if(WaitResponse == 1)  
  {  
    if(MbStat == MB_RTU_CL_STAT_ERR_EXCEP)  
    {  
      nLcdPrintf(0,1,LCD_CLRLINE, "ModBus exception: %03d", MbRtuClGetExceptionCode())  
    }  
  
    if(MbStat == MB_RTU_CL_STAT_ERR_FUNC_DIF)  
    {  
      nLcdPrintf(0,1,LCD_CLRLINE, "ModBUS func. dif.");  
    }  
  
    if(MbStat == MB_RTU_CL_STAT_ERR_TO)  
    {  
      nLcdPrintf(0,1,LCD_CLRLINE, "ModBus timeout!");  
    }  
  }  
  
  // No se espera respuesta.  
  WaitResponse = 0  
}
```

Dicho error también se imprimirá en la pantalla de VirtualHMI.



5.2 Lenguaje Ladder

En construcción, este pendiente de novedades.



6. Abreviaciones y Términos Empleados

- **PLC**: Programable Logic Controller (Controlador Lógico Programable).
- **PT100**: Sensor termo-resistivo usado para medición de temperatura.
- **ModBus RTU**: Protocolo de comunicación que utiliza interfaz RS-232 o RS-485.
- **CA**: Corriente Alterna, o en ingles AC.
- **CC**: Corriente Continua, o en ingles DC.

7. Historial de Revisiones

Tabla 5: Historia de Revisiones del Documento

Revisión	Cambios	Descripción	Estado
01 29/Dic/2017	1	1. Versión preliminar liberada.	Preliminar



8. Referencias

- **Referencia [1]:** "PT100, su operación, instalación y tablas", rev. A, Nota Técnica 004, ARIAN (Control & Instrumentación), www.arian.cl.

9. Información Legal

9.1 Aviso de exención de responsabilidad

General: La información de este documento se da en buena fe, y se considera precisa y confiable. Sin embargo, Slicetex Electronics no da ninguna representación ni garantía, expresa o implícita, en cuanto a la exactitud o integridad de dicha información y no tendrá ninguna responsabilidad por las consecuencias del uso de la información proporcionada.

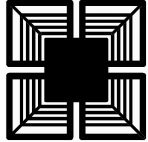
El derecho a realizar cambios: Slicetex Electronics se reserva el derecho de hacer cambios en la información publicada en este documento, incluyendo, especificaciones y descripciones de los productos, en cualquier momento y sin previo aviso. Este documento anula y sustituye toda la información proporcionada con anterioridad a la publicación de este documento.

Idoneidad para el uso: Los productos de Slicetex Electronics no están diseñados, autorizados o garantizados para su uso en aeronaves, área médica, entorno militar, entorno espacial o equipo de apoyo de vida, ni en las aplicaciones donde el fallo o mal funcionamiento de un producto de Slicetex Electronics pueda resultar en lesiones personales, muerte o daños materiales o ambientales graves. Slicetex Electronics no acepta ninguna responsabilidad por la inclusión y / o el uso de productos de Slicetex Electronics en tales equipos o aplicaciones (mencionados con anterioridad) y por lo tanto dicha inclusión y / o uso es exclusiva responsabilidad del cliente.

Aplicaciones: Las aplicaciones que aquí se describen o por cualquiera de estos productos son para fines ilustrativos. Slicetex Electronics no ofrece representación o garantía de que dichas aplicaciones serán adecuadas para el uso especificado, sin haber realizado más pruebas o modificaciones.

Los valores límites o máximos: Estrés por encima de uno o más valores límites (como se define en los valores absolutos máximos de la norma IEC 60134) puede causar daño permanente al dispositivo. Los valores límite son calificaciones de estrés solamente y el funcionamiento del dispositivo en esta o cualquier otra condición por encima de las indicadas en las secciones de Características de este documento, no está previsto ni garantizado. La exposición a los valores limitantes por períodos prolongados puede afectar la fiabilidad del dispositivo.

Documento: Prohibida la modificación de este documento en cualquier medio electrónico o impreso, sin autorización previa de Slicetex Electronics por escrito.



10. Información de Contacto

Para mayor información, visítenos en www.slicetex.com

Consultas e información general, envíe un mail a: info@slicetex.com

Foro de soporte técnico: foro.slicetex.com

Slicetex Electronics
Córdoba, Argentina



11. Contenido

11.1 Índice general

1. DESCRIPCIÓN GENERAL.....	1
2. CARACTERÍSTICAS DE HARDWARE PRINCIPALES	2
2.1 MODELOS DISPONIBLES.....	2
3. CONEXIONADO.....	3
3.1 LOCALIZACIÓN DE TERMINALES, CONTROLES E INDICADORES	3
3.1 DESCRIPCIÓN DE TERMINALES	4
3.2 CONEXIÓN TÍPICA AL PLC O DISPOSITIVO.....	5
3.3 EL SENSOR PT100.....	6
3.3.1 PT100 DE DOS Y TRES CABLES	7
4. REGISTROS MODBUS RTU	8
4.1 TABLA DE CONFIGURACIÓN	8
5. EJEMPLO PROGRAMACIÓN	10
5.1 LENGUAJE PAWN	10
5.2 LENGUAJE LADDER	16
6. ABREVIACIONES Y TÉRMINOS EMPLEADOS.....	17
7. HISTORIAL DE REVISIONES	17
8. REFERENCIAS.....	18
9. INFORMACIÓN LEGAL	18
9.1 AVISO DE EXENCIÓN DE RESPONSABILIDAD	18
10. INFORMACIÓN DE CONTACTO.....	19



11. CONTENIDO.....	20
11.1 ÍNDICE GENERAL.....	20
11.2 ÍNDICE DE TABLAS.....	21
11.3 ÍNDICE DE FIGURAS	21

11.2 Índice de tablas

Tabla 1: Modelos Disponibles para Ordenar	2
Tabla 2: Descripción de terminales en borneras.....	4
Tabla 3: Registros accesibles ModBus código de función 3 (lectura) y función 6 (escritura).....	8
Tabla 4: Registros accesibles ModBus código de función 3 (lectura)	9
Tabla 5: Historia de Revisiones del Documento.....	17

11.3 Índice de figuras

Figura 1: Localización de terminales e indicadores.....	3
Figura 2: Ejemplo de conexión típica con PLC y PT100 de 3 cables.....	5
Figura 3: Curva resistiva del PT100	6
Figura 4: PT100 industrial de 3 terminales	6
Figura 5: Resistencia de PT100+Cable a 0 °C en sensores de 3-cables.....	7
Figura 6: Temperatura de PT100 en VirtualHMI	10

© Slicetex Electronics

Todos los derechos reservados.