

HIMatrix

Sistema de control relacionado con la seguridad

Manual del F1 DI 16 01



HIMA Paul Hildebrandt GmbH
Automatización Industrial

Todos los productos de HIMA nombrados en el presente manual son marcas registradas. Salvo donde se indique lo contrario, esto se aplicará también a los demás fabricantes aquí citados y a sus productos.

Tras haber sido redactadas concienzudamente, las notas y las especificaciones técnicas ofrecidas en este manual han sido compiladas bajo estrictos controles de calidad. En caso de dudas, consulte directamente a HIMA. HIMA le agradecerá que nos haga saber su opinión acerca de p.ej. qué más información debería incluirse en el manual.

Reservado el derecho a modificaciones técnicas. HIMA se reserva asimismo el derecho de actualizar el material escrito sin previo aviso.

Hallará más información en la documentación recogida en el CD-ROM y en nuestro sitio web <http://www.hima.com>.

© Copyright 2014, HIMA Paul Hildebrandt GmbH

Todos los derechos reservados.

Contacto

Dirección de HIMA:

HIMA Paul Hildebrandt GmbH

Apdo. Postal / Postfach 1261

D-68777 Brühl

Tel: +49 6202 709-0

Fax: +49 6202 709-107

E-Mail: info@hima.com

Índice de revisión	Modificaciones	Tipo de modificación	
		técnica	redaccional
1.00	Edición en español (traducción)		

Índice de contenidos

1	Introducción	5
1.1	Estructuración y uso del manual	5
1.2	Destinatarios	6
1.3	Convenciones de representación	7
1.3.1	Notas de seguridad.....	7
1.3.2	Notas de uso.....	8
2	Seguridad.....	9
2.1	Uso conforme a la finalidad prevista	9
2.1.1	Condiciones ambientales.....	9
2.1.2	Precauciones contra descargas electrostáticas.....	9
2.2	Peligros remanentes.....	10
2.3	Medidas de seguridad	10
2.4	Información para emergencias.....	10
3	Descripción del producto	11
3.1	Función de seguridad.....	11
3.1.1	Entradas digitales relacionadas con la seguridad.....	11
3.1.1.1	Reacción en caso de error.....	12
3.1.2	Line Control.....	12
3.2	Equipamiento y volumen de suministro	13
3.2.1	Dirección IP e ID del sistema (SRS)	13
3.3	Placa de tipo.....	14
3.4	Composición	15
3.4.1	LEDs	16
3.4.1.1	LED de tensión de trabajo	16
3.4.1.2	LEDs del sistema	17
3.4.1.3	LEDs de comunicación	18
3.4.1.4	LEDs de E/S	18
3.4.2	Comunicación	19
3.4.2.1	Conexiones para comunicación Ethernet	19
3.4.2.2	Puertos de red utilizados para comunicación Ethernet.....	19
3.4.3	Salidas pulsantes.....	20
3.4.4	Botón Reset	20
3.5	Datos del producto	21
3.5.1	Datos del producto F1 DI 16 011 (-20 °C)	21
3.6	HIMatrix F1 DI 16 01 certificado.....	22
4	Puesta en servicio	23
4.1	Instalación y montaje	23
4.1.1	Conexión de las entradas digitales	23
4.1.1.1	Picos en entradas digitales	24
4.1.2	Conexión de las salidas pulsantes digitales	24
4.1.3	Montaje del F1 DI 16 01 en Zona 2	25
4.2	Configuración.....	26

4.3	Configuración con SILworX	26
4.3.1	Parámetros y códigos de error de entradas y salidas	26
4.3.2	Entradas digitales del F1 DI 16 01	26
4.3.2.1	Ficha “Module”	27
4.3.2.2	Ficha “DI 16: DO-Channels”	28
4.3.2.3	Ficha “DI 16: DI-Channels”	28
4.4	Configuración con ELOP II Factory	29
4.4.1	Configuración de las entradas y las salidas	29
4.4.2	Señales y códigos de error de entradas y salidas	29
4.4.3	Entradas digitales del F1 DI 16 01	30
4.4.4	Salidas pulsantes del F1 DI 16 01	31
5	Funcionamiento	32
5.1	Manejo	32
5.2	Diagnóstico	32
6	Mantenimiento	33
6.1	Errores	33
6.1.1	A partir de la versión V.6.42 del sistema operativo	33
6.1.2	Hasta la versión V.6.42 del sistema operativo	33
6.2	Tareas de mantenimiento	33
6.2.1	Cargar sistema operativo	33
6.2.2	Ensayo de prueba recurrente	33
7	Puesta fuera de servicio	34
8	Transporte	35
9	Desecho	36
	Anexo	37
	Glosario	37
	Índice de ilustraciones	38
	Índice de tablas	39
	Índice alfabético	40

1 Introducción

Este manual describe las características técnicas del dispositivo y sus posibles usos. El manual contiene información relativa a la instalación, la puesta en servicio y la configuración en SILworX.

1.1 Estructuración y uso del manual

El contenido de este manual es parte de la descripción del hardware del sistema electrónico programable HIMatrix.

El manual se divide en los siguientes capítulos principales:

- Introducción
- Seguridad
- Descripción del producto
- Puesta en servicio
- Funcionamiento
- Mantenimiento
- Puesta fuera de servicio
- Transporte
- Desecho

En el manual se distingue entre las siguientes variantes del sistema HIMatrix:

Utilidad de programación	Sistema operativo del procesador
SILworX	A partir de V.7
ELOP II Factory	Hasta V.7

Tabla 1: Variantes del sistema HIMatrix

En este manual las variantes se distinguen mediante:

- Subcapítulos separados
- Tablas diferenciadoras de las versiones p.ej. “A partir de V.7”, “Hasta V.7”



¡Los proyectos creados con ELOP II Factory no podrán editarse en SILworX y viceversa!



Se denominarán como “*devices*” a los sistemas de control compactos y las E/S remotas.

Deberán observarse además los siguientes documentos:

Nombre	Contenido	Número de documento
Manual de sistema HIMatrix para sistemas compactos	Descripción de hardware de sistemas compactos HIMatrix	HI 800 495 S
Manual de sistema HIMatrix para sistema modular F60	Descripción de hardware para sistema modular HIMatrix	HI 800 494 S
Manual de seguridad de HIMatrix	Funciones de seguridad del sistema HIMatrix	HI 800 427 S
Ayuda directa en pantalla de SILworX	Manejo de SILworX	-
Ayuda directa en pantalla de ELOP II Factory	Manejo de ELOP II Factory, protocolo IP Ethernet, protocolo INTERBUS	-
Primeros pasos con SILworX	Introducción al SILworX en base al ejemplo del sistema HIMax	HI 801 194 S
Primeros pasos con ELOP II Factory	Introducción al ELOP II Factory	HI 800 496 CSA

Tabla 2: Documentos vigentes adicionales

Los manuales actuales se hallan en la página web de HIMA: www.hima.com. Con ayuda del índice de revisión del pie de página podrá compararse la vigencia de los manuales que se tengan respecto a la edición que figura en internet.

1.2 Destinatarios

Este documento va dirigido a planificadores, proyectadores y programadores de equipos de automatización y al personal autorizado a la puesta en servicio, operación y mantenimiento de dispositivos, módulos y sistemas. Se presuponen conocimientos especiales sobre sistemas de automatización con función relacionada con la seguridad.

1.3 Convenciones de representación

Para una mejor legibilidad y comprensión, en este documento se usa la siguiente notación:

Negrita	Remarcado de partes importantes del texto. Designación de botones de software, fichas e ítems de menús de la utilidad de programación sobre los que puede hacerse clic.
<i>Cursiva</i>	Parámetros y variables del sistema
<code>Courier</code>	Entradas literales del operador
RUN	Designación de estados operativos en mayúsculas
Cap. 1.2.3	Las referencias cruzadas son enlaces, aun cuando no estén especialmente marcadas como tales. Al colocar el puntero sobre un enlace, cambiará su aspecto. Haciendo clic en él, se saltará a la correspondiente página del documento.

Las notas de seguridad y uso están especialmente identificadas.

1.3.1 Notas de seguridad

Las notas de seguridad del documento se representan de la siguiente forma. Para garantizar mínimos niveles de riesgo, deberá seguirse sin falta lo que indiquen. Los contenidos se estructuran en

- Palabra señalizadora: peligro, advertencia, precaución, nota
- Tipo y fuente de peligro
- Consecuencias del peligro
- Prevención del peligro

PALABRA SEÑALIZADORA



¡Tipo y fuente de peligro!
Consecuencias del peligro
Prevención del peligro

Las palabras señalizadoras significan

- Peligro: su inobservancia originará lesiones graves o mortales
- Advertencia: su inobservancia puede originar lesiones graves o mortales
- Precaución: su inobservancia puede originar lesiones moderadas
- Nota: su inobservancia puede originar daños materiales

NOTA



¡Tipo y fuente del daño!
Prevención del daño

1.3.2 Notas de uso

La información adicional se estructura como sigue:

i

En este punto figura el texto con la información adicional.

Los trucos y consejos útiles aparecen en la forma:

SUGERENCIA En este punto figura el texto con la sugerencia.

2 Seguridad

No olvide leer la información de seguridad, las notas y las instrucciones de este documento. Use el producto cumpliendo todas las directivas y las pautas de seguridad.

Este producto se usa con SELV o PELV. El producto en sí no constituye ninguna fuente de peligro. El uso en atmósferas explosivas se autoriza solo si se toman medidas adicionales.

2.1 Uso conforme a la finalidad prevista

Los componentes HIMatrix van destinados a conformar sistemas de control con función relacionada con la seguridad.

Para hacer uso de estos componentes en sistemas HIMatrix deberán cumplirse las siguientes condiciones.

2.1.1 Condiciones ambientales

Tipo de condición	Rango de valores ¹⁾
Clase de protección	Clase de protección III según IEC/EN 61131-2
Temperatura ambiente	0...+60 °C
Temperatura de almacenamiento	-40...+85 °C
Polución	Grado de polución II según IEC/EN 61131-2
Altitud	< 2000 m
Carcasa	Estándar: IP20
Tensión de alimentación	24 VCC
¹⁾ Para los dispositivos con condiciones ambientales ampliadas serán determinantes los valores de la hoja de datos técnicos.	

Tabla 3: Condiciones ambientales

En condiciones ambientales distintas a las especificadas en este manual es posible que el sistema HIMatrix sufra disfunciones.

2.1.2 Precauciones contra descargas electrostáticas

Las modificaciones o ampliaciones del sistema, así como la sustitución de dispositivos, únicamente deberán ser realizadas por personal con conocimientos sobre medidas de protección contra descargas electrostáticas.

NOTA



¡Daños en los dispositivos por descarga electrostática!

- Realice estas tareas en un lugar de trabajo antiestático y llevando una cinta de puesta a tierra.
- Guarde bien protegidos (p.ej. en su embalaje original) los dispositivos que no tenga en uso.

2.2 Peligros remanentes

Un sistema HIMatrix en sí no representa ninguna fuente de peligro.

Lo siguiente puede conllevar peligros remanentes:

- Errores de realización del proyecto
- Errores en el programa de usuario
- Errores en el cableado

2.3 Medidas de seguridad

Respete las normas de seguridad vigentes en el lugar de empleo y use la debida indumentaria de seguridad personal.

2.4 Información para emergencias

Un sistema de control HIMatrix forma parte de la instrumentación de seguridad de una planta. En caso de fallar un dispositivo o un módulo, la planta adoptará el estado seguro.

En caso de emergencia está prohibida toda intervención que impida la función de seguridad de los sistemas HIMatrix.

3 Descripción del producto

Las E/S remotas **F1 DI 16 01** relacionadas con la seguridad constituyen un sistema compacto dentro de una carcasa metálica con 16 entradas digitales y 4 salidas pulsantes.

El bloque de E/S remotas se ofrece en dos variantes, según sea para las utilidades de programación SILworX o ELOP II Factory. En este manual se describen todas las variantes.

Las E/S remotas sirven para ampliar el nivel de E/S de los sistemas de control HIMax y HIMatrix y se conectan a estos mediante **safeethernet**. El bloque de E/S remotas mismo no puede ejecutar un programa de usuario o aplicación.

Las E/S remotas HIMatrix no tienen capacidad multimaster.

El dispositivo es apto para instalarlo en Zona ATEX 2. Véase el capítulo 4.1.3.

El módulo ha sido certificado por el organismo de inspección oficial TÜV como apto para aplicaciones relacionadas con la seguridad hasta el nivel SIL 3 (IEC 61508, IEC 61511 y IEC 62061), Cat. 4 (EN 954-1) y PL e (EN ISO 13849-1). Más normas de seguridad y normas de aplicación, así como los fundamentos de inspección, pueden consultarse en el certificado expuesto en el sitio web de HIMA.

3.1 Función de seguridad

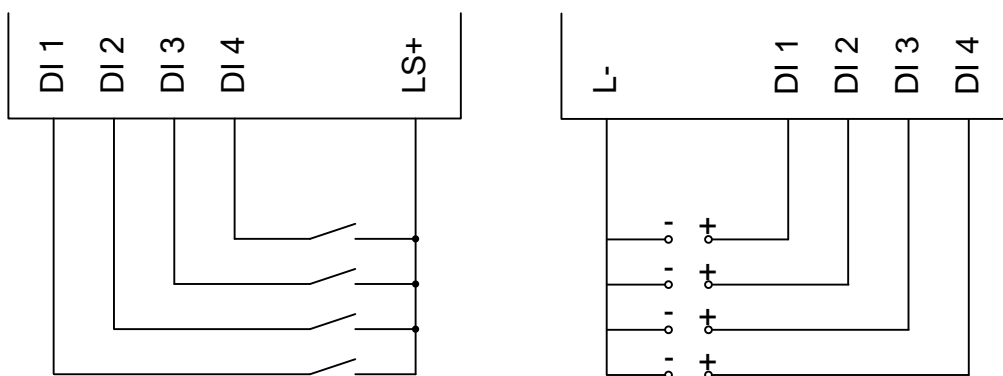
El bloque de E/S remotas está equipado con entradas con función relacionada con la seguridad. Los valores de entrada de estas se transmiten de forma segura mediante **safeethernet** al sistema de control conectado.

3.1.1 Entradas digitales relacionadas con la seguridad

El bloque de E/S remotas está equipado con 16 entradas digitales. Cada LED señaliza el estado (HIGH, LOW) de una entrada.

A las entradas podrán conectarse contactores sin fuente de alimentación propia o fuentes de tensión de señal. Los contactores libres de potencial sin fuente de alimentación propia se alimentan mediante las fuentes de tensión internas de 24V a prueba de cortocircuitos (LS+). Cada fuente de alimentación de 24 V alimenta un grupo de 4 contactores. La conexión se realiza como se describe en la Fig. 1.

En el caso de las fuentes de tensión de señal, el potencial de referencia deberá conectarse al de la entrada (L-). Véase Fig. 1.



Conexión de contactores libres de potencial Conexión de fuentes de tensión de señal

Fig. 1: Conexiones a entradas digitales relacionadas con la seguridad

En el cableado externo y la conexión de sensores deberá aplicarse el principio de corriente de reposo. En caso de fallo, las señales de entrada adoptan como estado seguro su estado sin excitar (nivel Low), es decir, sin energía.

No se monitoriza la línea externa, pero una interrupción de cable se valorará como nivel Low seguro.

3.1.1.1 Reacción en caso de error

Si el dispositivo detecta un error en una entrada digital, el programa de usuario procesará un nivel "low" de acuerdo al principio de corriente de reposo ("de-energize to trip").

El dispositivo activará el LED *FAULT*.

El programa de usuario deberá tener en cuenta, además del valor de señal del canal, el correspondiente código de error.

La utilización del código de error ofrece posibilidades adicionales de configurar reacciones frente a fallos en el programa del usuario.

3.1.2 Line Control

Line Control es un detector de cortocircuitos y circuitos abiertos (p.ej. de entradas de parada de emergencia de cat. 4 según EN 954-1), parametrizable en el bloque de E/S remotas.

A este propósito, conecte las salidas pulsantes TO1 - TO2 del sistema a las entradas digitales (DI) del mismo sistema de la siguiente manera:

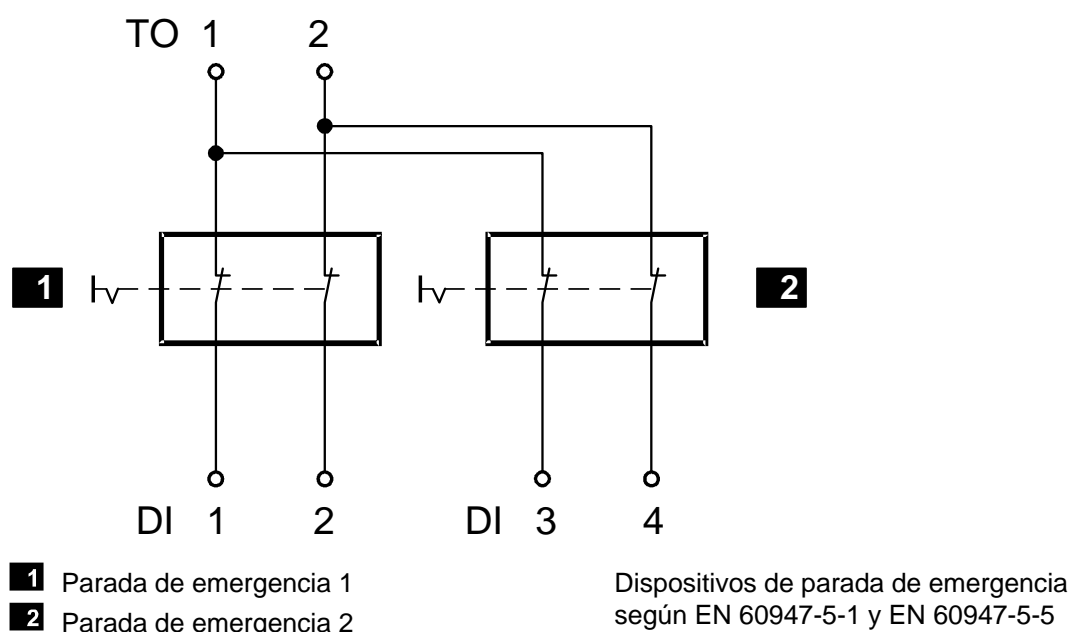


Fig. 2: Line Control

El bloque de E/S remotas hace pulsar las salidas pulsantes (TO) para detectar si hay cortocircuitos o circuitos abiertos en los cables de las entradas digitales (DI). A tal efecto, parametrize en SILworX la variable de sistema *Value [BOOL]* -> y en ELOP II Factory la señal de sistema *DO[0x].Value*. Las variables para las salidas de pulsos deberán comenzar en el canal 1 y hallarse una tras la otra.

El LED *FAULT* del panel frontal del sistema de control parpadeará, las entradas se pondrán al nivel Low y se generará un código de error (evaluable) en caso de producirse los siguientes errores:

- Derivación cruzada entre dos cables paralelos
- Conexión equivocada de dos cables (p. ej. TO 2 a DI 3),
- Derivación a tierra de uno de los cables (solo si hay potencial de ref. a tierra)

- Si se interrumpen cables o abren contactos (también por pulsar alguna de las paradas de emergencia), parpadeará el LED *FAULT* y se generará un código de error.

La configuración de Line Control en el programa del usuario se describe en el manual de proyectos de HIMatrix HI 800 101 E.

3.2 Equipamiento y volumen de suministro

Variantes disponibles y sus números de referencia:

Designación	Descripción	Nº de referencia
F1 DI 16 01	E/S remotas con 16 entradas digitales, temperatura de trabajo 0...+60 °C, para la utilidad de programación ELOP II Factory	98 2200405
F1 DI 16 011 (-20 °C)	E/S remotas con 16 entradas digitales, temperatura de trabajo -20...+60 °C, para la utilidad de programación ELOP II Factory	98 2200456
F1 DI 16 01 SILworX	E/S remotas con 16 entradas digitales, temperatura de trabajo 0...+60 °C, para la utilidad de programación SILworX	98 2200479
F1 DI 16 011 SILworX (-20 °C)	E/S remotas con 16 entradas digitales, temperatura de trabajo -20...+60 °C, para la utilidad de programación SILworX	98 2200488

Tabla 4: Nº de referencia

3.2.1 Dirección IP e ID del sistema (SRS)

El dispositivo se expide con una etiqueta autoadhesiva transparente, en la que podrán apuntarse la dirección IP y el ID del sistema (SRS: sistema-rack-slot) tras posibles cambios.

IP ____ . ____ . ____ . ____ SRS ____ . ____ . ____

Valor por defecto de la dirección IP: 192.168.0.99

Valor por defecto de SRS: 60 000.200.0 (SILworX)

60 000.0.0 (ELOP II Factory)

Tenga cuidado de no obstruir las rendijas de ventilación de la carcasa del dispositivo con la etiqueta autoadhesiva.

La forma de modificar la dirección IP y el ID del sistema se describe en el manual de primeros pasos de la utilidad de programación.

3.3 Placa de tipo

La placa de tipo contiene los siguientes datos:

- Nombre del producto
- Código de barras (código de líneas o código 2D)
- N° de referencia
- Año de fabricación
- Índice de revisión del hardware (HW-Rev.)
- Índice de revisión del firmware (FW-Rev.)
- Tensión de trabajo
- Distintivo de homologación

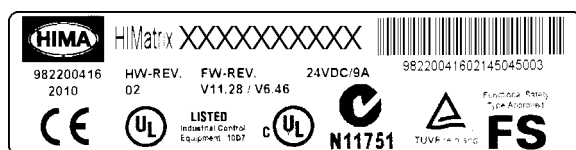


Fig. 3: Ejemplo de placa de tipo

3.4 Composición

El capítulo “Composición” describe el aspecto y la función de las E/S remotas y la comunicación mediante safeethernet.

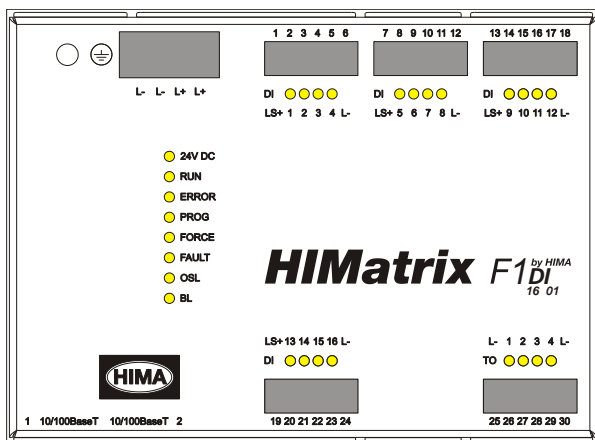
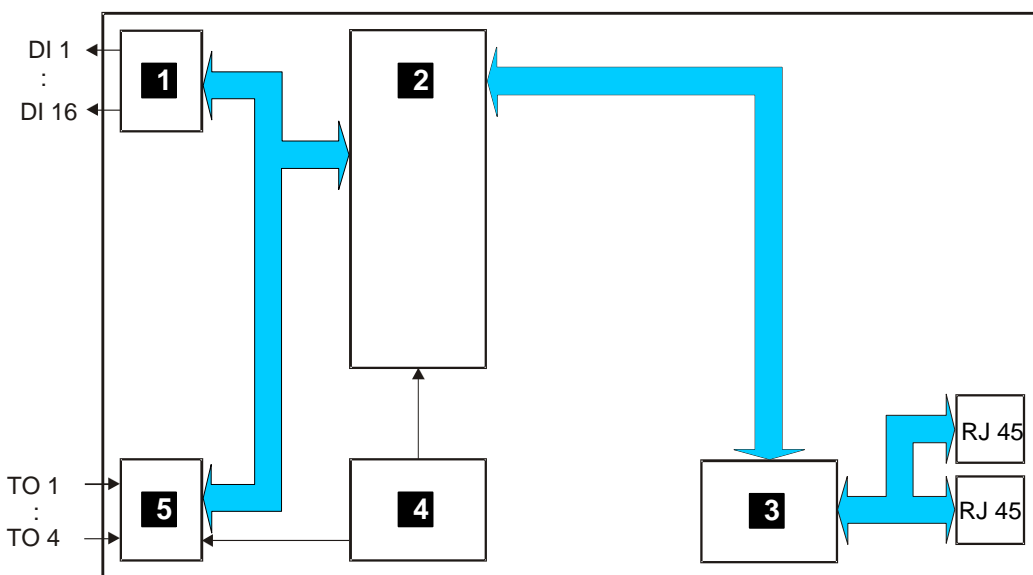


Fig. 4: Vista frontal



- | | |
|--|------------------------------|
| 1 16 entradas digitales | 4 WatchDog |
| 2 Sistema procesador relacionado con la seguridad | 5 4 salidas pulsantes |
| 3 Switch | |

Fig. 5: Diagrama de bloques

3.4.1 LEDs

Los LEDs indican el estado operativo del bloque de E/S remotas. Los LEDs se dividen en:

- LEDs de tensión de trabajo
- LEDs del sistema
- LEDs de comunicación
- LEDs de E/S

3.4.1.1 LED de tensión de trabajo

El LED de tensión de trabajo es independiente del sistema operativo de CPU que se use.

LED	Color	Estado	Significado
24 VCC	Verde	Encendido	Hay tensión de trabajo de 24 VCC
		Apagado	No hay tensión de trabajo

Tabla 5: Indicador de tensión de trabajo

3.4.1.2 LEDs del sistema

Al iniciarse el dispositivo se encenderán todos los LEDs simultáneamente.

LED	Color	Estado	Significado
RUN	Verde	Encendido	Dispositivo en estado RUN, funcionamiento normal Se está ejecutando un programa de usuario cargado (no en las E/S remotas).
		Parpadeante	Dispositivo en estado STOP Se está cargando un nuevo sistema operativo.
		Apagado	El dispositivo no se halla en estado RUN.
ERROR	Rojo	Encendido	Dispositivo en estado de PARADA CON ERROR ("ERROR STOP") Fallos internos detectados por la autocomprobación p.ej. errores de hardware y de software o tiempos de ciclo excedidos. El sistema procesador únicamente podrá reiniciarse mediante un comando desde el PADT (Reboot).
		Parpadeante	Si parpadea el LED ERROR y todos los demás están encendidos, ello indica que BootLoader ha detectado un error del sistema operativo en la memoria flash y se encuentra en espera a descargar un nuevo sistema operativo.
		Apagado	No se detectaron errores.
PROG	Amarillo	Encendido	Se está cargando una nueva configuración en el dispositivo.
		Parpadeante	El dispositivo cambia de INIT a STOP. Se está cargando la memoria flash ROM con un nuevo sistema operativo.
		Apagado	No se está cargando una configuración ni un sistema operativo.
FORCE	Amarillo	Encendido	El dispositivo se halla en estado RUN, la función "Forcing" está activa.
		Parpadeante	El dispositivo se halla en estado STOP, la función "Forcing" está preparada y se activará al iniciarse el dispositivo.
		Apagado	Función "Forcing" no activada. El LED FORCE no tiene función en un bloque de E/S remotas. El forzado de un bloque de E/S remotas se señala mediante el LED FORCE del sistema de control asignado.
FAULT	Amarillo	Encendido	La configuración cargada es errónea. El nuevo sistema operativo está corrompido (tras cargar el S.Op. por download).
		Parpadeante	Error al cargar un nuevo sistema operativo. Se han producido uno o más errores de E/S.
		Apagado	No se ha producido ninguno de los errores descritos.
OSL	Amarillo	Parpadeante	El cargador de emergencia del sistema operativo está activo.
		Apagado	El cargador de emergencia del sistema operativo está inactivo.
BL	Amarillo	Parpadeante	BS y OLS Binary defectuosos o error de hardware INIT_FAIL.
		Apagado	Boot-Loader inactivo

Tabla 6: Indicaciones de los LEDs del sistema

3.4.1.3 LEDs de comunicación

Todos los conectores hembra RJ-45 están dotados de un LED verde y uno amarillo. Los LEDs señalizan los siguientes estados:

LED	Estado	Significado
Verde	Encendido	Modo Full Duplex
	Parpadeo X	Colisión
	Apagado	Modo Half Duplex, sin colisión
Amarillo	Encendido	Conexión establecida
	Parpadeo X	Actividad de la interfaz
	Apagado	No hay conexión establecida

Tabla 7: Indicadores de Ethernet

3.4.1.4 LEDs de E/S

LED	Color	Estado	Significado
DI 1...16	Amarillo	Encendido	Nivel High aplicado.
		Apagado	Nivel Low aplicado.
TO 1...4	Amarillo	Encendido	Salida de pulso activada.
		Apagado	Salida de pulso desactivada.

Tabla 8: LEDs de E/S

3.4.2 Comunicación

El bloque de E/S remotas se comunica con el respectivo sistema de control mediante **safeethernet**.

3.4.2.1 Conexiones para comunicación Ethernet

Propiedad	Descripción
Port	2 x RJ-45
Estándar de transmisión	10/100/Base-T, Half y Full Duplex
Auto Negotiation	Sí
Auto Crossover	Sí
Conector hembra	RJ-45
Dirección IP	Libremente configurable ¹⁾
Máscara de subred	Libremente configurable ¹⁾
Protocolos compatibles	<ul style="list-style-type: none"> Relacionados con la seguridad: safeethernet No relacionados con la seguridad: Dispositivo programador (PADT), SNTP
¹⁾ Deberán observarse las reglas de validez general para la asignación de direcciones IP y máscaras de subred.	

Tabla 9: Características de las interfaces Ethernet

Hay dos conexiones RJ-45 con LEDs integrados en la parte inferior de la carcasa en el lado izquierdo. Los LEDs de comunicación se describen en el capítulo 3.4.1.3.

La lectura de los parámetros de conexión se basa en la dirección MAC (Media Access Control) que viene establecida de fábrica.

La dirección MAC del bloque de E/S remotas figura en una pegatina por encima de ambas conexiones RJ-45 (1 y 2).

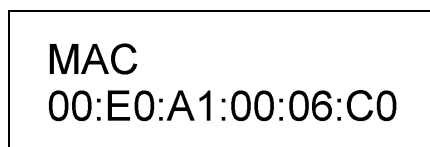


Fig. 6: Ejemplo de pegatina de dirección MAC

El bloque de E/S remotas posee un switch integrado para la comunicación Ethernet relacionada con la seguridad (**safeethernet**). Hallará más información sobre el switch y **safeethernet** en el capítulo “Comunicación” del manual de sistema para sistemas compactos HI 800 495 S.

3.4.2.2 Puertos de red utilizados para comunicación Ethernet

Puertos UDP	Finalidad
8000	Programación y manejo con las utilidades de programación
8001	Configuración de E/S remotas mediante el sistema PES (ELOP II Factory)
8004	Configuración de E/S remotas mediante el sistema PES (SILworX)
6010	safeethernet
123	SNTP (sincronización entre PES y Remote I/O, así como dispositivos externos)

Tabla 10: Puertos de red utilizados

3.4.3 Salidas pulsantes

Las 4 salidas pulsantes digitales pueden utilizarse para Line Control (detección de cortocircuitos y circuitos abiertos de entradas digitales) como p.ej. en pulsadores de parada de emergencia según cat. 4 conforme a EN 954-1.



¡No use salidas de pulsos para salidas relacionadas con la seguridad, p.ej. para accionar actuadores de funciones relacionadas con la seguridad!

3.4.4 Botón Reset

El bloque de E/S remotas tiene un botón Reset. Solo es necesario pulsarlo cuando se desconozca el nombre de usuario o la contraseña que se necesitan para ingresar como administrador. Si solamente la dirección IP elegida del bloque de E/S remotas no concuerda con el PADT (PC), podrá establecerse la conexión mediante un registro `Route add` en el PC.

Al botón se accede por un pequeño agujero redondo en la parte superior de la carcasa a unos 5 cm del borde izquierdo. Para pulsarlo deberá usarse una varilla adecuada de material aislante, para evitar posibles cortocircuitos en el interior del bloque de E/S remotas.

El reset será efectivo solamente si se reinicia el bloque de E/S remotas (apagar y encender) y se mantiene pulsado al mismo tiempo el botón de reset durante al menos 20 segundos. Su pulsación durante el funcionamiento del sistema no tiene efecto alguno.

Características y comportamiento del bloque de E/S remotas tras un reinicio con el botón de reset pulsado:

- Los parámetros de conexión (dirección IP e ID del sistema) adoptarán sus valores originales por defecto.
- Se desactivarán todas las cuentas de usuario, salvo la cuenta original predeterminada de *administrador* sin contraseña.

Tras un nuevo reinicio sin mantener pulsado el botón de reset serán válidos los parámetros de conexión (dirección IP e ID del sistema) y las cuentas:

- Que haya parametrizado el usuario.
- Que estuvieran registradas antes del reinicio con el botón de reset pulsado, en caso de no haber efectuado ninguna modificación.

3.5 Datos del producto

Generalidades	
Tiempo de reacción	≥ 20 ms
Interfaces Ethernet	2 x RJ-45, 10/100BaseT (con 100 Mbit/s) con switch integrado
Tensión de trabajo	24 VCC, -15%...+20%, $w_{ss} \leq 15\%$, desde un adaptador de alimentación con separación segura, conforme a lo exigido por IEC 61131-2
Amperaje	máx. 0,8 A
Cortacircuitos (externo)	10 A lento
Temperatura de trabajo	0 °C...+60 °C
Temperatura de almacenamiento	-40 °C...+85 °C
Grado de protección	IP20
Dimensiones máximas (sin conectores)	Anchura: 152 mm (con tornillos de carcasa) Altura: 114 mm (con anclaje) Profundidad: 66 mm (con tornillo de puesta a tierra)
Masa	0,7 kg

Tabla 11: Datos del producto

Entradas digitales	
Cantidad de entradas	16 (no separadas galvánicamente)
Nivel High: Tensión Amperaje	15...30 VCC ≥ 2 mA a 15 V
Nivel Low: Tensión Amperaje	máx. 5 VCC máx. 1,5 mA (1 mA a 5 V)
Punto de conmutación	típico 7,5 V
Tiempo de conmutación	250 μ s
Alimentación	4 x 19,2 V / 40 mA (a 24 V), a prueba de cortocircuitos

Tabla 12: Datos técnicos de las entradas digitales

Salidas pulsantes	
Cantidad de salidas	4 (no separadas galvánicamente)
Tensión de salida	$\geq L+$ menos 4 V
Intensidad de salida	aprox. 60 mA
Carga mínima	No
Reacción a sobrecarga	4 x $\geq 19,2$ V, intensidad de cortocircuito 60 mA a 24 V

Tabla 13: Datos técnicos de las salidas analógicas

3.5.1 Datos del producto F1 DI 16 011 (-20 °C)

La variante de modelo F1 DI 16 011 (-20 °C) se ha dimensionado para usar en un rango ampliado de temperaturas de -20 °C...+60 °C. Los componentes electrónicos están resguardados con una capa de barniz protector.

HIMatrix F1 DI 16 011	
Temperatura de trabajo	-20 °C...+60 °C
Masa	aprox. 0,7 kg

Tabla 14: Datos del producto F1 16 011 (-20 °C)

3.6 HIMatrix F1 DI 16 01 certificado

HIMatrix F1 DI 16 01	
CE	CEM, Zona ATEX 2
TÜV	IEC 61508 1-7:2000 hasta SIL 3 IEC 61511:2004 EN 954-1:1996 hasta categoría 4
TÜV ATEX	94/9/CE EN 1127-1 EN 61508
UL Underwriters Laboratories Inc.	ANSI/UL 508, NFPA 70 – Industrial Control Equipment CSA C22.2 No.142 UL 1998 Software Programmable Components NFPA 79 Electrical Standard for Industrial Machinery IEC 61508
FM Approvals	Class I, DIV 2, Groups A, B, C and D Class 3600, 1998 Class 3611, 1999 Class 3810, 1989 Including Supplement #1, 1995 CSA C22.2 No 142 CSA C22.2 No 213

Tabla 15: Certificados

4 Puesta en servicio

La puesta en servicio del bloque de E/S remotas incluye el montaje y la conexión, así como su configuración en la utilidad de programación.

4.1 Instalación y montaje

El bloque de E/S remotas se monta sobre un carril DIN de 35 mm como se describe en el manual de sistemas compactos HIMatrix.

4.1.1 Conexión de las entradas digitales

Las entradas digitales se conectan a los siguientes bornes:

Borne	Designación	Función (entradas DI)
1	LS+	Alimentación de sensores de las entradas 1...4
2	1	Entrada digital 1
3	2	Entrada digital 2
4	3	Entrada digital 3
5	4	Entrada digital 4
6	L-	Potencial de referencia
Borne	Designación	Función (entradas DI)
7	LS+	Alimentación de sensores de las entradas 5...8
8	5	Entrada digital 5
9	6	Entrada digital 6
10	7	Entrada digital 7
11	8	Entrada digital 8
12	L-	Potencial de referencia
Borne	Designación	Función (entradas DI)
13	LS+	Alimentación de sensores de las entradas 9...12
14	9	Entrada digital 9
15	10	Entrada digital 10
16	11	Entrada digital 11
17	12	Entrada digital 12
18	L-	Potencial de referencia
Borne	Designación	Función (entradas DI)
19	LS+	Alimentación de sensores de las entradas 13...16
20	13	Entrada digital 13
21	14	Entrada digital 14
22	15	Entrada digital 15
23	16	Entrada digital 16
24	L-	Potencial de referencia

Tabla 16: Asignación de bornes de las entradas digitales

4.1.1.1 Picos en entradas digitales

Debido al corto tiempo de ciclo de los sistemas HIMatrix, las entradas digitales podrán leer un impulso pico según EN 61000-4-5 como breve nivel "high".

Con las siguientes medidas se evitan disfunciones en entornos donde pueden producirse picos:

1. Instalación de cables de entrada apantallados
2. Activación de la inhibición de fallos en el programa de usuario, debiendo una señal estar presente al menos durante dos ciclos antes de ser evaluada.

i

¡La inhibición de fallos activada alarga el tiempo de reacción del sistema HIMatrix!

i

Se podrá renunciar a las medidas anteriormente descritas si el equipo se dimensiona de forma tal que puedan descartarse picos en el sistema.

En el dimensionamiento deberán incluirse medidas de protección de sobretensión, descarga de rayos, puesta a tierra y cableado del equipo con base a las especificaciones del manual del sistema (HI 800 495 S o HI 800 494 S) y las normas relevantes.

4.1.2 Conexión de las salidas pulsantes digitales

Las 4 salidas pulsantes digitales se conectan a los siguientes bornes:

Borne	Designación	Función (salidas pulsantes TO)
25	L-	Potencial de referencia
26	1	Salida pulsante 1
27	2	Salida pulsante 2
28	3	Salida pulsante 3
29	4	Salida pulsante 4
30	L-	Potencial de referencia

Tabla 17: Asignación de bornes de las salidas pulsantes digitales

4.1.3 Montaje del F1 DI 16 01 en Zona 2

(Directiva 94/9/CE, ATEX)

El bloque de E/S remotas es apto para montar en Zona 2. La correspondiente declaración de conformidad puede verse en el sitio web de HIMA.

Para el montaje deberán observarse las siguientes condiciones especiales.

Condiciones especiales X

1. Monte el bloque de E/S remotas en una carcasa que cumpla lo exigido por la norma EN 60079-15 con un grado de protección IP54 como mínimo según EN 60529. Adhiera a esa carcasa una pegatina con la siguiente inscripción:

“Toda intervención permisible solamente en estado libre de tensión”

Excepción:

si está garantizado que no hay presente ninguna atmósfera explosiva, podrá intervenir también bajo tensión.

2. La carcasa empleada deberá poder evacuar con seguridad el calor de la potencia disipada. La potencia disipada del HIMatrix F1 DI 16 01 se hallará en un margen entre 7 W y 17 W, según carga de salida y tensión de alimentación.
3. Proteja el HIMatrix F1 DI 16 01 con un cortacircuitos lento de 10 A. La alimentación de 24 VCC deberá tener lugar mediante un adaptador de alimentación con separación segura. Se permite usar únicamente adaptadores de alimentación del tipo PELV o SELV.
4. Normas aplicables:
VDE 0170/0171 Parte 16, DIN EN 60079-15: 2004-5
VDE 0165 Parte 1, DIN EN 60079-14: 1998-08

Observe ahí particularmente los siguientes puntos:

DIN EN 60079-15:

Capítulo 5	Tipo
Capítulo 6	Elementos de conexión y cableado
Capítulo 7	Distancias y fugas por línea y por aire
Capítulo 14	Conectores y dispositivos de enchufe

DIN EN 60079-14:

Capítulo 5.2.3	Equipos de trabajo para Zona 2
Capítulo 9.3	Cables y conductores para Zonas 1 y 2
Capítulo 12.2	Instalaciones para Zonas 1 y 2

El bloque de E/S remotas tiene además la placa mostrada:

HIMA

Paul Hildebrandt GmbH
A.-Bassermann-Straße 28, D-68782 Brühl

HIMatrix

Ex II 3 G EEx nA II T4 X

F1 DI 16 01

0 °C ≤ Ta ≤ 60 °C

Besondere Bedingungen X beachten!

Observe las condiciones especiales X.

Fig. 7: Placa con las condiciones ATEX

4.2 Configuración

El bloque de E/S remotas puede configurarse con las utilidades SILworX o ELOP II Factory. La utilización de una u otra dependerá de la versión del sistema operativo (firmware):

- Con un sistema operativo anterior a la versión 7 deberá usarse ELOP II Factory.
- Con un sistema operativo a partir de la versión 7 deberá usarse SILworX.

i

Para poder cargar un nuevo sistema operativo a partir de la versión 7 a un bloque de E/S remotas que tenga un sistema operativo de CPU anterior a la versión 7 se necesitará ELOP II Factory. Tras cargar el sistema operativo de versión 7 o superior se necesitará SILworX.

4.3 Configuración con SILworX

El bloque de E/S remotas se mostrará en el editor de hardware similarmente a un rack dotado de los siguientes módulos:

- Módulo procesador (CPU)
- Módulo de entrada (DI 16) con Line Control

Haciendo doble clic sobre los módulos se abrirá su vista en detalle con sus fichas. En las fichas pueden asignarse a los parámetros de sistema del módulo dado las variables globales configuradas en el programa del usuario.

4.3.1 Parámetros y códigos de error de entradas y salidas

En las siguientes tablas se relacionan los parámetros de sistema leíbles y ajustables de las entradas y salidas, incluidos sus códigos de error.

Dentro del programa del usuario, los códigos de error podrán leerse mediante las correspondientes variables asignadas en la lógica.

Los códigos de error pueden visualizarse también en SILworX.

4.3.2 Entradas digitales del F1 DI 16 01

Las tablas subsiguientes contienen los estados y los parámetros del módulo de entrada (DI 16) en el mismo orden en que se muestran en el editor de hardware.

4.3.2.1 Ficha “Module”

La ficha “Module” contiene los siguientes parámetros de sistema:

Parámetros de sistema	Tipo de datos	R/W	Descripción																
DI No. of Pulse Channel	USINT	W	<div>Cantidad de salidas pulsantes (salidas de alimentación)</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0</td><td>Ninguna salida pulsante prevista para detección de SC/OC¹⁾</td></tr><tr><td>1</td><td>Salida pulsante 1 prevista para detección de SC/OC1)</td></tr><tr><td>2</td><td>Salida pulsante 1 y 2 prevista para detección de SC/OC¹⁾</td></tr><tr><td>4</td><td>Salida pulsante 1...4 prevista para detección de SC/OC¹⁾</td></tr></table> <div>¡No use salidas de pulsos para las salidas relacionadas con la seguridad!</div>	Codificación	Descripción	0	Ninguna salida pulsante prevista para detección de SC/OC ¹⁾	1	Salida pulsante 1 prevista para detección de SC/OC1)	2	Salida pulsante 1 y 2 prevista para detección de SC/OC ¹⁾	4	Salida pulsante 1...4 prevista para detección de SC/OC ¹⁾						
Codificación	Descripción																		
0	Ninguna salida pulsante prevista para detección de SC/OC ¹⁾																		
1	Salida pulsante 1 prevista para detección de SC/OC1)																		
2	Salida pulsante 1 y 2 prevista para detección de SC/OC ¹⁾																		
4	Salida pulsante 1...4 prevista para detección de SC/OC ¹⁾																		
DI Pulse Slot	UDINT	W	Slot del módulo de alimentación pulsante (detección SC/OC ¹⁾), ajústese el valor a 3																
DI Pulse Delay [10E-6 s]	UINT	W	Tiempo de espera para Line Control (detección de cortocircuito y derivación cruzada)																
DI.Error Code	WORD	R	<div>Códigos de error de todas las entradas digitales</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x0001</td><td>Error en el área de las entradas digitales</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>Prueba FTT errónea del patrón de prueba</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x0001	Error en el área de las entradas digitales	0x0002	Prueba FTT errónea del patrón de prueba										
Codificación	Descripción																		
0x0001	Error en el área de las entradas digitales																		
0x0002	Prueba FTT errónea del patrón de prueba																		
DO.Error Code	WORD	R	<div>Código de error de la unidad TO como entero</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x0001</td><td>Error de la unidad TO como entero</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x0001	Error de la unidad TO como entero												
Codificación	Descripción																		
0x0001	Error de la unidad TO como entero																		
Module Error Code	WORD	R	<div>Códigos de error del módulo</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x0000</td><td>Procesado de E/S, de ser el caso con errores, véanse otros códigos de error</td></tr><tr><td>0x0001</td><td>Sin procesado de E/S (dispositivo no en estado RUN)</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>Sin procesado de E/S durante pruebas de arranque</td></tr><tr><td>0x0004</td><td>Interfaz del fabricante en funcionamiento</td></tr><tr><td>0x0010</td><td>Sin procesado de E/S: parametrización errónea</td></tr><tr><td>0x0020</td><td>Sin procesado de E/S: límite de errores sobrepasado</td></tr><tr><td>0x0040/ 0x0080</td><td>Sin procesado de E/S: módulo configurado no introducido en slot</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x0000	Procesado de E/S, de ser el caso con errores, véanse otros códigos de error	0x0001	Sin procesado de E/S (dispositivo no en estado RUN)	0x0002	Sin procesado de E/S durante pruebas de arranque	0x0004	Interfaz del fabricante en funcionamiento	0x0010	Sin procesado de E/S: parametrización errónea	0x0020	Sin procesado de E/S: límite de errores sobrepasado	0x0040/ 0x0080	Sin procesado de E/S: módulo configurado no introducido en slot
Codificación	Descripción																		
0x0000	Procesado de E/S, de ser el caso con errores, véanse otros códigos de error																		
0x0001	Sin procesado de E/S (dispositivo no en estado RUN)																		
0x0002	Sin procesado de E/S durante pruebas de arranque																		
0x0004	Interfaz del fabricante en funcionamiento																		
0x0010	Sin procesado de E/S: parametrización errónea																		
0x0020	Sin procesado de E/S: límite de errores sobrepasado																		
0x0040/ 0x0080	Sin procesado de E/S: módulo configurado no introducido en slot																		
Module SRS	[UDINT]	R	Número de slot (Sistema-Rack-Slot)																
Module Type	[UINT]	R	Tipo de módulo, valor de consigna: 0x00A5 [165 _{dec}]																

¹⁾ SC/OC (SC = cortocircuito, OC = circuito abierto)

Tabla 18: SILworX – Parámetros de sistema de las entradas digitales, ficha “Module”

4.3.2.2 Ficha “DI 16: DO-Channels”

La ficha “DI 16: DO-Channels” contiene los siguientes parámetros de sistema:

Parámetros de sistema	Tipo de datos	R/W	Descripción				
Channel no.	---	R	Nº de canal, no modificable.				
-> Error Code [BYTE]	BYTE	R	<div>Códigos de error de los distintos canales de salidas pulsantes digitales<table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Error en el módulo digital de salidas pulsantes</td></tr></table></div>	Codificación	Descripción	0x01	Error en el módulo digital de salidas pulsantes
Codificación	Descripción						
0x01	Error en el módulo digital de salidas pulsantes						
Value [BOOL] ->	BOOL	W	<div>Valor de salida para canales DO: 1 = salida excitada 0 = salida sin corriente ¡No use salidas de pulsos para las salidas relacionadas con la seguridad!</div>				

Tabla 19: SILworX – Parámetros de sistema de las salidas pulsantes, ficha “DI 16: DO-Channels”

4.3.2.3 Ficha “DI 16: DI-Channels”

La ficha “DI 16: Channels” contiene los siguientes parámetros de sistema:

Parámetros de sistema	Tipo de datos	R/W	Descripción												
Channel no.	---	R	Nº de canal, no modificable.												
-> Error Code [BYTE]	BYTE	R	<div>Códigos de error de los canales de entrada digital</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Errores en el módulo de entrada digital</td></tr><tr><td>0x10</td><td>Cortocircuito de cables del canal</td></tr><tr><td>0x80</td><td>Interrupción entre salida pulsante TO y entrada digital DI, p.ej.<ul style="list-style-type: none">▪ Circuito abierto▪ Interruptor abierto▪ Infratensión de L+</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x01	Errores en el módulo de entrada digital	0x10	Cortocircuito de cables del canal	0x80	Interrupción entre salida pulsante TO y entrada digital DI, p.ej. <ul style="list-style-type: none">▪ Circuito abierto▪ Interruptor abierto▪ Infratensión de L+				
Codificación	Descripción														
0x01	Errores en el módulo de entrada digital														
0x10	Cortocircuito de cables del canal														
0x80	Interrupción entre salida pulsante TO y entrada digital DI, p.ej. <ul style="list-style-type: none">▪ Circuito abierto▪ Interruptor abierto▪ Infratensión de L+														
-> Value [BOOL]	BOOL	R	Valor de entrada de los canales de entrada digitales 0 = entrada no excitada 1 = entrada excitada												
Pulse Channel [USINT] ->	USINT	W	<div>Canal fuente de la alimentación pulsante</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0</td><td>Canal de entrada</td></tr><tr><td>1</td><td>Pulso del 1er canal TO</td></tr><tr><td>2</td><td>Pulso del 2º canal TO</td></tr><tr><td>3</td><td>Pulso del 3er canal TO</td></tr><tr><td>4</td><td>Pulso del 4º canal TO</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0	Canal de entrada	1	Pulso del 1er canal TO	2	Pulso del 2º canal TO	3	Pulso del 3er canal TO	4	Pulso del 4º canal TO
Codificación	Descripción														
0	Canal de entrada														
1	Pulso del 1er canal TO														
2	Pulso del 2º canal TO														
3	Pulso del 3er canal TO														
4	Pulso del 4º canal TO														

Tabla 20: SILworX – Parámetros de sistema de las entradas digitales, ficha “DI 16: DI-Channels”

4.4 Configuración con ELOP II Factory

4.4.1 Configuración de las entradas y las salidas

Con ELOP II Factory se asignarán las señales previamente definidas en el editor de señales (administrador de hardware) a los distintos canales (entradas). Véase al respecto el manual de sistema para los sistemas compactos o la ayuda directa en pantalla.

En el siguiente capítulo se relacionan las señales de sistema de que se dispone en el bloque de E/S remotas para la asignación.

4.4.2 Señales y códigos de error de entradas y salidas

En las siguientes tablas se relacionan las señales de sistema leíbles y ajustables de las entradas y salidas, incluidos sus códigos de error.

Dentro del programa del usuario, los códigos de error podrán leerse mediante las correspondientes señales asignadas en la lógica.

Los códigos de error pueden visualizarse también en ELOP II Factory.

4.4.3 Entradas digitales del F1 DI 16 01

Señal de sistema	R/W	Descripción																
Mod.SRS [UDINT]	R	Número de slot (Sistema-Rack-Slot)																
Mod. Type [UINT]	R	Tipo de módulo, valor de consigna: 0x002D [45 _{dec}]																
Mod. Error Code [WORD]	R	<div>Códigos de error del módulo</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x0000</td><td>Procesado de E/S, de ser el caso con errores, véanse otros códigos de error</td></tr><tr><td>0x0001</td><td>Sin procesado de E/S (dispositivo no en estado RUN)</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>Sin procesado de E/S durante pruebas de arranque</td></tr><tr><td>0x0004</td><td>Interfaz del fabricante en funcionamiento</td></tr><tr><td>0x0010</td><td>Sin procesado de E/S: parametrización errónea</td></tr><tr><td>0x0020</td><td>Sin procesado de E/S: límite de errores sobrepasado</td></tr><tr><td>0x0040/ 0x0080</td><td>Sin procesado de E/S: módulo configurado no introducido en slot</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x0000	Procesado de E/S, de ser el caso con errores, véanse otros códigos de error	0x0001	Sin procesado de E/S (dispositivo no en estado RUN)	0x0002	Sin procesado de E/S durante pruebas de arranque	0x0004	Interfaz del fabricante en funcionamiento	0x0010	Sin procesado de E/S: parametrización errónea	0x0020	Sin procesado de E/S: límite de errores sobrepasado	0x0040/ 0x0080	Sin procesado de E/S: módulo configurado no introducido en slot
Codificación	Descripción																	
0x0000	Procesado de E/S, de ser el caso con errores, véanse otros códigos de error																	
0x0001	Sin procesado de E/S (dispositivo no en estado RUN)																	
0x0002	Sin procesado de E/S durante pruebas de arranque																	
0x0004	Interfaz del fabricante en funcionamiento																	
0x0010	Sin procesado de E/S: parametrización errónea																	
0x0020	Sin procesado de E/S: límite de errores sobrepasado																	
0x0040/ 0x0080	Sin procesado de E/S: módulo configurado no introducido en slot																	
DI.Error code [WORD]	R	<div>Códigos de error de todas las entradas digitales</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x0001</td><td>Error en el área de las entradas digitales</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>Prueba FTT errónea del patrón de prueba</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x0001	Error en el área de las entradas digitales	0x0002	Prueba FTT errónea del patrón de prueba										
Codificación	Descripción																	
0x0001	Error en el área de las entradas digitales																	
0x0002	Prueba FTT errónea del patrón de prueba																	
DI[xx].Error Code [BYTE]	R	<div>Códigos de error de los canales de entrada digital</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Errores en el módulo de entrada digital</td></tr><tr><td>0x10</td><td>Cortocircuito de cables del canal</td></tr><tr><td>0x80</td><td>Interrupción entre salida pulsante TO y entrada digital DI, p.ej.<ul style="list-style-type: none">▪ Circuito abierto▪ Interruptor abierto▪ Infratensión de L+</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x01	Errores en el módulo de entrada digital	0x10	Cortocircuito de cables del canal	0x80	Interrupción entre salida pulsante TO y entrada digital DI, p.ej. <ul style="list-style-type: none">▪ Circuito abierto▪ Interruptor abierto▪ Infratensión de L+								
Codificación	Descripción																	
0x01	Errores en el módulo de entrada digital																	
0x10	Cortocircuito de cables del canal																	
0x80	Interrupción entre salida pulsante TO y entrada digital DI, p.ej. <ul style="list-style-type: none">▪ Circuito abierto▪ Interruptor abierto▪ Infratensión de L+																	
DI[xx].Value [BOOL]	R	Valor de entrada de los canales de entrada digitales 0 = entrada no excitada 1 = entrada excitada																
DI No. Pulse Channel [USINT]	W	<div>Cantidad de salidas pulsantes (salidas de alimentación)</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0</td><td>Ninguna salida pulsante prevista para detección de SC/OC¹⁾</td></tr><tr><td>1</td><td>Salida pulsante 1 prevista para detección de SC/OC¹⁾</td></tr><tr><td>2</td><td>Salida pulsante 1 y 2 prevista para detección de SC/OC¹⁾</td></tr><tr><td>4</td><td>Salida pulsante 1...4 prevista para detección de SC/OC¹⁾</td></tr></table> <div>¡No use salidas de pulsos para las salidas relacionadas con la seguridad!</div>	Codificación	Descripción	0	Ninguna salida pulsante prevista para detección de SC/OC ¹⁾	1	Salida pulsante 1 prevista para detección de SC/OC ¹⁾	2	Salida pulsante 1 y 2 prevista para detección de SC/OC ¹⁾	4	Salida pulsante 1...4 prevista para detección de SC/OC ¹⁾						
Codificación	Descripción																	
0	Ninguna salida pulsante prevista para detección de SC/OC ¹⁾																	
1	Salida pulsante 1 prevista para detección de SC/OC ¹⁾																	
2	Salida pulsante 1 y 2 prevista para detección de SC/OC ¹⁾																	
4	Salida pulsante 1...4 prevista para detección de SC/OC ¹⁾																	
DI Pulse Slot [UDINT]	W	Slot del módulo de alimentación pulsante (detección SC/OC ¹⁾), ajústese el valor a 1																
DI[xx].Pulse Channel [USINT]	W	<div>Canal fuente de la alimentación pulsante</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0</td><td>Canal de entrada</td></tr><tr><td>1</td><td>Pulso del 1er canal TO</td></tr><tr><td>2</td><td>Pulso del 2º canal TO</td></tr><tr><td>3</td><td>Pulso del 3º canal TO</td></tr><tr><td>4</td><td>Pulso del 4º canal TO</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0	Canal de entrada	1	Pulso del 1er canal TO	2	Pulso del 2º canal TO	3	Pulso del 3º canal TO	4	Pulso del 4º canal TO				
Codificación	Descripción																	
0	Canal de entrada																	
1	Pulso del 1er canal TO																	
2	Pulso del 2º canal TO																	
3	Pulso del 3º canal TO																	
4	Pulso del 4º canal TO																	

Señal de sistema	R/W	Descripción
DI Pulse Delay [10E-6 s] [UINT]	W	Tiempo de espera para Line Control (detección de cortocircuito y derivación cruzada)
¹⁾ SC/OC (SC = cortocircuito, OC = circuito abierto)		

Tabla 21: ELOP II Factory – Señales de sistema de las entradas digitales

4.4.4 Salidas pulsantes del F1 DI 16 01

Señal de sistema	R/W	Descripción																
Mod.SRS [UDINT]	R	Número de slot (Sistema-Rack-Slot)																
Mod. Type [UINT]	R	Tipo de módulo, valor de consigna: 0x002D [45 _{dec}]																
Mod. Error Code [WORD]	R	<div>Códigos de error del módulo</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x0000</td><td>Procesado de E/S posiblemente erróneo, véanse otros códigos de error</td></tr><tr><td>0x0001</td><td>Sin procesado de E/S (dispositivo no en estado RUN)</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>Sin procesado de E/S durante pruebas de arranque</td></tr><tr><td>0x0004</td><td>Interfaz del fabricante en funcionamiento</td></tr><tr><td>0x0010</td><td>Sin procesado de E/S: parametrización errónea</td></tr><tr><td>0x0020</td><td>Sin procesado de E/S: límite de errores sobrepasado</td></tr><tr><td>0x0040/ 0x0080</td><td>Sin procesado de E/S: módulo configurado no introducido en slot</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x0000	Procesado de E/S posiblemente erróneo, véanse otros códigos de error	0x0001	Sin procesado de E/S (dispositivo no en estado RUN)	0x0002	Sin procesado de E/S durante pruebas de arranque	0x0004	Interfaz del fabricante en funcionamiento	0x0010	Sin procesado de E/S: parametrización errónea	0x0020	Sin procesado de E/S: límite de errores sobrepasado	0x0040/ 0x0080	Sin procesado de E/S: módulo configurado no introducido en slot
Codificación	Descripción																	
0x0000	Procesado de E/S posiblemente erróneo, véanse otros códigos de error																	
0x0001	Sin procesado de E/S (dispositivo no en estado RUN)																	
0x0002	Sin procesado de E/S durante pruebas de arranque																	
0x0004	Interfaz del fabricante en funcionamiento																	
0x0010	Sin procesado de E/S: parametrización errónea																	
0x0020	Sin procesado de E/S: límite de errores sobrepasado																	
0x0040/ 0x0080	Sin procesado de E/S: módulo configurado no introducido en slot																	
DO.Error Code [WORD]	R	<div>Código de error de la unidad TO como entero</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x0001</td><td>Error de la unidad TO como entero</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x0001	Error de la unidad TO como entero												
Codificación	Descripción																	
0x0001	Error de la unidad TO como entero																	
DO[xx].Error code [BYTE]	R	<div>Códigos de error de los distintos canales de salidas pulsantes digitales</div> <table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Error en el módulo digital de salidas pulsantes</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x01	Error en el módulo digital de salidas pulsantes												
Codificación	Descripción																	
0x01	Error en el módulo digital de salidas pulsantes																	
DO[xx].Value [BOOL]	W	<div>Valor de salida para canales TO:</div> <div>1 = salida excitada</div> <div>0 = salida sin corriente</div> <div>¡No use salidas de pulsos para las salidas relacionadas con la seguridad!</div>																

Tabla 22: ELOP II Factory – Señales de sistema de las salidas pulsantes

5 Funcionamiento

Para que el bloque de E/S esté operativo, necesitará obligatoriamente un sistema de control. No es necesaria una monitorización especial del dispositivo.

5.1 Manejo

Durante el funcionamiento no es necesario intervenir en el bloque de E/S remotas.

5.2 Diagnóstico

El primer diagnóstico se realiza observando los LEDS. Véase el capítulo 3.4.1.

Además, con la utilidad de programación puede leerse el historial de diagnóstico del dispositivo.

6 Mantenimiento

En el funcionamiento normal no será necesario realizar trabajos de mantenimiento.

Si se producen averías, sustituya el dispositivo o el módulo por uno de idéntico tipo o por un tipo alternativo aprobado por HIMA.

La reparación del dispositivo o módulo está reservada al fabricante.

6.1 Errores

Consulte la reacción a errores de las entradas digitales en el capítulo 3.1.1.1.

6.1.1 A partir de la versión V.6.42 del sistema operativo

Si los dispositivos de comprobación detectan errores en el sistema procesador, la E/S remota adoptará el estado de parada STOP_INVALID y volverá a ser puesto en estado RUN por el sistema de control central. Si antes de transcurrir un minuto tras el reinicio vuelve a producirse otro error interno, el dispositivo adoptará el estado STOP_INVALID y permanecerá en dicho estado. Esto significa que el dispositivo dejará de procesar señales de entrada y las salidas adoptarán el estado seguro, es decir, sin energía o excitación. La evaluación del diagnóstico apuntará a la causa posible.

6.1.2 Hasta la versión V.6.42 del sistema operativo

Si los dispositivos de comprobación detectan errores en el sistema procesador, el dispositivo adoptará automáticamente el estado de parada ERROR STOP y permanecerá en dicho estado. Esto significa que el dispositivo dejará de procesar señales de entrada y las salidas adoptarán el estado seguro, es decir, sin energía o excitación. La evaluación del diagnóstico apuntará a la causa posible.

6.2 Tareas de mantenimiento

Rara vez deberán tomarse las siguientes medidas para el módulo procesador:

- Carga del sistema operativo, en caso de necesitarse una nueva versión
- Realización del ensayo de prueba

6.2.1 Cargar sistema operativo

En el marco del mantenimiento perfectivo, HIMA sigue desarrollando el sistema operativo de los dispositivos.

HIMA recomienda aprovechar paradas programadas de la planta para cargar la versión actual del sistema operativo a los dispositivos.

¡Previamente deberá consultarse en la lista de versiones cuáles serán las repercusiones del sistema operativo sobre el sistema!

El sistema operativo se cargará mediante la utilidad de programación.

Antes de la carga el dispositivo deberá hallarse en el estado STOP (indicado en la utilidad de programación). De no ser así, detenga el dispositivo.

Más información en la documentación de la utilidad de programación.

6.2.2 Ensayo de prueba recurrente

Compruebe cada 10 años los dispositivos y módulos HIMatrix. Hallará más información en el manual de seguridad HI 800 427 S.

7 Puesta fuera de servicio

Ponga el dispositivo fuera de servicio desconectando la alimentación eléctrica. A continuación podrán retirarse los bornes insertables de las entradas y salidas y el cable Ethernet.

8 Transporte

Para evitar daños mecánicos, transporte los componentes HIMatrix empaquetados.

Guarde los componentes HIMatrix siempre empaquetados en su embalaje original. Este sirve además como protección contra descargas electrostáticas. El embalaje del producto solo no es suficiente para el transporte.

9 Desecho

Los clientes industriales son responsables de desechar ellos mismos el hardware de HIMatrix tras la vida útil del mismo. Si se desea puede solicitarse a HIMA la eliminación de los componentes usados.

Deseche todos los materiales respetuosamente con el medio ambiente.

Anexo

Glosario

Término	Descripción
ARP	Address Resolution Protocol: protocolo de red para asignar direcciones de red a direcciones de hardware
AI	Analog input: entrada analógica
COM	Módulo de comunicación
CRC	Cyclic Redundancy Check: suma de verificación
DI	Digital input: entrada digital
DO	Digital output: salida digital
CEM	Compatibilidad electromagnética
EN	Normas europeas
ESD	ElectroStatic Discharge: descarga electrostática
FB	Bus de campo
FBS	Lenguaje de bloques funcionales
FTA	Field Termination Assembly
FTT	Tiempo de tolerancia de errores
ICMP	Internet Control Message Protocol: protocolo de red para mensajes de estado y error
IEC	International Electrotechnical Commission: normas internacionales de electrotecnia
Dirección MAC	Dirección de hardware de una conexión de red (Media Access Control)
PADT	Programming and Debugging Tool (según IEC 61131-3), PC con SILworX
PE	Protective Earth: tierra de protección
PELV	Protective Extra Low Voltage: baja tensión funcional con separación segura
PES	Programmable Electronic System
PFD	Probability of Failure on Demand: probabilidad de un fallo al requerir una función de seguridad
PFH	Probability of Failure per Hour: probabilidad de una disfunción peligrosa por hora
R	Read: valor comunicado por señal o variable de sistema, p.ej. al programa de usuario
ID de Rack	Identificación (número) de un rack
Non-reactive: sin repercusiones	Suponiendo que hay dos circuitos de entrada conectados a la misma fuente (p.ej. transmisor). Entonces un circuito de entrada se denominará “non-reactive”, cuando no falsee las señales del otro circuito de entrada.
R/W	Read/Write (epígrafe de columna de tipo de señal/variable de sistema)
SB	Bus de sistema (módulo de bus)
SELV	Safety Extra Low Voltage: baja tensión de protección
SFF	Safe Failure Fraction: porcentaje de fallos fácilmente dominables
SIL	Safety Integrity Level (según IEC 61508)
SILworX	Utilidad de programación para sistemas HIMatrix
SNTP	Simple Network Time Protocol (RFC 1769)
S.R.S	Direccionamiento por “Sistema.Rack.Slot” de un módulo
SW	Software
TMO	TimeOut
W	Write: valor ordenado a una señal o variable de sistema, p.ej. desde el programa de usuario
WatchDog (WD)	Control de tiempo para módulos o programas. En caso de excederse el tiempo de WatchDog, el módulo pasará al estado de parada con fallo.
WDT	WatchDog Time

Índice de ilustraciones

Fig. 1:	Conexiones a entradas digitales relacionadas con la seguridad	11
Fig. 2:	Line Control	12
Fig. 3:	Ejemplo de placa de tipo	14
Fig. 4:	Vista frontal	15
Fig. 5:	Diagrama de bloques	15
Fig. 6:	Ejemplo de pegatina de dirección MAC	19
Fig. 7:	Placa con las condiciones ATEX	25

Índice de tablas

Tabla 1:	Variantes del sistema HIMatrix	5
Tabla 2:	Documentos vigentes adicionales	6
Tabla 3:	Condiciones ambientales	9
Tabla 4:	Nº de referencia	13
Tabla 5:	Indicador de tensión de trabajo	16
Tabla 6:	Indicaciones de los LEDs del sistema	17
Tabla 7:	Indicadores de Ethernet	18
Tabla 8:	LEDs de E/S	18
Tabla 9:	Características de las interfaces Ethernet	19
Tabla 10:	Puertos de red utilizados	19
Tabla 11:	Datos del producto	21
Tabla 12:	Datos técnicos de las entradas digitales	21
Tabla 13:	Datos técnicos de las salidas analógicas	21
Tabla 14:	Datos del producto F1 16 011 (-20 °C)	21
Tabla 15:	Certificados	22
Tabla 16:	Asignación de bornes de las entradas digitales	23
Tabla 17:	Asignación de bornes de las salidas pulsantes digitales	24
Tabla 18:	SILworX – Parámetros de sistema de las entradas digitales, ficha “Module”	27
Tabla 19:	SILworX – Parámetros de sistema de las salidas pulsantes, ficha “DI 16: DO-Channels”	28
Tabla 20:	SILworX – Parámetros de sistema de las entradas digitales, ficha “DI 16: DI-Channels”	28
Tabla 21:	ELOP II Factory – Señales de sistema de las entradas digitales	31
Tabla 22:	ELOP II Factory – Señales de sistema de las salidas pulsantes	31

Índice alfabético

Diagnóstico	32	safe ethernet	19
Nº de referencia	13	SRS	13
Reacciones a errores			
Entradas digitales.....	12		



SAFETY
NONSTOP

HIMA Paul Hildebrandt GmbH

Apdo. Postal / Postfach 1261

68777 Brühl

Tel: +49 6202 709-0

Fax: +49 6202 709-107

E-Mail: info@hima.com Internet: www.hima.com