

# HIMatrix

Sistema de control relacionado con la seguridad

## Manual del F20



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 información cree que falta 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 2010, HIMA Paul Hildebrandt GmbH

Todos los derechos reservados.

## Contacto

Dirección de HIMA:

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](mailto:info@hima.com)

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

## Índice de contenidos

<b>1</b>	<b>Introducción .....</b>	<b>7</b>
1.1	Estructuración y uso del manual .....	7
1.2	Destinatarios .....	8
1.3	Convenciones de representación .....	8
1.3.1	Notas de seguridad.....	9
1.3.2	Notas de uso.....	9
<b>2</b>	<b>Seguridad.....</b>	<b>10</b>
2.1	Uso conforme a la finalidad prevista .....	10
2.1.1	Condiciones ambientales.....	10
2.1.2	Precauciones contra descargas electrostáticas.....	10
2.2	Peligros remanentes.....	11
2.3	Medidas de seguridad .....	11
2.4	Información para emergencias.....	11
<b>3</b>	<b>Descripción del producto .....</b>	<b>12</b>
3.1	Función de seguridad.....	12
3.1.1	Entradas digitales relacionadas con la seguridad.....	12
3.1.1.1	Reacción en caso de error .....	13
3.1.1.2	Line Control.....	13
3.1.2	Salidas digitales relacionadas con la seguridad .....	14
3.1.2.1	Reacción en caso de error.....	15
3.2	Equipamiento y volumen de suministro .....	16
3.2.1	Dirección IP e ID del sistema (SRS) .....	16
3.3	Placa de tipo .....	17
3.4	Composición .....	18
3.4.1	LEDs .....	19
3.4.1.1	LED de tensión de trabajo .....	19
3.4.1.2	LEDs del sistema .....	20
3.4.1.3	LEDs de comunicación .....	21
3.4.1.4	LEDs de E/S .....	21
3.4.1.5	LEDs de bus de campo.....	21
3.4.2	Comunicación .....	22
3.4.2.1	Conexiones para comunicación Ethernet .....	22
3.4.2.2	Puertos de red utilizados para comunicación Ethernet.....	23
3.4.2.3	Conexiones para comunicación de bus de campo .....	23
3.4.3	Asignación de pins.....	23
3.4.3.1	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 .....	24
3.4.3.2	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 .....	24
3.4.3.3	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 .....	24
3.4.3.4	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 .....	25
3.4.3.5	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 .....	26
3.4.3.6	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB2.....	26
3.4.4	Botón Reset .....	27
3.4.5	Ventilador.....	27
3.4.5.1	Sustitución del ventilador .....	28

3.4.5.2	Intervalo de cambio .....	28
3.4.6	Reloj del hardware .....	28
<b>3.5</b>	<b>Datos del producto.....</b>	<b>29</b>
<b>3.6</b>	<b>HIMatrix F20 certificado.....</b>	<b>31</b>
<b>4</b>	<b>Puesta en servicio.....</b>	<b>32</b>
<b>4.1</b>	<b>Instalación y montaje.....</b>	<b>32</b>
4.1.1	Conexión de las entradas digitales.....	32
4.1.1.1	Picos en entradas digitales .....	32
4.1.2	Conexión de las salidas digitales .....	33
4.1.3	Conexión de las salidas pulsantes .....	33
4.1.4	Montaje del F20 en Zona 2 .....	34
<b>4.2</b>	<b>Configuración .....</b>	<b>35</b>
<b>4.3</b>	<b>Configuración con SILworX .....</b>	<b>35</b>
4.3.1	Parámetros y códigos de error de entradas y salidas .....	35
4.3.2	Entradas y salidas digitales del F20 .....	35
4.3.2.1	Ficha “ <b>Module</b> ” .....	36
4.3.2.2	Ficha “ <b>DIO 8/8: DO Channels</b> ” .....	37
4.3.2.3	Ficha “ <b>DIO 8/8: DI Channels</b> ” .....	38
4.3.3	Salidas pulsantes del F20 .....	39
4.3.3.1	Ficha “ <b>Module</b> ” .....	39
4.3.3.2	Ficha “ <b>DO 4: Channels</b> ” .....	39
<b>4.4</b>	<b>Configuración con ELOP II Factory .....</b>	<b>40</b>
4.4.1	Configuración de las entradas y las salidas .....	40
4.4.2	Señales y códigos de error de entradas y salidas.....	40
4.4.3	Entradas digitales del F20.....	41
4.4.4	Salidas digitales del F20 .....	43
4.4.5	Salidas pulsantes del F20 .....	44
<b>5</b>	<b>Funcionamiento.....</b>	<b>45</b>
<b>5.1</b>	<b>Manejo .....</b>	<b>45</b>
<b>5.2</b>	<b>Diagnóstico .....</b>	<b>45</b>
<b>6</b>	<b>Mantenimiento.....</b>	<b>46</b>
<b>6.1</b>	<b>Errores.....</b>	<b>46</b>
6.1.1	A partir de la versión V.6.42 del sistema operativo .....	46
6.1.2	Hasta la versión V.6.42 del sistema operativo .....	46
<b>6.2</b>	<b>Tareas de mantenimiento .....</b>	<b>46</b>
6.2.1	Cargar sistema operativo .....	46
6.2.2	Ensayo de prueba recurrente .....	46
<b>7</b>	<b>Puesta fuera de servicio .....</b>	<b>47</b>
<b>8</b>	<b>Transporte.....</b>	<b>48</b>
<b>9</b>	<b>Desecho .....</b>	<b>49</b>
	<b>Anexo .....</b>	<b>51</b>
	<b>Glosario.....</b>	<b>51</b>
	<b>Índice de ilustraciones.....</b>	<b>52</b>

---

Índice de tablas .....	53
Índice alfabético .....	54



# 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	Sistema operativo de comunicación
SILworX	A partir de V.7	A partir de V.12
ELOP II Factory	Hasta V.7	Hasta V.12

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!**

---



Llamaremos “*dispositivos*” a los sistemas de control compactos y las I/Os remotas, mientras que a las tarjetas de un sistema de control modular las denominaremos “*módulos*”.

---

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
Manual de comunicación de SILworX	Descripción de los protocolos de comunicación, ComUserTask y forma de proyectarlo en SILworX	HI 801 195 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](http://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:

<b>Negrita</b>	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
<b>RUN</b>	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:

---

**¡**

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 <sup>1)</sup>
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
<sup>1)</sup> 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

El sistema de control relacionado con la seguridad **F20** es un sistema compacto contenido en una carcasa metálica con 8 canales de entradas y salidas digitales (DIO), que pueden configurarse por separado como entrada o salida digital. Se dispone además de 4 salidas pulsantes. Para la comunicación externa existen 2 conexiones Ethernet y 2 interfaces de bus de campo.

Un ventilador dentro de la tapa de la carcasa refrigera continuamente el dispositivo.

El sistema de control se ofrece en dos variantes, según sea para la utilidad de programación SILworX o la utilidad de programación ELOP II Factory. Véase el capítulo 3.2. En este manual se describen todas las variantes.

El sistema de control es apto para montar en Zona ATEX 2. Véase el capítulo 4.1.4.

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 sistema de control está equipado con 8 canales digitales (DIO) relacionados con la seguridad que pueden configurarse por separado como entrada o salida digital. Su estado (HIGH, LOW) se señaliza mediante LEDs.

##### 3.1.1 Entradas digitales relacionadas con la seguridad

A las entradas podrán conectarse contactores sin fuente de alimentación propia o fuentes de tensión de señal.

Los contactores sin fuente de alimentación propia se alimentan mediante las fuentes de tensión internas de 24V a prueba de cortocircuitos (LS+). Cada una de ellas alimenta un grupo de cuatro 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.

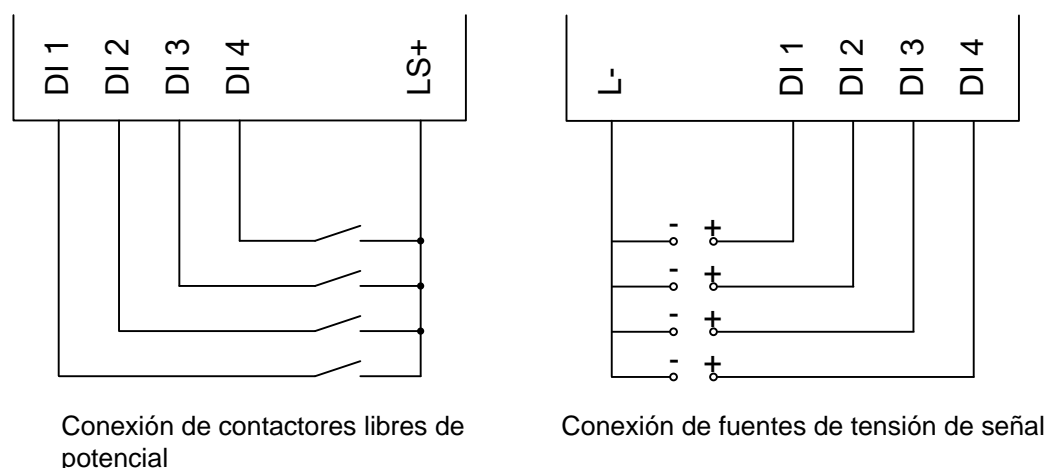


Fig. 1: Conexiones a entradas digitales relacionadas con la seguridad

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.

Si no se monitorea el cable externo, 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*.

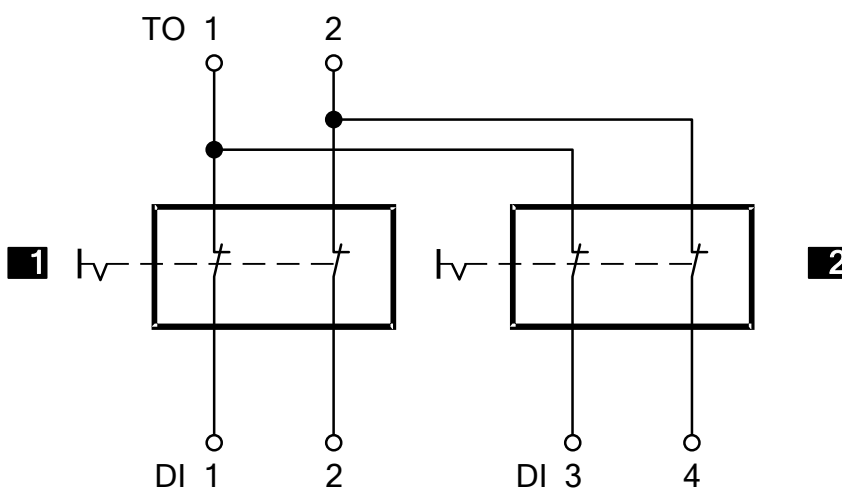
El programa de usuario deberá tener en cuenta, además del valor de señal del canal, el correspondiente código de error.

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

#### 3.1.1.2 Line Control

Line Control es un detector de cortocircuitos y circuitos abiertos (p.ej. entradas de parada de emergencia de cat. 4 según EN 954-1) parametrizable en el sistema F20.

A este propósito, conecte las salidas pulsantes TO1 - TO4 del sistema a las entradas digitales DI del mismo sistema de la siguiente manera:



**1** Parada de emergencia 1

**2** Parada de emergencia 2

Dispositivos de parada de emergencia según EN 60947-5-1 y EN 60947-5-5

Fig. 2: Line Control

El sistema de control hace pulsar las salidas pulsantes para detectar si hay cortocircuitos o circuitos abiertos en los cables de las entradas digitales. A tal efecto, parametrize en SILworX la variable de sistema *Value [BOOL]* -> y en ELOP II Factory la señal de sistema *DO[01].Value*. Las variables para las salidas de pulsos deberán comenzar en el canal 1 y hallarse una tras la otra.

La variable de sistema *DI Pulse Delay* deberá ponerse en la utilidad de programación como mínimo a 500 µs mediante una variable asignada.

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:

- Cortocircuito cruzado 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.

### 3.1.2 Salidas digitales relacionadas con la seguridad

El sistema de control dispone de 8 canales, cada uno de los cuales podrá configurarse como entrada digital o salida digital.

La configuración de un canal digital como salida se realiza en SILworX mediante el parámetro de sistema *Channel Used [BOOL] ->* y en ELOP II Factory con la señal de sistema *DO[xx].Used*.

Para poder usar el correspondiente canal digital como salida, el valor de esta variable de sistema tendrá que ser TRUE. La variable de la entrada respectiva indicará el estado actual de salida.

A máxima temperatura ambiente, las salidas 1...3 y 5...7 pueden soportar 0,5 A cada una, mientras que las salidas 4 y 8 pueden soportar 1 A cada una y a temperaturas ambiente de hasta 50 °C pueden soportar hasta 2 A..

En caso de sobrecarga se desactivará(n) una o todas las salidas. Una vez subsanada la sobrecarga, se volverán a activar las salidas automáticamente. Véase Tabla 21.

Un cortocircuito detectado en la salida se señalará. Por el contrario, el cable externo de la salida no se monitorea.

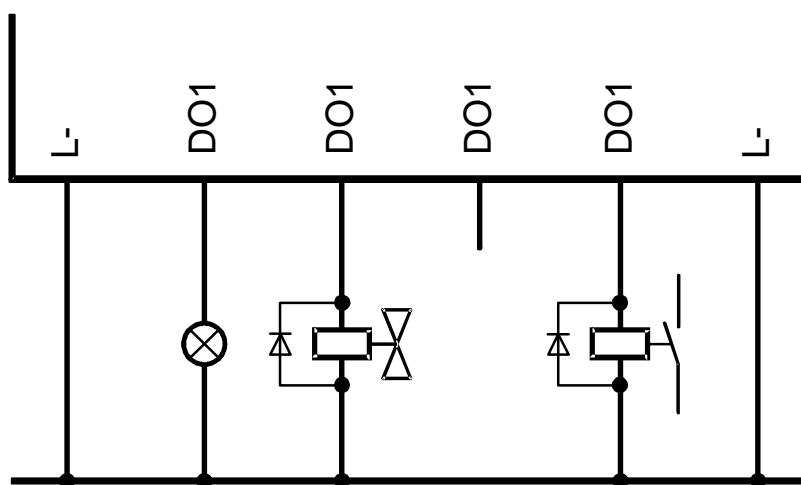


Fig. 3: Conexión de actuadores a las salidas

#### **⚠ ADVERTENCIA**



**Para conectar una carga a una salida conmutante de 1 polo deberá usarse el respectivo potencial de referencia L- del grupo de canales correspondiente (conexión de 2 polos), para que el circuito de protección interno sea efectivo.**

La conexión de cargas inductivas podrá realizarse sin diodo de retorno en el consumidor. No obstante, para suprimir tensiones parásitas es muy recomendable montar un diodo de retorno directamente en el dispositivo consumidor.

#### 3.1.2.1 Reacción en caso de error

Si el dispositivo detecta una señal errónea en una salida digital, pondrá la salida en estado seguro (sin energía o excitación) mediante los interruptores de seguridad.

Si es un error de dispositivo, se desactivarán todas las salidas digitales.

En ambos casos, el dispositivo activará el LED FAULT.

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

### 3.2 Equipamiento y volumen de suministro

Componentes disponibles y sus números de referencia:

Designación	Descripción	Nº de referencia
F20 01	Sistema de control compacto con 8 canales digitales configurables como entradas o salidas y 4 salidas pulsantes, temperatura de trabajo 0...+60 °C, para utilidad de programación ELOP II Factory	98 2200417
F20 01 SILworX	Sistema de control compacto con 8 canales digitales configurables como entradas o salidas y 4 salidas pulsantes, temperatura de trabajo 0...+60 °C, para utilidad de programación SILworX	98 2200474

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: 60000.0.0

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

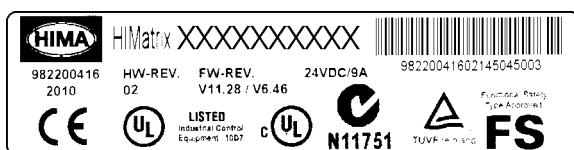


Fig. 4: Ejemplo de placa de tipo

### 3.4 Composición

El capítulo “Composición” describe el aspecto y la función del sistema de control, así como las conexiones para la comunicación.

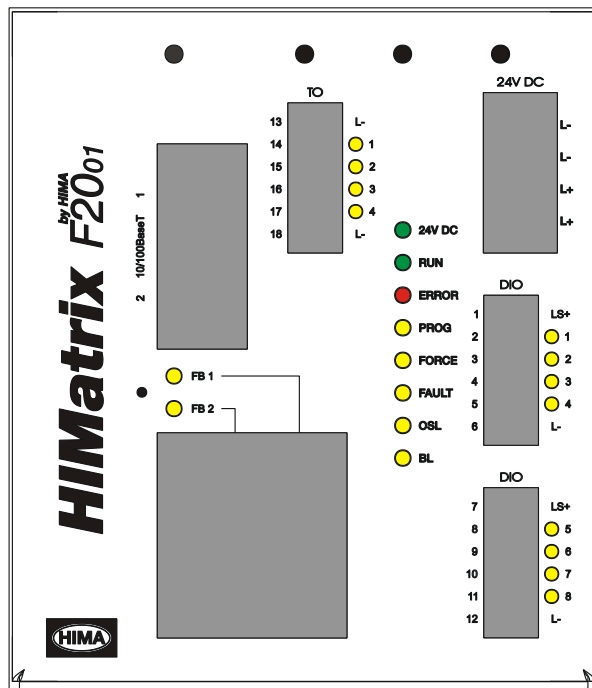


Fig. 5: Vista frontal

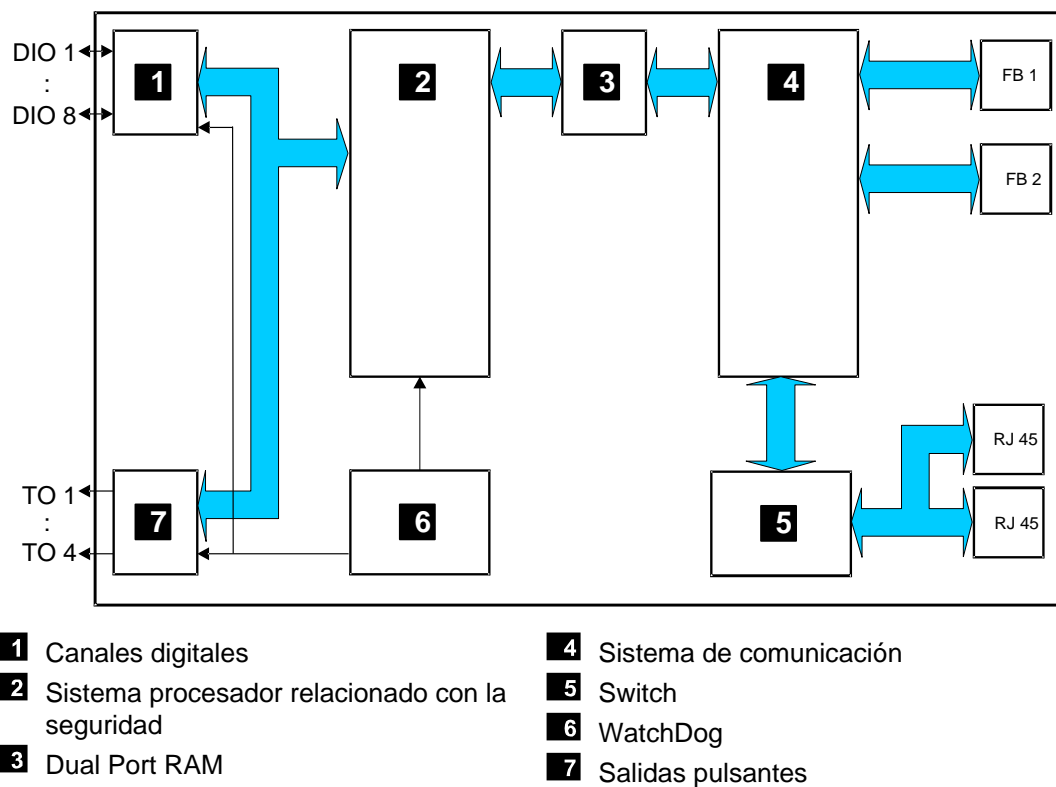


Fig. 6: Diagrama de bloques

### 3.4.1 LEDs

Los LEDs indican el estado operativo del sistema de control. Los LEDs se dividen en:

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

#### 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
DIO 1...8	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

### 3.4.1.5 LEDs de bus de campo

El estado de la comunicación a través de las interfaces serie lo indican los LEDs FB1 y FB2. La función de los LEDs dependerá del protocolo que se utilice.

La descripción funcional de los LEDs puede consultarse en el respectivo manual de comunicación.

## 3.4.2 Comunicación

El sistema de control comunica con E/S remotas mediante **safeethernet**.

## 3.4.2.1 Conexiones para comunicación Ethernet

Propiedad	Descripción
Puerto	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 <sup>1)</sup>
Máscara de subred	Libremente configurable <sup>1)</sup>
Protocolos compatibles	<ul style="list-style-type: none"> <li>Relacionados con la seguridad: <b>safeethernet</b></li> <li>No relacionados con la seguridad: Ethernet/IP<sup>2)</sup>, OPC, TCP-SR, Modbus-TCP, SNTP, disp. programador (PADT)</li> </ul>
<sup>1)</sup> Deberán observarse las reglas de validez general para la asignación de direcciones IP y máscaras de subred. <sup>2)</sup> EtherNet/IP no es compatible con la utilidad de programación SILworX.	

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. El significado de los LEDs se describe 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 sistema de control figura en una pegatina por encima de ambas conexiones RJ-45 (1 y 2).

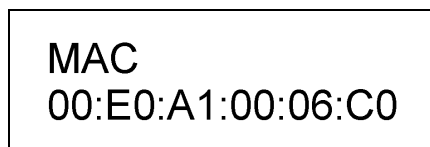


Fig. 7: Ejemplo de pegatina de dirección MAC

El sistema HIMatrix F20 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	Utilización
8000	Programación y manejo con utilidad 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	safe <b>ethernet</b> y OPC
123	SNTP (sincronización entre PES y E/S remotas, así como dispositivos externos)
6005 / 6012	Si en la red HH no se eligió TCS_DIRECT
502	Modbus (modificable por el usuario)
44 818	Protocolo de sesión EtherNet/IP para identificación de dispositivo
2222	Intercambio de datos EtherNet/IP

Tabla 10: Puertos de red utilizados (puertos UDP)

Puertos TCP	Utilización
502	Modbus (modificable por el usuario)
xxx	TCP-SR asignado por el usuario

Tabla 11: Puertos de red utilizados (puertos TCP)

### 3.4.2.3 Conexiones para comunicación de bus de campo

Ambas conexiones D-Sub de 9 polos se hallan en la cara frontal de la carcasa.

Designación	Submódulos de bus de campo	Protocolos
FB 1 (con módulo)	PROFIBUS Master PROFIBUS Slave Módulo RS485  Módulo RS232 Módulo RS422 INTERBUS Master	PROFIBUS-DP Master PROFIBUS-DP Slave RS485 para Modbus (Master o Slave) y ComUserTask RS232 para ComUserTask RS422 para ComUserTask INTERBUS Master <sup>1)</sup>
FB 2	RS485	RS485 para Modbus (Master o Slave) y ComUserTask

<sup>1)</sup> INTERBUS no es compatible con la utilidad de programación SILworX.

Tabla 12: Conexiones para comunicación de bus de campo

El submódulo de bus de campo para la comunicación mediante FB1 es opcional y se instala en fábrica.

### 3.4.3 Asignación de pins

En las siguientes tablas se describe la asignación de pins de las conexiones de bus de campo.

## 3.4.3.1 Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1

Con submódulo de bus de campo para PROFIBUS-DP-Master o Slave

Conexión	Señal	Función
1	- - -	- - -
2	- - -	- - -
3	RxD/TxD-A	Datos de recepción/envío A
4	RTS	Señal de control
5	DGND	Potencial de referencia de datos
6	VP	5 V, tensión de alimentación polo +
7	- - -	- - -
8	RxD/TxD-B	Datos de recepción/envío B
9	- - -	- - -

Tabla 13: Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 PROFIBUS-DP

## 3.4.3.2 Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1

Con submódulo de bus de campo RS485 para Modbus Master, Slave y ComUserTask

Conexión	Señal	Función
1	- - -	- - -
2	RP	5 V, desacoplado con diodos
3	RxD/TxD-A	Datos de recepción/envío A
4	CNTR-A	Señal de control A
5	DGND	Potencial de referencia de datos
6	VP	5 V, tensión de alimentación polo +
7	- - -	- - -
8	RxD/TxD-B	Datos de recepción/envío B
9	CNTR-B	Señal de control B

Tabla 14: Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 Modbus

## 3.4.3.3 Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1

Con submódulo de bus de campo RS232 para ComUserTask

Conexión	Señal	Función
1	- - -	- - -
2	TxD	Datos de envío
3	RxD	Datos de recepción
4	- - -	- - -
5	DGND	Potencial de referencia de datos
6	- - -	- - -
7	RTS	Requerimiento de envío (Request to Send)
8	- - -	- - -
9	- - -	- - -

Tabla 15: Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 RS232



## 3.4.3.4 Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1

Con submódulo de bus de campo RS422 para ComUserTask

Conexión	Señal	Función
1	- - -	- - -
2	RP	+5 V desacoplado con diodos
3	RxA	Datos de recepción A
4	TxA	Datos de envío A
5	DGND	Potencial de referencia de datos
6	VP	+5 V tensión de alimentación
7	- - -	- - -
8	RxB	Datos de recepción B
9	TxB	Datos de envío B

Tabla 16: Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 RS422

### 3.4.3.5 Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1

Con submódulo de bus de campo para INTERBUS

Conexión	Señal	Función
1	DO	Salida de datos positiva
2	DI	Entrada de datos positiva
3	COM	Conductor común de 0 V
4	- - -	- - -
5	- - -	- - -
6	DO-	Entrada de datos negativa
7	DI-	Salida de datos negativa
8	- - -	- - -
9	- - -	- - -

Tabla 17: Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 INTERBUS

### 3.4.3.6 Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB2

Modbus Master o Slave

Conexión	Señal	Función
1	- - -	- - -
2	- - -	- - -
3	RxD/TxD-A	Datos de recepción/envío A
4	CNTR-A	Señal de control A
5	DGND	Potencial de referencia de datos
6	VP	5 V, tensión de alimentación polo +
7	- - -	- - -
8	RxD/TxD-B	Datos de recepción/envío B
9	CNTR-B	Señal de control B

Tabla 18: Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB2 Modbus

### 3.4.4 Botón Reset

El sistema de control tiene un botón Reset. Para pulsar solo cuando se desconozca el nombre de usuario o la contraseña que se necesitan para ingresar como administrador. Si solamente la dirección IP elegida del sistema de control 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 sistema de control.

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

#### ADVERTENCIA



**¡Atención! ¡Posible perturbación de la comunicación del bus de campo!**

**Antes de encender el sistema de control con el botón de reset pulsado, deberán retirarse todos los conectores de bus de campo, ya que de lo contrario se podría perturbar la comunicación de bus de campo de otros sistemas que participen del bus.**

**No vuelva a enchufar los conectores de bus de campo hasta que el sistema de control se halle en estado STOP o RUN.**

Características y comportamiento del sistema de control 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.
- A partir de la versión 10.42 del sistema operativo de COM está bloqueada la posibilidad de cargar un programa de usuario o sistema operativo con parámetros de conexión originales por defecto.  
Tal carga podrá realizarse solamente tras parametrizar la cuenta y los parámetros de conexión en el sistema de control y reiniciarse el sistema de control.

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.

### 3.4.5 Ventilador

Las placas de circuitos del sistema F20 deben refrigerarse activamente. Para ello se ha montado un ventilador Pabst del tipo 614 F en la cara interna de la tapa de la carcasa. Este tiene una vida útil de aprox. 20 000 horas a una temperatura de trabajo de 60 °C.

Los estados del ventilador (0 = ventilador en marcha, 1 = ventilador averiado) podrán evaluarse mediante el parámetro de sistema `Fan State` con un dispositivo programador que tenga instalada la utilidad de programación.

El ventilador se acciona en dos etapas según el estado de temperatura en la proximidad del adaptador de alimentación del F20:

Estado de temperatura	Estado del ventilador
< 45 °C	Normal (ventilador activado)
> 45 °C	Ventilador a máxima velocidad

Tabla 19: Estado del ventilador

### 3.4.5.1 Sustitución del ventilador

**i**

El servicio de asistencia de HIMA podrá cambiar el ventilador in situ. Para ello deberá desactivarse el sistema de control. Si el cliente abre el dispositivo, se extinguirá la garantía.

- Suelte ambos tornillos Torx (**3**) en la parte delantera del panel lateral derecho e izquierdo.

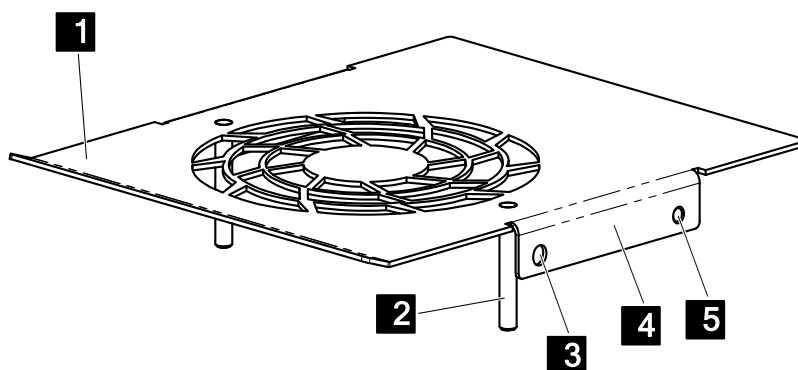


Fig. 8: Tapa del F20 con pasadores guía para montar un ventilador

- Levante la chapa del ventilador (**1**) con un destornillador y tire de ella hacia la cara frontal por atrás afuera del anclaje azul. Oprimiendo simultáneamente la chapa de cierre (**4**) se soltará la chapa del ventilador de sus retenciones derecha e izquierda (**5**).
- Deposite la chapa sobre su cara pintada y suelte las tuercas de los pasadores guía (**2**) del ventilador. Oprima con un destornillador sobre las presillas de los bornes de cables, para soltar de los bornes los cables de conexión del ventilador.
- Ahora podrá cambiarse el ventilador usado por otro nuevo.

### 3.4.5.2 Intervalo de cambio

- A temperaturas normales (<40 °C): cada 5 años
- A temperaturas altas (>40 °C): cada 3 años

### 3.4.6 Reloj del hardware

En caso de cortarse la tensión de trabajo, el elemento Goldcap integrado tendrá una reserva de una semana para que el reloj del hardware siga funcionando.

### 3.5 Datos del producto

Generalidades		
Memoria del usuario	Hasta V.6.46 V.6.100  V.7	Máx. 500 kB de programa de usuario Máx. 500 kB de datos del usuario Máx. 2047 kB de programa de usuario Máx. 2047 kB de datos del usuario Máx. 1023 kB de programa de usuario Máx. 1023 kB de datos del usuario
Tiempo de reacción	$\geq 10$ ms	
Interfaces: Ethernet  PROFIBUS-DP Master/Slave, Modbus-Master/Slave, INTERBUS Master  Modbus-Master/Slave	2 x RJ-45, 10/100BaseT (con 100 Mbit/s) con switch integrado D-Sub de 9 polos (FB1), con submódulo  D-Sub de 9 polos (FB2)	
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	8 A como máximo (a carga máxima) Funcionamiento sin carga: 0,5 A	
Cortacircuitos (externo)	10 A lento	
Reserva para reloj	Goldcap	
Temperatura de trabajo	0 °C...+60 °C	
Temperatura de almacenamiento	-40 °C...+85 °C	
Grado de protección	IP20	
Dimensiones máximas (sin conectores)	Anchura: Altura: Profundidad:	95 mm (con tornillos de carcasa) 114 mm (con anclaje) 140 mm (con tornillo de puesta a tierra)
Masa	750 g	

Tabla 20: Datos del producto

Entradas digitales	
Cantidad de entradas	8 (no separadas galvánicamente)
Nivel High: Tensión Amperaje	15 V...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
Alimentación de sensores LS+	2 x 20 V / 100 mA (a 24 V), a prueba de cortocircuitos
Salidas digitales	
Cantidad de salidas	8 (no separadas galvánicamente)
Tensión de salida	≥ L+ menos 2 V
Intensidad de salida	Canales 1...3 y 5...7: 0,5 A a 60 °C Canales 4 y 8: 1 A a 60 °C (2 A a 50 °C)
Carga mínima	2 mA por canal
Caída interna de tensión	máx. 2 V a 2 A
Corriente de fuga (nivel Low)	máx. 1 mA a 2 V
Reacción a sobrecarga	Desactivación de la salida afectada con intento cíclico de reconexión
Intensidad de salida total	máx. 7 A En caso de sobrepasarse, se desactivarán todas las salidas con reactivación cíclica.

Tabla 21: Datos técnicos de las entradas y salidas digitales

Salidas pulsantes	
Cantidad de salidas	4 (no separadas galvánicamente)
Tensión de salida	20 V (según la tensión de trabajo)
Intensidad de salida	60 mA
Carga mínima	No
Reacción a sobrecarga	4 x ≥ 19,2 V, intensidad de cortocircuito 60 mA a 24 V

Tabla 22: Datos técnicos de las salidas pulsantes

**3.6 HIMatrix F20 certificado**

HIMatrix F20	
CE	CEM, Zona ATEX 2
TÜV	IEC 61508 1-7:2000 hasta SIL3 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
Organización de Usuarios de PROFIBUS (PNO)	Test Specification for PROFIBUS DP Slave, Versión 3.0 de noviembre de 2005

Tabla 23: Certificados

## 4 Puesta en servicio

La puesta en servicio del sistema de control incluye tanto el montaje y la conexión como la configuración en la utilidad de programación.

### 4.1 Instalación y montaje

El sistema de control se monta sobre un perfil omega de 35 mm (DIN) tal y como se describe en el manual de sistema para dispositivos compactos.

#### 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

Tabla 24: 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 digitales

Las salidas digitales se conectan a los siguientes bornes:

Borne	Designación	Función (salidas DO)
1	LS+	
2	1	Entrada/salida digital 1
3	2	Entrada/salida digital 2
4	3	Entrada/salida digital 3
5	4	Entrada/salida digital 4
6	L-	Potencial de referencia del grupo de canales
Borne	Designación	Función (entradas DI)
7	LS+	
8	5	Entrada/salida digital 5
9	6	Entrada/salida digital 6
10	7	Entrada/salida digital 7
11	8	Entrada/salida digital 8
12	L-	Potencial de referencia del grupo de canales

Tabla 25: Asignación de bornes de las salidas digitales

### 4.1.3 Conexión de las salidas pulsantes

Asignación de bornes de las salidas pulsantes:

Borne	Designación	Función (salidas pulsantes TO)
13	L-	Potencial de referencia
14	1	Salida pulsante 1
15	2	Salida pulsante 2
16	3	Salida pulsante 3
17	4	Salida pulsante 4
18	L-	Potencial de referencia

Tabla 26: Asignación de bornes de las salidas pulsantes

#### 4.1.4 Montaje del F20 en Zona 2

(Directiva 94/9/CE, ATEX)

El sistema de control 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 sistema de control HIMatrix F20 en una carcasa que cumpla lo exigido por la normativa EN 60079-15 con un grado de protección IP54 como mínimo según EN 60529. Pegue a esta carcasa la siguiente pegatina:

**“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 F20 se hallará en un margen entre 12 W y 29 W, según carga de salida y tensión de alimentación.
3. Proteja el HIMatrix F20 con un cortacircuitos lento de 10 A.  
La alimentación de 24 VCC deberá tener lugar mediante un adaptador de alimentación con separación segura. Se permiten 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 sistema de control tiene además la placa mostrada:

**HIMA**

**HIMatrix**

**F20**

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

**Ex II 3 G EEx nA II T4 X**

**0 °C ≤ Ta ≤ 60 °C**

**Besondere Bedingungen X beachten!**

Observe las condiciones especiales X.

Fig. 9: Placa con las condiciones ATEX

## 4.2 Configuración

El sistema de control puede configurarse con las utilidades SILworX o ELOP II Factory. La utilización de una u otra utilidad de programación 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.



Para poder cargar un nuevo sistema operativo a partir de la versión 7 a un sistema de control 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 sistema de control se mostrará en el editor de hardware similarmente a un rack dotado de los siguientes módulos:

- Módulo procesador (CPU)
- Módulo de comunicación (COM)
- Módulo de entradas y salidas (DIO 8/8)
- Módulo de salida (DO 4)

Haciendo doble clic sobre los módulos se abrirá su vista en detalle con sus fichas. En las fichas pueden asignarse a las variables 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 y salidas digitales del F20

Las tablas subsiguientes contienen los estados y los parámetros del módulo de entradas y salidas digitales (DI 8/8) 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	Cantidad de salidas pulsantes (salidas de alimentación)	
			Codificación	Descripción
			0	Ninguna salida pulsante prevista para detección de SC/OC <sup>1)</sup>
			1	Salida pulsante 1 prevista para detección de SC/OC <sup>1)</sup>
			2	Salidas pulsantes 1 y 2 previstas para detección de SC/OC <sup>1)</sup>
			...	...
			4	Salidas pulsantes 1...4 previstas para detección de SC/OC <sup>1)</sup>
			<b>¡No use salidas de pulsos para las salidas relacionadas con la seguridad!</b>	
DI Pulse Slot	UDINT	W	Slot del módulo de alimentación pulsante (detección de SC/OC <sup>1)</sup> ), ajústese el valor a 2	
DI Pulse Delay [10E-6 s]	UINT	W	Tiempo de espera para Line Control (detección de cortocircuito y derivación cruzada) El valor inicial del parámetro de sistema <i>DI Pulse Delay</i> deberá ponerse en SILworX como mínimo a 500 µs.	
DI.Error Code	WORD	R	Códigos de error de todas las entradas digitales	
			Codificación	Descripción
			0x0001	Error en el área de las entradas digitales
0x0002	Prueba FTT errónea del patrón de prueba			
DO.Error Code	WORD	R	Códigos de error de todas las salidas digitales	
			Codificación	Descripción
			0x0001	Error en el área de las salidas digitales
			0x0002	La prueba de MOT de la desconexión de seguridad indica un error
			0x0004	La prueba de MOT de la tensión auxiliar indica un error
			0x0008	Prueba FTT errónea del patrón de prueba
			0x0010	Prueba MOT errónea del patrón de prueba de los interruptores de salida
			0x0020	Prueba MOT errónea del patrón de prueba de los interruptores de salida (prueba de desactivación de las salidas)
			0x0040	Prueba MOT errónea de desconexión activa mediante WD
			0x0200	Todas las salidas desactivadas, amperaje total excedido
			0x0400	Prueba de FTT: umbral de temperatura 1 excedido
			0x0800	Prueba de FTT: umbral de temperatura 2 excedido
			0x1000	Prueba de FTT: monitoreo de la tensión auxiliar 1: infratensión

Parámetros de sistema	Tipo de datos	R/W	Descripción	
Module.Error Code	WORD	R	Códigos de error del módulo	
			Codificación	Descripción
			0x0000	Procesado de E/S, de ser el caso con errores, véanse otros códigos de error
			0x0001	Sin procesado de E/S (CPU 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 <sub>dec</sub> ]	
1) SC/OC (SC = cortocircuito, OC = circuito abierto)				

Tabla 27: SILworX - Parámetros de sistema de las entradas digitales, ficha “**Module**”

#### 4.3.2.2 Ficha “DIO 8/8: DO Channels”

La ficha “DIO 8/8: 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	Códigos de error de los canales de salida digital	
			Codificación	Descripción
			0x01	Errores en el módulo de salida digital
			0x02	Salida desactivada a causa de sobrecarga
			0x04	Error al releer la excitación de las salidas digitales
			0x08	Error al releer el estado de las salidas digitales
			0x20	No es posible excitar la salida (parametrización errónea)
Value [BOOL] ->	BOOL	W	Valor de salida para canales DO: 1 = salida excitada 0 = salida sin corriente	
Channel Used [BOOL] ->	BOOL	W	Configuración de los canales digitales como entrada o salida: 1 = el canal digital se usará como salida 0 = el canal digital se usará como entrada	

Tabla 28: SILworX - Parámetros de sistema de las entradas digitales, ficha “**DIO 8/8: DO Channels**”

## 4.3.2.3 Ficha “DIO 8/8: DI Channels”

La ficha “DIO 8/8: DI 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"><li>Interrupción de cables</li><li>Interruptor abierto</li><li>Infratensión de L+</li></ul></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"><li>Interrupción de cables</li><li>Interruptor abierto</li><li>Infratensión de L+</li></ul>				
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"><li>Interrupción de cables</li><li>Interruptor abierto</li><li>Infratensión de L+</li></ul>														
-> 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>...</td><td>...</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	...	...	4	Pulso del 4º canal TO
Codificación	Descripción														
0	Canal de entrada														
1	Pulso del 1er canal TO														
2	Pulso del 2º canal TO														
...	...														
4	Pulso del 4º canal TO														

Tabla 29: SILworX - Parámetros de sistema de las entradas digitales, ficha “DIO 8/8: DI Channels”

### 4.3.3 Salidas pulsantes del F20

Las tablas siguientes contienen los estados y los parámetros del módulo de salidas pulsantes (DO 4) en el mismo orden en que se muestran en el editor de hardware.

#### 4.3.3.1 Ficha “Module”

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

Parámetros de sistema	Tipo de datos	R/W	Descripción																
DO.Error Code	WORD	R	Código de error de la unidad TO como entero: <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	Códigos de error del módulo <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 (CPU 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 (CPU 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 (CPU 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																		
ModuleSRS	UDINT	R	Número de slot (Sistema-Rack-Slot)																
ModuleType	UINT	R	Tipo de módulo, valor de consigna: 0x00B5 [181 <sub>dec</sub> ]																

Tabla 30: SILworX - Parámetros de sistema de las salidas pulsantes, ficha “Module”

#### 4.3.3.2 Ficha “DO 4: Channels”

La ficha “DO 4: 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	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 canal digital de salidas pulsantes</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x01	Error en el canal digital de salidas pulsantes
Codificación	Descripción						
0x01	Error en el canal digital de salidas pulsantes						
Value [BOOL] ->	BOOL	W	Valor de salida para canales DO: 1 = salida excitada 0 = salida sin corriente  <b>¡No use salidas de pulsos para las salidas relacionadas con la seguridad!</b>				

Tabla 31: SILworX - Parámetros de sistema de las salidas pulsantes, ficha “DO 4: 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 y salidas). 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 sistema de control para la asignación.

### 4.4.2 Señales y códigos de error de entradas y salidas

En las siguientes tablas se relacionan las señales 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 F20

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: 0x00A6 [166 <sub>dec</sub> ]																
Mod. Error Code [WORD]	R	<div>Códigos de error del módulo<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 (CPU 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></div>	Codificación	Descripción	0x0000	Procesado de E/S, de ser el caso con errores, véanse otros códigos de error	0x0001	Sin procesado de E/S (CPU 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 (CPU 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<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></div>	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<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"><li>Interrupción de cables</li><li>Interruptor abierto</li><li>Infratensión de L+</li></ul></td></tr></table></div>	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"><li>Interrupción de cables</li><li>Interruptor abierto</li><li>Infratensión de L+</li></ul>								
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"><li>Interrupción de cables</li><li>Interruptor abierto</li><li>Infratensión de L+</li></ul>																	
DI[xx].Value [BOOL]	R	Valor de entrada de los canales de entrada digitales. Si el canal digital se usa como salida, aquí constará el estado actual de la salida. 0 = entrada no excitada 1 = entrada excitada																
DI No. of Pulse Channel [USINT]	W	<div>Cantidad de salidas pulsantes (salidas de alimentación)<table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0</td><td>Ninguna salida pulsante prevista para detección de SC/OC<sup>1)</sup></td></tr><tr><td>1</td><td>Salida pulsante 1 prevista para detección de SC/OC<sup>1)</sup></td></tr><tr><td>2</td><td>Salidas pulsantes 1 y 2 previstas para detección de SC/OC<sup>1)</sup></td></tr><tr><td>...</td><td>...</td></tr><tr><td>4</td><td>Salidas pulsantes 1...4 previstas para detección de SC/OC<sup>1)</sup></td></tr></table><div>¡No use salidas de pulsos para las salidas relacionadas con la seguridad!</div></div>	Codificación	Descripción	0	Ninguna salida pulsante prevista para detección de SC/OC <sup>1)</sup>	1	Salida pulsante 1 prevista para detección de SC/OC <sup>1)</sup>	2	Salidas pulsantes 1 y 2 previstas para detección de SC/OC <sup>1)</sup>	...	...	4	Salidas pulsantes 1...4 previstas para detección de SC/OC <sup>1)</sup>				
Codificación	Descripción																	
0	Ninguna salida pulsante prevista para detección de SC/OC <sup>1)</sup>																	
1	Salida pulsante 1 prevista para detección de SC/OC <sup>1)</sup>																	
2	Salidas pulsantes 1 y 2 previstas para detección de SC/OC <sup>1)</sup>																	
...	...																	
4	Salidas pulsantes 1...4 previstas para detección de SC/OC <sup>1)</sup>																	
DI Pulse Slot [UDINT]	W	Slot del módulo de alimentación pulsante (detección de SC/OC <sup>1)</sup> ), ajústese el valor a 2																

Señal de sistema	R/W	Descripción	
DI[xx]. Pulse Channel [USINT]	W	Canal fuente de la alimentación pulsante	
		Codificación	Descripción
		0	Canal de entrada
		1	Pulso del 1er canal TO
		2	Pulso del 2º canal TO
		...	...
		4	Pulso del 4º canal TO
DI Pulse Delay [10E-6 s] [UINT]	W	Tiempo de espera para Line Control (detección de cortocircuito y derivación cruzada)  El valor inicial por defecto (400 µs) de la señal de sistema <i>DI Pulse Delay</i> en ELOP II Factory deberá aumentarse a 500 µs como mínimo mediante una señal asignada.	

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

Tabla 32: ELOP II Factory - Señales de sistema de las entradas digitales

## 4.4.4 Salidas digitales del F20

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: 0x00A6 [166 <sub>dec</sub> ]																								
Mod. Error Code [WORD]	R	<div>Códigos de error del módulo<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 (CPU 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></div>	Codificación	Descripción	0x0000	Procesado de E/S, de ser el caso con errores, véanse otros códigos de error	0x0001	Sin procesado de E/S (CPU 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 (CPU 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>Códigos de error de todas las salidas digitales<table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x0001</td><td>Error en el área de las salidas digitales</td></tr><tr><td>0x0002</td><td>La prueba de MOT de la desconexión de seguridad indica un error</td></tr><tr><td>0x0004</td><td>La prueba de MOT de la tensión auxiliar indica un error</td></tr><tr><td>0x0008</td><td>Prueba FTT errónea del patrón de prueba</td></tr><tr><td>0x0010</td><td>Prueba MOT errónea del patrón de prueba de los interruptores de salida</td></tr><tr><td>0x0020</td><td>Prueba MOT errónea del patrón de prueba de los interruptores de salida (prueba de desactivación de las salidas)</td></tr><tr><td>0x0040</td><td>Prueba MOT errónea de desconexión activa mediante WD</td></tr><tr><td>0x0200</td><td>Todas las salidas desactivadas, amperaje total excedido</td></tr><tr><td>0x0400</td><td>Prueba de FTT: umbral de temperatura 1 excedido</td></tr><tr><td>0x0800</td><td>Prueba de FTT: umbral de temperatura 2 excedido</td></tr><tr><td>0x1000</td><td>Prueba de FTT: monitoreo de la tensión auxiliar 1: infratensión</td></tr></table></div>	Codificación	Descripción	0x0001	Error en el área de las salidas digitales	0x0002	La prueba de MOT de la desconexión de seguridad indica un error	0x0004	La prueba de MOT de la tensión auxiliar indica un error	0x0008	Prueba FTT errónea del patrón de prueba	0x0010	Prueba MOT errónea del patrón de prueba de los interruptores de salida	0x0020	Prueba MOT errónea del patrón de prueba de los interruptores de salida (prueba de desactivación de las salidas)	0x0040	Prueba MOT errónea de desconexión activa mediante WD	0x0200	Todas las salidas desactivadas, amperaje total excedido	0x0400	Prueba de FTT: umbral de temperatura 1 excedido	0x0800	Prueba de FTT: umbral de temperatura 2 excedido	0x1000	Prueba de FTT: monitoreo de la tensión auxiliar 1: infratensión
Codificación	Descripción																									
0x0001	Error en el área de las salidas digitales																									
0x0002	La prueba de MOT de la desconexión de seguridad indica un error																									
0x0004	La prueba de MOT de la tensión auxiliar indica un error																									
0x0008	Prueba FTT errónea del patrón de prueba																									
0x0010	Prueba MOT errónea del patrón de prueba de los interruptores de salida																									
0x0020	Prueba MOT errónea del patrón de prueba de los interruptores de salida (prueba de desactivación de las salidas)																									
0x0040	Prueba MOT errónea de desconexión activa mediante WD																									
0x0200	Todas las salidas desactivadas, amperaje total excedido																									
0x0400	Prueba de FTT: umbral de temperatura 1 excedido																									
0x0800	Prueba de FTT: umbral de temperatura 2 excedido																									
0x1000	Prueba de FTT: monitoreo de la tensión auxiliar 1: infratensión																									
DO[xx].Error Code [BYTE]	R	<div>Códigos de error de los canales de salida digital<table><tr><th>Codificación</th><th>Descripción</th></tr><tr><td>0x01</td><td>Errores en el módulo de salida digital</td></tr><tr><td>0x02</td><td>Salida desactivada a causa de sobrecarga</td></tr><tr><td>0x04</td><td>Error al releer la excitación de las salidas digitales</td></tr><tr><td>0x08</td><td>Error al releer el estado de las salidas digitales</td></tr><tr><td>0x20</td><td>No es posible excitar la salida (parametrización errónea)</td></tr></table></div>	Codificación	Descripción	0x01	Errores en el módulo de salida digital	0x02	Salida desactivada a causa de sobrecarga	0x04	Error al releer la excitación de las salidas digitales	0x08	Error al releer el estado de las salidas digitales	0x20	No es posible excitar la salida (parametrización errónea)												
Codificación	Descripción																									
0x01	Errores en el módulo de salida digital																									
0x02	Salida desactivada a causa de sobrecarga																									
0x04	Error al releer la excitación de las salidas digitales																									
0x08	Error al releer el estado de las salidas digitales																									
0x20	No es posible excitar la salida (parametrización errónea)																									
DO[xx].Value [BOOL]	W	Valor de salida para canales DO: 1 = salida excitada 0 = salida sin corriente																								
DO[xx].Used [BOOL]	W	Configuración de los canales digitales como entrada o salida: 1 = el canal digital se usará como salida 0 = el canal digital se usará como entrada (configuración básica)																								

Tabla 33: ELOP II Factory - Señales de sistema de las salidas digitales

## 4.4.5 Salidas pulsantes del F20

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: 0x00B5 [181 <sub>dec</sub> ]																
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 (CPU 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 (CPU 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 (CPU 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 canal digital de salidas pulsantes</td></tr></table>	Codificación	Descripción	0x01	Error en el canal digital de salidas pulsantes												
Codificación	Descripción																	
0x01	Error en el canal digital de salidas pulsantes																	
DO[xx].Value [BOOL]	W	<div>Valor de salida para canales DO:</div> <div>1 = salida excitada</div> <div>0 = salida sin corriente</div> <div><b>¡No use salidas de pulsos para las salidas relacionadas con la seguridad!</b></div>																

Tabla 34: ELOP II Factory - Señales de sistema de las salidas pulsantes

## **5 Funcionamiento**

El sistema de control F20 está listo para usar. No es necesario un monitoreo especial del sistema de control.

### **5.1 Manejo**

Durante el funcionamiento no es necesario intervenir en el sistema de control.

### **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.

Consulte la reacción a errores de las salidas digitales en el capítulo 3.1.2.1.

#### 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, tendrá lugar un Reboot. 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**

<b>Fig. 1:</b>	<b>Conexiones a entradas digitales relacionadas con la seguridad</b>	<b>12</b>
<b>Fig. 2:</b>	<b>Line Control</b>	<b>13</b>
<b>Fig. 3:</b>	<b>Conexión de actuadores a las salidas</b>	<b>14</b>
<b>Fig. 4:</b>	<b>Ejemplo de placa de tipo</b>	<b>17</b>
<b>Fig. 5:</b>	<b>Vista frontal</b>	<b>18</b>
<b>Fig. 6:</b>	<b>Diagrama de bloques</b>	<b>18</b>
<b>Fig. 7:</b>	<b>Ejemplo de pegatina de dirección MAC</b>	<b>22</b>
<b>Fig. 8:</b>	<b>Tapa del F20 con pasadores guía para montar un ventilador</b>	<b>28</b>
<b>Fig. 9:</b>	<b>Placa con las condiciones ATEX</b>	<b>34</b>

## Índice de tablas

Tabla 1:	Variantes del sistema HIMatrix	7
Tabla 2:	Documentos vigentes adicionales	8
Tabla 3:	Condiciones ambientales	10
Tabla 4:	Nº de referencia	16
Tabla 5:	Indicador de tensión de trabajo	Fehler! Textmarke nicht definiert.
Tabla 6:	Indicaciones de los LEDs del sistema	Fehler! Textmarke nicht definiert.
Tabla 7:	Indicadores de Ethernet	21
Tabla 8:	LEDs de E/S	21
Tabla 9:	Características de las interfaces Ethernet	22
Tabla 10:	Puertos de red utilizados (puertos UDP)	23
Tabla 11:	Puertos de red utilizados (puertos TCP)	23
Tabla 12:	Conexiones para comunicación de bus de campo	23
Tabla 13:	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 PROFIBUS-DP	24
Tabla 14:	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 Modbus	24
Tabla 15:	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 RS232	24
Tabla 16:	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 RS422	25
Tabla 17:	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB1 INTERBUS	26
Tabla 18:	Asignación de pins de la conexión D-Sub de FB2 Modbus	26
Tabla 19:	Estado del ventilador	28
Tabla 20:	Datos del producto	29
Tabla 21:	Datos técnicos de las entradas y salidas digitales	30
Tabla 22:	Datos técnicos de las salidas pulsantes	30
Tabla 23:	Certificados	31
Tabla 24:	Asignación de bornes de las entradas digitales	32
Tabla 25:	Asignación de bornes de las salidas digitales	33
Tabla 26:	Asignación de bornes de las salidas pulsantes	33
Tabla 27:	SILworX - Parámetros de sistema de las entradas digitales, ficha "Module"	37
Tabla 28:	SILworX - Parámetros de sistema de las entradas digitales, ficha "DIO 8/8: DO Channels"	37
Tabla 29:	SILworX - Parámetros de sistema de las entradas digitales, ficha "DIO 8/8: DI Channels"	38
Tabla 30:	SILworX - Parámetros de sistema de las salidas pulsantes, ficha "Module"	39
Tabla 31:	SILworX - Parámetros de sistema de las salidas pulsantes, ficha "DO 4: Channels"	39
Tabla 32:	ELOP II Factory - Señales de sistema de las entradas digitales	42
Tabla 33:	ELOP II Factory - Señales de sistema de las salidas digitales	43
Tabla 34:	ELOP II Factory - Señales de sistema de las salidas pulsantes	44

Índice alfabético

Botón Reset .....	27	Reacciones a errores	
Datos técnicos .....	29	Entradas digitales .....	13
Diagnóstico .....	45	Salidas digitales.....	15
Line Control .....	13	safe <b>ethernet</b> .....	22
Nº de referencia .....	16	SRS .....	16
Picos .....	32	Ventilador .....	27





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](mailto:info@hima.com) Internet: [www.hima.com](http://www.hima.com)

(1025)

HI 800 504 S © by HIMA Paul Hildebrandt GmbH