



■ APRESENTAÇÃO



O Controlador digital AOB518-G41 possui alta precisão e pode ser utilizado na medição e controle de temperatura, pressão, descarga de líquidos, umidade, etc. Além da visualização e controle o aparelho também possui saída de alarme, que pode ser configurada para acionar quando determinado nível do parâmetro de medição é atingido.

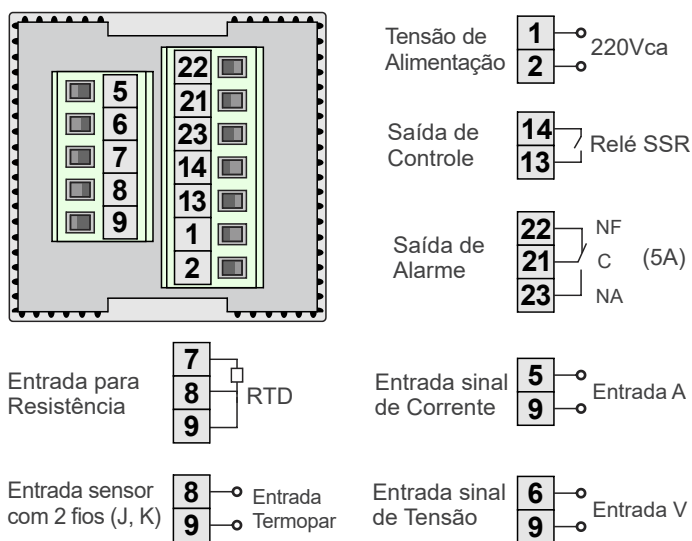
Este equipamento aceita múltiplos sinais de entrada sejam termopares, termoresistência, tensão ou corrente. Ainda na entrada possui um sistema de correção digital que ajusta automaticamente não-linearidades de termopares e termoresistências.

Possui a função de controle por PID intercambiável entre ON e OFF com configuração direta ou reversa.

■ MODELOS

Modelo	Saída
AOB518-G41	Relé SSR

■ DIAGRAMA DE LIGAÇÃO



■ ESPECIFICAÇÕES

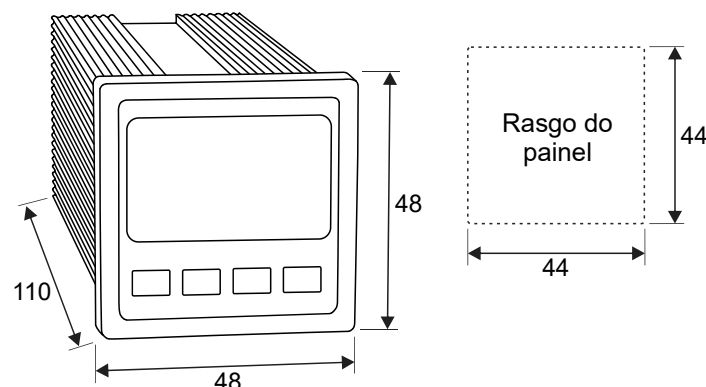
Especificações Técnicas	
Alimentação	220Vca
Frequência	50~60Hz
Consumo	<5W
Precisão	0,5%
Temperatura operação	0~50
Umidade relativa	<85% não condensado

■ ENTRADAS E SAÍDAS

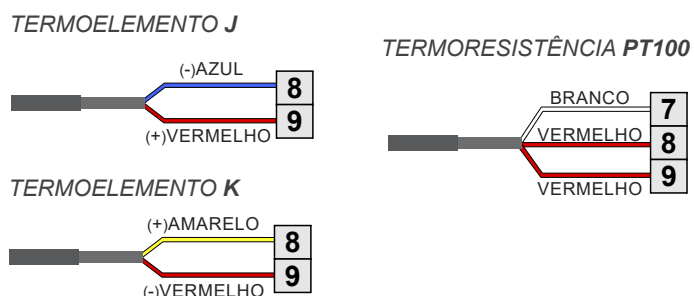
Sinais de Entrada (principais)	
Termoelemento	K (-50 ~ +1350°C) J (-50 ~ +1000°C)
RTD	PT100(-190 ~ +850°C)
Tensão	0~5V / 1~5V / 0~10V
Corrente	0~20mA / 4~20mA

Sinais de Saída	
Relé Alarme	1 contato reversível (5A 250V)
Saída de Controle	SSR (Pulso 12Vcc)

■ DIMENSÕES FÍSICAS (mm)



■ DIAGRAMA SENSORES



Estes exemplos de ligações são para os termoelementos com a nossa marca.



PARAMETRIZAÇÃO

MENU A

Parâmetro	Função	Valores	Explicação
<i>SU</i>	Configuração Valor Controle	inPL~inPH(valor)	Valor de Set-point do Controle
<i>RL I</i>	Configuração Valor Alarme	inPL~inPH(valor)	Valor de Set-point do Alarme
<i>L_{oc}</i>	Nível de Acesso aos Menus e Parâmetros	0	Permite modificar parâmetros do Menu A, permite entrar no modo de auto-ajuste PID
		1	Permite modificar parâmetros do Menu A, proíbe entrar no modo de auto-ajuste PID
		508	Permite modificar os parâmetros do Menu B. Após o ajuste dos parâmetros o <i>L_{oc}</i> retorna automaticamente para o valor parametrizado antes de acessá-lo.
		≠0, 1 ou 508	Proíbe modificar os parâmetros e entrar no modo de auto-ajuste PID

O parâmetro *L_{oc}* sempre pode ser modificado.

AUTO-TUNING

Acessando o auto-tuning (obs: O parâmetro *L_{brL}* deve estar em modo PID e o *L_{oc}* = 0)

- 1.No modo de exibição (PV/SV) segure pressionada a tecla '▼' por 2 segundos.
- 2.No display inferior irá apresentar de modo intermitente a seguinte indicação '-RL-'
- 3.Ao completar o auto-tuning, os parâmetros PID do controlador serão automaticamente ajustados.
- 4.Para sair do modo de auto-tuning basta segurar pressionada a tecla '▼' por 2 segundos até sumir a indicação '-RL-'

MENU B

Parâmetro	Função	Valores	Explicação
<i>S_n</i>	Especificação de Entrada	4, 5, r, t, E, u, b, n, L 3-25, 5-2b	Define o tipo de sensor utilizado. Termoelementos: K, S, R, T, E, J, B, N, L, WRe3-WRe25, WRe5-WRe26
		U50, Pt	RTD: Cu50 ,Pt100
		U0-5, U 1-5, U 10	Tensão: U0-5(0~5Vcc), U1-5(1~5Vcc), U0-10(0~10Vcc)
		0-20, 4-20	Corrente: 0-20(0~20mA), 4-20(4~20mA)
<i>dP</i>	Posição Ponto Decimal	0~3	Define a posição do ponto decimal. Exemplo DP=1, XXX.X
<i>i_{nPL}</i>	Limite inferior de escala	- 9999~9999	Limite inferior da faixa de medição
<i>i_{nPH}</i>	Limite superior de escala	- 9999~9999	Limite superior da faixa de medição
<i>S_c</i>	Correção sinal sensor	- 1000~ 1000	É utilizado para compensar o erro do sensor utilizado
<i>L_{brL}</i>	Modo de Controle	oFF	Controle desligado
		B, t _r	Liga-Desliga (aquecimento)
		B, t _d	Liga-Desliga (refrigeração)
		P, d _r	Controle PID (aquecimento)
		P, d _d	Controle PID (refrigeração)
<i>dF_{ct}</i>	Histerese de Controle	0~2000	Valor em graus do atraso para acionar/desacionar o controle
<i>RL It</i>	Tipo do Alarme	oFF	Alarme desligado
		HJ	Valor Superior do alarme
		HJb	Valor Superior de alarme pós primeira energização
		LJ	Controle PID (aquecimento)
		LJb	Valor Inferior de alarme pós primeira energização
<i>dF_{AL}</i>	Histerese de Alarme	0~2000	Valor em graus do atraso para acionar/desacionar o alarme
PID	P	Proporção	1~9999 Banda Proporcional do controlador PID
	i	Tempo Integral	0~9999s O parâmetro integral do controlador PID é utilizado a fim de eliminar erros estáticos porem se i =0 ação integral e cancelada
	d	Diferenciação	0~3200s Tempo de diferenciação do controlador PID caso D=0 a ação de diferenciação é cancelada
	t	Tempo do Ciclo de Saída	0~ 120s Tempo em que a saída fica acionada no ciclo PID