



DOMÓTICA

CONTROL DE 6 ENTRADAS Y 4 SALIDAS

DESCRIPCIÓN GENERAL



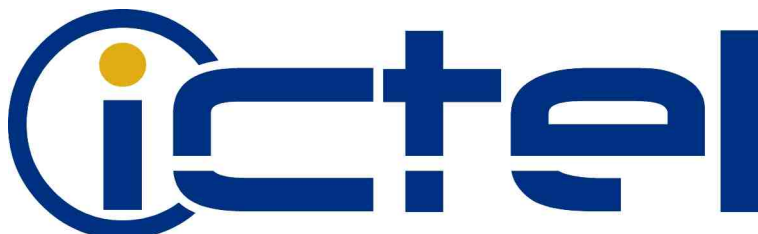
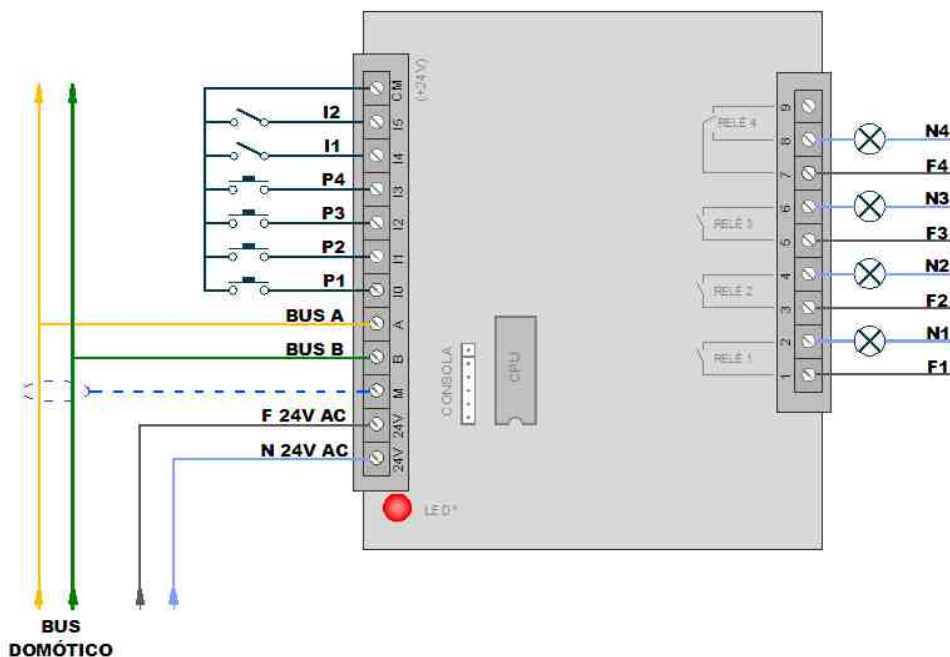
Autómata programable de propósito general para el control de seis entradas y cuatro salidas.

Dispone de salidas a relé de 16A, por lo tanto, es posible conectar directamente los dispositivos a controlar, sin necesidad de relés externos.

Sus reducidas dimensiones, 80x45x70 mm, permiten instalarlo en cualquier caja empotrada o de superficie de la estancia.

En su funcionamiento en bus, es posible monitorizar y actuar sobre las salidas desde un PC.

ESQUEMA DE CONEXIONES





CARACTERÍSTICAS

Físicas	
Dimensiones:	80mm x 45mm x 70mm (ancho x alto x profundo)
Tª de trabajo:	0°C - 50°C
Humedad rel.:	90% sin condensación
Montaje:	Para carril DIN
Eléctricas	
Alimentación:	24VAC
Consumo max.:	160 mA
Entradas:	6 entradas para pulsador
Salidas:	4 salidas a relé 16A
Comunicaciones	
Bus:	RS485 entre módulos y con maestro. Cable tipo RC4Z1K2X1
Conexión a PC:	RS232 a través del maestro

PROGRAMACIÓN

Configuración desde la consola de programación	
n_rEMt.	Número de remoto en decimal. Siempre en el rango 115-144.
- Modo -.	Byte de modo. Cada bit tiene un significado, el bit 0 es el de la derecha. • Bit 0: a 1 PLC activado, a 0 PLC desactivado • Bits 1-7: Sin función
Nc – NA1.	Salidas normalmente cerradas o normalmente abiertas. Cada bit se corresponde con una salida, el bit 0 (derecha) es la 1ª salida y el bit 3 es la 4ª.
bAScuL.	Bascular estados de salidas. Permite actuar sobre las salidas desde los pulsadores y también desde un PC (a través del maestro) de forma que se reflejan los cambios de estados en remoto tanto actuando de una forma como de otra. Cada bit se corresponde con una entrada, el bit 0 (derecha) es la 1ª entrada y el bit 3 es la 4ª.
S_InP1. ... S_InP6.	Sin función
S_out 1. ...	Actuación remota sobre las salidas. Cuando se actúa remotamente sobre las salidas y no se actúa desde los pulsadores. En cada caso se indica el bit que define la dirección en el maestro (dentro del byte asignado al módulo) para poder actuar en remoto. El número de bit es el que está a 1 dentro del byte S_out i
S_out 4.	
I nP_rM.	Sin función
Sr _ 0 _ 7.	Sin función
PuLso .	Salidas temporizadas. Permite configurar las salidas que se van a temporizar. Cada bit se corresponde con una salida, el bit 0 (derecha) es la 1ª salida y el bit 3 es la 4ª salida.
t_PuLS.	Tiempo de pulso. Se indica el tiempo de temporización de las salidas temporizadas en décimas de segundo. Valor mínimo: 10 ds, valor máximo: 255 ds.
CALibr.	Calibración. Configura la comunicación con el resto de remotos.



Comandos ASCII

No son comandos directos al remoto (no son DT), por lo tanto sólo tienen una respuesta, la del maestro

@C7SIBBKR

Lee el estado de las entradas y salidas. Se consulta por bloques de 16 remotos de este tipo, el número máximo de remotos de este tipo que admite el sistema es 64, por lo tanto puede haber hasta 4 bloques.

- **BB**=número de bloque. El bloque 00 son los remotos números 115-131 (los 16 primeros), ..., el bloque 03 son los remotos números 163-179 (los 16 últimos).

Respuesta: **@C71122...**

- 11=entradas del primer módulo del bloque. Para el bloque 0 sería el módulo número 115, para el bloque 1 sería el 131, para el bloque 2 sería el 147 y para el bloque 3 sería el 163
- 22=salidas del primer módulo del bloque. Para el bloque 0 sería el módulo número 115, para el bloque 1 sería el 131, para el bloque 2 sería el 147 y para el bloque 3 sería el 163
- etc.

@C7SBNNABKR

Lee el estado de las entradas y salidas. Se consulta por bloques de 16 remotos de este tipo, el número máximo de remotos de este tipo que admite el sistema es 64, por lo tanto puede haber hasta 4 bloques.

- **NN**=número de módulo en hexadecimal. Se numeran de 0 a 63, de forma que el 115 es el 0.
- **A**=acción, 0 desactiva, 1 activa, 2 invierte
- **B**=número de salida, la 0 es el canal 1, y la 3 es el canal 4

@C7SLKR

Consulta el estado online/offline de los 64 módulos

Respuesta: **@C71122...77**

- 11=estado de los 8 primeros módulos bit a bit. El bit 0 (derecha) es el primer módulo, el 115. 0=offline, 1=online
- 22=estado de los siguientes 8 módulos
- etc.

@C7STDDKR

Fija el estado de las salidas de todos los módulos con un valor

- **DD**=valor de las salidas que se va a fijar. El bit 0 (derecha) es la primera salida y el bit 3 es la cuarta salida.