



MIDAM DMIDI92

Controlador libremente programable con E/S integradas



Controlador libremente programable equipado con procesador i.MX RT y sistema operativo FreeRTOS. Adecuado para el control y toma de datos en instalaciones HVAC e industriales. Equipado con dos puerto Ethernet y dos puertos RS485, 8EA (universal/configurable), 6SA, 8ED y 8SD así como servidor web integrado.



PLC / HMI

Aplicación

- Libre programación de sistemas HVAC.
- Acceso Web y visualización gráfica de sistemas HVAC.
- Control directo a través de múltiples entradas y salidas.
- Adquisición, procesamiento y presentación de datos.
- Conversión de protocolos abiertos estándar.

Función

El controlador DMIDI92 posee un sistema operativo FreeRTOS integrado que arranca el runtime y el programa de aplicación. El PLC cuenta con 8 EA, 8 ED, 6 SA y 8 SD. El tamaño del programa de aplicación depende del número de puntos físicos y de software, la cantidad de bloques de funciones que requieren más memoria (por ejemplo, horarios, PIDs), el nivel de optimización del código y el número de conexiones que se supone que debe mantener el controlador.

El PLC dispone de un reloj en tiempo real con respaldo de batería, una memoria flash que contiene el sistema operativo, tiempo de ejecución, aplicación y otros datos necesarios como programas horarios, ajustes, etc., así como watchdog para vigilar el correcto funcionamiento. Es posible utilizar la NVRAM como respaldo para los parámetros clave en caso de un apagado inesperado del sistema o una caída de la conectividad. En cuanto a la conectividad el PLC viene equipado con dos puerto Ethernet (RJ45) y dos puerto RS485 para comunicación con otros dispositivos de control.

El PLC cuenta con un servidor web integrado para conexión remota e intervención directa del usuario. Las páginas web se pueden crear y cargar en el PLC desde el mismo entorno de programación que se utiliza para programar la aplicación.

Integración en sistemas SCADA

Es posible la integración directa sistemas SCADA o en otros sistemas de control a través de protocolos Modbus TCP, OPC UA o BACnet / IP.

Programación

La principal herramienta de programación es el paquete IDE que contiene editor de E/S, editor de programación gráfica por bloques funcionales (FBD), programación en texto estructurado (Structured Text, (ST), según IEC 61131-3) que es compatible con la mayoría de PLCs industriales. La herramienta de programación consta de bloques de funciones que se almacenan en bibliotecas. Estos contienen funciones analógicas y digitales, bloques matemáticos que incluyen funciones goniométricas, horarios, bloques de alarma y bloques específicos HVAC (recuperación de calor, cálculo del punto de rocío, entalpía, alternancia de bombas, etc.). La herramienta de programación permite programar también en una combinación de programación gráfica (FBD) y texto estructurado (ST) lo que aporta mayor flexibilidad y permite ejecutar estrategias más complicadas. El paquete IDE contiene un editor de menús LCD y un editor web (HMI).





MIDAM DMIDI92

Controlador libremente programable con E/S integradas



Datos técnicos

Alimentación	24 V CA/CC ± 20%
Consumo	0,4 A
Comunicación	<p>Ethernet Puerto Ethernet dual 10/100 BaseT; separado galvánicamente 1 kV. RJ45, 2 LED (link, data) integrados en el conector.</p> <p>RS485, Modbus RTU (K1+, K1-, K2+, K2-) Velocidad 300... 115 200 bit/s, paridad y bits ajustables, por defecto 9600, N, 8, 1. Máxima longitud de bus 1200 m, separado galvánicamente 1 kV.</p>
Protocolo	Modbus RTU maestro/esclavo; 256 nodos (RS485), Modbus TCP cliente/servidor; 128 nodos, OPC UA, BACnet/IP.
Señalización	PWR (verde, alimentación), RUN (amarillo, dispositivo activo), TxD (rojo, comunicación RS485), LINK/ DATA (Ethernet).
Software de programación	Mínimo IDE v2.5 (IEC61131-3, Programación por bloques (FUPLA) y lenguaje texto estructurado (ST language)).
Hardware	CPU i.MX RT (1x Core, 700 MHz), RAM 32MB DDR3 SDRAM, ROM 48MB NAND Flash. Detección de fallo de alimentación (50 ms ISO 16750-2).
Entradas	<p>Entradas analógicas EA1 - EA8 configurables vía software, EA1 - EA4 - configurables vía software y switches S1 - S4 (más información en el documento), resistencia 0..1600 Ohm, 0..5000 Ohm, 0..10 V CC, resolución 16-bit, precisión 0,25% absoluto, intensidad 0..20 mA, separada galvánicamente 1 kV.</p> <p>Entradas digitales 8 entradas 24 V CA/CC - alimentadas desde G y G0, máxima intensidad de entrada 4 mA. Pico máximo de voltaje 60 V CC, 40 V CA, separada galvánicamente 1 kV.</p>
Salidas	<p>Salidas analógicas 6 salidas 0..10 V CC. Carga típica 10 kOhm, intensidad máxima 10mA, protección permanente contra cortocircuito limitada a 20 mA, resolución 8-bit, separada galvánicamente 1 kV.</p> <p>Salidas digitales 6 relés, normalmente abiertos (NA, SPST): 5A/250 V CA 1250 VA, 5A/30 V CC, 150 W, separado galvánicamente 1 kV. EN 60947-4-1 ed. 3 uso general, AC1, carga no inductiva. 2 relés, normalmente abiertos (Conmutado, SPDT): 5A/250 V CA 1250 VA, 5A/30 V CC, 150 W, separado galvánicamente 1 kV. EN 60947-4-1 ed. 3 uso general, AC1, carga no inductiva.</p>
Características mecánicas y dimensiones	210 x 98 x 64 mm. (largo x ancho x alto) Carcasa de policarbonato (UL94V0) IP20, 4 bloques de interruptores DIP - stop, runtime, program execution, init (configuración por defecto) S1-S4. 2 bloques de interruptores DIP BUS END.
Terminales	61 Terminales de tornillo M3. Diámetro de cable recomendado 0,35 a 1,5 mm ² .



PLC / HMI



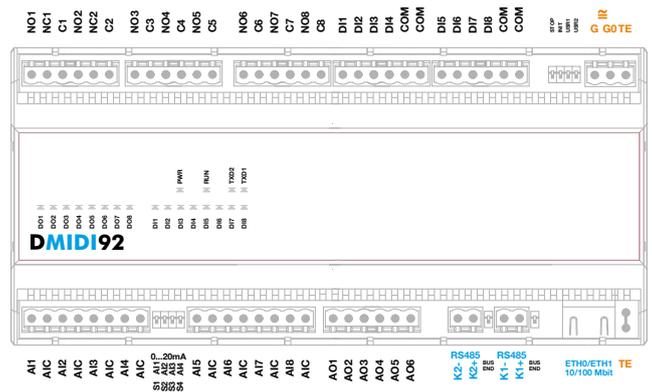
MIDAM DMIDI92

Controlador libremente programable con E/S integradas

Condiciones ambiente	Desde -5 a +40 °C, desde 5 % a 85 % de Humedad Relativa sin condensación (EN 60721-3-3. Clase 3K3).
Aviso RoHS	El aparato contiene una batería no recargable para la alimentación de apoyo del reloj en tiempo real y parte de la memoria. Una vez que el aparato no esté operativo, por favor deshágase de él según la normativa local.
Aviso de seguridad	El dispositivo está diseñado para supervisar y controlar los sistemas de calefacción, ventilación y aire acondicionado. No debe ser utilizado como elemento de seguridad para la protección de personas contra riesgos para la salud o muerte, o en aplicaciones donde su fallo podría provocar daños físicos, materiales o medioambientales. Se deben considerar todos los riesgos relacionados con el funcionamiento del dispositivo junto con el diseño, instalación y funcionamiento de todo el sistema de control del que forma parte.

Terminales y conexión

NO1 - 2	Salidas de relé 1 y 2 contacto conmutado
NC1 - 2	Salidas de relé 1 y 2 contacto conmutado
C1 - C2	Salidas de relé 1 y 2 común
NO3 - 8	Salidas de relé 3 a 8 contacto normalmente abierto contra C3-8
C3 - C8	Salidas de relé 3 a 8 común
DI1 - 8	Entradas digitales 1 a 8
COM	Común de las entradas digitales
G	Alimentación
G0	Alimentación común
TE	Tierra, (TE)
A11 - 8	Entradas analógicas 1 a 8
AIC	Común de las entradas analógicas
AO1 - 6	Salidas analógicas 1 a 6
AOC	Común de las salidas analógicas
K2-	Bus serie 2 RS485 -
K2+	Bus serie 2 RS485 +
K1-	Bus serie 1 RS485 -
K1+	Bus serie 1 RS485 +
Eth1, Eth2	Interfaz de red (RJ45)



Indicadores LED, interruptores DIP y puentes

STOP	En posición activa el runtime está corriendo pero el programa está parado.
INIT	En posición activa al dar tensión los parámetros de configuración vuelven al ajuste de fábrica (Consultar la configuración por defecto en el software IDE, dirección IP, usuario y contraseña, ajustes de la base de datos, proxy,...).
STOP + INIT	Con ambos interruptores activos el controlador volverá a los ajustes de fábrica.
USR1, USR2	Not used.
PWR	LED verde: Indica presencia de alimentación adecuada.
TXD1, TXD2	RS485 transmitting data to the field bus at COM1/COM2 (flashing: transmitting data; OFF: no data traffic).
S1 - S4	Para las entradas analógicas A11 a 4, en posición ON añade una resistencia de 125 Ohm en paralelo entre AIC y la entrada seleccionada convirtiendo la entrada en 0...20 mA. Para convertir las entradas A15 a 8 se necesita una resistencia de 125 Ohm. externa.
BUS END	Activa la resistencia de fin de bus, el primer y último dispositivo del bus deberían tener la resistencia de bus activada.



MIDAM DMIDI92

Controlador libremente programable con E/S integradas

Indicador de estado del runtime

El LED RUN indica el estado del runtime usando una secuencia de pequeños parpadeos.

En caso de error quitar tensión y aplicar nuevamente, si el error permanece volcar de nuevo el proyecto.

Estado normal: El LED parpadea periódicamente un segundo encendido y otro apagado.

Estado de error: El LED parpadea con el siguiente patrón indicando un código de error:

Dígito indicador decenas: (300 ms encendido / 300 ms apagado) una vez transmitido el número, el LED esta apagado durante un segundo para pasar a indicar las unidades.

Dígito indicador unidades: (300 ms encendido / 300 ms apagado) una vez transmitido el número, el LED esta apagado durante un dos segundos y medio.

Códigos de error

- 11 Poca memoria disponible para el sistema operativo.
 - 12 Poca memoria para el runtime.
 - 13 Desbordamiento de pila. *
 - 21 Imagen de runtime errónea o corrupta.
 - 31 HardFault. *
 - 4X Watchdog del cliente X expirado.
 - 51 Error en el archivo del sistema.
 - 52 Error en el archivo del servidor web.
 - 53 Error en el archivo del sistema. Dirección IP reiniciada, las variables grabadas se han borrado.
 - 54 Error en el archivo del usuario. Los archivos de la paginas web han de ser volcados de nuevo.
 - 6X Archivo de sistema lleno.
- * Con estos errores el PLC se para y el LED empieza a parpadear al reiniciar.

Ajustes de comunicación

Ajustes de red por defecto

Dirección IP 192.168.1.10
Mascara de subred 255.255.255.0
Puerta de enlace 192.168.1.1
Usuario SSCP: admin
Contraseña: rw

¡Tome nota de los nuevos ajustes para futuras consultas!

Una vez que estos valores se han modificado, es posible retornar el PLC a la configuración predeterminada mediante el interruptor DIP INIT quitando y aplicando tensión de nuevo al PLC. Todos los valores de configuración del PLC volverán a los valores de fábrica. El PLC responderá a la dirección IP predeterminada y será posible cambiar la dirección anterior a través del software IDE. Los PLCs pueden compartir variables a través de Ethernet (temperatura exterior, demandas de calor, etc.) con otros PLCs.

El runtime proporciona al controlador la comunicación con otros sistemas, por ejemplo: Modbus TCP / RTU (servidor / cliente), MBus, IEC62056-21, SSCP, BACnet. La lista completa de controladores se puede encontrar en el menú de canales de comunicación de la versión IDE más reciente ya que se van actualizando a fin de mejorar las opciones de integración. Por favor consulte las características y funciones necesarias de protocolo en la lista de funciones implementadas de la ayuda del software IDE. La implementación de otros protocolos de comunicación es posible utilizando las funciones de la biblioteca de programación en texto estructurado (ST language).

El número de canales de comunicación (Tanto serie como Ethernet) a módulos de E/S y otros sistemas no está directamente restringido y se relaciona con memoria RAM del PLC. Existe un límite máximo de cinco conexiones de cliente SSCP. El número de conexiones de clientes Modbus TCP cuando el PLC funciona como servidor Modbus TCP también está limitado a cinco. Otros canales de clientes (servidor web, etc.) no están directamente limitados más allá de los límites propios del protocolo.

Cambios en versiones

03/2024 | Nueva versión del catalogo (v24/03).

Sujeto a cambios técnicos
 y Términos Generales y Condiciones.

