#### Características

•13 tipos de modos de operación:

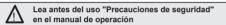
Revoluciones, velocidad, frecuencia, proporción absoluta, tiempo de paso, proporción de error, periodo, densidad, velocidad de paso, error, lapso de tiempo, medición de longitud, intervalo, integración, multiplicación (serie MP5M tiene 11 modos de operación)

Diversas funciones de salida :
 Salida a relevador, NPN/PNP salida colector abierto, salida serial de baja velocidad, salida BCD, transmisión PV, salida de comunicación RS485.

Otras funciones:

Función de preescala, función de monitoreo de datos, función de ajuste de ancho de histéresis, función de monitoreo de valor max./min, función de retardo, función de ajuste de tiempo auto cero, función de bloqueo, función de retardo de muestreo de periodo.

- •Rango max. en display: -19999 ~ 99999(MP5M:0~99999)
- Unidades en el display: rpm, rps, Hz, kHz, sec, min, m, mm, mm/s, m/s, m/min, m/h, ℓ/s, ℓ/min, ℓ/h, %, conteos, etc.
- Selección de entrada de voltaje(PNP) o entrada sin voltaje (NPN)
- ●Función de respuesta de alta velocidad 50kHz





### ■Información para seleccionar

IP	5     \$	s   -	4	N					
		Γ	$\top$				Sali	da principal (salida valor comparativo)	Sub salida (sal. valor muestreo)
						Tipo S	N	Indicador	X
							N	Indicador	X
							1	Salida quintuple NPN colector abierto	Х
						Tipo Y	2	Salida quintuple PNP colector abierto	X
							3	Indicador	BCD Dinámico
							4	Indicador	Transmisión PV (4-20mACC)
							5	Indicador	Salida de comunicación RS48
							N	Indicador	Х
				5	Salida		Α	Relevador quintuple (HH, H, GO, L, LL)	X
				_			1	Relevador triple (H, GO, L)	X
							2	Salida quintuple NPN colector abierto	BCD Dinámico
						Tipo W	3	Salida quintuple PNP colector abierto	BCD Dinámico
						1100	4	Salida quintuple NPN colector abierto	Transmisión PV (4-20mACC)
							5	Salida quintuple PNP colector abierto	Transmisión PV (4-20mACC)
							6	Salida quintuple NPN colector abierto	Salida serial de baja velocidad
							7	Salida quintuple PNP colector abierto	Salida serial de baja velocidad
							8	Salida quintuple NPN colector abierto	Salida de comunicación RS48
							9	Salida quintuple PNP colector abierto	Salida de comunicación RS48
							Ν	Indicador	X
						Tipo M	1	Relevador salida de una etapa (límite superior) + salida NPN colector abierto	X
					.,		2	Relevador salida doble etapa (límite sup./infe) + salida NPN colector abierto	Х
			Al	limenta	acion		4	100-240VCA 50/60Hz	
							S	DIN W48★H48mm	
		Tamaño					Υ	DIN W72★H36mm	
							W	DIN W96★ H48mm	
	Dígito	9					М	DIN W72★ H72mm	
Sorio	Digito						5	5 dígitos (99999)	
Serie				NP: or			MP	Medidor de pulsos	

M-5 Autonics

### **■**Especificaciones (serie MP5S/MP5Y/MP5W)

Serie		MP5S	MP5Y	MP5W				
Display		L	ED de 7 segmentos (cero- en blanco)					
Tamaño de	caracter	W4 ★ H8mm	W6.8 ★ F	113.8mm				
Indicación i	máxima		-19999 ~ 99999					
Alimentació	ón		100-240VCA 50/60Hz					
Voltaje de o	peración	Vo	Itaje de operación permitido: 90 ~ 110%					
Consumo		Aprox. 7.5VA (240VCA)	Aprox. 3.5VA (240VCA)	Aprox. 6VA				
Alimen, para	a sensor externo		12VCC ±10%, 80mA					
			stado sólido: Max. 50kHz (ancho de pul	so:cada una sobre 10µs)				
Frecuencia	de entrada	Entrada de co	ontacto: Max. 45Hz( ancho de pulso: so	bre 11 ms)				
Nivel de en	trada	[Entrada sin voltaje] Impedan	5-24VCC, Baja: 0-1.0VCC, Impedancia ancia en corto circuito: max. $300_\Omega$ Voltacia en circuito abierto : Min. $100k_\Omega$	aje residual: max. 1V				
Rango de r	nedición	• Modo F1, F2, F7, F8, F9 • Modo F4, F5, F6 : 0.01s	, F10 : 0.0005Hz ~ 50kHz •Modo F3 : ~ 3,200s •Modo F11, F12, F13 : 0 ~	0.02s ~ 3,200s ~ 4 ★10° Conteo				
Precisión de	e medición	• Modo F1, F	2, F7, F8, F9, F10 : F.S. ±0.05% rdg ±1	digito				
(23 ±5°C)		• Modo F3, F	4, F5, F6 : F.S. ±0.01% rdg ±1	digito				
Periodo de	muestreo		I / 8 seg. (es el mismo que el periodo de	,				
Modo de op	oeración	tiempo de paso(F4), lapso de tiemp proporción de error (F8), densidad intervalo (F12), multiplicación(F13)	ffrecuencia (F1), velocidad de paso (F2 to (F5), intervalo de tiempo (F6), propor (F9), error(F10), medición de longitud ( <b>Ver páginas M-19~22 para el modo</b>	ción absoluta (F7), F11), de operación.				
Función de	preescala	Método d	e entrada directa (0.0001 <b>★</b> 10 <sup>-</sup> a 9.9999	9 <b>★</b> 10°)				
Histéresis		(Nota1)	0 a 9999					
Otras funcio	ones	Bloqueo de función de valor de ajuste Función de ajuste de tiempo auto-cero Función de selección unidad de tiempo Función de monitoreo: Memorización valor max. Función de protección de memoria (aplica solo modo F13)	sión de ajuste de tiempo auto-cero ición de selección unidad de tiempo ición de monitoreo: morización valor max. ción de protección de memoria  *Selección del rango de salida de corriente (solo para salida de corriente)  *Función de salida comparativa (HH, H, GO, L, LL)  *Función de memoria de desviación (aplica solo el modo F de salida)  *Función de monitoreo: memorización de valor max. o min.  *Función de conmutación remoto/local (solo salida de comunicación)					
Relevad Relevad Colector	lor triple lor quintuple			250VCA 3A carga resistiva 3a				
<u>ত্র</u> (quintup	r abierto PNP		12-24VCC 30mA Max.	12-24VCC 20mA Max.				
· BCD dir	•		Colector abierto NPN 12-24VCC 30mA Max.	Colector abierto NPN				
Salida se Transmi	rial baja velocidad			12-24VCC 20mA Max.				
Transmi			4-20mACC carga 600Ω max.	4-20mACC carga 600Ω max.				
Comunic	cación RS485		32 canales, función de comun	<u> </u>				
	de memoria	Momorie	a no volátil (entrada: min. 100,000 vece	,				
	de aislamiento		CCmega) entre la parte de carga y la pa	<u>′</u>				
Rigidez die		2000VCA 60Hz 1	minuto (entre terminales de alimentaci	ón de CA y la cubierta,				
Dooists'	o ol muido		de alimentación de CA y las terminales	<u> </u>				
Resistencia			ancho de pulso:1µs) por el simulador d	·				
Vibración -	Mecánica	·	ncia de 10 ~55Hz en cada dirección X,	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·				
	Malfuncionam.	'	de 10 ~ 55Hz en cada dirección X, Y,	•				
Golpe	Mecánica		62 (30G) en direcciones X, Y, Z por 3 ver					
·	Malfuncionam.	100m/s	s² (10G) en direcciones X, Y, Z por 3 ve	eces				
Ciclo de vida	Malfuncionam.		Min. 10,000,000 veces					
relevador	Mecánica		Min. 100,000 veces(250V	CA 3A corriente de carga)				
	a ambiente	-1	10 ~ +50°C (en condición de no congelamiento)					
Temperatura	a de almacenaje	-2	20 ~ +60°C(en condición de no congela	miento)				
Humedad a	ambiente		35 ~ 85%RH					
Certificació			(€ c <b>M</b> 2 ∋ )					
Peso de un		Aprox. 130g	Aprox. 135g	Aprox. 230g				
			n de ajuste del nunto decimal (ver nágin					

**Institution de la proposition de la position de la position de la position de la punto decimal** (ver página M-25 función de histéresis) (ver página M-25 función de histéresis)

(A) Sensores fotoeléctricos

(B) Sensores de fibra óptica

(C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

(E) Sensores de presión

(F) Encoders rotativos

(G) Conectores / Sockets

(H) Controladores de temperatura

(I) SSR / Controladores de potencia

(J) Contadores

(K) Temporizadores

(L) Medidores para panel

(M) Tacómetros / Medidores de pulsos

(N) Unidades de display

(O) Controladore de sensores

(P) Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos / Drivers / Controladores de movimiento

(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

(S) Dispositivos de redes de campo

de redes de campo (T) Modelos descontinuados

descontinuados y reemplazos

<sup>\*(</sup>Nota 2) Función de conmutación de banco de datos solo esta en la serie MP5W.

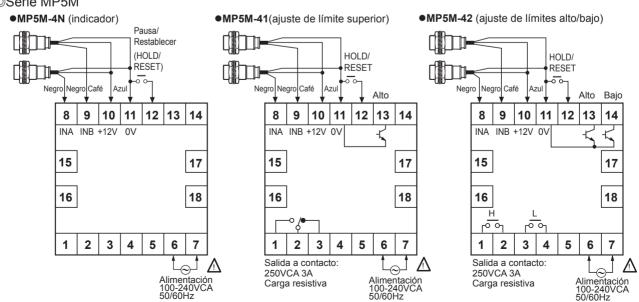
#### **■**Especificaciones (serie MP5M)

	MP5M-4N	MP5M-41	MP5M-42						
Modelo	Indicador	Ajuste límite superior	Ajuste límite superior/inferior						
Display	Display LEC	de 7 segmentos (cero- en blanco), tam	año caracter: W 4 X H 8mm						
Indicación max.	0.0001 ~ 99999								
Alimentación	100-240VCA 50/60Hz								
Voltaje de operación permitido	Voltaje de operación permitido: 90 ~ 110%								
Consumo	Aprox. 7.5VA(240VCA)	Aprox. 8VA(2	240VCA)						
Alimentación para sensor externo		12VCC ±10%, 80mA							
Frecuencia de entrada		estado sólido: max. 50kHz (ancho de pulso: contacto: max. 45Hz (ancho de pulso: a	1 /						
Nivel de entrada	[Entrada sin voltaje] Impedar	i-24VCC, Baja: 0-1.0VCC, Impedancia d ncia en corto circuito: max. 300Ω, Voltaje ia en circuito abierto : min. 100kΩ							
Rango de medición	•Modo F1, F2, F7, F8 : 0.0005Hz ~ 50kHz •Modo F3 : 0.02s ~ 3,200s •Modo F9, F10, F11 : 0 ~ 4 ★10° Conteo								
Precisión de medición		F1, F2, F7, F8 : F.S. ±0.05% rdg ±1 dígi							
(23 ±5°C)		F3, F4, F5, F6 : F.S. ±0.01% rdg ±1 dígi							
Periodo de muestreo		4 / 8sec.(es el mismo que el periodo de	,						
Modo de operación	Número de revoluciones/velocidad/frecuencia (F1), velocidad de paso (F2), periodo (F3), tiempo de paso(F4), lapso de tiempo (F5), intervalo de tiempo (F6), proporción absoluta (F7), densidad (F8), medición de longitud (F9), intervalo (F10), multiplicación(F11) <b>Ver páginas M-19~22 para el modo de operación</b>								
Función preescala	Método de entrada directa (0.0001 ★10 ° ~ 9.9999 ★10°)								
Histéresis		(Nota 1) 0 ~ 9	999						
Otras funciones	•Bloqueo de función de valor de ajuste •Función de ajuste de tiempo auto-cero •Función de selección unidad de tiempo •Función de monitoreo valor de muestreo •Función de protección de memoria (aplica solo modo F11)	•Bloqueo de función valor de ajuste •Función retardo de monitoreo •Función de ajuste de tiempo auto-cero •Función de selección de unidad de tiempo •Función monitoreo valor de muestreo •Función de protección de memoria aplica solo el modo F11) •Función de salida ilimite superior (H)	*Bloqueo de función valor de ajuste *Función retardo de monitoreo *Función de ajuste de tiempo auto-cero *Función selección de unidad de tiempo *Función monitoreo valor de muestreo *Función de protección de memoria aplica solo el modo F11) *Función salida comparativa (H, L) *Función de selección modo de salida (S, H, L, B, I, F) *Función memoria de desviación (aplica solo en modo de salida F)						
Salida Salida relevador	_	250VCA 3A carga resistiva 1c	250VCA 3A carga resistiva 1a★2						
abierto		30VCC 100mA max.	30VCC 100mA max. ★2						
Protección de memoria Certificaciones	Memori	a no volátil (entrada: min. 100,000 veces	5)						
	Aprov. 27Eg	(	Angel 220%						
Peso de unidad	Aprox. 275g	Aprox. 310g	Aprox. 330g						

<sup>₱</sup>MP5S, MP5Y, MP5W tienen las mismas funciones

#### Conexiones





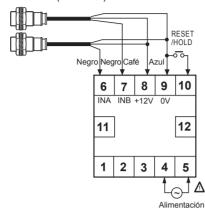
M-7 Autonics

<sup>♦ (</sup>Nota 1) el rango de ajuste de histéresis se cambia por ajuste de posición del punto decimal (vea la página M-25 función histéresis)

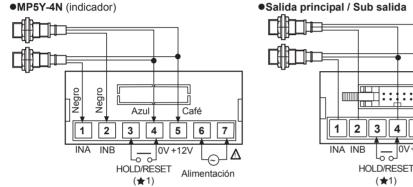
#### Conexiones

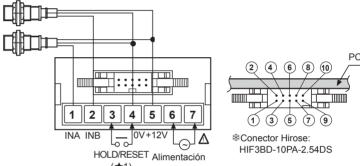
#### **©Serie MP5S**

●MP5S-4N (indicador)



#### **Serie MP5Y**





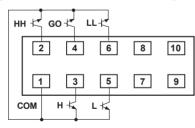
☼(★1)I es usado para la terminal ESET cuando el modo de operación es F13. (vea páginas M-19~22 modo de operación)

#### ♦ Salida principal (conector)

●MP5Y-41(NPN salida colector abierto)

#### Salida principal

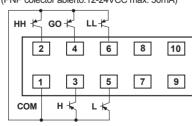
(NPN colector abierto:12-24VCC max. 30mA)



●MP5Y-42(PNP salida colector abierto)

#### Salida principal

(PNP colector abierto:12-24VCC max. 30mA)

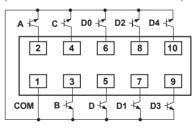


#### ◆Salida auxiliar (conector)

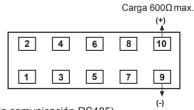
●MP5Y-43 (salida dinámica BCD)

#### Salida BCD

(NPN colector abierto: 12-24VCC max. 30mA)

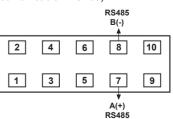


●MP5Y-44 (salida transmisión PV )



4-20mACC

●MP5Y-45(salida comunicación RS485)



\*Salida principal y Salida auxiliar: adaptables según necesidades

(A) Sensores fotoeléctricos

(B) Sensores de fibra óptica

(C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

(E) Sensores de presión

(F) Encoders rotativos

(G) Conectores / Sockets

(H) Controladores de temperatura

(I) SSR / Controladores de potencia

(J) Contadores

(K) Temporizadores

(L) Medidores para panel

#### (M) Tacómetros / Medidores de pulsos

(N) Unidades de display

(O) Controladores de sensores

(P) Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos/ Drivers / Controladores de movimiento

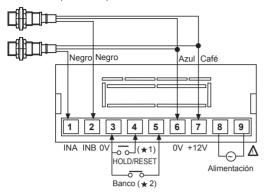
(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

(S) Dispositivos de redes de campo

(T) Modelos descontinuados y reemplazos

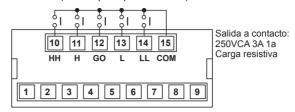
#### **Serie MP5W**



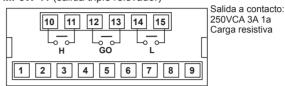


- (ver páginas M-19~22)
- <sup>★</sup>(★2)Ver página M-25 función del banco (BANK).
- \*Salida principal y Sub salida: opcional

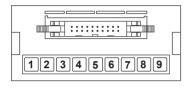
#### •MP5W-4A (salida quintuple relevador)

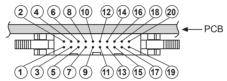


#### MP5W-41 (salida triple relevador)



#### ♦ Salida principal + Sub salida (conector)

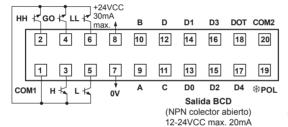




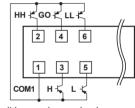
- \*Cabezal del conector Hirose de la unidad : HIF3BA-20PA-2.54DS
- Contacte a la empresa Hirose Electric para adquirir el socket y alambres del conector. [Socket : HIF3BA-20D-2.54R]

#### ●MP5W-42/ MP5W-43(NPN/PNP salida colector abierto + salida BCD)



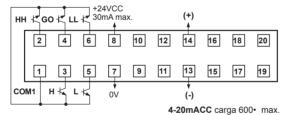


Salida de control (PNP colector abjerto :12-24VCC max. 20mA)

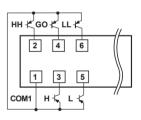


- \*La señal POL esta encendida cuando su valor de muestreo es
- ●MP5W-44/ MP5W-45(NPN/PNP salida colector abierto + salida de transmisión PV (4-20mACC)

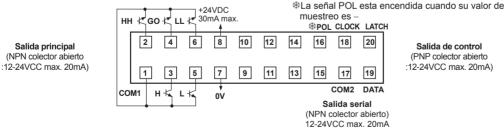




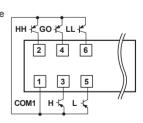
Salida de control (PNP colector abierto :12-24VCC max. 20mA)



●MP5W-46/ MP5W-47(NPN/PNP salida colector abierto + salida serial baja velocidad)

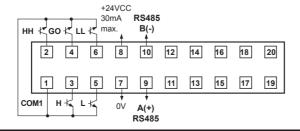


Salida de control (PNP colector abierto :12-24VCC max. 20mA)

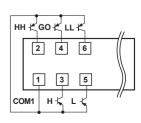


●MP5W-48/ MP5W-49(NPN/PNP salida colector abierto + salida comunicación RS485)



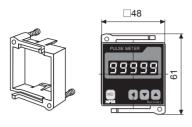


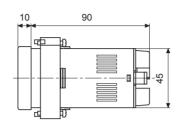
Salida de control (PNP colector abierto :12-24VCC max. 20mA)



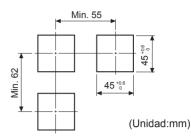
#### Dimensiones

Serie MP5S

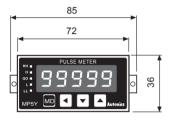


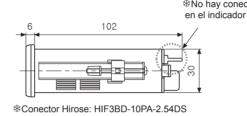


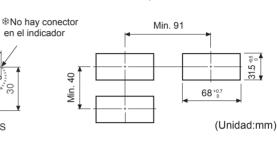
Corte del panel



Serie MP5Y



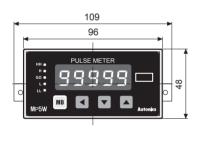


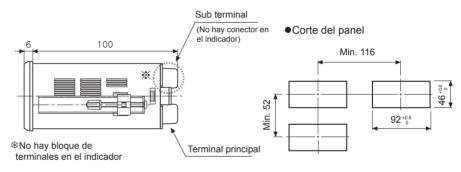


●Corte del panel

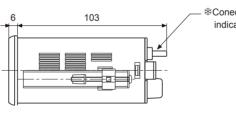
•Serie MP5W

#### [Tipo bloque de terminales]





#### [Tipo conector]

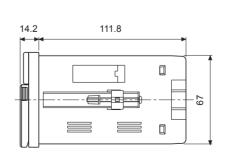


\*Conector Hirose (no hay conector en el indicador.):HIF3BA-20PA-2.54DS

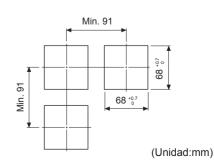
(Unidad:mm)

●Serie MP5M





●Corte del panel



(A) Sensores fotoeléctricos

Sensores fibra óptica

(C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

Sensores de presión

Encoders rotativos

(G) Conectores / Sockets

Controladores de temperatura

(I) SSR / Controladores de potencia

Contadores

Temporizadores

Medidores para panel

(O) Controladores de sensores

(P) Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos/ Drivers / Controladores de movimiento

(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

Dispositivos de redes de campo

(T) Modelos descontinuados y reemplazos

#### **■**Especificaciones de entrada

- OSeñal de entrada
  - Entrada de estado sólido
  - •Frecuencia de entrada : 50kHz max.

Proporción de servicio estándar de señal de entrada es 1:1, ancho de pulso ON/OFF debe estar arriba de 10µs.

- •Nivel de voltaje de entrada: alto  $\rightarrow$  4.5-24VCC, bajo  $\rightarrow$  0-1.0VCC
- •Entrada de contactos relevador
- •Frecuencia de entrada: 45Hz max.

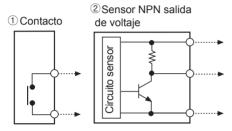
ancho de pulso ON/OFF debe estar por arriba de 11ms.

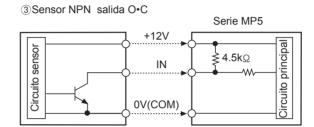
•Especificación contacto del relevador: use un relevador que pueda manejar la carga de corriente (min. 12VCC 2mA).

#### Tipo de entrada

El MP5 tiene una entrada NPN y una entrada PNP y puede se pueden seleccionar en el grupo 1 de parámetros.

●Cuando es entrada NPN





Min. 10µs

ON

OFF

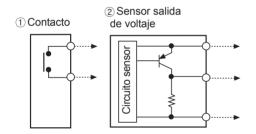
Т

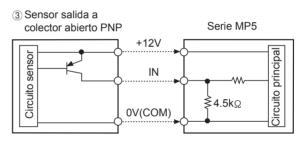
T: 1 ciclo de señal de entrada

Alto (High)

Bajo (Low)

Cuando es entrada PNP





#### ■Especificaciones de salida (Series MP5Y/ MP5W)

- OSalida dinámica BCD (lógica negativa)
  - •Salida : valor muestreo
  - •Señal de salida :

Dato BCD (A, B, C, D, DOT) ← A : el menor bit

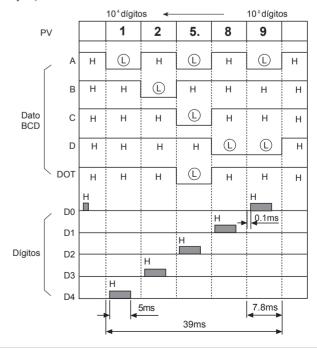
Dot: el mayor bit

Dato digital (D0, D1, D2, D3, D4) ← D0 : el menor dígito

D4 : el mayor dígito

- No hay salida DOT de datos en MP5Y-43, por lo tanto el punto decimal deberá colocarse en la primera posición del display.
- •Tipo de salida: NPN colector abierto
- ●Valor voltaje de carga: 12-24VCC
- ●Corriente max. de carga: 30mA(MP5Y)/ 20mA(MP5W)

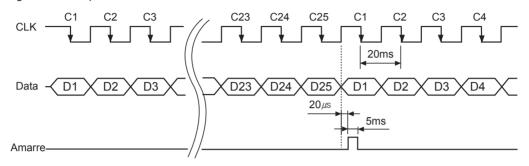
Ejem) Cuando la salida dinámica BCD es 125.89



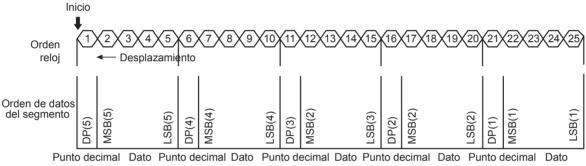
M-11 Autonics

#### OSalida serial de baja velocidad (lógica negativa)

- Salida: valor de muestreo
- Salida de señal : reloj, datos, amarre
- ●Ciclos reloj: 50Hz Salida bit CLK: 25 bits •Salida bit datos: 25 bits Salida: NPN colector abierto ●Valor voltaje de carga: 12-24VCC
- ●Corriente max. de carga 30mA(MP5Y)/ 20mA(MP5W)
- •Diagrama de tiempo transmisión serial



Orden de salida de datos cuando es una transmisión serial



(5digitos) (5digitos) (4digitos) (4digitos) (3digitos) (3digitos) (2digitos) (1digito) → 10 ² dígitos-- 10 3 dígitos-— 10 ¹ dígitos· - 10 º dígitos-

#### OSalida de transmisión PV (4-20mACC)

- Aplicación : Transmisión del valor medido
- ●Función: transmitir el valor 4-20mACC convertido a un display entre una salida de límite alto (FS-H) y límite bajo (FS-L).
- •Rango de ajuste de salida de límite alto/bajo
- Rango de ajuste de límite alto (FS-H) desde el min. hasta el max dentro del rango de medición
- •Rango de ajuste de límite bajo (FS-L) desde el min. hasta el max dentro del rango de medición
- •Resolución : 8000 divisiones

#### 

- ●Dirección: direcciones 0 ~ 99
- Velocidad de transmisión (Baud rate): 2400/4800/9600 bps
- Código de transmisión: ASCII
- ●Bit de paridad: No Bit de datos: 8 Bits ●Bit de detención: 1 Bit
- Conceptos de comunicación

MP5W ← PC : valor comparativo de cada banco de datos, valor de preescala y valor de pico, control RESET MP5W ← PC : valor comparativo de cada banco de datos, valor de preescala y valor de pico, valor de muestreo

Ver página M-26 datos de comunicación

FS-L Si ajusta FS-L y FS-H en determinada sección, la salida será 4-20mACC. Cuando la resolución es de 8,000 divisiones desde FS-L hasta FS-H, la resolución

muestreo FS-H 20mA sera menor cuando el valor de monitoreo 4mA sea ligeramente menor que 8,000 divisiones.

Sensores fotoeléctricos

Sensores fibra óptica

> (C) Sensores de área Puertas

Sensores de proximidad

Sensores de presión

Encoders rotativos

Conectores Sockets

(H) Controladores de temperatura

SSR / Controladores de potencia

(L) Contadores

(K) Temporizadores

Medidores para panel

# pulsos

Unidades de display

(0) Controladores de sensores

Valor de

Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos/ Drivers / Controladores de movimiento

(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

(S) Dispositivos de campo

Modelos descontinuados y reemplazos

#### ■ Tabla de grupo de parámetros para modo de operación

- ●La visualización de parámetros es diferente de acuerdo a cada modo de operación, vea la sección "■parámetros".
- •"

  "

  solo es posible ajustar ¬P¬¬, h, f o P¬P, h, f para el tipo de sensor I¬¬¬ b en modos de operación F11, F12, F13.

Pa	rámetro en pantalla	F1	F2	F3	F4	F5	F6	F7	F8	F9	F10	F11	F12	F13
	PSŁ.hh	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
-	PSE. h	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
Parámetros	PSŁ. L	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
grupo 0	PSŁ.LL	•	•	•	•	•	•	•	•	•	0	•	•	•
-	h.PEĽ	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	Х
	L.PEY	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	Х
	ñodE	•	•	0	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	In-A	•	•	•	•	0	•	•	•	•	0	•	•	•
-	1 n - b	Х	•	Х	Х	Х	•	•	•	•	•	0	0	0
-	out-t	•	•	•	•	0	•	•	•	•	0	•	•	Х
Parámetros -	h45	•	Х	Х	Х	Х	Х	•	•	•	0	Х	Х	Х
grupo 1	GuAr.d ←→ F.d EFY	•	•	•	•	0	•	•	•	•	•	•	•	Х
-	GuAr.d ←→ StAr.t	•	•	•	•	0	•	•	•	•	•	•	•	Х
-	Auto.A	•	Х	Х	•	Х	Х	•	•	•	•	Х	Х	Х
-	Auto.b	Х	Х	Х	Х	Х	Х	•	•	•	•	Х	Х	Х
	ñEño	Х	Х	Х	Х	Х	Х	Х	Х	Х	Х	Х	Х	•
	P.bRnY	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	dot	•	•	Х	Х	Х	Х	•	•	•	•	•	•	•
	t.unt	Х	Х	•	•	•	•	Х	Х	Х	Х	Х	Х	Х
	PSŁ.hh	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	PSŁ. h	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	PSŁ. L	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
Parámetros grupo 2	PSŁ.LL	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
grapo 2	PSC.R.H	•	•	Х	•	Х	Х	•	•	•	•	•	•	•
	PSC.R.Y	•	•	Х	•	Х	Х	•	•	•	•	•	•	•
	PSC.b.H	Х	Х	Х	Х	Х	Х	•	•	•	•	Х	Х	Х
	P5C.b.Y	Х	Х	Х	Х	Х	Х	•	•	•	•	Х	Х	Х
	di S.P.E	•	Х	Х	Х	X	Х	•	•	•	•	Х	Х	Х
	F5-h		,	Suanda	oo ooli	ido do t	ranami	sián DV	/ onoro	rá on ta	dee lea	mode	_	
	FS-L			Juando	es sall	ua de t	i ansmis	51011 PV	, opera	ıa en (0	odos los		o.	
Parámetros	Addr													
grupo 3	6PS		Cu	ando e	s salida	de cor	nunicad	ción RS	3485 op	erará e	n todos	los mo	dos.	
	rEñot													
-	LoC	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•

#### ■ Modo de operación para cada serie

Modo de operación Nombre de serie	Velocidad frecuencia de rotación	Velocidad de paso	Periodo		so de	de	Promedio absoluto	Pro- medio de error	Densi- dad	Error	Medición de longitud	Intervalo	Multiplicación
MP5S/MP5Y/MP5W	F1	F2	F3	F4	F5	F6	F7	F8	F9	F10	F11	F12	F13
MP5M	F1	F2	F3	F4	F5	F6	F7	Х	F8	Х	F9	F10	F11

M-13 Autonics

#### ■Tabla de grupo de parámetros por modelo

- ●Los parámetros tienen diferentes modos de acuerdo a cada modelo, por eso vea las secciones "■ tabla de grupo de parámetros por modo de operación" y "■parámetros".

Pa	Modelo arámetro	MP5S-4N MP5Y-4N MP5W-4N MP5M-4N	MP5Y-41 MP5Y-42	MP5Y-43	MP5Y-44	MP5Y-45	MP5W-41	MP5W-4A MP5W-42 MP5W-43	MP5W-44 MP5W-45	MP5W-46 MP5W-47	MP5W-48 MP5W-49	MP5M-41	MP5M-42
0	PSŁ.hh	Х	0	X	X	X	X	•	•	•	•	Х	Х
odr	PSŁ. h	X	0	X	X	X	•	0	0	0	0	X	X
s gri	PSŁ. L	X	•	X	X	X	•	•	•	•	•	X	X
Parámetros grupo	PSŁ.LL	Х	•	Х	Х	X	Х	•	•	•	•	Х	Х
áme	h.PEY	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
Pai	L.PEY	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	ñodE	0	•	0	0	0	0	0	•	0	0	•	0
	In-A	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
-	In-b	0	0	0	0	0	0	•	0	0	0	•	0
grupo 1	out-t	X	•	X	X	X	•	0	•	0	•	X	0
lg so	hy5	Х	•	Х	Х	X	•	•	•	•	•	•	•
etro	GuAr.d ↔ F.dEFY	Х	•	Х	Х	Х	•	•	•	•	•	Х	•
Parámetros	GuAr.d ++ StAr.t	X	•	Х	Х	Х	•	•	•	•	•	Х	•
Pa	Auto.A	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	Auto.b	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	ñEño	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	P.bRnY	•	Χ	Х	Х	Х	0	0	•	0	0	Х	Х
	dot	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	t.unt	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
2	PSŁ.hh	Х	•	Х	Х	X	Х	•	•	•	•	X	Х
odn.	PSŁ. h	Х		X	Χ	X	•	•	•	•	•	X	Χ
Parámetros grupo	PSŁ. L	X	•	Х	X	X	•	•	•	•	•	X	Х
etro	PSŁ.LL	Х	•	X	X	Х	X	•	•	•	•	X	Х
rám	PSC.A.H	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
Ра	PSC.R.Y	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	PSC.b.H	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	PSC.b.Y	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	di S.P.E	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•
3	F5-h	Х	Х	Х	•	X	Х	Х	•	Х	Х	Х	Х
rupc	FS-L	X	Χ	Х	•	Х	Х	X	•	Х	Х	X	Х
ls gi	Addr	X	Χ	X	X	•	Х	X	Χ	X	•	X	Х
etro	<i><b>6P5</b></i>	X	Χ	X	X	•	X	X	Χ	X	•	X	X
Parámetros grupo 3	rEñot	Х	Χ	X	X	•	X	X	Χ	Х	•	X	Х
Ра	LoC	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•

<sup>\* :</sup> ajuste de banco de datos (P.bRnE) solo disponible en el MP5W-4N.

#### ■ Tabla de función de operación retardo de monitoreo por cada modo de salida

out-t	SERrd	out-h	out-L	out-b	out-l	out-f
Función de límite de salida comparativa	0	Х	Х	•	Х	0
Función de temporización de corrección de inicio	•	•	0	0	•	0

(A) Sensores fotoeléctricos

(B) Sensores de fibra óptica

(C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

(E) Sensores de presión

(F) Encoders rotativos

(G) Conectores / Sockets

(H) Controladores de temperatura

(I) SSR / Controladores de potencia

(J) Contadores

(K) Temporizadores

(L) Medidores para panel

(M) Tacómetros / Medidores de pulsos

(N) Unidades de display

(O) Controladore de sensores

(P) Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos / Drivers / Controladores de movimiento

(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

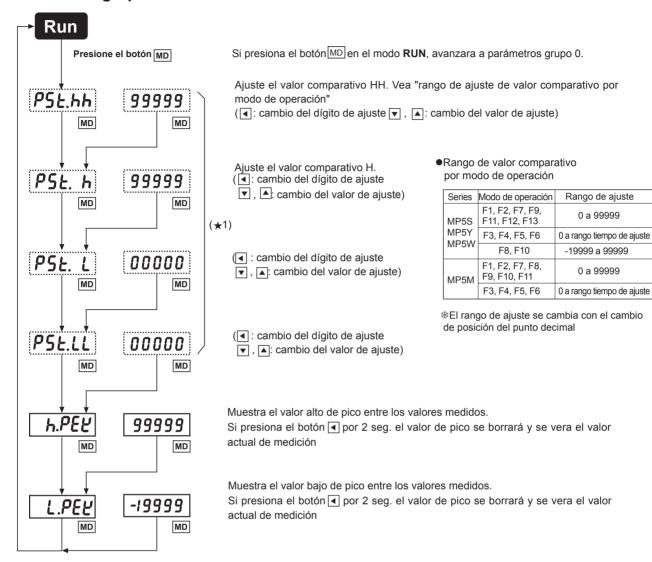
(S)
Dispositivo

(S) Dispositivos de redes de campo

Modelos descontinuados y reemplazos

#### Parámetro

#### ●Parámetros grupo 0

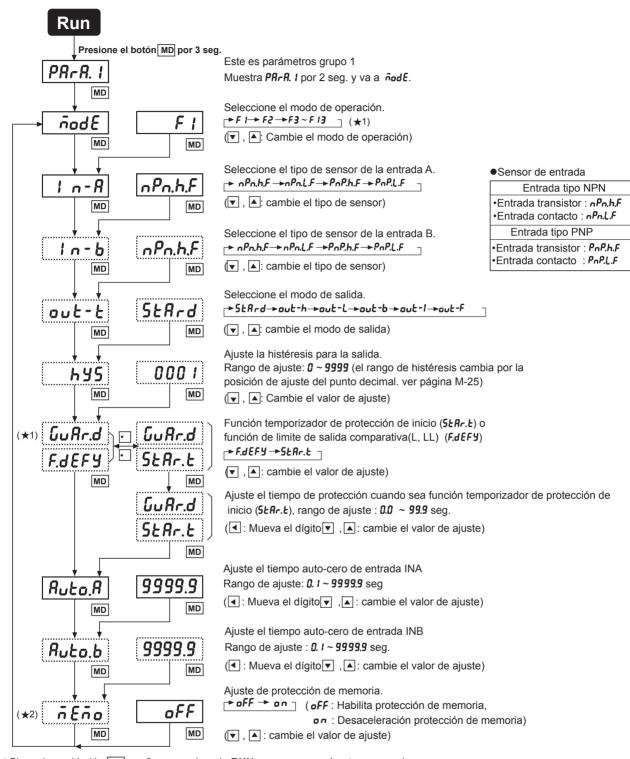


- Si presiona el botón 

  MD en el modo RUN, avanzara a parámetros grupo 0.
- \*Cuando avance a parámetros grupo 0, el parámetro y el ajuste de datos parpadearan en ciclos de 1 seg.
- ⊕(★1) El parámetro que se muestra en la línea discontinua solo se ve en el ajuste de valor comparativo.
  - Si el modo F se selecciona entre los modos de salida, ajustara solo desviación H y L , de esta manera los parámetros [PSŁ.hh] y [PSŁ.ll] no aparecerán.
- \*Despues de cambiar el valor de ajuste en cada parámetro, el dato se salvara presionando el botón Dpor 2 seg. regresando al modo **RUN**, pero si ningún botón se presiona por 60 seg. mientras cambia datos, regresara al modo **RUN** con el valor de ajuste previo.
  - •Si no es del tipo de ajuste de valor comparativo, Aparecerá [h.PEL] cuando avance a parámetros grupo 0.

M-15 Autonics

#### Parámetros grupo 1



- \$Si presiona el botón  $\boxed{\mathtt{MD}}$  por 3seg. en el modo  $\mathtt{RUN}$  avanzara a parámetros grupo 1.
- \*Cuando avance a parámetros grupo 1, el parámetro y el valor de datos parpadearan en ciclos de 1 seg.
- \*El parámetro mostrado en la línea discontinua no se vera en el modo operando.

(Vea página M-13, "■Tabla de grupo de parámetros, modo de operación".)

⊕(★1)La Serie MP5M se puede seleccionar desde F1 a F11.

(O modo F11 para MP5M-42).

- ⊕(★2)El parámetro se muestra solo en caso de estar en ajuste de valor comparativo. (Excepto para el MP5M-41.)
- ⊕(★3)La función de selección de protección de memoria se vera cuando el modo sea F13 (modo multiplicación).

\*Después de cambiar el valor de ajuste en cada parámetro, los datos se salvaran presionando el botón MD por 2 seg. y regresando al modo RUN, pero si ningún botón se presiona por 60 seg. mientras cambia datos, regresara al modo RUN con el valor previo de ajuste.

Sensores fotoeléctricos

(B) Sensores de fibra óptica

(C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

(E) Sensores de presión

(F) Encoders rotativos

(G)

Conectores / Sockets

Controladores de temperatura

SSR / Controladores de potencia

Contadores

(K) Temporizadores

(L) Medidores para panel

(M) Tacómetros / Medidores de pulsos

(N) Unidades de display

(O) Controladores de sensores

(P) Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos/ Drivers / Controladores de movimiento

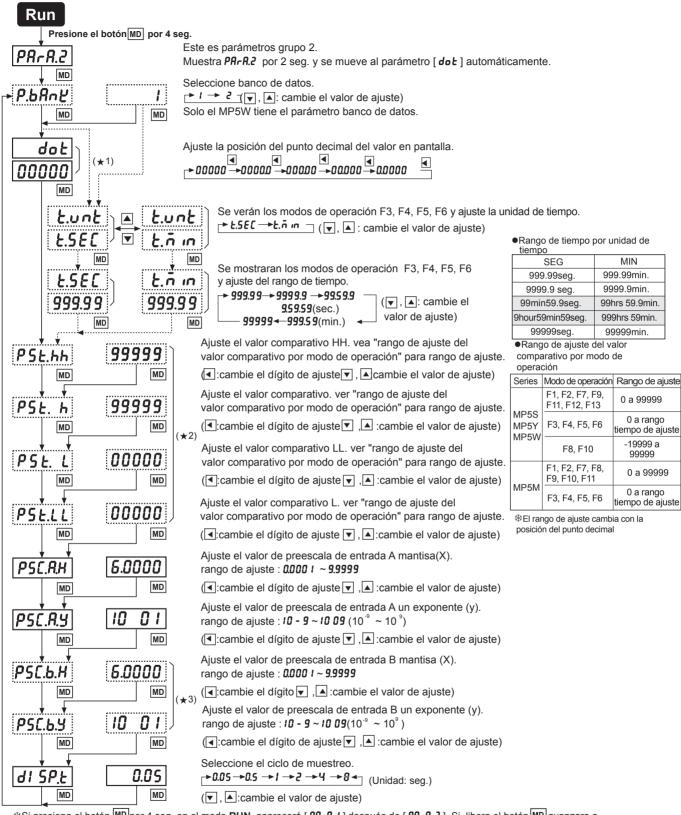
(R) Pantallas

Pantallas gráficas HMI / PLC

(S) Dispositivos de redes de campo

Modelos descontinuados y reemplazos

#### Parámetros grupo 2



MIN

999.99min.

9999.9min

99hrs 59.9min.

999hrs 59min.

0 a 99999

0 a rango

tiempo de ajuste

0 a 99999

0 a rango

tiempo de ajuste

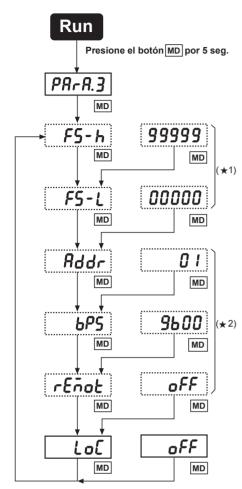
-19999 a

99999

99999min

- Si presiona el botón MD por 4 seg. en el modo RUN, aparecerá [PArA. 1] después de [PArA. 2]. Si libera el botón MD avanzara a parámetros grupo 2.
- Cuando avance a parámetros grupo 2, el parámetro y el valor de datos parpadearan en ciclo de 1 seg.
- \$\(\phi\)(\phi\)2)Si se selecciona el modo F entre los modos de salidas, solo se ajustaran las desviaciones H y L, por lo tanto los parámetros [ P5Ł.hh ] y [ PSŁ.LL ] no aparecerán.
- \$(★3)Se mostrara solo en los modos F7, F8, F9, F10. Pero en el caso de MP5M, solo se vera en los modos F7, F8.
- \*Después de ajustar el valor y cambiar cada parámetro, si se presiona el botón MD por 2 seg. se salvaran los datos y regresara al modo RUN. Si ningún botón se presiona por 60 seg. se salvara el dato anterior y regresara a RUN.

### Parámetro grupo 3



Este es parámetros grupo 3.

Se mostrara PRrR.3 por 2 seg. y se moverá al parámetro [F5-h] automáticamente

Aiuste el valor de límite alto de la salida de retransmisión PV. Ver "ajuste de rango del valor comparativo por modo de operación" para ajuste de rango.

(◀:cambie el dígito de ajuste ▼ . ▲ :cambie el valor de ajuste)

Ajuste el valor del limite bajo de la salida de retransmisión PV.

(◀:cambie el dígito de ajuste ▼ , ▲:cambie el valor de ajuste)

Seleccione la dirección de comunicación rango de ajuste : 00 ~ 99

- (◀]:cambie el dígito de ajuste
- ▼ . A:cambie el valor de aiuste)

Seleccione la velocidad de comunicación.

**→9600→4800→2400** —

( :cambie el dígito de ajuste

▼ , ▲ :cambie el valor de ajuste)

Seleccione el remoto y el local. → off → on ] (off: habilitar, on: deshabilitar)

(▼, ▲:cambie el valor de ajuste)

comparativo por modo de

operac	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	
Series	Modo de operación	Rango de ajuste
	F1, F2, F7, F9, F11, F12, F13	0 a 99999
MP5S MP5Y MP5W	F3, F4, F5, F6	0 a Rango ajuste de tiempo
IVII JVV	F8, F10	-19999 a 99999
MP5M	F1, F2, F7, F8, F9, F10, F11	0 a 99999
IVIPOIVI	F3, F4, F5, F6	0 a Rango ajuste de tiempo

la posición del punto decimal.

Habilitar bloqueo de botones para cada grupo de parámetros

→ oFF → LoC. O → LoC. 1 --Lo[.3 ←+Lo[.2 ←

(▼, ▲:cambie el valor de ajuste)

oFF : cancelar bloqueo LoC. 0: bloquear P0 ~ 3 Lol. 1: bloquear P1 ~ 3 Lo[.2: bloquear P2 ~ 3

Lot.3: boquear solo P3

- \*Si presiona el botón D por 5 seg. en el modo RUN aparecerá, [ PArA. 1 ] y [ PArA.2 ] después de [ PArA.3 ]. Si el botón MD se libera llegara a parámetros grupo 3.
- Cuando avanza a parámetros grupo 3, el valor de datos y el parámetro parpadearan en ciclos de 1 seg.
- \*(★2)El parámetro se vera solo en caso de que cuente con la salida de transmisión RS485. Cuando se selecciona remoto [rɛñat] no se podrá operar desde los botones.
- \*Después de cambiar el ajuste del valor de casa parámetro, el dato se salvará presionando el botón por 2 seg. regresando al modo RUN, pero si ningún botón se presiona por 60 seg. mientras cambia datos, regresara al modo RUN con el valor previo ajustado.

#### Ajustes de fábrica

Parámetros grupo 1

Modo	Valor de ajuste
ñodE	F I
ln-A	nPn.h.F
out-t	SEArd
hY5	000 1
CυAr.d	F.dEFY
RutoA	99999
ñEño	oFF

Parámetros grupo 2

Modo	Valor de ajuste
P.bAnY	1
dot	00000
PSŁAA	99999
PSŁ. h	99999
PSŁ. L	00000
PSELL	00000
PSC.RH	6.000
PSCRY	10 01
di SP.E	0.05
PSEAL PSEAH PSEAY	00000 6.000 10 0 I

Parámetros grupo 3

Modo	Valor de ajuste
F5-h	99999
FS-L	00000
Addr	01
<i><b>6</b>P5</i>	9600
rEñot	oFF
LoC	oFF

Sensores fotoeléctricos

Sensores fibra óptica

> (C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

Sensores de presión

Encoders

Conectores / Sockets

Controladores de temperatura

SSR / Controladores de potencia

Contadores

Temporizadores

Medidores para panel

Tacómetros / Medidores de pulsos

(O) Controladores de sensores

Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos / Drivers / Controladores de movimiento

(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

> (S) Dispositivos de campo

Modelos descontinuados y reemplazos

<sup>\*</sup>Algunos ajustes quizá no se puedan ver debido al modo de operación o especificación de la salida.

#### **■**Modo de operación

- ●Seleccione el modo de operación nod E(modo) de parámetros grupo 1.
- Hay 13 tipos de modos de operación en la serie MP5S, MP5Y, MP5W.

Hay 11 tipos de modos de operación en la serie MP5M.

#### ●Modo F1 (frecuencia/numero de revoluciones/velocidad)

Este modo es para mostrar la frecuencia calculada o •Valor de muestreo y unidad de muestreo numero de revoluciones o velocidad, midiendo la frecuencia de la entrada A

1)Frecuencia (Hz) =  $f \star \alpha$  [a = 1(seg.)]

#### 2)Número de revoluciones(rpm)

= 
$$\mathbf{f} \star_{\alpha} [a = 60(\text{seg.})]$$
  
Varios objetos  $a = 60 \star \frac{1}{N}$ 

3)Velocidad(m/min) = 
$$f \star \alpha [\alpha = 60 \star L(m)]$$

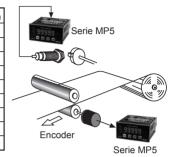
Varios objetos 
$$\alpha = 60 \star \frac{\pi D}{1000N}$$

\*L = Longitud de la banda transportadora que es desplazada por ciclo de 1 pulso [m]

N: Objeto sensado por 1 pulso

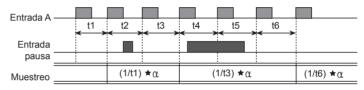
α: Valor de preescala

Valor muest.	Uni. mues.	a (Valor preescala)
Frecuencia	Hz	1
Frecuencia	kHz	0.001
Número revoluciones	RPS	1
	rpm	60
	mm / seg	1,000L
	cm / seg.	100L
Velocidad	m / seg.	L
	m / min	60L
	km / hora	3.6L



\*Unidad de muestreo de r.pm. predeterminada

Gráfica de tiempo



#### ●Modo F2 (velocidad de paso)

Muestreo de velocidad de paso entre el encendido de entrada A y encendido de entrada B.

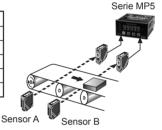
#### Velocidad de paso (V) = $f \star \alpha [\alpha = L(m)]$

- #f: Este es un número reciproco del tiempo entre el encendido entrada A y encendido de entrada B.
- L : La distancia entre la entrada A y la entrada B[m] Gráfica de tiempo
- α: Valor de preescala

#### •Valor de muestreo y unidad de muestreo

Valor mues.	Uni. mues.	a (Valor preescala)
	mm / seg	1,000L
Velocidad	cm / seg	100L
de paso	m / seg	L
'	m / min	60L
	km / hora	3.6L

\*Unidad de muestreo de fábrica :m/seq



Control B											
Entrada A						_					
Entrada B		ta									_
Entrada		$\leftrightarrow$									
pausa	t1 <b>↔</b>	<b>≠</b> t2	<b>→</b>	<b>t</b> 3 →	t4 <b>←</b> →		t5 →	t6	t7 <b>←→</b>		
Muestred	)	<u>1</u> ★α		$\frac{1}{t2}$			1 t4	<b>*</b> α		1 t7★0	χ

ta : requiere min. 20ms para el tiempo de regreso

#### ●Modo F3 (Ciclo)

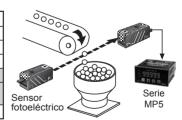
Muestreo de tiempo cuando la entrada A de un encendido al próximo encendido

Ciclo(T) = t

\*t: Tiempo de medición [seg.]

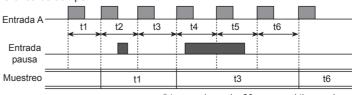
#### •Valor de muestreo y unidad de muestreo

Valor muestreo	Unidad r	Unidad muestreo		
	SEG	MIN		
	999.99seg.	999.99min.		
	9999.9seg. 9999.9mir			
Ciclo	99min. 59.9seg.	99hour 59.9min.		
	9hour 59min. 59seg.	999hour 59min.		
	99999seg.	99999min.		



\*Ajuste la unidad de muestreo en el parámetro grupo 2 t.unt (unidad de tiempo) \*Ajuste de fábrica para unidad de muestreo :999.99seg.

Gráfica de tiempo



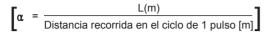
\*ta: requiere min. 20ms para el tiempo de regreso

no se muestra en MP5M-4N, MP5M-41, MP5M-42

#### ●Modo F4 (Tiempo de paso)

Muestra el tiempo de paso de una cierta distancia para medir el tiempo entre un encendido y el siguiente encendido de la entrada A

#### Tiempo de paso (seg) = $t \star \alpha$



\*t : Tiempo medido[seg]
L : Distancia determinada [m]

\*α : Valor de preescala

\* \_\_\_\_\_\_ no se muestra en MP5M-4N, MP5M-41, MP5M-42.

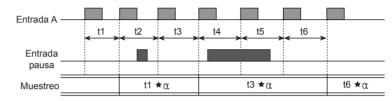
#### •Valor de muestreo y unidad de muestreo

Unidad muestreo		
SEG	MIN	
999.99seg.	999.99min.	
9999.9seg.	9999.9min.	
99min. 59.9seg.	99hour 59.9min.	
9hour 59min. 59seg.	999hour 59min.	
99999seg.	99999min.	
	SEG 999.99seg. 9999.9seg. 99min. 59.9seg. 9hour 59min. 59seg.	



\*Ajuste la unidad de muestreo en parámetros grupo 2 *t.unt*(unidad de tiempo). \*Ajuste de fábrica de unidad de muestreo:999.99seg.

#### ●Tabla de tiempo



#### ●Modo F5 (Lapso de tiempo)

Muestra el tiempo de encendido de la entrada A.

#### Lapso de tiempo(T) = t

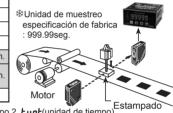
MP5M-41, MP5M-42.

\*t : Medición del tiempo de encendido entrada A[seg]

trada Araagi de

#### •Valor de muestreo y unidad de muestreo

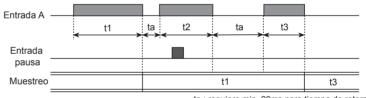
	Valor muestreo	Unidad de	Unidad de muestreo		
		SEG	MIN		
		999.99seg.	999.99min.		
		9999.9seg.	9999.9min.		
	Lapso de tiempo		99horas 59.9min.		
	de tiempo	9horas 59min. 59seg.	999horas 59min.		
		99999seg.	99999min.		
	dear or or		, ,		



Serie MP5

\*Ajuste la unidad de muestreo en parámetros grupo 2 **Lunk** (unidad de tiempo) . \*
Unidad de muestreo ajuste de fabrica:999.99seg.

Gráfica de tiempo



ta : requiere min. 20ms para tiempo de retorno

### ●Modo F6 (Intervalo de tiempo)

no se muestra en MP5M-4N,

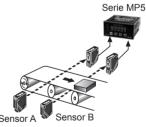
Muestra el tiempo en que enciende la entrada A y al encendido de la entrada B.

#### Diferencia de tiempo(T) = $t(Ta \sim Tb)$

\*t(Ta ~ Tb) : Tiempo medido desde encendido entrada A al encendido entrada B[seg]

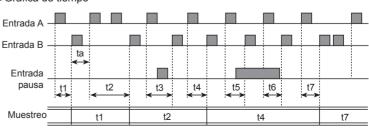
### ●Valor de muestreo y unidad de muestreo

	Valor muestreo	Unidad de	muestreo
	Intervalo de tiempo	SEG	MIN
		999.99seg.	999.99min.
		9999.9seg.	9999.9min.
		99min. 59.9seg.	99horas 59.9min.
		9horas 59min. 59seg.	999horas 59min.
		99999seg.	99999min.



Ajuste la unidad de muestreo en parámetros grupo 2 Łunt(unidad de tiempo).
Ajuste de fábrica unidad de muestreo:999.99seg.

#### ●Gráfica de tiempo



ta : requiere min. 20ms para tiempo de retorno

no se muestra en MP5M-4N,

MP5M-41, MP5M-42.

Sensores fotoeléctricos

(B) Sensores de fibra óptica

> (C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

(E) Sensores de presión

(F) Encoders rotativos

(G) Conectores

(H) Controladores de temperatura

(I) SSR / Controladores de potencia

(J) Contadores

(K) Temporizadores

(L) Medidores para panel

> Tacómetros / Medidores de pulsos

(N) Unidades de display

(O) Controladores de sensores

(P) Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos / Drivers / Controladores de movimiento

(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

(S)
Dispositivos
de redes
de campo

(T) Modelos descontinuados y reemplazos

in the state of th

#### Modo F7 (promedio absoluto)

Muestra que tan rápido o lento (retraso) es el porcentaje en velocidad o valor etc. de la entrada B contra la entrada A.

Promedio absoluto = (entrada B / entrada A) ★ 100%

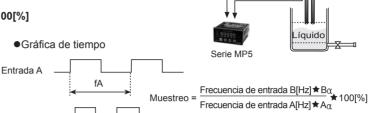
Frecuencia entrada B[Hz]★Ba ★ 100[%] Promedio absoluto= Frecuencia entrada A[Hz] ★ Aa

\*Aa: Valor preescala de entrada A

Ba: Valor preescala de entrada A

•Valor de muestreo y unidad de muestreo

Valor muestreo Unidad muestreo Promedio absol



\*Pausa (Hold): la señal de pausa esta en ON, el valor de muestreo se pondrá en espera hasta que la señal de pausa pase a OFF.

#### Modo F8 (promedio de error)

Muestra que tan rápido o lento (retraso) es el porcentaje (%) para la entrada B contra la entrada A.

$$Prom\ error\ =\ \frac{(Frecuencia\ entrada\ B[Hz] \bigstar B_a\ )}{Frecuencia\ entrada\ A[Hz] \bigstar A_a\ )} \bigstar 100[\%]$$

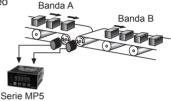
\*No hay modo de promedio de error en los modelos MP5M-4N, MP5M-41, MP5M-42

#### •Valor de muestreo y unidad de muestreo

Valor muestreo	Unidad de muestreo
Prom. error	%

\*Aa: Valor de preescala entrada A Ba: Valor de preescala entrada B

fR

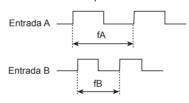


Fluiometro A

Fluiometro B

#### Gráfica de tiempo

Entrada B



₱Pausa (Hold): la señal de pausa esta en ON, el valor de muestreo se pondrá en espera hasta que la señal de pausa pase a OFF.

#### ●Modo F9 (Densidad)

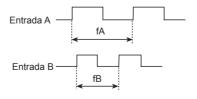
Muestra el promedio de densidad de la entrada B contra la suma total de la entrada A y la entrada B.

Densidad= 
$$\frac{\text{-Frecuencia de entrada B[Hz]} \star B_{\alpha}}{(\text{Frecuencia de entrada A[Hz]} \star A_{\alpha})} \star 100[\%] + (\text{Frecuencia de entrada B[Hz]} \star B_{\alpha})$$

#### ●Valor de muestreo y unidad de muestreo



Gráfica de tiempo



\*Pausa (Hold) : la señal de pausa esta en ON, el valor de muestreo se pondrá en espera hasta que la señal de pausa pase a OFF.

**BEI** modo F8 se aplica a os modelos MP5M-4N, MP5M-41, MP5M-42.

#### ●Modo F10 (Error)

Muestra el error entre la entrada estándar A y la entrada comparadora B.

Error = entrada B - entrada A Error = (Frecuencia de entrada B[Hz] ★ Ba) - (Frecuencia de entrada A[Hz] ★ Aa)

\*No hay modo de error en los modelos MP5M-4N, MP5M-41, MP5M-42.

#### Modo F11 (Medición de longitud)

Muestra el número de pulso de entrada A mientras la entrada B esta en ON.

#### Medición de longitud = $P \star \alpha$

\*P: Numero de pulso entrada A,

α: Valor de preescala

\*Modo F9 se aplica a modelos MP5M-4N, MP5M-41, MP5M-42.

#### •Valor de muestreo y unidad de muestreo Banda A Banda B Valor muestreo Unidad de muestreo Frror Unidad de ajuste END \*Aa: Valor de preescala entrada A Ba: Valor de preescala entrada B Serie MP5 Gráfica de tiempo Entrada A -

₱Pausa (Hold): la señal de pausa esta en ON, el valor de muestreo se pondrá en espera hasta que la señal de pausa pase a OFF.

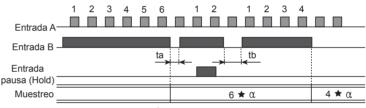
#### Valor de muestreo y unidad de muestreo

Valor muestreo	Unidad de muestreo
Medición Iongitud	Cantidad [EA]
	mm
	cm
	m

∜Valor de fábrica (unidad):Cantidad [EA]

fotoeléctrico

Gráfica de tiempo



\*ta, tb: requiere min. 20ms para tiempo de retorno

Serie MP5

#### ●Modo F12 (Intervalo)

Muestra el número de pulso de entrada A desde el momento en que la entrada B esta en ON hasta la próxima ves que este en ON.

#### Intervalo = $P \star \alpha$

\*P: Número de pulso entrada A,

 $\alpha$ : Valor preescala

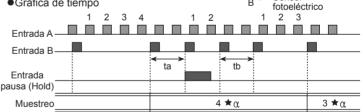
\*Modo F10 se aplica a los modelos MP5M-4N, MP5M-41, MP5M-42.

#### •Valor de muestreo y unidad de muestreo

Valor muestreo	Unidad de muestreo
Intervalo	Cantidad[EA]
	mm
	cm
	m

\*Valor de fábrica (unidad):Cantidad [EA]

Gráfica de tiempo



\*ta: requiere min. 20ms para tiempo de retorno

#### ■Modo F13 (Multiplicación)

Muestra el valor de conteo contra los pulsos de la entrada A.

#### Integración = P ★α

\*P: Número de pulso de entrada A,

 $\alpha$ : Valor preescala

\*Velocidad max. conteo: 50kcps (misma que la max. frecuencia de respuesta)

\*Modo F11 se aplica a modelos MP5M-4N, MP5M-41, MP5M-42.

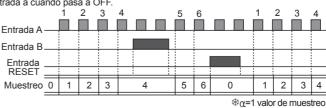
#### •Valor de muestreo y unidad de muestreo

Valor muestreo	Unidad de muestreo
Multiplicación	Cantidad[EA]

•Gráfica de tiempo y operación

① Cuenta el número de pulso entrada A.

② Entrada B es una señal habilitadora de entrada, cuando esta en ON se detiene el valor de muestreo y el conteo de entrada A, vuelve a contar la entrada a cuando pasa a OFF.



**Autonics** M-22

Sensores fotoeléctricos

Sensores fibra óptica

> (C) Sensores de área Puertas

(D) Sensores de proximidad

Sensores de presión

Encoders

(G) Conectores Sockets

Controladores de temperatura

SSR / Controladores de potencia

Contadores

Temporizadores

Medidores para panel

(O) Controladores de sensores

Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos/ Drivers / Controladores de movimiento

(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

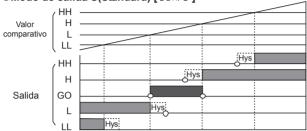
Dispositivos de campo

Modelos descontinuados y reemplazos

#### ■Modo de salida

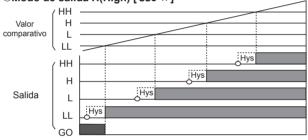
- •Seleccione el modo de salida en out-t(tipo de salida) parámetro grupo 1.
- La serie MP5 tiene 6 tipos de modos de salida. No hay modos de salida en los modelos, MP5Y-43/44/45, MP5M-41.
   Modos de salida S(Standard), H(High), L(Low), B(Block), I(One shot), F(Desviación).
- •Modo de salida B: para ajustar el valor de comparación, el modo B deberá ser LL<L<H<HH, el modo F deberá ser L<H, los otros modos de salida S, H, L, I operan individualmente, sin importar el tamaño del valor de comparación.</p>
  (No hay salidas GO, HH, LL, en el MP5M-42)

#### ©Modo de salida S(Standard) [5₺ Ard]



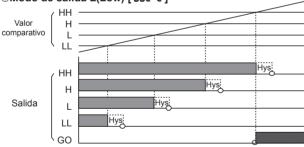
Valor de muestreo ≥valor comparativo HH → HH salida ON
Valor de muestreo ≥valor comparativo H → H salida ON
Valèr de muestreo ≤ valor comparativo L → L salida ON
Valor de muestreo ≤ valor comparativo LL → LL salida ON
Salida GO: cuando no haya salidas HH, H, L, LL estará en ON

#### OModo de salida H(High) [ out-h]



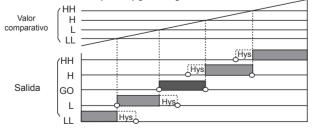
Valor de muestreo ≥valor comparativo HH → HH salida ON
Valor de muestreo ≥valor comparativo H → H salida ON
Valor de muestreo ≥valor comparativo L → L salida ON
Valor de muestreo ≥valor comparativo LL → LL salida ON
Salida GO: cuando no haya salidas HH, H, L, LL estará en ON

#### ⊙Modo de salida L(Low) [ out-L ]



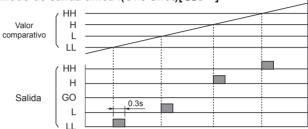
Valor de muestreo ≤ valor comparativo HH  $\mathscr{F}$  HH salida ON Valor de muestreo ≤ valor comparativo H  $\mathscr{F}$  H salida ON Valor de muestreo ≤ valor comparativo L  $\mathscr{F}$  L salida ON Valor de muestreo ≤ valor comparativo LL  $\mathscr{F}$  LL salida ON Salida GO : cuando no haya salidas HH, H, L, LL estará en ON

#### OModo de salida B(Block) [ out-b ]



Valor de muestreo ≥valor comparativo HH  $\mathscr P$  HH salida ON valor comparativo HH >Valor de muestreo ≥valor comparativo H $\mathscr P$  H salida ON valor comparativo LL <Valor de muestreo ≤ valor comparativo L $\mathscr P$  L salida ON Valor de muestreo ≤ valor comparativo LL  $\mathscr P$  LL salida ON Salida GO: cuando no haya salidas HH, H, L, LL , estará en ON.

#### OModo de salida única l(One Shot)[ صاد-ا]



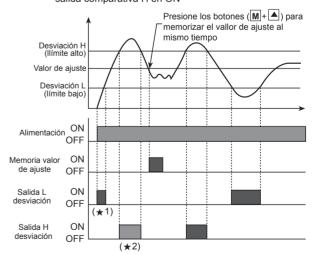
Valor de muestreo valor comparativo HH  $\mathscr T$  HH salida ON Valor comparativo HH >Valor de muestreo  $\ge$  valor comparativo H  $\mathscr T$  H salida ON Valor comparativo H >Valor de muestreo  $\ge$  valor comparativo L  $\mathscr T$  L salida ON Valor comparativo L >Valor de muestreo  $\ge$  valor comparativo LL  $\mathscr T$  LL salida ON \$ No hay salida GO en el modo I.

BEI tiempo de salida única (■) se ha fijado en 0.3seg.
 No hay histéresis en el modo de salida comparativa (One shot).

#### ©Modo de salida F(Deflection) [out-f]

Esta función es memorizar el valor de ajuste y sus salidas cuando exceden la desviación de H, L.

- Memorizar el valor de ajuste: memorizar el valor de muestreo actual como el valor de ajuste presionado el botón (M+▲).
- Mostrar el valor de ajuste : verificar el valor de ajuste memorizado con el botón (▲). (Mostrar el valor memorizado presionando continuamente el botón ▲)
- Ajuste de desviación: establezca la desviación H[P5Ł. h],
   L[P5Ł. l] por medio del valor de ajuste. (el valor de desviación se memorizará hasta que ajuste la siguiente desviación de nuevo cuando apague la alimentación.)
- Rango de ajuste de desviación: 0.0001 a 99999(el rango de ajuste cambiará por el ajuste del punto decimal.
   Si ajusta el punto decimal como 0000.0, el rango ajustado sera de 0.1 a 9999.9.)
- Operación : valor de muestreo ≤ valor comparativo L 
   salida comparativa L en ON,
   valor de muestreo ≥ valor comparativo H 
   salida comparativa H en ON



- <sup>®</sup>(★1) Cuando seleccione la función de ajuste de salida comparativa, no habrá salida.
- ⊕(★2) En la salida de arriba se asume que el valor de ajuste previo en memoria se encontrara todavía disponible.
- \*No hay salidas HH, GO, LL en el modo F.
- Aunque ajuste la desviación como "0(cero)", trabajará como "desviación 1.".

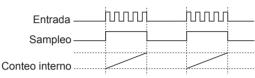
M-23 Autonics

#### **■**Funciones

#### OSelección del intervalo de muestreo

Mide y muestra el número recíproco (o alterno)del tiempo de medición para detección de objeto. La precisión de la medición puede caer debido a que el tiempo de medición del intervalo es muy corto, si el objeto gira a velocidad.

Es posible cambiar el ciclo de muestreo en rangos de 0.05/0.5/1/2/4/8seg.), puede mostrar el valor promedio del valor de medición para mantener la exactitud en la medición cuando el giro es a gran velocidad. En caso de tener salidas preajustadas, la respuesta se retrasara cuando el tiempo de medición es grande. Por eso ajuste el tiempo de medición adecuadamente.

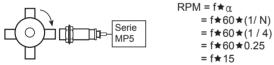


Seleccionar periodo de sampleo de muestreo en parámetros grupo 2.

#### ©Función preescala

Esta función de preescala permite multiplicar el número de pulsos o duración de pulso por la variable (X  $\star$  10) así se muestra la especificación de la medición.

Mostrará la frecuencia o RPM del valor de preescala, midiendo la frecuencia de entrada. Por ejemplo, el valor de preescala cuando se necesite mostrar las RPM como se ve abajo. Por ejemplo, ¿Cual es el valor de preescala a cuando se muestran las rpm?



- f: pulso de entrada (frecuencia) por seg.
- lpha: valor de preescala
- N: número de pulsos por 1 revolución
- Ajuste valor de preescala (α=15)
   Ajuste valor de preescala (α) como (X) y (y)
   separadamente en PSC.R.H., PSC.B.Y(PSC.b.H., PSC.b.Y) de parámetro grupo 2.

Ajuste preescala ( $\alpha$ =15) como (X):1,5000, y:10 <sup>1</sup> Es posible tener el mismo valor de muestreo aun si ajuste a X=0.1500, y=10 <sup>2</sup> rango de ajuste X : 0.0001~9.9999 rango de ajuste Y: 10 <sup>3</sup> ~10 <sup>3</sup>

#### ©Función de muestreo de monitoreo de valor pico

Salva el valor de pico alto (High Peak) *h.PEL* o el valor de pico bajo (Low Peak) *L.PEL* contra el valor de muestreo.

- Esta función es para salvar el valor de pico alto (h.PEL) o el valor de pico bajo (L.PEL) contra el valor de muestreo.
- ●Vea parámetros grupo 0 para el Reset.

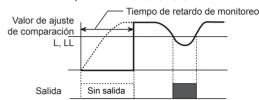
#### OFunción de monitoreo de retardo

Controla de manera estable para limitar la salida L, LL hasta que una o todas las salidas operen o hasta que el equipo se encuente es estado estable contra el cambio de entradas tal como la corriente de operación cuando un motor esta funcionando después del arranque.

① Función de temporización de corrección de arranque (modo 5£Rr.Ł de parámetro grupo 1)

La función es para inhibir la salida proveniente del tiempo de ajuste. (rango de ajuste de tiempo de 0.0 a 99.9seg.)

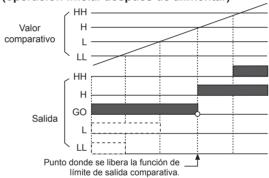
Modo de salida aplicable: S, H, L, B, I, F



② Función de límite de salida comparativa (modo F.dEFY de grupo 1 de parámetros)
Esta función es para limitar la salida LL, L antes que las salidas H o HH.

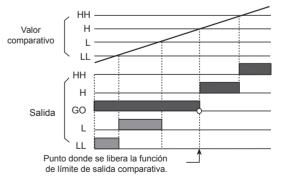
Modo aplicable de salida: modo S, B, F

 El modo de salida es el modo S (operación inicial después de alimentar)



- \*Salidas comparativas L, LL no operan después de poner la alimentación.
- \*Cuando el modo de salida es el modo S el valor de ajuste de HH, H, L, LL no se afectan entre si. De esta manera el valor de HH puede ser igual o menor que el valor de LL.

# ●El modo de salida es el modo B (operación inicial después de aplicar alimentación)



- \*Las salidas comparativas L, LL no operan después de aplicar alimentación
- \*Cada valor de ajuste HH, H, LL, L no tendrá efecto sobre los otros. Así el valor de HH puede ser igual o menor al valor de LL.

El valor de ajuste deberá ser en secuencia LL<L<H<HH .

(A) Sensores fotoeléctricos

(B) Sensores de fibra óptica

(C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

Sensores de presión

(F) Encoders rotativos

(G) Conectores / Sockets

(H) Controladores de temperatura

(I) SSR / Controladores de potencia

(J) Contadores

(K) Temporizadores

(L) Medidores para panel

(M) Tacómetros / Medidores de pulsos

(N) Unidades de display

(O) Controladores de sensores

(P) Fuentes de alimentación

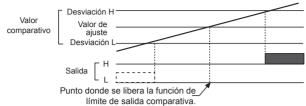
(Q) Motores a pasos / Drivers / Controladores de movimiento

Pantallas gráficas HMI / PLC

(S) Dispositivos de redes de campo

(T) Modelos descontinuados y reemplazos

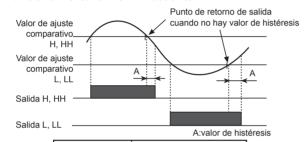
# El modo de salida F (operación inicial después de alimentar)



- \*La salida comparativa inicial L no opera después de aplicar alimentación.
- \*El modo de salida es el modo F, la función de límite de salida comparativa se liberará en el valor de ajuste (ajuste estándar).
- \*Las desviaciones H y L no se afectan entre si. Así, el valor de ajuste de la desviación H puede ser igual o menor al valor de ajuste de la desviación L.

#### **©Función histéresis**

Ajuste el valor de histéresis (A) para un valor de ajuste comparativo, para prevenir operación inestable debido a un funcionamiento ON/OFF frecuente.



ı	Posición punto	Rango de ajuste
ı	00000	0000 ~ 9999
ı	0.0000	000.0 ~ 999.9
ı	00.000	00.00 ~ 99.99
ı	00.000	0.000 ~ 9.999
ı	0.0000	0.000 ~ 0.999

- Se puede ajustar a "0" pero si se hace, la operación se realizara como "1".
- \*Valor de ajuste inicial es 0001.
- \*Se puede hacer el ajuste en el modo "h y 5" parámetro grupo 1.

#### OFunción de ajuste de tiempo auto-cero

Si no hay entrada de pulso dentro del tiempo de ajuste (tiempo auto-cero) se considera que la señal de entrada se corta creando forzozamente el valor "00000". Note que el ajuste de tiempo auto-cero deberá ser mas grande que el intervalo mas chico de pulso de entrada. De otra manera sera difícil tener un valor de muestreo "00000".

- Rango de ajuste tiempo auto-cero:0.1 ~ 9999.9seg (valor de fábrica: 9999.9seg)
- Cuando el valor de muestreo sea "00000", cada salida responderá como si fuera programada para "0".
- Ajuste el tiempo en los modos "Ruta.A" y "Ruta.b" de parámetros grupo 1.

#### ©Función ajuste de bloqueo

Esta función es para habilitar o deshabilitar cada parámetro y cambio de modos.

Parámetro	Parámetro grupo 0	Parámetro grupo 1	Parámetro grupo 2	Parámetro grupo 3
oFF	-	-	-	-
LoC D	•	•	•	•
Lo[ I	-	•	•	•
Lo[ 2	-	-	•	•
Lo[ 3	_	_	_	•

- ※ -: Desbloqueado. : Bloqueado
- » Ajuste función bloqueo en parámetro grupo 3.

#### ©Función de ajuste de bloqueo por hardware interno

La función **LoC** bloquea por medio de hardware interno en parámetro grupo 3 los ajustes indebidos o erróneos.

#### Series MP5S, MP5Y, MP5W

	Pin	Modo	Nota
h0(Hardware Lock0)		Verificar:○, Cambiar:○	De fábrica
h1(Hardware Lock1)		Verificar:○, Cambiar:×	
h2(Hardware Lock2)		Verificar:×, Cambiar:×	

※El ajuste del pin para el ajuste Lock se encuentra en el PCB interno.

#### Serie MP5M

	SW	Modo
h0 (Hardware Lock0)	1 2 ON OFF	Verificar:⊜, Cambiar:⊝
h1 (Hardware Lock1)	1 2 ON III	Verificar:○, Cambiar:×
h2	1 2 ON I	Verificar: × , Cambiar: ×
(Hardware Lock2)	1 2 ON III	vermear. A, Gambiar. A

<sup>※</sup>Es posible bloquear o desbloquear después de suministrar alimentación en el ajuste de bloqueo del hardware interno.

#### ©Función de conmutación de banco de datos

Esta función es para seleccionar y programar 2 conjuntos de valores de ajuste comparativos y 2 tipos de valores de preescala (banco de datos 1, banco de datos 2).

- Cuando 3 de las 5 terminales se encuentran en circuito abierto se usaran el valor comparativo y del banco de datos 1.
- Cuando 3 de las 5 terminales están corto-circuito, se usaran los valores comparativo y de preescala del banco de datos 2.
- Para salvar el valor comparativo y de preescala en cada banco de datos, seleccione el banco de datos a usar en el modo P.bRnº de parámetro grupo 2, así cuando salve los valores de comparación y preescala lo hará en el banco de datos correspondiente.

\*Esta función es solo para la serie MP5W.

M-25 Autonics

#### ©Función de selección de unidad de tiempo

Posibilidad de visualizar el valor PV en varios rangos de tiempo.

• Función de selección de unidad de tiempo se puede ajustar en parámetro grupo 2.

•Modo aplicable: modos F3 a F6

SEG.	MIN
SLG.	IVIIIA
999.99seg.	999.99min.
9999.9seg.	9999.9min.
99min59.9seg.	99hrs59.9min.
9hrs59min59seg.	999hrs59min.
99999seg.	99999min.

- No hay modo de ajuste "dot" cuando programa la función de muestreo de unidad de tiempo.

#### ODesmontaje de la cubierta (interruptor DIP)

Desmonte la cubierta después de desconectar la alimentación.

•Serie MP5W, serie /MP5Y y serie/MP5S-4N



\*Presione el conjunto de terminales ① y jale en dirección hacia ②.

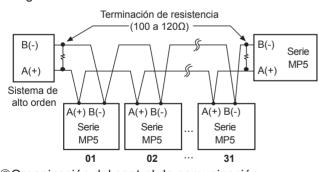
●Serie P5M



Empuje el seguro de la cubierta del interruptor DIP con un destornillador, jale hacia afuera, se separa. Tenga cuidado de no herirse con la herramienta.

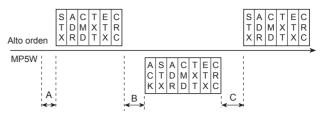
#### ■Salida de comunicación

#### Organización del sistema



#### Organización del control de comunicación

- La organización del control de comunicación de la serie MP5 es un protocolo (no compatible con otros sistemas).
- 2. Después de 4seg. de haber alimentado el sistema superior, comenzara la comunicación.
- La comunicación inicial la comenzará el sistema superior. Cuando la señal de comando salga del sistema el MP5 responderá.
   Si no hay respuesta después de 3 intentos de la señal de comando del sistema superior, se producirá un error.



 $*A \rightarrow Min. 4seg, B \rightarrow max. 300mseg,$ 

C → min. 20mseg.

#### ©Comando y bloque de comunicación

Formato del comando y respuesta



①Código de inicio

Muestra el primer bloque BLOCK STX ☐ [02H], en caso de respuesta se añade, ACK/NAK.

②Código de dirección

Con este código el sistema de alto orden puede distinguir la serie MP5 y se puede ajustar en el rango de 00 a 99. (BCD ASCII)

③Código encabezado

Muestra el comando formado por 2 letras como se ve abajo.

RX(solicitud lectura) → R[52H], X[58H] RD(respuesta lectura) → R[52H], D[44H] WX(solicitud escritura) → W[57H], X[58H] WD(respuesta escritura) → W[57H], D[44H]

4)Texto

Indica en detalle el contenido del comando/respuesta. (ver concepto comando)

5 Código END

Indica el final del bloque BLOCK. ETX → [03H]

6 CRC

CRC significa verificación redundante ciclica, llamada código polinomial. El CRC es para una transmisión/ recepción mas adecuada para verificación de errores. Existen el CRC–8, CRC–16 y CRC–32, de estos el CRC–8 se ha adoptado en la serie MP5 de acuerdo a la regulación polinomial CCITT-8.

(ver tabla CRC8) valor de resultado es HEX 1 Byte.

< Tabla CRC8 >

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	Α	В	С	D	Е	F
0	0x00	0x5E	0xBC	0xE2	0x61	0x3F	0xDD	0x83	0xC2	0x9C	0x7E	0x20	0xA3	0xFD	0x1F	0x41
1	0x9D	0xC3	0x21	0x7F	0xFC	0xA2	0x40	0x1E	0x5F	0x01	0xE3	0xBD	0x3E	0x60	0x82	0xDC
2	0x23	0x7D	0x9F	0xC1	0x42	0x1C	0xFE	0xA0	0xE1	0xBF	0x5D	0x03	0x80	0xDE	0x3C	0x62
3	0xBE	0xE0	0x02	0x5C	0xDF	0x81	0x63	0x3D	0x7C	0x22	0xC0	0x9E	0x1D	0x43	0xA1	0xFF
4	0x46	0x18	0xFA	0xA4	0x27	0x79	0x9B	0xC5	0x84	0xDA	0x38	0x66	0xE5	0xBB	0x59	0x07
5	0xDB	0x85	0x67	0x39	0xBA	0xE4	0x06	0x58	0x19	0x47	0xA5	0xFB	0x78	0x26	0xC4	0x9A
6	0x65	0x3B	0xD9	0x87	0x04	0x5A	0xB8	0xE6	0xA7	0xF9	0x1B	0x45	0xC6	0x98	0x7A	0x24
7	0xF8	0xA6	0x44	0x1A	0x99	0xC7	0x25	0x7B	0x3A	0x64	0x86	0xD8	0x5B	0x05	0xE7	0xB9
8	0x8C	0xD2	0x30	0x6E	0xED	0xB3	0x51	0x0F	0x4E	0x10	0xF2	0xAC	0x2F	0x71	0x93	0xCD
9	0x11	0x4F	0xAD	0xF3	0x70	0x2E	0xCC	0x92	0xD3	0x8D	0x6F	0x31	0xB2	0xEC	0x0E	0x50
Α	0xAF	0xF1	0x13	0x4D	0xCE	0x90	0x72	0x2C	0x6D	0x33	0xD1	0x8F	0x0C	0x52	0xB0	0xEE
В	0x32	0x6C	0x8E	0xD0	0x53	0x0D	0xEF	0xB1	0xF0	0xAE	0x4C	0x12	0x91	0xCF	0x2D	0x73
С	0xCA	0x94	0x76	0x28	0xAB	0xF5	0x17	0x49	0x08	0x56	0xB4	0xEA	0x69	0x37	0xD5	0x8B
D	0x57	0x09	0xEB	0xB5	0x36	0x68	0x8A	0xD4	0x95	0xCB	0x29	0x77	0xF4	0xAA	0x48	0x16
Е	0xE9	0xB7	0x55	0x0B	0x88	0xD6	0x34	0x6A	0x2B	0x75	0x97	0xC9	0x4A	0x14	0xF6	0xA8
F	0x74	0x2A	0xC8	0x96	0x15	0x4B	0xA9	0xF7	0xB6	0xE8	0x0A	0x54	0xD7	0x89	0x6B	0x35

(A) Sensores fotoeléctricos

(B) Sensores de fibra óptica

(C) Sensores de área / Puertas

(D) Sensores de proximidad

(E) Sensores de presión

(F) Encoders rotativos

(G) Conectores

Sockets (H)

Controladores de temperatura

SSR / Controladores de potencia

Contadores

(K) Temporizadores

(L) Medidores para panel

> (M) Tacómetros / Medidores de pulsos

(N) Unidades de display

(O) Controladores de sensores

(P) Fuentes de alimentación

(Q) Motores a pasos / Drivers / Controladores de movimiento

(R) Pantallas gráficas HMI / PLC

(S) Dispositivos de redes de campo

(T) Modelos descontinuados y reemplazos

#### **©Comando de comunicación**

•La característica (número) en " " es ASCII.

Clase	ACK	STX	ec. ddr)	Com	ando	Banco (Bank)	Cá go	+/-	10 <sup>5</sup>	10 <sup>4</sup>	10³	10 ²	10¹	10°	DP	ETX	CRC
Solicitud lectura	X	02H		"R"	"X"				"0"	"0"	"0"	"0"	"0"	"0"	"0"	03H	CRC
Respuesta lectura	06H	02H		"R"	"D"											03H	CRC
Solicitud escritura	X	02H		"W"	"X"											03H	CRC
Respuesta escritura	06H	02H		"W"	"D"											03H	CRC

Г	_	Valor de present
P	0	Valor de proceso
С	0	Valor comparativo HH
С	1	Valor comparativo H
С	2	Valor comparativo L
С	3	Valor comparativo LL
K	0	Valor de pico max.
K	1	Valor de pico min.
Х	0	Valor de preescala X.Ain
Х	1	Valor de preescala X.Bin
Υ	0	Valor de preescala Y.Ain
Υ	1	Valor de preescala Y.Bin
R	0	Control de reajuste de valores máximos/mínimos

- ●Lectura (Read[RX]) de medición: Address 01, Command RX
- 1. Comando (Command(Upper))
  - ① Comando
  - ② Aplicación : Dirección (Address(01)), código encabezado (Header code(RX)), Valor actual del banco ( (Current value (P0) of Bank(0), )CRC Check sum(B5H)

5	STX	0	1	R	Х	0	Р	0	+	0	0	0	0	0	0	0	ETX	CRC
li (i	Inicio Dirección (Address)		Comando		Banco (Bank)	Coma	ındo	Símbolo	10⁵	10 <sup>4</sup>	10³	10°	10 ¹	10°	Punto decimal	END	Check sum	
C	2H	30H	31H	52H	58H	30H	50H	30H	2BH	30H	30H	30H	30H	30H	30H	30H	03H	В5Н

- 2. Respuesta
  - ① Recepción normal : añadiendo ACK[06H] al valor actual del banco de transmisión de datos(0) es +1.234.

A	CK	STX	0	1	R	D	0	Р	0	+	0	0	1	2	3	4	3	ETX	CRC
A		Inicio (Start)				ando	Banco (Bank)		Comando		10 ⁵	10 <sup>4</sup>	10³	10°	10 ¹	10°	Punto dec- imal	End	Check sum
06	ЭН	02H	30H	31H	52H	44H	30H	50H	30H	2BH	30H	30H	31H	32H	33H	34H	33H	03H	23H

② Recepción normal: añadiendo ACK[06H] al valor actual del banco de transmisión de datos (0) es -56.7.

ACK	STX	0	1	R	D	0	Р	0	-	0	0	1	5	6	7	1	ETX	CRC
ACK	Inicio (Start)				ındo	Banco (Bank		ando	Simbolo	10⁵	10 <sup>4</sup>	10 <sup>3</sup>	10°	10 ¹	10°	Punto dec- imal	End	Check sum
06H	02H	30H	31H	52H	44H	30H	50H	30H	2DH	30H	30H	31H	35H	36H	37H	31H	03H	42H

- Escritura (Write[WX]) del valor de medición/ajuste: Address 01, Command WX
  - 1. COMMAND(Upper)
    - (1)Comando
    - ② Aplicación : Address(01), Head Code(WX), El valor de ajuste en SV-HH (C0) del banco (0) es +1.234.

STX	0	1	W	Х	0	С	0	+	0	0	1	2	3	4	5	ETX	CRC
	icio Dirección Comando Start) (Address)		ındo	Banco (Bank)	Coma	ando	Simbolo	10⁵	10⁴	10°	10°	10¹	10°	Punto dec- imal	End	Check sum	
)2H	30H	31H	57H	58H	30H	43H	30H	2BH	30H	30H	31H	32H	33H	34H	33H	03H	5DH

2. Respuesta (serie MP5)

Cuando se completa la operación despues de la recepción normal.

ACK	STX	0	1	W	D	0	С	0	+	0	0	1	2	3	4	3	ETX	CRC
ACK	Inicio (Start)	Dire (Add	cción Iress)	Com	ando	Banco (Bank)	Coma	ındo	Símbolo	10⁵	10 <sup>4</sup>	10³	10°	10¹	10°	Punto dec- imal	End	Check sum
06H	02H	30H	31H	57H	44H	30H	43H	30H	2BH	30H	30H	31H	32H	33H	34H	35H	03H	3СН

- 3. Error CRC : transmite solo el NAK[15H]. (transmitir de nuevo)
- 4. Otros: sin respuesta del ACK/NAK
  - ①Después de recibir STX, la dirección no es la misma.
  - ② Cuando el buffer de recepción esta desbordado.
  - ③Cuando la tasa de baudios u otro ajuste de comunicación no son los mismos.
- 5. Si no hay respuesta del ACK/NAK
  - ①Verifique el estatus de las lineas
  - ②Verifique la condición de comunicación (valor de ajuste)
  - ③Cuando el problema es debido al ruido, intente 3 veces operar comunicaciones antes de reiniciar.
  - ④ Cuando a comunicación falla frecuentemente, ajuste la velocidad de comunicación.

#### ■Precauciones de comunicación en la serie MP5

- No es posible modificar parámetros (tasa de baudios, dirección etc.) relacionados a la comunicación del MP5 en línea con sistemas de alto orden tal como PLC, PC (habrá error).
- Primero ponga el parámetro de comunicaciones del MP5 en el sistema de alto orden de una sola ves.
- No se permite ajustar un traslape de comunicaciones en la misma línea. (habrá un error)
- 4. Use un cable de dos polos para la comunicación RS485.
- 5. La longitud total de comunicación es de 800m y un máximo de 32 equipos se pueden conectar.
- Cuando conecte un cable de comunicaciones entre el MP5 y el sistema de alto orden, la resistencia vertical (100~200Ω) deberá instalarse entre ambos extremos de las líneas de comunicación
- Verifique los parámetros relacionados a la comunicación.

① bit de inicio (start bit ) :1bit(Fix)
② bit de detención (stop bitt) : 1bit(Fix)
③ bit de paridad (parity bit ) : NonFix)
④ bit de datos (data bit ) : 8bit(Fix)

(5) tasa de baudios: 2400, 4800, 9600(ajustable)

6 dirección 00 ~ 99(ajustable)

M-27 Autonics