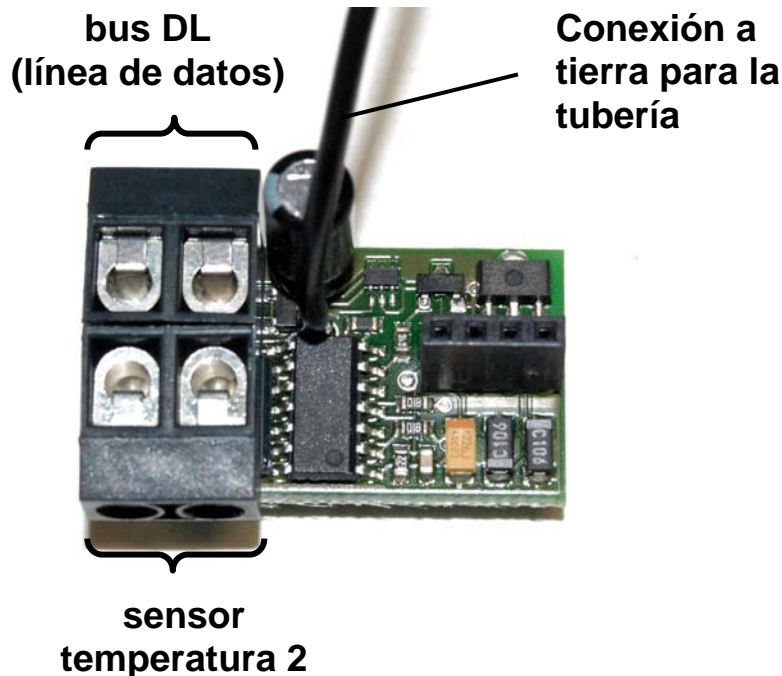




## Convertidor de señales para VFS / RPS



El convertidor de señales **SGF-DL** posibilita la lectura de los valores de medición de los sensores electrónicos de caudal de los modelos VFS X-XX y sensores de presión de los modelos RPS 0-6 a través de la línea de datos (bus DL). Recibe la alimentación de energía del bus DL y, en caso de demanda de la regulación (**ESR31** (a partir de la versión 1.0), **ESR21**, **UVR61-3** y **UVR63H** a partir de la versión 5.0 y **UVR1611** a partir de la versión A3.00) devuelve el valor de medición correspondiente. La entrada «Temperatura 2» posibilita la conexión de un sensor de temperatura adicional.

De este modo se pueden leer p.ej. en conexión con un VFS todos los valores necesarios para la medición de una cantidad de calor a través del bus DL.

La respectiva polaridad de las conexiones («masa») es intercambiable y no debe tenerse en cuenta.

Carga de bus (bus DL)                      33 %

### Es compatible con los siguientes sensores:

- VFS 1-12 Caudal entre 1 y 12 litros / minuto
- VFS 1-20 Caudal entre 1 y 20 litros / minuto
- VFS 2-40 Caudal entre 2 y 40 litros / minuto
- VFS 5-100 Caudal entre 5 y 100 litros / minuto
- RPS 0-6 Presión entre 0 y 6 bar

### Sensores de temperatura adicionales (Temperatura 2):

- Pt1000
- KTY                      (2.000 ohmios a 25 °C)

## Direccionamiento:

Dicha demanda se compone de la **dirección** del convertidor de señal y del **índice** del valor registrado allí.

La determinación de la **dirección** se alcanza en la platina del convertidor de señal mediante la separación de circuitos impresos identificados con los números 1, 2 y 4. Estos se encuentran en la parte trasera del borde exterior de la platina, cerca del borne roscado. A la platina se le asigna la dirección 1 sin separación de circuitos impresos (ajuste de fábrica). En tanto no se encuentren otros sensores en el bus DL no es necesaria ninguna modificación de la dirección.

La dirección efectiva resulta de la dirección 1 (= ajuste de fábrica) y la suma de todas las valencias separadas.

Ejemplo: dirección deseada 6 = 1 (del ajuste de fábrica) + 1 + 4  
= las líneas 1 y 4 se deben separar.

El **índice** de los respectivos valores de medición es un valor fijo predeterminado:

Índice:	Valor de medición:	Modelo de sensor
1	Caudal [1l/h]	VFS 2-40
2	Temperatura [0,1 °C]	VFS X-XX, RPS 0-6
3	Temperatura 2 [0,1 °C]	PT1000
4	Temperatura 2 [0,1 °C]	KTY
5	Presión [0,01 bar]	RPS 0-6
6	Caudal [1l/h]	VFS 1-12
7	Caudal [1l/h]	VFS 1-20
8	Caudal [1l/h]	VFS 5-100

**ESR21, ESR31, UVR61-3, UVR63H:** Los valores de medición deseados se recogen como «Sensores externos» (configuración en el menú «EXT DL»), de manera que se indican la dirección y el índice.

**Ejemplo:**



aquí se ha asignado al sensor externo **E3** el valor de sensor de la **dirección 1** con el **índice 3**, que es el valor de un sensor de temperatura PT1000 conectado al convertidor de señales.

**UVR1611:** Los valores de medición se parametrizan como entradas de red **analógicas**:

**Nodo de red:**

dirección del sensor (ejemplo anterior: 1)

**Salida Red Ana:**

índice del valor de medición (ejemplo anterior: 3)

**Fuente:**

DL

**Nota importante:** Cuando se utilice con sensores VFS se debe establecer una conexión eléctrica entre el cable que destaca de la platina del convertidor de señal (5) y el mando del sistema hidráulico, siempre que se trate de un material de tubería conductor de electricidad.

En el sensor RPS esto no es necesario (el cable se puede retirar).