



IRV-Z

Posición de Protección
Diferencial de Barras /
Feeder



Manual de Instrucciones para Modelos **IRV-Z**
M0IRVZ1906Ev03

REV. 03 - Marzo, 2022 © ZIV APLICACIONES Y TECNOLOGÍA, S.L.U. 2019

Tabla de Contenidos

1.1	Funciones	1.1-1
1.1.1	Protección de sobreintensidad 3 fases y neutro (3x 50/51 + 50N/51N).....	1.1-2
1.1.2	Protección de sobreintensidad de neutro sensible (50Ns/51Ns).....	1.1-2
1.1.3	Protección de sobreintensidad de secuencia inversa (50Q/51Q).....	1.1-2
1.1.4	Unidades direccionales (3x67 + 67N + 67Ns).....	1.1-2
1.1.5	Protección de sobreintensidad de fases dependiente de la tensión (3x51V).....	1.1-3
1.1.6	Unidades de mínima tensión (3x27 / 1x27).....	1.1-3
1.1.7	Unidades de sobretensión (3x59 / 1x59).....	1.1-3
1.1.8	Unidad de sobretensión de neutro (1x59N / 64).....	1.1-3
1.1.9	Unidad de sobretensión de secuencia inversa (47).....	1.1-3
1.1.10	Subfrecuencia (81m), sobrefrecuencia (81M) y derivada de frecuencia (81D).....	1.1-3
1.1.11	Unidad de fallo interruptor con función de redisparo (50/62BF).....	1.1-4
1.1.12	Unidad de fase abierta (46).....	1.1-4
1.1.13	Unidad de detección de intensidad residual (61).....	1.1-4
1.1.14	Unidad de comprobación de sincronismo (25).....	1.1-4
1.1.15	Unidad de salto de vector (78).....	1.1-4
1.1.16	Unidad de imagen térmica (49).....	1.1-5
1.1.17	Unidad direccional de potencia (32P/Q).....	1.1-5
1.1.18	Protección de mínima intensidad de fases (3x37).....	1.1-5
1.1.19	Unidad de carga fría (Cold-Load pick-up).....	1.1-5
1.1.20	Supervisión de las medidas de intensidad (60CT).....	1.1-5
1.1.21	Reenganchador trifásico (79).....	1.1-5
1.1.22	Unidad de posición diferencial de barras.....	1.1-6
1.2	Funciones Adicionales	1.2-1
1.2.1	Control local.....	1.2-2
1.2.2	Lógica programable.....	1.2-2
1.2.3	Puertos y protocolos de comunicaciones.....	1.2-2
1.2.4	Unidad de detección de intensidad (50D).....	1.2-3
1.2.5	Vigilancia de los circuitos de maniobra.....	1.2-3
1.2.6	Selección de la secuencia de fases.....	1.2-3
1.2.7	Supervisión del interruptor.....	1.2-3
1.2.8	Número excesivo de disparos.....	1.2-3
1.2.9	Señalización óptica.....	1.2-3
1.2.10	Entradas digitales.....	1.2-3
1.2.11	Salidas auxiliares.....	1.2-3
1.2.12	Sincronización horaria.....	1.2-3
1.2.13	Localizador de faltas.....	1.2-4
1.2.14	Registro de sucesos y anotación programable de medidas.....	1.2-4
1.2.15	Informe de faltas.....	1.2-4
1.2.16	Registro histórico de medidas.....	1.2-4
1.2.17	Registro oscilográfico.....	1.2-4
1.2.18	Display alfanumérico y teclado.....	1.2-5
1.2.19	Display gráfico.....	1.2-5
1.2.20	Autodiagnóstico y vigilancia.....	1.2-5
1.3	Interfaz Local: Display Alfanumérico y Teclado	1.3-1
1.3.1	Display alfanumérico y teclado.....	1.3-2
1.3.2	Botones de mando (solo modelos 8IRV-Z).....	1.3-3

Tabla de Contenidos

1.3.2.a	Botones programables.....	1.3-3
1.3.3	Teclas, funciones y modo de operación.....	1.3-4
1.3.3.a	Teclado.....	1.3-4
1.3.3.b	Teclas auxiliares de función.....	1.3-5
1.3.3.c	Acceso a las opciones.....	1.3-5
1.3.3.d	Operación.....	1.3-5
1.3.4	Indicación del último disparo.....	1.3-6
1.4	Interfaz Local: Display Gráfico.....	1.4-1
1.4.1	Introducción.....	1.4-2
1.4.2	Generalidades.....	1.4-2
1.4.3	Simbología asociada al display gráfico.....	1.4-3
1.4.4	Acceso a la información.....	1.4-5
1.4.4.a	Alarmero.....	1.4-5
1.4.4.b	Información del estado de entradas / salidas.....	1.4-6
1.4.4.c	Información de la indicación de las medidas.....	1.4-6
1.4.5	Operatoria de las funciones de control.....	1.4-7
1.4.5.a	Procedimiento general de ejecución de maniobras.....	1.4-7
1.5	Selección del Modelo.....	1.5-1
1.5.1	Selección del modelo.....	1.5-2
1.6	Instalación y Puesta en Servicio.....	1.6-1
1.6.1	Generalidades.....	1.6-2
1.6.2	Exactitud.....	1.6-2
1.6.3	Instalación.....	1.6-2
1.6.4	Inspección preliminar.....	1.6-3
1.6.5	Ensayos.....	1.6-4
1.6.5.a	Ensayo de aislamiento.....	1.6-4
1.6.5.b	Comprobación de la fuente de alimentación.....	1.6-5
1.6.5.c	Ensayos de medida.....	1.6-5
2.1	Características Técnicas.....	2.1-1
2.1.1	Tensión de la alimentación auxiliar.....	2.1-2
2.1.2	Cargas.....	2.1-2
2.1.3	Entradas de intensidad.....	2.1-2
2.1.4	Entradas de tensión.....	2.1-3
2.1.5	Frecuencia.....	2.1-3
2.1.6	Exactitud en la medida a temperatura ambiente (25°C).....	2.1-3
2.1.7	Efecto de la temperatura en la precisión de la medida.....	2.1-5
2.1.8	Exactitud del arranque y reposición de las unidades de sobreintensidad.....	2.1-5
2.1.9	Repetitividad.....	2.1-6
2.1.10	Exactitud del arranque y reposición de las unidades de tensión.....	2.1-6
2.1.11	Exactitud del arranque y reposición de las unidades de frecuencia.....	2.1-6
2.1.12	Sobrealcance transitorio.....	2.1-6
2.1.13	Entradas digitales.....	2.1-7
2.1.14	Salidas de disparo y cierre y salidas auxiliares.....	2.1-7
2.1.15	Convertidores de entrada.....	2.1-8
2.1.16	Convertidores de salida.....	2.1-8
2.1.17	Enlace de comunicaciones.....	2.1-8
2.2	Normas y Ensayos Tipo.....	2.2-1
2.2.1	Aislamiento.....	2.2-2
2.2.2	Compatibilidad electromagnética.....	2.2-2
2.2.3	Climático.....	2.2-3
2.2.4	Alimentación.....	2.2-4
2.2.5	Mecánico.....	2.2-4

Tabla de Contenidos

2.3	Arquitectura Física	2.3-1
2.3.1	Generalidades	2.3-2
2.3.2	Dimensiones	2.3-3
2.3.3	Elementos de conexión	2.3-4
2.3.3.a	Regletas de bornas.....	2.3-4
2.3.3.b	Extraibilidad del sistema (no cortocircuitable)	2.3-4
2.3.3.c	Cableado	2.3-4
<hr/>		
3.1	Unidades de Sobreintensidad	3.1-1
3.1.1	Unidades instantáneas de fases, neutro y neutro sensible.....	3.1-2
3.1.2	Unidad instantánea de secuencia inversa.....	3.1-2
3.1.3	Unidades temporizadas de fases, neutro y neutro sensible.....	3.1-2
3.1.3.a	Característica intensidad / tiempo: funciones inversas	3.1-5
3.1.4	Unidad temporizada de secuencia inversa.....	3.1-19
3.1.5	Diagramas de bloques de las unidades de sobreintensidad.....	3.1-19
3.1.6	Unidad temporizada dependiente de la tensión	3.1-21
3.1.6.a	Unidad temporizada frenada por tensión	3.1-21
3.1.6.b	Unidad temporizada controlada por tensión.....	3.1-22
3.1.6.c	Criterios de ajuste y de actuación	3.1-22
3.1.7	Control de par (habilitación del bloqueo del arranque)	3.1-23
3.1.8	Bloqueo de disparo y anulación de la temporización	3.1-23
3.1.9	Rangos de ajuste de las unidades de sobreintensidad.....	3.1-24
3.1.10	Entradas digitales de los módulos de sobreintensidad	3.1-28
3.1.11	Salidas digitales y sucesos de los módulos de sobreintensidad.....	3.1-31
3.1.12	Ensayo de las unidades de sobreintensidad	3.1-38
3.1.12.b	Ensayo de la unidad de intensidad temporizada dependiente de la tensión	3.1-39
3.2	Unidades Direccionales	3.2-1
3.2.1	Introducción	3.2-2
3.2.2	Unidad direccional de fases.....	3.2-3
3.2.2.a	Ejemplo de aplicación.....	3.2-5
3.2.3	Unidades direccionales de neutro y neutro sensible	3.2-6
3.2.4	Inversión de la dirección de disparo	3.2-7
3.2.5	Tiempo de coordinación	3.2-7
3.2.6	Rangos de ajuste.....	3.2-8
3.2.7	Entradas digitales de los módulos direccionales.....	3.2-9
3.2.8	Salidas digitales y sucesos de los módulos direccionales	3.2-9
3.2.9	Ensayo de las unidades direccionales	3.2-10
3.3	Unidades de Tensión.....	3.3-1
3.3.1	Unidades de subtenensión	3.3-2
3.3.2	Unidades de sobretensión	3.3-3
3.3.2.a	Unidades de sobretensión de fase	3.3-3
3.3.2.b	Unidades de sobretensión de neutro.....	3.3-4
3.3.2.c	Unidad de sobretensión de secuencia inversa.....	3.3-5
3.3.3	Diagrama de bloques de las unidades de tensión	3.3-6
3.3.4	Rangos de ajuste de las unidades de tensión.....	3.3-7
3.3.5	Entradas digitales de los módulos de tensión	3.3-9
3.3.6	Salidas digitales y sucesos de los módulos de tensión.....	3.3-10
3.3.7	Ensayo de las unidades de tensión.....	3.3-13
3.3.7.a	Ensayo de las unidades de sobretensión.....	3.3-13
3.3.7.b	Ensayo de las unidades de subtenensión	3.3-13
3.4	Unidades de Frecuencia	3.4-1
3.4.1	Introducción	3.4-2
3.4.2	Unidades de máxima frecuencia	3.4-3

Tabla de Contenidos

3.4.3	Unidades de mínima frecuencia	3.4-3
3.4.4	Unidades de derivada de frecuencia	3.4-4
3.4.5	Bloqueo de las unidades.....	3.4-5
3.4.6	Unidad de mínima tensión para bloqueo	3.4-5
3.4.7	Lógica de deslastre de cargas	3.4-5
3.4.8	Aplicación de las unidades de frecuencia.....	3.4-6
3.4.9	Rangos de ajuste de las unidades de frecuencia.....	3.4-8
3.4.10	Entradas digitales de los módulos de frecuencia	3.4-10
3.4.11	Salidas digitales y sucesos de los módulos de frecuencia.....	3.4-11
3.4.12	Ensayo de las unidades de frecuencia	3.4-13
3.5	Unidad de Fallo de Interruptor con Función de Redisparo	3.5-1
3.5.1	Introducción.....	3.5-2
3.5.1.a	Salida de fallo de interruptor sellado (BF_L)	3.5-4
3.5.1.b	Inhabilitación de la función de fallo de interruptor	3.5-5
3.5.2	Operación de la unidad.....	3.5-5
3.5.2.a	Fallo de interruptor monofásico	3.5-5
3.5.2.b	Fallo de interruptor trifásico (con sobreintensidad).....	3.5-6
3.5.2.c	Fallo de interruptor trifásico sin carga (sin sobreintensidad).....	3.5-6
3.5.2.d	Fallo de interruptor previamente fallado	3.5-7
3.5.2.e	Fallo de interruptor por actuación externa	3.5-7
3.5.2.f	Redisparo.....	3.5-7
3.5.2.g	Tiempo límite de disparo (T7).....	3.5-8
3.5.2.h	Tiempo de reposición (T5).....	3.5-8
3.5.3	Rangos de ajuste de la unidad de fallo de interruptor	3.5-8
3.5.4	Entradas digitales del módulo de fallo de interruptor	3.5-10
3.5.5	Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de interruptor	3.5-11
3.5.6	Ensayo de la unidad de fallo interruptor	3.5-12
3.6	Unidad de Fase Abierta	3.6-1
3.6.1	Introducción.....	3.6-2
3.6.2	Aplicación de la unidad de fase abierta	3.6-2
3.6.3	Rangos de ajuste de la unidad de fase abierta	3.6-3
3.6.4	Entradas digitales del módulo de fase abierta.....	3.6-3
3.6.5	Salidas digitales y sucesos del módulo de fase abierta	3.6-4
3.6.6	Ensayo de la unidad de fase abierta	3.6-4
3.7	Unidad de Detección de Intensidad Residual	3.7-1
3.7.1	Descripción	3.7-2
3.7.2	Rangos de ajuste de la unidad de detección de intensidad residual.....	3.7-3
3.7.3	Entradas digitales del módulo de intensidad residual	3.7-4
3.7.4	Salidas digitales y sucesos del módulo de intensidad residual	3.7-4
3.7.5	Ensayo de la unidad de intensidad residual	3.7-4
3.8	Unidad de Sincronismo	3.8-1
3.8.1	Descripción	3.8-2
3.8.2	Unidad de diferencia de tensión	3.8-4
3.8.3	Unidad de diferencia de fase	3.8-4
3.8.4	Unidad de diferencia de frecuencia	3.8-4
3.8.5	Unidad de tensión de lados A y B.....	3.8-4
3.8.6	Selección del tipo de sincronismo.....	3.8-5
3.8.7	Aplicación de la función de sincronismo.....	3.8-5
3.8.8	Rangos de ajuste de la unidad de sincronismo	3.8-6
3.8.9	Entradas digitales del módulo de sincronismo	3.8-7
3.8.10	Salidas digitales y sucesos del módulo de sincronismo.....	3.8-8
3.8.11	Ensayo de la unidad de sincronismo	3.8-9

Tabla de Contenidos

3.9	Unidad de Salto de Vector	3.9-1
3.9.1	Descripción	3.9-2
3.9.2	Principio de medida	3.9-2
3.9.3	Lógica de la unidad de medida de salto de vector	3.9-3
3.9.4	Rangos de ajuste de la unidad de salto de vector	3.9-5
3.9.5	Entradas digitales del módulo de salto de vector	3.9-5
3.9.6	Salidas digitales y sucesos del módulo de salto de vector	3.9-6
3.9.7	Ensayo de la unidad de salto de vector	3.9-6
3.10	Unidad de Imagen Térmica	3.10-1
3.10.1	Principios de funcionamiento	3.10-2
3.10.2	Aplicación de la función de imagen térmica	3.10-6
3.10.3	Rangos de ajuste de la unidad de imagen térmica	3.10-6
3.10.4	Entradas digitales del módulo de imagen térmica	3.10-7
3.10.5	Salidas digitales y sucesos del módulo de imagen térmica	3.10-8
3.10.6	Ensayo de la unidad de imagen térmica	3.10-8
3.11	Unidades Direccionales de Potencia	3.11-1
3.11.1	Descripción	3.11-2
3.11.2	Rangos de ajuste de las unidades direccionales de potencia	3.11-4
3.11.3	Entradas digitales del módulo de unidades direccionales de potencia	3.11-5
3.11.4	Salidas digitales y sucesos del módulo de unidades direccionales de potencia	3.11-5
3.11.5	Ensayo de las unidades direccionales de potencia	3.11-6
3.12	Unidad de Mínima Intensidad	3.12-1
3.12.1	Descripción	3.12-2
3.12.2	Rangos de ajuste de la unidad de mínima intensidad	3.12-2
3.12.3	Entradas digitales del módulo de mínima intensidad	3.12-3
3.12.4	Salidas digitales y sucesos del módulo de mínima intensidad	3.12-3
3.12.5	Ensayo de la unidad de mínima intensidad	3.12-4
3.13	Unidad de Carga Fría	3.13-1
3.13.1	Descripción	3.13-2
3.13.2	Rangos de ajuste de la unidad de carga fría	3.13-3
3.13.3	Entradas digitales del módulo de carga fría	3.13-4
3.13.4	Salidas digitales y sucesos del módulo de carga fría	3.13-4
3.14	Supervisión de la Medida de Intensidades	3.14-1
3.14.1	Introducción	3.14-2
3.14.2	Principios de operación	3.14-2
3.14.3	Rangos de ajuste de la supervisión de la medida de intensidades	3.14-3
3.14.4	Entradas digitales y sucesos de la supervisión de la medida de intensidades	3.14-4
3.14.5	Salidas digitales y sucesos de la supervisión de la medida de intensidades	3.14-4
3.15	Reenganchador	3.15-1
3.15.1	Introducción	3.15-2
3.15.2	Ciclo de reenganques	3.15-5
3.15.2.a	Inicio del ciclo	3.15-5
3.15.2.b	Vigilancia de la tensión de referencia	3.15-5
3.15.2.c	Tiempo de reenganche	3.15-6
3.15.2.d	Tiempo de cierre	3.15-6
3.15.2.e	Tiempo de seguridad	3.15-6
3.15.3	Bloqueo interno	3.15-7
3.15.4	Cierre manual	3.15-7
3.15.5	Bloqueo manual y externo	3.15-8

Tabla de Contenidos

3.15.6	Disparo definitivo	3.15-9
3.15.7	Reenganchador fuera de servicio	3.15-9
3.15.8	Contador de reenganches	3.15-9
3.15.9	Máscaras de disparos y reenganches	3.15-10
3.15.10	Rangos de ajuste del reenganchador	3.15-12
3.15.11	Entradas digitales del módulo de reenganchador	3.15-16
3.15.12	Salidas digitales y sucesos del módulo de reenganchador	3.15-17
3.15.13	Ensayo del reenganchador	3.15-19
3.16	Lógica.....	3.16-1
3.16.1	Introducción.....	3.16-2
3.16.2	Sellado del disparo	3.16-2
3.16.3	Tiempo de fallo de apertura y cierre del interruptor.....	3.16-2
3.16.3.a	Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de órdenes	3.16-3
3.16.4	Cierre a través del reenganchador	3.16-3
3.16.5	Supervisión del cierre manual por sincronismo	3.16-3
3.16.6	Informe de arranques.....	3.16-3
3.16.7	Rangos de ajuste de lógica.....	3.16-4
3.17	Ajustes de Configuración	3.17-1
3.17.1	Introducción.....	3.17-2
3.17.2	Valores nominales (Modo de operación).....	3.17-2
3.17.3	Claves de acceso.....	3.17-2
3.17.4	Comunicaciones	3.17-2
3.17.5	Fecha y hora	3.17-2
3.17.5.a	Ajuste de huso horario local.....	3.17-2
3.17.5.b	Cambios de estaciones verano / invierno.....	3.17-2
3.17.6	Ajuste de contraste	3.17-3
3.17.7	Permiso de botonera.....	3.17-3
3.17.8	Rangos de ajuste de configuración	3.17-3
3.18	Ajustes Generales.....	3.18-1
3.18.1	Introducción.....	3.18-2
3.18.2	Equipo en servicio.....	3.18-2
3.18.2.a	Salidas digitales y sucesos (Equipo en servicio).....	3.18-2
3.18.3	Relaciones de transformación	3.18-2
3.18.4	Convertidores de entrada	3.18-2
3.18.5	Secuencia de fases.....	3.18-3
3.18.6	Origen de la tensión de neutro.....	3.18-3
3.18.7	Rangos de ajustes generales	3.18-3
3.19	Supervisión de los Circuitos de Maniobra	3.19-1
3.19.1	Descripción	3.19-2
3.19.2	Modo de funcionamiento.....	3.19-2
3.19.3	Circuito de disparo	3.19-3
3.19.4	Circuitos de maniobra 2 y 3	3.19-4
3.19.5	Rangos de ajuste de la supervisión de los circuitos de maniobra.....	3.19-5
3.19.6	Salidas digitales y sucesos de la supervisión de los circuitos de maniobra	3.19-5
3.20	Supervisión del Interruptor.....	3.20-1
3.20.1	Descripción	3.20-2
3.20.2	Número excesivo de disparos.....	3.20-2
3.20.3	Rangos de ajuste de supervisión del interruptor	3.20-3
3.20.4	Entradas digitales del módulo de supervisión del interruptor	3.20-3
3.20.5	Salidas digitales y sucesos del módulo de supervisión del interruptor.....	3.20-3

Tabla de Contenidos

3.21	Cambio de Tabla de Ajuste	3.21-1
3.21.1	Descripción	3.21-2
3.21.2	Entradas digitales para el cambio de tabla de ajuste	3.21-3
3.21.3	Salidas digitales y sucesos para el cambio de tabla de ajuste	3.21-4
3.22	Registro de Sucesos	3.22-1
3.22.1	Descripción	3.22-2
3.22.2	Organización del registro de sucesos	3.22-5
3.22.3	Máscaras de sucesos	3.22-5
3.22.4	Consulta del registro	3.22-5
3.22.5	Ajustes del registro de sucesos (sólo vía comunicaciones)	3.22-6
3.23	Informe de Falta	3.23-1
3.23.1	Introducción	3.23-2
3.23.2	Etiqueta del inicio de la falta	3.23-2
3.23.3	Etiqueta de orden de disparo	3.23-2
3.23.4	Etiqueta de fin de falta	3.23-2
3.24	Histórico de Medidas	3.24-1
3.24.1	Operación	3.24-2
3.24.2	Rangos de ajuste de históricos	3.24-4
3.25	Registro Oscilográfico	3.25-1
3.25.1	Introducción	3.25-2
3.25.2	Función de captura	3.25-2
3.25.3	Datos almacenados	3.25-2
3.25.4	Número de canales y señales digitales	3.25-2
3.25.5	Función de arranque.....	3.25-3
3.25.6	Función de borrado de oscilos	3.25-3
3.25.7	Disparo requerido	3.25-3
3.25.8	Encadenamiento modo continuo	3.25-3
3.25.9	Tiempo de inicio (prearranque)	3.25-4
3.25.10	Longitud del oscilo	3.25-4
3.25.11	Intervalo entre arranques.....	3.25-4
3.25.12	Rangos de ajuste del registrador oscilográfico.....	3.25-5
3.25.13	Entradas digitales del registro oscilográfico	3.25-7
3.25.14	Salidas auxiliares y sucesos del registro oscilográfico.....	3.25-7
3.26	Localizador de Faltas	3.26-1
3.26.1	Ajustes del localizador de faltas	3.26-2
3.26.1.a	Magnitudes de línea	3.26-2
3.26.1.b	Impedancia de fuente local.....	3.26-2
3.26.1.c	Configuración del localizador	3.26-2
3.26.2	Selector de fase.....	3.26-4
3.26.3	Localización de faltas con 2 TT's y 3TT's.....	3.26-5
3.26.4	Configuración del localizador de faltas.....	3.26-6
3.26.5	Información de localización	3.26-7
3.26.6	Rangos de ajuste del localizador de faltas	3.26-10
3.27	Unidad de Posición Diferencial de Barras	3.27-1
3.27.1	Introducción	3.27-2
3.27.2	Operación	3.27-2
3.27.2.a	Habilitación de la unidad.....	3.27-2
3.27.2.b	Lógica de estado de los seccionadores de barras	3.27-2
3.27.2.c	Lógica de estado del seccionador de bypass.....	3.27-3
3.27.2.d	Lógica de estado del seccionador de transferencia	3.27-3
3.27.2.e	Lógica de estado del seccionador de línea	3.27-3

Tabla de Contenidos

3.27.2.f	Lógica de estado del seccionador especial de conexión a barras para acoplamiento longitudinal transversal.....	3.27-3
3.27.2.g	Lógica de estado del interruptor	3.27-3
3.27.2.h	Unidad de supervisión por sobreintensidad del disparo diferencial y del teledisparo.....	3.27-3
3.27.2.i	Unidad de supervisión por sobreintensidad del disparo por fallo de interruptor.....	3.27-4
3.27.2.j	Lógica de zona dinámica	3.27-4
3.27.3	Lógica de disparo de la unidad de posición diferencial de barras.....	3.27-5
3.27.3.a	Tiempo límite de disparo.....	3.27-6
3.27.3.b	Tiempo de reposición.....	3.27-6
3.27.4	Interacción entre la unidad de posición diferencial y la protección de línea	3.27-7
3.27.5	Rangos de ajuste de la unidad de posición diferencial de barras	3.27-7
3.27.6	Entradas digitales de la unidad de posición diferencial de barras.....	3.27-9
3.27.7	Salidas digitales y sucesos de la unidad de posición diferencial de barras	3.27-12
3.27.8	Ensayos de la unidad de posición diferencial de barras	3.27-16
3.27.8.a	Ensayo de la unidad de supervisión del disparo diferencial y del teledisparo.....	3.27-16
3.27.8.b	Ensayo de la unidad de supervisión del disparo por fallo de interruptor.....	3.27-16
3.28	Entradas, Salidas y Señalización Óptica	3.28-1
3.28.1	Introducción.....	3.28-2
3.28.2	Entradas digitales	3.28-2
3.28.2.a	Entrada de habilitación de la unidad.....	3.28-4
3.28.2.b	Rangos de ajuste de las entradas digitales	3.28-4
3.28.2.c	Tabla de entradas digitales.....	3.28-5
3.28.3	Salidas auxiliares	3.28-8
3.28.3.a	Tabla de salidas auxiliares.....	3.28-9
3.28.3.b	Salidas de disparo y cierre.....	3.28-14
3.28.4	Señalización óptica	3.28-14
3.28.5	Ensayo de las entradas digitales, salidas digitales y LEDs.....	3.28-15
3.29	Lógica Programable	3.29-1
3.29.1	Descripción	3.29-2
3.29.2	Características funcionales.....	3.29-2
3.29.3	Funciones primitivas (opcodes)	3.29-4
3.29.3.a	Operaciones lógicas con memoria.....	3.29-11
3.30	Comunicaciones	3.30-1
3.30.1	Puertos de comunicación.....	3.30-3
3.30.2	Comunicación con el Zivercom®	3.30-3
3.30.3	Sincronización por IRIG-B 123 y 003	3.30-3
3.30.4	Protocolos de comunicaciones	3.30-4
3.30.4.a	Registro de cambios de control	3.30-4
3.30.5	Ajustes de comunicaciones	3.30-5
3.30.5.a	Puerto local	3.30-5
3.30.5.b	Puerto remoto 1	3.30-6
3.30.5.c	Puerto remoto 2	3.30-7
3.30.5.d	Ajustes del protocolo PROCOME 3.0.....	3.30-8
3.30.5.e	Ajustes del protocolo DNP 3.0.....	3.30-8
3.30.5.f	Ajuste del protocolo MODBUS.....	3.30-9
3.30.5.g	Ajustes del protocolo TCP/IP.....	3.30-10
3.30.6	Protocolo de comunicaciones IEC61850.....	3.30-11
3.30.6.a	Introducción.....	3.30-11
3.30.6.b	Arranque de las comunicaciones.....	3.30-11
3.30.6.c	Pantallas de información.....	3.30-12

Tabla de Contenidos

3.30.6.d	Servidor web	3.30-14
3.30.6.e	Configuración de los puertos de comunicaciones	3.30-15
3.30.6.f	Acceso FTP	3.30-21
3.30.6.g	Fichero de configuración CID	3.30-21
3.30.6.h	Códigos de error	3.30-25
3.30.6.i	Protocolos PROCOME, DNP3 y MODBUS sobre los puertos IEC-61850.....	3.30-26
3.30.7	Protocolo de comunicaciones CAN	3.30-27
3.30.7.a	Introducción	3.30-27
3.30.7.b	Características generales	3.30-27
3.30.7.c	Entradas de la función CAN	3.30-28
3.30.7.d	Salidas de la función CAN	3.30-29
3.30.8	Entradas / Salidas virtuales	3.30-31
3.30.8.a	Puerto virtual 1.....	3.30-32
3.30.8.b	Puerto virtual 2.....	3.30-32
3.30.8.c	Medidas virtuales.....	3.30-33
3.30.8.d	Entradas de la función entradas / salidas virtuales	3.30-33
3.30.8.e	Salidas de la función entradas / salidas virtuales.....	3.30-34
3.30.9	Rangos de ajuste de comunicaciones.....	3.30-36
3.30.10	Salidas y sucesos del módulo de comunicaciones (IRV-Z**-*6)	3.30-46
3.30.11	Ensayo de las comunicaciones	3.30-47
3.30.11.a	Pruebas del protocolo PROCOME	3.30-47
3.30.11.b	Pruebas del protocolo DNP V3.0.....	3.30-47
3.31	Códigos de Alarma	3.31-1
3.31.1	Introducción	3.31-2
3.31.2	Activación de señal y suceso de generación de alarma	3.31-2
3.31.3	Actualización de magnitud de estado de alarmas.....	3.31-2
3.31.4	Indicación en pantalla de reposo del HMI	3.31-3
3.31.5	Contador general del módulo de alarmas	3.31-3

Tabla de Contenidos

A.	Perfil de Comunicaciones de Control PROCOME 3.0	A-1
A.1	Capa de aplicación de control.....	A-2
A.2	Datos de control.....	A-3
B.	DNP V3.00 Device Profiles Document	B-1
	Dnp3 Basic Profile	B-3
	Dnp3 Basic Extended Profile	B-24
	Dnp3 Profile II	B-45
	Dnp3 Profile II Ethernet.....	B-67
C.	MODBUS RTU Documentación Mapa Direcciones	C-1
C.1	Información preliminar	C-2
C.2	Función 01: lectura de salidas (read coil status)	C-2
C.2.1	Mapa de direcciones ModBus para IRV	C-2
C.3	Función 02: lectura de entradas (read input status)	C-2
C.3.1	Mapa de direcciones ModBus para IRV	C-2
C.4	Función 03: lectura de contadores (read holding registers)	C-3
C.4.1	Mapa de direcciones ModBus para IRV	C-3
C.5	Función 04: lectura de medidas (read input registers)	C-4
C.5.1	Mapa de direcciones ModBus para IRV	C-4
C.6	Función 05: órdenes de mando (force single coil).....	C-5
C.6.1	Mapa de direcciones ModBus para IRV	C-5
D.	Esquemas y Planos de Conexiones	D-1
E.	Índice de Figuras y Tablas	E-1
E.1	Lista de figuras.....	E-2
E.2	Lista de tablas	E-5

Capítulo 1.

Descripción e Inicio

1.1 Funciones

1.1.1	Protección de sobreintensidad 3 fases y neutro (3x 50/51 + 50N/51N)	1.1-2
1.1.2	Protección de sobreintensidad de neutro sensible (50Ns/51Ns).....	1.1-2
1.1.3	Protección de sobreintensidad de secuencia inversa (50Q/51Q).....	1.1-2
1.1.4	Unidades direccionales (3x67 + 67N + 67Ns)	1.1-2
1.1.5	Protección de sobreintensidad de fases dependiente de la tensión (3x51V).....	1.1-3
1.1.6	Unidades de mínima tensión (3x27 / 1x27)	1.1-3
1.1.7	Unidades de sobretensión (3x59 / 1x59)	1.1-3
1.1.8	Unidad de sobretensión de neutro (1x59N / 64).....	1.1-3
1.1.9	Unidad de sobretensión de secuencia inversa (47).....	1.1-3
1.1.10	Subfrecuencia (81m), sobrefrecuencia (81M) y derivada de frecuencia (81D)	1.1-3
1.1.11	Unidad de fallo interruptor con función de redisparo (50/62BF).....	1.1-4
1.1.12	Unidad de fase abierta (46).....	1.1-4
1.1.13	Unidad de detección de intensidad residual (61).....	1.1-4
1.1.14	Unidad de comprobación de sincronismo (25)	1.1-4
1.1.15	Unidad de salto de vector (78).....	1.1-4
1.1.16	Unidad de imagen térmica (49).....	1.1-5
1.1.17	Unidad direccional de potencia (32P/Q)	1.1-5
1.1.18	Protección de mínima intensidad de fases (3x37).....	1.1-5
1.1.19	Unidad de carga fría (Cold-Load pick-up).....	1.1-5
1.1.20	Supervisión de las medidas de intensidad (60CT)	1.1-5
1.1.21	Reenganchador trifásico (79).....	1.1-5
1.1.22	Unidad de posición diferencial de barras.....	1.1-6

Capítulo 1. Descripción e Inicio

El equipo denominado genéricamente **IRV-Z** integra las funciones de protección, control y medida de una protección de línea, máquina, puntos frontera, etc., con la funcionalidad completa de unidad de posición diferencial de barras. Son equipos de la más avanzada tecnología digital basados en potentes microprocesadores y DSP's, que incorporan protección de sobreintensidad direccional y no direccional, sobretensión, subtensión, sobre / subfrecuencia, sincronismo, inversión de potencia, imagen térmica, reenganchador y otras.

Los sistemas **IRV-Z** son de aplicación en líneas de media tensión, transformadores, generadores y alimentadores en general, donde se requiere una protección completa de la posición, en Subestaciones donde se ha planificado o puede planificarse en un futuro, la instalación de la protección diferencial de barras. La reducción del coste, debido a la integración de la protección de línea y unidad de posición diferencial en un único equipo, hace viable la implementación de la protección diferencial de barras en subestaciones donde antes no lo era.

El presente Manual de Instrucciones hace referencia a varios modelos, especificándose en el Capítulo dedicado a la Selección del Modelo las características propias a cada uno de ellos.

1.1.1 Protección de sobreintensidad 3 fases y neutro (3x 50/51 + 50N/51N)

Dispone de cuatro unidades de medida de sobreintensidad (tres de fase y una de neutro). Cada una de las unidades está formada por tres elementos de tiempo y dos instantáneos, con temporización adicional ajustable.

Las unidades de tiempo disponen de un amplio abanico de curvas de actuación seleccionables según normas IEC e IEEE/ANSI: Tiempo fijo, Moderadamente Inversa, Inversa, Muy inversa, Extremadamente Inversa, Inversa de Tiempo Largo, Inversa de Tiempo Corto, RI Inversa, así como cualquiera de ellas configurada con Límite de Tiempo, y una de Usuario.

Estos modelos cuentan con señalización independiente, por elemento, del arranque y disparo de las unidades temporizadas e instantáneas de fase y neutro, que puede ser direccionada a cualquier señal lógica.

1.1.2 Protección de sobreintensidad de neutro sensible (50Ns/51Ns)

Dispone adicionalmente de una unidad de medida de neutro sensible formada por un elemento de tiempo y otro instantáneo, con temporización adicional ajustable. Las características de la unidad de tiempo son idénticas a las indicadas en el caso anterior.

1.1.3 Protección de sobreintensidad de secuencia inversa (50Q/51Q)

Dispone de unidades de medida de sobreintensidad de secuencia inversa. Estas unidades están formadas por tres elementos de tiempo y dos instantáneos, con temporización adicional ajustable.

1.1.4 Unidades direccionales (3x67 + 67N + 67Ns)

Existe la posibilidad de ajustar cualquiera de las unidades de sobreintensidad mencionadas anteriormente como unidades direccionales. El **IRV-Z** dispone de polarización por tensión de neutro (mediante ajuste, se puede seleccionar que la tensión de neutro sea la calculada a partir de las tensiones de fase, o sea la medida a través del canal dedicado VN).



1.1.5 Protección de sobreintensidad de fases dependiente de la tensión (3x51V)

Dispone de tres unidades de medida (tres fases) de sobreintensidad con funcionamiento dependiente del valor de la tensión. Formadas por un elemento temporizado de tiempo fijo, pueden operar de dos modos: Frenadas por tensión o Controladas por tensión.

1.1.6 Unidades de mínima tensión (3x27 / 1x27)

Disponen de tres unidades de subtensión (tres fases) seleccionables independientemente como tensión simple o compuesta, y formadas cada una de ellas por tres elementos instantáneos con temporización adicional ajustable. El disparo de cada elemento puede configurarse como subtensión monofásica o trifásica. Se dispone, además, de entradas digitales para el bloqueo del disparo por mínima tensión.

1.1.7 Unidades de sobretensión (3x59 / 1x59)

Disponen de tres unidades de sobretensión (tres fases) seleccionables independientemente como tensión simple o compuesta, y formadas cada una de ellas por tres elementos instantáneos con temporización adicional ajustable. El disparo de cada elemento puede configurarse como sobretensión monofásica o trifásica. Se dispone, además, de entradas digitales para el bloqueo del disparo por máxima tensión.

1.1.8 Unidad de sobretensión de neutro (1x59N / 64)

Dispone de dos unidades de medida de sobretensión residual que, según el ajuste "Origen de la Tensión de neutro", toman la medida obtenida del cálculo a partir de las tres tensiones de fase disponibles en el equipo (1x59N) o bien a partir de un transformador de tensión conectado en triángulo abierto al equipo (64).

Dichas unidades de medida están formadas por dos elementos instantáneos con temporización adicional ajustable. Se dispone, además, de entradas digitales para el bloqueo del disparo por sobretensión de neutro.

1.1.9 Unidad de sobretensión de secuencia inversa (47)

Se dispone de una unidad de medida de sobretensión de secuencia inversa, con temporización ajustable.

1.1.10 Subfrecuencia (81m), sobrefrecuencia (81M) y derivada de frecuencia (81D)

Dispone de una entrada analógica de tensión para la obtención de la frecuencia y doce unidades de medida (4 de subfrecuencia, 4 de sobrefrecuencia y 4 de derivada de frecuencia). Cada una de estas unidades está formada por un elemento con temporización ajustable, pudiendo ser ajustado como instantáneo.

Se dispone de entradas digitales para el bloqueo del disparo por cualquiera de dichas unidades de frecuencia.

Mediante ajuste pueden programarse las unidades 1 de subfrecuencia / derivada de frecuencia y de sobrefrecuencia para realizar un escalón de deslastre de cargas y de reposición de las mismas. Para disponer de más escalones, es necesario emplear la lógica programable y configurarla empleando las señales generadas por el resto de las unidades de frecuencia.

1.1.11 Unidad de fallo interruptor con función de redisparo (50/62BF)

El equipo incorpora una unidad de detección de fallo de interruptor que envía una señal que permite el disparo a otro u otros interruptores. En el caso en el que el **IRV-Z** esté conectado a la Unidad Central Diferencial de Barras (ver 1.1.21), la señal de fallo de interruptor se transmitirá a través del sistema de comunicaciones de la protección diferencial de barras, disparando los interruptores asociados a la barra.

La detección de fallo de interruptor engloba detección monofásica, trifásica, trifásica sin carga, externa y con fallo de interruptor previamente fallado.

La función de redisparo puede utilizarse para abrir el interruptor de la línea en la que se ha detectado fallo del interruptor antes de que se envíe la orden de disparo a toda la zona de protección correspondiente.

1.1.12 Unidad de fase abierta (46)

Dispone de una unidad que tiene como función detectar la apertura o desequilibrio de alguna de las fases para proceder, en tal caso, al disparo y eliminar la situación de desequilibrio. Su funcionamiento sigue una característica de tiempo con temporización ajustable a tiempo fijo.

1.1.13 Unidad de detección de intensidad residual (61)

La unidad de detección de intensidad residual tiene como objetivo generar un disparo en el momento en que se detecte una circulación de corriente homopolar (que no alcanza el nivel de falta) en un intervalo de tiempo ajustado. La circulación de la mencionada corriente indica la existencia de un desequilibrio de intensidades en la instalación.

Todos los modelos disponen de una unidad de este tipo. Su funcionamiento sigue una característica de tiempo con temporización ajustable.

1.1.14 Unidad de comprobación de sincronismo (25)

Se dispone de una unidad de comprobación de sincronismo que comprueba diversas magnitudes, tales como la existencia de tensión en barras y línea y la diferencia de módulo, ángulo y frecuencia entre ambas, para permitir el cierre del interruptor (sincronismo interno). Cada criterio de los cuatro citados puede inhabilitarse por separado. De la misma forma la indicación de existencia de sincronismo por cualquiera de los posibles criterios es señalizada de forma independiente, pudiendo ser además direccionada a la lógica configurable del equipo.

Existe la posibilidad de realizar una comprobación de sincronismo externa en la que únicamente es necesaria la activación de una entrada digital externa de sincronismo para permitir el cierre.

La unidad de sincronismo puede supervisar tanto los cierres manuales como los cierres dados por el reenganchador.

1.1.15 Unidad de salto de vector (78)

El equipo dispone de una unidad de salto de vector para detectar perturbaciones en la red y desconectar rápidamente los generadores síncronos conectados a ella. Tal detección se basa en los pasos por cero de la tensión de la fase A, puesto que el semiciclo en el que se produce la anomalía tiene una duración diferente que los semiciclos anteriores.

Dicha unidad obedecerá a una característica de tiempo con temporización ajustable.

1.1.16 Unidad de imagen térmica (49)

El equipo incorpora una unidad de imagen térmica que por medio de la intensidad que circula por los cables, estima el estado térmico de éstos para producir un disparo cuando se han alcanzado niveles de temperatura elevados.

Este módulo está preparado para proteger de sobrecalentamientos a líneas, motores o transformadores según el ajuste disponible a tal fin en el equipo y puede habilitarse o inhabilitarse igualmente por medio de otro ajuste en el equipo.

La unidad proporciona indicación independiente de alarma y disparo, pudiendo ambos ser direccionados a la lógica configurable del equipo.

1.1.17 Unidad direccional de potencia (32P/Q)

El equipo incorpora dos unidades direccionales de potencia, pudiendo seleccionarse ambas de potencia activa o de reactiva o una de cada tipo. Cuando el ángulo ajustado no sea 0° ni múltiplo de 90°, se estarán aplicando las unidades como “direccionales de potencia aparente”.

A través del valor de ajuste dado al ángulo correspondiente, se podrán supervisar valores de potencia activa, positivos o negativos, valores de potencia reactiva, también positivos o negativos, o bien una combinación de ambas según el valor del ángulo seleccionado. En todos los casos las unidades siguen una característica de tiempo con temporización ajustable.

1.1.18 Protección de mínima intensidad de fases (3x37)

Dispone de tres unidades de medida (tres fases) de mínima intensidad, formadas por un elemento de tiempo con temporización ajustable. La magnitud a controlar se podrá seleccionar, mediante ajuste en el relé, entre el valor de la intensidad de secuencia directa o bien el valor de las tres corrientes de fase.

1.1.19 Unidad de carga fría (Cold-Load pick-up)

Esta función tiene por objetivo evitar disparos indeseados en situaciones de re-conexión del equipo cuando se encuentra alimentando a un conjunto importante de cargas. Para ello se producirá de forma automática el cambio temporal a otra tabla de ajustes.

1.1.20 Supervisión de las medidas de intensidad (60CT)

Sistema de supervisión del conjunto de elementos que conforman el sistema de medidas de intensidad de fase, desde los propios transformadores de intensidad externos, pasando por los cables de cobre que los conectan al relé, hasta los propios módulos magnéticos internos del equipo IRV.

1.1.21 Reenganchador trifásico (79)

El reenganchador ofrece la posibilidad de coordinarse con una protección externa además de la propia protección integrada en el equipo. Dispone de ciclos independientes para las fases y el neutro.

Puede realizar hasta cuatro ciclos de reenganche, con ajustes independientes de los tiempos de reenganche y de seguridad. El ciclo se controlará por la señal de inicio de reenganche y la posición del interruptor, así como por la presencia de tensión y la existencia de sincronismo.

Las unidades de disparo y reenganche permitidos después de un disparo y reenganche son seleccionables. Los cierres manuales pueden realizarse a través del reenganchador, siendo sometidos a las mismas supervisiones y controles que los reenganches tras un disparo.

Capítulo 1. Descripción e Inicio

1.1.22 Unidad de posición diferencial de barras

Los equipos **IRV-Z** cuentan con una serie de funciones software y hardware que les permiten intercambiar con la Unidad Central Diferencial de Barras, toda la información requerida por la función de Protección Diferencial de Barras.

Las intensidades de fase, estado de seccionadores, y estado del interruptor son recogidas, procesadas y enviadas por el **IRV-Z** a la Unidad Central Diferencial de Barras, para que ésta procese los algoritmos de función de Protección Diferencial de Barras.

El disparo de la posición (por disparo diferencial, por fallo de interruptor o por entrada digital) es siempre activado por la Unidad Central Diferencial de Barras (**DBC**) y puede ser configurado en una salida auxiliar del equipo (permitiendo su independencia del disparo de la protección de línea) o bien se puede habilitar la máscara de disparo correspondiente (**DISP PDB 87** y **DISP PDB FI**) para que su disparo se produzca también en la salida de disparo de la protección de línea.

Dentro de la funcionalidad de posición diferencial de barras también se incluye:

- Una unidad, por fase, de supervisión por sobreintensidad del disparo por protección diferencial y del teledisparo al extremo remoto. Esta unidad puede configurarse para bloquear el disparo de la posición (por disparo diferencial) cuando el nivel de corriente en dicha posición no supera un valor ajustable. Asimismo, esta unidad también puede configurarse para supervisar la salida de teledisparo al extremo remoto.
- Una unidad, de neutro, de supervisión por sobreintensidad del disparo por protección diferencial de la barra.
- Una unidad, por fase, de supervisión por sobreintensidad del disparo por fallo de interruptor. Esta unidad puede configurarse para bloquear el disparo de la posición (por fallo de interruptor) cuando el nivel de corriente en dicha posición no supera un valor ajustable.
- Una unidad, de neutro, de supervisión por sobreintensidad del disparo de la protección por fallo de interruptor en la barra.
- Una unidad lógica de Zona Dinámica. Esta unidad inhabilita la unidad de posición de la diferencial (la protección de línea sigue habilitada) cuando ésta no tiene influencia en la zona de protección (por ejemplo, por tener el interruptor abierto). Una de sus aplicaciones es la de evitar el disparo intempestivo de barras, en faltas entre el transformador de intensidad y el interruptor que, por otro lado, quedarían sin despejar, pese al disparo de toda la barra.

Todas las funciones de protección descritas (excepto la unidad de posición diferencial de barras) disponen de 4 tablas de ajuste seleccionables (una activa y tres alternativas) para su correspondiente tarado bajo diferentes condiciones del sistema (excepto el fallo de interruptor que tiene una sola tabla). Cada una de ellas puede ponerse en servicio o fuera de servicio por medio de ajustes, comandos recibidos desde los puertos de comunicaciones, interfaces de operación o entradas digitales.

También todas ellas (excepto la unidad de posición diferencial de barras) cuentan con señalización independiente, por elemento (a las que aplique la distinción entre fases), del arranque y disparo o de cualquier otra señal de estado que pueda generarse dentro de cada función, pudiendo ser direccionadas todas estas señales a la lógica configurable.

1.2 Funciones Adicionales

1.2.1	Control local	1.2-2
1.2.2	Lógica programable	1.2-2
1.2.3	Puertos y protocolos de comunicaciones	1.2-2
1.2.4	Unidad de detección de intensidad (50D).....	1.2-3
1.2.5	Vigilancia de los circuitos de maniobra.....	1.2-3
1.2.6	Selección de la secuencia de fases	1.2-3
1.2.7	Supervisión del interruptor	1.2-3
1.2.8	Número excesivo de disparos.....	1.2-3
1.2.9	Señalización óptica	1.2-3
1.2.10	Entradas digitales.....	1.2-3
1.2.11	Salidas auxiliares	1.2-3
1.2.12	Sincronización horaria.....	1.2-3
1.2.13	Localizador de faltas	1.2-4
1.2.14	Registro de sucesos y anotación programable de medidas	1.2-4
1.2.15	Informe de faltas	1.2-4
1.2.16	Registro histórico de medidas.....	1.2-4
1.2.17	Registro oscilográfico.....	1.2-4
1.2.18	Display alfanumérico y teclado	1.2-5
1.2.19	Display gráfico.....	1.2-5
1.2.20	Autodiagnóstico y vigilancia	1.2-5

1.2.1 Control local

Para operar sobre los elementos del sistema configurados en el equipo (interruptor, seccionadores, reenganchador, automatismos, unidades de protección, local / remoto, tabla activa de ajustes, etc.) o reponer la señalización de operaciones, se dispone de botones en el frente del equipo. En los modelos **8IRV-Z** son ocho botones (seis totalmente configurables y dos para apertura / cierre del interruptor) en el frente del equipo. En los modelos **7IRV-Z** son cuatro botones y un display gráfico.

1.2.2 Lógica programable

Es posible definir una lógica de operación para establecer bloqueos, automatismos, lógicas de control y disparo, jerarquías de mando, etc., a partir de puertas lógicas conjugadas con cualquier señal capturada o calculada por el equipo.

Los sucesos, registros oscilográficos, entradas y salidas digitales, HMI y comunicaciones dispondrán de todas las señales generadas por el equipo en función de cómo haya sido configurada su lógica programable.

El procesamiento de las señales de entrada genera salidas lógicas que pueden ser direccionadas hacia las diferentes conexiones existentes entre el **IRV-Z** y el exterior: contactos de salida, display, LEDs, comunicaciones, HMI,...

1.2.3 Puertos y protocolos de comunicaciones

Los equipos **IRV-Z** disponen de varios tipos de puertos de comunicaciones (ver Capítulo 1.5, de Selección del Modelo):

- 1 puerto local delantero de tipo RS232C y USB.
- 2 puertos remotos (**REMP1**, **REMP2**) que según se indica en el capítulo de selección de modelo, pueden tener:
 - Interfaz de fibra óptica (cristal ST o plástico de 1mm).
 - Interfaz eléctrico RS232/RS232 FULL MODEM.
 - Interfaz eléctrico RS232/RS485.
 - Interfaz RJ45 para comunicación ETHERNET.
- 1 puerto remoto (**REMP3**) de fibra óptica de cristal ST, dedicado para la comunicación con la Unidad Central Diferencial de Barras (**DBC**).
- 1 puerto remoto (**REMP4**) con BUS de conexión para protocolo CAN.
- 2 puertos **LAN** para IEC61850 con dos conectores RJ45 o dos conectores de Fibra Óptica de Cristal (FOC ST multimodo).

El equipo dispone de los siguientes protocolos de comunicaciones:

- PROCOME 3.0, DNP 3.0 y MODBUS (cualquiera de ellos asignable a los puertos remotos **REMP1** y **REMP2**).
- PROCOME a través de los puertos **LAN** o PROCOME, DNP3 y MODBUS a través de los puertos **LAN**, dependiendo del modelo (ver Capítulo 1.5).
- CAN (BUS CAN Eléctrico).
- PROCOME 3.0 en el puerto local, destinado a la parametrización, configuración y extracción de información del equipo.

Las colas de cambios de control son totalmente independientes para cada puerto, siendo posible mantener dos instancias del mismo protocolo en los dos puertos remotos.

1.2.4 Unidad de detección de intensidad (50D)

El equipo incorpora tres unidades para detección de corriente por las fases y, por tanto, para considerar si existe o no intensidad en la línea a proteger. La indicación de existencia de tal intensidad en la línea puede ser direccionada a la lógica del equipo.

1.2.5 Vigilancia de los circuitos de maniobra

El equipo dispone de unidades para la comprobación del correcto funcionamiento de los circuitos de maniobra del interruptor, pudiendo supervisarse hasta tres bobinas. Es posible supervisar en las dos posiciones del interruptor (abierto y cerrado) o en sólo una de ellas.

1.2.6 Selección de la secuencia de fases

Es posible configurar la conexión del equipo a la red secuencia cuando las secuencias de fases sean ABC o ACB.

1.2.7 Supervisión del interruptor

Al objeto de disponer de información para el mantenimiento del interruptor, el equipo dispone de una unidad que suma y acumula el valor de los kA^2 en cada apertura del mismo.

1.2.8 Número excesivo de disparos

Por medio de esta función, se impide que el interruptor efectúe un número no deseado de maniobras durante un tiempo determinado y, en consecuencia, dañe al interruptor. Superado el máximo número de disparos permitido, se bloquea la acción del reenganchador.

1.2.9 Señalización óptica

En los modelos de 3U de altura la señalización óptica está formada por cinco LEDs, siendo cuatro de ellos configurables y el quinto con la indicación de equipo "Disponible". En los modelos de 4U o más alturas, se dispone de 16 LEDs configurables y uno más de equipo "Disponible".

1.2.10 Entradas digitales

El número de entradas digitales va a depender de cada modelo (ver 1.5, Selección del Modelo). Pueden ir desde 8 hasta 82.

1.2.11 Salidas auxiliares

El número de salidas depende también de cada modelo concreto (ver 1.5, Selección del Modelo) y pueden ir desde 6 hasta 30. De todas ellas, una no es configurable ya que corresponde a la indicación de "En Servicio" del equipo.

1.2.12 Sincronización horaria

El equipo cuenta con un reloj interno con una precisión de 1 milisegundo. Su sincronización puede realizarse a través de GPS (protocolo IRIG-B 003 y 123) o mediante comunicaciones por puerto remoto (protocolo PROCOME 3.0 o DNP 3.0).

1.2.13 Localizador de faltas

Se incluye localizador de faltas que obtiene la distancia a la falta en kilómetros, millas o tanto por ciento de la longitud total de la misma.

1.2.14 Registro de sucesos y anotación programable de medidas

Capacidad de 400 anotaciones en memoria no volátil. Las señales que generan los sucesos son seleccionables por parte del usuario y su anotación se realiza con una resolución de 1ms junto a un máximo de 12 medidas también seleccionables.

1.2.15 Informe de faltas

Capacidad de almacenamiento de hasta 15 informes de falta con la información más relevante, como por ejemplo unidades arrancadas, unidades disparadas, valores de prefalta, valores de falta, intensidad despejada por el interruptor, etc.

1.2.16 Registro histórico de medidas

El histórico de medidas permite obtener hasta doce máximos y doce mínimos de un grupo de cuatro magnitudes seleccionadas de entre todas las medidas disponibles (capturadas o calculadas), exceptuando los contadores, para cada ventana de tiempo. Esta ventana puede adaptarse a la aplicación mediante el ajuste de máscaras de días e intervalos, pudiendo guardar hasta un máximo de 168 registros.

1.2.17 Registro oscilográfico

La función de registro oscilográfico está compuesta por dos subfunciones distintas: función de captura y función de visualización. Se registrarán tanto las magnitudes analógicas como las señales internas y entradas digitales al equipo, hasta un total de 42 oscilos en memoria circular. La frecuencia de muestreo y almacenamiento es de 48 muestras por ciclo con 10 segundos de almacenamiento total.

El equipo entrega los oscilos en formato COMTRADE 99.

Junto con los equipos, se proporciona un programa de visualización y análisis de los oscilos capturados.

1.2.18 Display alfanumérico y teclado

- Modificación y visualización de ajustes.
- Actuaciones de protección:
 - Último disparo y estado del reenganchador.
 - Unidades arrancadas.
 - Unidades activadas.
 - Estado de las entradas y salidas.
 - Distancia a la falta.
- Registros de protección (visualizados a través de comunicaciones):
 - Registros de sucesos.
 - Informe de faltas.
 - Histórico de Intensidades, tensiones, potencias, factor de potencia y energías u otras magnitudes calculadas.
- Registros de control.
- Medidas utilizadas por la protección:
 - Intensidades de fases y neutros y sus ángulos.
 - Tensiones de las tres fases y neutro y sus ángulos.
 - Tensión de sincronismo.
 - Tensiones compuestas.
 - Valor del térmico.
 - Intensidad máxima y mínima.
 - Tensión máxima y mínima.
 - Intensidades de secuencia positiva, negativa y homopolar y sus ángulos.
 - Tensiones de secuencia positiva, negativa y homopolar y sus ángulos.
 - Potencia activa, reactiva, aparente y factor de potencia.
 - Potencias máximas y mínimas.
 - Frecuencia.
 - Energías.
 - Armónicos de 2º a 8º orden de la intensidad y de la tensión de la fase A.

1.2.19 Display gráfico

El Display gráfico se monta únicamente en los modelos **7IRV-Z** y, al ser totalmente configurable, puede disponer de forma general de las siguientes funciones:

- Unifilar de la posición con indicación del estado y mando de cada uno de los elementos que la componen.
- Control local de elementos.
- Presentación de las medidas (reales y calculadas).
- Presentación de las alarmas.
- Indicación del estado de las entradas y salidas digitales.

1.2.20 Autodiagnóstico y vigilancia

El equipo dispone de un programa de vigilancia, teniendo como misión la comprobación del correcto funcionamiento de todos los componentes.

Capítulo 1. Descripción e Inicio



1.3 Interfaz Local: Display Alfanumérico y Teclado

1.3.1	Display alfanumérico y teclado	1.3-2
1.3.2	Botones de mando (solo modelos 8IRV-Z).....	1.3-3
1.3.2.a	Botones programables	1.3-3
1.3.3	Teclas, funciones y modo de operación	1.3-4
1.3.3.a	Teclado.....	1.3-4
1.3.3.b	Teclas auxiliares de función.....	1.3-5
1.3.3.c	Acceso a las opciones	1.3-5
1.3.3.d	Operación.....	1.3-5
1.3.4	Indicación del último disparo.....	1.3-6

1.3.1 Display alfanumérico y teclado

El display es de cristal líquido con 80 caracteres (4 filas de 20 caracteres por fila) mediante el cual se permite visualizar las alarmas, ajustes, medidas, estados, etc. Bajo el display se encuentran 4 teclas auxiliares de función (F1, F2, F3 y F4). En el siguiente apartado se explicarán las funciones asociadas a estas teclas. La figura 1.3.1 representa la disposición del display gráfico en reposo y las teclas auxiliares de función.

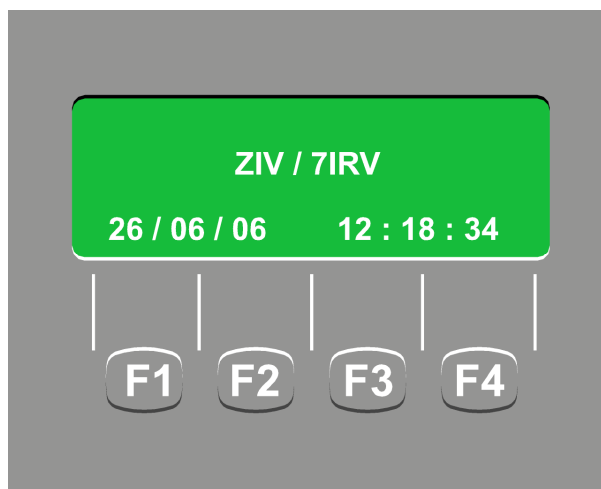


Figura 1.3.1 Display alfanumérico.

- **Display en reposo**

Como se ve en la figura 1.3.1, el display en reposo presenta el modelo de equipo, la fecha y la hora. Además, en la parte izquierda de la línea superior se describe el modo de conexión (si se ha establecido comunicación) de la siguiente forma:

- [PL] Conexión local (comunicación a través de la puerta frontal).
- [P1] Conexión remota (comunicación a través de la puerta trasera 1).
- [P2] Conexión remota (comunicación a través de la puerta trasera 2).
- [P3] Conexión remota (comunicación a través de la puerta trasera 3).
- [P4] Conexión remota (comunicación a través de la puerta trasera 4).

- **Teclado asociado al display alfanumérico**

El teclado consiste en 16 teclas distribuidas en una matriz de 4 x 4, cuyas propiedades se especifican a continuación. La figura 1.3.2 muestra la disposición de este teclado.

Además de las teclas correspondientes a los dígitos (teclas del 0 al 9) se encuentran las teclas de selección (↓ y ↑), la tecla de confirmación (**ENT**), la tecla de salida (**ESC**) y la tecla de contraste (☉).



Figura 1.3.2 Teclado.

A partir de la pantalla en reposo las operaciones sobre las funciones que incorporan los modelos **IRV-Z** se pueden realizar de dos formas diferentes: utilizando una sola tecla (**F2**) o utilizando todo el teclado.

1.3 Interfaz Local: Display Alfanumérico y Teclado

1.3.2 Botones de mando (solo modelos 8IRV-Z)

Para operar sobre los elementos del sistema, tablas de ajuste o unidades de protección configuradas en el equipo se dispone de tres columnas de botones.

La primera columna contiene los botones I y O (mandos de cierre y apertura respectivamente), así como el botón de selección del interruptor. Este botón estará acompañado de 1 LED (rojo = abierto / verde = cerrado) que indique el estado del interruptor.

1.3.2.a Botones programables

Las 2 siguientes columnas están compuestas por seis botones configurables (P1 a P6), para operar sobre los elementos / unidades que el usuario determine a través del programa de comunicaciones, acompañados de un espacio para la visualización de la descripción de la función de dicho botón. Cada uno de estos seis botones dispone a su vez de un LED configurable que indica el estado del objeto / función asociado a dicho botón. La función de estos botones es la de seleccionar el elemento sobre el que se quiere operar. El mando sobre el elemento se realiza a través de los botones (I) y (O).

El sistema de botonera dispone de un bloqueo general configurable desde el HMI que le provee de la seguridad necesaria para una correcta actuación.

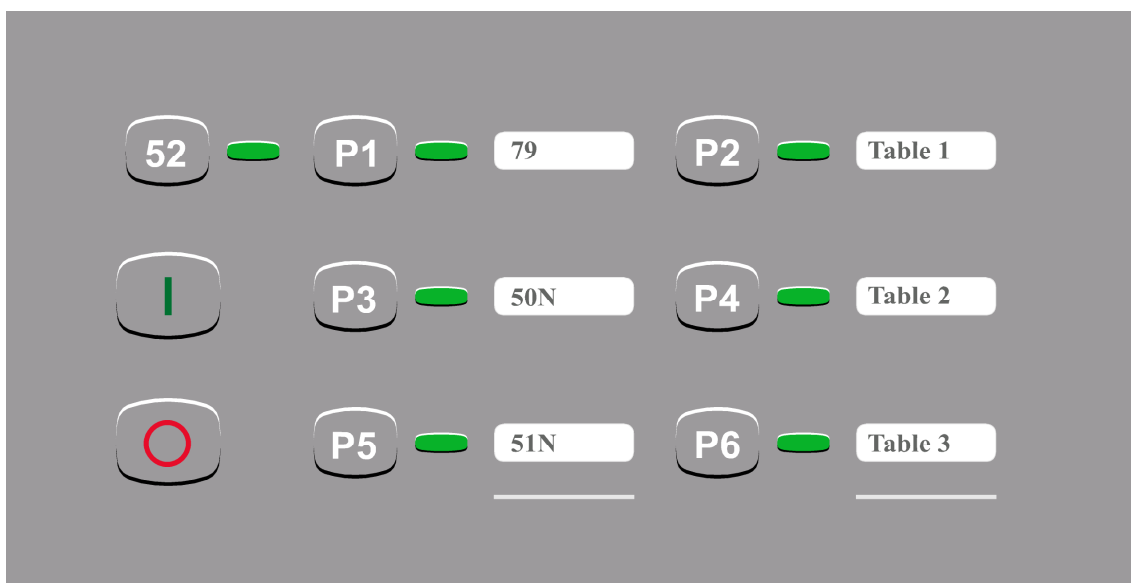




Figura 1.3.3 Botones de mando y botones programables.


1.3.3 Teclas, funciones y modo de operación

A continuación, se detallan las funciones de las teclas disponibles, tanto las de función asociadas al display alfanumérico como de las del teclado.

1.3.3.a Teclado


 **Tecla de confirmación**
La tecla ENT es utilizada para confirmar una acción: después de efectuar una selección después de editar un ajuste o para avanzar para visualizar la totalidad de los registros. Después de realizada una operación (selección, cambio de ajustes, información, etc.) se pulsa ENT de nuevo y se accede al nivel inmediatamente anterior.

 **Tecla de salida**
La tecla ESC se utiliza para salir de una pantalla si no se desea hacer ninguna modificación en el ajuste o si se trata, simplemente, de salir de una pantalla de información. En cualquiera de los casos, al pulsar esta tecla el sistema vuelve a la pantalla inmediatamente anterior.

 **Teclas de selección en el display**
Por medio de las teclas de selección se avanza o retrocede, en orden correlativo, a una cualquiera de las opciones existentes dentro de un menú o submenú. Cuando hay más de cuatro opciones dentro de un menú, en la esquina inferior derecha del display aparecerá una flecha (↓) indicando la existencia de las mismas. A estas opciones se accederá mediante la tecla ∇ y dejarán de visualizarse, correlativamente, las opciones situadas en primer lugar.

Aparecerá, entonces, en la esquina superior derecha del display, una flecha (↑) que indicará, a su vez, la existencia de esas primeras opciones.

La tecla ∇ se utiliza también para borrar dígitos dentro de un ajuste cuando se están efectuando modificaciones en el mismo. Sólo tiene esta función cuando se está introduciendo el ajuste.

 **Tecla de contraste y signo “menos (-)”**
Pulsando esta tecla se obtiene la pantalla que permite ajustar el contraste de visualización en el display. Con las teclas de selección se modifica este valor de contraste: mayor valor = menor contraste.

También, cuando se están ajustando valores en coma flotante, permite introducir un signo negativo (-).

1.3 Interfaz Local: Display Alfanumérico y Teclado

1.3.3.b Teclas auxiliares de función

F1 Pulsando F1 se confirman los cambios de ajustes realizados (cuando el equipo pide confirmación de tales cambios) o se confirma la activación de una tabla de ajustes (cuando el equipo pide tal confirmación).

Cuando se pulsa desde la pantalla de reposo, da acceso a la información proporcionada por el registro de cambios de control.

F2 La tecla F2 se utiliza para consultar al equipo la información relativa a las medidas de intensidad, tensión, potencia, etc., y para reponer la indicación del último disparo y los LEDs.

F3 Pulsando F3 se accede a visualizar el estado de las entradas y salidas digitales del equipo.

F4 La tecla de función F4 es utilizada para rechazar los cambios de ajustes realizados (cuando el equipo pide la confirmación de tales cambios) y para rechazar la activación de una tabla de ajustes de reserva (también cuando se pide tal confirmación).

1.3.3.c Acceso a las opciones

Las teclas correspondientes a los dígitos (del 0 al 9) permiten una forma de acceso, que denominaremos acceso directo, a las distintas opciones (ajustes, información, medidas, etc.). Este acceso directo consiste en pulsar sucesivamente los números de identificación que se presentan en pantalla precediendo a cada ajuste, u opción dentro del ajuste, correspondiente.

Otra forma de acceso consiste en desplazarse en los menús mediante las teclas de selección y confirmar después la opción seleccionada mediante ENT.

1.3.3.d Operación

• Ajustes de rango

Los ajustes de rango presentan la siguiente disposición: el valor operativo del ajuste se presenta en el lugar señalado por la palabra ACTUAL. El nuevo valor se introduce en la siguiente línea, en el lugar señalado por la palabra NUEVO, donde aparece un cursor en estado intermitente.

Mediante las teclas correspondientes a los dígitos se edita el nuevo valor, que deberá concordar con el rango que se especifica en la última línea del display. Si se produce un error al introducir un valor, se usa la tecla ∇ para borrarlo. Una vez editado el nuevo valor se pulsa ENT para confirmarlo y salir al menú anterior.

Existe un tipo de ajuste que sigue este esquema, pero cuyo rango se limita a las opciones de SI y NO. Las teclas 1 y 0 corresponden en este caso con los valores SI y NO. A continuación, se pulsará ENT para confirmar el ajuste y volver a la pantalla anterior.



ARRANQ TEMP FASE
ACTUAL: 0.04 A
NUEVO: ■
Rango (0.20 a 2.40)



EQUIPO EN SERVICIO
ACTUAL: SI
NUEVO: ■
(1 - [SI] 0 - [NO])

Capítulo 1. Descripción e Inicio

• Ajustes de selección de opción

Estos ajustes presentan la disposición de un menú de opciones entre las cuales se deberá elegir mediante las dos formas conocidas: mediante el número de acceso directo asociado a la opción o a través de las teclas de selección y la confirmación mediante ENT. En ambos casos el sistema retorna a la pantalla anterior.



• Ajustes de máscaras

Como se observa en la pantalla representada, las distintas opciones se presentan en orden vertical. Al lado de cada una de ellas se muestra su ajuste actual: un cuadrado relleno o vacío indica activación (■) o desactivación (□) respectivamente.



La máscara se modifica (en la línea señalada con los corchetes) mediante las teclas 1 (activación) o 0 (desactivación).

En el caso de que haya más opciones de las que se pueden representar en una sola pantalla, aparecerá una flecha (↓) al final de la última línea, que indicará la existencia de esa segunda pantalla. Esta segunda pantalla aparece nada más se ha terminado de ajustar la última opción de la primera pantalla.

• Salida de los menús y ajustes

Para salir de un menú o de un ajuste que no se desea modificar se pulsará la tecla ESC. Para salir de una pantalla de información se podrá pulsar indistintamente ENT o ESC. En todos los casos se vuelve al menú anterior.

1.3.4 Indicación del último disparo

Si se hubiera producido algún disparo, el terminal presentaría, en primer lugar, los datos acerca del mismo. Esta información se visualizaría de la siguiente forma:

En función de los distintos tipos de unidades que den disparo, se van creando pantallas adicionales. El formato siempre es semejante: una línea de encabezado que indica el tipo de unidad disparada (por ejemplo, Intensidad Temp), y debajo de ella todas las unidades y fases actuadas (Temp1 A, Temp1 B,...). Si se produce el disparo de varias funciones, de modo que no caben en una sola pantalla, mediante las teclas selección se puede acceder a todas las que se generen.

Si, por el contrario, no han ocurrido disparos desde la última reposición, no se presentará esta pantalla.

1.4 Interfaz Local: Display Gráfico

1.4.1	Introducción.....	1.4-2
1.4.2	Generalidades.....	1.4-2
1.4.3	Simbología asociada al display gráfico.....	1.4-3
1.4.4	Acceso a la información.....	1.4-5
1.4.4.a	Alarmero.....	1.4-5
1.4.4.b	Información del estado de entradas / salidas.....	1.4-6
1.4.4.c	Información de la indicación de las medidas.....	1.4-6
1.4.5	Operatoria de las funciones de control.....	1.4-7
1.4.5.a	Procedimiento general de ejecución de maniobras.....	1.4-7

Capítulo 1. Descripción e Inicio

1.4.1 Introducción

El display gráfico se monta únicamente en los modelos **7IRV-Z** y este capítulo analiza solamente su funcionamiento y el de las teclas de función asociadas a él (figuras 1.4.1 y 1.4.2). Los ejemplos aquí representados quieren ser ilustrativos de la forma de operación del display.

Hay que tener en cuenta que aunque existen modelos **7IRV-Z** en formato horizontal y vertical, la funcionalidad del display gráfico es idéntica en ambos casos.

1.4.2 Generalidades

El display gráfico es de cristal líquido de dimensiones 114 x 64 mm (240 x 128 puntos - píxeles). Está dotado de iluminación propia, y dispone de cinco teclas cuyas funciones son las siguientes:

funciones	serigrafía	color
configurable	O	roja
configurable	I	verde
configurable	DES	azul
selección	SEL	gris
información	INF	gris

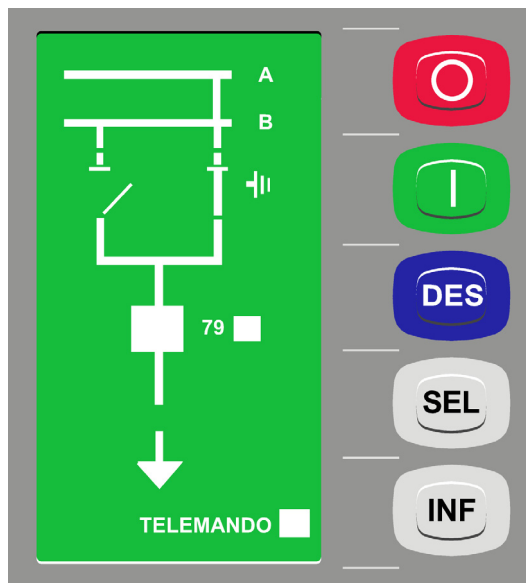


Figura 1.4.1 Display gráfico de control local.

Como se puede ver en la tabla, las tres primeras teclas (**O**, **I** y **DES**) son configurables y por lo tanto será en la lógica programable donde se defina su funcionalidad. No ocurre así con las teclas **SEL** e **INF** que ya tienen una función asignada.

Hay dos opciones de actuar sobre el display gráfico: acceder a las pantallas de información mediante la tecla de función **INF** o acceder a los diferentes objetos que constituyen el mímico para operar sobre ellos a través de la tecla de función **SEL**. El acceso tanto a las pantallas de información como a los objetos del mímico se realiza de forma secuencial. A partir de cualquier pantalla de información, si no se pulsa de nuevo la tecla **INF** en un tiempo ajustable se vuelve a la pantalla de reposo. De igual forma si pasan más de 10 segundos sin pulsar la tecla **SEL** la pantalla vuelve al estado de ningún elemento seleccionado.

Si se pulsa **SEL** respetando el tiempo de time-out, se selecciona uno por uno cada elemento del mímico hasta llegar de nuevo a la situación de ningún elemento seleccionado. El elemento seleccionado se representa gráficamente mediante un símbolo parpadeando. Este símbolo puede ser creado por el usuario o tomado de las bases de datos del programa, como los descritos en la figura 1.4.2 (en función del estado en que se encuentre).

Es posible seleccionar el orden de las pantallas, así como definir más de un mímico de posición con la indicación del estado de sus diferentes elementos. Los elementos representados en el unifilar dependen de la información asociada a cada uno de ellos. Toda esa información se define en la configuración de usuario que se carga en el equipo.

1.4 Interfaz Local: Display Gráfico

1.4.3 Simbología asociada al display gráfico







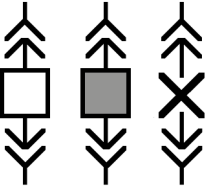
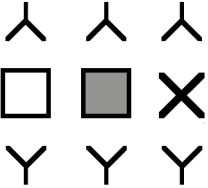

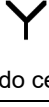

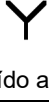






Elemento	Estado 1	Estado 2
Interruptor	 abierto	 cerrado
Interruptor	 desconocido (0-0)*	 desconocido (1-1)*
Seccionador	 abierto	 cerrado
Posición carretón	 enchufado	 desenchufado
Posición carretón	  extraído cerrado	  extraído abierto
Reenganchador	79  en servicio	79  fuera de servicio
Automatismo batería	AUT  en automático	AUT  en manual
Regulador de tensión	90  en automático	90  en manual

Figura 1.4.2 Símbolos de representación de los dispositivos.

Capítulo 1. Descripción e Inicio

La representación en el display de cada dispositivo dependerá del estado de una o varias señales digitales, pudiendo existir los siguientes objetos de representación:

- Base.
- Objeto tipo mando.
- Objeto tipo 2 estados.
- Objeto tipo magnitud.
- Objeto tipo texto.

• Base

Es la imagen que sirve como partida para el diseño de la pantalla. Puede ser creada por el usuario o tomada de la base de datos del programa.

Ejemplos de bases pueden ser las partes estáticas de una posición (como las Barras o las puestas a tierra) o las diferentes celdas en las pantallas de alarmeros.

• Objeto tipo mando

El objeto tipo mando representa un objeto que puede tomar un número de estados que puede oscilar entre 1 y 16. Además, presenta la característica de permitir actuar sobre él desde el MMI gráfico siempre y cuando se establezca su atributo como seleccionable.

Un ejemplo es un interruptor con varios estados (Abierto, Cerrado y Desconocido) y con posibilidad de realizar maniobras como las de apertura o cierre.

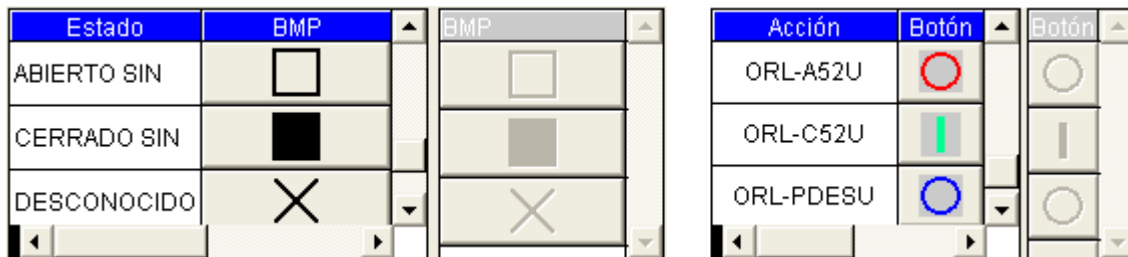


Figura 1.4.3 Ejemplo de estados y maniobras del interruptor.

• Objeto tipo 2 estados

El objeto tipo 2 estados representa un objeto que puede tomar uno de dos estados en función del valor de la señal digital a la que está asociado (Desactivado = señal a 0; Activado = señal a 1). No se puede actuar sobre el objeto desde el MMI gráfico y su estado se modifica cuando cambia el valor de la señal.

Ejemplos de objetos de 2 estados pueden ser la indicación de presencia de tensión o las señales del alarmero.

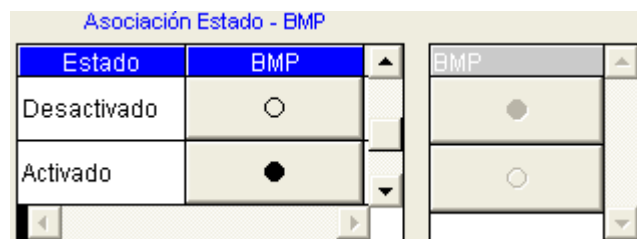


Figura 1.4.4 Ejemplo de un elemento de 2 estados.

1.4 Interfaz Local: Display Gráfico

- **Objeto tipo magnitud**

Este tipo de objeto permite incluir en el display magnitudes que pueden ser tanto *Estáticas* (presentes por defecto en el equipo) como de *Usuario* (creadas en la lógica programable).

- **Objeto tipo texto**

Permite incluir en el display campos de texto. El número máximo de caracteres admitido es de 16.

Es importante indicar que es posible utilizar todos los tipos de objetos en una misma pantalla, permitiendo de esta manera una mayor libertad en el diseño de las mismas.

1.4.4 Acceso a la información

Pulsando la tecla **INF** se van mostrando en el display gráfico, de forma secuencial, las diferentes pantallas de información accesibles.

Es importante recordar que, a partir de cualquiera de las pantallas de información, si no se pulsa de nuevo **INF** en un tiempo ajustable, se volverá a la pantalla de reposo.

Este ajuste de tiempo es accesible únicamente desde el HMI dentro de **Configuración - Conf. MMI gráfico** y su rango es de 0 a 60 segundos. Un valor de 0 segundos inhabilita el retorno automático a la pantalla de reposo. También se dispone, dentro de la misma opción, de un ajuste de **Contraste** que afecta únicamente al display gráfico.

Por defecto, las únicas pantallas que aparecen son las del estado de **Salidas Digitales** y **Entradas Digitales**. Mediante la lógica programable se definen el resto de las pantallas y el orden en el que van a aparecer.

1.4.4.a Alarmero

En el caso de los alarmeros, mediante la lógica programable se puede diseñar tanto la apariencia, como el número de pantallas y alarmas que queremos mostrar. También se debe especificar a qué señal digital se va a asociar cada una de las alarmas y cuál va a ser el texto que aparece en el display gráfico.

Es importante indicar que no existe un tipo de pantalla predefinido con la función de alarmero. La creación de este tipo de pantallas se realiza de igual manera que el resto de las pantallas que van a aparecer en el display gráfico, utilizando para ellos los objetos descritos en el apartado 1.4.2. Esto permite flexibilizar al máximo su creación, adaptando las pantallas a las necesidades de cada usuario.

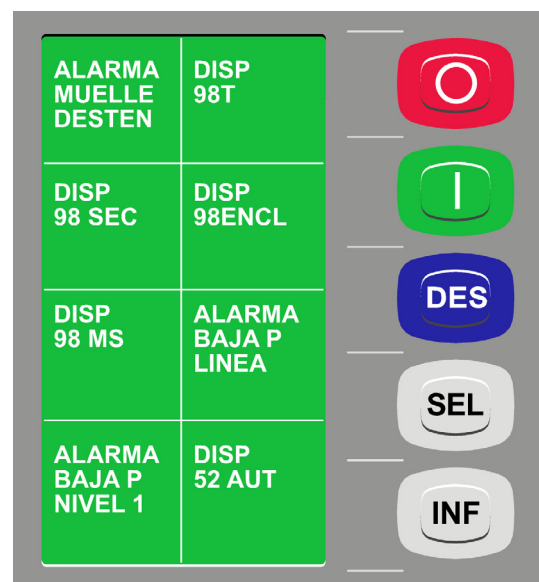


Figura 1.4.5 Ejemplo de alarmero.

También se define mediante la lógica programable la función de reconocimiento de alarmas, que deberá actuar sobre las señales digitales asociadas a cada una de las alarmas.

Capítulo 1. Descripción e Inicio

1.4.4.b Información del estado de entradas / salidas

Como se indica en el punto 1.4.3, las únicas pantallas que aparecen por defecto en el equipo son las del estado de **Salidas Digitales** y **Entradas Digitales**. Estas pantallas no son configurables y, por lo tanto, serán diferentes según el modelo.

Sin embargo, es posible crear nuevas pantallas en las que se muestren los estados de cualquier señal digital del equipo, tanto predefinida como creada en la lógica programable.

En el caso de las entradas o salidas digitales, si están activas se representan mediante un rectángulo lleno (simulando un LED), mientras que si no están activas el rectángulo estará vacío.

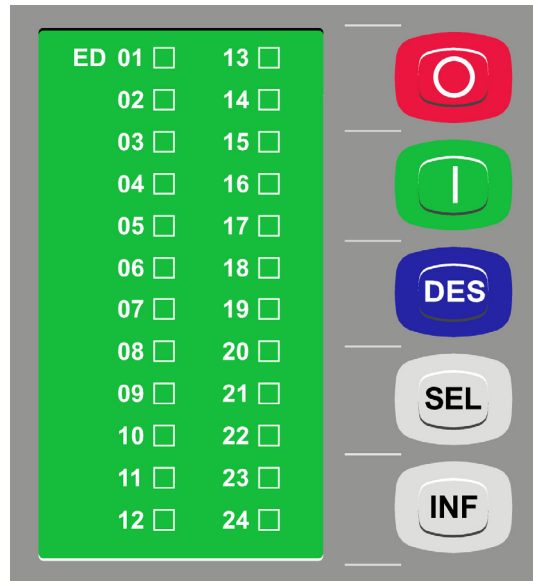


Figura 1.4.6 Display de entradas / salidas.

1.4.4.c Información de la indicación de las medidas

También es posible diseñar una pantalla para la presentación de las medidas del equipo. Como en el caso de las señales digitales, se pueden utilizar tanto las medidas predefinidas en el equipo (estáticas) como las creadas en la lógica programable. No hay diferencias a la hora de utilizarlas en el display gráfico.

Como caso particular de medidas está el valor horario. Esta magnitud estática denominada **Hora Actual (HORA_ACT)** permite mostrar por separado la fecha y la hora del equipo.

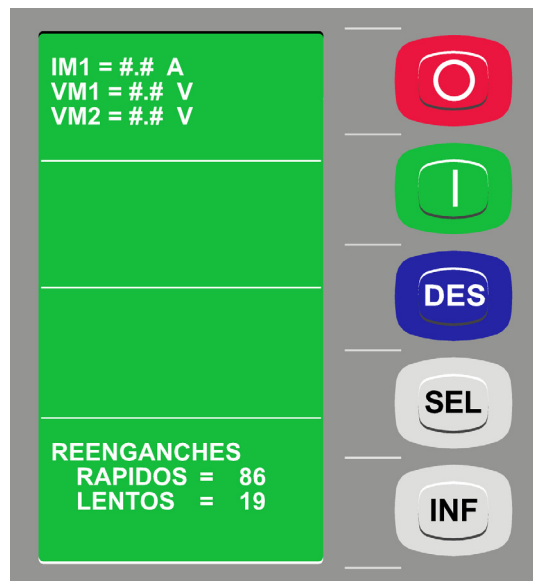


Figura 1.4.7 Ejemplo de display con medidas.

1.4.5 Operatoria de las funciones de control

Las funciones de control se realizan principalmente a través del display gráfico con la ayuda de las 5 teclas de control descritas con anterioridad.

La actuación sobre los elementos de la posición está supeditada a la programación de un **Mando** dentro de la lógica programable y al análisis realizado por dicha lógica para determinar si dicha actuación es factible o no

1.4.5.a Procedimiento general de ejecución de maniobras

La ejecución de un mando sigue siempre los mismos pasos secuenciales independientemente del tipo de dispositivo sobre el que se actúe, existiendo una coherencia de cara a facilitar la operación al personal encargado de la operación del equipo.

Mediante la tecla de selección **SEL**, y siguiendo a cada pulsación, se resaltan consecutiva y cíclicamente cada uno de los dispositivos existentes en la posición sobre los que se pueda ejecutar un mando. Esta indicación de resaltar consiste en el parpadeo de la imagen correspondiente al dispositivo con una cadencia de 1 segundo. Si durante los diez segundos que siguen a la selección del elemento no se recibe ninguna orden, el módulo abortará automáticamente la selección, volviendo al estado de reposo que corresponde a ningún elemento seleccionado. La parte de imagen que parpadeará durante la selección corresponderá al símbolo completo excepto los textos asociados.

El orden establecido de selección es configurable a la hora de realizar la lógica programable. Para una posición en concreto podríamos tomar como ejemplo la siguiente sucesión:

- Estado LOCAL / TELEMANDO.
- Estado cuadro CONECTADO / DESCONECTADO.
- Seccionadores selectores de barras.
- Interruptor.
- Dispositivos asociados (reenganche automatismo etc.).
- Seccionadores de p.a.t de lado barras.
- Seccionadores de p.a.t de lado línea.
- Seccionadores de by-pass y finalmente nada.

Tras la selección del elemento a mandar se pulsará la tecla correspondiente al mando. Normalmente se usarán las teclas configurables de cerrar (**I**) o de abrir (**O**).

En caso de que la orden no sea ejecutable por alguna causa, el equipo presenta en el display dos líneas de texto indicando la imposibilidad de ejecución y las razones por las cuales no se puede ejecutar. Unos ejemplos pueden ser los siguientes:

LINEA 1: ORDEN NO EJECUTABLE
LINEA 2: DESCARGO
ENCLAVAMIENTO
POSICIÓN EN TELEMANDO

Esta indicación se elimina automáticamente al cabo de 5 segundos. Durante este período de tiempo no se podrá realizar ninguna operación.

Las posibles causas por las cuales una orden local puede indicarse como **ORDEN NO EJECUTABLE** son definidas en la lógica programable y no están predeterminadas. Para ello, a la hora de definir un nuevo mando se deben definir también las posibles señales digitales que impiden en un momento dado su ejecución. De esta manera, al intentarlo, el mensaje que aparece en pantalla va a incluir el nombre de dicha señal.

Capítulo 1. Descripción e Inicio

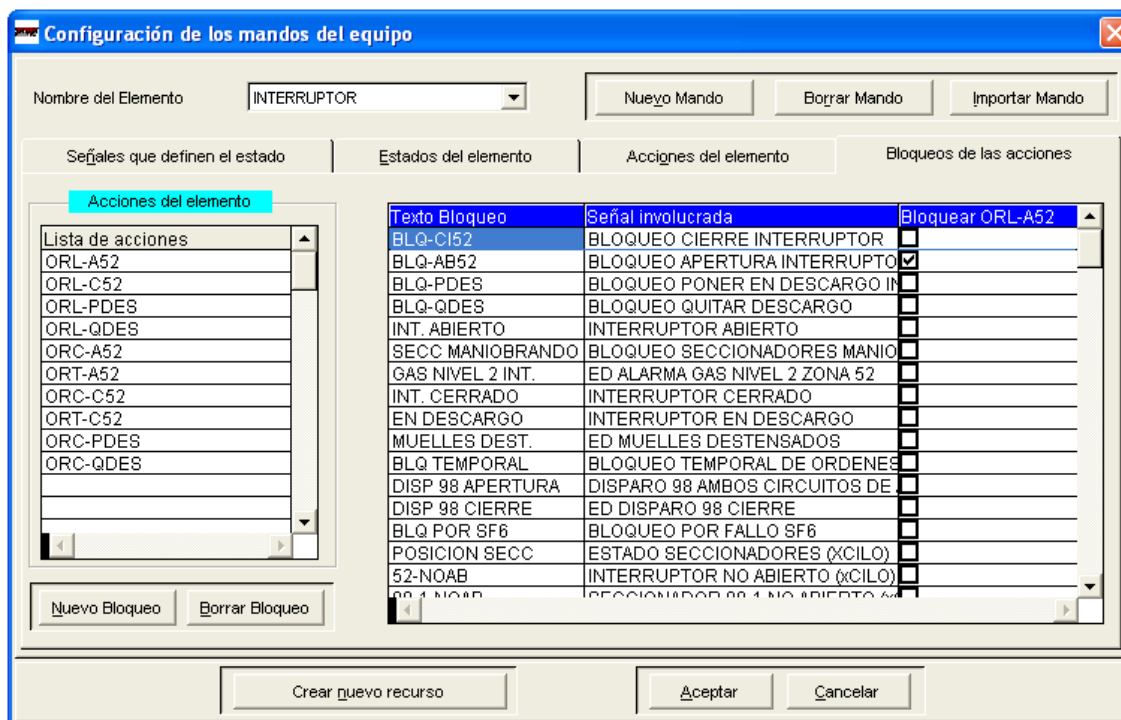


Figura 1.4.8 Ejemplo de pantalla de definición de mandos.

Esta señal de bloqueo puede ser cualquier señal digital del equipo. Es decir, tanto predefinida (como por ejemplo **Entradas digitales** o **Salidas de las unidades de protección**) como creada dentro de la lógica programable y resultado de la supervisión de un conjunto de datos.

Una vez que se ha comprobado que la orden se puede ejecutar, el equipo comprueba mediante la vigilancia de las entradas digitales o señales lógicas internas la correcta ejecución de la orden. En caso de que transcurrido un tiempo (seleccionable para cada mando) se detecte que la orden ha fallado, se genera un mensaje por pantalla correspondiente a **FALLO DE ORDEN** de las mismas características que las señaladas anteriormente. Si la orden se ha ejecutado correctamente, el equipo no realiza ninguna indicación al exterior.

1.5 Selección del Modelo

1.5.1	Selección del modelo	1.5-2
-------	----------------------------	-------

Capítulo 1. Descripción e Inicio

1.5.1 Selección del modelo

	IRV																																																																						
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12																																																												
1	Tipo de montaje 7 Con display gráfico						8 Sin display gráfico. Con teclas programables																																																																
2	Funciones Z Modelo estándar																																																																						
3	Estándar IEC 61850 6 IEC61850 (servicios MMS y 8 GOOSE Control Blocks) v.4 (SBO) sin redundancia, con Redundancia Bonding o con Redundancia PRP. 7 IEC61850 (servicios MMS y 3 GOOSE Control Blocks) v.4 (SBO) sin redundancia, con Redundancia Bonding, Redundancia PRP o con Redundancia RSTP.						8 IEC61850 (Servicios MMS y 8 GOOSE Control Blocks) v.4 (SBO) sin redundancia, con Redundancia Bonding, Redundancia PRP o Redundancia RSTP. 9 8 + Nuevos Nodos Lógicos RFTL y RFTT.																																																																
4	Funciones adicionales N Modelo estándar						E N + Rango ampliado de Relaciones de transformación de intensidad (de 1 a 10000)																																																																
5	Tensión auxiliar 1 24 VCC / VCA (±20%)						2 48 - 250 VCC / VCA (±10%)																																																																
6	Entradas digitales 0 24 VCC 1 48 VCC 2 125 VCC						3 250 VCC 6 125 VCC (activación >65%)																																																																
7	<p align="center">Puertos de comunicaciones [COM1-LOC] [COM 2-REMP1] [COM3-REMP2] [COM5-REMP4] [Puertos IEC61850 (Notas 1 y 2)]</p> <table border="0"> <tr> <td>0</td> <td>[RS232 + USB] [FOC ST] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [---]</td> <td>K</td> <td>[RS232 + USB] [FOC ST] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>[RS232 + USB] [RS232 F.M.] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]</td> <td>L</td> <td>[RS232 + USB] [FOC ST] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>[RS232 + USB] [---][---][---]</td> <td>M</td> <td>[RS232 + USB] [DOBLE ANILLO FOP] [DOBLE ANILLO FOP] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>[RS232 + USB] [FOC ST] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]</td> <td>N</td> <td>[RS232 + USB] [DOBLE ANILLO FOP] [DOBLE ANILLO FOP] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>[RS232 + USB] [FOP] [FOP] [CAN ELÉCTRICO] [---]</td> <td>O</td> <td>[RS232 + USB] [FOP] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>[RS232 + USB] [FOP] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]</td> <td>P</td> <td>[RS232 + USB] [FOP] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>[RS232 + USB] [ETHERNET] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]</td> <td>Q</td> <td>[RS232 + USB] [FOP] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>[RS232 + USB] [DOBLE ANILLO FOP] [DOBLE ANILLO FOP] CAN ELÉCTRICO [---]</td> <td>R</td> <td>[RS232 + USB] [FOP] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]</td> </tr> <tr> <td>B</td> <td>[RS232 + USB] [FOP] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [---]</td> <td>S</td> <td>[RS232 + USB] [ETHERNET] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]</td> </tr> <tr> <td>D</td> <td>[RS232 + USB] [ETHERNET] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [---][---]</td> <td>T</td> <td>[RS232 + USB] [ETHERNET] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]</td> </tr> <tr> <td>E</td> <td>[RS232 + USB] [ETHERNET] [ETHERNET] [CAN ELÉCTRICO] [---]</td> <td>U</td> <td>[RS232 + USB] [ETHERNET] [ETHERNET] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]</td> </tr> <tr> <td>G</td> <td>[RS232 + USB] [FOC ST] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]</td> <td>V</td> <td>[RS232 + USB] [ETHERNET] [ETHERNET] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]</td> </tr> <tr> <td>H</td> <td>[RS232 + USB] [FOC ST] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]</td> <td>W</td> <td>[RS232 + USB] [RS232 F.M.] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]</td> </tr> <tr> <td>I</td> <td>[RS232 + USB] [ETHERNET] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]</td> <td>X</td> <td>[RS232 + USB] [RS232 F.M.] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]</td> </tr> <tr> <td>J</td> <td>[RS232 + USB] [ETHERNET] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p align="center">COM4 = REMP 3 = FOC ST para comunicación entre DBC e IRV-Z.</p>											0	[RS232 + USB] [FOC ST] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [---]	K	[RS232 + USB] [FOC ST] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	2	[RS232 + USB] [RS232 F.M.] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]	L	[RS232 + USB] [FOC ST] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]	3	[RS232 + USB] [---][---][---]	M	[RS232 + USB] [DOBLE ANILLO FOP] [DOBLE ANILLO FOP] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	4	[RS232 + USB] [FOC ST] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]	N	[RS232 + USB] [DOBLE ANILLO FOP] [DOBLE ANILLO FOP] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]	5	[RS232 + USB] [FOP] [FOP] [CAN ELÉCTRICO] [---]	O	[RS232 + USB] [FOP] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	6	[RS232 + USB] [FOP] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]	P	[RS232 + USB] [FOP] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]	8	[RS232 + USB] [ETHERNET] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]	Q	[RS232 + USB] [FOP] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	A	[RS232 + USB] [DOBLE ANILLO FOP] [DOBLE ANILLO FOP] CAN ELÉCTRICO [---]	R	[RS232 + USB] [FOP] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]	B	[RS232 + USB] [FOP] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [---]	S	[RS232 + USB] [ETHERNET] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	D	[RS232 + USB] [ETHERNET] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [---][---]	T	[RS232 + USB] [ETHERNET] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	E	[RS232 + USB] [ETHERNET] [ETHERNET] [CAN ELÉCTRICO] [---]	U	[RS232 + USB] [ETHERNET] [ETHERNET] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	G	[RS232 + USB] [FOC ST] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	V	[RS232 + USB] [ETHERNET] [ETHERNET] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]	H	[RS232 + USB] [FOC ST] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]	W	[RS232 + USB] [RS232 F.M.] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	I	[RS232 + USB] [ETHERNET] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	X	[RS232 + USB] [RS232 F.M.] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]	J	[RS232 + USB] [ETHERNET] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]		
0	[RS232 + USB] [FOC ST] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [---]	K	[RS232 + USB] [FOC ST] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]																																																																				
2	[RS232 + USB] [RS232 F.M.] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]	L	[RS232 + USB] [FOC ST] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]																																																																				
3	[RS232 + USB] [---][---][---]	M	[RS232 + USB] [DOBLE ANILLO FOP] [DOBLE ANILLO FOP] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]																																																																				
4	[RS232 + USB] [FOC ST] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]	N	[RS232 + USB] [DOBLE ANILLO FOP] [DOBLE ANILLO FOP] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]																																																																				
5	[RS232 + USB] [FOP] [FOP] [CAN ELÉCTRICO] [---]	O	[RS232 + USB] [FOP] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]																																																																				
6	[RS232 + USB] [FOP] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]	P	[RS232 + USB] [FOP] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]																																																																				
8	[RS232 + USB] [ETHERNET] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [---]	Q	[RS232 + USB] [FOP] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]																																																																				
A	[RS232 + USB] [DOBLE ANILLO FOP] [DOBLE ANILLO FOP] CAN ELÉCTRICO [---]	R	[RS232 + USB] [FOP] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]																																																																				
B	[RS232 + USB] [FOP] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [---]	S	[RS232 + USB] [ETHERNET] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]																																																																				
D	[RS232 + USB] [ETHERNET] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [---][---]	T	[RS232 + USB] [ETHERNET] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]																																																																				
E	[RS232 + USB] [ETHERNET] [ETHERNET] [CAN ELÉCTRICO] [---]	U	[RS232 + USB] [ETHERNET] [ETHERNET] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]																																																																				
G	[RS232 + USB] [FOC ST] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	V	[RS232 + USB] [ETHERNET] [ETHERNET] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]																																																																				
H	[RS232 + USB] [FOC ST] [FOC ST] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]	W	[RS232 + USB] [RS232 F.M.] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]																																																																				
I	[RS232 + USB] [ETHERNET] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x RJ45]	X	[RS232 + USB] [RS232 F.M.] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]																																																																				
J	[RS232 + USB] [ETHERNET] [RS232 / RS485] [CAN ELÉCTRICO] [2 x FOC ST]																																																																						
8	Entradas / Salidas (Notas 3 y 4) 0 8ED + 6SD + 2 Disparo / 2 Cierre 1 25ED + 12SD + 2 C.E. (Nota 4) + 2 Disparo / 2 Cierre 2 19ED + 16SD + 1 C.E. (Nota 4) + 1 C.S. (0-5mA) + 2 Disparo / 2 Cierre						3 44ED + 18SD + 2 C.E. (Nota 4) + 2 Disparo / 2 Cierre 4 63ED + 24SD + 2 C.E. (Nota 4) + 2 Disparo / 2 Cierre 5 82ED + 30SD + 2 C.E. (Nota 4) + 2 Disparo / 2 Cierre 6 30ED + 26SD + 2 C.E. (Nota 4) + 2 C.S. (0-5mA) + 2 Disparo / 2 Cierre																																																																

Nota 1 (Puertos IEC61850):

2 x RJ45: 2 conectores 100BASE-TX (RJ45) // 2 x FOC ST: 2 conectores 100BASE-FX (FOC ST Multimodo).

Nota 2: Modelo con IEC 61850 → Incluye un puerto frontal USB adicional para IEC 61850.

Nota 3: Convertidores de entrada (C.E.) seleccionables (0-5) mA o (±2,5) mA.

Nota 4: ED/SD tipos 0, 1 y 2 → con 4 LEDs configurables. **ED/SD tipos 3, 4, 5 y 6** → con 16 LEDs configurables.



1.5 Selección del Modelo

	IRV											
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	

9	Reserva (a definir en fábrica) 21 DBC HW Rev.2 + DBC-E modelo 11	
10	Tipo de caja S 3U x 1 Rack de 19" (ED/SD tipos 1, 2 y tipo 0 en vertical) Q 4U x 1 Rack de 19" (ED/SD tipos 3 y 6) V 6U x 1 Rack de 19" (ED/SD tipos 4 y 5)	1 3U x 1 Rack de 19" con tapa ED/SD tipos 1, 2 y tipo 0 en vertical) 2 4U x 1 Rack de 19" con tapa (ED/SD tipos 3 y 6) 4 6U x 1 Rack de 19" con tapa (ED/SD tipos 4 y 5)
11	Protocolo de comunicaciones K [(PROCOME 3.0 / DNP 3.0 (perfil v.2) / MODBUS), sobre puertos (SERIE y ETHERNET) REMP1 y REMP2] + [1 Instancia PROCOME fija para puertos IEC61850]	N [(PROCOME 3.0 / DNP 3.0 (perfil v.2) / MODBUS), sobre puertos (SERIE y ETHERNET) REMP1 y REMP2] + [3 Instancias fijas para puertos IEC61850: una PROCOME, una DNP3 y una MODBUS] + [Entradas y salidas virtuales por puertos REMP1 y REMP2 (cuando dichos puertos no son ETHERNET)]
12	Acabado final -- Acero inox. + Circuito Impreso sin tropicalizar + Colores estándar [O] Rojo / [I] Verde + HMI en formato horizontal. (Para todos los 8's y sólo para 7's con textos del frente en castellano o portugués). A Acero inox. + Circuito Impreso sin tropicalizar + Colores estándar [O] Rojo / [I] Verde + HMI en formato vertical. (Para todos los 8's y sólo para 7's con textos del frente en castellano o portugués). L Acero inox. + Circuito Impreso tropicalizado + Colores estándar [O] Rojo / [I] Verde + HMI en formato horizontal. (Para todos los 8's y sólo para 7's con textos del frente en castellano o portugués). M Acero inox. + Circuito Impreso tropicalizado + Colores estándar [O] Rojo / [I] Verde + HMI en formato horizontal. (Para todos los 8's y sólo para 7's con textos del frente en inglés). N Acero inox. + Circuito Impreso tropicalizado + Colores estándar [O] Rojo / [I] Verde + HMI en formato vertical. (Para todos los 8's y sólo para 7's con textos del frente en castellano o portugués).	P Acero inox. + Circuito Impreso tropicalizado + Colores estándar [O] Rojo / [I] Verde + HMI en formato vertical. (Para todos los 8's y sólo para 7's con textos del frente en inglés). Q Acero inox. + Circuito Impreso tropicalizado + [O] Verde / [I] Rojo + HMI en formato horizontal. (Para todos los 8's y sólo para 7's con textos del frente en inglés). R Acero inox. + Circuito Impreso tropicalizado + [O] Verde / [I] Rojo + HMI en formato horizontal. (Para todos los 8's y sólo para 7's con textos del frente en castellano o portugués). S Acero inox. + Circuito Impreso tropicalizado + [O] Verde / [I] Rojo + HMI en formato vertical. (Para todos los 8's y sólo para 7's con textos del frente en inglés). T Acero inox. + Circuito Impreso tropicalizado + [O] Verde / [I] Rojo + HMI en formato horizontal. (Para todos los 8's y sólo para 7's con textos del frente en castellano o portugués). Con tapa (IP 51 en frontal). Z L + TIs cortocircuitados automáticamente.

Capítulo 1. Descripción e Inicio

- Canales analógicos

Modelo	Canales analógicos
IRVZ	VA, VB, VC, VSINC, VN, IA, IB, IC, IN, INs

ANSI	Funciones	Número de unidades
50	Sobreintensidad instantánea de fases	2
51	Sobreintensidad temporizada de fases (inverso/fijo).	3
50N	Sobreintensidad instantánea de neutro.	2
51N	Sobreintensidad temporizada de neutro (inverso/fijo).	3
50Q	Sobreintensidad instantánea de secuencia inversa (I2).	2
51Q	Sobreintensidad temporizada de secuencia inversa (inverso/fijo) (I2)	3
50Ns	Sobreintensidad instantánea de neutro sensible	1
51Ns	Sobreintensidad de tiempo (inverso / fijo) de neutro sensible	1
51V	Sobreintensidad de fases dependiente de la tensión.	1
59N	Sobretensión de neutro (VN calculada)	2 ⁽¹⁾
64	Sobretensión de neutro (VN medida)	2
67	Unidad direccional de fases.	1
67N	Unidad direccional de neutro.	1
67Ns	Unidad direccional de neutro sensible.	1
61	Unidad de detección de intensidad residual	
60CT	Supervisión de medidas de intensidad	1
27	Subtensión de fases	3
59	Sobretensión de fases	3
47	Sobretensión de secuencia inversa	1
37	Mínima intensidad de fases	1
46	Unidad de fase abierta	1
49	Unidad de imagen térmica	1
81M	Sobrefrecuencia	4
81m	Subfrecuencia	4
81D	Derivada de frecuencia	4
	Deslastre de cargas	1
32P/Q	Unidad direccional de potencia (activa/reactiva)	2
50BF	Fallo de interruptor	1 ⁽²⁾ (1PH/3PH)
78	Unidad de salto de vector	1
	Carga fría	1
25	Unidad de comprobación de sincronismo	1
79	Reenganchador	1
3	Supervisión de bobinas (supervisión de circuitos de maniobra)	1
	Supervisión de interruptor	1
	Localizador de faltas	1

(1) Depende de ajuste.

(2) Incluye redisparo

1.6 Instalación y Puesta en Servicio

1.6.1	Generalidades.....	1.6-2
1.6.2	Exactitud.....	1.6-2
1.6.3	Instalación.....	1.6-2
1.6.4	Inspección preliminar.....	1.6-3
1.6.5	Ensayos.....	1.6-4
1.6.5.a	Ensayo de aislamiento.....	1.6-4
1.6.5.b	Comprobación de la fuente de alimentación.....	1.6-5
1.6.5.c	Ensayos de medida.....	1.6-5

Capítulo 1. Descripción e Inicio

1.6.1 Generalidades

La manipulación de equipos eléctricos, cuando no se realiza adecuadamente, puede presentar riesgos de graves daños personales o materiales. Por tanto, con este tipo de equipos ha de trabajar solamente personal cualificado y familiarizado con las normas de seguridad y medidas de precaución correspondientes.

Hay que hacer notar una serie de consideraciones generales, tales como:

- **Generación de tensiones internas elevadas en los circuitos de alimentación auxiliar y magnitudes de medida, incluso después de la desconexión del equipo.**
- **El equipo deberá estar conexasiónado a tierra antes de cualquier operación o manipulación.**
- **No se deberán sobrepasar en ningún momento los valores límite de funcionamiento del equipo (tensión auxiliar, intensidad, etc.).**
- **Antes de extraer o insertar algún módulo se deberá desconectar la alimentación del equipo; en caso contrario se podrían originar daños en el mismo.**

Las pruebas que se definen a continuación son los ensayos indicados para la puesta en marcha de un equipo, no siendo necesariamente coincidentes con las pruebas finales de fabricación a las que se somete cada unidad fabricada. El número de pruebas y su tipo, así como las características específicas de dichos ensayos, depende de cada modelo.

1.6.2 Exactitud

La exactitud obtenida en las pruebas eléctricas depende en gran parte de los equipos utilizados para medición de magnitudes y de las fuentes de prueba (tensión auxiliar e intensidades y tensiones de medida). Por lo tanto, las exactitudes indicadas en este manual de instrucciones, en su apartado de características técnicas, sólo pueden conseguirse en las condiciones de referencia normales y con las tolerancias para los ensayos según las normas UNE 21-136 y CEI 255, además de utilizar instrumentación de exactitud.

La ausencia de armónicos (según la norma $< 2\%$ de distorsión) es particularmente importante dado que los mismos pueden afectar a la medición interna del equipo. Podemos indicar que este equipo, por ejemplo, compuesto de elementos no lineales, se verá afectado de forma distinta que un amperímetro de c.a. ante la existencia de armónicos, dado que la medición se realiza de forma diferente en ambos casos.

Destacaremos que la exactitud con que se realice la prueba dependerá tanto de los instrumentos empleados para su medición como de las fuentes utilizadas. Por lo tanto, las pruebas realizadas por equipos secundarios son útiles simplemente como mera comprobación del funcionamiento del equipo y no de su exactitud.

1.6.3 Instalación

• Localización

El lugar donde se instale el equipo debe cumplir unos requisitos mínimos no sólo para garantizar el correcto funcionamiento del mismo y la máxima duración de su vida útil, sino también para facilitar los trabajos necesarios de puesta en marcha y mantenimiento. Estos requisitos mínimos son los siguientes:

- Ausencia de polvo
- Ausencia de vibraciones
- Fácil acceso
- Ausencia de humedad
- Buena iluminación
- Montaje horizontal o vertical

El montaje se realizará de acuerdo con el esquema de dimensiones.



1.6 Instalación y Puesta en Servicio

• Conexión

La primera borna de la regleta perteneciente a la fuente de alimentación auxiliar debe conectarse a tierra para que los circuitos de filtrado de perturbaciones puedan funcionar. El cable utilizado para realizar esta conexión deberá ser multifilar, con una sección mínima de 2.5 mm². La longitud de la conexión a tierra será la mínima posible, recomendándose no sobrepasar los 30 cm. Asimismo, se deberá conectar a tierra la borna de tierra de la caja, situada en la parte trasera del equipo.

1.6.4 Inspección preliminar

Se comprobarán los siguientes aspectos al proceder con la inspección preliminar:

- El relé se encuentra en perfectas condiciones mecánicas y todas sus partes se encuentran perfectamente fijadas y no falta ninguno de los tornillos de montaje.
- Los números de modelo y sus características coinciden con las especificadas en el pedido del equipo.

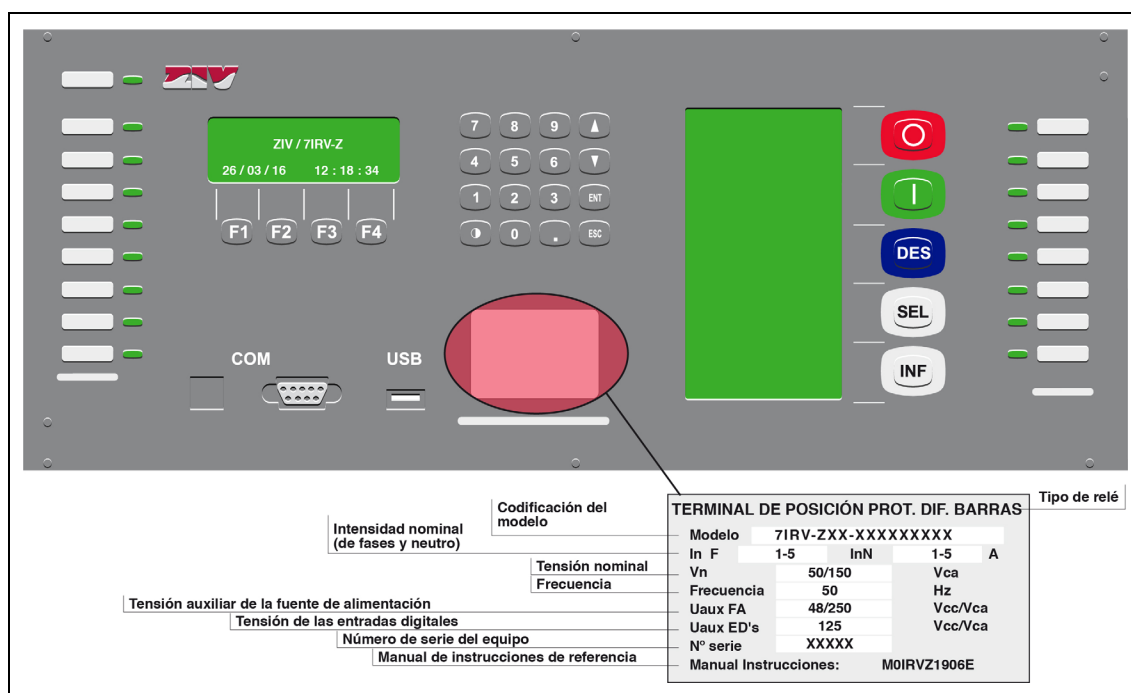


Figura 1.6.1 Placa de características (71RV-Z).

Capítulo 1. Descripción e Inicio

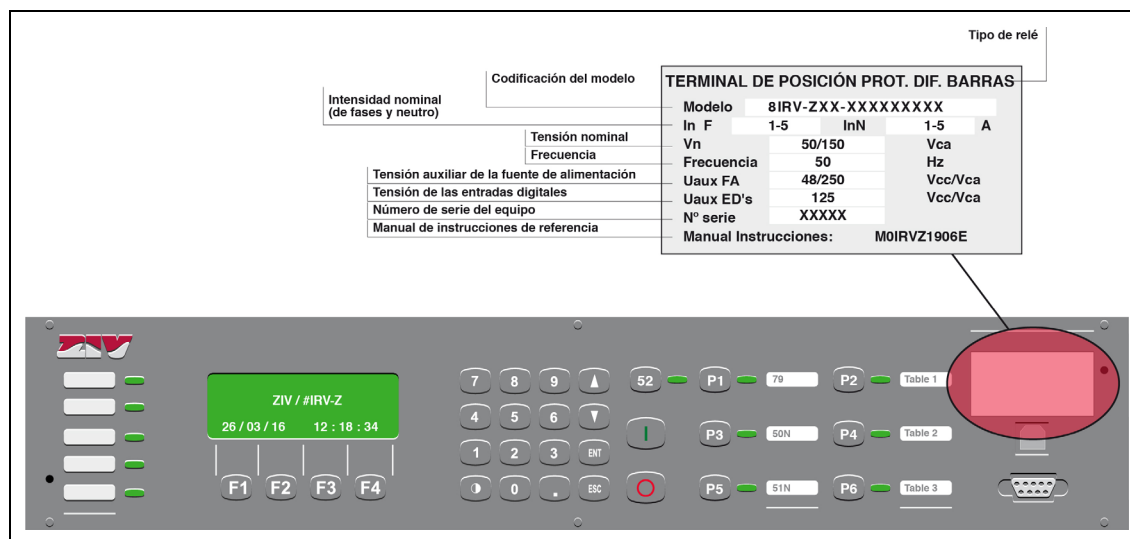


Figura 1.6.2 Placa de características (8IRV-Z).

1.6.5 Ensayos

1.6.5.a Ensayo de aislamiento

Se recomienda que, durante las pruebas de aislamiento a realizar en armarios o cabinas, en las cuales se quiere comprobar la rigidez del cableado externo, se extraigan los conectores del equipo para evitar posibles daños al mismo si la prueba no es realizada adecuadamente o existen retornos en el cableado, dado que las pruebas de aislamiento ya han sido efectuadas en fábrica.

- **Modo común**

Cortocircuitar todas las bornas del equipo, excepto las bornas que pertenecen a la fuente de alimentación. Además, la borna de tierra de la caja deberá estar desconectada. Aplicar entonces 2000 Vac durante 1min. ó 2500 Vac durante 1s entre ese conjunto de bornas y la masa metálica de la caja. Cuando el equipo dispone de la ampliación de entradas, salidas y convertidores, tampoco hay que cortocircuitar las bornas de los convertidores de entrada (ver plano de conexiones).

- **Entre grupos**

Los grupos de aislamiento están formados por las entradas de intensidad y tensión (canales independientes), entradas digitales, salidas auxiliares, contactos de disparo, contactos de cierre y fuente de alimentación. Para formar los grupos para realizar el ensayo ver el esquema de conexiones. Aplicar entonces 2500 Vac durante 1seg. entre cada pareja de grupos. En el caso de los convertidores de entrada, aplicar 1.000 Vac durante un segundo entre este grupo y todos los demás



ATENCIÓN!

Existen condensadores internos que pueden generar una tensión elevada si se retiran las puntas de prueba de aislamiento sin haber disminuido la tensión de ensayo.

1.6 Instalación y Puesta en Servicio

1.6.5.b Comprobación de la fuente de alimentación

Conectar la alimentación tal y como se indica en la tabla siguiente.

VCC PROT	CON1P	CON2P
C3(+) - C2(-)	D2-D3	D2-D4

Comprobar que cuando el equipo se encuentra sin alimentación, se encuentran cerrados los contactos designados por CON2P de la tabla mencionada anteriormente, y abiertos los designados por CON1P. Alimentar a su tensión nominal y comprobar que cambian de estado los contactos designados por CON1P y CON2P y que se enciende el LED de "Disponible".

1.6.5.c Ensayos de medida

Para esta prueba hay que tener en cuenta que, si se desea evitar disparos durante la misma, se deberán inhabilitar las unidades y evitar el corte de la inyección de intensidad y/o tensión por parte del interruptor. Posteriormente se aplicarán a cada una de las fases, neutro y neutro sensible (según corresponda) las intensidades y tensiones que, a modo de ejemplo, se indican en la siguiente tabla y se comprobarán las medidas siguientes:

I o V aplicada	I o V medida	Fase de I o V aplicada	Fase de I o V medida	Frec. Aplicada (V>20Vca)	Frec. medida (V>20Vca)
X	X \pm 1%	Y	Y \pm 1°	Z	Z \pm 5 mHz

Nota: si se desea comprobar valores de intensidad elevados, se aplicará durante el tiempo más corto posible; por ejemplo, para 20A inferior a 8 segundos. Para poder visualizar los ángulos es necesario que esté aplicada la tensión de la fase A, al igual que para poder medir la frecuencia.

Capítulo 1. Descripción e Inicio



Capítulo 2.

Datos Técnicos y Descripción Física

2.1 Características Técnicas

2.1.1	Tensión de la alimentación auxiliar	2.1-2
2.1.2	Cargas	2.1-2
2.1.3	Entradas de intensidad	2.1-2
2.1.4	Entradas de tensión	2.1-3
2.1.5	Frecuencia.....	2.1-3
2.1.6	Exactitud en la medida a temperatura ambiente (25°C).....	2.1-3
2.1.7	Efecto de la temperatura en la precisión de la medida.....	2.1-5
2.1.8	Exactitud del arranque y reposición de las unidades de sobreintensidad	2.1-5
2.1.9	Repetitividad	2.1-6
2.1.10	Exactitud del arranque y reposición de las unidades de tensión.....	2.1-6
2.1.11	Exactitud del arranque y reposición de las unidades de frecuencia.....	2.1-6
2.1.12	Sobrealcance transitorio	2.1-6
2.1.13	Entradas digitales.....	2.1-7
2.1.14	Salidas de disparo y cierre y salidas auxiliares	2.1-7
2.1.15	Convertidores de entrada.....	2.1-8
2.1.16	Convertidores de salida	2.1-8
2.1.17	Enlace de comunicaciones	2.1-8

Capítulo 2. Datos Técnicos y Descripción Física

2.1.1 Tensión de la alimentación auxiliar

Los terminales disponen de dos tipos de fuentes de alimentación auxiliar cuyo valor es seleccionable según el modelo:

24 Vcc (+20% / -15%)

48 - 250 Vcc/Vca (*20%)

Nota: en caso de fallo de la alimentación auxiliar se admite una interrupción máxima de 100 ms. a una tensión de 110 VCC.

2.1.2 Cargas

En reposo
Máxima

7 W

<12 W

2.1.3 Entradas de intensidad

Intensidades de fases, neutro y de polarización

Valor nominal

In = 5 A o 1 A

(seleccionable en el equipo)

Capacidad térmica

20 A (en permanencia)

250 A (durante 3 s)

500 A (durante 1 s)

Limite dinámico

1250 A

Carga de los circuitos de intensidad

<0,2 VA (In = 5 A o 1 A)

Intensidades de neutro sensible y aislado

Valor nominal

In = 20 mA

Capacidad térmica

5 A (en permanencia)

62,5 A (durante 3 s)

125 A (durante 1 s)

Limite dinámico

300 A

Carga de los circuitos de intensidad

<0,05 VA (In = 1 A o 20 mA)

2.1 Características Técnicas

2.1.4 Entradas de tensión

Valor nominal	Un = 50 a 230 Vca (seleccionable en el equipo)
Capacidad térmica	300 VCA (en permanencia) 600 VCA (durante 10s)
Carga de los circuitos de tensión	0,1 VA (110/120 Vca)

2.1.5 Frecuencia

Rango de funcionamiento	16 - 81 Hz
-------------------------	-------------------

2.1.6 Exactitud en la medida a temperatura ambiente (25°C)

Intensidades medidas Fases y Neutro	±0,15% o ±2 mA (el mayor) para 0,1*Inom ≤ I < 2*Inom ±0,2% para 2*Inom ≤ I ≤ 5*Inom
Intensidades medidas Neutro sensible y Neutro aislado	±0,15% o ±1 mA (el mayor) para 0,005 A ≤ I < 1,5 A ±0,2% para I ≥ 1,5 A
Intensidades calculadas Fase - Fase I1, I2 e I0	±0,2% o ±6 mA (el mayor) ±0,3% o ±8 mA (el mayor) para 0,1*Inom < I ≤ 5*Inom
Tensiones medidas Fase-Tierra, Fase-Fase, Neutro y Sincronismo	±0,2% o ±50 mV (el mayor) para 0,2 V ≤ V < 130 V ±0,25% para 130 V ≤ V ≤ 250 V
Tensiones calculadas Fase-Fase (de 0 a 300V) VNeutro, V1, V2 y V0	±0,3% o ±75 mV (el mayor) ±0,3% o ±100 mV (el mayor) para 0,2 V ≤ V ≤ 250 V
Potencias activa y reactiva (In = 5A e Ifases > 1A) Ángulos 0° o ±90° o 180° Ángulos ±45° o ±135° Ángulos ±75° / ±115°	±0,33% W/var ±1,6% W/var ±5% W / ±0,65 % var
Ángulos	±0,5°
Factor de potencia	±0,013
Frecuencia	±0,005 Hz

Capítulo 2. Datos Técnicos y Descripción Física

Nota: Procesado de señal en el caso de funcionamiento autónomo (el equipo no está conectado a la unidad central diferencial de barras).

El ajuste de la función de muestreo de las señales de las entradas analógicas se logra mediante a detección de los pasos por cero de una de las señales medidas, y funciona detectando el cambio en el periodo de dicha señal analógica. El valor de la frecuencia calculado se usa para modificar la frecuencia de muestreo utilizada por el módulo de medida y conseguir una frecuencia de muestreo constante de 48 muestras por ciclo. El valor de la frecuencia es almacenado para su uso por parte de las tareas de Protección y Control.

La detección de los pasos por cero se realiza con la tensión del canal de medida VA ó VAB, y cuando el valor de la tensión simple VA desciende por debajo de 2V se hace imposible la medición de la frecuencia. Ante la pérdida de dicha tensión se actúa de la siguiente manera:

- Si se está midiendo una tensión igual o superior a 2V en las tensiones simples VB ó VC, se mantiene la última frecuencia de muestreo utilizada.
- Si la tensión medida en todas las fases es inferior a 2V, se pasa a utilizar la frecuencia de muestreo correspondiente a la frecuencia nominal ajustada.

Cuando las tareas de Protección y Control se reajustan de acuerdo a la función de muestreo, se calculan los valores de las partes reales e imaginarias de los fasores de las magnitudes analógicas mediante la transformada de Fourier. Los componentes de Fourier se calculan empleando un ciclo, mediante dicha Transformada Discreta de Fourier de 48 muestras (DFT). Utilizando la DFT de esta manera se obtiene la componente fundamental a la frecuencia del sistema de potencia de cada señal analógica de entrada y se obtiene el módulo y el ángulo de fase de dicha componente fundamental de cada una de ellas. El resto de medidas y cálculos de las funciones de Protección se obtienen en base a las componentes fundamentales calculadas por Fourier. La DFT proporciona una medida precisa de la componente de frecuencia fundamental y es un efectivo filtro frente a armónicos y ruidos.

Para frecuencias diferentes de la frecuencia nominal los armónicos no se atenúan completamente. Para pequeñas desviaciones de $\pm 1\text{Hz}$ esto no es un problema pero, para poder admitir mayores desviaciones de la frecuencia de funcionamiento, se incluye el ajuste automático de la frecuencia de muestreo antes mencionado. En ausencia de una señal adecuada para realizar el ajuste de la frecuencia de muestreo, dicha frecuencia se ajusta a la correspondiente a la frecuencia nominal (50/60Hz).

La referencia de ángulos para las medidas que muestra el equipo es el canal VA.

Nota 1: Procesado de señal cuando el equipo esté conectado a la unidad central diferencial de barras.

El muestreo analógico de todos los equipos conectados a la unidad central diferencial tiene que estar sincronizado para que los algoritmos de la protección diferencial de barras operen de forma óptima. En este caso, la frecuencia de muestreo es siempre constante (48 muestras por ciclo), y está sincronizada por la unidad central diferencial.

2.1 Características Técnicas

2.1.7 Efecto de la temperatura en la precisión de la medida

Rango de temperatura	-25°C a 70°C (rango de funcionamiento)
Intensidades medidas Cualquier canal de intensidad	para $0,1 \cdot I_{nom} \leq I < 2 \cdot I_{nom}$ ±0,85% para $-25^\circ\text{C} \leq x \leq 5^\circ\text{C}$ y $30^\circ\text{C} \leq x \leq 70^\circ\text{C}$ para $2 \cdot I_{nom} \leq I \leq 5 \cdot I_{nom}$ ±0,35% para $-25^\circ\text{C} \leq x \leq 5^\circ\text{C}$ y $50^\circ\text{C} \leq x \leq 70^\circ\text{C}$
Tensiones medidas Cualquier canal de tensión	para $V \leq 1 \text{ V}$ ±0,75% para $-25^\circ\text{C} \leq x \leq 5^\circ\text{C}$ y $30^\circ\text{C} \leq x \leq 70^\circ\text{C}$ para $1 \text{ V} < V \leq 130 \text{ V}$ ±0,25% para $-25^\circ\text{C} \leq x \leq -5^\circ\text{C}$ y $50^\circ\text{C} \leq x \leq 70^\circ\text{C}$ para $130 \text{ V} \leq V \leq 250 \text{ V}$ ±0,35% para $-25^\circ\text{C} \leq x \leq -15^\circ\text{C}$ y $30^\circ\text{C} \leq x \leq 70^\circ\text{C}$

Nota: estos márgenes de error se sumarán a los márgenes de precisión a temperatura ambiente. En el rango de temperatura no definido, la precisión de la medida no se ve afectada.

2.1.8 Exactitud del arranque y reposición de las unidades de sobreintensidad

Unidades de sobreintensidad Arranques y reposiciones de fases y neutro	±3 % o ±10mA del valor teórico (el mayor) (para $I_n = 1 \text{ A}$ y 5 A)
Arranques y reposiciones de neutro sensible	±3 % o ±1mA del valor teórico (el mayor)

Medida de tiempos Tiempo fijo Tiempo Inverso	±1 % del ajuste o ±25 ms (el mayor) Clase 2 ($E = 2$) o ±35 ms (el mayor) (UNE 21-136, CEI 255-4) (para intensidades medidas de 100mA o superiores)
---	---

Capítulo 2. Datos Técnicos y Descripción Física

2.1.9 Repetitividad

Tiempo de operación	2 % o 25 ms (el que sea mayor)
---------------------	--------------------------------

2.1.10 Exactitud del arranque y reposición de las unidades de tensión

Unidades de sobretensión y subtensión Arranques y reposiciones	±2 % o ±250 mV del valor teórico (el mayor)
Medida de tiempos Tiempo fijo	±1 % del ajuste o ±25 ms (el mayor)

2.1.11 Exactitud del arranque y reposición de las unidades de frecuencia

Unidades de sobrefrecuencia Arranques y reposiciones	±0,01 Hz del valor teórico
Unidades de subfrecuencia Arranques y reposiciones	±0,01 Hz del valor teórico
Medida de tiempos Tiempo fijo	±1% del ajuste o ±25 ms (el mayor)

2.1.12 Sobrealcance transitorio

Expresado como: $ST = \frac{I_A - I_T}{I_A} \times 100$

<10% para líneas totalmente inductivas

<5% para líneas con ángulo de impedancia de 70°

I_A = Valor de actuación para una corriente sin componente de continua.

I_T = Valor de actuación para una corriente con un desplazamiento máximo de continua.

2.1 Características Técnicas

2.1.13 Entradas digitales

Entradas configurables y con polaridad

V nominal	V máxima	Carga	V on	V off
110/125 VCA	250 VCA	350 mW	90 VCA	46 VCA
24 VCC	48 VCC	50 mW	12 VCC	9 VCC
48 VCC	90 VCC	500 mW	30 VCC	25 VCC
125 VCC	300 VCC	800 mW	75 VCC	60 VCC
125 VCC (Act.>65%)	300 VCC	800 mW	93 VCC	83 VCC
250 VCC	500 VCC	1 W	130 VCC	96 VCC

Las entradas IN3 a IN8 se pueden programar para realizar la de supervisión de los circuitos de maniobra, existiendo dos rangos diferentes:

Equipos con entradas digitales de **24VCC**: tensión de supervisión de **24VCC**

Equipos con entradas digitales de **48VCC**, **125VCC** o **250VCC**: tensión de supervisión de **48VCC** a **250VCC**

2.1.14 Salidas de disparo y cierre y salidas auxiliares

Los cuatro primeros contactos son normalmente abiertos y de maniobra: los dos primeros contactos son de disparo, siendo uno de ellos configurable internamente (*) a cerrado, y los dos siguientes contactos son de cierre, siendo uno de ellos configurable internamente (*) a cerrado. El resto de las salidas (número de salidas según modelo) son contactos auxiliares configurables y normalmente abiertos.

(*) Contacto configurable a normalmente cerrado en fábrica si el cliente lo solicita.

Intensidad (c.c) límite máxima (con carga resistiva)	60 A en 1 s
Intensidad (c.c) en servicio continuo (con carga resistiva)	16 A
Capacidad de conexión	5000 W
Capacidad de corte (con carga resistiva)	240 W - max. 5 A - (48 VCC) 110 W (80 VCC - 250 VCC) 2500 VA
Capacidad de corte (L/R = 0,04 s)	120 W a 125 VCC
Tensión de conexión	250 VCC
Tiempo mínimo en el que los contactos de disparo permanecen cerrados	100 ms
Tiempo de desenganche	<150 ms

Capítulo 2. Datos Técnicos y Descripción Física

2.1.15 Convertidores de entrada

Convertidores de 0-5mA y $\pm 2,5$ mA

Impedancia de entrada

511 Ω

Exactitud en la medida

$\pm 0,2$ % o ± 3 μ A (el mayor)

2.1.16 Convertidores de salida

Convertidores de 0-5mA

Impedancia de carga

< 1 k Ω

Exactitud en la medida

< 0,5 % o ± 2 μ A (el mayor)

2.1.17 Enlace de comunicaciones

Puerto de comunicaciones local (RS232C y USB).

Puertos de comunicaciones remotos (FOC, FOP, RS232C, RS232-Full MODEM, RS485, ETHERNET y CAN ELÉCTRICO).

Puerto de comunicaciones con unidad central diferencial (FOC).

Bus Eléctrico.

Transmisión por fibra óptica de cristal (Puertos remotos)

Tipo

Multimodo

Longitud de onda

820 nm

Conector

ST

Potencia mínima del transmisor

Fibra de 50/125

- 20 dBm

Fibra de 62.5/125

- 17 dBm

Fibra de 100/140

- 7 dBm

Sensibilidad del receptor

- 25,4 dBm

2.1 Características Técnicas

Transmisión por fibra óptica de cristal (puerto para unidad central diferencial)

Las unidades de posición tienen una pareja de conectores de FOC (ST), utilizados para la comunicación con la unidad central diferencial, mediante fibra óptica de cristal, cuya longitud máxima recomendada es de 100 m.

Tipo	Multimodo
Longitud de onda	820 nm
Conector	ST
Potencia mínima del transmisor	
Fibra de 50/125	- 20 dBm
Fibra de 62.5/125	- 17 dBm
Fibra de 100/140	- 7 dBm
Sensibilidad del receptor	- 25,4 dBm

Transmisión por fibra óptica de plástico de 1 mm

Longitud de onda	660 nm
Potencia mínima del transmisor	- 16 dBm
Sensibilidad del receptor	- 39 dBm

Transmisión por medio de RS232C

Conector DB-9 (9 pines) señales utilizadas	Pin 5 - GND Pin 2 - RXD Pin 3 - TXD
--	---

Transmisión por medio de RS232-Full Modem

Conector DB-9 (9 pines) señales utilizadas	Pin 1 - DCD Pin 2 - RXD Pin 3 - TXD Pin 4 - DTR Pin 5 - GND Pin 6 - DSR Pin 7 - RTS Pin 8 - CTS Pin 9 - RI
--	--

Transmisión por medio de RS485

Señales utilizadas	Pin 4 - (A) TX+ / RX+ Pin 6 - (B) TX- / RX-
--------------------	--

Capítulo 2. Datos Técnicos y Descripción Física

Transmisión por medio de RJ45

Señales utilizadas

Pin 1 - TX+
Pin 2 - TX-
Pin 3 - RX+
Pin 4 - N/C
Pin 5 - N/C
Pin 6 - RX-
Pin 7 - N/C
Pin 8 - N/C

Transmisión por medio de bus eléctrico

Señales utilizadas:

Pin 1 - High
Pin 2 - Low
Pin 3 - GND

IRIG-B 123 y 003

B: 100pps

1: Onda modulada en amplitud0: Por ancho de pulso

2: 1kHz/1ms0: Sin portadora

3: BCD, SBS3: BCD, SBS

Conector tipo BNC

Impedancia de entrada

41 Ω , 211 Ω o 330 Ω (*)

Impedancia por defecto

211 Ω

Máxima tensión de entrada

10 V

Precisión de sincronización

± 1 ms

En el caso de que el equipo esté recibiendo señal de IRIG-B para su sincronización, estará denegado el acceso desde el HMI a los ajustes de Fecha y Hora.

Existe la posibilidad de configurar una salida para indicar el estado de recepción de la señal de IRIG-B. Esta salida permanecerá activa mientras el equipo reciba correctamente dicha señal.

Los modelos IRV también están preparados para indicar tanto la pérdida como la recuperación de la señal de IRIG-B mediante la generación de los sucesos asociados a cada una de estas circunstancias.

(*) Seleccionable internamente por el fabricante.

2.2 Normas y Ensayos Tipo

2.2.1	Aislamiento.....	2.2-2
2.2.2	Compatibilidad electromagnética.....	2.2-2
2.2.3	Climático.....	2.2-3
2.2.4	Alimentación.....	2.2-4
2.2.5	Mecánico.....	2.2-4

Capítulo 2. Datos Técnicos y Descripción Física

Los equipos satisfacen las normas especificadas en los siguientes cuadros. En caso de no estar especificada, se trata de la norma UNE 21-136 (IEC-60255).

2.2.1 Aislamiento

Aislamiento (Rigidez Dieléctrica)	<i>IEC-60255-5</i>
Entre circuitos y masa	2 kV, 50/60 Hz , durante 1min o 2,5 kV, 50/60 Hz , durante 1s
Entre circuitos independientes	2 kV, 50/60 Hz , durante 1min o 2,5 kV, 50/60 Hz , durante 1s
Medida de la resistencia de aislamiento	<i>IEC-60255-5</i>
Modo común	R ≥ 100 MΩ o 5μA
Modo diferencial	R ≥ 100 kΩ o 5mA
Impulso de tensión	<i>IEC-60255-5 (UNE 21-136-83/ 5)</i>
Modo común (Ent. Analógicas, ED's, SD's y FA)	5 kV; 1,2/50 μs; 0,5 J
Modo diferencial (SD's)	1 kV; 1,2/50 μs
Modo diferencial (Fuente de alimentación)	3 kV; 1,2/50 μs

2.2.2 Compatibilidad electromagnética

Perturbaciones de 1 MHz	<i>IEC-60255-22-1 Clase III</i> <i>(UNE 21-136-92/22-1)</i>
Modo común	2,5kV
Modo diferencial	2,5kV
Perturbaciones de transitorios rápidos	<i>IEC-60255-22-4 Clase IV</i> <i>(UNE 21-136-92/22-4)</i> <i>(IEC 61000-4-4)</i>
	4 kV ±10 %
Inmunidad a campos radiados	<i>IEC 61000-4-3 Clase III</i>
Modulada en amplitud	<i>(EN 50140)</i> 10 V/m
Modulada por pulsos	<i>(EN 50204)</i> 10 V/m
Inmunidad a señales conducidas	<i>IEC 61000-4-6 Clase III (EN 50141)</i>
Modulada en amplitud	10 V
Descargas electrostáticas	<i>IEC 60255-22-2 Clase IV</i> <i>(UNE 21-136-92/22-2) (IEC 61000-4-2)</i>
Por contacto	±8 kV ±10 %
En el aire	±15 kV ±10 %

2.2 Normas y Ensayos Tipo

Inmunidad a ondas de choque	<i>IEC-61000-4-5 (UNE 61000-4-5)</i> (1,2/50µs – 8/20µs)
Entre conductores	4 kV
Entre conductores y tierra	4 kV
Inmunidad a campos electromagnéticos a frecuencia industrial (50/60Hz)	<i>IEC61000-4-8</i>
Emisiones electromagnéticas radiadas y conducidas	<i>EN55022 (Radiadas)</i> <i>EN55011 (Conducidas)</i>

2.2.3 Climático

Temperatura	<i>IEC 60068-2</i>
Trabajo en frío	<i>IEC 60068-2-1</i> -5° C, 2 horas
Trabajo en frío condiciones límite	<i>IEC 60068-2-1</i> -10° C, 2 horas
Calor seco	<i>IEC 60068-2-2</i> +45° C, 2 horas
Calor seco condiciones límite	<i>IEC 60068-2-2</i> +55° C, 2 horas
Calor húmedo	<i>IEC 60068-2-78</i> +40° C, 93% humedad relativa, 4 días
Variaciones rápidas de temperatura	<i>IEC 60068-2-14 / IEC 61131-2</i> Equipo abierto -25° C durante 3h y +70° C durante 3h (5 ciclos)
Cambios de humedad	<i>IEC 60068-2-30 / IEC 61131-2</i> +55° C durante 12h y +25° C durante 12h (6 ciclos)
Ensayo extendido	+55° C durante 1000 horas

Capítulo 2. Datos Técnicos y Descripción Física

Rango de funcionamiento	De -40° C a +85° C (modelo estándar) De -40° C a +70° C (modelo con interfaz IEC61850)
Rango de almacenaje	De -40° C a +85° C (modelo estándar) De -40° C a +70° C (modelo con interfaz IEC61850)
Humedad	95 % (sin condensación)

Ensayo climático (55°, 99% de humedad, 72 horas)

Característica Tiempo / Corriente *ANSI C37.60 Clase II*

2.2.4 Alimentación

Interferencias y rizado en la alimentación	<i>IEC 60255-11 / UNE 21-136-83 (11)</i> < 20 % y 100 ms
Inversión de polaridad de la fuente de alimentación	<i>IEC 61131-2</i>
Continuidad en la toma de tierra	<i>IEC 61131-2</i> < 0,1 Ω
Ensayo de parada / arranque gradual	<i>IEC 61131-2 (Ensayo A)</i>
Resistencia a sobrecargas	<i>IEC 60044-1</i>

2.2.5 Mecánico

Vibraciones (sinusoidal)	<i>IEC-60255-21-1 Clase I</i>
Choques y sacudidas	<i>IEC-60255-21-2 Clase I</i>
Niveles de protección externa	<i>IEC-60529 / IEC 60068-2-75</i>
Frontal	<i>IP31 (sin tapa protectora)</i> <i>IP51 (con tapa protectora)</i>
Parte trasera de conexión	<i>IP10</i>
Protección mecánica	<i>IK07</i>

Los modelos cumplen la normativa de compatibilidad electromagnética 89/336/CEE

IEC: International Electrotechnical Commission / CEI: Comisión Electrotécnica Internacional.



2.3 Arquitectura Física

2.3.1	Generalidades	2.3-2
2.3.2	Dimensiones.....	2.3-3
2.3.3	Elementos de conexión.....	2.3-4
2.3.3.a	Regletas de bornas	2.3-4
2.3.3.b	Extraibilidad del sistema (no cortocircuitable).....	2.3-4
2.3.3.c	Cableado	2.3-4

Capítulo 2. Datos Técnicos y Descripción Física

2.3.1 Generalidades

Los terminales están formados básicamente por las siguientes tarjetas:

- Fuente de alimentación
- Módulo procesador y entradas analógicas
- Entradas, salidas digitales, convertidores de entrada y convertidor de salida
- Módulo de comunicaciones
- Módulo de comunicaciones con unidad central diferencial

Las tarjetas se montan horizontalmente, constituyendo módulos extraíbles, tras desmontar el frente del sistema. La conexión al exterior se realiza mediante regletas enchufables, soportadas en la placa trasera de la caja y tornillos y bornas anulares.

En función de la configuración del equipo, las entradas / salidas, convertidores de entrada y salida, de las tarjetas pueden ser utilizadas totalmente o permanecer como señales de reserva.

El aspecto externo del equipo **8IRV-Z** es el representado en las figuras 2.3.1 y 2.3.2 para los modelos de **3U** de altura y rack de 19" de ancho.

Sobre el frente se montan el teclado y visualizador alfanumérico, las puertas de comunicaciones locales (RS232C y USB), los botones de mando local y las señalizaciones ópticas.



Figura 2.3.1: Frente de un equipo de 3U de altura.

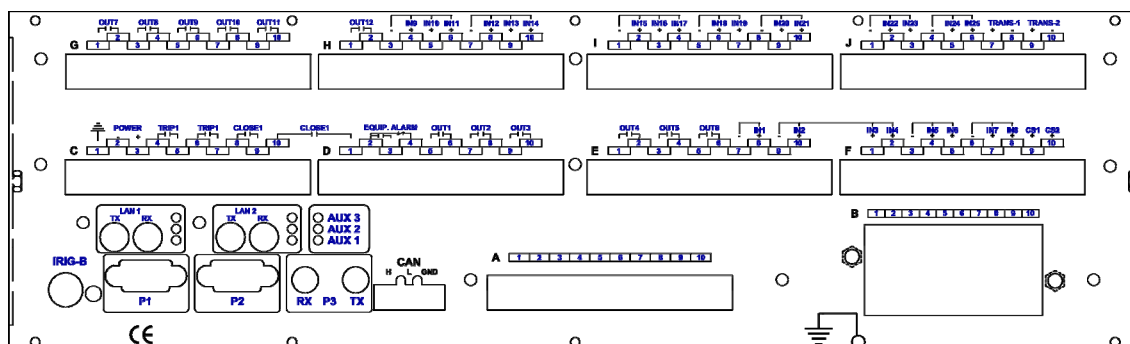


Figura 2.3.2: Trasera de un equipo de 3U de altura.

2.3 Arquitectura Física

En el caso de los **7IRV-Z**, su aspecto externo en formato horizontal es el representado en la figura 2.3.3 para los modelos de 4U de altura y rack de 19" de ancho.

Sobre el frente se montan el teclado y visualizador alfanumérico, las puertas de comunicaciones locales (RS232C y USB), el display gráfico y las señalizaciones ópticas.

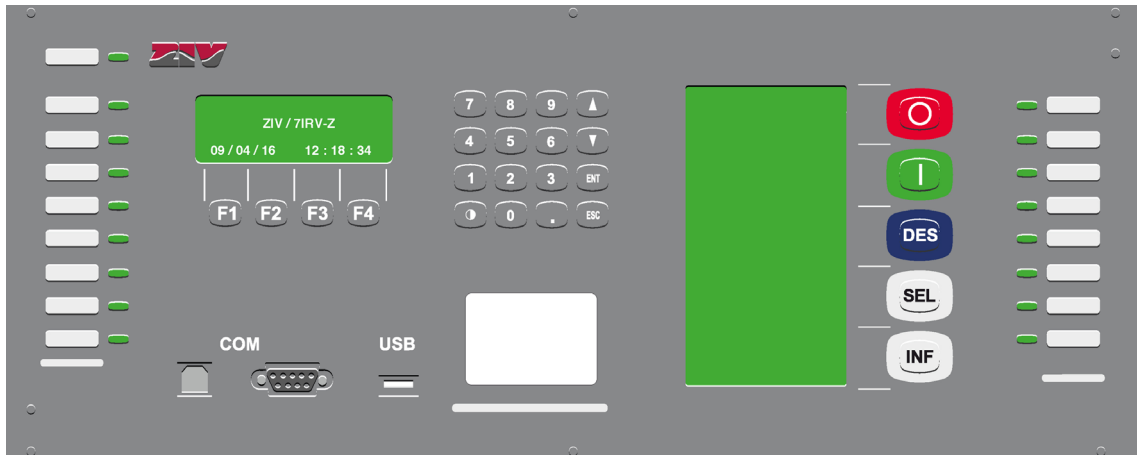


Figura 2.3.3: Frente de un 7IRV-Z de 4U de altura.

Existe otro modelo en formato horizontal de 6U de altura y rack de 19" de ancho con un frente de las mismas características y una placa trasera con bornas adicionales para ampliación del número de entradas.

2.3.2 Dimensiones

Los equipos se montarán en función del modelo de la siguiente forma:

- Modelos en cajas de 1 rack de 19" y 3 alturas normalizadas.
- Modelos en cajas de 1 rack de 19" y 4 alturas normalizadas.
- Modelos en cajas de 1 rack de 19" y 6 alturas normalizadas.

Los equipos están previstos para su montaje empotrado en panel o en armarios porta-racks. El color de la caja es gris grafito.

Capítulo 2. Datos Técnicos y Descripción Física

2.3.3 Elementos de conexión

2.3.3.a Regletas de bornas

El número de conectores de los equipos depende del número de entradas / salidas digitales. Las regletas, además, se disponen de forma diferente según el modelo.

Las regletas están dispuestas horizontalmente según se indica en la figura 2.3.2 y la disposición de las bornas por filas, por ejemplo para el modelo **8IRV-Z** de **3U** de altura, es la siguiente:

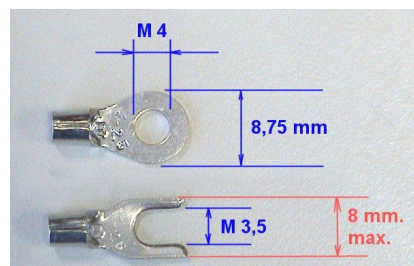
- 1 fila en la que se encuentran 2 regleteros con 10 bornas cada uno (20 bornas) para las entradas de los transformadores de intensidad y tensión, y todos los conectores para comunicaciones remotas, comunicaciones con unidad central diferencial y sincronización.
- 1 fila en la que se encuentran 4 regleteros con 10 bornas cada uno (40 bornas) para las entradas y salidas digitales, salidas de maniobra, convertidor de entrada y salida y alimentación auxiliar del equipo.
- 1 fila en la que se encuentran 4 regleteros con 10 bornas cada uno (40 bornas) para la ampliación de entradas y salidas digitales.

Existe la opción de ampliar el número de entradas y salidas digitales y de añadir convertidores de entrada y salida añadiendo una fila más con 4 regleteros con 10 bornas cada uno (40 bornas). Al añadir esta fila adicional el equipo crece hasta 4U de altura (ver figura 2.3.4).

Para los modelos **7IRV-Z** se pueden elegir entre las cajas de 4U y 6U.

Las bornas anulares admiten cables de hasta 6 mm² de sección. Se recomienda la utilización de terminales redondos o en horquilla para realizar la conexión a bornas.

Los conectores son enchufables y no cortocircuitables, siendo capaces los asignados a los circuitos de intensidad de soportar en permanencia una intensidad de 20 A.



2.3.3.b Extraibilidad del sistema (no cortocircuitable)

Sólo en modelos **IRV-Z** con acabado final tipo **Z** (ver Capítulo 1.5, de Selección del Modelo) los TIs son cortocircuitados automáticamente.



ATENCIÓN!

En los modelos **IRV-Z** sin acabado final **Z** no se cortocircuitan los TIs automáticamente: Es posible extraer la tarjeta electrónica de que consta el equipo. Para ello se deberá tener en cuenta que **el conector de intensidad no es cortocircuitable, por lo que deberán cortocircuitarse externamente los secundarios de los T.I. antes de proceder a su extracción.**

La tarjeta electrónica tiene unos tornillos que deberán de ser retirados antes de proceder a la extracción antes citada. Siempre que se realice esta operación, la protección deberá estar "fuera de servicio".

2.3.3.c Cableado

El sistema dispone de conectores y buses internos a fin de evitar el cableado en el interior.

Capítulo 3.

Funciones y Principios de Operación

3.1 Unidades de Sobreintensidad

3.1.1	Unidades instantáneas de fases, neutro y neutro sensible	3.1-2
3.1.2	Unidad instantánea de secuencia inversa	3.1-2
3.1.3	Unidades temporizadas de fases, neutro y neutro sensible	3.1-2
3.1.3.a	Característica intensidad / tiempo: funciones inversas.....	3.1-5
3.1.4	Unidad temporizada de secuencia inversa	3.1-19
3.1.5	Diagramas de bloques de las unidades de sobreintensidad	3.1-19
3.1.6	Unidad temporizada dependiente de la tensión.....	3.1-21
3.1.6.a	Unidad temporizada frenada por tensión.....	3.1-21
3.1.6.b	Unidad temporizada controlada por tensión	3.1-22
3.1.6.c	Criterios de ajuste y de actuación	3.1-22
3.1.7	Control de par (habilitación del bloqueo del arranque).....	3.1-23
3.1.8	Bloqueo de disparo y anulación de la temporización	3.1-23
3.1.9	Rangos de ajuste de las unidades de sobreintensidad	3.1-24
3.1.10	Entradas digitales de los módulos de sobreintensidad.....	3.1-28
3.1.11	Salidas digitales y sucesos de los módulos de sobreintensidad	3.1-31
3.1.12	Ensayo de las unidades de sobreintensidad	3.1-38
3.1.12.b	Ensayo de la unidad de intensidad temporizada dependiente de la tensión.....	3.1-39

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Unidades de protección de sobreintensidad

Dos unidades de sobreintensidad instantánea de fases (50F1 y 50F2).
Dos unidades de sobreintensidad instantánea de neutro (50N1 y 50N2).
Dos unidades de sobreintensidad instantáneas de secuencia inversa (50Q1 y 50Q2).
Una unidad de sobreintensidad instantánea de neutro sensible (50NS).
Tres unidades de sobreintensidad temporizada de fases (51F1, 51F2 y 51F3).
Tres unidades de sobreintensidad temporizada de neutro (51N1, 51N2 y 51N3).
Tres unidades de sobreintensidad temporizada de secuencia inversa (51Q1, 51Q2 y 51Q3).
Una unidad de sobreintensidad temporizada de neutro sensible (51NS).
Una unidad de sobreintensidad temporizada de fases dependiente de la tensión (51V).

3.1.1 Unidades instantáneas de fases, neutro y neutro sensible

Las unidades instantáneas de fases, neutro y neutro sensible actúan de acuerdo al valor eficaz de las intensidades de entrada. La actuación se produce cuando el valor eficaz supera el valor de 1,05 veces el arranque ajustado, realizándose la reposición a 1 vez el valor ajustado.

Cada uno de estos elementos dispone de un temporizador ajustable a la salida que permite la temporización opcional de las unidades instantáneas.

3.1.2 Unidad instantánea de secuencia inversa

El algoritmo de sobreintensidad instantánea de secuencia inversa es el mismo que el de fases, neutro y neutro sensible.

Esta unidad no está controlada por la unidad direccional y, por lo tanto, carece, en comparación con los otros instantáneos, del ajuste de **Control de par**.

El algoritmo utilizado emplea únicamente el criterio del valor eficaz de la intensidad de secuencia inversa calculada a partir de las intensidades de las fases.

3.1.3 Unidades temporizadas de fases, neutro y neutro sensible

En las unidades temporizadas de fase, neutro y neutro sensible, el elemento de sobreintensidad de tiempo realiza su operación sobre el valor eficaz de la intensidad de entrada. El arranque tiene lugar cuando el valor medido supera 1,05 veces el valor ajustado, reponiéndose a 1 vez su valor.

La activación del arranque habilita la función de temporización, que realizará una integración de los valores medidos. Ésta se realiza aplicando incrementos en función de la intensidad de entrada sobre un contador cuyo fin de cuenta determina la actuación del elemento de tiempo.

3.1 Unidades de Sobreintensidad

Cuando el valor eficaz medido desciende por debajo del arranque ajustado, se produce una reposición rápida del integrador. La activación de la salida requiere que el arranque permanezca actuando durante todo el tiempo de integración; cualquier reposición conduce al integrador a sus condiciones iniciales, de forma que una nueva actuación inicia la cuenta de tiempo desde cero.

La característica de tiempo puede seleccionarse entre varios tipos de curvas según normas **IEC**, **IEEE** (Norma IEEE C37.112-1996) y **US**:

CURVAS IEC

Curva inversa	Curva inversa + límite de tiempo
Curva muy inversa	Curva muy inversa + límite de tiempo
Curva extremadamente inversa	Curva extremadamente inversa + límite de tiempo
Curva inversa de tiempo largo	Curva inversa de tiempo largo + límite de tiempo
Curva inversa de tiempo corto	Curva inversa de tiempo corto + límite de tiempo

CURVAS IEEE

Curva moderadamente inversa	Curva moderadamente inversa + límite de tiempo
Curva muy inversa	Curva muy inversa + límite de tiempo
Curva extremadamente inversa	Curva extremadamente inversa + límite de tiempo

CURVAS US

Curva moderadamente inversa	Curva moderadamente inversa + límite de tiempo
Curva inversa	Curva inversa + límite de tiempo
Curva muy inversa	Curva muy inversa + límite de tiempo
Curva extremadamente inversa	Curva extremadamente inversa + límite de tiempo
Curva inversa de tiempo corto	Curva inversa de tiempo corto + límite de tiempo

A estas curvas se añade la característica **Curva RI inversa**, utilizada principalmente para coordinación con relés electromecánicos.

El ajuste del índice de las curvas es el mismo para las curvas **IEC**, las curvas **IEEE**, las curvas **US** y la curva **RI inversa**: su rango es de 0,05 a 10 veces.

Sin embargo, el rango efectivo para las curvas IEC es de 0,05 a 1; para ajustes superiores a 1 se seguirá emplea el valor máximo que es 1. En el caso de las otras curvas (**IEEE**, **US** y **RI**) el rango efectivo comienza en 0,1 veces; ajustadas por debajo de este valor actúan como si estuvieran ajustadas en el mínimo (0,1 veces). Además, aunque el paso del ajuste es 0,01, el paso efectivo para estos tres tipos de curva es 0,1; cualquier ajuste que no sea múltiplo de 0,1 se redondea simétricamente, es decir, un ajuste de 2,37 se aplica como si fuera 2,40 y un ajuste de 2,33 se aplica como 2,30 (el ajuste 2,35 se aplicaría como 2,40).

A éstas se les pueden añadir una característica de tiempo definida por el **usuario**, cargada sobre el relé a través del sistema de comunicaciones. El ajuste de tiempo, en las características inversas, se compone de dos valores: **Tipo de curva** e **Índice dentro de la familia**.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Los tipos de curvas con **Límite de tiempo** consisten en la función temporizada clásica con un umbral de tiempo, de manera que ningún disparo se producirá en un tiempo menor al especificado. Esto equivale a que a partir de un determinado momento la curva de disparo se convierte en una recta horizontal. Este límite en la actuación de la unidad coincide con el ajuste de tiempo que se utiliza en la opción de Tiempo Fijo.

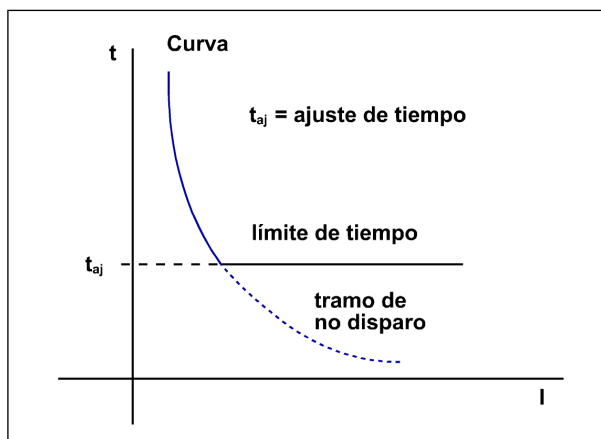


Figura 3.1.1: Diagrama de una curva con límite de tiempo para una unidad de sobrecorriente temporizada.

Puede pasar que los rangos del ajuste de tiempo fijo sean excesivos frente a los tiempos de la curva. Lo que se hace en tal caso es que si el tiempo correspondiente a la curva (para el dial ajustado y para una intensidad 1,5 veces mayor que la ajustada) es menor que el ajuste de tiempo fijo, se utiliza el tiempo de 1,5 veces como recta límite en la actuación de la unidad.

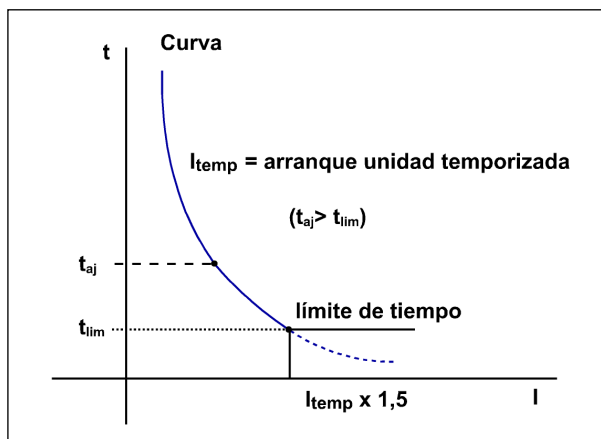


Figura 3.1.2: Límite de tiempo de la unidad para el caso de tiempo fijo mayor que el tiempo de curva (en arranque x 1,5).

Nota: es importante destacar que aunque las curvas están definidas para un valor de entrada de hasta 40 veces la toma (excepto la IEC extremadamente inversa que se satura en 23 veces la toma), que es el valor de arranque ajustado en cada una de las unidades temporizadas, no siempre es posible garantizar dicho rango.

Hay que considerar que los límites de saturación de los canales de intensidad son de 160A para fases y neutro y de 3,3A para el neutro sensible. En base a estos límites, el “número de veces la toma” para el que son efectivas las curvas es función del ajuste:

Si $\frac{\text{LímiteDeSaturación}}{\text{AjusteUnidad}} > 40$, se garantiza que la curva funcionará para la unidad con dicho ajuste en todo su rango de tomas (hasta 40 veces el ajuste)

Si $\frac{\text{LímiteDeSaturación}}{\text{AjusteUnidad}} < 40$, se garantiza que la curva funcionará para la unidad con dicho ajuste hasta un número de veces la toma igual al valor de la división de dicho límite entre el ajuste correspondiente. Es decir,

para una unidad de Neutro Sensible ajustada en 2A, la curva será efectiva hasta $\frac{3,3}{2} = 1,55$ veces el ajuste.

Si la intensidad en dicho Neutro Sensible supera el valor de 3,3A, el equipo medirá dichos 3,3A y disparará en el tiempo correspondiente a 1,55 veces la toma. Cuando se inyecte una intensidad superior a 40 veces el ajuste, el tiempo de disparo será el mismo que el correspondiente a dichas 40 veces.

3.1 Unidades de Sobreintensidad

3.1.3.a Característica intensidad / tiempo: funciones inversas

Las figuras 3.1.3, 3.1.4, 3.1.5, 3.1.6 y 3.1.7 presentan las curvas inversas según normas IEC.

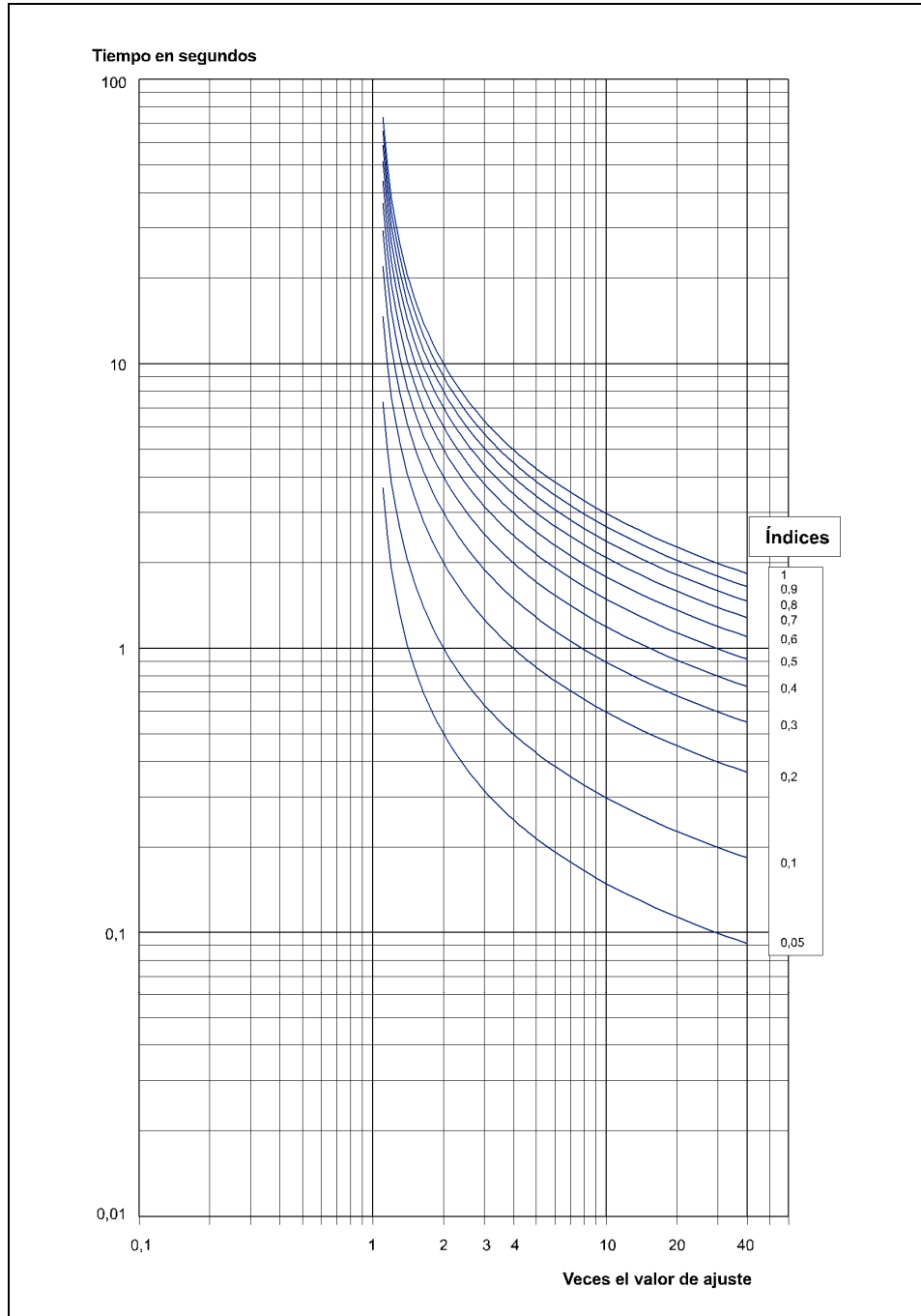


Figura 3.1.3: Característica INVERSA (IEC).

$$t = \frac{0,14}{I_S^{0,02 - 1}}$$

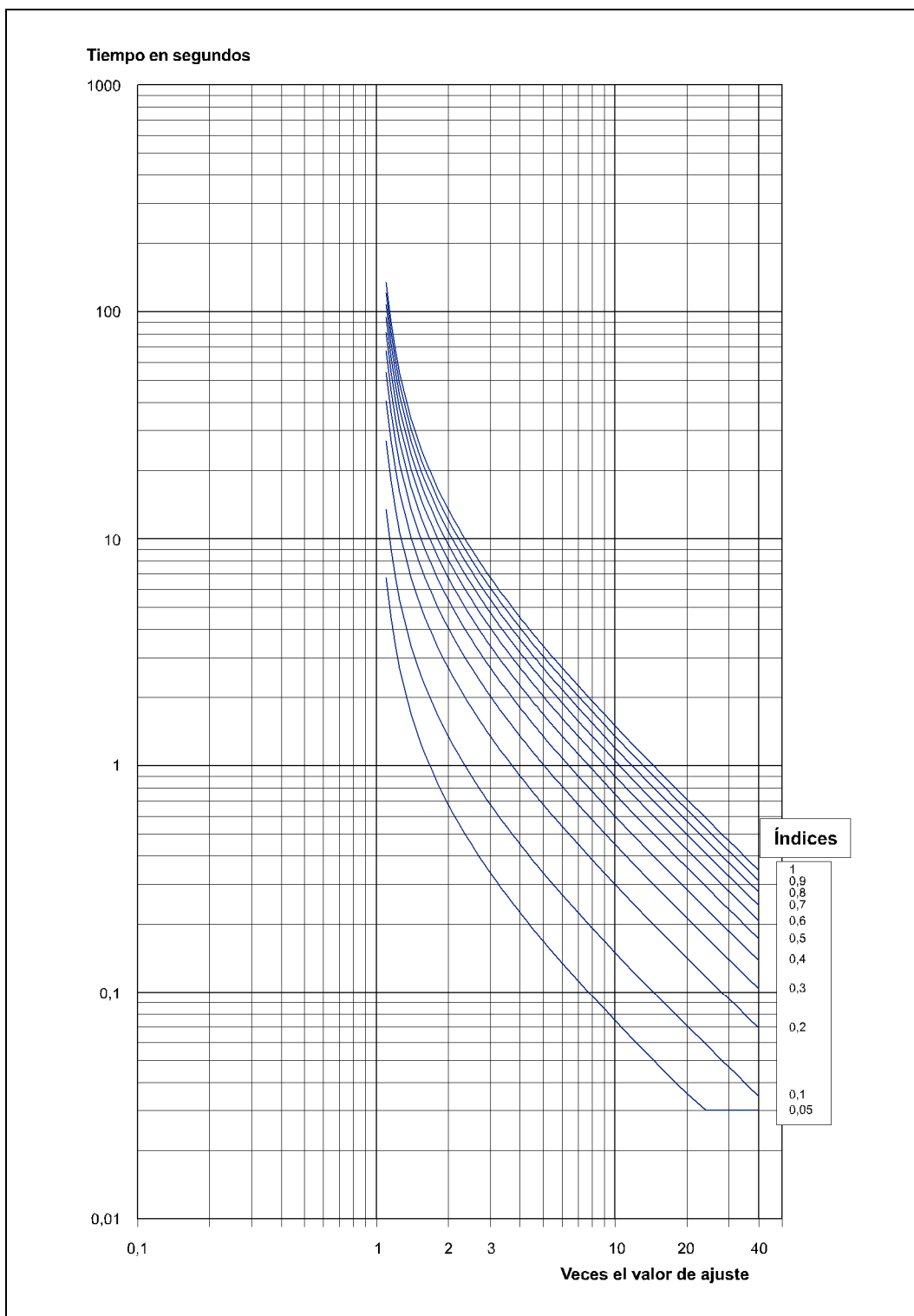


Figura 3.1.4: Característica MUY INVERSA (IEC).

$$t = \frac{13,5}{I_S - 1}$$

3.1 Unidades de Sobreintensidad

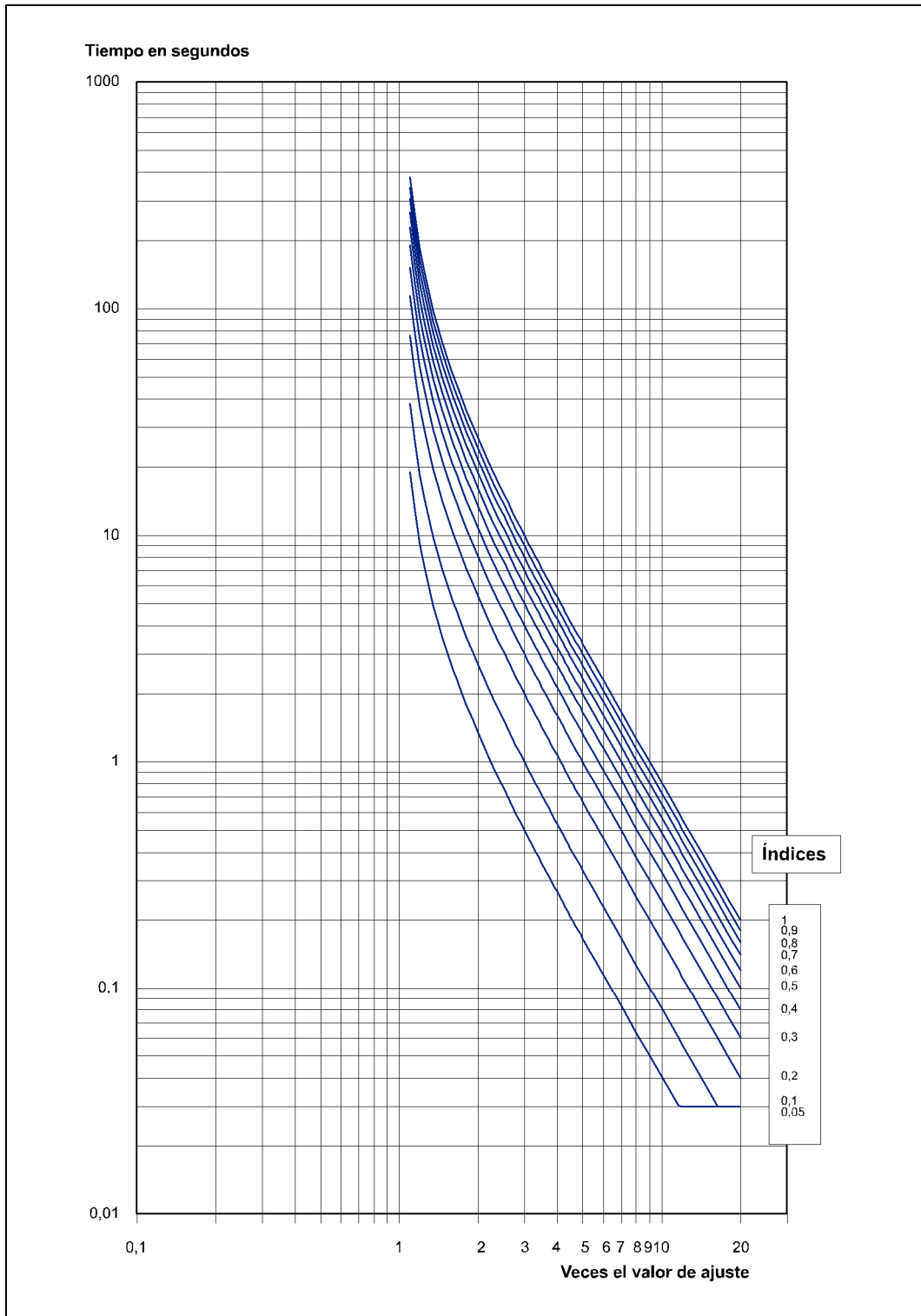


Figura 3.1.5: Característica EXTREMADAMENTE INVERSA (IEC).

$$t = \frac{80}{I_S^2 - 1}$$

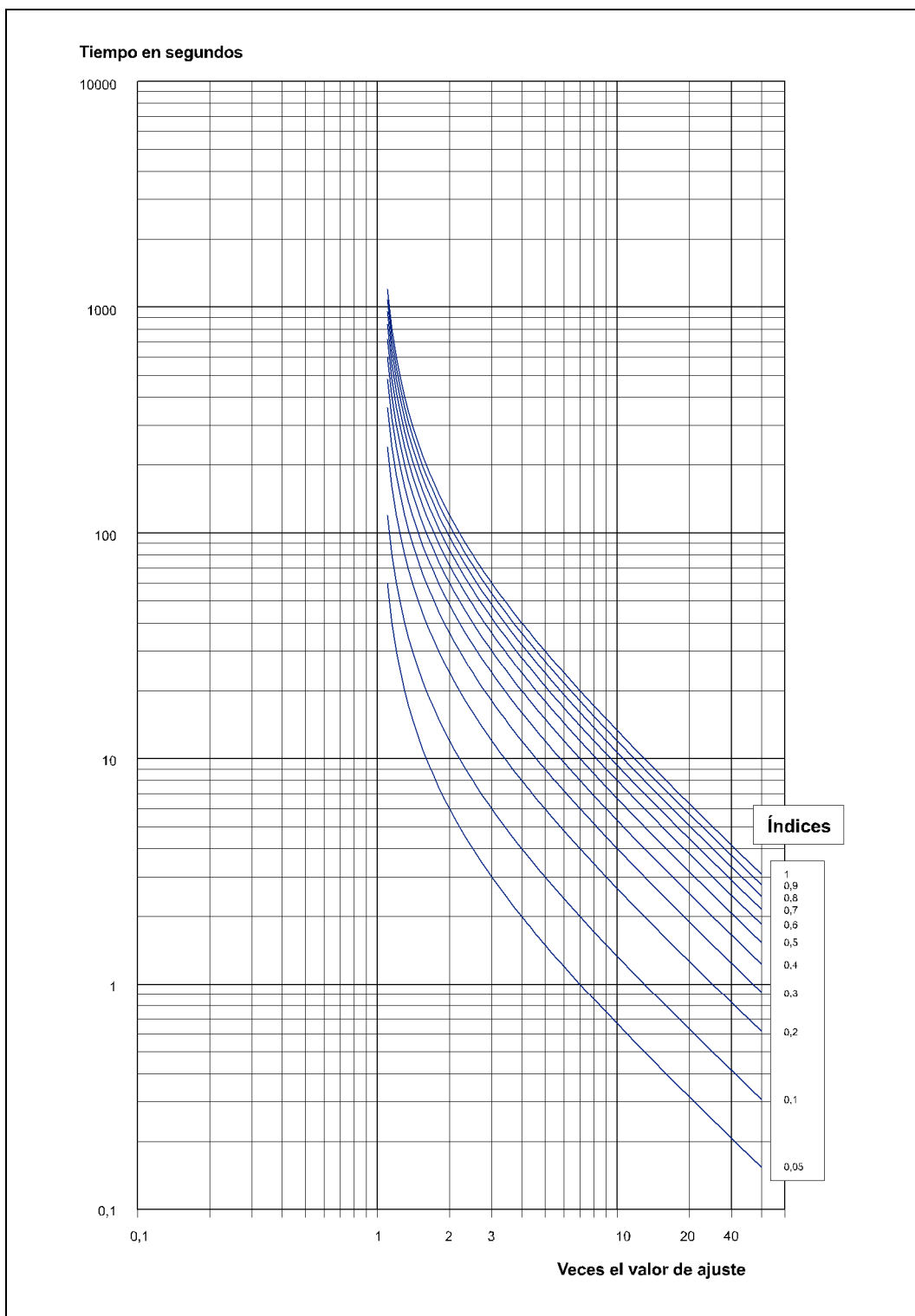


Figura 3.1.6: Característica TIEMPO-LARGO INVERSA (IEC).

$$t = \frac{120}{I_S - 1}$$

3.1 Unidades de Sobreintensidad

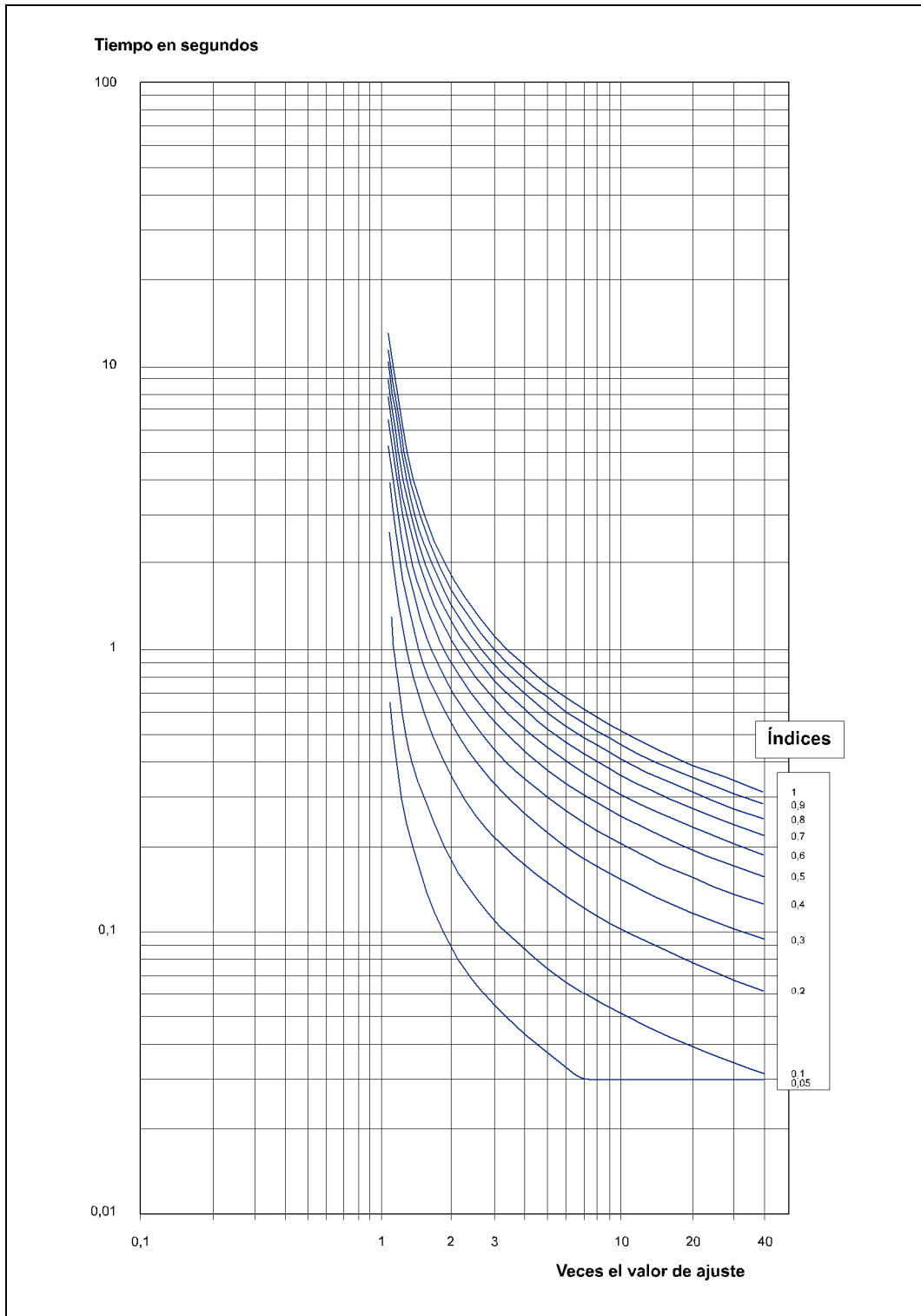


Figura 3.1.7: Característica TIEMPO-CORTO INVERSA (IEC).

$$t = \frac{0,05}{I_S^{0,04} - 1}$$

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Las figuras 3.1.8, 3.1.9, 3.1.10, 3.1.11, 3.1.12, 3.1.13, 3.1.14 y 3.1.15 presentan las curvas inversas según normas **IEEE** y **US**.

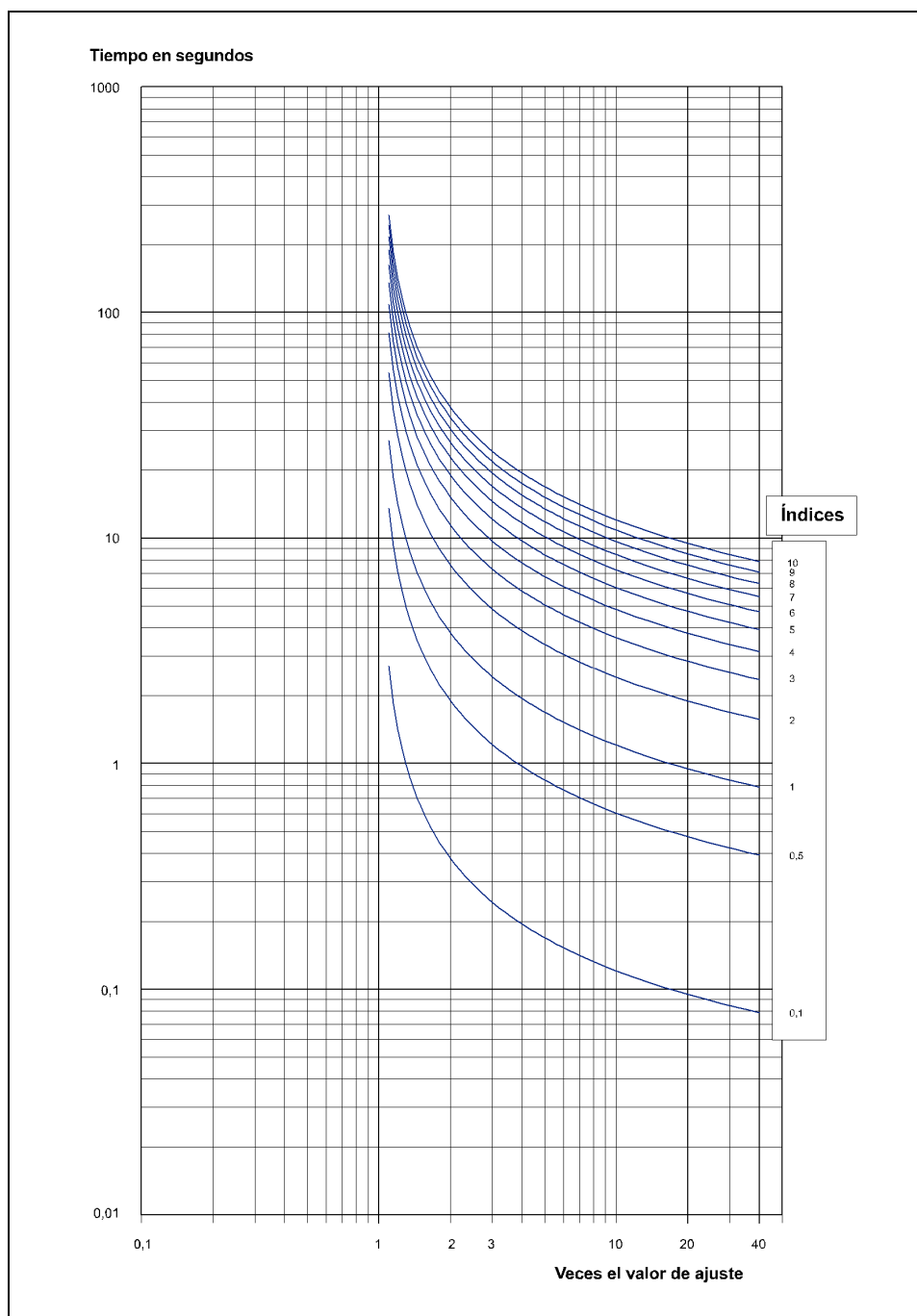


Figura 3.1.8: Característica MODERADAMENTE INVERSA (IEEE).

$$t = 0,114 + \frac{0,0515}{I_S^{0,02 - 1}}$$

3.1 Unidades de Sobreintensidad

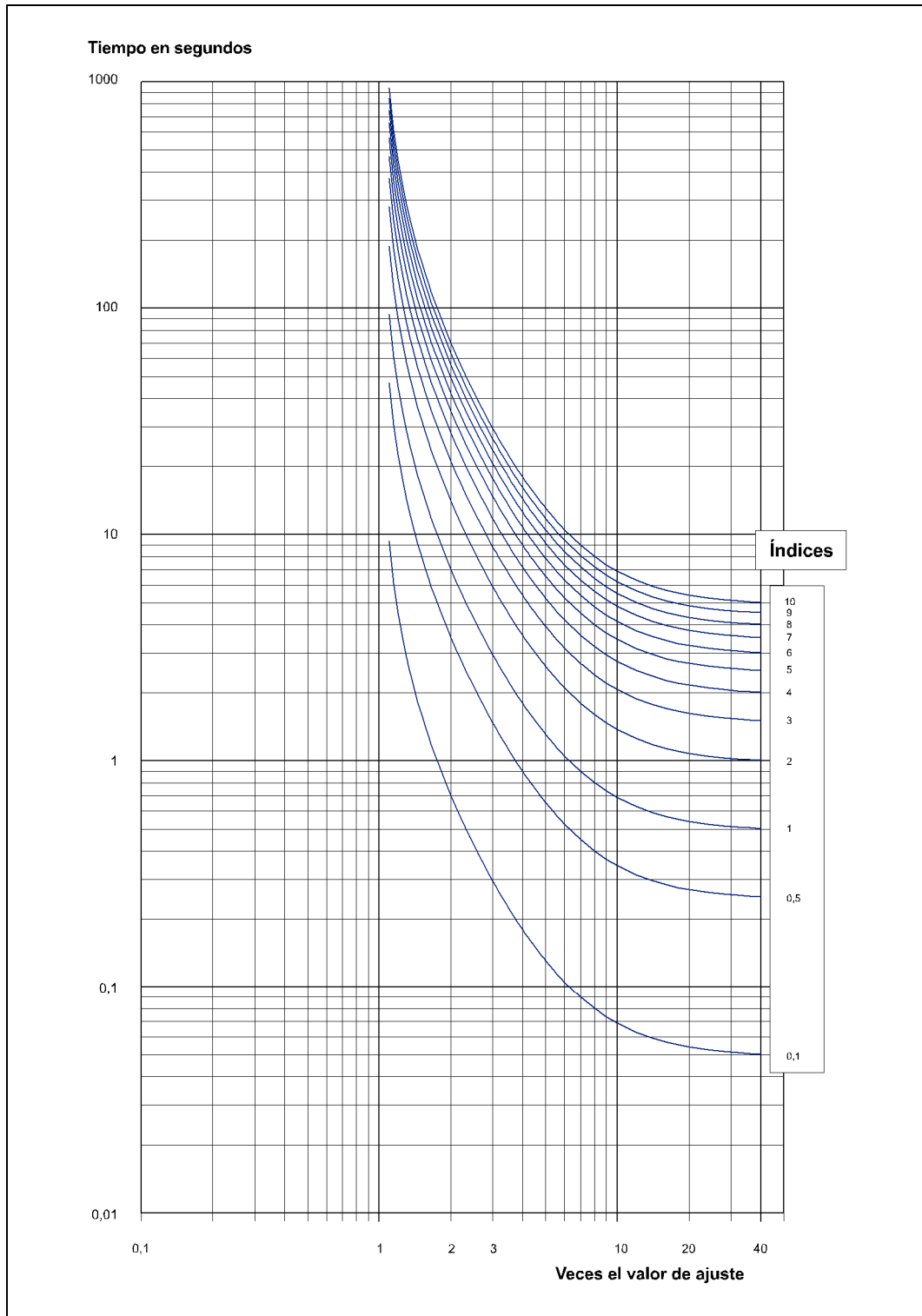


Figura 3.1.9: Característica MUY INVERSA (IEEE).

$$t = 0,491 + \frac{19,61}{I_S^2 - 1}$$

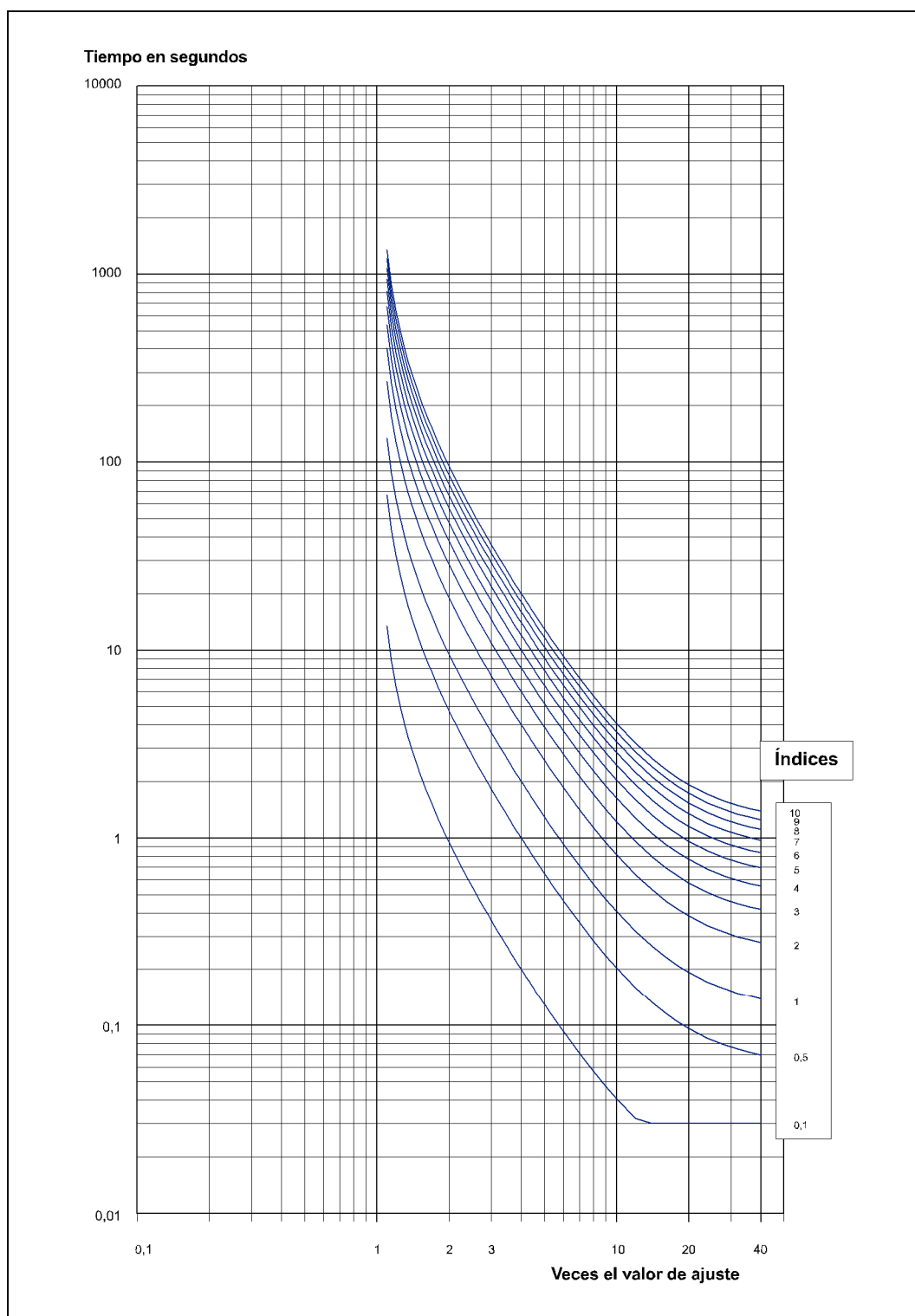


Figura 3.1.10: Característica EXTREMADAMENTE INVERSA (IEEE).

$$t = 0,1217 + \frac{28,2}{I_S^2 - 1}$$

3.1 Unidades de Sobreintensidad

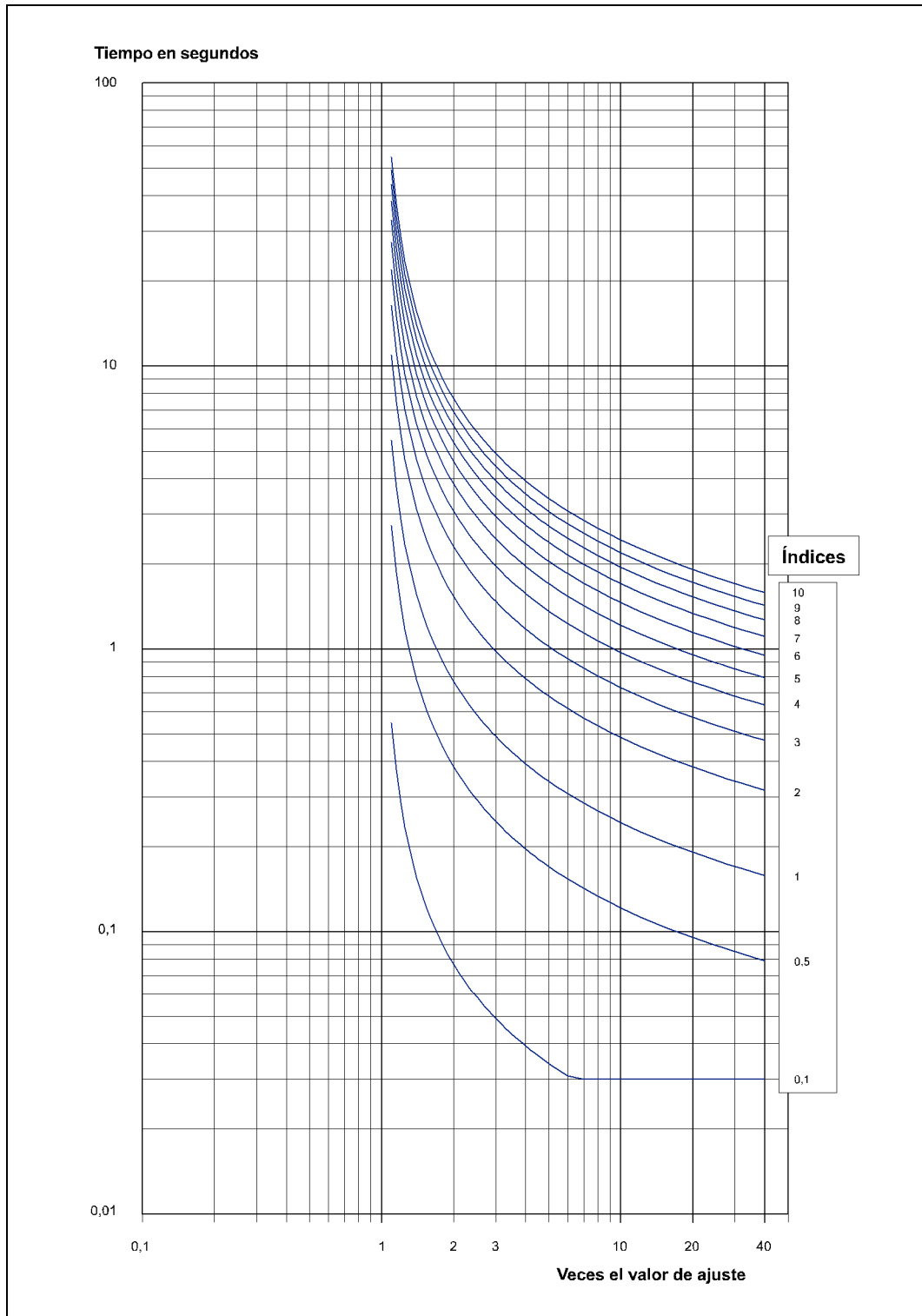


Figura 3.1.11: Característica MODERADAMENTE INVERSA (U.S.).

$$t = 0,0226 + \frac{0,0104}{I_S^{0,02} - 1}$$

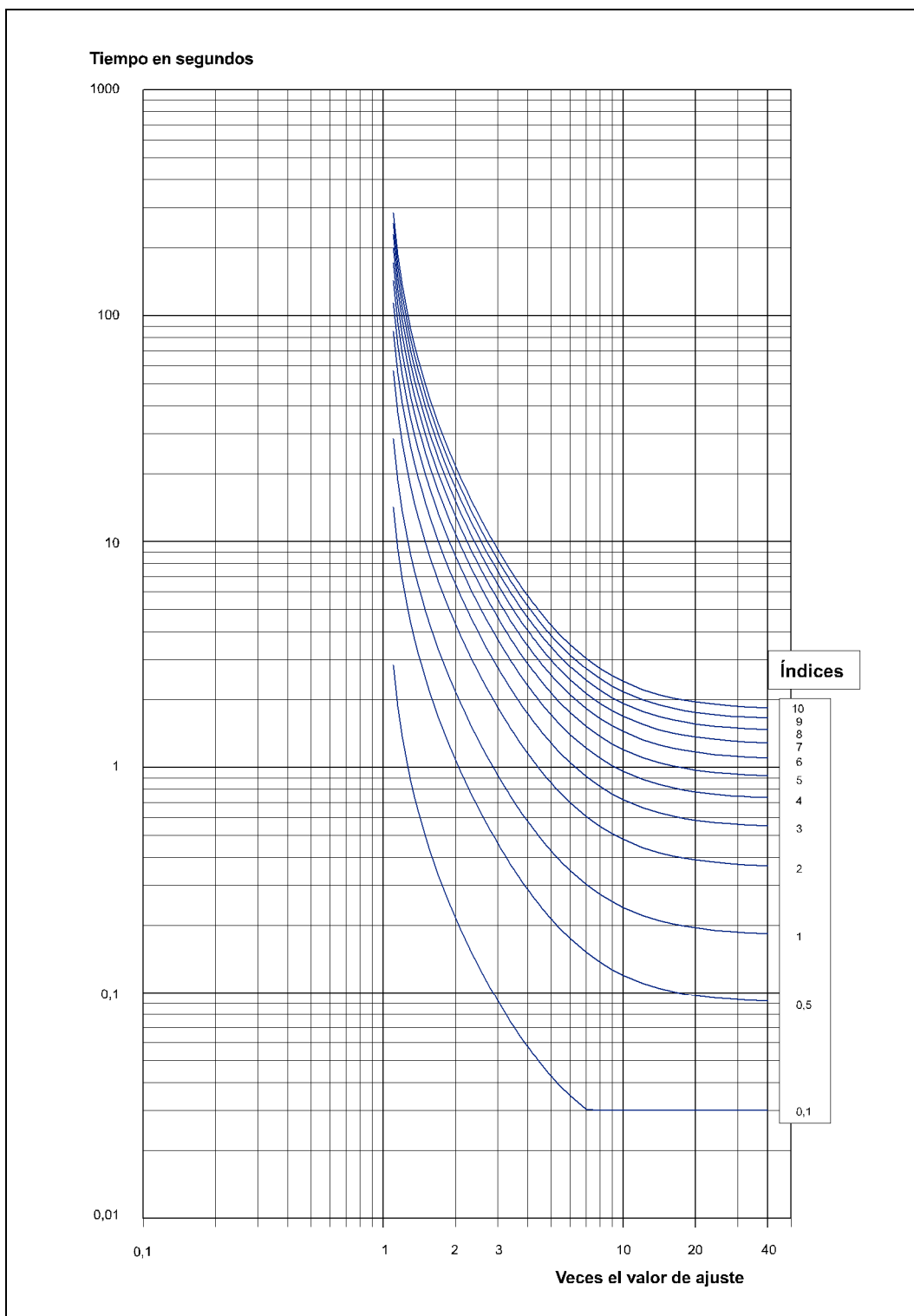


Figura 3.1.12: Característica INVERSA (U.S.).

$$t = 0,180 + \frac{5,95}{I_S^2 - 1}$$

3.1 Unidades de Sobreintensidad

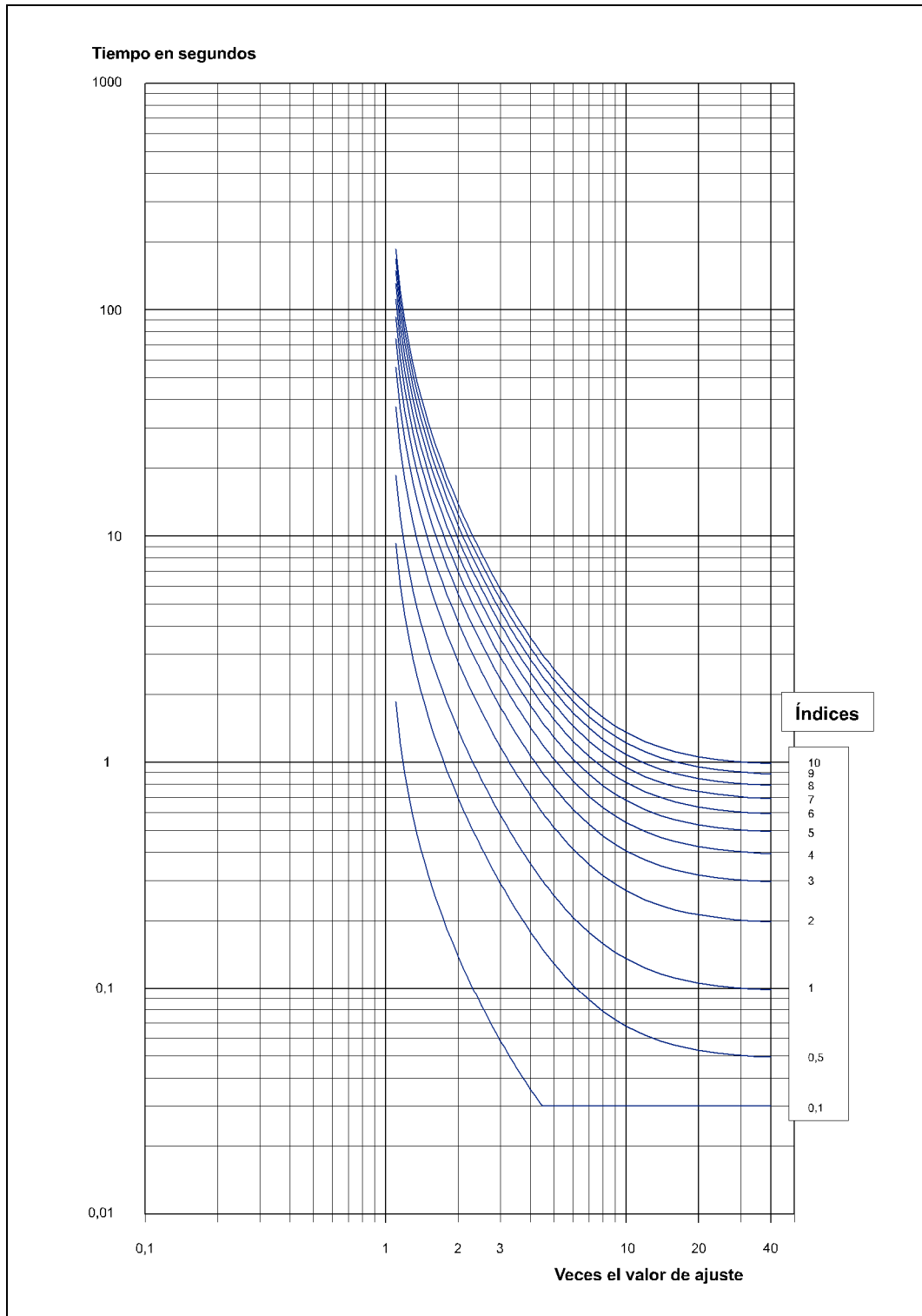


Figura 3.1.13: Característica MUY INVERSA (U.S.).

$$t = 0,0963 + \frac{3,88}{I_S^2 - 1}$$

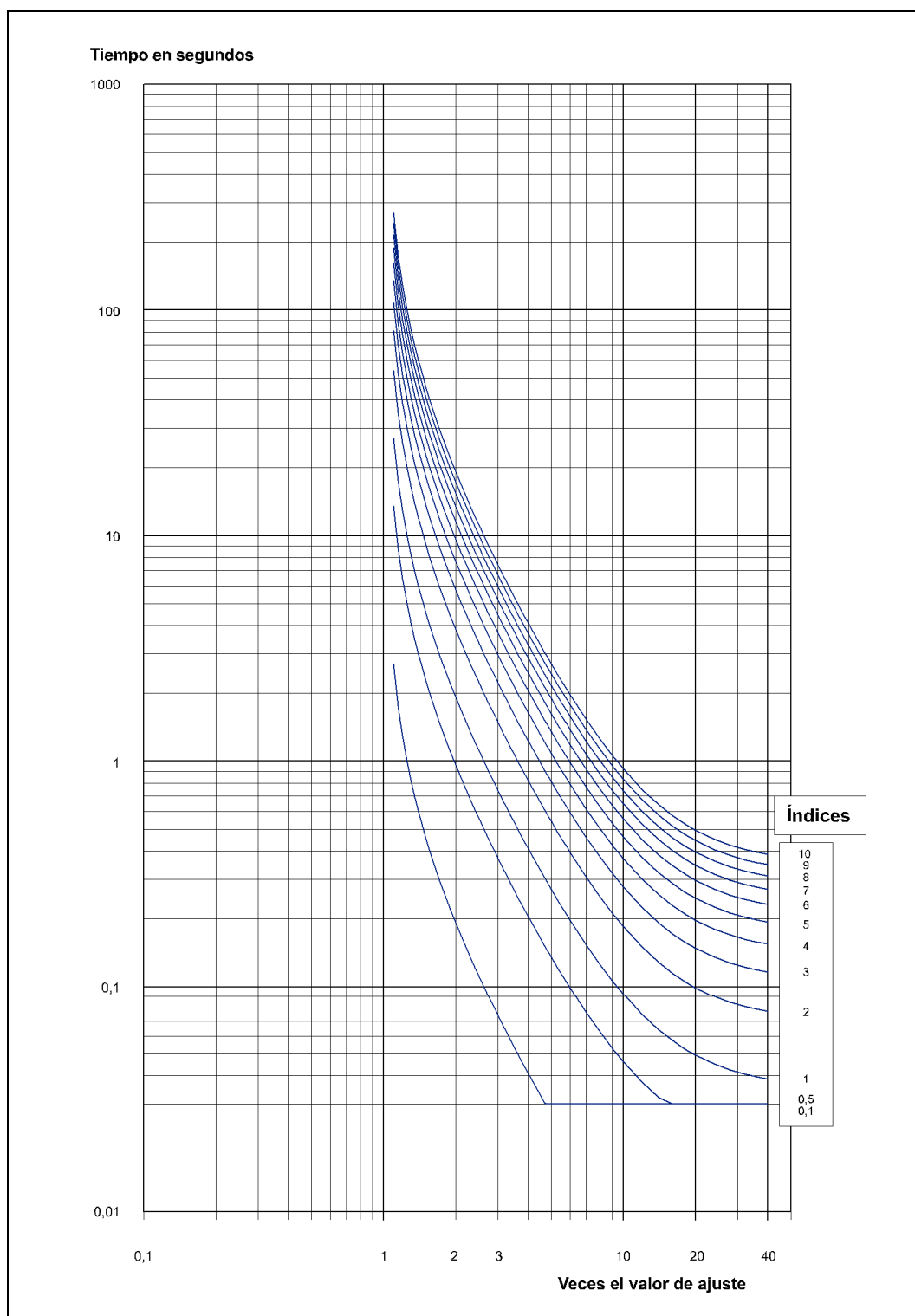


Figura 3.1.14: Característica EXTREMADAMENTE INVERSA (U.S.).

$$t = 0,0352 + \frac{5,67}{I_S^2 - 1}$$

3.1 Unidades de Sobreintensidad

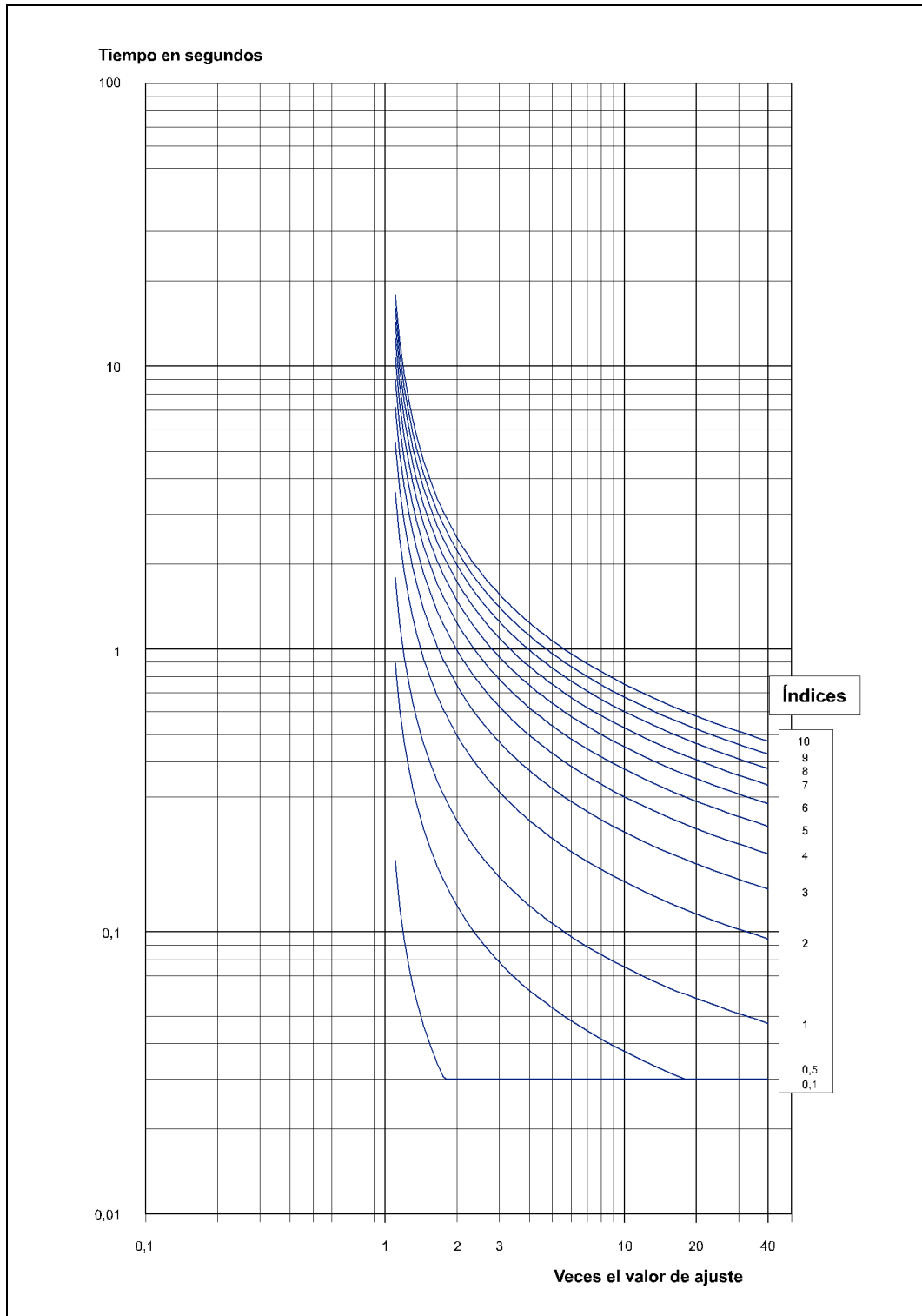


Figura 3.1.15: Característica INVERSA DE TIEMPO CORTO (U.S.).

$$t = 0,00262 + \frac{0,00342}{I_S^{0,02} - 1}$$

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Y la figura 3.1.16 presenta la curva **RI inversa** disponible.

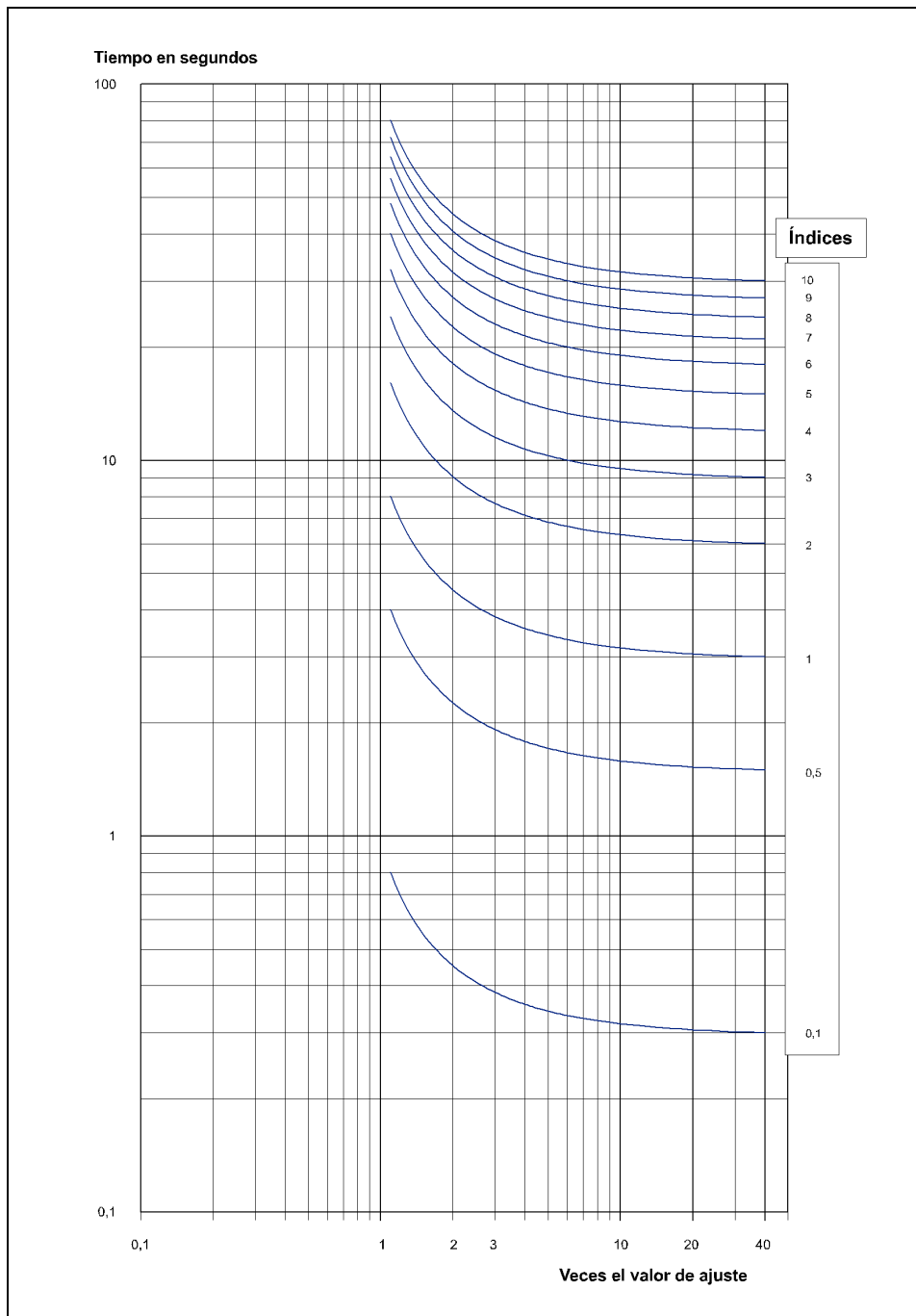


Figura 3.1.16: Característica RI INVERSA.

$$t = \frac{1}{0,339 - 0,236 \cdot \left(\frac{1}{I_S}\right)}$$

3.1 Unidades de Sobreintensidad

3.1.4 Unidad temporizada de secuencia inversa

Al igual que en el caso de las unidades instantáneas, el algoritmo de sobreintensidad temporizada de secuencia inversa es el mismo que el de fases, neutro y neutro sensible.

El algoritmo del temporizado actúa solamente por el criterio del valor eficaz. La función de temporización y las características de tiempo son las mismas que se indican en el apartado 3.1.3.

3.1.5 Diagramas de bloques de las unidades de sobreintensidad

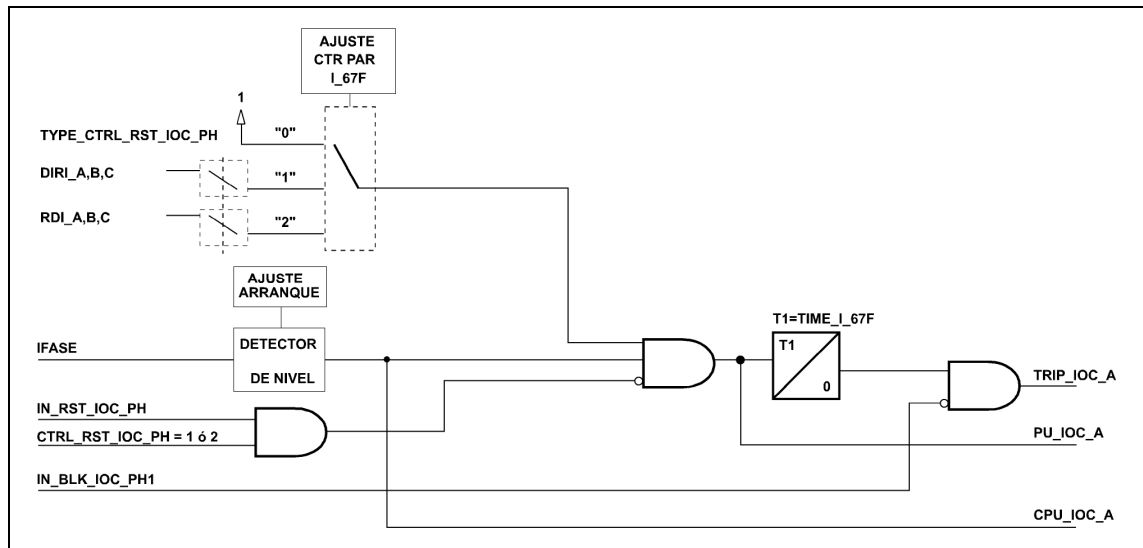


Figura 3.1.17: Diagrama de bloques de una unidad de sobreintensidad instantánea de fases.

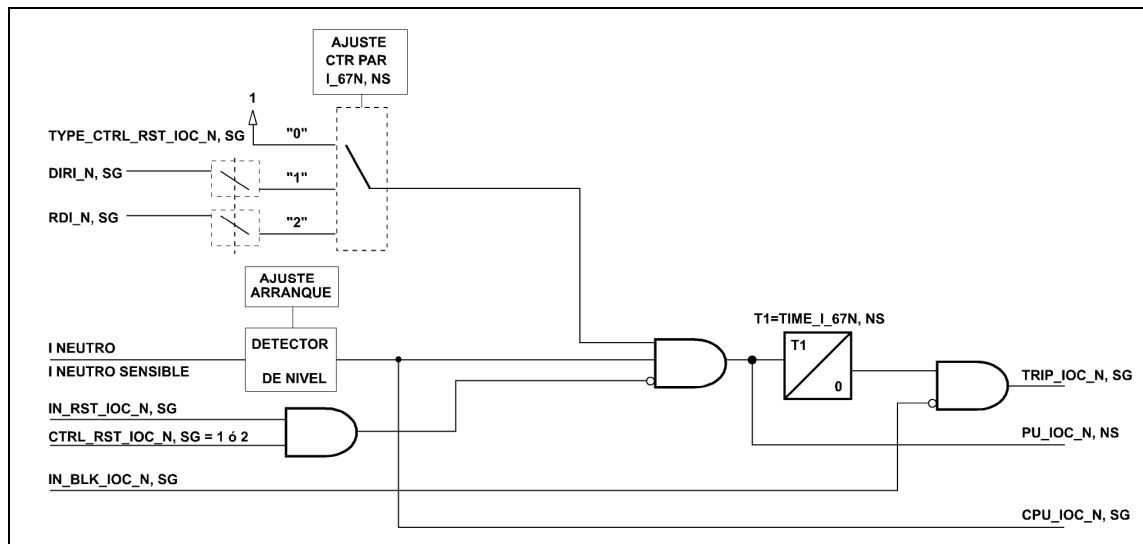


Figura 3.1.18: Diagrama de bloques de una unidad de sobreintensidad instantánea de neutro y neutro sensible.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

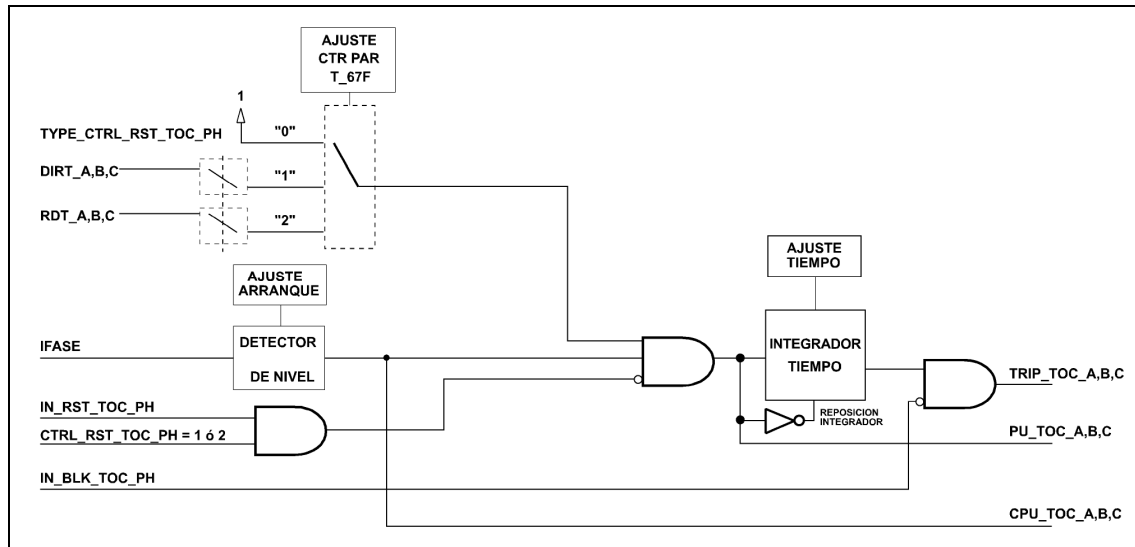


Figura 3.1.19: Diagrama de bloques de una unidad de sobretensión temporizada de fases.

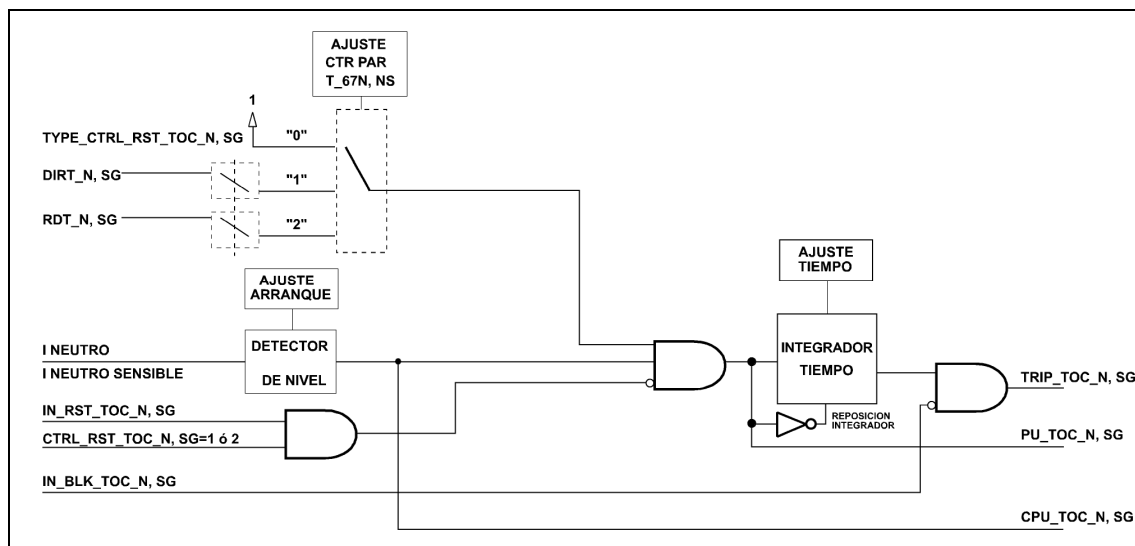


Figura 3.1.20: Diagrama de bloques de una unidad de sobretensión temporizada de neutro y neutro sensible.

Las señales **Dirección de disparo (DIR)** y **Contradirección de disparo (RD)** incluidas en los diagramas anteriores provienen de las unidades direccionales. Para más información ver 3.2.

Los diagramas de bloques, tanto de la **Unidad temporizada de secuencia inversa** como de la **Unidad instantánea de secuencia inversa** son semejantes a los de las unidades de neutro y neutro sensible. Únicamente cambian las señales digitales específicas a esas unidades.

3.1 Unidades de Sobreintensidad

3.1.6 Unidad temporizada dependiente de la tensión

La aplicación de esta unidad se entiende como un respaldo para la unidad diferencial de generadores. También opera para faltas aguas abajo no despejadas por el fallo de otros relés o de los interruptores, ya que un generador es una fuente de alimentación de cualquier fallo en la red hasta que es eliminado.

Su dependencia de la tensión garantiza que no opera durante condiciones de sobrecarga, proporcionando una gran sensibilidad necesaria por la capacidad limitada del generador para suministrar corriente sostenida de cortocircuito. La intensidad de falta que el generador alimenta va decreciendo con el tiempo, variando la curva de decrecimiento en función de la actuación de los sistemas de control de tensión del generador; en el peor de los casos, la intensidad de falta caerá por debajo de la corriente de carga máxima, por lo que las protecciones simples de sobreintensidad no actuarán.

Es imprescindible que se coordine su actuación con la de los relés de sobreintensidad conectados aguas abajo, permitiendo una actuación rápida pero evitando actuaciones en condiciones de carga.

Su funcionamiento se basa en un elemento de mínima tensión que detecta la falta y en una unidad de sobreintensidad que se reajusta convenientemente según el nivel de tensión. Puede operar de dos modos: **Frenada por tensión** o **Controlada por tensión**.

3.1.6.a Unidad temporizada frenada por tensión

Consiste en una unidad de tiempo fijo cuyo valor de arranque varía dependiendo del valor de las tensiones medidas, haciéndose más sensible al disminuir la tensión. Hay una por fase y depende cada intensidad de las tensiones compuestas como se muestra a continuación.

Intensidad de fase	Tensión de control (Secuencia de fases ABC)	Tensión de control (Secuencia de fases ACB)
IA	UAB	UAC
IB	UBC	UBA
IC	UCA	UCB

Como consecuencia de esta característica variable, la coordinación con dispositivos instalados aguas abajo se hace más difícil. En cualquier caso, se considera que este modo es el más apropiado cuando el generador se acopla a la red mediante un transformador elevador; caso de producirse una falta entre fases en la conexión a la barra, sólo se produciría una reducción parcial de la tensión de fase a fase en los terminales del generador.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

El valor por el que multiplica el ajuste de arranque depende de la tensión como muestra la figura 3.1.21 y en la tabla siguiente.

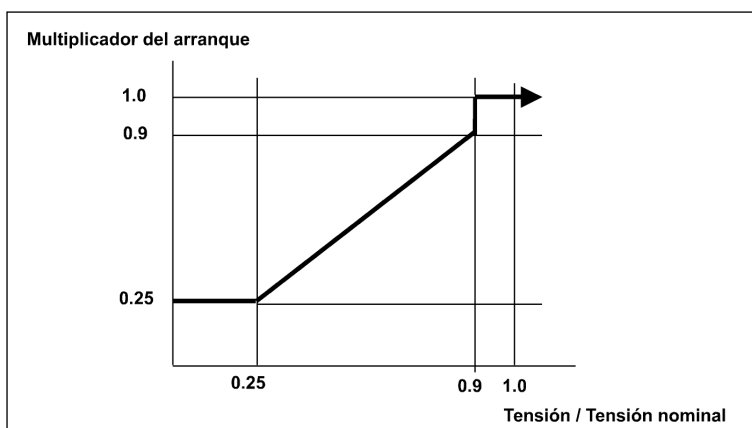


Figura 3.1.21: Unidad temporizada frenada por tensión.

Se permite que el ratio de tensión llegue hasta el 90% sin modificar el arranque. Esto es debido a que pueden aparecer errores de medida inducidos por precisiones en los transformadores, etc. Si el ratio de tensión baja del 25% el ajuste permanece fijo al 25%.

% de Tensión Nominal	Corriente de arranque % del Ajuste de Arranque
100	100
90	100
75	75
50	50
25	25
0	25

3.1.6.b Unidad temporizada controlada por tensión

Consiste en una unidad de sobreintensidad de tiempo fijo que no arranca hasta que la tensión cae por debajo del valor de ajuste de tensión; se dispone, por tanto, de un ajuste fijo de intensidad de arranque y de tensión de operación. Hay una por fase y cada intensidad depende de las tensiones compuestas del mismo modo que lo indicado para el modo **Frenada por tensión**.

En este modo es más fácil coordinarse con las protecciones conectadas aguas abajo. Además, es el más apropiado cuando el generador está directamente conectado a la barra colectora.

3.1.6.c Criterios de ajuste y de actuación

La corriente de arranque de estas unidades se define típicamente como un 125% de la corriente de plena carga a voltaje normal.

La selección del tiempo de disparo ha de tener en cuenta la coordinación con dispositivos aguas abajo, como el transformador elevador.

El porcentaje sobre la tensión nominal se calcula en base al ajuste de **Tensión nominal** (V_n) que incorporan los equipos **IRV-Z**. Dado que esta unidad funciona empleando tensiones fase-fase, se considera que el 100% de la tensión nominal se alcanza cuando en las tensiones de control se mide V_n .

3.1 Unidades de Sobreintensidad

Las unidades de intensidad arrancan en el 105 % del valor de la intensidad de arranque y se reponen en el 100%.

La tensión de operación da permiso de arranque en el modo **Controlada por tensión** para el 100% de su ajuste y lo repone en el 105%.

3.1.7 Control de par (habilitación del bloqueo del arranque)

El ajuste de **Control de par**, o **Habilitación del bloqueo del arranque**, está asociado a la **Unidad direccional**, habilitando o inhabilitando la direccionalidad del equipo (ver apartado 3.2).

La selección de la direccionalidad o no de las diferentes unidades instantáneas o temporizadas de fase, neutro, neutro sensible y secuencia inversa se puede realizar con este ajuste, el cual está incorporado en el grupo de protección de cada unidad. Los posibles valores del ajuste son:

1. No hay permiso para usar la direccionalidad
2. Permiso para usar las indicaciones en la dirección
3. Permiso para usar las indicaciones en la contradirección

Una unidad con el ajuste de control de par o habilitación del bloqueo del arranque en **NO** se convierte en no direccional.

3.1.8 Bloqueo de disparo y anulación de la temporización

Las unidades de tiempo e instantáneas tienen la posibilidad de programar unas entradas de **Bloqueo de disparo**, lo que impide la actuación de la unidad si esta entrada se activa antes de que se genere el disparo. Si se activa después del disparo, éste se repone. Para poder usar esta lógica de bloqueos se deben programar las entradas definidas como bloqueo de disparo.

Existe otra entrada programable que puede convertir una temporización ajustada de un elemento determinado en instantánea. Esta entrada se llama **Anulación de la temporización** y está disponible para todas las unidades temporizadas.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.1.9 Rangos de ajuste de las unidades de sobreintensidad

Sobreintensidad temporizada de fases (unidades 1, 2 y 3)			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	(0,02 - 25) In	0,01 A	2,00 A
Curva de tiempo	Ver lista de curvas		Tiempo Fijo
Índice de tiempo de curva inversa	0,05 - 10	0,01	1
Rango efectivo para las curvas IEC	0,05 - 1	0,01	1
Rango efectivo para las curvas IEEE/US/RI	0,1 - 10	0,01	1
Tiempo fijo	0,05 - 300 s	0,01 s	0,05 s
Control de par (Habilitación del bloqueo del arranque)	0: No direccional 1: En dirección 2: En contradirección		0: No direccional

Sobreintensidad temporizada de neutro (unidades 1, 2 y 3)			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	(0,02 - 25) In	0,01 A	1,00 A
Curva de tiempo	Ver lista de curvas		Tiempo Fijo
Índice de tiempo de curva inversa	0,05 - 10	0,01	1
Rango efectivo para las curvas IEC	0,05 - 1	0,01	1
Rango efectivo para las curvas IEEE/US/RI	0,1 - 10	0,01	1
Tiempo fijo	0,05 - 300 s	0,01 s	0,05 s
Control de par (Habilitación del bloqueo del arranque)	0: No direccional 1: En dirección 2: En contradirección		0: No direccional

Sobreintensidad temporizada de neutro sensible			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	0,005 - 2,0 A	0,001A	0,1 A
Curva de tiempo	Ver lista de curvas		Tiempo Fijo
Índice de tiempo de curva inversa	0,05 - 10	0,01	1
Rango efectivo para las curvas IEC	0,05 - 1	0,01	1
Rango efectivo para las curvas IEEE/US/RI	0,1 - 10	0,01	1
Tiempo fijo	0,05 - 1800 s	0,01 s	0,05 s
Control de par (Habilitación del bloqueo del arranque)	0: No direccional 1: En dirección 2: En contradirección		0: No direccional

3.1 Unidades de Sobreintensidad

Sobreintensidad temporizada de secuencia inversa (unidades 1, 2 y 3)

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	(0,1- 5,0) In	0,1A	2 A
Curva de tiempo	Ver lista de curvas		Tiempo Fijo
Índice de tiempo de curva inversa	0,05 - 10	0,01	1
Rango efectivo para las curvas IEC	0,05 - 1	0,01	1
Rango efectivo para las curvas IEEE/US/RI	0,1 - 10	0,01	1
Tiempo fijo	0,05 - 300 s	0,01 s	0,05 s

Sobreintensidad temporizada dependiente de la tensión

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	(0,2- 20) In	0,1 A	5,00 A
Modo	0: Frenado V 1: Controlado V		0: Frenado V
Tensión de operación (modo Controlada por V)	(10- 100) % de Un	1%	50 %
Temporización de la unidad	0,05 - 300 s	0,01 s	1 s

Sobreintensidad instantánea de fases (unidades 1 y 2)

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SI / NO		NO
Arranque de la unidad	(0,01 - 30) In	0,01 A	5,00 A
Temporización de la unidad	0 - 300 s	0,01 s	0 s
Control de par (Habilitación del bloqueo del arranque)	0: No direccional 1: En dirección 2: En contradirección		0: No direccional

Sobreintensidad instantánea de neutro (unidades 1, 2 y 3)

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SI / NO		NO
Arranque de la unidad	(0,01 - 30) In	0,01 A	5,00 A
Temporización de la unidad	0 - 300 s	0,01 s	0 s
Control de par (Habilitación del bloqueo del arranque) (**)	0: No direccional 1: En dirección 2: En contradirección		0: No direccional

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Sobreintensidad instantánea de neutro sensible			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SI / NO		NO
Arranque de la unidad	0,005 - 3,00 A	0,001 A	0,1 A
Temporización de la unidad	0 - 300 s	0,01 s	0 s
Control de par (Habilitación del bloqueo del arranque)	0: No direccional 1: En dirección 2: En contradirección		0: No direccional

Sobreintensidad instantánea de secuencia inversa (unidades 1 y 2)			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SI / NO		NO
Arranque de la unidad	(0,05 - 30,00) In	0,001 A	10,00 A
Temporización de la unidad	0 - 300 s	0,01 s	0 s

- **Unidades de sobreintensidad temporizada: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - TENSION
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	2 - FRECUENCIA
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	3 - FALLO INTERRUPTOR
4 - INFORMACION

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - DIRECCIONAL	0 - TEMPO. FASES
1 - TENSION	1 - TEMPORIZADO	1 - TEMPO. SEC. INV.
2 - FRECUENCIA	2 - INSTANTANEO	2 - TEMPO. NEUTRO
3 - FALLO INTERRUPTOR		3 - TEMPO. N. SENSIBLE
...		4 - TMP DEPENDIENTE V

0 - TEMPO. FASES	0 - UNIDAD 1	0 - PERMISO TEMP FASE
1 - TEMPO. SEC. INV.	1 - UNIDAD 2	1 - ARRANQUE TEMP FASE
2 - TEMPO. NEUTRO	2 - UNIDAD 3	2 - CURVA TEMP FASE
3 - TEMPO. N. SENSIBLE		3 - INDICE TEMP FASE
4 - TMP. DEPENDIENTE V		4 - TIEMPO FIJO FASE
		5 - CNTR PAR TEM FASE

0 - TEMPO. FASES	0 - UNIDAD 1	0 - PERMISO TEMP S.I.
1 - TEMPO. SEC. INV.	1 - UNIDAD 2	1 - ARRANQUE TEMP S.I.
2 - TEMPO. NEUTRO	2 - UNIDAD 3	2 - CURVA TEMP S.I.
3 - TEMPO. N. SENSIBLE		3 - INDICE TEMP S.I.
4 - TMP. DEPENDIENTE V		4 - TIEMPO FIJO S.I.

0 - TEMPO. FASES	0 - UNIDAD 1	0 - PERMISO TEMP NEUTR
1 - TEMPO. SEC. INV.	1 - UNIDAD 2	1 - ARRANQUE TEMP NEUTR
2 - TEMPO. NEUTRO	2 - UNIDAD 3	2 - CURVA TEMP NEUTRO
3 - TEMPO. N. SENSIBLE		3 - INDICE TEMP NEUTR
4 - TMP. DEPENDIENTE V		4 - TIEMPO FIJO NEUTR
		5 - CNTR PAR TEM NEUTR

3.1 Unidades de Sobreintensidad

0 - TEMPO. FASES	0 - PERMISO TEMP N.S.
1 - TEMPO. SEC. INV.	1 - ARRANQ TEMP N.S.
2 - TEMPO. NEUTRO	2 - CURVA TEMP N.S.
3 - TEMPO. N. SENSIBLE	3 - INDICE TEMP N.S.
4 - TMP. DEPENDIENTE V	4 - TIEMPO FIJO N.S.
	5 - CNTR PAR TEM N.S.

0 - TEMPO. FASES	0 - PERM DEPENDIENTE V
1 - TEMPO. SEC. INV.	1 - MODO DEPENDIENTE V
2 - TEMPO. NEUTRO	2 - ARR DEPENDIENTE V
3 - TEMPO. N. SENSIBLE	3 - TENSION OPERACION
4 - TMP DEPENDIENTE V	4 - TMP DEPENDIENTE V

- **Unidades de sobreintensidad instantánea: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACIÓN	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - TENSION
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	2 - FRECUENCIA
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	3 - FALLO INTERRUPTOR
4 - INFORMACION

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - DIRECCIONAL	0 - INSTA. FASES
1 - TENSION	1 - TEMPORIZADO	1 - INSTA. SEC. INV.
2 - FRECUENCIA	2 - INSTANTANEO	2 - INSTA. NEUTRO
3 - FALLO INTERRUPTOR		3 - INSTA. N. SENSIBLE
...		

0 - INSTA. FASES	0 - UNIDAD 1	0 - PERMISO INST FASE
1 - INSTA. SEC. INV.	1 - UNIDAD 2	1 - ARRANQ INST FASE
2 - INSTA. NEUTRO		2 - TIEMPO INST FASE
3 - INSTA. N. SENSIBLE		3 - CNTR PAR INS FASE

0 - INSTA. FASES	0 - UNIDAD 1	0 - PERMISO INST S.I.
1 - INSTA. SEC. INV.	1 - UNIDAD 2	1 - ARRANQ INST S.I.
2 - INSTA. NEUTRO		2 - TIEMPO INST S.I.
3 - INSTA. N. SENSIBLE		

0 - INSTA. FASES	0 - UNIDAD 1	0 - PERMISO INST NEUT
1 - INSTA. SEC. INV.	1 - UNIDAD 2	1 - ARRANQ INST NEUT
2 - INSTA. NEUTRO		2 - TIEMPO INST NEUT
3 - INSTA. N. SENSIBLE		3 - CNTR PAR INS NEUT

0 - INSTA. FASES	0 - PERMISO INST N.S.
1 - INSTA. SEC. INV.	1 - ARRANQ INST N.S.
2 - INSTA. NEUTRO	2 - TIEMPO INST N.S.
3 - INSTA. N. SENSIBLE	3 - CNTR PAR INS N.S.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.1.10 Entradas digitales de los módulos de sobreintensidad

Tabla 3.1-2: Entradas digitales de los módulos de sobreintensidad		
Nombre	Descripción	Función
IN_BLK_IOC_PH1	Entrada bloqueo unidad instantánea 1 de fases	La activación de la entrada antes de que se genere el disparo impide la actuación de la unidad. Si se activa después del disparo, éste se repone.
IN_BLK_IOC_N1	Entrada bloqueo unidad instantánea 1 de neutro	
IN_BLK_IOC_NS1	Entrada bloqueo unidad instantánea 1 de secuencia inversa	
IN_BLK_IOC_PH2	Entrada bloqueo unidad instantánea 2 de fases	
IN_BLK_IOC_N2	Entrada bloqueo unidad instantánea 2 de neutro	
IN_BLK_IOC_NS2	Entrada bloqueo unidad instantánea 2 de secuencia inversa	
IN_BLK_IOC_N3	Entrada bloqueo unidad instantánea 3 de neutro	
IN_BLK_IOC_SG	Entrada bloqueo instantáneo de neutro sensible	
IN_BLK_TOC_PH1	Entrada bloqueo unidad temporizada 1 de fases	
IN_BLK_TOC_N1	Entrada bloqueo unidad temporizada 1 de neutro	
IN_BLK_TOC_NS1	Entrada bloqueo unidad temporizada 1 de secuencia inversa	
IN_BLK_TOC_PH2	Entrada bloqueo unidad temporizada 2 de fases	
IN_BLK_TOC_N2	Entrada bloqueo unidad temporizada 2 de neutro	
IN_BLK_TOC_NS2	Entrada bloqueo unidad temporizada 2 de secuencia inversa	
IN_BLK_TOC_PH3	Entrada bloqueo unidad temporizada 3 de fases	
IN_BLK_TOC_N3	Entrada bloqueo unidad temporizada 3 de neutro	
IN_BLK_TOC_NS3	Entrada bloqueo unidad temporizada 3 de secuencia inversa	
IN_BLK_TOC_SG	Entrada bloqueo temporizado neutro sensible	
IN_BLK_VTOC	Entrada bloqueo temporizado dependiente de V	
IN_RST_IOC_PH1	Entrada de anulación control de par instantáneo 1 de fases	
IN_RST_IOC_PH2	Entrada de anulación control de par instantáneo 2 de fases	
IN_RST_IOC_N1	Entrada de anulación control de par instantáneo 1 de neutro	
IN_RST_IOC_N2	Entrada de anulación control de par instantáneo 2 de neutro	
IN_RST_IOC_NS1	Entrada de anulación control de par instantáneo 1 de secuencia inversa	
IN_RST_IOC_NS2	Entrada de anulación control de par instantáneo 2 de secuencia inversa	
IN_RST_IOC_N3	Entrada de anulación control de par instantáneo 3 de neutro	
IN_RST_IOC_SG	Entrada de anulación control de par instantáneo de neutro sensible	

3.1 Unidades de Sobreintensidad

Tabla 3.1-2: Entradas digitales de los módulos de sobreintensidad

Nombre	Descripción	Función
IN_RST_TOC_PH1	Entrada de anulación control de par temporizado 1 de fases	<p>Repone las funciones de temporización incluidas en las unidades y las mantiene a 0 mientras esté activada. Estando la unidad configurada en modo direccional, si el ajuste de supervisión correspondiente y la entrada están activos, se bloquea el disparo por no determinar dirección.</p>
IN_RST_TOC_PH2	Entrada de anulación control de par temporizado 2 de fases	
IN_RST_TOC_PH3	Entrada de anulación control de par temporizado 3 de fases	
IN_RST_TOC_N1	Entrada de anulación control de par temporizado 1 de neutro	
IN_RST_TOC_N2	Entrada de anulación control de par temporizado 2 de neutro	
IN_RST_TOC_N3	Entrada de anulación control de par temporizado 3 de neutro	
IN_RST_TOC_NS1	Entrada de anulación control de par temporizado 1 de secuencia inversa	
IN_RST_TOC_NS2	Entrada de anulación control de par temporizado 2 de secuencia inversa	
IN_RST_TOC_NS3	Entrada de anulación control de par temporizado 3 de secuencia inversa	
IN_RST_TOC_SG	Entrada de anulación control de par temporizado de neutro sensible	
IN_BPT_PH1	Entrada de anulación temporizados 1 de fases	<p>Convierte una temporización ajustada de un determinado elemento en instantánea.</p>
IN_BPT_PH2	Entrada de anulación temporizados 2 de fases	
IN_BPT_PH3	Entrada de anulación temporizados 3 de fases	
IN_BPT_N1	Entrada de anulación temporizados 1 de neutro	
IN_BPT_N2	Entrada de anulación temporizados 2 de neutro	
IN_BPT_N3	Entrada de anulación temporizados 3 de neutro	
IN_BPT_NS1	Entrada de anulación temporizados secuencia inversa 1	
IN_BPT_NS2	Entrada de anulación temporizados secuencia inversa 2	
IN_BPT_NS3	Entrada de anulación temporizados secuencia inversa 3	
IN_BPT_SG	Entrada de anulación temporizados de neutro sensible	
ENBL_IOC_PH1	Entrada de habilitación unidad instantánea 1 de fases	<p>La activación de estas entradas pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".</p>
ENBL_IOC_N1	Entrada de habilitación unidad instantánea 1 de neutro	
ENBL_IOC_NS1	Entrada de habilitación unidad instantánea 1 de secuencia inversa	
ENBL_IOC_PH2	Entrada de habilitación unidad instantánea 2 de fases	
ENBL_IOC_N2	Entrada de habilitación unidad instantánea 2 de neutro	
ENBL_IOC_NS2	Entrada de habilitación unidad instantánea 2 de secuencia inversa	
ENBL_IOC_N3	Entrada de habilitación unidad instantánea 3 de neutro	
ENBL_IOC_SG	Entrada de habilitación unidad instantánea de neutro sensible	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.1-2: Entradas digitales de los módulos de sobreintensidad

Nombre	Descripción	Función
ENBL_TOC_PH1	Entrada de habilitación unidad temporizada 1 de fases	La activación de estas entradas pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".
ENBL_TOC_N1	Entrada de habilitación unidad temporizada 1 de neutro	
ENBL_TOC_NS1	Entrada de habilitación unidad temporizada 1 de secuencia inversa	
ENBL_TOC_PH2	Entrada de habilitación unidad temporizada 2 de fases	
ENBL_TOC_N2	Entrada de habilitación unidad temporizada 2 de neutro	
ENBL_TOC_NS2	Entrada de habilitación unidad temporizada 2 de secuencia inversa	
ENBL_TOC_PH3	Entrada de habilitación unidad temporizada 3 de fases	
ENBL_TOC_N3	Entrada de habilitación unidad temporizada 3 de neutro	
ENBL_TOC_NS3	Entrada de habilitación unidad temporizada 3 de secuencia inversa	
ENBL_TOC_SG	Entrada de habilitación unidad temporizada de neutro sensible	
ENBL_VTOC	Entrada de habilitación unidad temporizada dependiente de V	

3.1 Unidades de Sobreintensidad

3.1.11 Salidas digitales y sucesos de los módulos de sobreintensidad

Tabla 3.1-3: Salidas digitales y sucesos de los módulos de sobreintensidad			
Nombre	Descripción	Función	
PU_IOC_A1	Arranque unidad instantánea 1 fase A	Lógica AND del arranque de las unidades de intensidad con la entrada de control de par correspondiente.	
PU_IOC_B1	Arranque unidad instantánea 1 fase B		
PU_IOC_C1	Arranque unidad instantánea 1 fase C		
PU_IOC_N1	Arranque unidad instantánea 1 neutro		
PU_IOC_NS1	Arranque unidad instantánea 1 secuencia inversa		
PU_IOC_A2	Arranque unidad instantánea 2 fase C		
PU_IOC_B2	Arranque unidad instantánea 2 fase B		
PU_IOC_C2	Arranque unidad instantánea 2 fase C		
PU_IOC_N2	Arranque unidad instantánea 2 neutro		
PU_IOC_NS2	Arranque unidad instantánea 2 secuencia inversa		
PU_IOC_N3	Arranque unidad instantánea 3 neutro		
PU_IOC_SG	Arranque unidad instantánea neutro sensible		
PU_TOC_A1	Arranque unidad temporizada 1 fase A		
PU_TOC_B1	Arranque unidad temporizada 1 fase B		
PU_TOC_C1	Arranque unidad temporizada 1 fase C		
PU_TOC_N1	Arranque unidad temporizada 1 neutro		
PU_TOC_NS1	Arranque unidad temporizada 1 secuencia inversa		
PU_TOC_A2	Arranque unidad temporizada 2 fase A		
PU_TOC_B2	Arranque unidad temporizada 2 fase B		
PU_TOC_C2	Arranque unidad temporizada 2 fase C		
PU_TOC_N2	Arranque unidad temporizada 2 neutro		
PU_TOC_NS2	Arranque unidad temporizada 2 secuencia inversa		
PU_TOC_A3	Arranque unidad temporizada 3 fase A		
PU_TOC_B3	Arranque unidad temporizada 3 fase B		
PU_TOC_C3	Arranque unidad temporizada 3 fase C		
PU_TOC_N3	Arranque unidad temporizada 3 neutro		
PU_TOC_NS3	Arranque unidad temporizada 3 secuencia inversa		
PU_TOC_SG	Arranque unidad temporizada neutro sensible		
PU_VTOC_A	Arranque unidad temporizada dependiente de V fase A		
PU_VTOC_B	Arranque unidad temporizada dependiente de V fase B		
PU_VTOC_C	Arranque unidad temporizada dependiente de V fase C		
PU_IOC	Arranque de instantáneos (no genera suceso)		Arranque de las unidades de Intensidad agrupados
PU_TOC	Arranque de temporizados (no genera suceso)		

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.1-3: Salidas digitales y sucesos de los módulos de sobreintensidad		
Nombre	Descripción	Función
CPU_IOC_A1	Condiciones de arranque unidad instantánea 1 fase A	Arranque de las unidades de intensidad no afectadas por el control de par.
CPU_IOC_B1	Condiciones de arranque unidad instantánea 1 fase B	
CPU_IOC_C1	Condiciones de arranque unidad instantánea 1 fase C	
CPU_IOC_N1	Condiciones de arranque unidad instantánea 1 neutro	
CPU_IOC_A2	Condiciones de arranque unidad instantánea 2 fase A	
CPU_IOC_B2	Condiciones de arranque unidad instantánea 2 fase B	
CPU_IOC_C2	Condiciones de arranque unidad instantánea 2 fase C	
CPU_IOC_N2	Condiciones de arranque unidad instantánea 2 neutro	
CPU_IOC_N3	Condiciones de arranque unidad instantánea 3 neutro	
CPU_IOC_SG	Condiciones de arranque unidad instantánea neutro sensible	
CPU_TOC_A1	Condiciones de arranque unidad temporizada 1 fase A	
CPU_TOC_B1	Condiciones de arranque unidad temporizada 1 fase B	
CPU_TOC_C1	Condiciones de arranque unidad temporizada 1 fase C	
CPU_TOC_N1	Condiciones de arranque unidad temporizada 1 neutro	
CPU_TOC_A2	Condiciones de arranque unidad temporizada 2 fase A	
CPU_TOC_B2	Condiciones de arranque unidad temporizada 2 fase B	
CPU_TOC_C2	Condiciones de arranque unidad temporizada 2 fase C	
CPU_TOC_N2	Condiciones de arranque unidad temporizada 2 neutro	
CPU_TOC_A3	Condiciones de arranque unidad temporizada 3 fase A	
CPU_TOC_B3	Condiciones de arranque unidad temporizada 3 fase B	
CPU_TOC_C3	Condiciones de arranque unidad temporizada 3 fase C	
CPU_TOC_N3	Condiciones de arranque unidad temporizada 3 neutro	
CPU_TOC_SG	Condiciones de arranque unidad temporizada neutro sensible	

3.1 Unidades de Sobreintensidad

Tabla 3.1-3: Salidas digitales y sucesos de los módulos de sobreintensidad

Nombre	Descripción	Función	
TRIP_IOC_A1	Disparo unidad instantánea 1 fase A	Disparo de las unidades de intensidad.	
TRIP_IOC_B1	Disparo unidad instantánea 1 fase B		
TRIP_IOC_C1	Disparo unidad instantánea 1 fase C		
TRIP_IOC_N1	Disparo unidad instantánea 1 neutro		
TRIP_IOC_NS1	Disparo unidad instantánea 1 secuencia inversa		
TRIP_IOC_A2	Disparo unidad instantánea 2 fase A		
TRIP_IOC_B2	Disparo unidad instantánea 2 fase B		
TRIP_IOC_C2	Disparo unidad instantánea 2 fase C		
TRIP_IOC_N2	Disparo unidad instantánea 2 neutro		
TRIP_IOC_NS2	Disparo unidad instantánea 2 secuencia inversa		
TRIP_IOC_N3	Disparo unidad instantánea 3 neutro		
TRIP_IOC_SG	Disparo unidad instantánea neutro sensible		
TRIP_TOC_A1	Disparo unidad temporizada 1 fase A		
TRIP_TOC_B1	Disparo unidad temporizada 1 fase B		
TRIP_TOC_C1	Disparo unidad temporizada 1 fase C		
TRIP_TOC_N1	Disparo unidad temporizada 1 neutro		
TRIP_TOC_NS1	Disparo unidad temporizada 1 secuencia inversa		
TRIP_TOC_A2	Disparo unidad temporizada 2 fase A		
TRIP_TOC_B2	Disparo unidad temporizada 2 fase B		
TRIP_TOC_C2	Disparo unidad temporizada 2 fase C		
TRIP_TOC_N2	Disparo unidad temporizada 2 neutro		
TRIP_TOC_NS2	Disparo unidad temporizada 2 secuencia inversa		
TRIP_TOC_A3	Disparo unidad temporizada 3 fase A		
TRIP_TOC_B3	Disparo unidad temporizada 3 fase B		
TRIP_TOC_C3	Disparo unidad temporizada 3 fase C		
TRIP_TOC_N3	Disparo unidad temporizada 3 neutro		
TRIP_TOC_NS3	Disparo unidad temporizada 3 secuencia inversa		
TRIP_TOC_SG	Disparo unidad temporizada neutro sensible		
TRIP_VTOC_A	Disparo unidad temporizada dependiente de V fase A		
TRIP_VTOC_B	Disparo unidad temporizada dependiente de V fase B		
TRIP_VTOC_C	Disparo unidad temporizada dependiente de V fase C		
TRIP_IOC	Disparos de instantáneos (no genera suceso)		Disparo de las unidades de Intensidad agrupados
TRIP_TOC	Disparos de temporizados (no genera suceso)		

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Nombre	Descripción	Función
TRIP_IOC_A1M	Disparo enmascarado un. instantánea 1 fase A	Disparo de las unidades afectadas por su máscara de disparo correspondiente.
TRIP_IOC_B1M	Disparo enmascarado un. instantánea 1 fase B	
TRIP_IOC_C1M	Disparo enmascarado un. instantánea 1 fase C	
TRIP_IOC_N1M	Disparo enmascarado un. instantánea 1 neutro	
TRIP_IOC_NS1M	Disparo enmascarado un. instantánea 1 secuencia inversa	
TRIP_IOC_A2M	Disparo enmascarado un. instantánea 2 fase A	
TRIP_IOC_B2M	Disparo enmascarado un. instantánea 2 fase B	
TRIP_IOC_C2M	Disparo enmascarado un. instantánea 2 fase C	
TRIP_IOC_N2M	Disparo enmascarado un. instantánea 2 neutro	
TRIP_IOC_NS2M	Disparo enmascarado un. instantánea 2 secuencia inversa	
TRIP_IOC_N3M	Disparo enmascarado un. instantánea 3 neutro	
TRIP_IOC_SGM	Disparo enmascarado un. instantánea neutro sensible	
TRIP_TOC_A1M	Disparo enmascarado un. temporizada 1 fase A	
TRIP_TOC_B1M	Disparo enmascarado un. temporizada 1 fase B	
TRIP_TOC_C1M	Disparo enmascarado un. temporizada 1 fase C	
TRIP_TOC_N1M	Disparo enmascarado un. temporizada 1 neutro	
TRIP_TOC_NS1M	Disparo enmascarado un. temporizada 1 secuencia inversa	
TRIP_TOC_A2M	Disparo enmascarado un. temporizada 2 fase A	
TRIP_TOC_B2M	Disparo enmascarado un. temporizada 2 fase B	
TRIP_TOC_C2M	Disparo enmascarado un. temporizada 2 fase C	
TRIP_TOC_N2M	Disparo enmascarado un. temporizada 2 neutro	
TRIP_TOC_NS2M	Disparo enmascarado un. temporizada 2 secuencia inversa	
TRIP_TOC_A3M	Disparo enmascarado un. temporizada 3 fase A	
TRIP_TOC_B3M	Disparo enmascarado un. temporizada 3 fase B	
TRIP_TOC_C3M	Disparo enmascarado un. temporizada 3 fase C	
TRIP_TOC_N3M	Disparo enmascarado un. temporizada 3 neutro	
TRIP_TOC_NS3M	Disparo enmascarado un. temporizada 3 secuencia inversa	
TRIP_TOC_SGM	Disparo enmascarado un. temporizada neutro sensible	
TRIP_VTOC_AM	Disparo enmascarado un. temporizada dependiente de V fase A	
TRIP_VTOC_BM	Disparo enmascarado un. temporizada dependiente de V fase B	
TRIP_VTOC_CM	Disparo enmascarado un. temporizada dependiente de V fase C	

3.1 Unidades de Sobreintensidad

Tabla 3.1-3: Salidas digitales y sucesos de los módulos de sobreintensidad

Nombre	Descripción	Función
IN_BLK_IOC_PH1	Entrada bloqueo unidad instantánea 1 de fases	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
IN_BLK_IOC_N1	Entrada bloqueo unidad instantánea 1 de neutro	
IN_BLK_IOC_NS1	Entrada bloqueo unidad instantánea 1 de secuencia inversa	
IN_BLK_IOC_PH2	Entrada bloqueo unidad instantánea 2 de fases	
IN_BLK_IOC_N2	Entrada bloqueo unidad instantánea 2 de neutro	
IN_BLK_IOC_NS2	Entrada bloqueo unidad instantánea 2 de secuencia inversa	
IN_BLK_IOC_N3	Entrada bloqueo unidad instantánea 3 de neutro	
IN_BLK_IOC_SG	Entrada bloqueo instantáneo de neutro sensible	
IN_BLK_TOC_PH1	Entrada bloqueo unidad temporizada 1 de fases	
IN_BLK_TOC_N1	Entrada bloqueo unidad temporizada 1 de neutro	
IN_BLK_TOC_NS1	Entrada bloqueo unidad temporizada 1 de secuencia inversa	
IN_BLK_TOC_PH2	Entrada bloqueo unidad temporizada 2 de fases	
IN_BLK_TOC_N2	Entrada bloqueo unidad temporizada 2 de neutro	
IN_BLK_TOC_NS2	Entrada bloqueo unidad temporizada 2 de secuencia inversa	
IN_BLK_TOC_PH3	Entrada bloqueo unidad temporizada 3 de fases	
IN_BLK_TOC_N3	Entrada bloqueo unidad temporizada 3 de neutro	
IN_BLK_TOC_NS3	Entrada bloqueo unidad temporizada 3 de secuencia inversa	
IN_BLK_TOC_SG	Entrada bloqueo temporizado neutro sensible	
IN_BLK_VTOC	Entrada bloqueo temporizado dependiente de V	
IN_RST_IOC_PH1	Entrada de anulación control de par instantáneo 1 de fases	
IN_RST_IOC_PH2	Entrada de anulación control de par instantáneo 2 de fases	
IN_RST_IOC_N1	Entrada de anulación control de par instantáneo 1 de neutro	
IN_RST_IOC_N2	Entrada de anulación control de par instantáneo 2 de neutro	
IN_RST_IOC_N3	Entrada de anulación control de par instantáneo 3 de neutro	
IN_RST_IOC_NS1	Entrada de anulación control de par instantáneo 1 de secuencia inversa	
IN_RST_IOC_NS2	Entrada de anulación control de par instantáneo 2 de secuencia inversa	
IN_RST_IOC_SG	Entrada de anulación control de par instantáneo de neutro sensible	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.1-3: Salidas digitales y sucesos de los módulos de sobreintensidad		
Nombre	Descripción	Función
IN_RST_TOC_PH1	Entrada de anulación control de par temporizado 1 de fases	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
IN_RST_TOC_PH2	Entrada de anulación control de par temporizado 2 de fases	
IN_RST_TOC_PH3	Entrada de anulación control de par temporizado 3 de fases	
IN_RST_TOC_N1	Entrada de anulación control de par temporizado 1 de neutro	
IN_RST_TOC_N2	Entrada de anulación control de par temporizado 2 de neutro	
IN_RST_TOC_N3	Entrada de anulación control de par temporizado 3 de neutro	
IN_RST_TOC_NS1	Entrada de anulación control de par temporizado 1 de secuencia inversa	
IN_RST_TOC_NS2	Entrada de anulación control de par temporizado 2 de secuencia inversa	
IN_RST_TOC_NS3	Entrada de anulación control de par temporizado 3 de secuencia inversa	
IN_RST_TOC_SG	Entrada de anulación control de par temporizado de neutro sensible	
IN_BPT_PH1	Entrada de anulación temporizados 1 de fases	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
IN_BPT_PH2	Entrada de anulación temporizados 2 de fases	
IN_BPT_PH3	Entrada de anulación temporizados 3 de fases	
IN_BPT_N1	Entrada de anulación temporizados 1 de neutro	
IN_BPT_N2	Entrada de anulación temporizados 2 de neutro	
IN_BPT_N3	Entrada de anulación temporizados 3 de neutro	
IN_BPT_NS1	Entrada de anulación temporizados secuencia inversa 1	
IN_BPT_NS2	Entrada de anulación temporizados secuencia inversa 2	
IN_BPT_NS3	Entrada de anulación temporizados secuencia inversa 3	
IN_BPT_SG	Entrada de anulación temporizados de neutro sensible	
ENBL_IOC_PH1	Entrada de habilitación unidad instantánea 1 de fases	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
ENBL_IOC_N1	Entrada de habilitación unidad instantánea 1 de neutro	
ENBL_IOC_NS1	Entrada de habilitación unidad instantánea 1 de secuencia inversa	
ENBL_IOC_PH2	Entrada de habilitación unidad instantánea 2 de fases	
ENBL_IOC_N2	Entrada de habilitación unidad instantánea 2 de neutro	
ENBL_IOC_NS2	Entrada de habilitación unidad instantánea 2 de secuencia inversa	
ENBL_IOC_N3	Entrada de habilitación unidad instantánea 3 de neutro	
ENBL_IOC_SG	Entrada de habilitación unidad instantánea de neutro sensible	

3.1 Unidades de Sobreintensidad

Tabla 3.1-3: Salidas digitales y sucesos de los módulos de sobreintensidad

Nombre	Descripción	Función	
ENBL_TOC_PH1	Entrada de habilitación unidad temporizada 1 de fases	Lo mismo que para las Entradas Digitales.	
ENBL_TOC_N1	Entrada de habilitación unidad temporizada 1 de neutro		
ENBL_TOC_NS1	Entrada de habilitación unidad temporizada 1 de secuencia inversa		
ENBL_TOC_PH2	Entrada de habilitación unidad temporizada 2 de fases		
ENBL_TOC_N2	Entrada de habilitación unidad temporizada 2 de neutro		
ENBL_TOC_NS2	Entrada de habilitación unidad temporizada 2 de secuencia inversa		
ENBL_TOC_PH3	Entrada de habilitación unidad temporizada 3 de fases		
ENBL_TOC_N3	Entrada de habilitación unidad temporizada 3 de neutro		
ENBL_TOC_NS3	Entrada de habilitación unidad temporizada 3 de secuencia inversa		
ENBL_TOC_SG	Entrada de habilitación unidad temporizada de neutro sensible		
ENBL_VTOC	Entrada de habilitación unidad temporizada dependiente de V		
IOC_PH1_ENBLD	Unidad instantánea 1 fases habilitada		Indicación de estado de habilitación o inhabilitación de las unidades de intensidad.
IOC_N1_ENBLD	Unidad instantánea 1 neutro habilitada		
IOC_NS1_ENBLD	Unidad instantánea 1 secuencia inversa habilitada		
IOC_PH2_ENBLD	Unidad instantánea 2 fases habilitada		
IOC_N2_ENBLD	Unidad instantánea 2 neutro habilitada		
IOC_NS2_ENBLD	Unidad instantánea 2 secuencia inversa habilitada		
IOC_N3_ENBLD	Unidad instantánea 3 neutro habilitada		
IOC_SG_ENBLD	Unidad instantánea neutro sensible habilitada		
TOC_PH1_ENBLD	Unidad temporizada 1 fases habilitada		
TOC_N1_ENBLD	Unidad temporizada 1 neutro habilitada		
TOC_NS1_ENBLD	Unidad temporizada 1 secuencia inversa habilitada		
TOC_PH2_ENBLD	Unidad temporizada 2 fases habilitada		
TOC_N2_ENBLD	Unidad temporizada 2 neutro habilitada		
TOC_NS2_ENBLD	Unidad temporizada 2 secuencia inversa habilitada		
TOC_PH3_ENBLD	Unidad temporizada 3 fases habilitada		
TOC_N3_ENBLD	Unidad temporizada 3 neutro habilitada		
TOC_NS3_ENBLD	Unidad temporizada 3 secuencia inversa habilitada		
TOC_SG_ENBLD	Unidad temporizada neutro sensible habilitada		
VTOC_ENBLD	Unidad temporizada dependiente de V habilitada		

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.1.12 Ensayo de las unidades de sobreintensidad

Para el ensayo de las unidades se recomienda proceder unidad por unidad, inhabilitando las que no estén bajo prueba en ese momento. Para realizar esta prueba se recomienda anular la direccionalidad del equipo, para no depender de las tensiones (**Habilitación del bloqueo de arranque** o **Control de par en NO**). En caso contrario se deberán inyectar, para que las unidades se encuentren en la zona de permiso de disparo.

- **Arranque y reposición**

Ajustar los valores de arranque deseados para la unidad correspondiente y comprobar su activación mediante la actuación de alguna salida configurada a tal efecto. También se puede verificar comprobando los flags de arranque del menú **Información - Estado - Unidades**. Se puede comprobar, de igual forma, que si la unidad llega a disparar se activa el flag de disparo del menú mencionado.

Ajuste de la unidad	Arranque		Reposición	
	máximo	mínimo	máximo	mínimo
X	1.08 x X	1.02 x X	1.03 x X	0.97 x X

En los rangos bajos el intervalo de arranque y reposición puede extenderse hasta $X \pm (5\% \times I_n)$ mA.

- **Tiempos de actuación**

Para su comprobación utilizar las bornas de disparo C4-C5 y C6-C7.

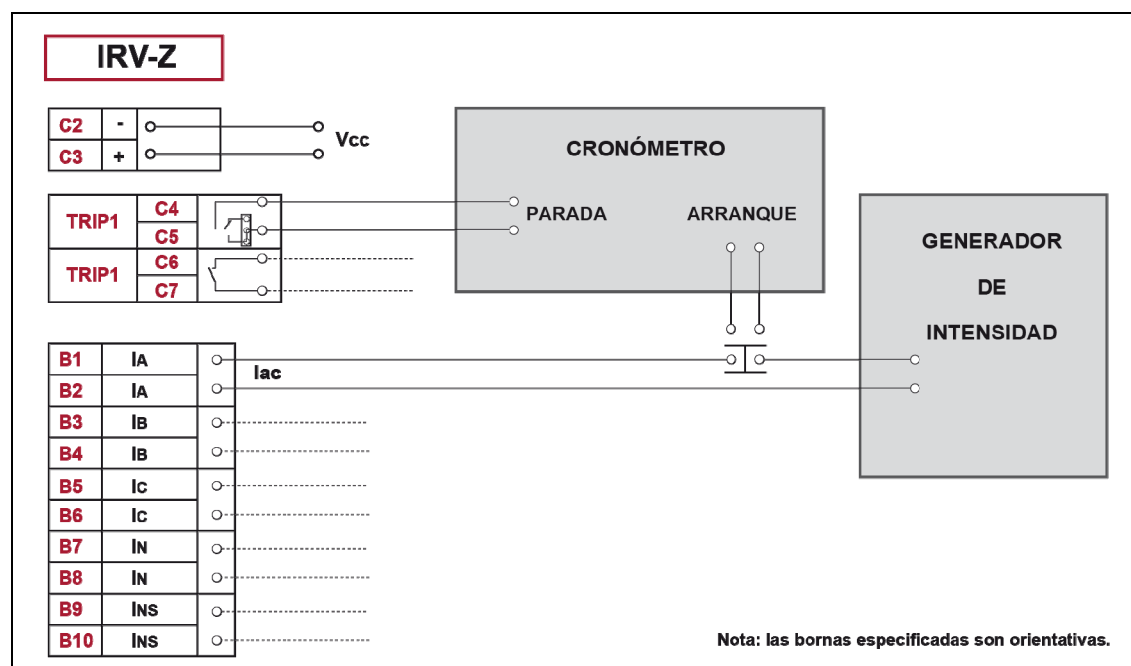


Figura 3.1.22: Esquema de conexión para el ensayo de medida de tiempos.

3.1 Unidades de Sobreintensidad

Tiempo fijo o instantáneo

Se aplicará un 20% más del valor de ajuste seleccionado para el arranque. El tiempo de actuación deberá corresponder con $\pm 1\%$ o $\pm 25\text{ms}$ (el que sea mayor) del valor de ajuste de tiempo seleccionado. Hay que tener en cuenta que el ajuste a 0 ms tendrá un tiempo de actuación entre 20 y 25 ms.

Tiempo inverso

Para una curva determinada, el tiempo de actuación vendrá dado por el dial seleccionado y la intensidad aplicada (número de veces del valor de arranque ajustado). La tolerancia vendrá dada por el resultado de aplicar un margen de error de $\pm 1\%$ en la medida de intensidad. Esto se traduce en un error de $\pm 2\%$ o $\pm 35\text{ms}$ (el que sea mayor) en la medida de tiempos.

En el modelo **IRV-Z** se podrán comprobar los tiempos de actuación para las curvas señaladas en el apartado 3.1.3 según normas IEC e IEEE/ANSI. A estas curvas se añade la característica Curva RI inversa, utilizada principalmente para coordinación con relés electromecánicos.

3.1.12.b Ensayo de la unidad de intensidad temporizada dependiente de la tensión

Se ajusta la unidad del siguiente modo:

Habilitación de la unidad (Permiso)	SI
Modo	0: Frenada por V
Arranque de la unidad	1A
Tensión de operación (modo Controlada por Tensión)	50% de Un
Temporización de la unidad	0,05 s

• Arranque y reposición

Con el ajuste de tensión nominal en 110 Vca, se aplica una tensión por la fase A de 22Vca; esto representa un 20% de la tensión nominal.

En estas condiciones, se comprueba que inyectando intensidad por la fase A la unidad arranca en $(1,05 * 0,25A) \pm 3\%$, reponiéndose para $0,25A \pm 3\%$.

Se quita la tensión de la fase A y se aplica una tensión por la fase B de 55Vca; esto representa un 50% de la tensión nominal.

En estas condiciones, se comprueba que inyectando intensidad por la fase B la unidad arranca en $(1,05 * 0,5A) \pm 3\%$, reponiéndose para $0,5A \pm 3\%$.

Y por último, se quita la tensión de la fase B y se aplica una tensión por la fase C de 104,5Vca; esto representa un 95% de la tensión nominal.

En estas condiciones, se comprueba que inyectando intensidad por la fase C la unidad arranca en $(1,05 * 1A) \pm 3\%$, reponiéndose para $1A \pm 3\%$.

• Tiempos de actuación

Aplicar las intensidades y tensiones indicadas en el apartado de comprobación de arranques y reposiciones y comprobar que el disparo se produce dentro del margen $\pm 1\%$ ó $\pm 25\text{ms}$ (el que sea mayor) del valor de ajuste de tiempo seleccionado. Hay que tener en cuenta que el ajuste a 0 ms tendrá un tiempo de actuación entre 20 y 25 ms.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación



3.2 Unidades Direccionales

3.2.1	Introducción.....	3.2-2
3.2.2	Unidad direccional de fases	3.2-3
3.2.2.a	Ejemplo de aplicación	3.2-5
3.2.3	Unidades direccionales de neutro y neutro sensible	3.2-6
3.2.4	Inversión de la dirección de disparo	3.2-7
3.2.5	Tiempo de coordinación.....	3.2-7
3.2.6	Rangos de ajuste	3.2-8
3.2.7	Entradas digitales de los módulos direccionales	3.2-9
3.2.8	Salidas digitales y sucesos de los módulos direccionales.....	3.2-9
3.2.9	Ensayo de las unidades direccionales.....	3.2-10

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.2.1 Introducción

Los equipos del tipo **IRV-Z** disponen de las siguientes unidades direccionales:

- Una unidad direccional de fases (67).
- Una unidad direccional de neutro (67N).
- Una unidad direccional de neutro sensible (67Ns).

La unidad direccional tiene como misión determinar la dirección del flujo de la intensidad de operación para realizar el control de la unidad de sobreintensidad asociada a ella. La dirección se determina por comparación de su fase con la de una magnitud de referencia, cuya fase se mantiene con independencia de la dirección del flujo de la intensidad de operación.

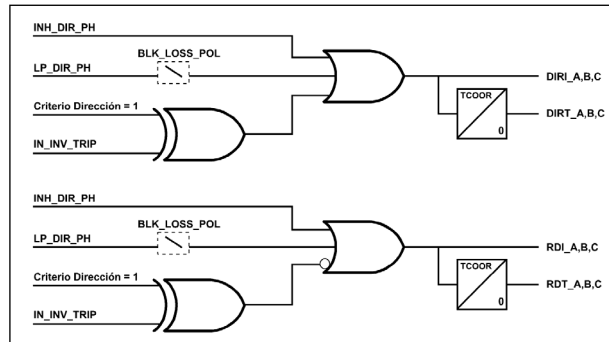


Figura 3.2.1 Diagrama de bloques de la unidad direccional de fases.

Cada unidad direccional tiene el control sobre las unidades de sobreintensidad correspondientes siempre que el ajuste de **Control de par** sea distinto de cero. Si es igual a cero el control direccional está inhibido y da permiso de disparo en las dos direcciones. Permite los disparos de los instantáneos y cuando termina el tiempo de coordinación da permiso a los temporizados.

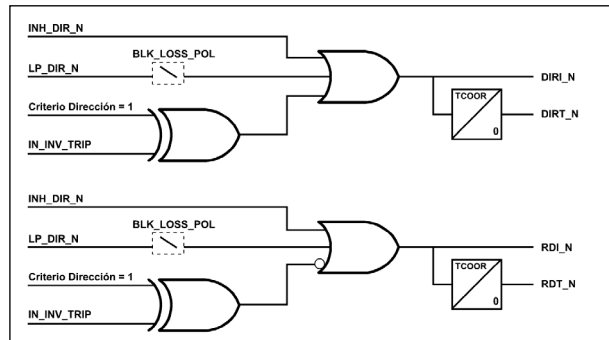


Figura 3.2.2 Diagrama de bloques de la unidad direccional de neutro.

En el caso de tener dirección, se bloquea el instantáneo y temporizado en contradirección y se permiten los instantáneos en dirección. Cuando termina el tiempo de coordinación se permiten también los temporizados en dirección.

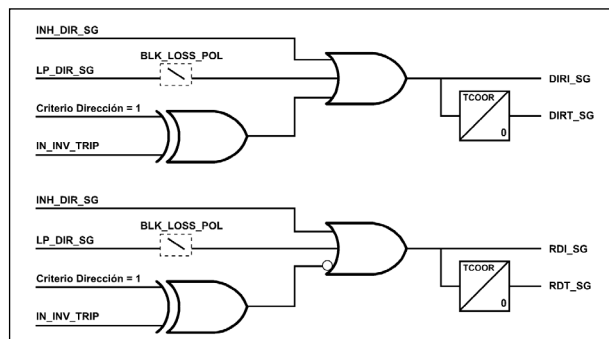


Figura 3.2.3 Diagrama de bloques de la unidad direccional de neutro sensible.

3.2 Unidades Direccionales

En el caso de tener contradirección, se bloquean los instantáneos y temporizados en dirección y se permiten los instantáneos en contradirección. Cuando termine el tiempo de coordinación se permiten los temporizados en contradirección.

Para que actúen las unidades de sobreintensidad, primero debe verse dirección (arrancar la unidad direccional) y posteriormente detectarse un nivel de intensidad que supere el valor del ajuste de la unidad de sobreintensidad. Si la unidad direccional inhibe la operación de la unidad de sobreintensidad, no se iniciará la función de temporización. Si la inhibición se produce una vez iniciada la temporización, ésta se repondrá de forma que, si la inhibición desaparece, la temporización se realizará de nuevo desde cero.

Un disparo requiere, en cualquier caso, la realización ininterrumpida de la función de temporización.

En todos los casos, la unidad direccional es capaz de dar permisos y bloqueos para las dos direcciones (dirección y contradirección) en función del ajuste de **Control de par** (uno para disparos en dirección y dos para disparos en contradirección). Activada la entrada de **Anulación del par**, no se permite el arranque de la unidad direccional correspondiente.

Los ajustes de la unidad direccional que corresponden al neutro son comunes para los dos tipos de neutro. En el caso de que sólo haya neutro, éste utiliza los ajustes correspondientes. Si hay neutro y neutro sensible a la vez, los ajustes son comunes para los dos.

3.2.2 Unidad direccional de fases

Existe una unidad direccional para cada una de las fases. En una cualquiera de ellas, la magnitud de operación es la intensidad de fase y la de polarización es la tensión compuesta correspondiente a las otras dos fases memorizada 2 ciclos antes del arranque.

En la Tabla 3.2-1 pueden verse las magnitudes de operación y polarización aplicadas a cada una de las tres fases.

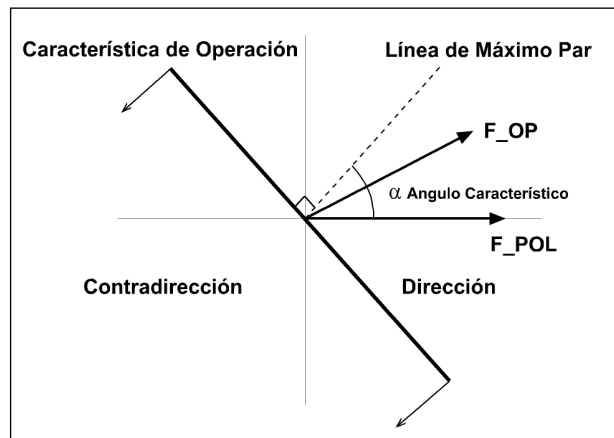


Figura 3.2.4 Diagrama vectorial de la unidad direccional de fase.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Las unidades direccionales de fases comprueban que la intensidad y las tensiones de las fases superen unos determinados valores. Este valor es ajustable para la tensión y de 60 mA para la intensidad. Si la intensidad o la tensión no superan sus valores umbrales se mira el ajuste de **Bloqueo por falta de polarización**. Si este ajuste indica que NO hay bloqueo se actúa como en el caso de la inhibición del direccional, pero si indica bloqueo por falta de polarización se bloquean los disparos en ambas direcciones.

Tabla 3.2-1: Secuencia de fases		
Secuencia de fases ABC		
Fase	Magnitud de operación (F_OP)	Magnitud de polarización (F_POL)
A	I_A	$U_{BC} = V_B - V_C$
B	I_B	$U_{CA} = V_C - V_A$
C	I_C	$U_{AB} = V_A - V_B$
Secuencia de fases ACB		
Fase	Magnitud de operación (F_OP)	Magnitud de polarización (F_POL)
A	I_A	$U_{CB} = V_C - V_B$
B	I_B	$U_{AC} = V_A - V_C$
C	I_C	$U_{BA} = V_B - V_A$

La característica de operación, dibujada sobre un diagrama polar, es una recta, cuya perpendicular (línea de máximo par) se encuentra girada un cierto ángulo en sentido antihorario, llamado ángulo característico de fases, respecto a la magnitud de polarización. Dicha recta, así formada, divide al plano en dos semiplanos. Destacar que dicho ángulo característico resulta ser el complementario del valor del argumento de la impedancia de secuencia directa de la línea (ver el ejemplo de aplicación del apartado 3.2.2.a).

La unidad direccional, cuando está configurada en **Dirección**, habilita a la unidad de sobreintensidad cuando el fasor de la magnitud de operación se encuentre en la zona de operación, $\pm 90^\circ$ respecto la línea de máximo par, e inhibiéndola cuando se encuentre en el semiplano opuesto. Cuando está configurada en **Contradirección**, habilita a la unidad de sobreintensidad en el semiplano contrario.

Como se ha mencionado anteriormente, el control direccional se realiza fase a fase.

3.2.2.a Ejemplo de aplicación

En este apartado se va a realizar un análisis relativo al valor de ajuste del **Angulo característico** para las fases respecto de la **Magnitud de polarización** que el equipo emplea para establecer la **Línea de máximo par** que da lugar a las zonas de **operación** y **bloqueo** de las unidades diferenciales de fase en modo **Dirección** y con secuencia de fases **ABC**.

Partiendo del caso más sencillo, que puede ser una línea trifásica abierta en uno de sus extremos, suponemos una falta monofásica de la **fase A** a tierra y sin impedancia de defecto. Si la impedancia de la línea es Z_l , la intensidad I_A que circulará por la falta vendrá generada por la presencia de tensión V_A y en retraso con respecto a ella un ángulo α .

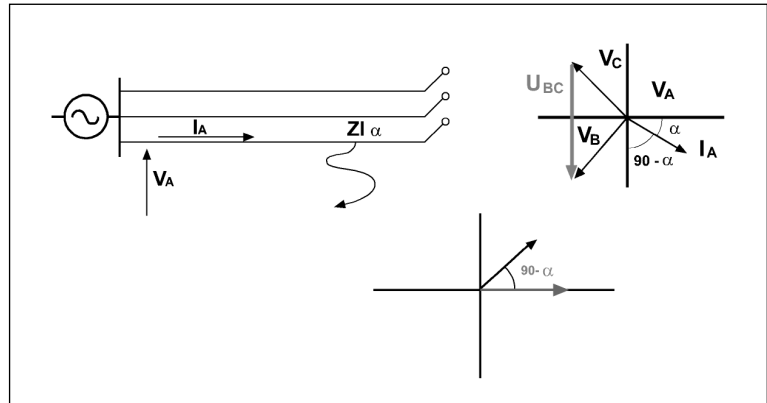


Figura 3.2.5 Gráficas para el ejemplo de aplicación.

Los equipos **IRV-Z** con unidades direccionales para las fases no utilizan las tensiones simples de fase como magnitud de polarización para cada una de sus correspondientes magnitudes de operación (las intensidades de cada fase). Las magnitudes de polarización empleadas son las tensiones compuestas entre las otras dos fases no implicadas en la posible falta monofásica (ver Tabla 3.2-1).

Tal y como se aprecia en los gráficos anteriores, para un defecto en la fase A como el descrito inicialmente, la magnitud de polarización que el equipo utiliza para decidir si hay o no disparo es la tensión $U_{BC} = V_B - V_C$, que se encuentra retrasada en cuadratura respecto de la tensión simple de la fase en falta V_A .

Dado que el **Angulo característico de fases** (α) que se ajusta en el equipo es el que hay entre la **Magnitud de operación** y la **Magnitud de polarización** (ver figura 3.2.4), el valor que ha de asignársele debe ser el ángulo complementario al argumento de la **Impedancia de la línea**.

Todo lo comentado hasta este punto para la fase A es directamente extrapolable para las fases B y C.

Como conclusión, si la impedancia de la línea es Z_l , el ángulo característico (α) que hay que ajustar para las fases es:

$$\alpha = 90 - \theta$$

3.2.3 Unidades direccionales de neutro y neutro sensible

La operación de las unidades direccionales de neutro y neutro sensible está basada en la utilización de magnitudes de secuencia homopolar y tierra.

Se toma como magnitud de operación la intensidad homopolar (medida a través del canal de neutro y de neutro sensible). La localización de la magnitud de operación determina la salida de la unidad direccional y su acción sobre la unidad de sobreintensidad.

La magnitud de Polarización a utilizar es la tensión de neutro (VN) En el **IRV-Z** origen de la tensión de neutro se selecciona mediante un ajuste ("Origen de la tensión de neutro", situado en los ajustes generales de la protección), que permite seleccionar el modo de obtener la tensión de neutro (mediante un transformador dedicado, o mediante el cálculo con las tensiones de fase, del siguiente modo: $\overline{V_N} = \overline{V_A} + \overline{V_B} + \overline{V_C}$).

Si la unidad direccional está inhibida da permiso de disparo en las dos direcciones. En este caso permite los disparos de los instantáneos y cuando termine el tiempo de coordinación dará permisos a los temporizados.

- **Polarización por tensión**

En la figura 3.2.6 se exponen los elementos que se utilizarán en la exposición de los principios de operación de la polarización por tensión.

En este caso el principio de operación de una unidad direccional de tierra descansa sobre la determinación del desfase relativo entre la intensidad homopolar y la tensión homopolar. La figura se ha dibujado con los mismos criterios seguidos en los principios de operación de las unidades de fase, de manera que los conceptos manejados sean totalmente equivalentes.

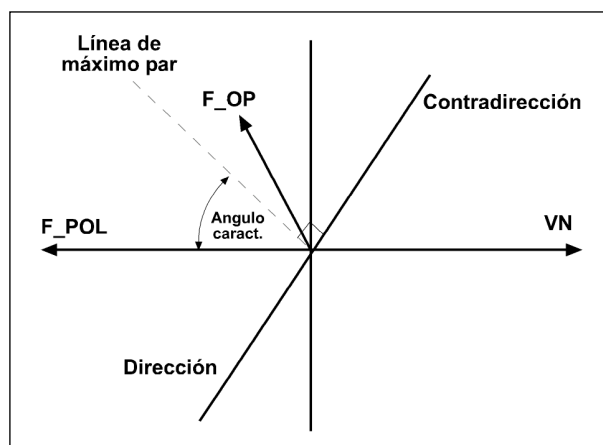


Figura 3.2.6 Diagrama vectorial de la unidad direccional de neutro y neutro sensible con polarización por tensión.

Debe aclararse que, con el objeto de manejar ángulos característicos menores de 90°, se ha dibujado, como magnitud de polarización, el fasor opuesto a la tensión homopolar (F_POL), el cual se gira en sentido horario el ángulo característico de neutro para obtener la recta que divide las dos zonas.

Las unidades direccionales de neutro y neutro sensible comprueban que la intensidad y la tensión de neutro superen unos determinados valores. Este valor es ajustable para la tensión y de **60mA** y **2,7mA** para las intensidades de neutro y neutro sensible respectivamente. Si la intensidad o la tensión no superan sus valores umbrales se mira el ajuste de **Bloqueo por falta de polarización**. Si este ajuste indica que NO hay bloqueo se actúa como en el caso de la inhibición del direccional, pero si indica bloqueo por falta de polarización se bloquean los disparos en ambas direcciones.

3.2 Unidades Direccionales

Al igual que en el caso de las unidades de fase, cuando está configurada en **Dirección**, la orientación de la característica debe ser tal que, en condiciones de falta, la magnitud de operación se encuentre entre $\pm 90^\circ$ la línea definida como de máximo par. Cuando está configurada en **Contradirección**, habilita a la unidad de sobreintensidad en el semiplano contrario.

Si el nivel de tensión es correcto, se desplaza la tensión de polarización según el valor del ángulo característico ajustado y se determina si hay dirección de disparo. Si está activa la entrada de **Inversión de la direccionalidad**, se le cambia el sentido de la dirección calculada.

En el caso de tener dirección se bloquea el instantáneo y temporizado de la contradirección y se activa el instantáneo de la dirección. Cuando termine el tiempo de coordinación se activará el temporizado de la dirección.

En el caso de tener contradirección se bloquea el instantáneo y temporizado de la dirección y se activa el instantáneo de la contradirección. Cuando termine el tiempo de coordinación se activará el temporizado de la contradirección.

3.2.4 Inversión de la dirección de disparo

Las unidades direccionales disponen de una entrada lógica, que puede ser conectada a alguna de las entradas digitales usando la capacidad de programación de éstas, cuya función es la de invertir la dirección de disparo. Cuando esta entrada se encuentra en reposo la dirección de disparo es la indicada en los esquemas anteriores. Si dicha entrada se activa, la dirección de disparo pasa a ser la contraria.

3.2.5 Tiempo de coordinación

Los terminales de protección del tipo **IRV-Z** pueden ser utilizados en esquemas de subalcance permisivo, conectando su contacto auxiliar de arranque de las unidades temporizadas a la entrada de activación del equipo de carrier, en un extremo y el contacto de carrier recibido a una entrada de anulación del temporizador de la unidad de tiempo, en el terminal del extremo remoto.

Consideremos el caso de dos líneas paralelas; la detección de una falta y su posterior disparo secuencial en una de ellas puede ocasionar la inversión de intensidad en uno de los terminales de la línea en paralelo, arrancado por efecto de la misma falta. En este caso, la unidad direccional invertirá su estado y pasará de no permitir a permitir el disparo. Si por causa del esquema de subalcance permisivo el temporizador estuviera anulado, se produciría un disparo instantáneo ya que la señal de carrier tiene un tiempo de reposición distinto de cero. Para evitar esta posibilidad, se ha introducido un temporizador de coordinación que retrasa la aplicación del permiso direccional hasta que haya desaparecido la señal de carrier. Este retardo sólo afecta a las unidades temporizadas, y siempre y cuando estén configuradas como direccionales.

El valor de rango elegido es de 0 a 30ms.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.2.6 Rangos de ajuste

Unidades direccionales			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Angulo característico de fases	0° - 90°	1°	45°
Angulo característico de neutro	0° - 90°	1°	45°
Bloqueo por falta de polarización	SI / NO		NO
Tensión mínima de fases	0.05 - 10 V	0,01 V	0,2 V
Tensión mínima neutro	0.05 - 10 V	0,01 V	0,2 V
Tiempo de coordinación	0 - 30 ms	1 ms	0 ms

- **Protección de sobreintensidad direccional: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - TENSION
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	2 - FRECUENCIA
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	3 - FALLO INTERRUPTOR
4 - INFORMACION

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - DIRECCIONAL	0 - ANGULO CARAC FASE
1 - TENSION	1 - TEMPORIZADO	1 - ANGULO CARAC NEUTRO
2 - FRECUENCIA	2 - INSTANTANEO	2 - BLOQ. FALTA POL
3 - FALLO INTERRUPTOR		3 - TIEMPO COORDINACION
...		4 - TENSION MIN FASES
		5 - TENSION MIN NEUTRO

3.2 Unidades Direccionales

3.2.7 Entradas digitales de los módulos direccionales

Tabla 3.2-2: Entradas digitales de los módulos direccionales		
Nombre	Descripción	Función
INH_DIR_PH	Inhibición un. direccional de fases	La activación de estas entradas convierte a las unidades direccionales en no direccionales.
INH_DIR_N	Inhibición un. direccional de neutro	
INH_DIR_SG	Inhibición un. direccional de neutro sensible	
IN_INV_TRIP	Inversión de polarización	Cuando la entrada está en reposo, las zonas de operación son las indicadas en este apartado 3.2. Si se activa, se invierte la zona de operación de todas las unidades direccionales.

3.2.8 Salidas digitales y sucesos de los módulos direccionales

Tabla 3.2-3: Salidas digitales y sucesos de los módulos direccionales		
Nombre	Descripción	Función
RDI_A	Contradirección instantáneo fase A	Indicación de que la intensidad fluye en la dirección opuesta a la de disparo. Las señales de unidades temporizadas se activan tras contarse el "tiempo de coordinación".
RDI_B	Contradirección instantáneo fase B	
RDI_C	Contradirección instantáneo fase C	
RDI_N	Contradirección instantáneo neutro	
RDI_SG	Contradirección instantáneo neutro sensible	
RDT_A	Contradirección temporizado fase A	
RDT_B	Contradirección temporizado fase B	
RDT_C	Contradirección temporizado fase C	
RDT_N	Contradirección temporizado neutro	
RDT_SG	Contradirección temporizado neutro sensible	
DIRI_A	Dirección instantáneo fase A	
DIRI_B	Dirección instantáneo fase B	
DIRI_C	Dirección instantáneo fase C	
DIRI_N	Dirección instantáneo neutro	
DIRI_SG	Dirección instantáneo neutro sensible	
DIRT_A	Dirección temporizado fase A	
DIRT_B	Dirección temporizado fase B	
DIRT_C	Dirección temporizado fase C	
DIRT_N	Dirección temporizado neutro	
DIRT_SG	Dirección temporizado neutro sensible	
INH_D_PH	Inhibición un. direccional de fases	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
INH_D_N	Inhibición un. direccional de neutro	
INH_D_SG	Inhibición un. direccional de neutro sensible	
INV_TRIP	Inversión de polarización	Lo mismo que para las Entradas Digitales.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.2.9 Ensayo de las unidades direccionales

Comprobar que el ajuste de **Habilitación del bloqueo de arranque** o el de **Control de par** está en **Dirección** antes de realizar la prueba, así como que la entrada de inversión de direccionalidad no esté operativa.

El ensayo se puede realizar fase a fase: la con Vb, lb con Vc, lc con Va, ln con Va e Ins con Va. En las tablas 3.2-4 y 3.2-5 se presentan los ángulos entre los cuales el equipo debe dar permiso de dirección. Para comprobar si el equipo está viendo dirección o no se debe ir al menú de **Información - Estado - Unidades de Medida – Sobreintensidad - Int. Direccional** y contrastar los estados de los flags correspondientes a la fase ensayada.

Tabla 3.2-4: Direccionalidad fases	
V APLICADA	I APLICADA
Vb = 64V $\angle 0^\circ$	la = 1A $\angle (270^\circ - \alpha \text{ caract a } 90^\circ + \alpha \text{ caract}) \pm 2^\circ$
Vc = 64V $\angle 0^\circ$	lb = 1A $\angle (270^\circ - \alpha \text{ caract a } 90^\circ + \alpha \text{ caract}) \pm 2^\circ$
Va = 64V $\angle 0^\circ$	lc = 1A $\angle (270^\circ - \alpha \text{ caract a } 90^\circ + \alpha \text{ caract}) \pm 2^\circ$

Tabla 3.2-5: Direccionalidad neutros	
Direcc. Neutro y Neutro sensible por Vpol	
V APLICADA	I APLICADA
Va = 64V $\angle 0^\circ$	ln = 1A $\angle (90^\circ - \alpha \text{ caract a } 270^\circ - \alpha \text{ caract}) \pm 2^\circ$

3.3 Unidades de Tensión

3.3.1	Unidades de subtensión.....	3.3-2
3.3.2	Unidades de sobretensión	3.3-3
3.3.2.a	Unidades de sobretensión de fase	3.3-3
3.3.2.b	Unidades de sobretensión de neutro	3.3-4
3.3.2.c	Unidad de sobretensión de secuencia inversa	3.3-5
3.3.3	Diagrama de bloques de las unidades de tensión	3.3-6
3.3.4	Rangos de ajuste de las unidades de tensión	3.3-7
3.3.5	Entradas digitales de los módulos de tensión.....	3.3-9
3.3.6	Salidas digitales y sucesos de los módulos de tensión	3.3-10
3.3.7	Ensayo de las unidades de tensión	3.3-13
3.3.7.a	Ensayo de las unidades de sobretensión	3.3-13
3.3.7.b	Ensayo de las unidades de subtensión	3.3-13

3.3.1 Unidades de subtensión

Los equipos disponen de las siguientes unidades de subtensión:

- Tres unidades de subtensión de fases (27F1, 27F2 y 27F3)

Cada unidad está asociada a las tres entradas analógicas de tensión y dispone de un ajuste que permite seleccionar entre trabajar con tensiones **Fase-Tierra** o **Fase-Fase**. La actuación se produce cuando los valores eficaces de las tensiones medidas alcancen un determinado valor. Este valor se ajusta simultáneamente para las tres tensiones en cada unidad, pudiendo seleccionarse si se ajusta como tensión **Fase-Tierra** o **Fase-Fase**.

Las unidades de subtensión tienen una lógica asociada controlable por medio de un ajuste en el que se selecciona el tipo de actuación entre las siguientes posibilidades (ver figura 3.3.2):

- **AND**: la unidad (27F) dispara cuando las tres unidades de subtensión asociadas (V1, V2 y V3) cumplen la condición de disparo.
- **OR**: la unidad (27F) dispara cuando alguna de las tres unidades de subtensión asociadas (V1, V2 o V3) cumple la condición de disparo.

Para una determinada unidad de subtensión, el arranque tiene lugar cuando el valor medido es igual o menor que una vez el valor ajustado, y la reposición se realiza con un valor porcentual seleccionable (superior) sobre el ajuste.

El arranque de la unidad de subtensión habilita la función de temporización. Ésta se realiza aplicando incrementos sobre un contador cuyo fin de cuenta determina la actuación del elemento de tiempo. El ajuste de tiempo incluido permite seleccionar una temporización a **Tiempo fijo**.

Cuando el valor eficaz medido sobrepasa el arranque ajustado se produce una reposición rápida del integrador. La activación de la salida requiere que el arranque permanezca actuando durante todo el tiempo de integración. Cualquier reposición conduce al integrador a sus condiciones iniciales, de forma que una nueva actuación inicia la cuenta de tiempo desde cero.

Existe la posibilidad de asignar una entrada física a la señal lógica de **Bloqueo de la salida de disparo de las unidades de subtensión de fases**, consiguiendo la desactivación de la salida en el caso de que esta señal se active.

La operación de estas unidades está condicionada a la posición del interruptor; si el interruptor está abierto la unidad se encontrará inhabilitada.

3.3.2 Unidades de sobretensión

Los equipos del tipo **IRV-Z** disponen de las siguientes unidades de sobretensión:

- Unidades de sobretensión de fase (59F1, 59F2 y 59F3).
- Dos unidades de sobretensión de neutro (59N1 y 59N2 ó 64_1 y 64_2).
- Una unidad de sobretensión de secuencia inversa (47)

3.3.2.a Unidades de sobretensión de fase

Las unidades de sobretensión de fase están asociadas a las tres entradas analógicas de tensión y dispone de un ajuste que permite seleccionar entre trabajar con tensiones **Fase-Tierra** o **Fase-Fase**. La actuación se produce cuando los valores eficaces de las tensiones medidas alcancen un determinado valor. Este valor se ajusta simultáneamente para las tres tensiones en cada unidad, pudiendo seleccionarse si se ajusta como tensión **Fase-Tierra** o **Fase-Fase**.

Las unidades de sobretensión tienen una **lógica asociada** controlable por medio de un ajuste en el que se selecciona el tipo de actuación entre las siguientes posibilidades (ver figura 3.3.2):

- **AND**: la unidad (59F) dispara cuando las tres unidades de subtensión asociadas (**V1**, **V2** y **V3**) cumplen la condición de disparo.
- **OR**: la unidad (59F) dispara cuando alguna de las tres unidades de subtensión asociadas (**V1**, **V2** o **V3**) cumple la condición de disparo.

Para una determinada unidad de sobretensión, el arranque tiene lugar cuando el valor medido es igual o mayor que una vez el valor ajustado, y la reposición se realiza con un valor porcentual seleccionable (inferior) sobre el ajuste.

El arranque de la unidad de sobretensión habilita la función de temporización. Ésta se realiza aplicando incrementos sobre un contador cuyo fin de cuenta determina la actuación del elemento de tiempo. El ajuste de tiempo incluido permite seleccionar una temporización a **Tiempo fijo**.

Cuando el valor eficaz medido cae por debajo del arranque ajustado se produce una reposición rápida del integrador. La activación de la salida requiere que el arranque permanezca actuando durante todo el tiempo de integración. Cualquier reposición conduce al integrador a sus condiciones iniciales, de forma que una nueva actuación inicia la cuenta de tiempo desde cero.

Existe la posibilidad de asignar una entrada física a la señal lógica de **Bloqueo de la salida de disparo de las unidades de sobretensión de fases**, consiguiendo la desactivación de la salida en el caso de que esta señal se active.

Una aplicación típica puede ser ejemplificada por la lógica abajo:

- 59F1A, 59F1B y 59F1C asociadas a una lógica **AND**, con nivel de arranque 1,2Vn y actuación instantánea,
- 59F2A, 59F2B y 59F2C asociadas a una lógica **OR**, con nivel de arranque 1,1Vn y actuación temporizada.

3.3.2.b Unidades de sobretensión de neutro

- **Unidades 59N1 y 59N2**

Las unidades de sobretensión 59N1 y 59N2, están compuestas por un elemento de sobretensión instantáneo, con temporización adicional ajustable de forma independiente.

La tensión de neutro es calculada a partir de las tres tensiones de fases. El valor eficaz de esta tensión de neutro, que constituye la magnitud de operación del detector de nivel, se calcula partiendo de las tensiones de fase del siguiente modo:

$$\overline{V}_N = \overline{V}_A + \overline{V}_B + \overline{V}_C$$

La salida ajustable de este detector es la señal de arranque de las unidades (59N1 y 59N2), que inicializa un temporizador ajustable, cuya salida, combinada con la señal lógica de bloqueo de la unidad, en la puerta AND se toma como salida de la unidad. Ver figura 3.3.1.

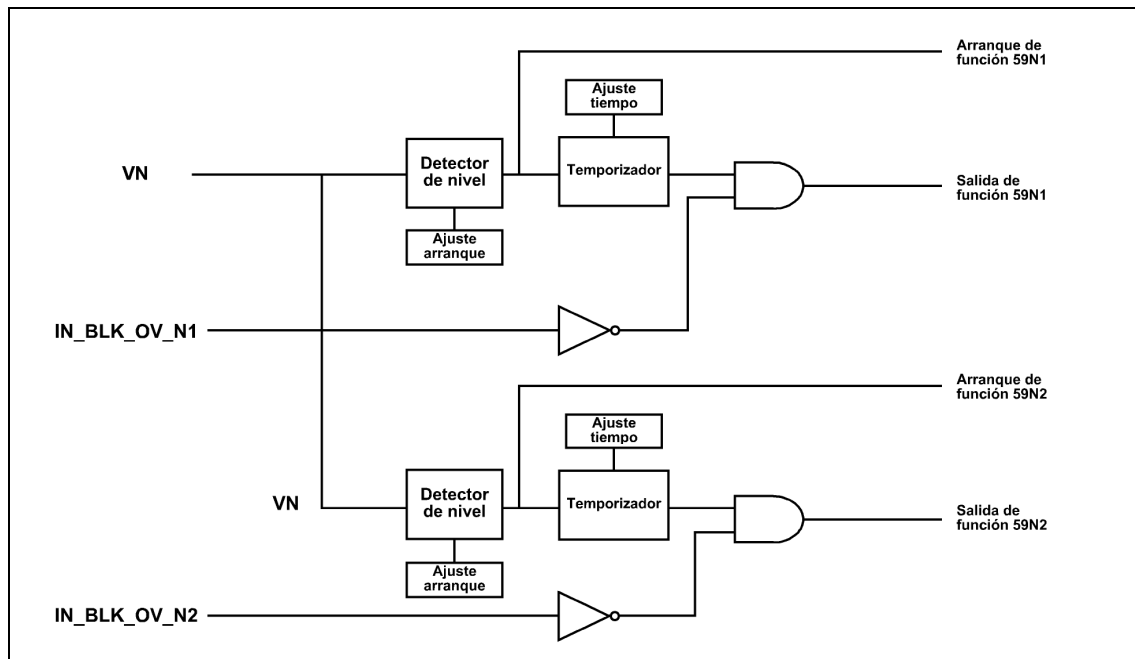


Figura 3.3.1 Diagrama de bloques de las unidades de sobretensión 59N1 y 59N2.

El arranque de cada unidad se produce cuando el valor eficaz de la tensión homopolar supera 1 vez el valor de arranque ajustado y la reposición se realiza con un valor porcentual seleccionable (inferior) sobre el ajuste.

Las unidades 59N1 y 59N2 tienen la posibilidad de programar unas entradas de bloqueo de disparo, lo que impide la actuación de la unidad si esta entrada se activa antes de que se genere el disparo. Si se activa después del disparo, éste se repone. Para poder usar esta lógica de bloqueos se deben programar las entradas definidas como **Bloqueo de disparo**.

- **Unidades 64_1 y 64_2**

Las características de estas unidades son idénticas a las indicadas para las unidades 59N1 y 59N2, con la salvedad de que la tensión de neutro se obtiene directamente a través de una conexión de TT en triángulo abierto. Para ello, el equipo posee una entrada analógica de tensión específica. En este caso, existe un ajuste (origen de la tensión de neutro), que permite seleccionar el modo de obtener la tensión de neutro (mediante la entrada analógica de tensión específica o mediante el cálculo con las tensiones de fase, como en el caso 59N1 y 59N2).

3.3.2.c Unidad de sobretensión de secuencia inversa

Los equipos disponen de una unidad de sobretensión de secuencia inversa cuya actuación se dará cuando el valor de la tensión de secuencia inversa esté por encima del valor ajustado. Se producirá el arranque de la unidad cuando la tensión de secuencia inversa supere en 1 vez el valor ajustado, mientras que la reposición de la unidad se dará con un valor porcentual seleccionable (inferior) sobre el ajuste.

Esta unidad dispone de un temporizador ajustable que permite la temporización opcional de la salida.

Cuando el valor eficaz medido cae por debajo del arranque ajustado se produce una reposición rápida del integrador. La activación de la salida requiere que el arranque permanezca actuando durante todo el tiempo de integración. Cualquier reposición conduce al integrador a sus condiciones iniciales, de forma que una nueva actuación inicia la cuenta de tiempo desde cero.

Puede conseguirse el bloqueo de la unidad de sobretensión de secuencia inversa, utilizando la entrada de bloqueo de sobretensión de secuencia inversa. Para ello habrá que asignar a alguna de las entradas físicas la entrada lógica de bloqueo mencionada.

- **Lógica de bloqueo**

Es relativamente usual realizar una lógica de bloqueo de las unidades de sobreintensidad temporizadas cuando se encuentren arrancadas simultáneamente la unidad de subtensión (27) y la unidad de sobretensión de secuencia inversa (47). Este tipo de bloqueo actúa antes de que se inicie el temporizador de las unidades de sobreintensidad.

Para disponer de este tipo de bloqueo, antes hay que configurarlo en la lógica programable.

3.3.3 Diagrama de bloques de las unidades de tensión

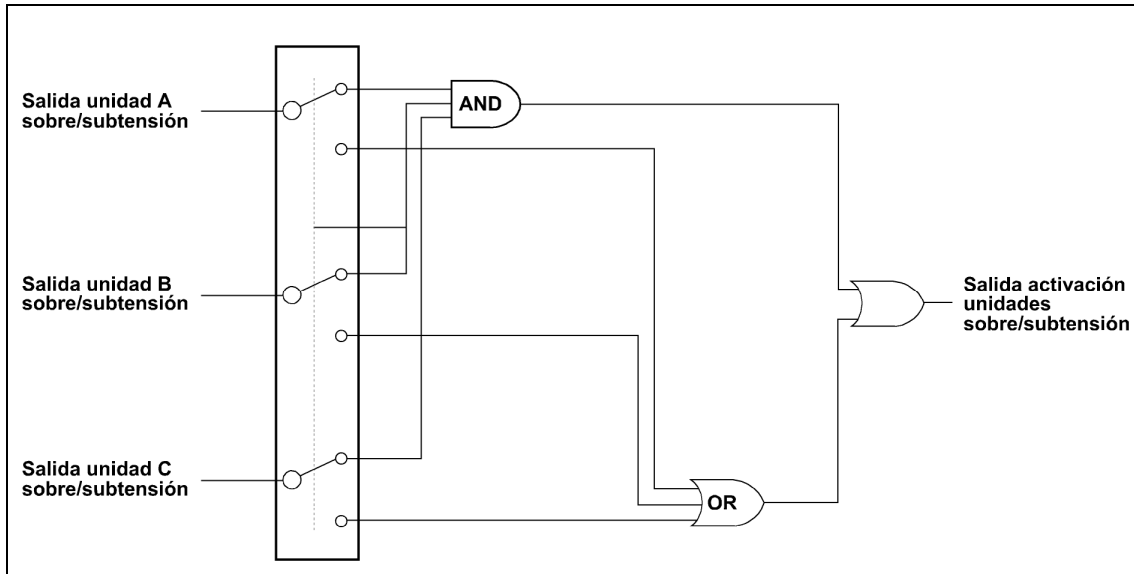


Figura 3.3.2 Diagrama de bloques de la operación AND / OR para las unidades de tensión.

La salida activación unidades de sobre / subtensión del diagrama de la figura 3.3.2 se corresponde con las salidas de **Disparo enmascarado trifásico de las unidades 1, 2 y 3 de subtensión y sobretensión**. Esto significa que sus correspondientes máscaras de disparo afectan a estas señales, las cuales están direccionadas al disparo de la protección; los disparos enmascarados de cada una de las fases generan evento y activan señales que pueden ser empleadas en la lógica programable, pero por sí mismas no dan lugar a disparo.

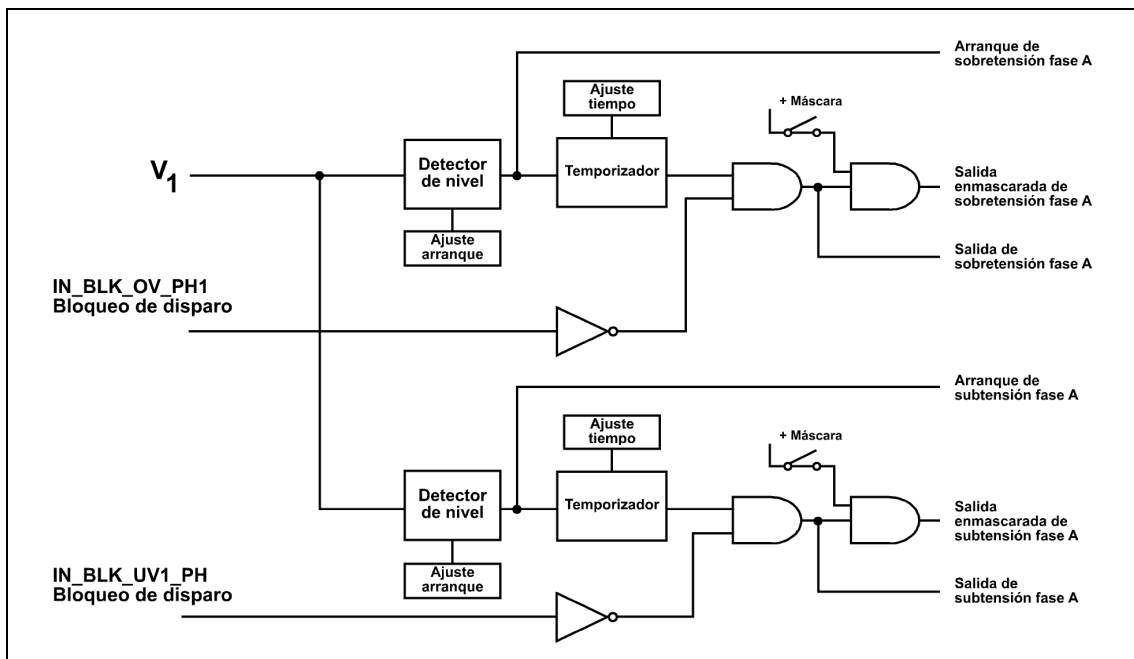


Figura 3.3.3 Diagrama de bloques de una unidad de subtensión / sobretensión.

3.3 Unidades de Tensión

3.3.4 Rangos de ajuste de las unidades de tensión

Rangos de reposición de las unidades de tensión			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Reposición un. de sobretensión de fases	50 - 99% del ajuste	1	95 %
Reposición un. de sobretensión de neutro	50 - 99% del ajuste	1	95 %
Reposición un. de sobretensión de sec. inversa	50 - 99% del ajuste	1	95 %
Reposición un. de subtenión de fases	101 - 150% del ajuste	1	105 %

Sobretensión de fases (unidades 1, 2 y 3)			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Tipo de tensión	Fase - Fase Fase - Tierra		Line Voltage
Arranque de la unidad	20 - 300 V	0,01 V	70 V
Temporización de la unidad	0 - 300 s	0,01 s	0 s
Lógica de disparo	OR / AND		OR

Subtenión de fases (unidades 1, 2 y 3)			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Tipo de tensión	Fase - Fase Fase - Tierra		Line Voltage
Arranque de la unidad	10 - 300 V	0,01 V	40 V
Temporización de la unidad	0 - 300 s	0,01 s	0 s
Lógica de disparo	OR / AND		OR

Sobretensión de neutro (unidades 1 y 2)			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	2 - 150 V	0,01 V	10 V
Temporización de la unidad	0 - 300 s	0,01 s	0 s

Unidad de sobretensión secuencia inversa			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	2 - 100 V	0,01 V	10 V
Temporización de la unidad	0 - 300 s	0,01 s	0 s

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

- **Protección de tensión: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - TENSION
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	2 - FRECUENCIA
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	3 - FALLO INTERRUPTOR
4 - INFORMACION

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - REPOSICION TENSION
1 - TENSION	1 - SOBRETEN. FASES
2 - FRECUENCIA	2 - SOBRETEN. SEC INV
3 - FALLO INTERRUPTOR	3 - SOBRETEN. NEUTRO
...	4 - SUBTEN. FASES

Reposición de tensión

0 - REPOSICION TENSION	0 - REPOS SUBTEN. F.
1 - SOBRETEN. FASES	1 - REPOS SOBRET. F.
2 - SOBRETEN. SEC INV	2 - REPOS SOBRET. N.
3 - SOBRETEN. NEUTRO	0 - REPOS SOBRET V2.
4 - SUBTEN. FASES	

Sobretensión de fases

0 - REPOSICION TENSION	0 - UNIDAD 1	0 - PERMISO SOBRET. F.
1 - SOBRETEN. FASES	1 - UNIDAD 2	1 - TIPO TENSION
2 - SOBRETEN. SEC INV	2 - UNIDAD 3	2 - ARRANQ SOBRET. F.
3 - SOBRETEN. NEUTRO		3 - TIEMPO SOBRET. F.
4 - SUBTEN. FASES		4 - LOGICA SOBRET. F.

Sobretensión de secuencia inversa

0 - REPOSICION TENSION	0 - PERMISO SOBRET.V2
1 - SOBRETEN. FASES	1 - ARRANQ SOBRET.V2
2 - SOBRETEN. SEC INV	2 - TIEMPO SOBRET.V2
3 - SOBRETEN. NEUTRO	
4 - SUBTEN. FASES	

Sobretensión de neutro

0 - REPOSICION TENSION	0 - UNIDAD 1	0 - PERMISO SOBRET. N.
1 - SOBRETEN. FASES	1 - UNIDAD 2	1 - ARRANQ SOBRET. N.
2 - SOBRETEN. SEC INV		2 - TIEMPO SOBRET. N.
3 - SOBRETEN. NEUTRO		
4 - SUBTEN. FASES		

3.3 Unidades de Tensión

Subtensión de fases

0 - REPOSICION TENSION	0 - UNIDAD 1	0 - PERMISO SUBTEN. F.
1 - SOBRETEN. FASES	1 - UNIDAD 2	1 - TIPO TENSION
2 - SOBRETEN. SEC INV	2 - UNIDAD 3	2 - ARRANQ SUBTEN. F.
3 - SOBRETEN. NEUTRO		3 - TIEMPO SUBTEN. F.
4 - SUBTEN. FASES		4 - LOGICA SUBTEN. F.

3.3.5 Entradas digitales de los módulos de tensión

Nombre	Descripción	Función
IN_BLK_UV1_PH	Entrada bloqueo unidad 1 subtensión fases	La activación de la entrada antes de que se genere el disparo impide la actuación de la unidad. Si se activa después del disparo, éste se repone.
IN_BLK_UV2_PH	Entrada bloqueo unidad 2 subtensión fases	
IN_BLK_UV3_PH	Entrada bloqueo unidad 3 subtensión fases	
IN_BLK_OV_PH1	Entrada bloqueo unidad 1 sobretensión fases	
IN_BLK_OV_PH2	Entrada bloqueo unidad 2 sobretensión fases	
IN_BLK_OV_PH3	Entrada bloqueo unidad 3 sobretensión fases	
IN_BLK_OV_N1	Entrada bloqueo unidad 1 sobretensión neutro	
IN_BLK_OV_N2	Entrada bloqueo unidad 2 sobretensión neutro	
IN_BLK_OV_NS	Entrada bloqueo subtensión secuencia inversa	
ENBL_UV_PH1	Entrada de habilitación unidad 1 subtensión fases	La activación de estas entradas pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".
ENBL_UV_PH2	Entrada de habilitación unidad 2 subtensión fases	
ENBL_UV_PH3	Entrada de habilitación unidad 3 subtensión fases	
ENBL_OV_PH1	Entrada de habilitación unidad 1 sobretensión fases	
ENBL_OV_PH2	Entrada de habilitación unidad 2 sobretensión fases	
ENBL_OV_PH3	Entrada de habilitación unidad 3 sobretensión fases	
ENBL_OV_N1	Entrada de habilitación unidad 1 sobretensión neutro	
ENBL_OV_N2	Entrada de habilitación unidad 2 sobretensión neutro	
ENBL_OV_NS	Entrada de habilitación unidad sobretensión secuencia inversa	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.3.6 Salidas digitales y sucesos de los módulos de tensión

Tabla 3.3-2: Salidas digitales y sucesos de los módulos de tensión			
Nombre	Descripción	Función	
PU_IUV1_A	Arranque unidad 1 subtensión fase A	Arranque de las unidades de Subtensión y sobretensión e inicio de la cuenta de tiempo. Los arranques trifásicos son los que se generan tras la lógica AND u OR elegida.	
PU_IUV2_A	Arranque unidad 2 subtensión fase A		
PU_IUV3_A	Arranque unidad 3 subtensión fase A		
PU_IUV1_B	Arranque unidad 1 subtensión fase B		
PU_IUV2_B	Arranque unidad 2 subtensión fase B		
PU_IUV3_B	Arranque unidad 3 subtensión fase B		
PU_IUV1_C	Arranque unidad 1 subtensión fase C		
PU_IUV2_C	Arranque unidad 2 subtensión fase C		
PU_IUV3_C	Arranque unidad 3 subtensión fase C		
PU_IUV1_3PH	Arranque unidad 1 subtensión trifásica		
PU_IUV2_3PH	Arranque unidad 2 subtensión trifásica		
PU_IUV3_3PH	Arranque unidad 3 subtensión trifásica		
PU_OV1_A	Arranque unidad 1 sobretensión fase A		
PU_OV2_A	Arranque unidad 2 sobretensión fase A		
PU_OV3_A	Arranque unidad 3 sobretensión fase A		
PU_OV1_B	Arranque unidad 1 sobretensión fase B		
PU_OV2_B	Arranque unidad 2 sobretensión fase B		
PU_OV3_B	Arranque unidad 3 sobretensión fase B		
PU_OV1_C	Arranque unidad 1 sobretensión fase C		
PU_OV2_C	Arranque unidad 2 sobretensión fase C		
PU_OV3_C	Arranque unidad 3 sobretensión fase C		
PU_OV1_N	Arranque unidad 1 sobretensión neutro		
PU_OV2_N	Arranque unidad 2 sobretensión neutro		
PU_OV_NS	Arranque unidad sobretensión secuencia inversa		
PU_OV1_3PH	Arranque unidad 1 sobretensión trifásica		
PU_OV2_3PH	Arranque unidad 2 sobretensión trifásica		
PU_OV3_3PH	Arranque unidad 3 sobretensión trifásica		
TRIP_UV1_A	Disparo unidad 1 subtensión fase A		Disparo de las unidades de Subtensión y sobretensión. Los disparos trifásicos son los que se generan tras la lógica AND u OR elegida.
TRIP_UV2_A	Disparo unidad 2 subtensión fase A		
TRIP_UV3_A	Disparo unidad 3 subtensión fase A		
TRIP_UV1_B	Disparo unidad 1 subtensión fase B		
TRIP_UV2_B	Disparo unidad 2 subtensión fase B		
TRIP_UV3_B	Disparo unidad 3 subtensión fase B		
TRIP_UV1_C	Disparo unidad 1 subtensión fase C		
TRIP_UV2_C	Disparo unidad 2 subtensión fase C		
TRIP_UV3_C	Disparo unidad 3 subtensión fase C		
TRIP_UV1_3PH	Disparo unidad 1 subtensión trifásica		
TRIP_UV2_3PH	Disparo unidad 2 subtensión trifásica		
TRIP_UV3_3PH	Disparo unidad 3 subtensión trifásica		
TRIP_OV1_A	Disparo unidad 1 sobretensión fase A		
TRIP_OV2_A	Disparo unidad 2 sobretensión fase A		
TRIP_OV3_A	Disparo unidad 3 sobretensión fase A		

3.3 Unidades de Tensión

Tabla 3.3-2: Salidas digitales y sucesos de los módulos de tensión

Nombre	Descripción	Función
TRIP_OV1_B	Disparo unidad 1 sobretensión fase B	Disparo de las unidades de Subtensión y sobretensión. Los disparos trifásicos son los que se generan tras la lógica AND u OR elegida.
TRIP_OV2_B	Disparo unidad 2 sobretensión fase B	
TRIP_OV3_B	Disparo unidad 3 sobretensión fase B	
TRIP_OV1_C	Disparo unidad 1 sobretensión fase C	
TRIP_OV2_C	Disparo unidad 2 sobretensión fase C	
TRIP_OV3_C	Disparo unidad 3 sobretensión fase C	
TRIP_OV1_N	Disparo unidad 1 sobretensión neutro	
TRIP_OV2_N	Disparo unidad 2 sobretensión neutro	
TRIP_OV_S2	Disparo unidad sobretensión secuencia inversa	
TRIP_OV1_3PH	Disparo unidad 1 sobretensión trifásica	
TRIP_OV2_3PH	Disparo unidad 2 sobretensión trifásica	
TRIP_OV3_3PH	Disparo unidad 3 sobretensión trifásica	
TRIP_UV1_3PHM	Disparo enmascarado un. 1 subtensión trifásica	
TRIP_UV2_3PHM	Disparo enmascarado un. 2 subtensión trifásica	
TRIP_UV3_3PHM	Disparo enmascarado un. 3 subtensión trifásica	
TRIP_OV1_NM	Disparo enmascarado un. 1 sobretensión neutro	
TRIP_OV2_NM	Disparo enmascarado un. 2 sobretensión neutro	
TRIP_OV_S2M	Disparo enmascarado un. sobretensión secuencia inversa	
TRIP_OV1_3PHM	Disparo enmascarado un. 1 sobretensión trifásica	
TRIP_OV2_3PHM	Disparo enmascarado un. 2 sobretensión trifásica	
TRIP_OV3_3PHM	Disparo enmascarado un. 3 sobretensión trifásica	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.3-2: Salidas digitales y sucesos de los módulos de tensión

Nombre	Descripción	Función
IN_BLK_UV1_PH	Entrada bloqueo unidad 1 subtensión fases	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
IN_BLK_UV2_PH	Entrada bloqueo unidad 2 subtensión fases	
IN_BLK_UV3_PH	Entrada bloqueo unidad 3 subtensión fases	
IN_BLK_OV_PH1	Entrada bloqueo unidad 1 sobretensión fases	
IN_BLK_OV_PH2	Entrada bloqueo unidad 2 sobretensión fases	
IN_BLK_OV_PH3	Entrada bloqueo unidad 3 sobretensión fases	
IN_BLK_OV_N1	Entrada bloqueo unidad 1 sobretensión neutro	
IN_BLK_OV_N2	Entrada bloqueo unidad 2 sobretensión neutro	
IN_BLK_OV_NS	Entrada de bloqueo unidad sobretensión secuencia inversa	
ENBL_UV_PH1	Entrada de habilitación un. 1 subtensión fases	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
ENBL_UV_PH2	Entrada de habilitación un. 2 subtensión fases	
ENBL_UV_PH3	Entrada de habilitación un. 3 subtensión fases	
ENBL_OV_PH1	Entrada de habilitación un. 1 sobretensión fases	
ENBL_OV_PH2	Entrada de habilitación un. 2 sobretensión fases	
ENBL_OV_PH3	Entrada de habilitación un. 3 sobretensión fases	
ENBL_OV_N1	Entrada de habilitación un. 1 sobretensión neutro	
ENBL_OV_N2	Entrada de habilitación un. 2 sobretensión neutro	
ENBL_OV_NS	Entrada de habilitación un. sobretensión secuencia inversa	
UV_PH1_ENBLD	Unidad 1 subtensión fases habilitada	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
UV_PH2_ENBLD	Unidad 2 subtensión fases habilitada	
UV_PH3_ENBLD	Unidad 3 subtensión fases habilitada	
OV_PH1_ENBLD	Unidad 1 sobretensión fases habilitada	
OV_PH2_ENBLD	Unidad 2 sobretensión fases habilitada	
OV_PH3_ENBLD	Unidad 3 sobretensión fases habilitada	
OV_N1_ENBLD	Unidad 1 sobretensión neutro habilitada	
OV_N2_ENBLD	Unidad 2 sobretensión neutro habilitada	
OV_NS2_ENBLD	Unidad sobretensión secuencia inversa habilitada	

3.3.7 Ensayo de las unidades de tensión

3.3.7.a Ensayo de las unidades de sobretensión

Los equipos disponen de tres unidades de sobretensión de fases (59F1, 59F2 y 59F3), dos unidades de neutro (59N1 y 59N2 o 64_1 y 64_2) y una unidad de secuencia inversa (47). Es posible seleccionar entre Tensión Fase-Neutro o Tensión Fase-Fase para ajustar los arranques de las unidades de fase.

Antes de proceder al ensayo de la unidad se recomienda inhabilitar las demás unidades de tensión que no están bajo prueba en este momento.

- **Arranque y reposición**

Ajustar los valores de arranque deseados para la unidad correspondiente y comprobar su activación mediante la actuación de alguna salida configurada a tal efecto. También se puede verificar comprobando los flags de arranque del menú **Información - Estado - Unidades**. Se puede comprobar, de igual forma, que si la unidad llega a disparar se activa el flag de disparo del menú mencionado.

Tabla 3.3-3: Arranque y reposición de las unidades de sobretensión				
Ajuste de la unidad	Arranque		Reposición	
X	máximo	mínimo	máximo	mínimo
	$1,03 \times X$	$0,97 \times X$	$(\text{Ajuste rep} + 0,03) \times X$	$(\text{Ajuste rep} - 0,03) \times X$

Donde el valor “Ajuste rep” corresponde al valor del ajuste en tanto por uno de la **Reposición de la unidad** correspondiente a las unidades de Sobretensión.

- **Tiempos de actuación**

Para su comprobación utilizar las bornas de disparo C4-C5 y C6-C7. [Ver figura 3.3.4].

Tiempo fijo o instantáneo

Se aplicará un 20% más del valor de ajuste seleccionado para el arranque. El tiempo de actuación deberá corresponder con $\pm 1\%$ o ± 25 ms (el que sea mayor) del valor de ajuste de tiempo seleccionado. Hay que tener en cuenta que el ajuste a 0 ms tendrá un tiempo de actuación de aproximadamente 20 y 25 ms.

3.3.7.b Ensayo de las unidades de subtensión

Los equipos disponen de tres unidades de Subtensión de Fases (27F1, 27F2 y 27F3) y es posible seleccionar entre Tensión Fase-Neutro o Tensión Fase-Fase para ajustar los arranques de las unidades.

Antes de proceder al ensayo de la unidad de subtensión se recomienda inhabilitar las demás unidades de tensión que no están bajo prueba en este momento.

- **Arranque y reposición**

Ajustar los valores de arranque deseados para la unidad correspondiente y comprobar su activación mediante la actuación de alguna salida configurada a tal efecto. También se puede verificar comprobando los flags de arranque del menú **Información - Estado - Unidades**. Se puede comprobar, de igual forma, que si la unidad llega a disparar se activa el flag de disparo del menú mencionado.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.3-4: Arranque y reposición de las unidades de subtenión

Ajuste de la unidad	Arranque		Reposición	
X	máximo	mínimo	máximo	mínimo
	$1,03 \times X$	$0,97 \times X$	$(\text{Ajuste rep} + 0,03) \times X$	$(\text{Ajuste rep} - 0,03) \times X$

Donde el valor “Ajuste rep” corresponde al valor del ajuste en tanto por uno de la **Reposición de la unidad** correspondiente a las unidades de Subtenión.

- **Tiempos de actuación**

Para su comprobación utilizar las bornas de disparo C4-C5 y C6-C7. [Ver figura 3.3.4].

Tiempo fijo o instantáneo

Se aplicará un 20% menos del valor de ajuste seleccionado para el arranque. El tiempo de actuación deberá corresponder con $\pm 1\%$ o ± 25 ms (el que sea mayor) del valor de ajuste de tiempo seleccionado. Hay que tener en cuenta que el ajuste a 0 ms tendrá un tiempo de actuación de aproximadamente 20 y 25 ms.

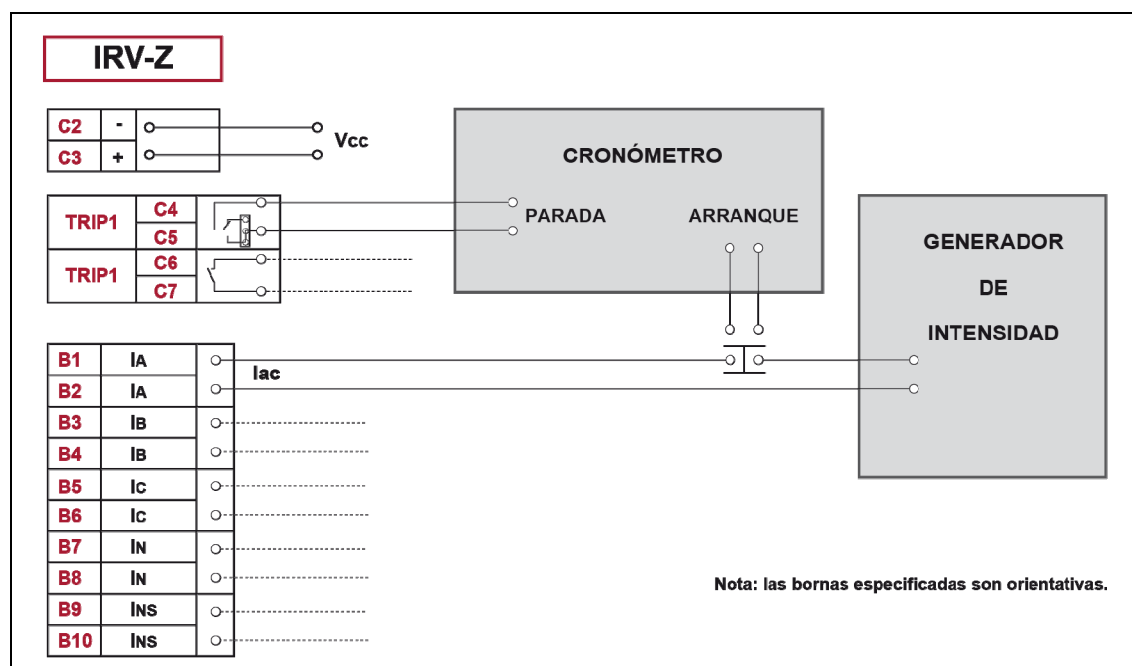


Figura 3.3.4 Esquema de conexión para el ensayo de medida de tiempos.

3.4 Unidades de Frecuencia

3.4.1	Introducción.....	3.4-2
3.4.2	Unidades de máxima frecuencia.....	3.4-3
3.4.3	Unidades de mínima frecuencia.....	3.4-3
3.4.4	Unidades de derivada de frecuencia	3.4-4
3.4.5	Bloqueo de las unidades.....	3.4-5
3.4.6	Unidad de mínima tensión para bloqueo	3.4-5
3.4.7	Lógica de deslastre de cargas	3.4-5
3.4.8	Aplicación de las unidades de frecuencia.....	3.4-6
3.4.9	Rangos de ajuste de las unidades de frecuencia	3.4-8
3.4.10	Entradas digitales de los módulos de frecuencia.....	3.4-10
3.4.11	Salidas digitales y sucesos de los módulos de frecuencia	3.4-11
3.4.12	Ensayo de las unidades de frecuencia	3.4-13

3.4.1 Introducción

Los equipos disponen de las siguientes unidades de frecuencia:

- Cuatro unidades de sobrefrecuencia (81M1, 81M2, 81M3 y 81M43).
- Cuatro unidades de subfrecuencia (81m1, 81m2, 81m3 y 81m4).
- Cuatro unidades de derivada de frecuencia (81D1, 81D2, 81D3 y 81D4).

Las unidades de subfrecuencia, sobrefrecuencia y derivada de frecuencia tienen ajustes propios para cada función y una serie de ajustes comunes para todas las ellas. Los ajustes comunes son:

- **Tensión de inhibición.** Este ajuste comprueba que la tensión está por encima de un valor ajustado. Si es así, permite la medida y la actuación de las unidades de frecuencia. En caso contrario da un valor de frecuencia igual a cero y las unidades de frecuencia se inhiben.
- **Semiciclos de activación.** Es el número de semiciclos en los que se tienen que dar las condiciones de falta para que las unidades de frecuencia arranquen.
- **Ciclos de reposición.** Es el número de ciclos durante los que no tiene que haber condiciones de falta para que las unidades de frecuencia ya arrancadas se repongan. Cuando las unidades de frecuencia están arrancadas y todavía no han actuado, se puede dar el caso de que durante un breve instante desaparezcan las condiciones de falta. Este ajuste indica durante cuánto tiempo se permite que desaparezcan estas condiciones sin reponer la unidad. Por ejemplo, si la derivada de la frecuencia debía estar cayendo por debajo de $-0,5$ Hz/s y durante un instante desciende únicamente a $-0,45$ Hz/s; en este caso puede ser deseable que la función de protección no se reponga si el tiempo de desaparición de la condición de falta es muy pequeño.
- **Lógica de deslastre de cargas.** Mediante el ajuste de "permiso de deslastre unidades de frecuencia 1" se puede seleccionar que las unidades de frecuencia 1 actúen emparejadas, la de subfrecuencia o derivada de frecuencia con la de sobrefrecuencia, para efectuar una lógica de deslastre y reposición de cargas. Esta selección permite realizar 1 escalón de deslastre de cargas. Para disponer de más escalones, es necesario emplear la lógica programable y configurarla empleando las señales generadas por el resto de las unidades de frecuencia.
- **Selección del tipo de deslastre.** Se puede seleccionar si la unidad que inicia el deslastre de cargas es la de subfrecuencia o la de derivada de frecuencia.

Todas las unidades tienen un contador de inhabilitación. Este contador, de aproximadamente 50 milisegundos, actúa cuando, estando la unidad disparada, se inhabilita la función ya sea por la tensión de inhibición, por ajuste o por apertura del interruptor.

Todas las unidades están compuestas por un módulo temporizado ajustable a instantáneo, el cual dispone de los siguientes ajustes:

- Arranque.
- Tiempo.

3.4 Unidades de Frecuencia

En la figura 3.4.1 puede verse el diagrama de bloques representativo de una de las unidades de frecuencia.

Asociado al bloque de detección de nivel existe un ajuste que corresponde al valor de arranque: si la unidad es la de sobrefrecuencia, y el valor medido supera en una determinada cantidad el valor de ajuste, la unidad arranca; si la unidad es la de subfrecuencia, arranca si el valor medido es menor que el valor de ajuste en una determinada cantidad.

La activación del arranque habilita la función de temporización. Ésta se realiza aplicando incrementos sobre un contador cuyo fin de cuenta determina la actuación del elemento de tiempo.

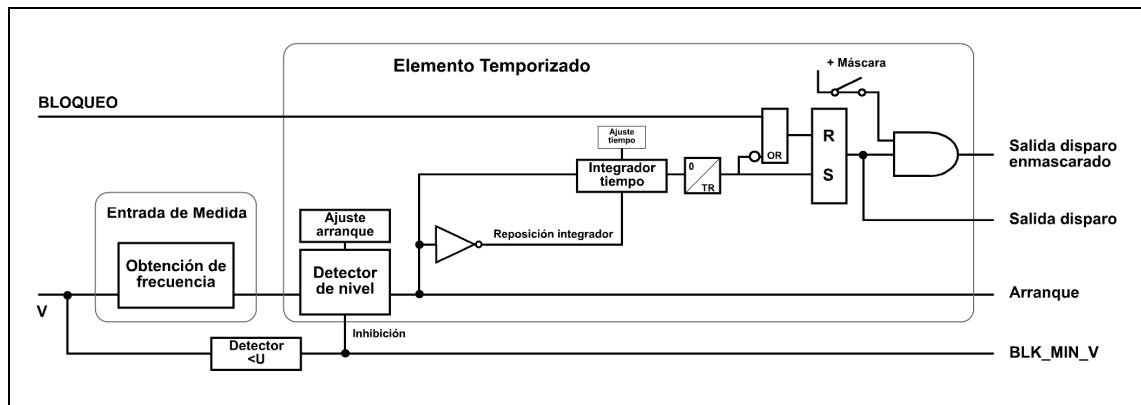


Figura 3.4.1 Diagrama de bloques de una unidad de frecuencia.

3.4.2 Unidades de máxima frecuencia

La operación de las unidades de máxima frecuencia se realiza sobre el valor de frecuencia medido de la tensión de entrada V_a o V_{ab} .

El arranque tiene lugar cuando el valor medido coincide o supera al valor de arranque (100% del ajuste) durante un número de semiciclos igual o superior al del ajuste de **Semiciclos de activación**, y se repone cuando la frecuencia cae 10mHz por debajo de dicho ajuste durante un tiempo igual o superior al del ajuste **Tiempo de reposición**. Este ajuste de tiempo de reposición indica durante cuánto tiempo deben desaparecer las condiciones de falta, después de una falta, para que se reponga el disparo.

3.4.3 Unidades de mínima frecuencia

La operación de las unidades de mínima frecuencia se realiza sobre el valor de frecuencia medido de la tensión de entrada V_a o V_{ab} .

El arranque tiene lugar cuando el valor medido coincide o es inferior al valor de arranque (100% del ajuste) durante un número de semiciclos igual o superior al del ajuste de **Semiciclos de activación**, y se repone cuando la frecuencia 10mHz por encima de dicho ajuste durante un tiempo igual o superior al del ajuste **Tiempo de reposición**. Al igual que en la unidad de máxima frecuencia, este ajuste de tiempo de reposición indica durante cuánto tiempo deben desaparecer las condiciones de falta, después de una falta, para que se reponga el disparo.

3.4.4 Unidades de derivada de frecuencia

La operación de las unidades de derivada de frecuencia se realiza sobre el valor de frecuencia medido de la tensión de entrada V_a o V_{ab} .

La lógica de estas unidades utiliza los siguientes ajustes específicos para la función de derivada (además del permiso de habilitación de cada una de ellas):

- **Arranque de frecuencia.** Valor de frecuencia por debajo del cual ha de estar dicha magnitud para considerar la velocidad de su variación.
- **Arranque de derivada.** Valor instantáneo de la derivada de frecuencia respecto del tiempo para el cual deseamos que arranque la unidad.
- **Temporización.** Tiempo durante el cual debe permanecer la condición de falta para que se produzca la activación de la unidad.
- **Tiempo de reposición.** Tiempo durante el que deben desaparecer las condiciones de falta, después de una falta, para que se reponga la unidad.

En el algoritmo de la derivada de la frecuencia, ésta debe estar por debajo de un determinado valor ajustable durante un tiempo igual o superior al del ajuste **Semiciclos de activación** antes de que se tenga en cuenta la velocidad de cambio de la frecuencia; se activa cuando la frecuencia es igual o inferior al ajuste de arranque. En este algoritmo se comprueban por separado la frecuencia y la derivada de la frecuencia. Para que actúe la unidad es necesario que se den las condiciones de falta para ambas. Ver figura 3.4.2.

Para que la unidad arranque, el valor de dF/dT ha de ser superior al valor del ajuste **Arranque de derivada** (ajuste + 0,05Hz/s en valor absoluto) durante un determinado tiempo. Ese tiempo se empieza a contar al inicio de la falta y va a ser siempre el ajuste de **Semiciclos de activación** menos 7 semiciclos (ventana de medida que utiliza el equipo para calcular Hz/s).

En el caso de que el ajuste de **Semiciclos de activación** esté ajustado en un valor inferior a diez semiciclos, la unidad de Derivada de frecuencia trabajará siempre para un valor de diez.

En la siguiente figura se muestra el modo de funcionamiento para la función en derivada de frecuencia:

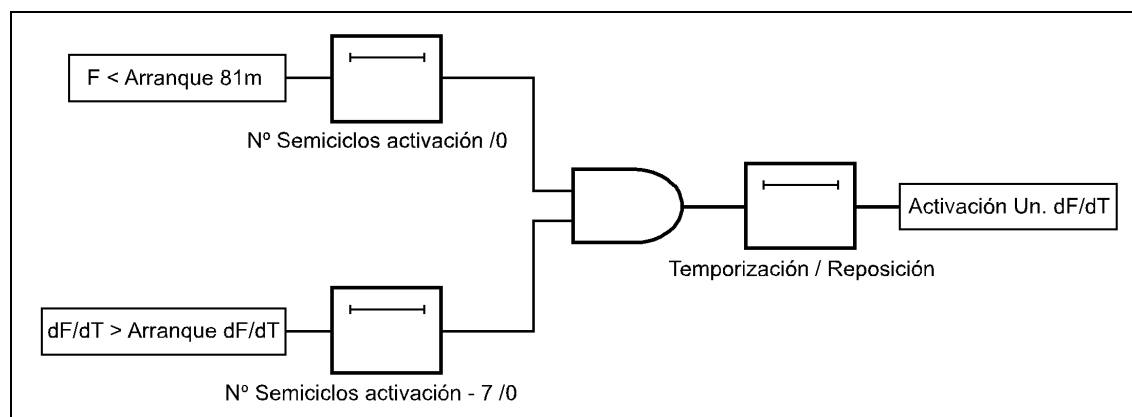


Figura 3.4.2 Lógica de una unidad de derivada de frecuencia.

3.4.5 Bloqueo de las unidades

Cada una de las unidades de frecuencia dispone de una entrada lógica de bloqueo. La activación de dicha entrada impide la activación de la salida de la unidad de frecuencia correspondiente, como se muestra en la figura 3.4.1.

Estas entradas lógicas pueden asociarse a entradas físicas del relé mediante el ajuste de configuración de entradas.

3.4.6 Unidad de mínima tensión para bloqueo

Esta unidad tiene la función de supervisar el funcionamiento de las unidades de frecuencia, impidiendo su actuación para valores medidos de tensión inferiores al ajustado.

El arranque de la unidad tiene lugar cuando el valor medido de tensión coincide o es menor que el valor de arranque (100% del ajuste), reponiéndose con un valor mayor o igual al 105% del ajuste siempre y cuando esta condición se mantenga durante por lo menos 10 ciclos consecutivos. Mediante estos 10 ciclos de comprobación se obtiene la garantía de que la tensión es estable.

En cualquier caso, el relé no puede medir frecuencia para una tensión inferior a 2 voltios, por lo que, en estas condiciones, las unidades de Frecuencia y de Salto de vector no funcionan.

3.4.7 Lógica de deslastre de cargas

El equipo ofrece un automatismo que permite realizar 1 escalón de deslastre y reposición de cargas. Se puede seleccionar que las unidades de frecuencia 1 actúen emparejadas, la de subfrecuencia 1 o derivada de frecuencia 1 con la de sobrefrecuencia 1, para efectuar un automatismo de deslastre y reposición de cargas.

Para disponer de más escalones, es necesario emplear la lógica programable y configurarla empleando las señales generadas por el resto de las unidades de frecuencia. La razón es que el automatismo diseñado contempla la posición del interruptor, siendo éste único desde el punto de vista del equipo. Caso de configurarse más escalones, podrá optarse por seguir un esquema de funcionamiento semejante requiriendo de la información de la posición de más interruptores, o podrá elegirse una lógica completamente diferente. A continuación, se describe la lógica del automatismo para las unidades de frecuencia 1:

Las **Órdenes de cierre (CLOSE)** y de **Apertura (OPEN_CMD)** se podrán dar siempre y cuando el permiso de disparo de reposición de cargas (**Mslr**) esté ajustado en **SÍ** y las unidades de frecuencia no estén bloqueadas (**INBLK**). El arranque y la actuación de la unidad de máxima frecuencia viene condicionada por la previa actuación de la unidad de mínima frecuencia o derivada de frecuencia (**TRIP_U**) y por el estado de interruptor abierto (**IN_BKR**), tal y como se indica en el diagrama lógico de la figura 3.4.3. La unidad de máxima frecuencia se repondrá, bien cuando el nivel de frecuencia cumpla las condiciones de reposición de la unidad (ver 3.4.2.), o bien cuando se reponga la señal **TRIP_U**.

La señal **TRIP_U** no es una salida lógica del módulo de deslastre de cargas ni genera suceso; para disponer de ella, se ha de generar en la lógica programable.

Después de que el equipo genere la orden de cierre porque ha existido subfrecuencia o ha actuado la derivada de frecuencia y el interruptor haya abierto, éste repone la condición de otro posible cierre.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Si se activa la señal de fallo en el circuito de disparo (**FAIL_SUPR**) habiéndose cumplido todas las condiciones que permiten que tras una sobrefrecuencia se active el cierre por unidad de deslastre de cargas (**IN_BKR = 1** y **TRIP_U = 1**), al activarse la unidad de cierre por deslastre no se generará su orden de cierre, activándose la señal de orden de cierre anulada (**CCR**).

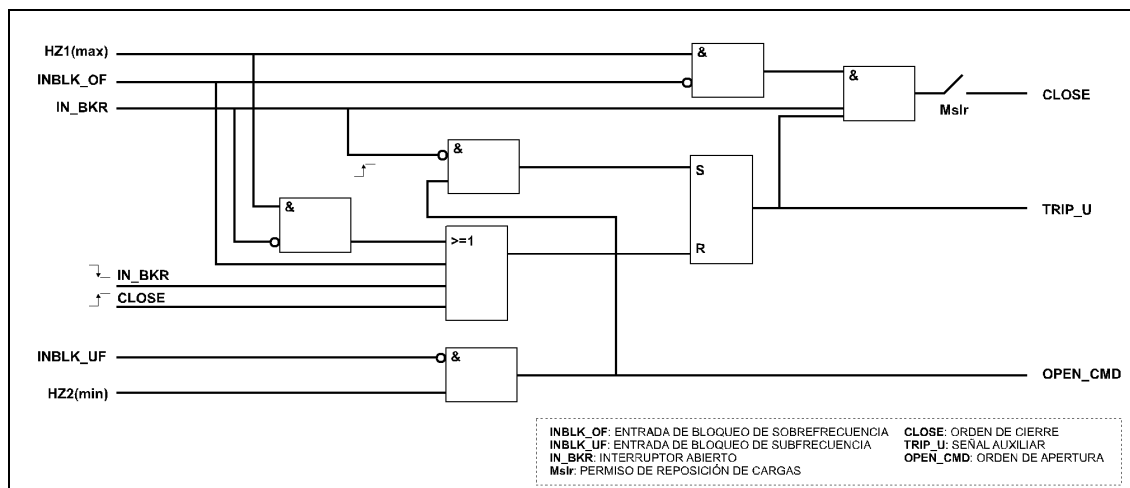


Figura 3.4.3 Diagrama lógico de deslastre de cargas para el tipo de deslastre subfrecuencia-sobrefrecuencia.

3.4.8 Aplicación de las unidades de frecuencia

Las variaciones de frecuencia son originadas por un balance incorrecto entre generación y carga que generalmente es originado por los siguientes motivos:

- División del sistema en partes.
- Desequilibrio entre carga y generación por falta de previsión o programación deficiente.
- Pérdida de generación, disparo de barras o líneas de interconexión importantes.

La frecuencia es un indicador fiable de una situación de sobrecarga. Cualquier descenso de frecuencia es causado por un exceso de cargas y, ante esta situación, es necesaria la utilización de relés de mínima frecuencia para realizar un deslastre de cargas y equilibrar de esta forma la generación con el consumo y evitar un mayor colapso del sistema. Cuando la frecuencia recupera su valor nominal y el sistema eléctrico se estabiliza, se realiza una reposición de las cargas que han sido deslastradas. Esta operación de reposición se lleva a cabo por medio del relé de máxima frecuencia.

Una disminución de frecuencia produce inestabilidad en el sistema eléctrico y puede dañar los generadores, sin embargo, el mayor peligro se encuentra en las turbinas de vapor. Si varía la velocidad de giro de la turbina, se producen vibraciones y como consecuencia, los alabes sufrirán fatiga mecánica y, al ser un deterioro acumulativo, el problema se verá incrementado cada vez que la turbina se encuentre ante una situación de subfrecuencia.

Cuando la variación de frecuencia es pequeña, el desequilibrio puede corregirse actuando en la regulación de los generadores, pero en caso de grandes variaciones de la frecuencia el generador no puede corregirla, por lo que la frecuencia comienza a disminuir corriéndose el riesgo de que disparen los grupos de generación. Si esta bajada de frecuencia no se corrige, se entra en un proceso irreversible, que conduce a un “apagón” general.

3.4 Unidades de Frecuencia

En situaciones de fuerte déficit de generación, la única forma de recuperar el equilibrio es la desconexión selectiva de cargas. La desconexión de cargas se suele realizar cuando la frecuencia ha disminuido por debajo de unos valores fijos de frecuencia con el fin de dar tiempo a la reacción de los grupos de generación ante bajadas de frecuencia mediante la acción de los reguladores de velocidad. Hay que destacar que cuando la bajada de frecuencia es muy rápida esta acción no es lo suficientemente eficaz, siendo necesario desconectar cargas en función de la variación de la frecuencia respecto del tiempo, es decir, mediante el cálculo y operación en base a la derivada de la frecuencia respecto del tiempo.

Los relés de subfrecuencia son instalados habitualmente en subestaciones y plantas industriales donde se requiere un sistema de deslastre de cargas, siendo las cargas alimentadas exclusivamente por generación local, o por una combinación de generadores propios y una derivación de una línea de transmisión. En este segundo caso (figura 3.4.4, parte a), si se produce una falta en la línea de transmisión, los generadores propios estarán sobrecargados, y la frecuencia descenderá rápidamente, necesitando esta planta un rápido sistema de deslastre de cargas controlado por relés de frecuencia.

Si la línea de transmisión suministra a más de una planta y es desconectada por un extremo remoto (figura 3.4.4, parte b), la planta con su propia generación se encuentra proporcionando potencia a la línea, mientras que su propia frecuencia irá decreciendo. Esta salida de flujo de potencia puede ser evitada utilizando relés de protección contra inversión de potencia, pero si no se elimina toda la sobrecarga, el relé de frecuencia deberá desconectar las cargas locales de menor prioridad.

Independientemente de la generación, también se utilizan protecciones de frecuencia en subestaciones de distribución donde se requiere un sistema de deslastre de cargas con una escala de prioridad en la desconexión. Cuando se va recuperando la frecuencia, en la reposición de las cargas también se tiene en cuenta la prioridad.

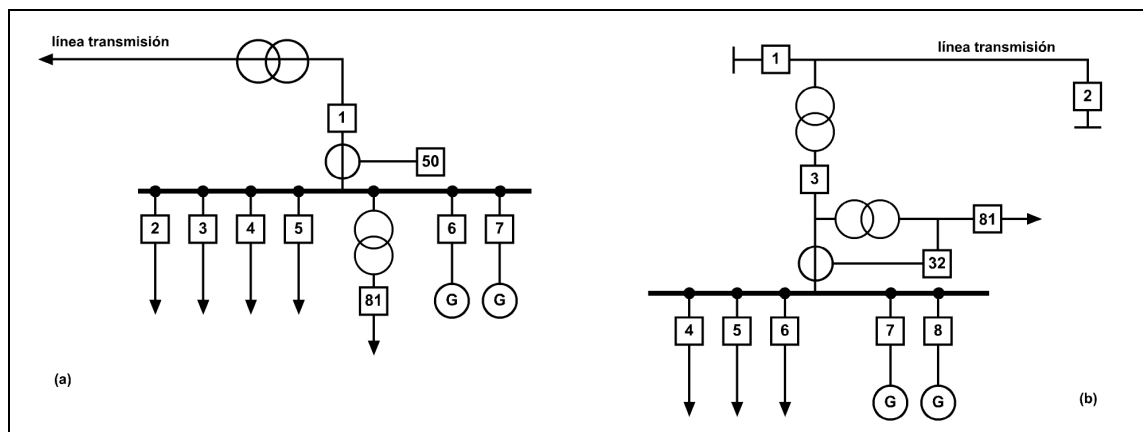


Figura 3.4.4 Sistema de deslastre de cargas en una planta industrial.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.4.9 Rangos de ajuste de las unidades de frecuencia

Ajustes comunes			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Inhibición por mínima tensión	2 - 150 V	1 V	2 V
Tiempo de activación	3 - 30 semiciclos	1 semiciclo	6 semiciclos
Tiempo de reposición	0 - 10 ciclos	1 ciclo	0 ciclos
Permiso deslastre unidades de frecuencia 1	SÍ / NO		NO
Selección del tipo de deslastre	0 - Subfrecuencia 1 - Derivada de frec.		0 - Subfrec.

Unidades de sobrefrecuencia 1, 2, 3 y 4			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	40 - 70 Hz	0,01 Hz	70 Hz
Temporización de la unidad	0,00 - 300 s	0,01 s	0 s
Tiempo de reposición	0,00 - 300 s	0,01 s	2 s

Unidades de subfrecuencia 1, 2, 3 y 4			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	40 - 70 Hz	0,01 Hz	40 Hz
Temporización de la unidad	0,00 - 300 s	0,01 s	0 s
Tiempo de reposición	0,00 - 300 s	0,01 s	2 s

Unidades de derivada de frecuencia 1, 2, 3 y 4			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad	SÍ / NO		NO
Arranque frecuencia	40 - 70 Hz	0,01 Hz	40 Hz
Arranque derivada	(-0,5) - (-10,00) Hz/s	0,01 Hz/s	-1 Hz/s
Temporización de la unidad	0,00 - 300 s	0,01 s	0 s
Tiempo de reposición	0,00 - 300 s	0,01 s	2 s

3.4 Unidades de Frecuencia

- **Protección de frecuencia: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - TENSION
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	2 - FRECUENCIA
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	3 - FALLO INTERRUPTOR
4 - INFORMACION

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - TEN. INHIBICION
1 - TENSION	1 - TIEMPO ACTIVACION
2 - FRECUENCIA	2 - TIEMPO REPOSICION
3 - FALLO INTERRUPTOR	3 - PERM. DESLASTRE F1
...	4 - TIPO DESLASTRE
	5 - SOBREFRECUENCIA
	6 - SUBFRECUENCIA
	7 - DERIVADA FRECUENC.

Sobrefrecuencia

0 - TEN. INHIBICION	0 - UNIDAD 1	0 - PERM. SOBREFREC.
1 - TIEMPO ACTIVACION	1 - UNIDAD 2	1 - ARR. SOBREFREC.
2 - TIEMPO REPOSICION	2 - UNIDAD 3	2 - TIEMPO SOBREFREC.
3 - PERM. DESLASTRE F1	3 - UNIDAD 4	3 - TIEMPO REPOSICION
4 - TIPO DESLASTRE		
5 - SOBREFRECUENCIA		
6 - SUBFRECUENCIA		
7 - DERIVADA FRECUENC.		

Subfrecuencia

0 - TEN. INHIBICION	0 - UNIDAD 1	0 - PERM. SUBFREC.
1 - TIEMPO ACTIVACION	1 - UNIDAD 2	1 - ARR. SUBFREC.
2 - TIEMPO REPOSICION	2 - UNIDAD 3	2 - TIEMPO SUBFREC.
3 - PERM. DESLASTRE F1	3 - UNIDAD 4	3 - TIEMPO REPOSICION
4 - TIPO DESLASTRE		
5 - SOBREFRECUENCIA		
6 - SUBFRECUENCIA		
7 - DERIVADA FRECUENC.		

Derivada de frecuencia

0 - TEN. INHIBICION	0 - UNIDAD 1	0 - PERM. DERIV. FREC.
1 - TIEMPO ACTIVACION	1 - UNIDAD 2	1 - ARR. FRECUENCIA
2 - TIEMPO REPOSICION	2 - UNIDAD 3	2 - ARR. DERIVADA
3 - PERM. DESLASTRE F1	3 - UNIDAD 4	3 - TIEMPO DERIV.FREC.
4 - TIPO DESLASTRE		4 - TIEMPO REPOSICION
5 - SOBREFRECUENCIA		
6 - SUBFRECUENCIA		
7 - DERIVADA FRECUENC.		

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.4.10 Entradas digitales de los módulos de frecuencia

Tabla 3.4-1: Entradas digitales de los módulos de frecuencia			
Nombre	Descripción	Función	
IN_BLK_OF1	Entrada bloqueo unidad sobrefrecuencia 1	La activación de la entrada antes de que se genere el disparo impide la actuación de la unidad. Si se activa después del disparo, éste se repone.	
IN_BLK_OF2	Entrada bloqueo unidad sobrefrecuencia 2		
IN_BLK_OF3	Entrada bloqueo unidad sobrefrecuencia 3		
IN_BLK_OF4	Entrada bloqueo unidad sobrefrecuencia 4		
IN_BLK_UF1	Entrada bloqueo unidad subfrecuencia 1		
IN_BLK_UF2	Entrada bloqueo unidad subfrecuencia 2		
IN_BLK_UF3	Entrada bloqueo unidad subfrecuencia 3		
IN_BLK_UF4	Entrada bloqueo unidad subfrecuencia 4		
IN_BLK_ROC1	Entrada bloqueo unidad derivada frecuencia 1		
IN_BLK_ROC2	Entrada bloqueo unidad derivada frecuencia 2		
IN_BLK_ROC3	Entrada bloqueo unidad derivada frecuencia 3		
IN_BLK_ROC4	Entrada bloqueo unidad derivada frecuencia 4		
ENBL_OF1	Entrada de habilitación un. sobrefrecuencia 1		La activación de estas entradas pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".
ENBL_OF2	Entrada de habilitación un. sobrefrecuencia 2		
ENBL_OF3	Entrada de habilitación un. sobrefrecuencia 3		
ENBL_OF4	Entrada de habilitación un. sobrefrecuencia 4		
ENBL_UF1	Entrada de habilitación un. subfrecuencia 1		
ENBL_UF2	Entrada de habilitación un. subfrecuencia 2		
ENBL_UF3	Entrada de habilitación un. subfrecuencia 3		
ENBL_UF4	Entrada de habilitación un. subfrecuencia 4		
ENBL_ROC1	Entrada de habilitación un. derivada frecuencia 1		
ENBL_ROC2	Entrada de habilitación un. derivada frecuencia 2		
ENBL_ROC3	Entrada de habilitación un. derivada frecuencia 3		
ENBL_ROC4	Entrada de habilitación un. derivada frecuencia 4		

3.4 Unidades de Frecuencia

3.4.11 Salidas digitales y sucesos de los módulos de frecuencia

Tabla 3.4-2: Salidas digitales y sucesos de los módulos de frecuencia			
Nombre	Descripción	Función	
PU_OF1	Arranque unidad sobrefrecuencia 1	Arranque de las unidades de frecuencia e inicio de la cuenta de tiempo.	
PU_OF2	Arranque unidad sobrefrecuencia 2		
PU_OF3	Arranque unidad sobrefrecuencia 3		
PU_OF4	Arranque unidad sobrefrecuencia 4		
PU_UF1	Arranque unidad subfrecuencia 1		
PU_UF2	Arranque unidad subfrecuencia 2		
PU_UF3	Arranque unidad subfrecuencia 3		
PU_UF4	Arranque unidad subfrecuencia 4		
PU_ROC1	Arranque unidad derivada frecuencia 1		
PU_ROC2	Arranque unidad derivada frecuencia 2		
PU_ROC3	Arranque unidad derivada frecuencia 3		
PU_ROC4	Arranque unidad derivada frecuencia 4		
TRIP_OF1	Disparo unidad sobrefrecuencia 1		Disparo de las unidades de frecuencia.
TRIP_OF2	Disparo unidad sobrefrecuencia 2		
TRIP_OF3	Disparo unidad sobrefrecuencia 3		
TRIP_OF4	Disparo unidad sobrefrecuencia 4		
TRIP_UF1	Disparo unidad subfrecuencia 1		
TRIP_UF2	Disparo unidad subfrecuencia 2		
TRIP_UF3	Disparo unidad subfrecuencia 3		
TRIP_UF4	Disparo unidad subfrecuencia 4		
TRIP_ROC1	Disparo unidad derivada frecuencia 1		
TRIP_ROC2	Disparo unidad derivada frecuencia 2		
TRIP_ROC3	Disparo unidad derivada frecuencia 3		
TRIP_ROC4	Disparo unidad derivada frecuencia 4		
CLS_LS1	Reposición de carga tras deslastre 1	Cierre de la unidad 1 de sobrefrecuencia cuando está configurada para deslastre de cargas.	
TRIP_OF1M	Disparo enmascarado unidad sobrefrecuencia 1	Disparo de las unidades de Frecuencia afectado por su correspondiente máscara de disparo.	
TRIP_OF2M	Disparo enmascarado unidad sobrefrecuencia 2		
TRIP_OF3M	Disparo enmascarado unidad sobrefrecuencia 3		
TRIP_OF4M	Disparo enmascarado unidad sobrefrecuencia 4		
TRIP_UF1M	Disparo enmascarado unidad subfrecuencia 1		
TRIP_UF2M	Disparo enmascarado unidad subfrecuencia 2		
TRIP_UF3M	Disparo enmascarado unidad subfrecuencia 3		
TRIP_UF4M	Disparo enmascarado unidad subfrecuencia 4		
TRIP_ROC1M	Disparo enmascarado unidad derivada de frecuencia 1		
TRIP_ROC2M	Disparo enmascarado unidad derivada de frecuencia 2		
TRIP_ROC3M	Disparo enmascarado unidad derivada de frecuencia 3		
TRIP_ROC4M	Disparo enmascarado unidad derivada de frecuencia 4		

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.4-2: Salidas digitales y Sucesos de los módulos de frecuencia

Nombre	Descripción	Función
CLS_LS1M	Reposición de carga enmascarada tras deslastre 1	Cierre de la unidad 1 de sobrefrecuencia cuando está configurada para deslastre de cargas afectado por su correspondiente máscara.
IN_BLK_OF1	Entrada bloqueo unidad sobrefrecuencia 1	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
IN_BLK_OF2	Entrada bloqueo unidad sobrefrecuencia 2	
IN_BLK_OF3	Entrada bloqueo unidad sobrefrecuencia 3	
IN_BLK_OF4	Entrada bloqueo unidad sobrefrecuencia 4	
IN_BLK_UF1	Entrada bloqueo unidad subfrecuencia 1	
IN_BLK_UF2	Entrada bloqueo unidad subfrecuencia 2	
IN_BLK_UF3	Entrada bloqueo unidad subfrecuencia 3	
IN_BLK_UF4	Entrada bloqueo unidad subfrecuencia 4	
IN_BLK_ROC1	Entrada bloqueo un. derivada de frecuencia 1	
IN_BLK_ROC2	Entrada bloqueo un. derivada de frecuencia 2	
IN_BLK_ROC3	Entrada bloqueo un. derivada de frecuencia 3	
IN_BLK_ROC4	Entrada bloqueo un. derivada de frecuencia 4	
ENBL_OF1	Entrada de habilitación un. sobrefrecuencia 1	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
ENBL_OF2	Entrada de habilitación un. sobrefrecuencia 2	
ENBL_OF3	Entrada de habilitación un. sobrefrecuencia 3	
ENBL_OF4	Entrada de habilitación un. sobrefrecuencia 4	
ENBL_UF1	Entrada de habilitación un. subfrecuencia 1	
ENBL_UF2	Entrada de habilitación un. subfrecuencia 2	
ENBL_UF3	Entrada de habilitación un. subfrecuencia 3	
ENBL_UF4	Entrada de habilitación un. subfrecuencia 4	
ENBL_ROC1	Entrada de habilitación un. derivada frecuencia 1	
ENBL_ROC2	Entrada de habilitación un. derivada frecuencia 2	
ENBL_ROC3	Entrada de habilitación un. derivada frecuencia 3	
ENBL_ROC4	Entrada de habilitación un. derivada frecuencia 4	
OF1_ENBLD	Unidad sobrefrecuencia 1 habilitada	Indicación de estado de habilitación o inhabilitación de las unidades de frecuencia.
OF2_ENBLD	Unidad sobrefrecuencia 2 habilitada	
OF3_ENBLD	Unidad sobrefrecuencia 3 habilitada	
OF4_ENBLD	Unidad sobrefrecuencia 4 habilitada	
UF1_ENBLD	Unidad subfrecuencia 1 habilitada	
UF2_ENBLD	Unidad subfrecuencia 2 habilitada	
UF3_ENBLD	Unidad subfrecuencia 3 habilitada	
UF4_ENBLD	Unidad subfrecuencia 4 habilitada	
ROC1_ENBLD	Unidad derivada frecuencia 1 habilitada	
ROC2_ENBLD	Unidad derivada frecuencia 2 habilitada	
ROC3_ENBLD	Unidad derivada frecuencia 3 habilitada	
ROC4_ENBLD	Unidad derivada frecuencia 4 habilitada	
BLK_MIN_V	Deshabilitación frecuencia por falta de tensión	Bloqueo de las unidades de frecuencia y salto de vector

3.4 Unidades de Frecuencia

3.4.12 Ensayo de las unidades de frecuencia

Para el ensayo de estas unidades se recomienda inhabilitar previamente las unidades de tensión que no están bajo prueba en este momento.

- **Arranque y reposición de las unidades de sobre- y subfrecuencia**

En función de cómo estén ajustadas las unidades de frecuencia (máxima o mínima), comprobar que los arranques y reposiciones se encuentran dentro de los márgenes señalados en la Tablas 3.4-3 y 3.4-4 para su tensión nominal.

Tabla 3.4-3: Arranque y reposición de las unidades de sobrefrecuencia				
Ajuste	Arranque		Reposición	
XHz	ΦA_MIN	ΦA_MAX	ΦR_MIN	ΦR_MAX
	X-0,005Hz	X+0,005Hz	(X -0,01Hz)+0,005Hz	(X -0,01Hz)-0,005Hz

Tabla 3.4-4: Arranque y reposición de las unidades de subfrecuencia				
Ajuste	Arranque		Reposición	
XHz	ΦA_MIN	ΦA_MAX	ΦR_MIN	ΦR_MAX
	X+0,005Hz	X-0,005Hz	(X +0,01Hz)-0,005Hz	(X +0,01Hz)+0,005Hz

- **Reposición de la tensión**

Comprobar que las unidades de frecuencia se reponen dentro del margen señalado en la Tabla 3.4-5 para el valor de tensión ajustado X.

Tabla 3.4-5: Reposición de la tensión				
Ajuste	Arranque		Reposición	
X	Máximo	Mínimo	Máximo	Mínimo
	1,03 x X	0,97 x X	1,08 x X	1,02 x X

- **Tiempos de actuación**

Para su comprobación utilizar las bornas de disparo C4-C5 y C6-C7.

Para realizar la medida de tiempos hay que tener en cuenta que el generador de tensión debe poder generar una rampa de frecuencia de subida o bajada, dependiendo de la unidad a probar y a la vez dar una salida para iniciar la cuenta de un cronómetro cuando llega a la frecuencia de arranque.

Los tiempos de actuación para un ajuste de Xs, deberán de estar entre (1,01 x X - 0,99 x X) o entre (X+20ms - X-20ms). Si el ajuste es 0, el tiempo de actuación estará próximo a 60ms.

En los tiempos de actuación tiene importancia la forma de generar la rampa de frecuencia y de cuando se da el inicio a la cuenta del cronómetro. Se recomienda poner el valor de frecuencia de la señal generada muy próxima al umbral que se desea probar y generar un salto lo más amplio posible.

Si no se dispone de un generador de frecuencia en rampa sólo se pueden realizar las pruebas de la unidad de máxima frecuencia. Partiendo de no tener tensión aplicada a aplicarla por encima de la inhabilitación de tensión y del ajuste de máxima frecuencia, el tiempo así medido será algo superior al realizado con rampa de frecuencia.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

- **Arranque y reposición de las unidades de derivada de frecuencia**

Configurar las unidades de derivada de frecuencia con los siguientes valores de actuación:

Unidad 81D1	0,5 Hz/s
Unidad 81D2	0,7 Hz/s
Unidad 81D3	0,9 Hz/s
Unidad 81D4	1 Hz/s

Ajustar todas ellas a un mismo valor de frecuencia.

Realizar rampas de frecuencia por debajo del valor de frecuencia ajustado y verificar que cada rampa actúa con un margen de error no superior a 0,05 Hz/s.

3.5 Unidad de Fallo de Interruptor con Función de Redisparo

3.5.1	Introducción.....	3.5-2
3.5.1.a	Salida de fallo de interruptor sellado (BF_L).....	3.5-4
3.5.1.b	Inhabilitación de la función de fallo de interruptor.....	3.5-5
3.5.2	Operación de la unidad	3.5-5
3.5.2.a	Fallo de interruptor monofásico.....	3.5-5
3.5.2.b	Fallo de interruptor trifásico (con sobreintensidad).....	3.5-6
3.5.2.c	Fallo de interruptor trifásico sin carga (sin sobreintensidad)	3.5-6
3.5.2.d	Fallo de interruptor previamente fallado	3.5-7
3.5.2.e	Fallo de interruptor por actuación externa	3.5-7
3.5.2.f	Redisparo	3.5-7
3.5.2.g	Tiempo límite de disparo (T7)	3.5-8
3.5.2.h	Tiempo de reposición (T5)	3.5-8
3.5.3	Rangos de ajuste de la unidad de fallo de interruptor	3.5-8
3.5.4	Entradas digitales del módulo de fallo de interruptor.....	3.5-10
3.5.5	Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de interruptor	3.5-11
3.5.6	Ensayo de la unidad de fallo interruptor	3.5-12

3.5.1 Introducción

La unidad de Fallo de interruptor tiene el propósito de detectar el fallo de las órdenes de disparo y dar una señal que permita disparar otros interruptores que puedan estar alimentando a la falta (los de aquellas líneas que se conectan a la misma zona de protección que la línea con fallo de interruptor).

La función de Redisparo puede utilizarse para abrir el interruptor de la línea en la que se ha detectado fallo del interruptor antes de que se envíe la orden de disparo a toda la zona de protección correspondiente.

El equipo dispone de seis unidades de sobreintensidad, dos para cada una de las fases, y un detector de arranque para intensidad de neutro (calculado con las tres intensidades de fase). Los seis detectores de arranque de fase están dispuestos en dos grupos, existiendo dos niveles de ajuste diferentes: arranque 1 (arranque monofásico) y arranque 2 (arranque trifásico). El arranque de las unidades de medida de intensidad del fallo de interruptor se produce para 1,05 veces el valor ajustado, dándose la reposición en el valor ajustado.

La principal característica de los detectores de arranque es su rápido tiempo de reposición, basado en la consideración de los valores instantáneos de la corriente en lugar de trabajar con el cálculo de los valores eficaces. También se considera el valor eficaz de la corriente para la reposición de los mismos en los casos de caída exponencial de la corriente tras la apertura del interruptor.

El diagrama correspondiente a una unidad de sobreintensidad de fase es el representado en la figura 3.5.1 y da como salida la señal de arranque de fallo de interruptor.

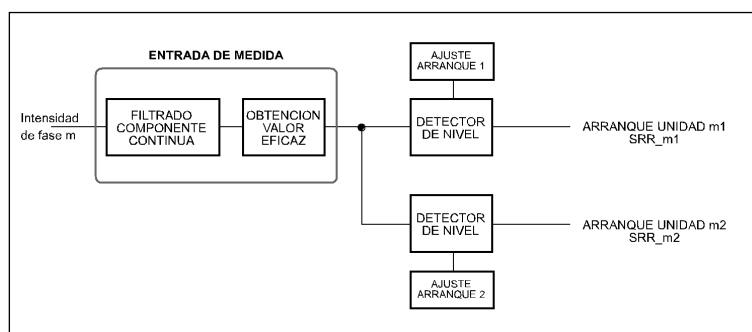


Figura 3.5.1 Diagrama de bloques de la unidad de medida (fallo interruptor).

La función de fallo de interruptor y de redisparo está controlada por el arranque de las unidades de sobreintensidad de fase (detectores de arranque) y de sobreintensidad de neutro, en combinación con una serie de entradas, según se describe en la figura 3.5.2 (diagrama lógico del fallo de interruptor y redisparo).

3.5 Unidad de Fallo de Interruptor con Función de Redisparo

Donde:

Unidad habilitada	Hay que tener en cuenta el ajuste de habilitación de la unidad, ya que de él depende el fallo de interruptor monofásico, trifásico, trifásico sin carga, y previamente fallado (el fallo de interruptor por actuación externa está siempre habilitado, es decir, no se ve afectado por el ajuste de habilitación de la unidad). En la figura siguiente no se ha representado la habilitación por ajuste de la unidad de fallo de interruptor. Ver detalles en el apartado de Inhabilitación de la función de fallo de interruptor del presente capítulo.
PHPK_R1, PHPK_S1, PHPK_T1	Arranque de las unidades de fase según el ajuste Arranque 1 (monofásico).
PHPK_R2, PHPK_S2, PHPK_T2	Arranque de las unidades de fase según el ajuste Arranque 2 (trifásico).
PK_N	Arranque de la unidad de neutro según el ajuste Arranque de neutro.
BFIPF	Inicio de fallo de interruptor previamente fallado.
BFIR, BFIS, BFIT	Inicio de fallo de interruptor monofásico.
BFI3ph	Inicio fallo interruptor trifásico (con sobreintensidad).
BFI_N	Inicio fallo interruptor de neutro.
ExtBFI	Inicio fallo interruptor externo.
TRIP	Disparo de la protección de línea del IRV-Z .
BAY_TRIP	Disparo de la posición del DBN (enviado por DBC).
BFI_NC	Inicio fallo interruptor trifásico sin carga.
52_Closed	Interruptor abierto.
RESET	Reposición del fallo de interruptor memorizado por RST_BF o por RST_BF_M .
RST_BF	Reposición de fallo interruptor memorizado por entrada digital en el IRV-Z .
RST_BF_M	Reposición de fallo interruptor memorizado desde la Unidad central diferencial.
PF_BF_BLK	Bloqueo del fallo de interruptor previamente fallado.
Ext_BF_BLK	Bloqueo del fallo de interruptor externo.
PKUP_BF	Arranque de la unidad de fallo interruptor.
BF_L	Salida de fallo interruptor memorizado
BF_PF	Salida de fallo de interruptor previamente fallado.
RETRIP	Salida de redisparo.
RETRIP_R	Salida de redisparo fase A.
RETRIP_S	Salida de redisparo fase B.
RETRIP_T	Salida de redisparo fase C.
RETRIP_RST	Salida de redisparo trifásico.
TRIP_BF_PERM	Permiso de Inicio de FI trifásico por Disparo de la posición por diferencial de barras (BAY_TRIP).
T1	Temporización FI Monofásico.
T2	Temporización FI Trifásico.
T3	Temporización FI Trifásico sin carga.
T4	Temporización de Redisparo.
T5	Tiempo de Reposición del Disparo.
T6	Tiempo de FI Previamente Fallado.
T7	Tiempo Límite de Disparo.

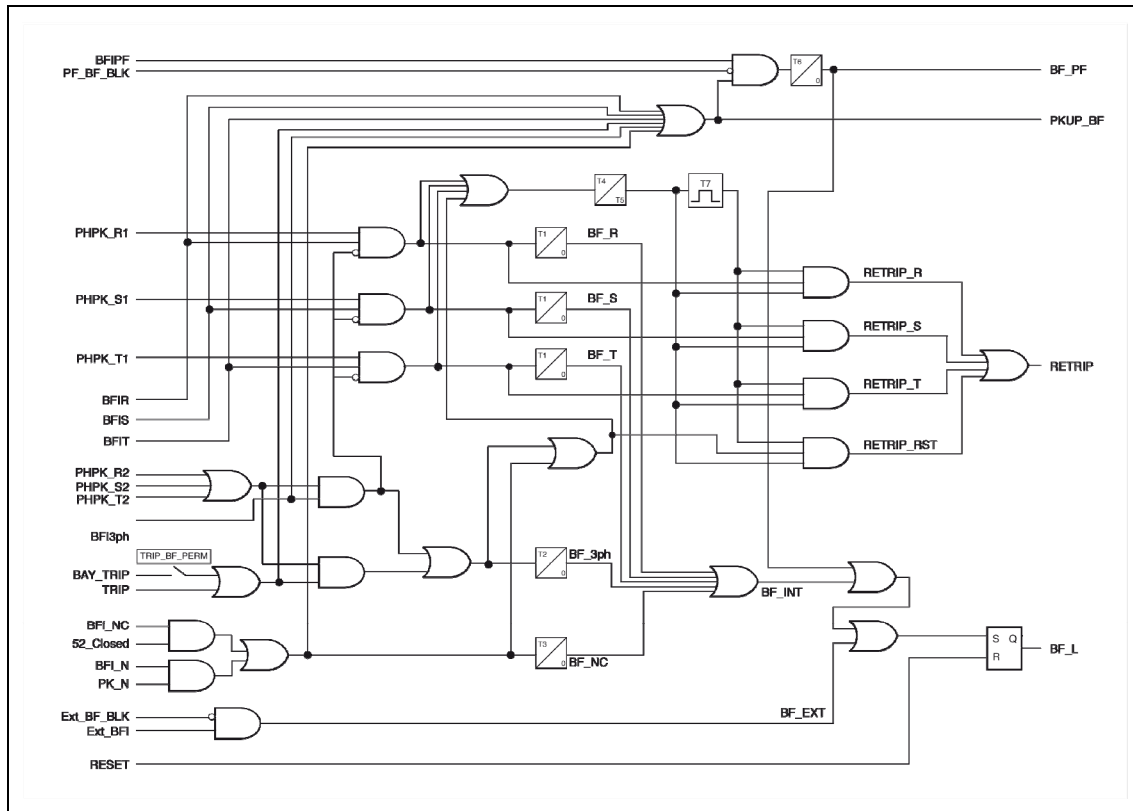


Figura 3.5.2 Diagrama lógico de fallo de interruptor y redisparo.

3.5.1.a Salida de fallo de interruptor sellado (BF_L)

La señal **BF_L** desaparece por medio de un pulso en la entrada digital del **IRVZ**, configurada con la señal **RST_BF**. También se puede reponer la señal **BF_L** de todas las posiciones (**IRVZ** que comunican con la unidad central diferencial), a través de una orden de reposición (mediante HMI local o por comunicación frontal o comunicación remota) o a través de un pulso en la entrada **RST_BF** de la unidad central de la diferencial de barras (**RST_BF_M** en la figura 3.5.2).

3.5 Unidad de Fallo de Interruptor con Función de Redisparo

3.5.1.b Inhabilitación de la función de fallo de interruptor

- Se puede inhabilitar la función de fallo de interruptor mediante el ajuste de **Permiso** correspondiente. La inhabilitación a través de este ajuste implica que la posición no activará ninguna de las salidas de la lógica de fallo de interruptor y redisparo indicada en la figura 3.5.2.
- También es posible inhabilitar la función de fallo de interruptor activando la entrada digital del **IRV-Z** Bloqueo de fallo de interruptor y redisparo por entrada digital (**IN_BF_RT_BLK**).
- A través de una entrada digital en la unidad central de la diferencial de barras (**DI_ACT_BL_BF&RETRIP**, Activación de bloqueo de salidas de fallo de interruptor y Redisparo) se puede inhabilitar el fallo de interruptor de todas las posiciones que comunican con el **DBC** (aunque la posición no esté habilitada) al activar esta entrada por pulso. En esta situación, estará activa la salida **BF_RT_BLK** del **DBC**. Para volver a habilitar la función de fallo de interruptor, hay que activar por pulso la entrada digital **DI_DEACT_BL_BF&RETRIP** (Desactivación de bloqueo de salidas de fallo de interruptor y Redisparo) de la Unidad Central de la diferencial de barras, ya que de esta forma se repondrá la señal **BF_RT_BLK** de la unidad central diferencial y de todas las posiciones que comunican con el **DBC**.
- También es posible inhabilitar la función de fallo de interruptor de todas las posiciones que comunican con el **DBC** mediante un mando del **DBC**.
- Si estando habilitada la función de fallo de interruptor, se bloquea el disparo de la barra por fallo de interruptor (por una orden de maniobra del HMI, o por entrada digital del **DBC** o por comunicaciones), las salidas de fallo de interruptor y redisparo de las posiciones de intensidad seguirán funcionando según la lógica descrita en la figura 3.5.2, pero no producen el disparo de esta barra por activación de la protección de fallo de interruptor.

3.5.2 Operación de la unidad

El proceso de actuación de la unidad de fallo de interruptor se puede dividir en cinco grupos: **Disparo monofásico**, **Disparo trifásico (con sobreintensidad)**, **Disparo trifásico sin carga (sin sobreintensidad)**, **Disparo por fallo de interruptor previamente fallado** y **Disparo por actuación externa**.

3.5.2.a Fallo de interruptor monofásico

Como consecuencia del disparo monofásico de la protección de la posición, se activará alguna de las entradas digitales asignadas a las señales de inicio de fallo de interruptor monofásico (**BFIR**, **BFIS** o **BFIT**). Dado que el sistema se encuentra en condiciones de falta, la intensidad que circula por la fase en falta será superior al ajuste de la unidad de detección correspondiente, dándose las condiciones necesarias para el arranque del temporizador monofásico **T1** de fallo de interruptor. Si este tiempo transcurre antes de que desaparezca la entrada digital de inicio de fallo de interruptor monofásico o la salida del detector de intensidad de la fase afectada, se activará la salida que señala la activación del fallo de interruptor monofásico de la fase correspondiente, lo cual produce la activación de la salida **BF_L**, siempre que no se den las condiciones de disparo trifásico, en cuyo caso no se activarían las salidas del fallo de interruptor monofásico.

Los detectores de intensidad empleados tienen como característica más importante su rápido tiempo de reposición, con el objetivo de detener la cuenta del temporizador tan pronto como el interruptor haya abierto y hecho desaparecer la intensidad, no permitiendo la activación errónea de **BF_L**. Si el tiempo de reposición fuera largo se correría el riesgo de no detener el temporizador a tiempo, a pesar de la desaparición de la intensidad, y provocar el disparo indebido de otros interruptores no correspondientes a la línea protegida.

3.5.2.b Fallo de interruptor trifásico (con sobreintensidad)

Cuando se produce un disparo trifásico de la protección de la línea, y dependiendo de la configuración de la protección de la posición, se activará solamente la entrada digital configurada como inicio de fallo de interruptor trifásico (**BFI3ph**). Si alguna de las intensidades de fase es superior al ajuste de la unidad de detección correspondiente, se iniciará la cuenta del temporizador de fallo de interruptor **T2**. La diferencia con el caso de disparo monofásico, explicado anteriormente, está en que la parada del temporizador requiere de la desactivación de los tres detectores de intensidad. Cualquiera de ellos que permanezca activo, indicando que se mantiene la intensidad en alguna de las fases, dará lugar a la activación de la salida que señala la activación del fallo de interruptor trifásico (**BF_3ph**), lo cual produce la activación de la señal **BF_L**, indicando el fallo del interruptor. Así mismo, un disparo de la posición, (**BAY_TRIP** por el disparo de la barra a la que se conecta) o un disparo de la protección de línea del **IRV-Z (TRIP)**, producirían el inicio del proceso del fallo de interruptor trifásico.

Existe un ajuste en cada posición (**Permiso de Inicio de FI trifásico por Disparo de la posición**) que permite habilitar o inhabilitar el inicio de FI provocado por la activación de la señal **BAY_TRIP (Disparo de la posición del DBN)**.

3.5.2.c Fallo de interruptor trifásico sin carga (sin sobreintensidad)

A través del fallo de interruptor trifásico sin carga existe la posibilidad de activar el fallo de interruptor de una posición sin necesidad de supervisar la corriente que circula por dicha posición. Para ello es necesario configurar las entradas correspondientes al estado del interruptor y la entrada de inicio de fallo de interruptor trifásico sin carga (**BFI_NC**). Esto se puede emplear, por ejemplo, para el caso del disparo del relé Buchholz de protección de un transformador.

Si se activa la entrada **BFI_NC** y el interruptor permanece cerrado, se dan las condiciones para el arranque del temporizador de fallo de interruptor trifásico sin carga **T3**. Si el sistema no detecta la desactivación del estado cerrado del interruptor o la desactivación de la entrada **BFI_NC** antes de que dicho temporizador finalice su cuenta, se activará la salida que señala la activación del fallo de interruptor trifásico sin carga (**BF_NC**), lo cual produce la activación de la señal **BF_L**, como en los casos anteriores.

El fallo de interruptor trifásico sin carga también se puede activar considerando la entrada digital de **Inicio fallo interruptor de neutro (BFI_N)** y el **Arranque de la unidad de neutro (PK_N)**. Como consecuencia del disparo de neutro de una protección externa a la posición diferencial de barras, se activará la entrada digital **BFI_N**. Dado que el sistema se encuentra en condiciones de falta, la intensidad de neutro será superior al ajuste de la unidad de detección correspondiente, dándose las condiciones necesarias para el arranque del temporizador de fallo de interruptor trifásico sin carga **T3**. Si este tiempo transcurre antes de que desaparezca la entrada digital **BFI_N** o la salida del detector de intensidad de neutro (**PK_N**), se activará la salida que señala la activación del fallo de interruptor trifásico sin carga (**BF_NC**), lo cual produce la activación de las salidas **BF_INT** y **BF_L**.

3.5 Unidad de Fallo de Interruptor con Función de Redisparo

3.5.2.d Fallo de interruptor previamente fallado

En sistemas con interruptores aislados en SF6, puede darse una situación peligrosa cuando existe una insuficiente presión de gas para la operación. El interruptor se bloquea (**BFIPF**) y no puede disparar en caso de una falta. Así, cuando un interruptor se encuentre bloqueado por baja presión de SF6, tan pronto se reciba el comando de disparo, éste se deberá enviar aguas arriba para despejar la falta de forma óptima.

En este caso se puede utilizar la señal **BFIPF**, de modo que tras el arranque de la unidad y después de la temporización ajustada en **T6**, se producirá la activación de **BF_PF** y, por consiguiente, de **BF_L**.

El equipo cuenta con una señal de bloqueo (**PF_BF_BLK**) que repone la temporización y evita la activación del fallo de interruptor previamente fallado (**BF_PF**).

3.5.2.e Fallo de interruptor por actuación externa

En sistemas donde la función de fallo de interruptor está implementada en un equipo externo al **IRV-Z**, se puede aprovechar el sistema de comunicaciones de la diferencial de barras para enviar la señal de fallo de interruptor a todas las posiciones de la barra.

Por otro lado, en situaciones de mantenimiento del interruptor, con configuración de TI al lado de la línea, donde la unidad de fallo de interruptor puede estar inhabilitada para evitar la activación del redisparo sobre el interruptor abierto, puede ser interesante utilizar la función de fallo de interruptor externo (**EXT_BFI**) para disparar la barra en caso de falta externa, ya que el fallo de interruptor externo permanece siempre habilitado (es independiente del ajuste de habilitación, y de las señales de bloqueo de fallo de interruptor y redisparo).

La actuación del fallo de interruptor externo es instantánea y cuenta con una señal de bloqueo (**EXT_BF_BLK**) que evita la activación de **BF_L**.

3.5.2.f Redisparo

Existen las siguientes salidas de redisparo:

- **RETRIP_R**, **RETRIP_S** y **RETRIP_T**, que corresponden a las salidas de redisparo monofásico.
- **RETRIP_RST**, que es la señal de redisparo trifásico. Esta señal se activa como consecuencia del redisparo trifásico con carga o sin carga. En el caso del redisparo trifásico sin carga, en la figura 3.5.2 se indica que esta señal sólo puede activarse si el interruptor está cerrado y la señal de entrada **BFI_NC** está activada. La ventaja de considerar el estado del interruptor para la activación del redisparo radica en el hecho de que en caso de activación del disparo del relé Buchholz de protección de un transformador (el cual activa la entrada **BFI_NC**), este disparo puede permanecer activado durante mucho tiempo, aunque se haya abierto correctamente el interruptor correspondiente y, por tanto, si no se considera el estado de interruptor se produciría un redisparo que no es necesario.
- **RETRIP**, que se activa con la activación de cualquiera de las señales de redisparo anteriores.

La función de **Redisparo** puede ser utilizada para abrir el interruptor de la línea en la que se ha detectado un problema antes de que se envíe la orden de disparo a toda la zona de protección mediante la activación del fallo de interruptor correspondiente. Para lograr este objetivo, la temporización de la unidad de fallo de interruptor debe ser mayor que la ajustada en la función de redisparo.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.5.2.g Tiempo límite de disparo (T7)

Las señales de redisparo y disparo de la posición no pueden estar activadas durante un tiempo superior al ajustado en el **Tiempo límite de disparo** (ver Ajustes Generales de la Unidad Central Diferencial) y, por tanto, se desactivan al alcanzar este tiempo si las condiciones de activación permanecen hasta entonces (siendo lo normal su reposición antes de alcanzar este tiempo).

3.5.2.h Tiempo de reposición (T5)

El tiempo de reposición de las señales de redisparo y disparo de la posición garantiza un tiempo mínimo de activación de las señales.

El tiempo de reposición de las señales de redisparo y disparo de la posición sólo se considera si las condiciones de activación de estas señales desaparecen antes de que se cumpla el **Tiempo límite de disparo**, ya que si se llega a este tiempo con condiciones de activación la reposición es instantánea.

3.5.3 Rangos de ajuste de la unidad de fallo de interruptor

Cuando el **IRV-Z** está conectado al DBC (Unidad Central Diferencial de Barras), los ajustes de la unidad de fallo de interruptor, sólo se podrán modificar a través de la **DBC**.

Unidad de fallo de interruptor			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Reposición monofásica	(0,1 - 12)	0,01 A	1 A
Reposición trifásica	(0,1 - 12)	0,01 A	1 A
Reposición Neutro	0,05 - 6 A	0,01 A	0,5 A
Temporización monofásica	0,00 - 5,00 s	0,01 s	0,5 s
Temporización trifásica	0,00 - 5,00 s	0,01 s	0,5 s
Temporización trifásica sin carga	0,00 - 5,00 s	0,01 s	0,5 s
Temporización de redisparo	0,00 - 5,00 s	0,01 s	0,5 s
Temporización FI previamente fallado	0,00 - 5,00 s	0,01 s	0,5 s
Tiempo límite de disparo de la posición	10 - 1000 ciclos	1 ciclo	1000 ciclos
Tiempo de reposición del disparo de la posición	2 - 20 ciclos	1 ciclo	3 ciclos

También hay que tener en cuenta el siguiente ajuste:

Ajustes generales de Posición			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Permiso de Inicio de FI trifásico por disparo de la posición	SÍ / NO		SI

3.5 Unidad de Fallo de Interruptor con Función de Redisparo

- **Protección de fallo de interruptor: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - TENSION
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	2 - FRECUENCIA
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	...
4 - INFORMACION	...	12 - FALLO INTERRUPTOR
		...

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - HABILITACIÓN FI
1 - TENSION	1 - REPOSICION MONOF
2 - FRECUENCIA	2 - REPOSICION TRIF
...	3 - TEMP MONOF
12 - FALLO INTERRUPTOR	4 - TEMP TRIF
...	5 - TEMP TRIF SC
	6 - TEMP REDISP
	7 - TEMP FI PREV FALLA
	8 - TIEMPO LIM DISP
	9 - TIEMPO RED DISP

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.5.4 Entradas digitales del módulo de fallo de interruptor

Tabla 3.5-1: Entradas digitales del módulo de fallo de interruptor

Nombre	Descripción	Función
ENBL_BF	PDB: Entrada configurable de habilitación de la unidad	La activación de esta entrada pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".
RST_BF_M	PDB: Reposición de Fallo de Interruptor desde DBC	La activación de esta entrada repone el fallo de interruptor sellado. Se genera a través de mandos del DBC (HMI, comunicaciones, o entrada digital).
RST_BF	PDB: Reposición de Fallo de Interruptor por ED	La activación de esta entrada repone el fallo de interruptor sellado. Se puede configurar en un mando del IRV-Z (HMI, comunicaciones), o en una entrada digital.
DBC_BF_RT_BLK	PDB: Bloqueo de Fallo de Interruptor y Redisparo desde DBC	La activación de esta señal inhabilita la unidad, bloqueando todas las salidas excepto el fallo de interruptor externo. Se genera a través de un mando del DBC.
IN_BF_RT_BLK	PDB: Bloqueo de Fallo de Interruptor y Redisparo por ED	La activación de esta señal inhabilita la unidad, bloqueando todas las salidas excepto el fallo de interruptor externo. Se puede configurar como mando o entrada digital, en el IRV-Z.
BFIPF	PDB: Inicio de FI previamente fallado	Condición inicial de fallo de interruptor. Configurable en el IRV-Z (mando, entrada digital).
PF_BF_BLK	PDB: Bloqueo de FI previamente fallado	Bloquea el progreso del fallo de interruptor previamente fallado. Configurable en el IRV-Z.
EXT_BFI	PDB: Inicio de FI por Actuación externa	Genera el fallo de interruptor de forma instantánea. Configurable en el IRV-Z (mando, entrada digital).
EXT_BF_BLK	PDB: Bloqueo de FI externo	Bloquea el progreso del fallo de interruptor externo. Configurable en el IRV-Z.
BFI_NC	PDB: Inicio de FI trifásico sin carga	Inicio de fallo de interruptor trifásico, que progresará si el interruptor está cerrado.

3.5 Unidad de Fallo de Interruptor con Función de Redisparo

Tabla 3.5.1: Entradas digitales del módulo de fallo de interruptor

Nombre	Descripción	Función
BFIR	PDB: Inicio de FI Fase A	Inicio de fallo de interruptor monofásico, que será supervisado por las unidades monofásicas de sobreintensidad antes de arrancar el temporizador monofásico.
BFIS	PDB: Inicio de FI Fase B	
BFIT	PDB: Inicio de FI Fase C	
BFI3ph	PDB: Inicio de FI trifásico	Inicio de fallo de interruptor trifásico, que será supervisado por las unidades trifásicas de sobreintensidad antes de arrancar el temporizador trifásico.

3.5.5 Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de interruptor

Tabla 3.5-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de interruptor

Nombre	Descripción	Función
BF_ENBLD	PDB: Unidad FI habilitada	Función descrita en las entradas digitales.
BF_PF	PDB: FI previamente fallado	Activación del fallo de interruptor.
BF_EXT	PDB: FI por actuación externa	
BF_R	PDB: FI Fase A	
BF_S	PDB: FI Fase B	
BF_T	PDB: FI Fase C	
BF_3ph	PDB: FI trifásico	
BF_NC	PDB: FI trifásico sin carga	
BF_INT	PDB: FI por actuación Interna	
BF_L	PDB: FI sellado	Activación del fallo de interruptor sellado. Se repone mediante un mando desde el IRVZ o DBC.
PKUP_BF	PDB: Arranque de la unidad de FI.	Arranque general del fallo de interruptor, monofásico, trifásico, trifásico sin carga. No se tienen en cuenta ni el previamente fallado ni el fallo de interruptor externo.
RETRIP	PDB: Redisparo	Señales de redisparo. Pueden ser configuradas en salidas auxiliares. Son independientes de las salidas de disparo y de la protección de línea y del disparo de la posición.
Retrip_R	PDB: Redisparo fase A	
Retrip_S	PDB: Redisparo fase B	
Retrip_T	PDB: Redisparo fase C	
Retrip_RST	PDB: Redisparo trifásico	
ENBL_BF	PDB: Entrada configurable de habilitación de la unidad	Función descrita en las entradas digitales de la unidad. Todas las señales pueden ser configuradas como salidas en la lógica programable.
RST_BF_M	PDB: Reposición de Fallo de Interruptor desde DBC	
RST_BF	PDB: Reposición de Fallo de Interruptor por ED	
DBC_BF_RT_BLK	PDB: Bloqueo de Fallo de Interruptor y Redisparo desde DBC	
IN_BF_RT_BLK	PDB: Bloqueo de Fallo de Interruptor y Redisparo por ED	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.5-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de interruptor

Nombre	Descripción	Función
BFIPF	PDB: Inicio de FI previamente fallado	Función descrita en las entradas digitales de la unidad. Todas las señales pueden ser configuradas como salidas en la lógica programable.
PF_BF_BLK	PDB: Bloqueo de FI previamente fallado	
EXT_BFI	PDB: Inicio de FI por Actuación externa	
EXT_BF_BLK	PDB: Bloqueo de FI externo	
BFI_NC	PDB: Inicio de FI trifásico sin carga	
BFIR	PDB: Inicio de FI Fase A	
BFIS	PDB: Inicio de FI Fase B	
BFIT	PDB: Inicio de FI Fase C	
BFI3ph	PDB: Inicio de FI trifásico	

3.5.6 Ensayo de la unidad de fallo interruptor

Para comprobar esta unidad, configurar una de las salidas auxiliares para la función de fallo interruptor. Inhabilitar a continuación todas las unidades, excepto las unidades de instantáneo de fase y neutro y la de fallo de interruptor.

Ajustar el arranque de los instantáneos de fase y de neutro en 0,5 A y su tiempo de disparo en cero. Ajustar los niveles de reposición de las unidades de fallo de interruptor al valor deseado de reposición de intensidad y de tiempo de actuación. Provocar un disparo aplicando una intensidad de 1 A por fases y neutro y mantener la intensidad después del disparo. La unidad de fallo de interruptor se activará en un tiempo comprendido entre $\pm 1\%$ o ± 20 ms del valor ajustado. Para la comprobación del funcionamiento de esta unidad se deberá configurar una salida auxiliar como fallo de interruptor sellado y una entrada digital como reposición del fallo de interruptor sellado.

Disminuir paulatinamente la intensidad hasta que se reponga, de forma estable, la unidad de fallo de interruptor. Comprobar que esto ocurre para un valor comprendido entre $\pm 1\%$ del valor ajustado.

Configurar la señal de inicio de fallo de interruptor previamente fallado y el bloqueo del fallo de interruptor previamente fallado en dos entradas digitales. Provocar el disparo de una unidad de sobreintensidad de fase. Verificar la activación de la señal fallo de interruptor sellado y su reposición. Activar la entrada digital de bloqueo de fallo de interruptor previamente fallado, repetir el ensayo y verificar que el fallo de interruptor no se activa.

Configurar la señal de inicio de fallo de interruptor trifásico sin carga (**BFI_NC**) y la posición de interruptor abierto en dos entradas digitales. Activar la entrada **BFI_NC** con el interruptor cerrado y verificar la activación de la señal fallo de interruptor sellado y su reposición. Abrir el interruptor, repetir el ensayo y verificar que el fallo de interruptor no se activa.

Configurar la señal de inicio de fallo de interruptor externo y el bloqueo del fallo de interruptor externo (**EXT_BFI**) en dos entradas digitales. Activar la entrada **EXT_BFI** y verificar la activación de la señal fallo de interruptor sellado de forma instantánea. Inhabilitar la unidad, repetir la prueba y verificar la activación del fallo de interruptor sellado. Activar la entrada digital de bloqueo de fallo de interruptor externo, repetir el ensayo y verificar que el fallo de interruptor sellado no se activa.

3.6 Unidad de Fase Abierta

3.6.1	Introducción.....	3.6-2
3.6.2	Aplicación de la unidad de fase abierta	3.6-2
3.6.3	Rangos de ajuste de la unidad de fase abierta.....	3.6-3
3.6.4	Entradas digitales del módulo de fase abierta	3.6-3
3.6.5	Salidas digitales y sucesos del módulo de fase abierta	3.6-4
3.6.6	Ensayo de la unidad de fase abierta.....	3.6-4

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.6.1 Introducción

La unidad de fase abierta tiene por objetivo la detección del desequilibrio de las fases de la línea protegida, actuando mediante la medida del contenido de secuencia inversa en la corriente circulante. Para ello, se calculan tanto la secuencia inversa (I_2) como la secuencia directa (I_1) y se obtiene su cociente (I_2/I_1). El arranque de la unidad se produce cuando este cociente supera al valor ajustado como arranque. La figura 3.6.1 representa el diagrama de bloques de esta unidad.

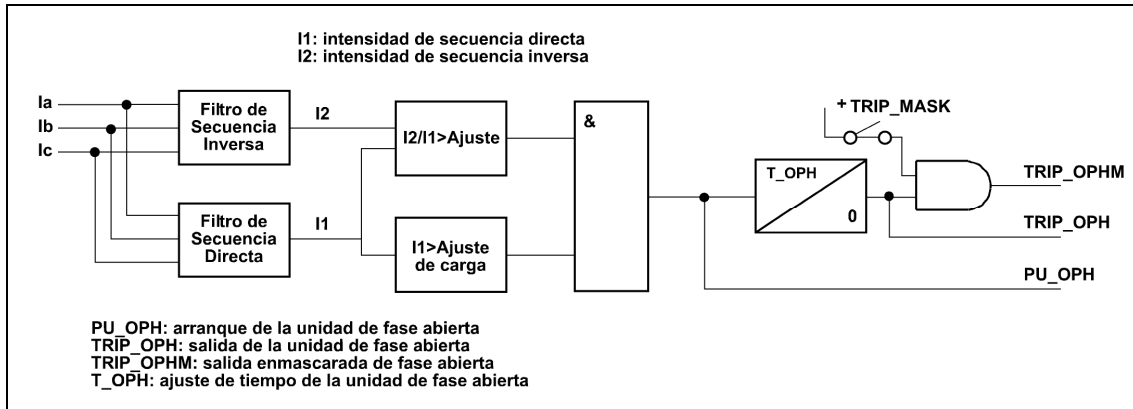


Figura 3.6.1: Diagrama de bloques de la unidad de fase abierta.

Una vez arrancada, la unidad actúa si el arranque se mantiene durante un tiempo igual o superior al ajustado.

La operación de esta función está condicionada a la posición del interruptor y al nivel de la corriente de secuencia directa: si el interruptor está abierto o la corriente de secuencia directa es inferior al ajuste de **Sensibilidad de secuencia directa**, la unidad se encontrará inhabilitada. Así mismo, la función queda anulada cuando se produce un arranque de cualquiera de las unidades de medida de tiempo o instantáneo, de fases o neutro.

El arranque tiene lugar cuando el valor medido supera 1,02 veces el valor del ajuste, reponiéndose a 0,97 veces su valor.

3.6.2 Aplicación de la unidad de fase abierta

La función de la unidad de fase abierta es la detección de conductor caído o roto. Para ello emplea la relación entre la intensidad de secuencia inversa, I_2 , respecto a la intensidad de secuencia directa I_1 . Cuando la carga es normal y equilibrada dicha relación es nula o muy baja, mientras que cuando se produce una falta severa en carga, aparece un desequilibrio que eleva esta relación.

Para evitar disparos o arranques en vacío o con cargas muy bajas, esta función se inhibe cuando el valor de la corriente de secuencia directa I_1 sea inferior al ajuste de **Sensibilidad de secuencia directa**.

Para evitar disparos en situaciones en las que, por ejemplo, se interrumpa la corriente de una fase antes que el resto, lo cual deriva en un cálculo de intensidad de secuencia inversa y esto es un comportamiento normal, se recomienda establecer un ajuste mínimo de tiempo de, por ejemplo, 100 ms o superior en función de los desequilibrios normales esperables en la red para distinguir estas situaciones de las de conductor caído.

3.6 Unidad de Fase Abierta

3.6.3 Rangos de ajuste de la unidad de fase abierta

Unidad de fase abierta			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	(0,05 - 0,4) I_2 / I_1 (*)	0,01	0,05 I_2 / I_1
Sensibilidad S.D.	(0,02 - 1) In	0,01 A	0,50 A
Temporización de la unidad	0,05 - 300 s	0,01 s	0,05 s

(*) I_2 = intensidad de secuencia negativa
 I_1 = intensidad de secuencia positiva

- Detección de fase abierta: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - TENSION
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	...
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	4 - DET. FASE ABIERTA
4 - INFORMACION

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - PERMISO F.ABIERTA
1 - TENSION	1 - ARRANQ F.ABIERTA
...	2 - TIEMPO F.ABIERTA
4 - DET. FASE ABIERTA	3 - SENSIBILIDAD S.D.
...	

3.6.4 Entradas digitales del módulo de fase abierta

Tabla 3.6-1: Entradas digitales del módulo de fase abierta		
Nombre	Descripción	Función
ENBL_OPH	Entrada de habilitación detector fase abierta	La activación de esta entrada pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.6.5 Salidas digitales y sucesos del módulo de fase abierta

Nombre	Descripción	Función
PU_OPH	Arranque detector fase abierta	Arranque de la unidad e inicio de la cuenta de tiempo.
TRIP_OPH	Disparo detector fase abierta	Disparo de la unidad.
ENBL_OPH	Disparo enmascarado detector fase abierta	Disparo de la unidad afectado por su máscara de disparo.
OPH_ENBLD	Entrada de habilitación detector fase abierta	Ídem que para las Entradas Digitales.
PU_OPH	Unidad detector fase abierta habilitada	Indicación de estado de habilitación o inhabilitación de la unidad.

3.6.6 Ensayo de la unidad de fase abierta

Poner fuera de servicio todas las unidades de fase y neutro y aplicar un sistema de dos intensidades como sigue:

$I_a = 1/0^\circ$ y $I_b = 1/60^\circ$ (se entiende que los ángulos expresados son inductivos).

Ajustar la unidad en 0,2 I_{2/I1} y comprobar que no está arrancada. Aumentar la intensidad de la fase B y comprobar que la unidad arranca (el flag de arranque a "1") con un valor de intensidad, en la fase B, comprendido entre 1,493 Aac y 1,348 Aac.

Ajustar el tiempo de disparo en 10 s. Aplicar una intensidad en la fase B de 2 A / 60° y comprobar que se produce un disparo en un tiempo comprendido entre 10,1 s y 9,9 s. Comprobar, por último, que se cierran los contactos de disparo.

También se comprobará que ajustando la unidad en 0,2 I_{2/I1} y ajustando la "carga mínima en la línea" en 1,2 A, si aplicamos $I_a = 1/0^\circ$ e $I_b = 2/60^\circ$ la unidad no actúa; si en las mismas condiciones ajustamos la "carga mínima en la línea" en 0,8 A, la unidad arranca.

3.7 Unidad de Detección de Intensidad Residual

3.7.1	Descripción.....	3.7-2
3.7.2	Rangos de ajuste de la unidad de detección de intensidad residual.....	3.7-3
3.7.3	Entradas digitales del módulo de intensidad residual.....	3.7-4
3.7.4	Salidas digitales y sucesos del módulo de intensidad residual	3.7-4
3.7.5	Ensayo de la unidad de intensidad residual	3.7-4

3.7.1 Descripción

La unidad de corriente homopolar (residual) ha sido diseñada para detectar, y eventualmente disparar, situaciones de circulación sostenida de corrientes residuales o de desequilibrios con existencia de corriente homopolar de valor inferior al ajustado para la detección de faltas a tierra. En la figura 3.7.1 puede verse el diagrama de bloques de esta función.

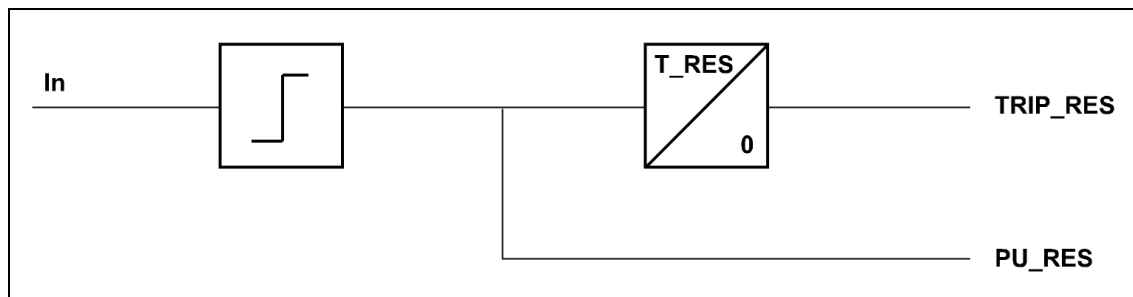


Figura 3.7.1 Diagrama de bloques de la unidad de detección de corriente residual.

La intensidad a medir por esta función proviene de la misma entrada que la utilizada para la detección de faltas a tierra, es decir, del neutro. Cuando esta intensidad supera el valor ajustado, se activa la señal de arranque de la unidad (**PU_RES**) y, si las condiciones de arranque se mantienen durante un tiempo igual o superior al ajustado, se producirá la señal de disparo **TRIP_RES**.

La función queda anulada cuando se produce un arranque de cualquiera de las unidades de medida de tiempo o instantáneo, de fase o neutro.

El arranque tiene lugar cuando el valor medido supera 1,05 veces el valor del ajuste, reponiéndose a 1 vez su valor.

3.7 Unidad de Detección de Intensidad Residual

3.7.2 Rangos de ajuste de la unidad de detección de intensidad residual

Unidad de detección de intensidad residual			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Arranque de la unidad	(0,02 – 10) In	0,01 A	0,10 s
Temporización de la unidad	0,05 - 300 s	0,01 s	0,05 s

- Unidad de detección de intensidad residual: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	...
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	3 - DET. I RESIDUAL
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	...
4 - INFORMACION	...	

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - PERMISO I RESIDUAL
...	1 - ARRANQ I RESIDUAL
3 - DET. I RESIDUAL	2 - TIEMPO I RESIDUAL
...	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.7.3 Entradas digitales del módulo de intensidad residual

Tabla 3.7-1: Entradas digitales del módulo de intensidad residual		
Nombre	Descripción	Función
ENBL_RES	Entrada de habilitación detector intensidad residual	La activación de esta entrada pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el MMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".

3.7.4 Salidas digitales y sucesos del módulo de intensidad residual

Tabla 3.7-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de intensidad residual		
Nombre	Descripción	Función
PU_RES	Arranque detector intensidad residual	Arranque de la unidad e inicio de la cuenta de tiempo.
TRIP_RES	Disparo detector intensidad residual	Disparo de la unidad.
TRIP_RESM	Disparo enmascarado detector intensidad residual	Disparo de la unidad afectado por su máscara de disparo.
ENBL_RES	Entrada de habilitación detector intensidad residual	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
RES_ENBLD	Unidad detector intensidad residual habilitada	Indicación de estado de habilitación o inhabilitación de la unidad.

3.7.5 Ensayo de la unidad de intensidad residual

Comprobar que la unidad arranca (el flag de arranque a "1") para un ajuste (X) determinado cuando se aplica, por la entrada de neutro, entre ($X \times 1,08 - X \times 1,02$); para rangos bajos, el intervalo de arranque puede extenderse hasta $\pm 5\text{mA}$. Aplicar una intensidad de $2 X$ y comprobar que se produce un disparo en un tiempo comprendido entre ($Y \times 1,01 - Y \times 0,99$) o $Y \pm 20\text{ms}$, siendo Y el ajuste de tiempo de la unidad.

3.8 Unidad de Sincronismo

3.8.1	Descripción.....	3.8-2
3.8.2	Unidad de diferencia de tensión	3.8-4
3.8.3	Unidad de diferencia de fase	3.8-4
3.8.4	Unidad de diferencia de frecuencia	3.8-4
3.8.5	Unidad de tensión de lados A y B.....	3.8-4
3.8.6	Selección del tipo de sincronismo.....	3.8-5
3.8.7	Aplicación de la función de sincronismo	3.8-5
3.8.8	Rangos de ajuste de la unidad de sincronismo	3.8-6
3.8.9	Entradas digitales del módulo de sincronismo.....	3.8-7
3.8.10	Salidas digitales y sucesos del módulo de sincronismo	3.8-8
3.8.11	Ensayo de la unidad de sincronismo	3.8-9

3.8.1 Descripción

La función de la unidad de comprobación de sincronismo consiste en comprobar si las condiciones a ambos lados del interruptor son favorables al cierre del mismo (bien por reenganche o por cierre manual) y no se van a producir oscilaciones.

El funcionamiento de la unidad de sincronismo se basa, por una lado, en la comparación de módulo, fase y/o frecuencia de las tensiones de **Lado A (línea)** y **Lado B (barra)**, con objeto de comprobar si ambas tensiones son iguales. Por otra parte, la unidad presenta la posibilidad de detectar sincronismo en función de la energización a ambos lados del interruptor, es decir, en función de las posibles combinaciones de presencia / ausencia de tensión en los lados A y B.

La tensión del **Lado A** que se emplea para determinar la existencia o no de sincronismo es la correspondiente a la fase A o AB en caso de usar las tensiones fase-fase. Si se emplea una u otra vendrá determinado por el ajuste **Número TT** que indica si se están empleando tres transformadores de tensión fase-tierra o dos transformadores de tensión fase-fase. Esta tensión es siempre necesaria para poder calcular la frecuencia del sistema en el lado A del interruptor.

La tensión del **Lado B** podrá corresponderse con la fase A, B o C, o con las tensiones fase-fase AB, BC o CA, en función de la situación del transformador del lado de barras. Con objeto de comparar dicha tensión con la del **Lado A**, debe fijarse adecuadamente el ajuste de configuración **Tensión Lado B**.

Dado que es posible tener en ambos lados tensiones simples y compuestas, incluso combinándose los dos tipos uno en cada lado, se realiza una normalización interna de las tensiones medidas para hacerlas comparables tanto en módulo como en argumento. **El criterio en cuanto al módulo es normalizar los valores medidos considerando que en ambos lados las tensiones son simples.** El criterio, en cuanto al argumento, es realizar una compensación angular de acuerdo a los valores indicados en la tabla 3.8-1. En ambos casos, serán las tensiones simples VA las que utilizará internamente la unidad para comprobar el Sincronismo a ambos lados del interruptor.

Esta normalización de módulos y compensación de ángulos se hace de acuerdo a los siguientes ajustes:

- **Número TT:** cuando el ajuste es 3 se entiende que las tensiones del **Lado A** son simples (fase-tierra) y que la magnitud medida por el primer canal de Tensión es directamente VA. Cuando el ajuste es 2, se interpreta que las tensiones del **Lado A** son compuestas (fase-fase). En este caso, a partir de la medida del primer canal de Tensión (VAB) se va a calcular el vector VA y es esta magnitud calculada la que utilizará la unidad en sus cálculos. Este ajuste no afecta a la tensión del **Lado B**.
- **Factor de compensación tensión lado B (K_{LB}):** tomando como tensión base la tensión nominal de VA en el **Lado A**, la tensión nominal del **Lado B** tiene que ser compensada mediante la multiplicación por el parámetro **K_{LB}** para normalizarla y poder emplear el criterio de diferencia de tensiones en el sincronismo. El valor del parámetro **K_{LB}** se calculará como:

$$K_{LB} = \frac{V_{nominal}VA \text{ en LADO_A}}{V_{nominal}V_{SYNC} \text{ en LADO_B}}$$

- **Tensión Lado B:** en este ajuste se selecciona cuál es la tensión medida en el **Lado B** del interruptor y a partir de él se determina la compensación angular que se va a utilizar. **No se considera a efectos de normalización de módulos.**

3.8 Unidad de Sincronismo

En el funcionamiento de la unidad de sincronismo también se tiene en cuenta el tipo de rotación del sistema (ABC o ACB). En función del ajuste de **Secuencia de fases** (ABC / ACB) se realizan las compensaciones de ángulo adecuadas.

Por ejemplo, si la tensión en el **Lado A** es la de la fase A y la del **Lado B** es la fase B, para un sistema ABC se realizará una compensación angular de 120°; si la rotación del sistema es ACB, la compensación será de 240°. En la tabla 3.8-1 se recogen todas las posibilidades de compensación angular:

Tabla 3.8-1: Compensación angular (secuencia de fases)			
Lado A	Ajuste Tensión Lado B	Secuencia ABC	Secuencia ACB
V _A	V _A	+0°	+0°
V _A	V _B	+120°	+240°
V _A	V _C	+240°	+120°
V _A	V _{AB}	+330°	+30°
V _A	V _{BC}	+90°	+270°
V _A	V _{CA}	+210°	+150°
V _{AB}	V _A	+0°	+0°
V _{AB}	V _B	+120°	+240°
V _{AB}	V _C	+240°	+120°
V _{AB}	V _{AB}	+330°	+30°
V _{AB}	V _{BC}	+90°	+270°
V _{AB}	V _{CA}	+210°	+150°

Todos los ángulos indicados están referenciados a V_A.

El diagrama de bloques de la unidad de sincronismo aparece en la figura 3.8.1.

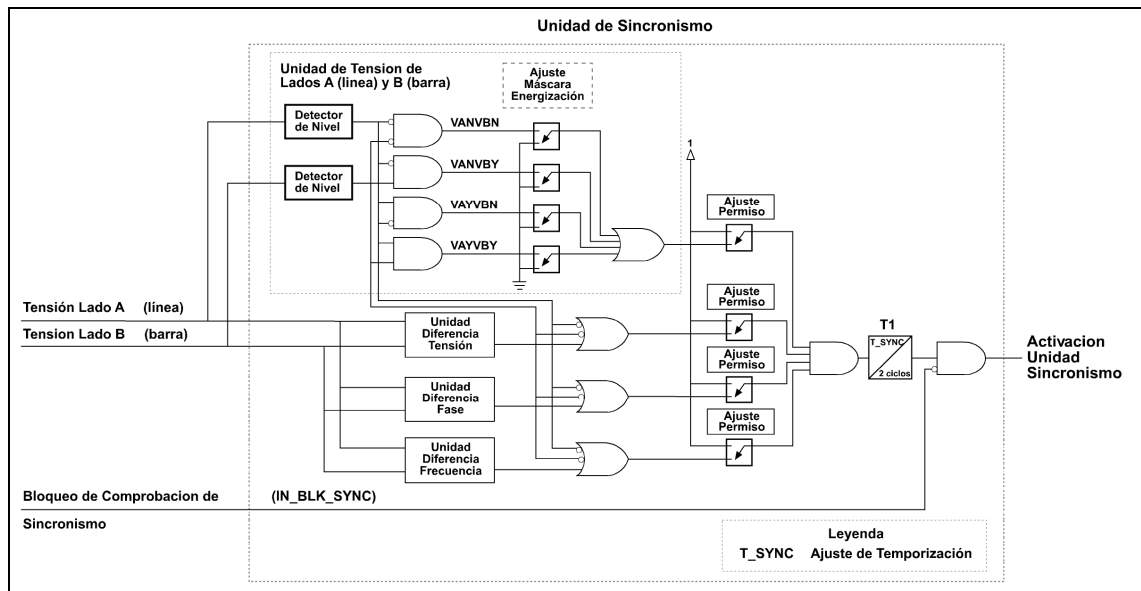


Figura 3.8.1 Diagrama de bloques de la unidad de sincronismo.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Nota: como se ve en el esquema, si algún permiso vale 0 (unidad inhabilitada), la entrada de la puerta AND correspondiente a dicha unidad estará a 1 como si dicha unidad estuviese arrancada. Así, si todas las unidades se encuentran inhabilitadas, la unidad de sincronismo estará activada (a menos que se bloquee externamente).

Nota: como se ve en el esquema, si la unidad de sobretensión de línea y/o la unidad de sobretensión de barra están desactivadas, las entradas a la puerta AND correspondientes a las unidades de diferencia de tensión, diferencia de ángulos y diferencia de frecuencia, se encuentran siempre a 1.

La salida de la unidad de sincronismo se podrá bloquear mediante la entrada digital de **Bloqueo de Comprobación de Sincronismo (IN_BLK_SYNC)**.

La unidad de sincronismo está formada por cuatro unidades (unidades de tensión de lados A y B, unidades de diferencia de tensión, fase y frecuencia), cada una de las cuales presenta un ajuste de **Permiso** o habilitación. Su funcionamiento se detalla a continuación.

3.8.2 Unidad de diferencia de tensión

El arranque de esta unidad tiene lugar cuando la diferencia de tensiones entre las señales de los lados A y B es menor o igual al valor ajustado (en tanto por ciento), y se repone cuando la relación entre las tensiones de los lados A y B es igual o mayor que el 105% del valor ajustado.

Una vez normalizadas se restan y se almacena en valor absoluto su diferencia:
 $|V_{ladoA} - V_{ladoB}| = Dif_V$

Y el valor de arranque se determina del siguiente modo: $Dif_V \leq V_{ladoMayor} * Ajuste / 100$. Donde $V_{ladoMayor}$ es la mayor de las tensiones leídas (lado A o lado B).

3.8.3 Unidad de diferencia de fase

El arranque de esta unidad tiene lugar en el momento en que el desfase entre las señales de los lados A y B es menor o igual al ajuste y se repone cuando el ángulo de desfase es mayor que el 105% del valor ajustado o mayor que el valor ajustado +2°.

Los ángulos de las señales de los lados A y B empleados son valores ya compensados según la tabla 3.8-1.

3.8.4 Unidad de diferencia de frecuencia

El arranque de esta unidad tiene lugar cuando la diferencia de frecuencia entre las señales de los lados A y B es menor que el arranque (100% del ajuste), y se repone cuando esta diferencia es mayor que el ajuste + 0.01 Hz.

3.8.5 Unidad de tensión de lados A y B

Esta unidad está formada por dos unidades de sobretensión (para los lados A y B respectivamente). Cada unidad de sobretensión arranca cuando el valor eficaz de la tensión de entrada supera el 100% del valor de arranque (valor ajustado) y se repone cuando es inferior al 95% de dicho valor. Las tensiones empleadas son valores normalizados como tensiones simples.

La unidad de tensión de los lados A y B presenta dos salidas que indican la presencia de tensión en cada uno de los lados.

Estas salidas se generan hayan o no sido seleccionadas mediante el ajuste de **Energización**, cuya función única es fijar aquellas combinaciones que se han de utilizar para la detección de sincronismo.



3.8.6 Selección del tipo de sincronismo

Tanto el reenganchador como la lógica de **Mando** (para maniobras de cierre del interruptor) hacen uso de la señal **SYNC_R**, que indica la presencia o no de sincronismo previo al cierre del interruptor.

Dicha información puede ser proporcionada al **IRVZ** por la salida de la propia unidad de sincronismo del equipo o a través de la entrada digital de **Sincronismo Externo** (señal **SYNC_EXT**). El ajuste que determina el origen de la señal de sincronismo es el **Tipo de Sincronismo**, de la forma siguiente:

- Si dicho ajuste toma el valor **Calculado**, la señal de sincronismo **SYNC_R** tomará el valor de la salida de la unidad de sincronismo del equipo (**SYNC_CALC**).
- Si dicho ajuste toma el valor **Externo**, la señal de sincronismo **SYNC_R** tomará el valor de la entrada digital de **Sincronismo Externo** (**SYNC_EXT**).

3.8.7 Aplicación de la función de sincronismo

La función de sincronismo se utiliza para supervisar la conexión de dos partes del circuito por el cierre de un interruptor. Verifica que las tensiones a ambos lados del interruptor ($V_{LADO A}$ y $V_{LADO B}$) están dentro de los límites de magnitud, ángulo y frecuencia establecidos en los ajustes.

La verificación de sincronismo se define como la comparación de la diferencia de tensiones de dos circuitos con fuentes distintas a unir a través de una impedancia (línea de transmisión, alimentador, etc.), o bien conectados mediante circuitos paralelos de impedancias definidas. La comparación de las tensiones de ambos lados de un interruptor se realiza previa a la ejecución del cierre del mismo de tal manera de que se minimicen posibles daños internos debido a la diferencia de tensiones, tanto en fase, como en magnitud y ángulo. Esto es muy importante en centrales generadoras de vapor en donde los reenganches de las líneas de salida con diferencias angulares considerables pueden ocasionar daños muy graves en el eje de la turbina.

La diferencia de nivel de tensión y de ángulo de fase en un momento determinado es el resultado de la carga existente entre fuentes remotas conectadas a través de circuitos paralelos (flujo de carga), también como consecuencia de la impedancia de los elementos que las unen (aún cuando no exista flujo de carga en los circuitos paralelos, o bien porque las fuentes a conectar entre sí son totalmente independientes y aisladas una de otra).

En sistemas mallados la diferencia angular entre dos extremos de un interruptor abierto normalmente no es significativa ya que sus fuentes están unidas remotamente por otros elementos (circuitos equivalentes o paralelos). Sin embargo, en circuitos aislados como en el caso de un generador independiente, la diferencia angular, los niveles de tensión y el deslizamiento relativo de los fasores de tensión pueden ser muy considerables. Incluso puede darse el caso que el deslizamiento relativo de sus tensiones sea muy bajo o nulo de tal manera que muy infrecuentemente estarán en fase. Debido a las condiciones cambiantes de un sistema eléctrico (conexión-desconexión de cargas, fuentes y nuevos elementos inductivos-capacitivos) el deslizamiento relativo de un fasor respecto del otro no es nulo, siendo necesaria la sincronización.

En el primer caso si bien se debe considerar la longitud de la línea cuyos extremos (fuentes) se conectarán para la determinación de la diferencia angular entre ellas, esto no es suficiente para fijar las condiciones de sincronismo antes de cerrar el interruptor. La experiencia indica que la ventana de diferencia angular entre fasores de tensión debe fijarse en un valor de 15°-20°.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.8.8 Rangos de ajuste de la unidad de sincronismo

Unidad de sincronismo			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Permiso de sincronismo	SÍ / NO		NO
Tipo de sincronismo	0: Externo 1: Interno		0: Externo
Tensión Lado B	$V_A / V_B / V_C /$ $V_{AB} / V_{BC} / V_{CA}$		V_A
Factor de compensación tensión lado B (K_{LB})	0,1 - 4	0,01	1
Permiso supervisión tensión a ambos lados del interruptor	SÍ / NO		NO
Arranque detección lado A	0 - 200 V	1 V	20 V
Arranque detección lado B	0 - 200 V	1 V	20 V
Máscaras de Energización			
No tensión lado A, No tensión lado B	SÍ / NO		NO
No tensión lado A, Sí tensión lado B	SÍ / NO		SÍ
Sí tensión lado A, No tensión lado B	SÍ / NO		NO
Sí tensión lado A, Sí tensión lado B	SÍ / NO		SÍ
Permiso diferencia de tensión	SÍ / NO		NO
Máxima diferencia de tensión	2% - 30 %	1 %	2 %
Permiso diferencia de fase	SÍ / NO		NO
Máxima diferencia de fase	2 - 80°	1°	2°
Permiso diferencia de frecuencia	SÍ / NO		NO
Máxima diferencia de frecuencia	0,005 - 2,00Hz	0,01 Hz	0,01 Hz
Temporización de la salida de sincronismo	0,00 - 300 s	0,01 s	0 s

3.8 Unidad de Sincronismo

- Unidad de sincronismo: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	...
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	5 - SINCRO. CIERRE
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	...
4 - INFORMACION	...	

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - PERM.SINCRONISMO
...	1 - TIPO SINCRONISMO
5 - SINCRO. CIERRE	2 - TENSION LADO B
	3 - FACTOR COMP V B
...	4 - PERM.TEN.INTERRUP
	5 - ARR. DET.LADO A
	6 - ARR. DET.LADO B
	7 - MASC.ENERGIZACION
	8 - PERM.DIF.TENSION
	9 - MAX. DIF.TENSION
	10 - PERM.DIF.FASE
	11 - MAX. DIF.FASE
	12 - PERM.DIF.FRECUEN.
	13 - MAX. DIF.FRECUEN.
	14 - TEMP.SINCRONISMO

3.8.9 Entradas digitales del módulo de sincronismo

Nombre	Descripción	Función
IN_BLK_SYNC	Entrada bloqueo sincronismo cierre	La activación de la entrada impide la activación de la salida de la unidad de sincronismo (sincronismo calculado)
ENBL_SYNC	Entrada de habilitación sincronismo cierre	La activación de esta entrada pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".
SYNC_EXT	Sincronismo externo	La activación de la entrada es necesaria para permitir la generación de una orden de cierre por parte del reenganchador, si el ajuste de Supervisión por sincronismo está habilitado y el modo de sincronismo elegido es "externo".

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.8.10 Salidas digitales y sucesos del módulo de sincronismo

Tabla 3.8-3: Salidas digitales y sucesos del módulo de sincronismo		
Nombre	Descripción	Función
IN_BLK_SYNC	Entrada bloqueo sincronismo cierre	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
P_SYNC_DPH	Permiso de cierre por sincronismo por diferencia de fases	La unidad de sincronismo determina que hay condiciones de cierre por el criterio de diferencia de fases.
P_SYNC_DPH	Permiso de cierre por sincronismo por diferencia de frecuencia	La unidad de sincronismo determina que hay condiciones de cierre por el criterio de diferencia de frecuencia.
P_SYNC_DV	Permiso de cierre por sincronismo por diferencia de tensiones	La unidad de sincronismo determina que hay condiciones de cierre por el criterio de diferencia de tensiones.
P_SYNC_EL	Permiso de cierre por sincronismo por energización a los lados	La unidad de sincronismo determina que hay condiciones de cierre por el criterio de presencia / ausencia de tensiones en los lados A y B.
SYNC_R	Permiso de cierre por sincronismo	Es la señal que se hace llegar al reenganchador para supervisar el cierre por sincronismo. Su activación indica que hay permiso, y según cómo esté ajustado el selector, será sincronismo externo o calculado.
ENBL_SYNC	Entrada de habilitación sincronismo cierre	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
SYNC_ENBLD	Unidad sincronismo cierre habilitada	Indicación de estado de habilitación o inhabilitación de la unidad.
V_SIDE_A	Tensión en la línea	Indica presencia de tensión en el lado A.
V_SIDE_B	Tensión en la barra	Indica presencia de tensión en el lado B.
SYNC_EXT	Sincronismo externo	Lo mismo que para las Entradas Digitales.



Si, estando el ajuste de Permiso en SÍ, se ajustan a NO los cuatro bits de la máscara de Energización, se desactiva la unidad de tensión y, por tanto, la unidad de sincronismo. Por ello, si se desea inhabilitar la unidad de tensión de lados A y B, se debe ajustar a NO el Permiso de dicha unidad, y no los cuatro bits de la máscara de Energización.

3.8 Unidad de Sincronismo

3.8.11 Ensayo de la unidad de sincronismo

Para llevar a cabo la comprobación de esta unidad, primero se inhabilitarán las unidades de protección. Seguidamente, se preparará el sistema para medir el tiempo entre la inyección de la tensión y la activación de la unidad de sincronismo y, por último, se comprueban las señales que se indican en la tabla 3.8-4.

Señal lógica	Descripción de señal lógica
SINC_CALC	Activación unidad de sincronismo
Tensión lado A	Det. de tensión en lado A
Tensión lado B	Det. de tensión en lado B

• Ensayo de las unidades de tensión

Se inhabilitarán las unidades de diferencia de tensión, diferencia de fase y diferencia de frecuencia y se ajusta la unidad de sincronismo del siguiente modo:

Permiso de sincronismo	SÍ
Tipo de sincronismo	1: Interno
Tensión Lado B	1: VB
Factor K_{LB}	1

Unidades de supervisión de tensión

Permiso	SÍ
Arranque detección lado A	25 V
Arranque detección lado B	25 V
Máscaras de Energización	
No tensión lado A, No tensión lado B	NO
No tensión lado A, Sí tensión lado B	SÍ
Sí tensión lado A, No tensión lado B	SÍ
Sí tensión lado A, Sí tensión lado B	NO

Unidad diferencia de tensión

Permiso	SÍ
Máxima diferencia de tensión	10%

Unidad diferencia de fase

Permiso	SÍ
Máxima diferencia de tensión	20°

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Unidad diferencia de frecuencia

Permiso	SÍ / NO
Máxima diferencia de tensión	0,20Hz
Temporización de la salida de sincronismo	0,00s

Arranques

Se realizarán tres ensayos, correspondientes a tres ajustes de arranque diferentes.

Se aplicará una tensión de 15 Vca y fase 0° a la fase A y de 65 Vca y fase 0° al canal de tensión de lado B y se comprobará que se active la unidad de sincronismo.

Posteriormente se irá aumentando la tensión de la fase A, hasta que se desactive la unidad de sincronismo. La tensión para la cual ocurra dicha desactivación deberá estar incluida en el rango correspondiente al ajuste de arranque para el cual se realice esta prueba. Los rangos de tensión aparecen en la Tabla 3.8-5.

Ajuste de arranque (V)	Valor de Arranque (V)		Valor de Reposición (V)	
	Mínimo	Máximo	Mínimo	Máximo
25	24,25	25,75	23,04	24,46
45	43,65	46,35	41,47	44,03
60	58,20	61,80	55,29	58,71

La reposición tendrá lugar de forma instantánea, y para una tensión incluida en el rango de la Tabla 3.8-5 correspondiente al ajuste utilizado.

- **Ensayo de la unidad de diferencia de tensión**

Se habilitará la unidad de diferencia de tensión y se inhabilitarán las unidades de tensión, diferencia de fase y diferencia de frecuencia.

Arranques

Se realizarán tres ensayos, correspondientes a tres ajustes de arranque diferentes.

Se aplicará una tensión de 30 Vca y fase 0° a la fase A y de 65 Vca y fase 0° al canal de tensión de lado B y se comprobará que se desactiven todas las salidas.

Posteriormente se irá aumentando la tensión de la fase A, hasta que se active de forma estable la unidad de sincronismo. La tensión para la cual ocurra dicha activación deberá estar incluida en el rango correspondiente al ajuste de arranque para el cual se realice esta prueba. Los rangos de tensión aparecen en la Tabla 3.8-6.

La reposición tendrá lugar de forma instantánea, y para una tensión incluida en el rango de la Tabla 3.8-6 correspondiente al ajuste utilizado.

Ajuste de arranque (p.u.)	Valor de Arranque (V)		Valor de Reposición (V)	
	Mínimo	Máximo	Mínimo	Máximo
10%	56,75	60,26	56,42	59,92
20%	50,44	53,56	49,81	52,89
30%	44,14	46,87	43,19	45,87



3.8 Unidad de Sincronismo

• Ensayo de la unidad de diferencia de fase

Se habilitará la unidad de diferencia de fase y se inhabilitarán las unidades de tensión, diferencia de tensión y diferencia de frecuencia.

Arranques

Se realizarán tres ensayos, correspondientes a tres ajustes de arranque diferentes.

Se aplicará una tensión de 65 Vca y fase 50° a la fase A y de 65 Vca y fase 0° al canal de tensión de lado B.

Posteriormente se irá disminuyendo el ángulo de la tensión de la fase A, hasta que se active de forma estable la unidad de sincronismo. El ángulo para el cual ocurra dicha activación deberá estar incluido en el rango correspondiente al ajuste de arranque para el cual se realice esta prueba. Los rangos de ángulos aparecen en la Tabla 3.8-7.

La reposición tendrá lugar de forma instantánea, y para una tensión incluida en el rango de la Tabla 3.8-7 correspondiente al ajuste utilizado.

Ajuste de arranque (°)	Valor de Arranque (°)		Valor de Reposición (°)	
	Mínimo	Máximo	Mínimo	Máximo
20	19	21	21	23
30	29	31	31	33
40	39	41	41	43

• Ensayo de la unidad de diferencia de frecuencia

Se habilitará la unidad de diferencia de frecuencia y se inhabilitará el resto.

Arranques

Se realizarán tres ensayos, para tres ajustes de arranque diferentes.

Se aplicará una tensión de 65 Vca, fase 0° y frecuencia 53 Hz a la fase A y de 65 Vca, fase 0° y frecuencia 50 Hz al canal de tensión de lado B y se comprobará que se desactivan todas las salidas.

Posteriormente se irá disminuyendo la frecuencia de la tensión de la fase A, hasta que se active de forma estable la unidad de sincronismo. La diferencia de frecuencias para la cual ocurra dicha activación deberá estar incluida en el rango correspondiente de la Tabla 3.8-8.

La reposición tendrá lugar de forma instantánea y para una diferencia de frecuencias incluida en el rango correspondiente de la Tabla 3.8-8.

Ajuste de arranque (Hz)	Diferencia de Arranque (Hz)		Diferencia de Reposición (Hz)	
	Mínima	Máxima	Mínima	Máxima
0,20	0,19	0,21	0,20	0,22
1,00	0,97	1,03	0,98	1,04
2,00	1,94	2,06	1,95	2,07

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

- **Ensayo de tiempos**

Se realizarán tres ensayos, para a tres ajustes de tiempo diferentes (0,10s; 1s y 10s).

Se preparará el sistema para medir el tiempo entre la inyección de la tensión y el cierre del contacto de la unidad de sincronismo.

Se habilitará tan sólo la unidad de diferencia de tensión entre los lados A y B.

Se aplicará, tanto a la fase A como al canal de tensión del lado B una tensión de 65 V y 0°. Entonces, se activará la unidad de sincronismo, transcurrido un tiempo que habrá de encontrarse dentro del margen de $\pm 1\%$ del ajuste o $\pm 20\text{ms}$.

3.9 Unidad de Salto de Vector

3.9.1	Descripción.....	3.9-2
3.9.2	Principio de medida.....	3.9-2
3.9.3	Lógica de la unidad de medida de salto de vector	3.9-3
3.9.4	Rangos de ajuste de la unidad de salto de vector	3.9-5
3.9.5	Entradas digitales del módulo de salto de vector	3.9-5
3.9.6	Salidas digitales y sucesos del módulo de salto de vector	3.9-6
3.9.7	Ensayo de la unidad de salto de vector	3.9-6

3.9.1 Descripción

La unidad de Salto de vector tiene como objetivo la desconexión rápida de los generadores síncronos que trabajan en paralelo con la red cuando se produce una perturbación en la misma: fallo en la propia red o una breve interrupción de la tensión de red.

La protección de salto de vector detecta las anomalías mucho más rápidamente que otros tipos de protecciones como, por ejemplo, las protecciones de tensión o las de frecuencia. Las magnitudes de operación en éstas se ven modificadas por la perturbación en tiempos, que pueden alcanzar cientos de milisegundos, debido tanto a la inercia eléctrica de la red como a la mecánica del grupo generador.

3.9.2 Principio de medida

El principio de medida de la protección de Salto de Vector detecta la perturbación en el propio ciclo en que se produce, dando lugar a tiempos de desconexión inferiores a 100ms, incluyendo el tiempo de actuación del elemento de corte.

El funcionamiento de un generador síncrono es tal que existe una diferencia de fases entre la tensión en bornas (V_1) y la tensión ideal de la rueda polar (E_g); la intensidad generada (I_1) y por lo tanto la potencia suministrada, son precisamente función de este desfase.

La figura 3.9.1 representa, de forma resumida, el circuito equivalente de un generador y las relaciones que existen entre las magnitudes eléctricas que intervienen. En la figura 3.9.2 se representan las magnitudes de tensión involucradas y sus relaciones de fase.

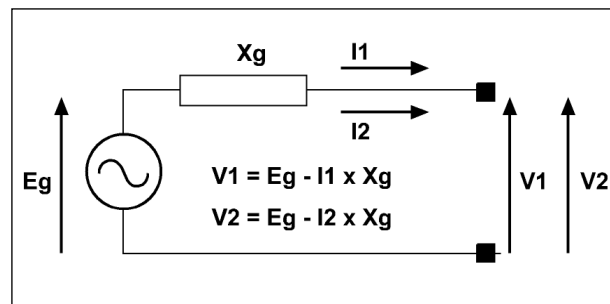


Figura 3.9.1 Circuito equivalente de un generador.

Cuando se produce una perturbación en la red, la intensidad varía de forma brusca, pasando a ser I_2 , mientras que la tensión mantiene su valor durante un tiempo más largo debido a las inercias eléctricas y mecánicas. Dado que se deben seguir manteniendo las relaciones eléctricas mostradas en el circuito de la figura 3.9.1, la variación en la intensidad fuerza el cambio de fase de la tensión (V_2) respecto a la de la rueda polar.

Como resultado del fenómeno, existe una diferencia de fases entre los bornes del generador, antes y después de la perturbación:

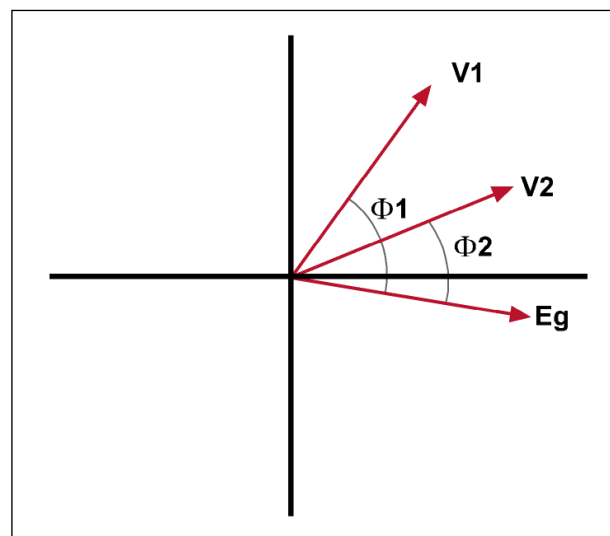


Figura 3.9.2 Magnitudes del circuito.

$$\Delta\Phi = \Phi_2 - \Phi_1$$

3.9 Unidad de Salto de Vector

Este cambio de fase o salto de vector sólo aparece en el ciclo de red en el que se produce la perturbación, ya que los ciclos posteriores mantienen la nueva fase F2 con respecto a la rueda polar.

La representación del fenómeno por medio de las formas de onda de la tensión, como se muestra en la figura 3.9.3, nos ayudará a mostrar cómo es detectada la perturbación.

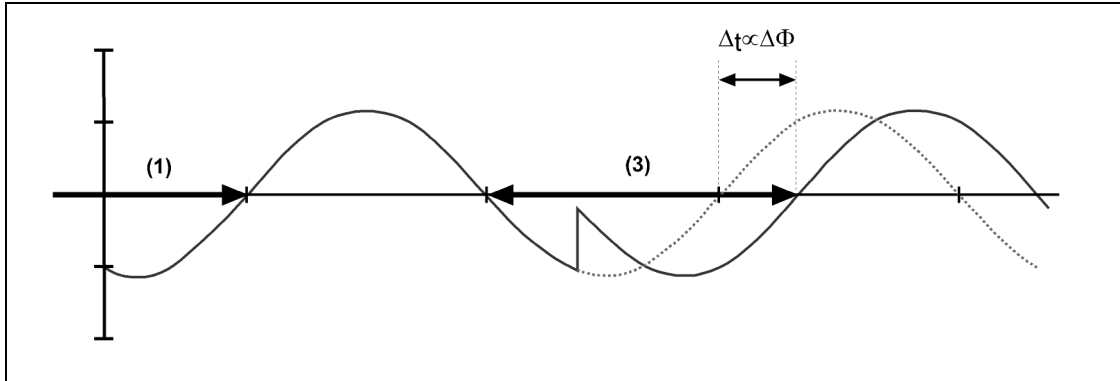


Figura 3.9.3 Representación de las formas de onda de la tensión.

El semiciclo en el que se produce la anomalía tendrá una duración diferente que los ciclos anteriores (y posteriores), diferencia que es proporcional a la variación de fase $\Delta\Phi$ y que, por lo tanto, puede utilizarse como magnitud característica para realizar la medida.

El equipo realiza la medida detectando los pasos por cero: midiendo el tiempo entre dos de ellos consecutivos y calculando la diferencia entre los valores obtenidos para dos semiperíodos consecutivos con el mismo signo de la tensión. En el caso de la figura, la diferencia de tiempos Δt , que hará operar a la unidad, se habrá obtenido por diferencia en los tiempos de duración de los semiciclos (1) y (3).

3.9.3 Lógica de la unidad de medida de salto de vector

La lógica que define la operación de la unidad de Salto de vector se indica en la figura 3.9.4, presentada a continuación:

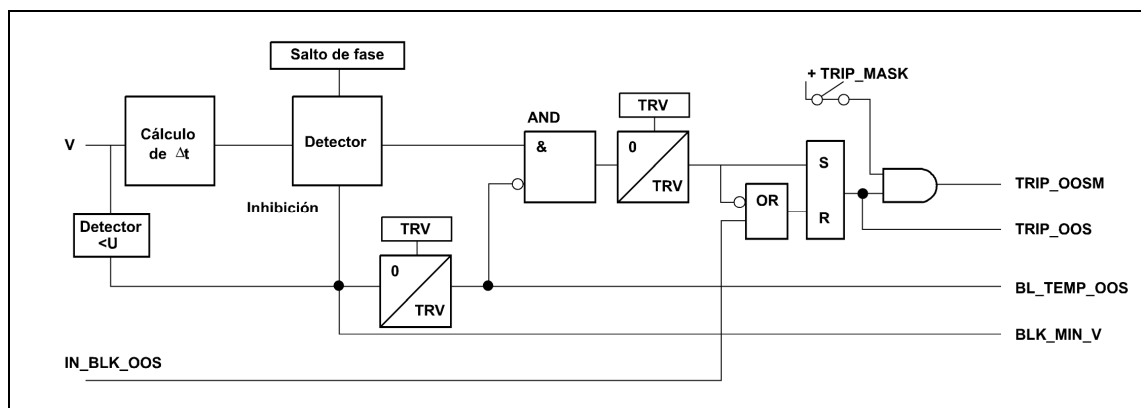


Figura 3.9.4 Diagrama de bloques de la unidad de salto de vector.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

La magnitud de entrada empleada es la tensión de la fase A o AB si se están utilizando tensiones compuestas. A partir de los pasos por cero de la tensión de entrada se calcula el valor de Δt ; éste se compara con el valor ajustado en el **Detector**. El ajuste se introduce en grados y el equipo obtiene, a partir de dicho valor en grados, el valor del tiempo equivalente:

$$\Delta t(\text{ms}) = \Delta \Phi \cdot \frac{1000}{360 \cdot F}$$

donde F indica la frecuencia de la tensión de red en Hz.

La operación de estas unidades está condicionada a la posición del interruptor; si el interruptor está abierto la unidad se encontrará inhabilitada.

- **Bloqueo por subtensión**

La operación del **Detector** es supervisada por la función de bloqueo por mínima tensión, de forma que no dará salida en tanto la tensión de entrada de la fase A o AB se mantenga por debajo de la tensión de bloqueo ajustada.

A la hora de ajustar el umbral de actuación del detector, hay que tener en cuenta si la tensión medida es simple (V_A) o compuesta (V_{AB}). El ajuste es único, y su rango suficientemente amplio para cubrir los dos casos.

La señal de salida del **Detector** es supervisada por la salida del temporizador ajustable TRV, cuyo objetivo es bloquear la unidad, durante un tiempo ajustable, después de la aplicación de la tensión de medida.

La salida del **Detector** es una señal transitoria que, como se ha dicho más arriba, desaparecerá en el siguiente semiciclo. Para garantizar una duración mínima de la salida de disparo existe un temporizador (TR) ajustable.

- **Bloqueo de la unidad**

Existe una entrada que, conectada a alguna de las entradas digitales programables, puede utilizarse para bloquear la actuación de la unidad.

3.9 Unidad de Salto de Vector

3.9.4 Rangos de ajuste de la unidad de salto de vector

Unidad de salto de vector			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad	SÍ / NO		NO
Arranque unidad	1 - 25°	1°	1°
Duración bloqueo temporal	0,05 - 30 s	0,01 s	0,05 s
Duración del disparo	0,1 - 300 s	0,01 s	0,1 s

- Unidad de salto de vector: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	...
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	10 - SALTO DE VECTOR
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	...
4 - INFORMACION	...	

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - PERMISO SALTO VEC.
...	1 - ARRANQ SALTO VEC.
10 - SALTO DE VECTOR	2 - TIEMPO BLOQUEO
...	3 - TIEMPO DISPARO

3.9.5 Entradas digitales del módulo de salto de vector

Tabla 3.9-1: Entradas digitales del módulo de salto de vector		
Nombre	Descripción	Función
IN_BLK_OOS	Entrada bloqueo salto de vector	La activación de la entrada antes de que se genere el disparo impide la actuación de la unidad. Si se activa después del disparo, éste se repone.
ENBL_OOS	Entrada de habilitación salto de vector	La activación de estas entradas pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.9.6 Salidas digitales y sucesos del módulo de salto de vector

Nombre	Descripción	Función
TRIP_OOS	Disparo salto de vector	Disparo de la unidad de salto de vector (no afectada por su máscara de disparo).
TRIP_OOSM	Disparo enmascarado unidad salto de vector	Disparo de la unidad de salto de vector (afectada por su máscara de disparo).
BL_TEMP_OOS	Bloqueo temporal salto de vector	Bloqueo de la unidad de salto de vector.
BLK_MIN_V	Bloqueo por mínima tensión	Bloqueo de las unidades de frecuencia y salto de vector.
IN_BLK_OOS	Entrada bloqueo salto de vector	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
ENBL_OOS	Entrada de habilitación salto de vector	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
OOS_ENBLD	Unidad de salto de vector habilitada	Indicación de estado de habilitación o inhabilitación de la unidad.

3.9.7 Ensayo de la unidad de salto de vector

Ajustar los valores de la unidad de salto de vector de la siguiente forma:

Arranque	10 °
Tiempo de reposición	5 s
Bloqueo temporal	3 s
Tensión de bloqueo	50 V
Frecuencia	50 Hz

Proceder a inhabilitar todas las unidades excepto la unidad de Salto de vector.

La señal de **Bloqueo temporal** estará activa. Aplicar una tensión de 65 V a la frecuencia nominal. Comprobar que la señal de **Bloqueo temporal** cae en un tiempo comprendido entre 2,97 y 3,03 s.

Variar la frecuencia de la tensión de entrada en 5 Hz de forma que el cambio de frecuencia se realice justamente cuando la señal de tensión pasa por cero. Comprobar que se activa la salida de la unidad durante un tiempo comprendido entre 4,95 y 5,05 s.

Desconectar la tensión de medida.

3.10 Unidad de Imagen Térmica

3.10.1	Principios de funcionamiento	3.10-2
3.10.2	Aplicación de la función de imagen térmica.....	3.10-6
3.10.3	Rangos de ajuste de la unidad de imagen térmica.....	3.10-6
3.10.4	Entradas digitales del módulo de imagen térmica	3.10-7
3.10.5	Salidas digitales y sucesos del módulo de imagen térmica.....	3.10-8
3.10.6	Ensayo de la unidad de imagen térmica.....	3.10-8

3.10.1 Principios de funcionamiento

Los relés térmicos, que emplean la medida directa de las temperaturas de la máquina a proteger, tienen muy serios problemas para poder realizar su función en las zonas más sensibles (devanados), necesitando realizar sus mediciones en las zonas próximas (aceite, aislantes, etc.). Esta medición indirecta supone inconveniente debido a que los puntos en los que se realiza la medición directa de temperatura pertenecen a elementos con gran inercia térmica.

Es por esta razón que, en vez de emplearse relés térmicos, se suelen utilizar protecciones de imagen térmica que, por medio de algoritmos matemáticos basados en la física de los materiales, estiman la temperatura de la máquina a proteger a partir de las intensidades circulantes.

Se da por hecho que cuando se producen sobrecargas en las máquinas, la principal causa de deterioro es el fenómeno térmico, no considerándose los posibles efectos dinámicos.

Los terminales de protección del tipo **IRV-Z** disponen de una unidad de protección por imagen térmica que, por medio de la medida de la intensidad circulante y de la resolución de la ecuación diferencial térmica, estima el estado térmico para producir un disparo cuando se han alcanzado niveles de temperatura elevados.

Los algoritmos se basan en modelizar el calentamiento de un elemento resistivo ante el paso de una corriente eléctrica. No se considera el efecto de la radiación, ya que, para las temperaturas que alcanzan los elementos a proteger (inferiores a 400 °C), su repercusión se considera despreciable, ni otras fuentes de disipación de calor diferentes de la derivada del efecto Joule.

Si, tras un periodo de sobrecarga relativamente corto, el valor de la intensidad vuelve a valores nominales, se simula también el enfriamiento del equipo.

La unidad de imagen térmica no tiene un umbral a partir del cual arrancar; siempre está "arrancada". El tiempo de disparo depende de la intensidad que circule desde un instante dado hasta que se alcance la temperatura límite y del valor de la temperatura en un instante concreto. La temperatura previa depende de lo ocurrido con anterioridad, de la intensidad que se haya medido y del tiempo que haya sido aplicada.

La ecuación diferencial que controla cualquier fenómeno térmico es la siguiente:

$$I^2 = \theta + \tau \cdot \frac{d\theta}{dt}$$

Donde:

- I: Es el valor eficaz de la intensidad medida
- τ : Es la constante de tiempo. Parámetro ajustable
- I_{max}: Valor de la intensidad máxima admisible en régimen permanente. Parámetro ajustable

3.10 Unidad de Imagen Térmica

Se denomina constante de tiempo y se representa por τ al tiempo necesario para que un cuerpo que va a pasar de una temperatura inicial θ_0 a una temperatura final θ_∞ adquiera el 63% del incremento de temperatura necesario para θ_∞ ; es decir, el tiempo que tardará en alcanzar, partiendo de θ_0 , la temperatura intermedia θ_i donde:

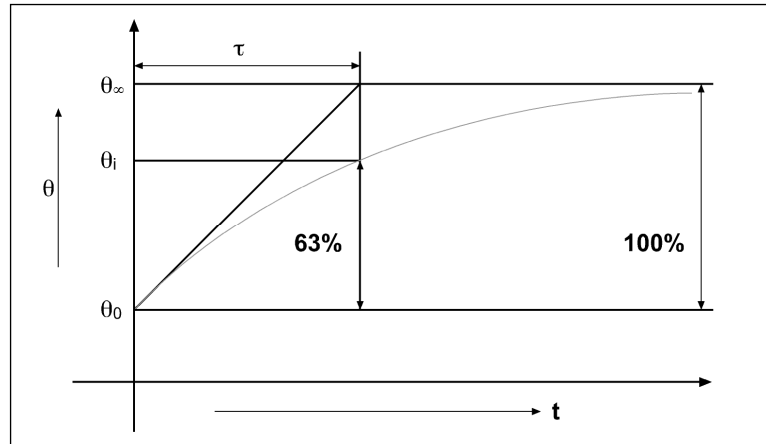


Figura 3.10.1 Constante de tiempo.

$$\theta_i = \theta_0 + (\theta_\infty - \theta_0) * 0,63$$

Los valores de temperatura (θ) se almacenan siempre por si hay un fallo en la alimentación del equipo. Existe un ajuste de **Memoria térmica** que puede ser ajustado en SI, de forma que ante una reinicialización del equipo, el valor inicial de temperatura será el almacenado.

Esta unidad está preparada para proteger de sobrecalentamientos a líneas, motores o transformadores. Por medio de un ajuste se puede elegir sobre cuál de estos tipos se quiere proteger.

En el caso de las líneas se toma como intensidad de medida la suma del cuadrado de la fase A. Tiene dos constantes de tiempo, una de calentamiento (mientras hay intensidad) y otra de enfriamiento (cuando la intensidad de la secuencia directa está por debajo de 0,1 amperios).

En el caso de los motores se utiliza como intensidad de medida la suma del cuadrado de la secuencia positiva con el cuadrado de la secuencia negativa multiplicado este último factor por un factor de sobrevaloración. Tiene dos constantes de tiempo, una para motor parado (cuando la secuencia positiva está por debajo de 0,15 veces la intensidad máxima) y otra para motor en marcha (cuando la secuencia positiva está por encima de 0,30 veces la intensidad máxima).

En el caso de transformadores se utiliza como intensidad de medida el cuadrado de la intensidad circulante por un devanado determinado por ajuste. Tiene dos constantes de tiempo, una para el caso de estar ventilado y otra para el caso de no estarlo. Se pasa de una a otra por medio de una entrada digital. Por defecto la constante de tiempo es con ventilación. Para cambiarla se debe configurar la entrada de cambio de constante. Al activar esta entrada la constante pasa a ser la de sin ventilación.

La unidad térmica estima el estado térmico en cada caso (línea / motor / trafo) y, cuando éste alcanza el nivel equivalente al obtenido por la circulación permanente de I_{max} , proporciona una salida de disparo.

Además del nivel de disparo, la unidad dispone de un nivel de alarma ajustable.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

La estimación del estado térmico se realiza del siguiente modo:

- Se parte de un valor inicial de $\theta = 0$ o $\theta \neq 0$ en función del estado térmico inicial.
- Se activa la unidad de imagen térmica cada 500 milisegundos, y en cada una de estas activaciones se toma el valor al cuadrado de la intensidad y se le resta el valor de θ de la muestra anterior:
 $A = I^2 - \theta$
- Se divide el valor obtenido por la constante de tiempo y se multiplica por 500 milisegundos.
 $B = A * (0.5 \text{ seg} / \tau \text{ (en seg)})$
- Se suma este valor a la θ anterior y obtenemos la actual.
 $\theta = \theta + B$

El valor de θ se calcula en % del valor máximo.

La salida **Disparo imagen térmica** se activa cuando el valor de θ correspondiente alcanza el valor:

$$\theta_{\text{DISP}} = I_{\text{max}}^2$$

La reposición de la señal **Disparo imagen térmica** se produce cuando θ desciende por debajo de:

$$\theta_{\text{REP_DISP}} = \theta_{\text{DISP}} * \text{AjustEPermiso_Conexión}(\%) / 100$$

La salida **Alarma imagen térmica** se activa cuando el valor de θ alcanza el valor:

$$\theta_{\text{ALARMA}} = \theta_{\text{DISP}} * \text{AjustEAlarma}(\%) / 100$$

La reposición de la señal alarma imagen térmica se produce cuando θ desciende por debajo de:

$$\theta_{\text{REP_ALARMA}} = 0.95 * \theta_{\text{ALARMA}}$$

El tiempo de disparo, tras la aplicación de una intensidad I , partiendo de un valor cero de intensidad es:

$$t = \tau \cdot \text{Ln} \frac{I^2}{I^2 - I_{\text{max}}^2}$$

Si partimos de un nivel I_p de intensidad, previo, el tiempo de operación es:

$$t = \tau \cdot \text{Ln} \frac{I^2 - I_p^2}{I^2 - I_{\text{max}}^2}$$

3.10 Unidad de Imagen Térmica

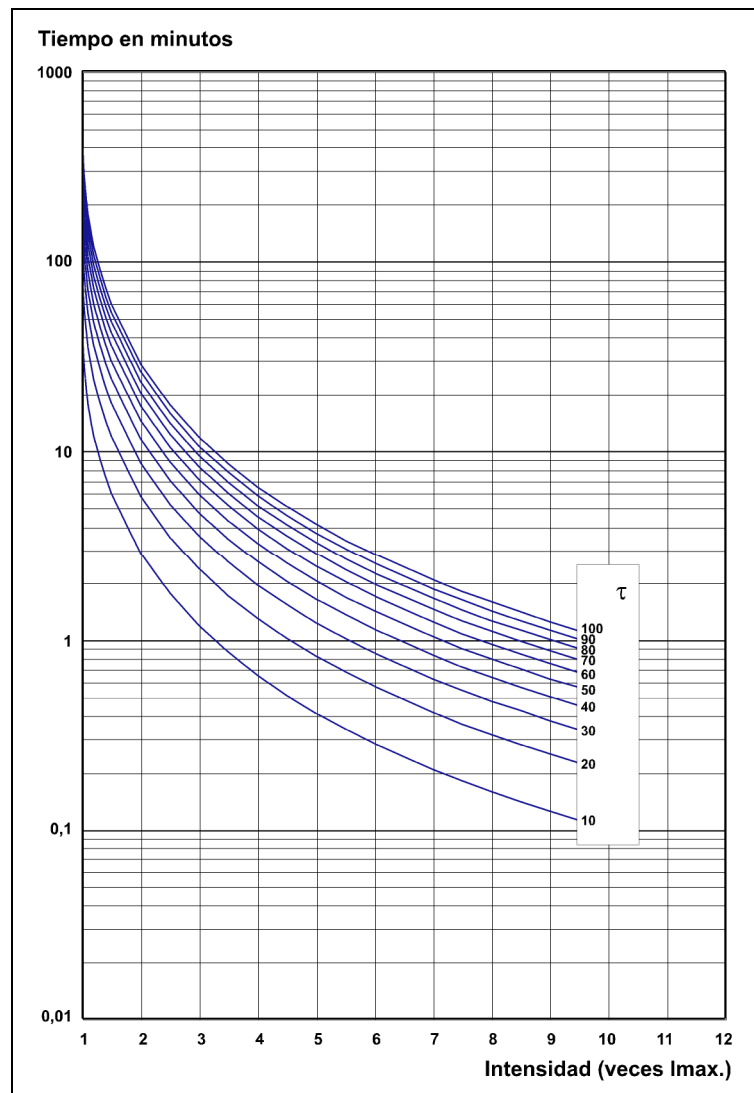


Figura 3.10.2 curvas características del tiempo de operación de la unidad térmica

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.10.2 Aplicación de la función de imagen térmica

Las faltas en el sistema eléctrico generan, en la mayoría de las ocasiones, intensidades muy superiores a las de diseño de los elementos que lo conforman, pudiendo originar un rápido deterioro de las instalaciones por los efectos térmicos.

Las protecciones que habitualmente se emplean utilizan la sobreintensidad, dando disparos tanto de forma instantánea como tras una temporización mediante características inversas “intensidad / tiempo” o tiempos fijos. Sin embargo, en algunas aplicaciones, este sistema de protección presenta ciertas limitaciones.

Un ejemplo puede ser un sistema con dos transformadores en paralelo que alimentan una misma barra trabajando cada uno de ellos a una carga por debajo de la nominal. Si uno de los transformadores queda fuera de servicio, el otro pasa a trabajar soportando toda la carga y, muy probablemente, a un nivel de carga por encima de su nominal.

Con una protección de sobreintensidad se podría producir su desconexión en poco tiempo incluso a pesar de que, por diseño, los transformadores de potencia pueden trabajar con sobrecargas durante algunos minutos sin sufrir daños. No habría opción de realizar acción alguna para restablecer la situación durante dicho periodo de tiempo.

La unidad de imagen térmica, por su principio de funcionamiento, es muy indicada en este tipo situaciones. Se puede afirmar, en general, que esta función es complementaria a otro tipo de protecciones tanto en cables como en máquinas (transformadores, generadores, etc.).

3.10.3 Rangos de ajuste de la unidad de imagen térmica

Unidad de imagen térmica			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Tipo de máquina a proteger	0: Línea 1: Motor 2: Trafo		0: Línea
Constante ζ_1 de “calentamiento” en líneas de “motor en marcha” en motores de “con ventilación” en transformadores	0,5 - 300 min	0,01 min	0,5 min
Constante ζ_2 de “enfriamiento” en líneas de “motor parado” en motores de “sin ventilación” en transformadores	0,5 - 300 min	0,01 min	0,5 min
Máxima intensidad en régimen permanente	(0,20 - 2,5) In	0,01A	5,00 A
Nivel de activación alarma	50 - 100 %	1 %	50 %
Nivel de permiso de conexión (reposición)	50 - 90 %	1 %	80 %
Multiplicador (sobrealimentación sec. inversa) en motores	1 - 10	1	1
Habilitación memoria térmica (Permiso)	SÍ / NO		NO

3.10 Unidad de Imagen Térmica

- **Unidad de imagen térmica: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	...
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	6 - IMAGEN TERMICA
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	...
4 - INFORMACION	...	

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - PERMISO I.TERMICA
...	1 - TIPO MAQUINA
6 - IMAGEN TERMICA	2 - CONSTANTE T1
...	3 - CONSTANTE T2
	4 - MAX.INT.REG.PERM.
	5 - NIVEL ALARMA
	6 - REPOSIC. DISPARO
	7 - SOBREALOR
	8 - MEMORIA TERMICA

3.10.4 Entradas digitales del módulo de imagen térmica

Tabla 3.10-1: Entradas digitales del módulo de imagen térmica		
Nombre	Descripción	Función
C_CONST_T	Cambio de constante térmica	Su activación provoca cambio de constante en la unidad térmica.
RST_MEM_T	Entrada de reposición de imagen térmica	Su activación repone el valor memorizado.
IN_BLK_THERM	Entrada de bloqueo imagen térmica	La activación de la entrada antes de que se genere el disparo impide la actuación de la unidad. Si se activa después del disparo, éste se repone.
ENBL_THERM	Entrada de habilitación imagen térmica	La activación de estas entradas pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".

3.10.5 Salidas digitales y sucesos del módulo de imagen térmica

Tabla 3.10-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de imagen térmica		
Nombre	Descripción	Función
C_CONST_T	Cambio de constante térmica	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
RST_MEM_T	Entrada de reposición de imagen térmica	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
AL_THERM	Alarma imagen térmica	Alarma de la unidad térmica.
TRIP_THERM	Disparo imagen térmica	Disparo de la unidad térmica.
TRIP_THERMM	Disparo enmascarado unidad imagen térmica	Disparo de la unidad térmica afectado por su máscara de disparo.
IN_BLK_THERM	Entrada bloqueo imagen térmica	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
ENBL_THERM	Entrada de habilitación imagen térmica	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
THERM_ENBLD	Unidad imagen térmica habilitada	Indicación de estado de habilitación o inhabilitación de la unidad.

3.10.6 Ensayo de la unidad de imagen térmica

Antes de realizar esta prueba conviene apagar y encender la protección para reponer el nivel térmico. Aplicar por la fase A una intensidad mayor que el ajuste de máxima intensidad en régimen permanente (I_{max}) y comprobar que el tiempo de disparo es:

$$t = \tau \cdot \text{Ln} \frac{(I \pm 1\%)^2}{(I \pm 1\%)^2 - I_{max}^2}$$

siendo τ la constante de tiempo ajustada $\zeta 1$.

Por ejemplo, si consideramos una constante de tiempo sin ventilación de 0.5 minutos y una intensidad máxima de 5 A, e inyectamos en la fase A del primer devanado una intensidad de 6 A, el tiempo transcurrido hasta producirse el disparo de la unidad ha de estar comprendido entre 33,05s y 38,18s.

3.11 Unidades Direccionales de Potencia

3.11.1	Descripción.....	3.11-2
3.11.2	Rangos de ajuste de las unidades direccionales de potencia	3.11-4
3.11.3	Entradas digitales del módulo de unidades direccionales de potencia	3.11-5
3.11.4	Salidas digitales y sucesos del módulo de unidades direccionales de potencia.....	3.11-5
3.11.5	Ensayo de las unidades direccionales de potencia	3.11-6

3.11.1 Descripción

Los equipos disponen de dos unidades direccionales de potencia cuyo principio de operación descansa sobre la determinación de la potencia trifásica, que dependerá del desfase relativo entre las intensidades de fase y las tensiones de fase correspondientes. Las unidades están diseñadas para aplicaciones en máquinas síncronas o interconexiones con cogeneraciones, pudiendo ser empleadas como protección frente a inversiones de potencia o como limitación de potencia.

Ambas unidades disponen de ángulos característicos ajustables y una potencia mínima de operación, respondiendo a la siguiente ecuación:

$$P * \cos\theta + Q * \sin\theta > S_{MIN}$$

Siendo:

- P la potencia activa trifásica medida.
- Q la potencia reactiva trifásica medida.
- θ el ángulo característico ajustado.
- S_{MIN} el valor de potencia de arranque ajustado (potencia mínima de operación).

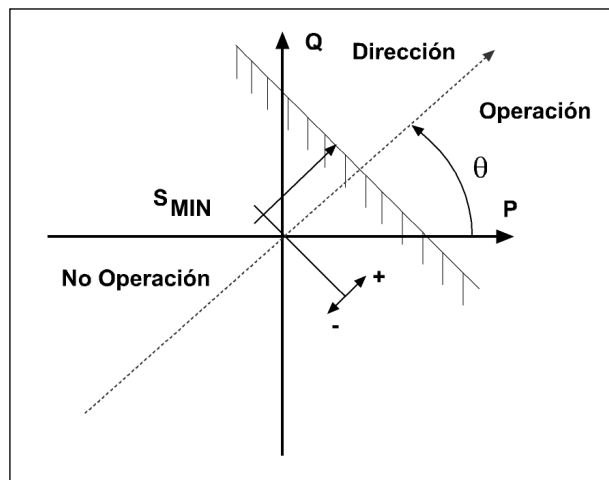


Figura 3.11.1 Operación de la unidad direccional de potencia.

Pudiendo generar características con ángulo ajustable e introduciendo valores de potencia de actuación positivos y negativos, se obtiene una gran variedad de características de operación. Cuando el ángulo ajustado no sea 0° ni múltiplo de 90° , se estarán aplicando las unidades como "direccionales de potencia aparente".

Por ejemplo, si se quiere supervisar que no haya potencia activa negativa (inversión de potencia) se ha de ajustar el ángulo en 180° y el arranque en un valor negativo.

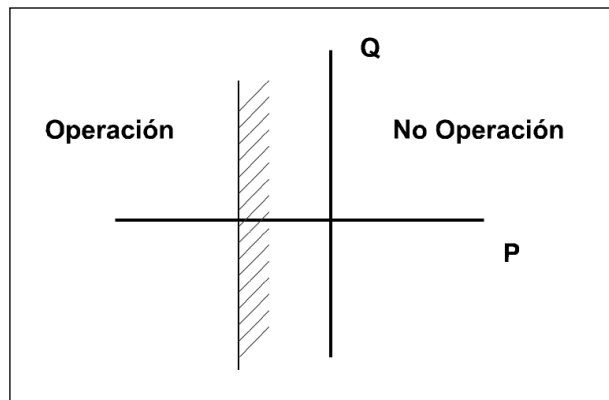


Figura 3.11.2 Ángulo en 180° y arranque en valor negativo.

3.11 Unidades Direccionales de Potencia

Si lo que se quiere es supervisar que la potencia activa no sea excesivamente baja se ha de ajustar el ángulo en 180° y el arranque en un valor positivo.

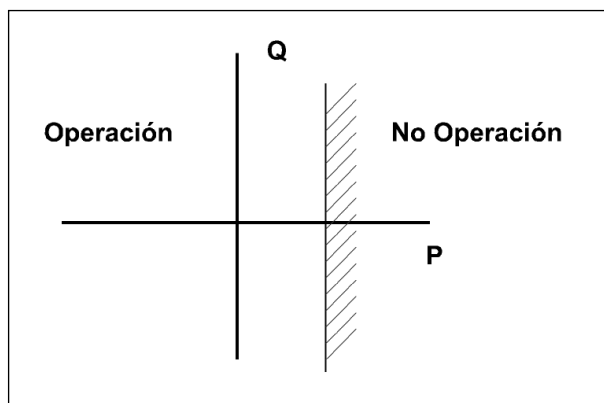


Figura 3.11.3 Ángulo en 180° y arranque en valor positivo.

Otros casos de ajuste son:

Angulo 0° y arranque positivo

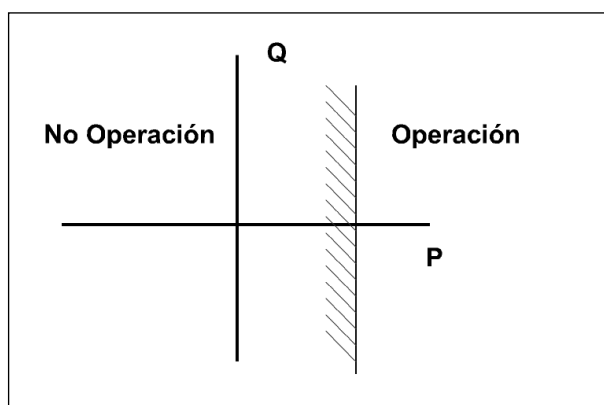


Figura 3.11.4 Ángulo 0° y arranque positivo.

Angulo 90° y arranque positivo

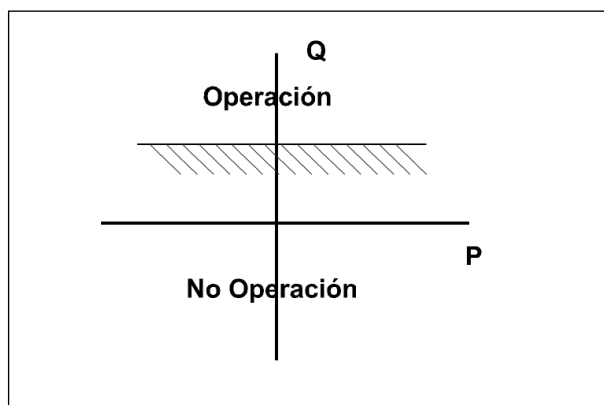


Figura 3.11.5 Ángulo 90° y arranque positivo.

El ángulo característico para cada una de las unidades de potencia permite:

- Que las unidades actúen para potencia activa o reactiva en cualquier dirección.
- Permite compensar errores angulares en TI's y TT's.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

El arranque tiene lugar cuando el valor medido supera 1,00 veces el valor de potencia ajustado, reponiéndose a 0,95 veces su valor. Cuando el valor eficaz medido desciende por debajo del arranque ajustado se produce una reposición rápida del integrador. La activación de la salida requiere que el arranque permanezca actuando durante todo el tiempo de integración; cualquier reposición conduce al integrador a sus condiciones iniciales, de forma que una nueva actuación inicie la cuenta de tiempo desde cero. La característica de tiempo es de Tiempo fijo.

La operación de estas unidades está condicionada a la posición del interruptor; si el interruptor está abierto la unidad se encontrará inhabilitada.

3.11.2 Rangos de ajuste de las unidades direccionales de potencia

Unidades direccionales de potencia (unidades 1 y 2)			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Angulo	0,00 - 359,95°	0,05°	0°
Arranque de la unidad	-16000 - 16000 VA	1 VA	0 VA
Temporización de la unidad	0,00 - 300 s	0,01 s	0 s

• Unidades direccionales de potencia: desarrollo en HMI

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	...
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	7 - DIREC. POTENCIA
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	...
4 - INFORMACION	...	

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - UNIDAD 1	0 - PERMISO DIR. POT.
...	1 - UNIDAD 2	1 - ANGULO DIR. POT.
7 - DIREC. POTENCIA		2 - ARRANQ DIR. POT.
...		3 - TIEMPO DIR. POT.

3.11 Unidades Direccionales de Potencia

3.11.3 Entradas digitales del módulo de unidades direccionales de potencia

Tabla 3.11-1: Entradas digitales del módulo de unidades direccionales de potencia		
Nombre	Descripción	Función
IN_BLK_DIRP1	Entrada bloqueo direccional de potencia 1	La activación de la entrada antes de que se genere el disparo impide la actuación de la unidad. Si se activa después del disparo, éste se repone.
IN_BLK_DIRP2	Entrada bloqueo direccional de potencia 2	
ENBL_DIRP1	Entrada de habilitación direccional de potencia 1	La activación de estas entradas pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de estas entradas lógicas es un "1".
ENBL_DIRP2	Entrada de habilitación direccional de potencia 2	

3.11.4 Salidas digitales y sucesos del módulo de unidades direccionales de potencia

Tabla 3.11-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de unidades direccionales de potencia		
Nombre	Descripción	Función
PU_DIRP1	Arranque unidad direccional de potencia 1	Arranque de las unidades de potencia e inicio de la cuenta de tiempo.
PU_DIRP2	Arranque unidad direccional de potencia 2	
TRIP_DIRP1	Activación unidad direccional de potencia 1	Disparo de las unidades de potencia.
TRIP_DIRP2	Activación unidad direccional de potencia 2	
TRIP_DIRP1M	Disparo enmascarado unidad de potencia 1	Disparo de las unidades de potencia afectadas por sus máscaras de disparo.
TRIP_DIRP2M	Disparo enmascarado unidad de potencia 2	
IN_BLK_DIRP1	Entrada bloqueo direccional de potencia 1	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
IN_BLK_DIRP2	Entrada bloqueo direccional de potencia 2	
ENBL_DIRP1	Entrada de habilitación direccional de potencia 1	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
ENBL_DIRP2	Entrada de habilitación direccional de potencia 2	
DIRP1_ENBLD	Direccional potencia 1 habilitado	Indicación del estado de habilitación / inhabilitación de la unidad.
DIRP2_ENBLD	Direccional potencia 2 habilitado	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.11.5 Ensayo de las unidades direccionales de potencia

Ajustar las dos unidades del siguiente modo:

Unidad direccional de potencia 1	
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ
Angulo	0°
Arranque de la unidad	100 VA
Temporización de la unidad	0s

Unidad direccional de potencia 2	
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ
Angulo	90°
Arranque de la unidad	200 VA
Temporización de la unidad	10s

- **Arranque y reposición**

Aplicar las tres intensidades de fase con el mismo valor y las tres tensiones de fase equilibradas y también del mismo valor, de forma que el desfase de las intensidades con respecto a las tensiones de cada fase sea 0°.

En estas condiciones, la unidad direccional de potencia 1 debe arrancar cuando se supere el valor del ajuste (100VA \pm 3%) y reponer cuando se descienda por debajo de 0,95 veces el ajuste \pm 3%.

Se comprueba que la unidad direccional de potencia 2 no arranca.

Aplicar las tres intensidades de fase con el mismo valor y las tres tensiones de fase equilibradas y también del mismo valor, de forma que el desfase de las intensidades con respecto a las tensiones de cada fase sea 90°.

En estas condiciones, la unidad direccional de potencia 2 debe arrancar cuando se supere el valor del ajuste (200VA \pm 3%) y reponer cuando se descienda por debajo de 0,95 veces el ajuste \pm 3%.

Se comprueba que la unidad direccional de potencia 1 no arranca.

- **Tiempos de actuación**

Aplicar las intensidades y tensiones indicadas en el apartado de comprobación de arranques y reposiciones y comprobar que el disparo se produce dentro del margen \pm 1% o \pm 20ms (el que sea mayor) del valor de ajuste de tiempo seleccionado. Hay que tener en cuenta que el ajuste a 0 ms tendrá un tiempo de actuación entre 20 y 25 ms.

3.12 Unidad de Mínima Intensidad

3.12.1	Descripción.....	3.12-2
3.12.2	Rangos de ajuste de la unidad de mínima intensidad	3.12-2
3.12.3	Entradas digitales del módulo de mínima intensidad	3.12-3
3.12.4	Salidas digitales y sucesos del módulo de mínima intensidad	3.12-3
3.12.5	Ensayo de la unidad de mínima intensidad	3.12-4

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.12.1 Descripción

Esta función se usa en aplicaciones para motores con el objeto de detectar un descenso en la corriente de la máquina causado por una disminución de carga, por ejemplo para motores de bombas. Si la corriente se mantiene por debajo de un valor de ajuste durante un tiempo determinado mientras el motor sigue funcionando, la unidad da orden de disparo.

Se recomienda ajustar el tiempo de disparo con un valor suficientemente largo para evitar disparos intempestivos por bajadas momentáneas de la intensidad.

Para que esta función se inicie el interruptor ha de estar cerrado. Entonces se compara, dependiendo de un ajuste, la intensidad de secuencia directa o las intensidades de fase (una OR de las tres intensidades) con el ajuste de arranque. Si la intensidad es menor que el ajuste durante un tiempo establecido se activa la unidad.

El arranque tiene lugar cuando el valor medido es inferior a 0,98 veces el ajuste, reponiéndose a 1,05 veces su valor.

3.12.2 Rangos de ajuste de la unidad de mínima intensidad

Unidad de detección de mínima intensidad			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Selección de magnitud	0: Secuencia Directa 1: Corriente de fases		0: Sec. Directa
Arranque de la unidad	(0,02 - 2,00) In	0,01 A	0,25 A
Temporización de la unidad	0,05 - 300 s	0,01 s	0,05 s

• Unidad de detección de mínima intensidad: desarrollo en HMI

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	...
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	8 - MINIMA INTENSIDAD
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	...
4 - INFORMACION	...	

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - PERMISO MIN. I.
...	1 - SELEC. CORRIENTE
8 - MINIMA INTENSIDAD	2 - ARRANQ MIN. I.
...	3 - TIEMPO MIN. I.

3.12 Unidad de Mínima Intensidad

3.12.3 Entradas digitales del módulo de mínima intensidad

Tabla 3.12-1: Entradas digitales del módulo de mínima intensidad		
Nombre	Descripción	Función
IN_BLK_MIN_I	Entrada bloqueo detector mínima corriente	La activación de la entrada antes de que se genere el disparo impide la actuación de la unidad. Si se activa después del disparo, éste se repone.
ENBL_MIN_I	Entrada de habilitación detector mínima corriente	La activación de esta entrada pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de esta entrada lógica es un "1".

3.12.4 Salidas digitales y sucesos del módulo de mínima intensidad

Tabla 3.12-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de mínima intensidad		
Nombre	Descripción	Función
PU_MIN_I	Arranque detector mínima corriente	Arranque de la unidad e inicio de la cuenta de tiempo.
TRIP_MIN_I	Disparo detector mínima corriente	Disparo de la unidad de mínima corriente.
TRIP_MIN_IM	Disparo enmascarado detector mínima corriente	Disparo de la unidad de mínima corriente afectada por su máscara de disparo.
IN_BLK_MIN_I	Entrada bloqueo detector mínima corriente	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
ENBL_MIN_I	Entrada de habilitación detector mínima corriente	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
MIN_I_ENBLD	Detector mínima corriente habilitado	Indicación de estado de habilitación o inhabilitación de la unidad.

3.12.5 Ensayo de la unidad de mínima intensidad

Poner en fuera de servicio las unidades no ensayadas y el modo de operación en intensidades de fase.

- **Arranque y reposición**

Aplicar intensidad por las bornas las tres fases.

Manteniendo por dos de las fases una intensidad superior a la del ajuste de la unidad, ir bajando la intensidad de la otra fase. Comprobar, para los ajustes de la tabla 3.12-3, que el flag de estado del arranque de la unidad de mínima intensidad se pone a "1", en forma estable, al alcanzar la intensidad un valor comprendido entre VA_MIN y VA_MAX.

Arranque unidad de mínima intensidad			Reposición unidad de mínima intensidad	
ajuste	VA_MIN	VA_MAX	VR_MIN	VR_MAX
x	$x \cdot 0,98 \cdot 0,97$	$x \cdot 0,98 \cdot 1,03$	$x \cdot 1,05 \cdot 0,97$	$x \cdot 1,05 \cdot 1,03$

- **Tiempos de actuación**

Ajustar el tiempo en 0 s y comprobar que los tiempos son inferiores a 30 ms.

Repetir la prueba con el ajuste de tiempo en X s comprobando que el tiempo medido está dentro del margen de $X \pm 1\%$ o ± 20 ms.

3.13 Unidad de Carga Fría

3.13.1	Descripción.....	3.13-2
3.13.2	Rangos de ajuste de la unidad de carga fría	3.13-3
3.13.3	Entradas digitales del módulo de carga fría.....	3.13-4
3.13.4	Salidas digitales y sucesos del módulo de carga fría	3.13-4

3.13.1 Descripción

Cuando hay una apertura prolongada de un interruptor, tras una falta que no ha podido ser reenganchada, se pueden tener problemas en el momento del cierre. Al cerrar el interruptor pueden entrar motores de gran tamaño que en el momento del arranque producen grandes picos de intensidad. Esto puede hacer que actúen las protecciones de sobreintensidad. Para evitarlo se deben aumentar los niveles de arranque y, para ello, se puede utilizar la Tabla 4 como un segundo grupo de ajustes con un tarado superior.

Suponiendo que el equipo trabaja con la Tabla 1 y se produce una apertura del interruptor, en ese momento se empieza a contar un tiempo tras el cual, si el interruptor sigue abierto, se activa la Tabla 4 de ajustes. **Este tiempo debe ser superior al mayor tiempo de reenganche programado en el equipo.** Mientras el interruptor siga abierto la tabla activa será la 4.

Cuando se produzca el cierre del interruptor, el equipo estará funcionando con unos ajustes más elevados, con lo que no se producirán disparos debidos a las conexiones de los motores.

En el momento de cierre empieza a contar un tiempo tras el cual, si el interruptor permanece cerrado, se activa la Tabla 1.

En el caso de que esta función esté inhabilitada, la Tabla 4 puede ser usada del mismo modo que las otras.

Puede darse el caso de que, estando la unidad de Carga Fría habilitada, el interruptor cambie de estado mientras el equipo se encuentra apagado. Es ese caso, este sería el funcionamiento de la unidad:

- **Si el equipo es apagado con el interruptor cerrado y al encender se encuentra abierto**, la unidad de carga fría se activará pasados 100 milisegundos tras el arranque del equipo y se pasará a Tabla 4.
- **Si el equipo es apagado con la unidad de carga fría actuada (el relé se encuentra en la Tabla 4 por apertura del interruptor) y al encender el interruptor se encuentra cerrado**, la unidad de carga fría permanecerá activada durante 100 milisegundos (y en Tabla 4) tras el arranque. Pasado ese tiempo la unidad se repondrá y se volverá a la última tabla que tuvo el relé antes de actuar la unidad de carga fría.
- **Si el equipo es apagado con la unidad de carga fría actuada y al encender se encuentra activa la señal digital de inhabilitación de la unidad**, la salida de la unidad permanece activa durante 100 milisegundos tras el arranque. Pasado ese tiempo la salida se repondrá y se recuperará la tabla original.
- **Si el equipo arranca con la unidad de carga fría desactivada y se produce una apertura del interruptor dentro de los 100 milisegundos de espera a arranque de la unidad**, se activará la salida de la unidad de forma instantánea tras dicha espera.
- **Si el equipo es apagado con la unidad de carga fría actuada y al encender el interruptor continúa abierto**, la unidad sigue su funcionamiento normal, como si no hubiera ocurrido nada.

3.13 Unidad de Carga Fría

3.13.2 Rangos de ajuste de la unidad de carga fría

Unidad de carga fría (Cold Load Pick-Up)			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la unidad (Permiso)	SÍ / NO		NO
Tiempo con 52-AB para paso a Tabla ajustes 4	0 - 1800 s	0,1 s	120 s
Tiempo con 52-CE para paso a Tabla ajustes de trabajo	0 - 1800 s	0,1 s	120 s

- **Unidad de carga fría: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	...
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	9 - CARGA FRIA
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	...
4 - INFORMACION	...	

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - PERM.CARGA FRIA
...	1 - TEMP.ACT.TABLA 4
9 - CARGA FRIA	2 - TEMP.RECUP.TABLA
...	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.13.3 Entradas digitales del módulo de carga fría

Tabla 3.13-1: Entradas digitales del módulo de carga fría		
Nombre	Descripción	Función
ENBL_CLPU	Entrada de habilitación de carga fría	La activación de esta entrada pone en servicio la unidad. Se pueden asignar a entradas digitales por nivel o a mandos desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de esta entrada lógica es un "1".

3.13.4 Salidas digitales y sucesos del módulo de carga fría

Tabla 3.13-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de carga fría		
Nombre	Descripción	Función
ACT_CLPU	Activación carga fría (tabla 4)	Señal que indica que se ha activado la lógica de carga fría de modo que se ha ordenado el paso a la Tabla 4 de ajustes. O que se ha desactivado y se vuelve a la Tabla de ajustes original.
ENBL_CLPU	Entrada de habilitación carga fría	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CLPU_ENBLD	Unidad de carga fría habilitada	Indicación de estado de habilitación o inhabilitación de la unidad.

3.14 Supervisión de la Medida de Intensidades

3.14.1	Introducción.....	3.14-2
3.14.2	Principios de operación.....	3.14-2
3.14.3	Rangos de ajuste de la supervisión de la medida de intensidades.....	3.14-3
3.14.4	Entradas digitales y sucesos de la supervisión de la medida de intensidades.....	3.14-4
3.14.5	Salidas digitales y sucesos de la supervisión de la medida de intensidades.....	3.14-4

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.14.1 Introducción

Todos los modelos disponen de un sistema de supervisión del conjunto de elementos que conforman el sistema de medida de intensidades de fase, desde los propios transformadores de intensidad externos, pasando por los cables de cobre que los conectan al relé, hasta los propios módulos magnéticos internos del equipo **IRV**.

3.14.2 Principios de operación

Esta función de supervisión está basada exclusivamente en la propia medida de las intensidades de fase. Para su aplicación es necesaria la medida de las tres intensidades de fase, en otro caso deberá ser inhabilitada.

Por la improbabilidad de que ocurra un fallo en más de una fase simultáneamente, se emplea un algoritmo sencillo que permite detectar fallos en una única fase cada vez. Fallos simultáneos no son detectados.

Cuando se detecta que la intensidad de una de las fases (fase X) es inferior al 2% de su valor nominal, se comprueba si las intensidades de las otras fases (fases Y y Z) son superiores al 5% e inferiores al 120% de su valor nominal. También se calcula la diferencia angular entre dichas intensidades, la cual, en condiciones de funcionamiento normal, ha de estar en torno a los $120^\circ \pm 10^\circ$.

Si se dan todas las condiciones de funcionamiento "normal" en las fases Y y Z, se activa la alarma de fallo en el circuito de intensidad de la fase X.

En la figura 3.14.1 se muestra el algoritmo de supervisión para la medida de intensidad de la fase A:

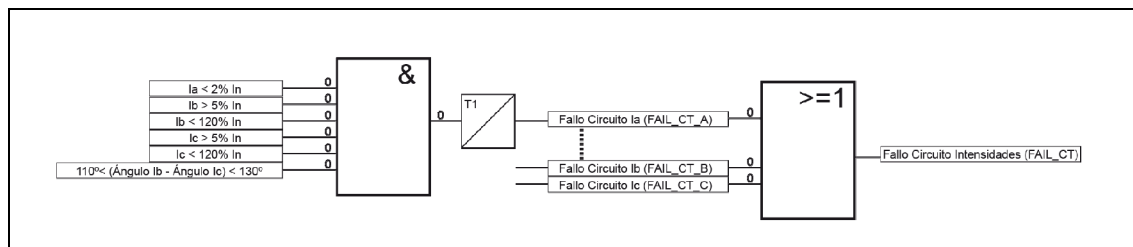


Figura 3.14.1 Algoritmo de supervisión para la medida de intensidad de la fase A.

La detección de fallo en alguno de los circuitos de medida sólo genera la activación de las señales **FAIL_CT_A**, **FAIL_CT_B**, **FAIL_CT_C** y **FAIL_CT**. El bloqueo de la actuación de unidades de protección que se ven afectadas por un desequilibrio en la medida de intensidades de fase ha de programarse en la lógica mediante el programa **ZIVerComPlus**®.

La activación de la señal **FAIL_CT** se envía automáticamente desde el **IRVZ** al **DBCE** (unidad central de la protección diferencial de barras) para activar el Bloqueo diferencial de la barra a la que esta posición esté conectada (produciendo en el **DBCE** la activación de bloqueo 87 por **BYP** en la barra correspondiente).

3.14 Supervisión de la Medida de Intensidades

3.14.3 Rangos de ajuste de la supervisión de la medida de intensidades

Detector de Supervisión de medida de intensidades			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Permiso supervisión de TIs	SÍ / NO		NO
Tiempo de supervisión de TIs	0,15 - 300 s		0,5 s

- Supervisión de la medida de intensidades: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	...
2 - MODIFICAR AJUSTES	2 - REENGANCHADOR	6 - SUPERVISION DE TIS
3 - INFORMACION	3 - LOGICA	...
	...	

0 - SOBREINTENSIDAD	
...	0 - PERMISO SUPERV TI
6 - SUPERVISION DE TIS	1 - TIEMPO SUPERV TI
...	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.14.4 Entradas digitales y sucesos de la supervisión de la medida de intensidades

Tabla 3.14-1: Entradas digitales y sucesos de la supervisión de la medida de intensidades		
Nombre	Descripción	Función
IN_ENBL_SUPCT	Entrada de habilitación de supervisión de TI	La activación de esta entrada pone en servicio la unidad. Se puede asignar a una entrada digital por nivel o a un mando desde el protocolo de comunicaciones o desde el HMI. El valor por defecto de esta entrada lógica es un "1".
IN_BLK_SUPCT	Entrada de bloqueo de supervisión de TI	La activación de esta entrada genera el bloqueo de la supervisión.

3.14.5 Salidas digitales y sucesos de la supervisión de la medida de intensidades

Tabla 3.14-2: Salidas digitales y sucesos de la supervisión de la medida de intensidades		
Nombre	Descripción	Función
FAIL_CT_A	Activación de unidad supervisión del TI fase a	Su activación indica la existencia de un fallo en el sistema de medida de una de las fases.
FAIL_CT_B	Activación de unidad supervisión del TI fase b	
FAIL_CT_C	Activación de unidad supervisión del TI fase c	
FAIL_CT	Activación de unidad supervisión del TI	
ENBL_SUPCT	Activación de supervisión de TI habilitada	Salida que indica la habilitación o inhabilitación de la unidad.
EB_SUPCT	Activación entrada de bloqueo de supervisión de TI	La misma indicación que la entrada correspondiente.

3.15 Reenganchador

3.15.1	Introducción.....	3.15-2
3.15.2	Ciclo de reenganches	3.15-5
3.15.2.a	Inicio del ciclo.....	3.15-5
3.15.2.b	Vigilancia de la tensión de referencia	3.15-5
3.15.2.c	Tiempo de reenganche	3.15-6
3.15.2.d	Tiempo de cierre	3.15-6
3.15.2.e	Tiempo de seguridad	3.15-6
3.15.3	Bloqueo interno	3.15-7
3.15.4	Cierre manual.....	3.15-7
3.15.5	Bloqueo manual y externo	3.15-8
3.15.6	Disparo definitivo.....	3.15-9
3.15.7	Reenganchador fuera de servicio	3.15-9
3.15.8	Contador de reenganches.....	3.15-9
3.15.9	Máscaras de disparos y reenganches	3.15-10
3.15.10	Rangos de ajuste del reenganchador	3.15-12
3.15.11	Entradas digitales del módulo de reenganchador.....	3.15-16
3.15.12	Salidas digitales y sucesos del módulo de reenganchador	3.15-17
3.15.13	Ensayo del reenganchador	3.15-19

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.15.1 Introducción

El Reenganchador contenido en los modelos **IRV-Z** permite la realización de hasta cuatro reenganches con ajustes independientes de los tiempos de reenganche y seguridad.

El Reenganchador puede ser ajustado para responder con tiempos de reenganche y de seguridad diferentes, tras un reenganche, según se trate de una falta entre fases o se encuentre involucrada alguna de las unidades de tierra.

Los tipos de reenganche controlados son:

- Inicio de Reenganche para faltas a tierra disparadas por las unidades de tiempo (temporizados de neutro y neutro sensible).
- Inicio de Reenganche para faltas entre fases disparadas por las unidades de tiempo (temporizados fase).
- Inicio de Reenganche para faltas a tierra disparadas por las unidades instantáneas (instantáneos de neutro y neutro sensible).
- Inicio de Reenganche para faltas entre fases disparadas por las unidades instantáneas (instantáneos de fase).
- Inicio de Reenganche por disparo de la unidad de fase abierta.
- Inicio de Reenganche por disparo de la unidad de intensidad residual u homopolar.
- Inicio de Reenganche por actuación de la protección externa.

Nota: El disparo de la posición (actuación de la diferencial de barras), y el redisparo, no generan inicio de reenganche.

En las figuras 3.15.1 y 3.15.2 se muestran los diagramas de flujo que describen el funcionamiento del Reenganchador. En ellos, la señal **INIT_RCL (Inicio de reenganche)** es la suma lógica de las dos siguientes:

INIT_RCL_F (Inicio de reenganche para faltas entre fases).

INIT_RCL_PP (Inicio de reenganche para faltas a tierra).

Es decir que:

$$\mathbf{INIT_RCL = INIT_RCL_F + INIT_RCL_PP}$$

El inicio de reenganche de fase (**INIT_RCL_F**) y el inicio de reenganche de tierra (**INIT_RCL_PP**) se activan únicamente con las activaciones de algunas de las unidades de fase o tierra, respectivamente, que produzcan el disparo y se desactiva cuando ambas estén desactivadas. **En caso de que en el disparo concurren activaciones de unidades de fase y tierra, el tipo de INIT_RCL dependerá de cuál sea la primera en activarse.**

3.15 Reenganchador

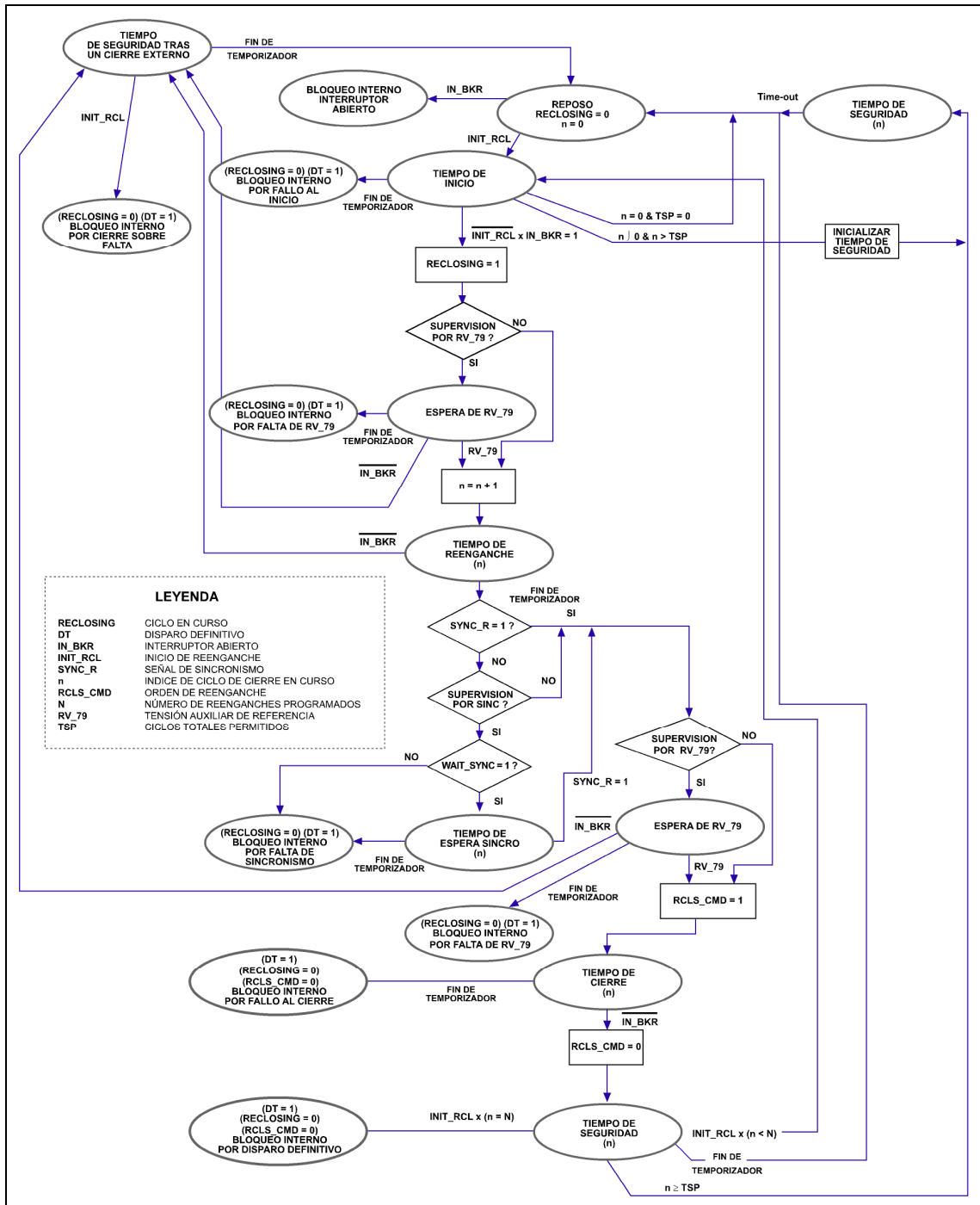


Figura 3.15.1 Diagrama de flujo del reenganchador (I).

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

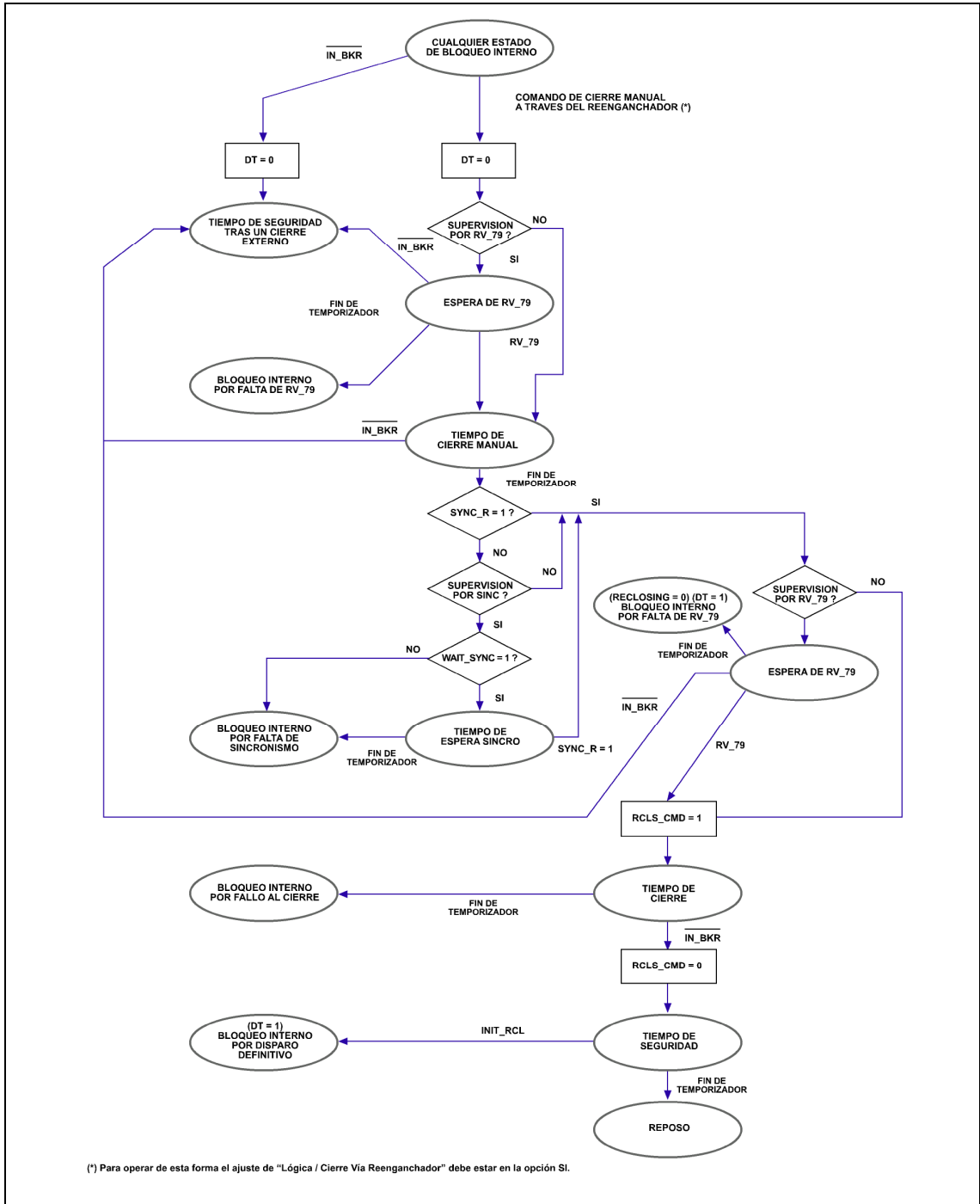


Figura 3.15.2 Diagrama de flujo del reenganchador (II).

3.15.2 Ciclo de reenganches

El ciclo de reenganches está compuesto por tantos ciclos de cierre (hasta cuatro) como hayan sido programados. En cada ciclo de cierre se realizan una serie de operaciones, cuya secuencia viene controlada por los ajustes realizados sobre el reenganchador y por ciertos acontecimientos externos, detectados a través del sistema de entradas digitales o recibidos desde las unidades de protección contenidas en el propio equipo.

3.15.2.a Inicio del ciclo

Partiendo de una situación de reposo, la operación del reenganchador se inicia al producirse un disparo por alguna de las unidades de protección habilitadas o al activarse la entrada digital de actuación de protección externa (**EXT_TRIP**). En cualquiera de los dos casos se activará la señal **INIT_RCL** (inicio de reenganche) que sacará al reenganchador de su estado de reposo para llevarlo al estado de **Tiempo de inicio**, en el que se pondrá en marcha un contador de tiempo con el ajuste del tiempo de inicio. Si este tiempo termina antes de detectarse la reposición de la falta (reposición de **INIT_RCL**) y la apertura del interruptor (**IN_BKR**), el sistema evolucionará al estado de **Bloqueo interno por fallo al inicio**, del que sólo puede salir por medio de una orden de cierre al interruptor. En caso contrario, se iniciará el ciclo activándose la señal **RECLOSING** (ciclo en curso).

3.15.2.b Vigilancia de la tensión de referencia

Para asegurar que la tensión mediante la que puede supervisar el reenganche es estable, se emplea la señal digital de **RV_79** (tensión auxiliar de referencia) y un **temporizador** (tiempo de presencia de tensión de referencia) ajustable. Dicha señal digital **RV_79** ha de permanecer activa un tiempo igual o superior al ajustado para que la señal **VAL_RV_79** (tensión auxiliar de referencia validada) empleada por el reenganchador en su mecanismo de supervisión se encuentre a "1" lógico.

En el momento que la señal digital **RV_79** se desactiva, **VAL_RV_79** se desactiva y es necesario que vuelva a transcurrir el tiempo de presencia de tensión para que pueda volver a activarse.

De este modo, una vez abandonado el estado de **Tiempo de inicio** y si el ajuste de **Supervisión de los reenganches por la tensión de referencia** tiene el valor **SI**, se pasa al estado de **Espera de tensión de referencia**, en el que se vigila la activación de la señal **VAL_RV_79** (tensión auxiliar de referencia validada) durante el **Tiempo de espera** de la tensión de referencia, definido como ajuste. Si se detecta dicha tensión dentro del mencionado tiempo, el reenganchador pasa al estado de **Tiempo de reenganche** correspondiente al primer ciclo de cierre. En el caso de que el temporizador termine su cuenta antes de que la mencionada tensión sea detectada, el sistema pasará al estado de **Bloqueo interno por no existir tensión de referencia**.

Si, por el contrario, el ajuste de **Supervisión de los reenganches por la tensión de referencia**, tuviera el valor **NO**, se alcanzaría el estado de **Tiempo de reenganche** sin pasar por el de **Espera de la tensión de referencia**.

Posteriormente, y si se han cumplido todas las condiciones que dan lugar a que se genere un **Orden de reenganche (RCLS_CMD)**, si el ajuste de **Supervisión de los reenganches por la tensión de referencia** tiene el valor **SI**, se vuelve a entrar de nuevo en un estado de **Espera de tensión de referencia** repitiéndose el mismo proceso anteriormente explicado.

3.15.2.c Tiempo de reenganche

Al entrar en este estado, se comenzará a contar el **Tiempo de reenganche** ajustado, diferente para cada uno de los ciclos de cierre. Al final de la cuenta del tiempo mencionado, se comprobará el estado de la señal **SYNC_R** (señal de sincronismo), la cual se genera del siguiente modo:

Dependiendo del ajuste se conectará a **SYNC_R** la señal correspondiente al sincronismo externo o calculado (ver apartado 3.8.6).

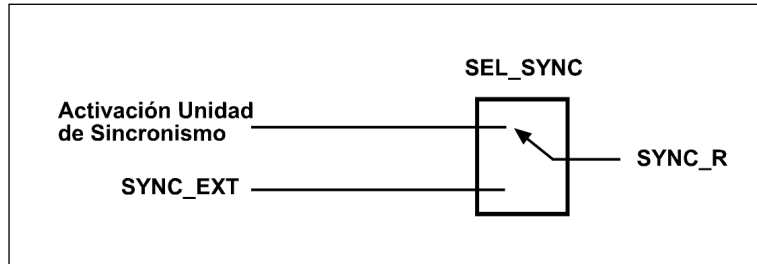


Figura 3.15.3 Señal de sincronismo.

Si esta señal se encuentra activa, se activará la salida **RCLS_CMD (Orden de reenganche)** y se pasará al estado de **Tiempo de cierre**. En el caso de que la mencionada señal se encuentre inactiva, se comprobará el valor que tiene el ajuste de **Supervisión por sincronismo**: si el valor es **NO** se activará **RCLS_CMD (Orden de Reenganche)** y se pasará al estado de **Tiempo de cierre**; si, por contra, el valor es **SÍ**, se comprobará el valor del ajuste de **Espera**. En el caso de que este ajuste tenga el valor **SÍ**, el reenganchador pasará al estado **Tiempo de espera**, con objeto de esperar durante el tiempo ajustado la activación de la señal **SYNC_R**. Si el ajuste de **Espera** toma el valor **NO**, indicando que no debe esperarse tal desactivación, se pasará al estado de **Bloqueo interno por falta de sincronismo**.

3.15.2.d Tiempo de cierre

Al entrar en este estado se iniciará un temporizador con el ajuste de **Tiempo de fallo al cierre** y se activará la salida **RCLS_CMD**, dando una orden de cierre al interruptor. Si antes de finalizar la cuenta se detecta el cierre del interruptor, se pasará al estado de **Tiempo de seguridad**. Si, por el contrario, finaliza la cuenta sin que el interruptor se haya cerrado, se alcanzará el estado de **Bloqueo interno por fallo al cierre**. En ambos casos se desactivará la salida **RCLS_CMD**.

Si se activa la **Orden de reenganche (RCLS_CMD = 1)** y se detecta que está activa la señal de **Fallo en el circuito de disparo (FAIL_SUPR)**, no se activa la orden de cierre y se activa la señal de **Orden de cierre anulada (CCR)**. Se cuenta el **Tiempo de fallo al cierre** y finalmente el reenganchador alcanza el estado de **Bloqueo interno por fallo al cierre**.

3.15.2.e Tiempo de seguridad

La entrada en este estado arrancará un temporizador con el ajuste del **Tiempo de seguridad**, correspondiente al ciclo de cierre en que se encuentre el reenganchador. Este tiempo sirve para discriminar si dos disparos consecutivos corresponden a la misma falta y no se han despejado con éxito o si, por el contrario, corresponden a dos faltas consecutivas. Si el **Tiempo de seguridad** acaba sin que se produzca un disparo, el reenganchador pasa al estado de **Reposo**, finalizando el ciclo.

Si se produce un disparo (activación de **INIT_RCL**) antes de finalizar el **Tiempo de seguridad**, el paso siguiente dependerá de que se haya alcanzado o no el número de reenganches programados. Si tal límite ha sido alcanzado, el reenganchador pasará al estado de **Bloqueo interno por disparo definitivo**, finalizando el ciclo. En caso contrario, el nuevo disparo iniciará un nuevo ciclo de cierre, pasando el sistema al estado de **Tiempo de inicio**.

3.15.3 Bloqueo interno

Los estados de **Bloqueo interno** corresponden a situaciones en las que el reenganchador no iniciará su ciclo ante un disparo y, por lo tanto, todos los disparos que se produzcan en tales circunstancias tendrán el carácter de **definitivos**.

En la exposición anterior se han definido los estados de bloqueo interno a los que puede llegar el reenganchador una vez abandonado el estado de **Reposo** por la incidencia de una falta y su correspondiente disparo. Sin embargo, existe otra circunstancia que puede llevar al reenganchador al estado de **Bloqueo interno**: la apertura del interruptor no asociada a una falta. En estas circunstancias, el reenganchador pasará al estado de **Bloqueo interno por interruptor abierto**, quedando inhabilitado para realizar un cierre.

El reenganchador permanecerá en cualquiera de los estados de bloqueo interno alcanzados hasta que detecte el cierre del interruptor o se dé una orden de cierre por mediación suya.

3.15.4 Cierre manual

Existen dos situaciones de cierre manual que conducen a acciones y estados diferentes por parte del reenganchador:

- **Cierre manual externo**

Se produce esta situación cuando el reenganchador detecta un cierre del interruptor a través de la entrada de estado del interruptor, sin que la orden haya partido ni del reenganchador ni del sistema de órdenes del equipo.

Cuando tal situación sea detectada, si la orden de cierre proviene del **HMI** (*display* y botones de mando del frente) o bien de las **comunicaciones** (locales o remotas) o bien de una **entrada digital** (orden externa de cierre), la lógica de mando comprueba la existencia de sincronismo (señal **SYNC_R**), siempre y cuando esté a **SÍ** el ajuste de **Supervisión de cierre por existencia de sincronismo**.

Si no existe sincronismo (**SYNC_R** desactivada) la lógica de mando genera el suceso de **Orden de cierre anulada por falta de sincronismo**, retornando a **Reposo**.

Si, en cambio, se detecta la presencia de sincronismo (**SYNC_R** activada) o bien desde un principio no se hace necesaria dicha supervisión (ajuste de **Supervisión de cierre por existencia de sincronismo** ajustado a **NO**), la lógica de mando genera la señal de **Orden de cierre** cuando tal situación sea detectada, el reenganchador abandonará el estado de **Bloqueo interno** alcanzado y pasará al estado de **Tiempo de seguridad tras un cierre externo**. Al entrar en este estado se comienza la cuenta del ajuste de **Tiempo de seguridad tras un cierre externo**. Si la cuenta finaliza sin que se produzca ningún disparo, el reenganchador pasará al estado de **Reposo**. Si, por el contrario, se produjera un disparo antes de finalizar el tiempo, el reenganchador pasaría al estado de **Bloqueo interno por cierre sobre falta** y el disparo sería definitivo, sin reenganche posterior.

Si se activa la señal **Orden externa de cierre** y se detecta que está activa la señal de **Fallo en el circuito de disparo** (**FAIL_SUPR**), no se activa la **Orden de cierre** y se activa la señal de **Orden de cierre anulada** (**CCR**).

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

• Cierre manual a través del reenganchador

Se produce esta situación cuando la función de órdenes del relé genera una **Orden de cierre** para que sea el propio reenganchador quien la realice. Para que esto ocurra se debe poner el ajuste **Cierre por reenganchador** en **SÍ** (este ajuste pertenece al grupo de **Lógica**). Una orden de cierre de este tipo pone en marcha un mecanismo que es en todo similar al último ciclo de cierre programado, con la única salvedad de que no existe tiempo de inicio y se utilizan valores diferentes en los siguientes ajustes:

- **Supervisión de los cierres manuales a través del reenganchador por la tensión de referencia** (equivalente al ajuste de supervisión del reenganche por la tensión de referencia).
- **Tiempo de espera de la tensión de referencia.**
- **Tiempo de espera de sincronismo.**
- **Tiempo de cierre manual** (equivalente al tiempo de reenganche).
- **Tiempo de seguridad.**

Después de realizar el mismo proceso que en el del último ciclo de cierre, se cuenta el **Tiempo de seguridad**, que acaba en **Bloqueo interno** si durante su transcurso se produce un disparo. Si no se produce tal circunstancia, acaba en estado de **Reposo**.

3.15.5 Bloqueo manual y externo

De los dos bloqueos, manual y externo, para el reenganchador tienen preferencia las **Órdenes de bloqueo** recibidas en primer lugar. Sólo saldrá de dicha situación de bloqueo con una orden contraria a la recibida.

• Bloqueo manual

El reenganchador puede ser puesto en estado de **Bloqueo** por medio de una orden a través del **HMI** o vía **comunicaciones** (en modo local o remoto). Si el reenganchador estuviera realizando un ciclo de reenganches, éste se detendría al recibir esta orden de bloqueo. En este estado, no se iniciará ningún intento de reenganche tras un disparo, por lo que será, en todos los casos, definitivo.

La salida del estado de **Bloqueo** se producirá por medio de una orden de desbloqueo a través del **HMI** o vía **comunicaciones** (local o remoto). Si al recibir esta orden, el interruptor estuviera abierto, el reenganchador pasaría al estado de **Bloqueo interno**, del cual se saldría al cerrar el interruptor. Si, por el contrario, el interruptor estuviera cerrado, se pasaría a contar el **Tiempo de seguridad** y, eventualmente, el reenganchador alcanzaría el estado de **Reposo**.

• Bloqueo externo

Todo lo dicho sobre el bloqueo manual es válido para el bloqueo externo, salvo que las órdenes de bloqueo y desbloqueo se reciben a través de una o dos **entradas digitales** configurables. Mediante el ajuste de **Bloqueo externo** podrá configurarse un **Bloqueo por nivel** o un **Bloqueo por pulsos**.

En el **Bloqueo por nivel** se configura una sola entrada digital, asignándole a cada uno de sus estados ("1" y "0" lógicos) el bloqueo y desbloqueo del reenganchador

En el **Bloqueo por pulsos** se configuran dos entradas digitales, una para **Bloqueo externo** y otra para **Desbloqueo externo**. Si la entrada de bloqueo se activa, el reenganchador pasará a bloqueo, estado del que saldrá cuando la entrada de desbloqueo se active.

3.15.6 Disparo definitivo

El reenganchador generará una señal de **Bloqueo interno por disparo definitivo (LO_DT)** si al terminar la secuencia de ciclos de reenganche persiste la falta.

También es posible configurar una salida auxiliar como **LO_DT+DISP*(79BLK_EXT+79BLK_MAN)** (entendido también como **Disparo definitivo**), de forma que, además del disparo definitivo propiamente dicho, al producirse un disparo estando el reenganchador boqueado manual o externamente, se indique el estado del reenganchador como **Bloqueo interno**.

Cuando se produzca un disparo estando el reenganchador bloqueado, la señal de **Disparo definitivo LO_DT+DISP*(79BLK_EXT+79BLK_MAN)** permanece lo que tarda en reponerse la unidad que genera disparo. En general, el terminal actúa de esta manera siempre que se produzca un disparo que no va a ser seguido de un reenganche.

3.15.7 Reenganchador fuera de servicio

El reenganchador se encuentra en fuera de servicio siempre que se inhabilite el ajuste de **En servicio**. Con esta opción seleccionada, el reenganchador es totalmente inhabilitado. Independientemente de su estado, las máscaras de disparo de las unidades de protección siguen quedando operativas.

3.15.8 Contador de reenganches

Existen dos contadores, visibles en el display, que indican el número de reenganches realizados desde la última puesta a cero, acción que puede realizarse desde el propio HMI. El primero de ellos contabiliza los reenganches que tienen lugar tras los disparos efectuados con el reenganchador en reposo; el segundo, los que tienen lugar tras el resto de los disparos del ciclo. Para un ajuste del número de reenganches igual a cuatro y una falta despejada con éxito tras el cuarto disparo, el primero de los contadores se habría incrementado en una cuenta y el segundo en tres cuentas.

3.15.9 Máscaras de disparos y reenganches

Existen un conjunto de ajustes que controlan qué disparos se permitirán y qué reenganches se iniciarán, dependiendo del estado en que se encuentre el reenganchador.

- **Permisos de disparo**

- Instantáneos de fase (50F1 y 50F2).
- Temporizado de fase (51F1, 51F2 y 50F3).
- Instantáneos de neutro (50N1, 50N2 y 50N3).
- Temporizados de neutro (51N1, 51N2 y 50N3).
- Instantáneos de secuencia inversa (50Q1 y 50Q2).
- Temporizados de secuencia inversa (51Q1, 51Q2 y 50Q3).
- Instantáneo de neutro sensible (50NS).
- Temporizado de neutro sensible (51NS).
- Sobreintensidad temporizada frenada por tensión (51V).
- Unidad de fase abierta.
- Unidad de intensidad residual.
- Unidades de sobretensión de fases (59F1, 59F2 y 59F3) (*).
- Unidades de subtensión de fases (27F1, 27F2 y 27F3) (*).
- Unidades de sobretensión de neutro (59N1 y 59N2 ó 64_1 y 64_2) (*).
- Unidad de sobretensión de secuencia inversa (47) (*).
- Unidades de sobrefrecuencia (81M1, 81M2, 81M3 y 81M4) (*).
- Unidades de subfrecuencia (81m1, 81m2, 81m3 y 81m4) (*).
- Unidades de derivada de frecuencia (81D1, 81D2, 81D3 y 81D4) (*).
- Unidad de imagen térmica (49) (*).
- Unidades direccionales de potencia (32P/Q1 y 32P/Q2) (*).
- Unidad de salto de vector (78) (*).
- DISP PDB 87 (disparo por activación de la señal enviada desde el DBC para disparo de la barra por 87).
- DISP PDB FI (disparo por activación de la señal enviada desde el DBC para disparo de la barra por fallo de interruptor).
- Disparo programable (configurable en la lógica programable) (**).

(*) El disparo por cualquiera de estas unidades nunca inicia el proceso de reenganche.

(**) El disparo tras la orden de apertura configurable en la lógica programable sólo inicia el proceso de reenganche si está configurado a tal efecto.

Las habilitaciones o no de estas unidades para generar disparo están supeditadas a los siguientes **Estados del reenganchador**:

- Reenganchador en reposo.
- Reenganchador contando el tiempo de seguridad tras el cierre #1, 2, 3 o 4.
- Reenganchador contando el tiempo de seguridad tras un cierre manual externo.
- Reenganchador contando el tiempo de seguridad tras un cierre manual a través del reenganchador.
- Reenganchador bloqueado (bloqueo interno, externo o manual).

3.15 Reenganchador

Existe la opción de configurar el **Permiso de reposición de cargas**, que es independiente del ciclo de reenganche y que lo que permite habilitar o no el cierre para la siguiente unidad:

- Por actuación de **Unidades de deslastre de cargas** (REP DLS1) (*).

(*) La máscara de cierre para la unidad de Deslastre de cargas no es propiamente una máscara relacionada con el reenganchador, ya que la generación de dicha orden de cierre depende exclusivamente de la lógica de **Deslastre de cargas y reposición** y no del ciclo en que se encuentre el reenganchador.

En el caso de las **Unidades de sobrefrecuencia** configuradas para **Deslastre de cargas**, sus máscaras de disparo no tienen ningún efecto sobre dichas **Unidades de deslastre de cargas**.

Por otra parte, hay que indicar que cuando el interruptor está cerrado y se desbloquea manual o externamente el reenganchador, se cuenta el correspondiente tiempo de seguridad tras cierre manual, y por tanto, durante este tiempo la máscara aplicable a la actuación de cualquiera de las unidades es la **Máscara de reenganchador contando el tiempo de seguridad tras un cierre manual externo**.

La acción de las máscaras de disparo está supeditada a la habilitación de la unidad correspondiente, dentro de sus propios ajustes de protección, dado que si la unidad está inhabilitada no se inicia el proceso de arranque de la misma. El enmascaramiento del disparo, que corresponde con el ajuste en **NO**, impide la activación de la salida física de disparo y/o de la salida configurada como enmascarada, pero se realiza todo el proceso de la unidad desde su arranque hasta la decisión de generar disparo, activándose también la salida física configurada como activación de la salida de la unidad.

- **Permisos de reenganche**

Se puede habilitar o no el reenganche para las siguientes faltas:

- Faltas disparadas por las unidades de tiempo de fases (51F1, 51F2 y 50F3).
- Faltas disparadas por las unidades instantáneas de fase (50F1 y 50F2).
- Faltas disparadas por las unidades de tiempo de neutro (51N1, 51N2 y 50N3).
- Faltas disparadas por las unidades instantáneas de neutro (50N1, 50N2 y 50N3).
- Faltas disparadas por las unidades de tiempo de secuencia inversa (51Q1, 51Q2 y 50Q3).
- Faltas disparadas por las unidades instantáneas de secuencia inversa (50Q1 y 50Q2).
- Faltas disparadas por la unidad de tiempo de neutro sensible (51NS).
- Faltas disparadas por la unidad instantánea de neutro sensible (50NS).
- Faltas disparadas por la unidad de sobreintensidad de tiempo frenada por tensión (51NS).
- Por disparo de la unidad de fase abierta.
- Por disparo de la unidad de detección de intensidad residual.
- Por actuación de una protección externa.
- Por disparo programable (configurable en la lógica programable).

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Los **Estados del reenganchador** para los que se definen las mencionadas máscaras son:

- Reenganchador en ciclo en curso 1, 2, 3 y 4.

Si el reenganchador está **Fuera de servicio** o **Bloqueado** las máscaras no están operativas y por defecto se ponen todos los disparos activos.

El número máximo de reenganches permitidos va a ser el mínimo ajustado teniendo en cuenta las unidades que han disparado. Su funcionamiento es el siguiente:

- **Cuando se produce un primer disparo de una Unidad**, el relé mira los ciclos totales permitidos de reenganche correspondiente a esa unidad. Si los sucesivos disparos son de la misma Unidad, ése será el número de ciclos totales que va a permitir reenganchar.
- **Si se ha producido un primer disparo de una Unidad y en ciclos posteriores uno de otra Unidad distinta**, el relé comparará el valor de los ciclos totales permitidos para ambas unidades y guardará el menor de ellos. Esto mismo se puede aplicar en caso de producirse a la vez el disparo de dos Unidades distintas en el mismo ciclo.
- **Si el ciclo en curso es superior al ciclo de reenganche máximo permitido guardado por el relé**, el reenganchador se irá a bloqueo por Interruptor Abierto y no dará orden de reenganche.

Importante: dado que cada ajuste es independiente de los demás, debe asegurarse de que existe alguna unidad de medida no enmascarada. En caso contrario, la protección estaría incapacitada para disparar. No enmascarada es SÍ en el ajuste (casilla de verificación activada).

3.15.10 Rangos de ajuste del reenganchador

Reenganchador en servicio			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Reenganchador en servicio	SÍ / NO		SÍ

Temporización de reenganche			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Para faltas entre fases (ciclos 1, 2, 3 y 4)	0,05 - 300 s	0,01 s	2 s
Para faltas a tierra (ciclos 1, 2, 3 y 4)	0,05 - 300 s	0,01 s	4 s

Temporización del control de ciclo			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Tiempo de espera de tensión de referencia	0,5 - 300 s	0,01 s	1 s
Tiempo de presencia de tensión de referencia	0 - 20 s	0,01 s	0,01 s
Tiempo de espera sincronismo	0,05 - 300 s	0,01 s	2 s
Tiempo de seguridad para faltas entre fases	0,05 - 300 s	0,01 s	3 s
Tiempo de seguridad para faltas a tierra	0,05 - 300 s	0,01 s	5 s
Tiempo de seguridad tras un cierre manual	0,05 - 300 s	0,01 s	3 s
Tiempo de inicio	0,05 - 0,35 s	0,01 s	0,25 s
Temporización de cierre manual	0,05 - 300 s	0,01 s	1 s



3.15 Reenganchador

Control del ciclo			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Numero de reenganches programados	1 - 4		4
Supervisión de cierres manuales por tensión de referencia	SÍ / NO		SÍ
Supervisión de reenganches por tensión de referencia	SÍ / NO		SÍ
Supervisión de cierres manuales por sincronismo	SÍ / NO		SÍ
Supervisión de reenganches por sincronismo	SÍ / NO		SÍ
Espera sincronismo	SÍ / NO		SÍ
Bloqueo externo	Nivel / Pulso		Nivel

Permisos de disparo		
Ajuste	Rango	Por defecto
Instantáneos de fase (50F1 y 50F2)	SÍ / NO	SÍ
Temporizado de fase (51F1, 51F2 y 50F3)	SÍ / NO	SÍ
Instantáneos de neutro (50N1 y 50N2)	SÍ / NO	SÍ
Temporizados de neutro (51N1, 51N2 y 50N3)	SÍ / NO	SÍ
Instantáneos de secuencia inversa (50Q1 y 50Q2)	SÍ / NO	SÍ
Temporizados de secuencia inversa (51Q1, 51Q2 y 50Q3)	SÍ / NO	SÍ
Instantáneo de neutro sensible (50NS)	SÍ / NO	SÍ
Temporizado de neutro sensible (51NS)	SÍ / NO	SÍ
Sobreintensidad temporizada frenada por tensión (51V)	SÍ / NO	SÍ
Unidad de fase abierta	SÍ / NO	SÍ
Unidad de intensidad residual	SÍ / NO	SÍ
Unidades de sobretensión de fases (59F1, 59F2 y 59F3)	SÍ / NO	SÍ
Unidades de subtensión de fases (27F1, 27F2 y 27F3)	SÍ / NO	SÍ
Unidades de sobretensión de neutro (59N1 y 59N2 ó 64_1 y 64_2)	SÍ / NO	SÍ
Unidad de sobretensión de secuencia inversa (47)	SÍ / NO	SÍ
Unidades de sobrefrecuencia (81M1, 81M2, 81M3 y 81M4)	SÍ / NO	SÍ
Unidades de subfrecuencia (81m1, 81m2, 81m3 y 81m4)	SÍ / NO	SÍ
Unidades de derivada de frecuencia (81D1, 81D2, 81D3 y 81D4)	SÍ / NO	SÍ
Unidad de imagen térmica (49)	SÍ / NO	SÍ
Unidades direccionales de potencia (32P/Q1 y 32P/Q2)	SÍ / NO	SÍ
Unidad de mínima intensidad	SÍ / NO	SÍ
Unidad de salto de vector (78)	SÍ / NO	SÍ
DISP PDB 87	SÍ / NO	NO
DISP PDB FI	SÍ / NO	NO
Disparo programable (configurable en la lógica programable)	SÍ / NO	NO
Estados del reenganchador para los que se definen estos permisos		
Disparo en reposo o fuera de servicio		
Disparo en bloqueo		
Disparo tiempo seguridad ciclos 1, 2, 3 y 4º		
Disparo tiempo seguridad cierre manual externo		
Disparo tiempo seguridad cierre manual a través del reenganchador		

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Permisos de reposición de cargas			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Unidad de reposición de cargas (REP DLS1)	SÍ / NO		SÍ

Permisos de reenganche		
Ajuste	Rango	Por defecto
Faltas disparadas por las unidades de tiempo de fases (51F1, 51F2 y 50F3)	SÍ / NO	SÍ
Faltas disparadas por las unidades instantáneas de fase (50F1 y 50F2)	SÍ / NO	SÍ
Faltas disparadas por las unidades de tiempo de neutro (51N1, 51N2 y 50N3)	SÍ / NO	SÍ
Faltas disparadas por las unidades instantáneas de neutro (50N1 y 50N2)	SÍ / NO	SÍ
Faltas disparadas por las unidades de tiempo de secuencia inversa (51Q1, 51Q2 y 50Q3)	SÍ / NO	SÍ
Faltas disparadas por las unidades instantáneas de secuencia inversa (50Q1 y 50Q2)	SÍ / NO	SÍ
Faltas disparadas por la unidad de tiempo de neutro sensible(51NS)	SÍ / NO	SÍ
Faltas disparadas por la unidad instantánea de neutro sensible (50NS)	SÍ / NO	SÍ
Faltas disparadas por la unidad de sobreintensidad de tiempo frenada por tensión (51NS)	SÍ / NO	SÍ
Por disparo de la unidad de fase abierta	SÍ / NO	SÍ
Por disparo de la unidad de detección de intensidad residual	SÍ / NO	SÍ
Por actuación de una protección externa	SÍ / NO	SÍ
Por orden de cierre (configurable en la lógica programable)	SÍ / NO	NO
Estados del reenganchador para los que se definen estos permisos		
Reenganchador en ciclo en curso 1, 2, 3 y 4		

- Reenganchador: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - REENG. EN SERVICIO
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - TEMP REENGANCHE
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	2 - TEMP CONTROL CICL
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	3 - CONTROL DE CICLO
4 - INFORMACION	...	4 - PERMISOS DISPARO
		5 - PERMISOS R.CARGAS
		6 - PERMISOS REENGAN

Temporización de reenganche

0 - REENG. EN SERVICIO	0 - TEMP REENG_1 FASE
1 - TEMP REENGANCHE	1 - TEMP REENG_1 NEUT
2 - TEMP CONTROL CICL	2 - TEMP REENG_2 FASE
3 - CONTROL DE CICLO	3 - TEMP REENG_2 NEUT
4 - PERMISOS DISPARO	4 - TEMP REENG_3 FASE
5 - PERMISOS R.CARGAS	5 - TEMP REENG_3 NEUT
6 - PERMISOS REENGAN	6 - TEMP REENG_4 FASE
	7 - TEMP REENG_4 NEUT

Temporización de control de ciclo

0 - REENG. EN SERVICIO	0 - TIEMPO ESPERA VR
1 - TEMP REENGANCHE	1 - TIEMPO ESP SINCRO
2 - TEMP CONTROL CICL	2 - TIEMPO SEG FASE
3 - CONTROL DE CICLO	3 - TIEMPO SEG NEUTRO
4 - PERMISOS DISPARO	4 - TIEMPO SEG C_MAN
5 - PERMISOS R.CARGAS	5 - TEMP INICIO
6 - PERMISOS REENGAN	6 - TEMP C_MANUAL
	7 - T PRESENCIA VR

Control de ciclo

0 - REENG. EN SERVICIO	0 - NUMERO REENGAN
1 - TEMP REENGANCHE	1 - SUPV CM POR VR
2 - TEMP CONTROL CICL	2 - SUPV RNG POR VR
3 - CONTROL DE CICLO	3 - SUPV CM POR SINC
4 - PERMISOS DISPARO	4 - SUPV RNG POR SINC
5 - PERMISOS R.CARGAS	5 - ESPERA SINC
6 - PERMISOS REENGAN	6 - BLOQUEO EXTERNO

Permisos disparo

0 - REENG. EN SERVICIO	0 - DISP EN REPOSO
1 - TEMP REENGANCHE	1 - DISP REENG BLOQUEADO
2 - TEMP CONTROL CICL	2 - DISP T SEG CICL-1
3 - CONTROL DE CICLO	3 - DISP T SEG CICL-2
4 - PERMISOS DISPARO	4 - DISP T SEG CICL-3
5 - PERMISOS R.CARGAS	5 - DISP T SEG CICL-4
6 - PERMISOS REENGAN	6 - DISP T SEG CM EXT
	7 - DISP T SEG CM-RNG

Permisos reposición de cargas

0 - REENG. EN SERVICIO	
1 - TEMP REENGANCHE	
2 - TEMP CONTROL CICL	
3 - CONTROL DE CICLO	
4 - PERMISOS DISPARO	
5 - PERMISOS R.CARGAS	0 - REP DLS1
6 - PERMISOS REENGAN	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Permisos reenganche

0 - REENG. EN SERVICIO	0 - REENGANCHE CICLO 1
1 - TEMP REENGANCHE	1 - REENGANCHE CICLO 2
2 - TEMP CONTROL CICL	2 - REENGANCHE CICLO 3
3 - CONTROL DE CICLO	3 - REENGANCHE CICLO 4
4 - PERMISOS DISPARO	
5 - PERMISOS R.CARGAS	
6 - PERMISOS REENGAN	

3.15.11 Entradas digitales del módulo de reenganchador

Nombre	Descripción	Función
BLK_EXT_79	Bloqueo externo del reenganchador	La activación sitúa al reenganchador en estado de bloqueo / desbloqueo respectivamente; su uso habitual es emplearse como orden desde ED, aunque puede ser por el HMI o por comunicaciones.
RST_EXT_79	Desbloqueo externo del reenganchador	
BLK_MAN_79	Orden de bloqueo manual del reenganchador	La activación sitúa al reenganchador en estado de bloqueo / desbloqueo respectivamente; su uso habitual es emplearse como orden desde el HMI o por comunicaciones, aunque puede ser asignado a una ED.
RST_MAN_79	Orden de desbloqueo manual del reenganchador	
EXT_TRIP	Disparo de protección externa	Recoge y utiliza la señal de una actuación externa para la función de fallo de interruptor y para el inicio de la operación del reenganchador.
RV_79	Tensión auxiliar de referencia de reenganchador	Recibe la señal de tensión que utiliza el reenganchador en la función de Supervisión de Reenganches por Tensión de Referencia.
TRIP_PROG	Disparo programable	Su activación es equivalente a la activación de la salida de una unidad de protección. Su aplicación está orientada a que se pueda asignar a una salida de una unidad de protección que se configure en la lógica programable.
CMD_MAN_OP	Orden manual de apertura	Sus activaciones generan órdenes de apertura y cierre manuales respectivamente; se pueden asignar al HMI, a las comunicaciones, a las entradas digitales o a cualquier señal de la lógica programable. Su aplicación está orientada a que sean asignadas a MANDOS.

3.15 Reenganchador

Tabla 3.15-1: Entradas digitales del módulo de reenganchador

Nombre	Descripción	Función
CMD_MAN_CLS	Orden manual de cierre	
TRIP_PROGM	Disparo enmascarado programable	Su activación está supervisada por la correspondiente máscara de disparo del reenganchador
CMD_RST_NRCLS	Orden de reposición del contador de reenganches	Su activación pone a cero el número de reenganches almacenado en el contador.

3.15.12 Salidas digitales y sucesos del módulo de reenganchador

Tabla 3.15-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de reenganchador

Nombre	Descripción	Función
EXT_TRIP	Disparo de protección externa	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
BLK_EXT_79	Bloqueo externo del reenganchador	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
RST_EXT_79	Desbloqueo externo del reenganchador	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
79BLK_EXT	Reenganchador bloqueado externamente	Estado del reenganchador en bloqueo externo.
BLK_MAN_79	Orden de bloqueo manual del reenganchador	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
RST_MAN_79	Orden de desbloqueo manual del reenganchador	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
79BLK_MAN	Reenganchador bloqueado manualmente	Estado del reenganchador en bloqueo manual.
79BLK	Reenganchador en bloqueo manual o externo	Estado del reenganchador en bloqueo manual o externo.
INIT_RCL	Orden de inicio de reenganche	Inicio de reenganche.
INIT_RCL_F	Orden de inicio de reenganche por falta a tierra	Inicio de reenganche por falta a tierra.
INIT_RCL_PP	Orden de inicio de reenganche por falta entre fases	Inicio de reenganche por falta entre fases.
LO	Cualquier estado bloqueo interno de reenganchador	BI_NVR + BI_DD + BI_FC + BI_FI + BI_FLIN + BI_IA + BI_FSINC
LO_NRV	Bloqueo interno de reenganchador por ausencia de tensión de referencia	
LO_DT	Bloqueo interno de reenganchador por disparo definitivo	
LO_BF	Bloqueo interno de reenganchador por fallo al cierre	
LO_SCF	Bloqueo interno de reenganchador por fallo en el inicio	
LO_FLINE	Bloqueo interno de reenganchador por falta en línea	
LO_OPEN	Bloqueo interno de reenganchador por interruptor abierto	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.15-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de reenganchador

Nombre	Descripción	Función
LO_NO_SYNC	Bloqueo interno de reenganchador por no condiciones de cierre	
RCLS1	Reenganchador en ciclo de cierre 1	
RCLS2	Reenganchador en ciclo de cierre 2	
RCLS3	Reenganchador en ciclo de cierre 3	
RCLS4	Reenganchador en ciclo de cierre 4	
TRST_RCLS_EXT	Cuenta de tiempo de seguridad tras cierre externo en reenganchador	
TRST_RCLS	Cuenta de tiempo de seguridad tras cierre en reenganchador	
TRST_RCLS1	Cuenta de tiempo de seguridad de ciclo de cierre 1 en reenganchador	
TRST_RCLS2	Cuenta de tiempo de seguridad de ciclo de cierre 2 en reenganchador	
TRST_RCLS3	Cuenta de tiempo de seguridad de ciclo de cierre 3 en reenganchador	
TRST_RCLS4	Cuenta de tiempo de seguridad de ciclo de cierre 4 en reenganchador	
VAL_RV_79	Tensión auxiliar de referencia validada	Recibida la señal VR_79, y transcurrido el tiempo de tiempo de presencia de tensión de referencia, se activa la señal.
RV_79	Tensión auxiliar de referencia de reenganchador	Ídem que para las Entradas Digitales.
CCR	Orden de cierre anulada	Cuando se configura que una orden de cierre manual se supervise por sincronismo, si no lo hay y se da la orden, la señal se activa.
TRIP_PROG	Disparo programable	Ídem que para las Entradas Digitales.
CMD_MAN_OP	Orden manual de apertura	
CMD_MAN_CLS	Orden de manual de cierre	
CLOSE_79	Cierre por reenganchador	
RCLS_CMD	Orden de reenganche	
CMD_RST_NRCLS	Orden de reposición del contador de reenganches	
RST_CNT_RCLS	Señal de contador de reenganches repuesto	
RECLOSING	Reenganchador en ciclo en curso	
79_RESET	Reenganchador en reposo	
79_INSERT	Reenganchador en servicio	

3.15.13 Ensayo del reenganchador

Para la realización de las pruebas del reenganchador, se debe tener en cuenta que:

- Tras un cierre manual se debe esperar el tiempo de seguridad tras cierre manual. Si no se deja transcurrir este tiempo antes de generar el disparo el reenganchador se irá a bloqueo.
- Para que se inicie el ciclo de reenganche la protección debe detectar que el interruptor está abierto y que no circula intensidad por las fases antes de concluir el tiempo de inicio (ajuste situado en el grupo de reenganchador - temporización control de ciclo).
- Si el equipo está dando fallo en la supervisión del circuito de apertura, no ejecutará el reenganche y, por lo tanto, se irá a bloqueo.
- Para que el reenganchador realice todo el ciclo hasta su disparo definitivo se deben generar los disparos con un intervalo de tiempos entre ellos menor que el tiempo de seguridad ajustado.
- Se ha de tener en cuenta si las opciones de tensión de referencia y entrada de inhibición están siendo utilizadas, así como los inhibidores de las unidades, máscaras de disparo y reenganche.

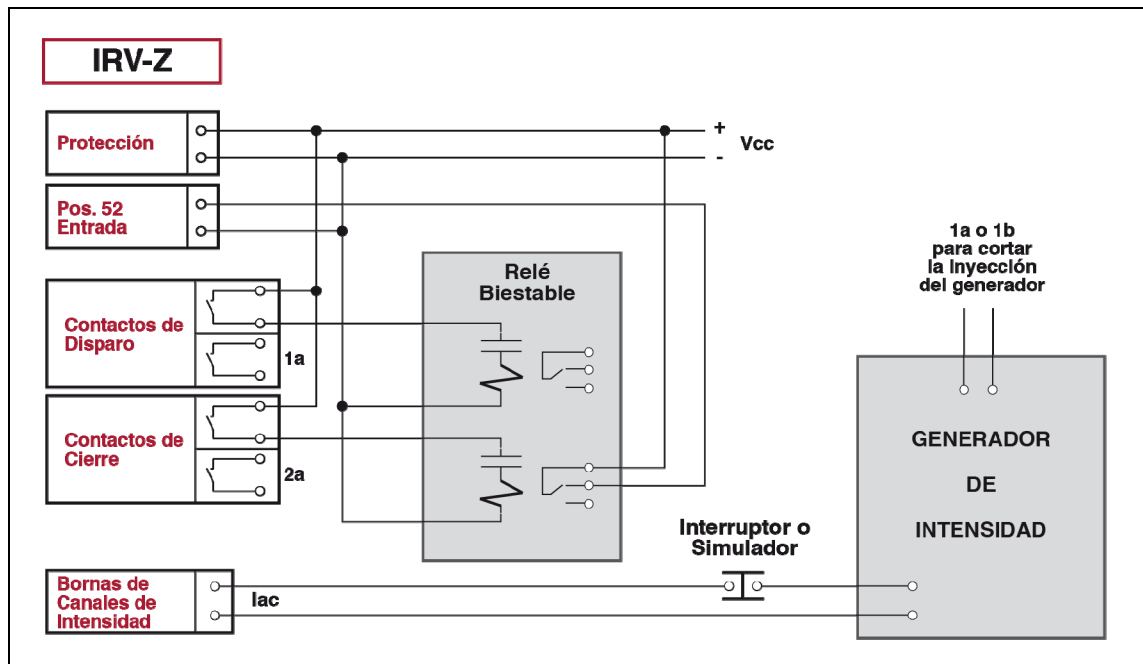


Figura 3.15.4 Esquema de conexión para el ensayo del reenganchador.

En la figura 3.15.4 se representa cómo realizar el ensayo del reenganchador. Si el generador de intensidad no cortase la inyección antes del tiempo de inicio, se puede realizar la prueba abriendo el circuito de intensidad (con el propio interruptor o simulándolo), o bien originando un disparo de instantáneo, dando simplemente un pulso. Esta forma indicada puede ser suficiente para que actúe la unidad instantánea y, a la vez, para que deje de ver intensidad circulando antes del tiempo de inicio.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación



3.16 Lógica

3.16.1	Introducción.....	3.16-2
3.16.2	Sellado del disparo.....	3.16-2
3.16.3	Tiempo de fallo de apertura y cierre del interruptor	3.16-2
3.16.3.a	Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de órdenes.....	3.16-3
3.16.4	Cierre a través del reenganchador	3.16-3
3.16.5	Supervisión del cierre manual por sincronismo	3.16-3
3.16.6	Informe de arranques.....	3.16-3
3.16.7	Rangos de ajuste de lógica.....	3.16-4

3.16.1 Introducción

Dentro del grupo de lógica existen las siguientes funciones: Sellado del disparo, Tiempo mínimo de activación de orden de apertura, Tiempo mínimo de activación de orden de cierre, Temporización para fallo a la apertura y cierre del interruptor, Cierre a través del reenganchador, Supervisión del cierre por sincronismo e Informe de arranques.

La unidad lógica sólo afecta a la protección de línea, no a la unidad de posición diferencial de barras.

3.16.2 Sellado del disparo

La función de sellado del disparo se habilita dando al ajuste de **Sellado** el valor **SÍ**. En estas circunstancias, una vez generado una orden de apertura o disparo y la consiguiente orden de maniobra sobre el interruptor, la orden se mantiene en tanto no se detecte la apertura del interruptor por medio de su contacto auxiliar.

Si se le hubiera asignado el valor **NO** al ajuste de **Sellado**, la reposición de la orden de disparo se repondría al reponerse las unidades de medida de la protección o la señal lógica que hayan generado su activación.

La aplicación de este ajuste se basa en que si el interruptor asociado a la protección hubiera fallado o fuera muy lento (contactos auxiliares 52/a encargados del corte de corriente en el circuito de disparo muy lentos), y la falta hubiera sido despejada por un interruptor aguas arriba, el contacto de disparo se vería obligado a abrir la intensidad que circula por el circuito de disparo provocándose su destrucción.

El fallo o la lentitud del interruptor da lugar a que una vez repuesta la función que provocó el disparo, abra primero el contacto del relé que el auxiliar 52/a del interruptor, aun habiendo transcurrido todo el tiempo de sobrerrecorrido del primero. Manteniendo la orden de apertura o disparo se evita que sea un contacto del relé quien corte la corriente (básicamente inductiva y de alto valor) del circuito de disparo, con el consiguiente daño del mismo ya que normalmente estas corrientes superan sus características nominales de corte.

3.16.3 Tiempo de fallo de apertura y cierre del interruptor

Tanto en el caso de maniobras manuales como en las generadas por las unidades de protección, es posible ajustar el tiempo mínimo de activación de una orden de apertura. Para ello se utiliza el ajuste **Tiempo mínimo de activación de orden de apertura** cuyo rango es de 100ms a 5s.

Si es generada por la activación de alguna unidad de protección, cuando dicha activación dure menos del valor del ajuste, la orden de apertura se mantendrá durante el valor ajustado; caso de que la activación de las unidades dure un tiempo superior, la orden de apertura se mantendrá hasta la desactivación de las unidades.

Si la orden de apertura es manual, su duración es siempre el valor ajustado.

Únicamente si el ajuste de **Sellado del disparo** está en **SÍ** la orden de apertura se mantendrá el tiempo necesario hasta ver el interruptor abierto.

En el caso de las órdenes de cierre se dispone de un ajuste denominado **Tiempo mínimo de activación de orden de cierre** que permite ajustar el tiempo mínimo de activación de una orden de cierre. Su rango es de 0s a 5s. El valor de 0 indica que estas órdenes de cierre se mantendrán hasta que se detecte que el interruptor ha cerrado o hasta que se dé el fallo de orden de cierre.

Tanto en el caso de maniobras manuales como en las generadas por las unidades de protección o de reenganche, la no recepción del cambio de estado del interruptor, después de emitida la orden de maniobra, dentro del tiempo de fallo de maniobra (ajustable independientemente para la apertura y el cierre), provoca la activación de las señales de **Fallo de orden de apertura** o de **Fallo de orden de cierre**. Si la señal de fallo de orden de cierre se genera antes de que el interruptor cierre durante un ciclo de reenganche, provocará el bloqueo del reenganchador.

Sin embargo, las órdenes de apertura y cierre se mantienen el tiempo de activación ajustado aunque se produzca fallo de orden de apertura o cierre.

3.16.3.a Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de órdenes

Tabla 3.16-1: Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de órdenes		
Nombre	Descripción	Función
FAIL_CLS	Fallo de orden de cierre	Se activan cuando desde que se da la orden de apertura o de cierre, transcurren los tiempos ajustados, pero no se ejecutan
FAIL_OPEN	Fallo de orden de apertura	

3.16.4 Cierre a través del reenganchador

Como ya se ha comentado en el apartado 3.15.4, existe la posibilidad de realizar los cierres pasando por la lógica del reenganchador, para que sea ésta quién decida el cierre. Para que así suceda es necesario que el ajuste de cierre a través del reenganchador esté en **SÍ**.

3.16.5 Supervisión del cierre manual por sincronismo

Como ya se ha comentado en el apartado correspondiente del reenganchador, existe la posibilidad de realizar los cierres sin pasar por la lógica del reenganchador; es el llamado **Cierre manual externo**.

Para que estas órdenes de cierre sean supervisadas por la existencia o no de sincronismo, es necesario que el ajuste de **Supervisión de cierre por existencia de sincronismo (SUP_C_SINC)** esté en **SÍ**.

3.16.6 Informe de arranques

La construcción del informe de falta sigue el siguiente esquema: se inicia cuando se produce un arranque y finaliza cuando se reponen las unidades. En el fichero de informes de falta sólo se realiza una anotación si se ha producido un disparo en el transcurso de la falta.

El ajuste de **Informe de arranque** permite seleccionar la opción de realizar una anotación en el fichero sin que se produzca disparo. Cuando el ajuste toma el valor **SÍ**, se anotará el correspondiente informe en el fichero de informes de falta sin necesidad de que se produzca disparo.

A su vez, este ajuste afecta al **Localizador de faltas**, ya que cuando está ajustado en **NO** únicamente se calcula la distancia a la falta cuando después del arranque se produce el disparo. Si está ajustado en **SÍ**, se calcula la distancia a la falta una vez que desaparece el arranque independientemente de que se haya producido el disparo o no.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.16.7 Rangos de ajuste de lógica

Ajustes de lógica			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Sellado del disparo	SÍ / NO		NO
Tiempo mínimo activación orden apertura	0,1 - 5 s	0,1 s	0,2
Temporización fallo de apertura	0,02 - 2 s	0,005 s	0,02 s
Tiempo mínimo activación orden cierre	0 - 5 s	0,1 s	0,2
Temporización fallo de cierre	0,02 - 10 s	0,01 s	0,02 s
Cierre por reenganchador	SÍ / NO		NO
Supervisión cierre manual por sincronismo	SÍ / NO		NO
Informes de arranques	SÍ / NO		NO

- Ajustes de lógica: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SELLADO DISPARO
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - T. MIN. ACT. APERT
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	2 - TIEMP FALLO APERT
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	3 - T. MIN. ACT. CIERR
4 - INFORMACION	...	4 - TIEMP FALLO CIERR
		5 - CIERRE POR REENG
		6 - INFORME ARRANQUE
		7 - CHEQUEO SYNC.C.

3.17 Ajustes de Configuración

3.17.1	Introducción.....	3.17-2
3.17.2	Valores nominales (Modo de operación).....	3.17-2
3.17.3	Claves de acceso.....	3.17-2
3.17.4	Comunicaciones.....	3.17-2
3.17.5	Fecha y hora	3.17-2
3.17.5.a	Ajuste de huso horario local.....	3.17-2
3.17.5.b	Cambios de estaciones verano / invierno	3.17-2
3.17.6	Ajuste de contraste	3.17-3
3.17.7	Permiso de botonera.....	3.17-3
3.17.8	Rangos de ajuste de configuración.....	3.17-3

3.17.1 Introducción

Dentro del grupo de configuración existen los siguientes grupos de ajustes: valores nominales, claves de acceso, comunicaciones, permisos de maniobra, fecha y hora, ajuste de contraste y permiso de botonera (en modelos #IRV-Z) o configuración del HMI Gráfico (en modelos 7IRV-Z).

3.17.2 Valores nominales (Modo de operación)

Mediante los ajustes de modo de operación se seleccionan los valores nominales de funcionamiento, tanto para las intensidades como las tensiones. Los parámetros seleccionables son:

- **Intensidad nominal de fase.**
- **Intensidad nominal de neutro.**
- **Tensión:** se ajusta el valor nominal de la tensión en valor fase-fase, siendo la referencia para todos aquellos ajustes que se expresen en veces o % *la tensión nominal*. Se aplica tanto a las tensiones de fase como a la de sincronismo.
- **Frecuencia nominal:** permite elegir la frecuencia nominal de la red, independientemente de que luego el sistema de adaptación a la frecuencia sea capaz de ajustarse a los cambios que se produzcan en esta magnitud.

Tras modificar cualquiera de estos ajustes, solamente accesibles desde el display del HMI, el relé se reinicia de la misma forma que si lo apagáramos y volviéramos a darle alimentación; no se pierde ningún ajuste ni información.

3.17.3 Claves de acceso

La opción Claves de acceso posibilita efectuar un cambio de clave de acceso para las opciones de: configuración, maniobras y ajustes.

Si se elige la opción configuración se puede variar la clave de acceso para las opciones del grupo de configuración. Del mismo modo es posible configurar claves diferentes para las opciones de maniobras y modificación de ajustes.

3.17.4 Comunicaciones

Ver apartado 3.30 de Comunicaciones.

3.17.5 Fecha y hora

Desde el menú de configuración y seleccionando Fecha y hora se accede a este ajuste que permite configurar la fecha y la hora del equipo.

3.17.5.a Ajuste de huso horario local

En el caso de que se haya seleccionado el **Tipo de hora IRIG-B a UTC**, será necesario realizar una corrección sobre la hora para adaptarla a la zona horaria donde se encuentra instalado el equipo. Para ello se utiliza el ajuste **Huso horario local**, que permite adelantar o atrasar la hora UTC según sea necesario.

3.17.5.b Cambios de estaciones verano / invierno

El equipo permite configurar las fechas en las que se va a producir el comienzo de las estaciones de Verano e Invierno. En el primer caso la consecuencia es el adelantamiento de una hora (**+1 Hora**) en el reloj del equipo. En el segundo caso, el comienzo del invierno implica un atraso una hora (**-1 Hora**).

3.17 Ajustes de Configuración

Para configurar un inicio de estación se debe especificar:

- **Hora de inicio:** hora en la que se va a realizar el cambio de estación. Rango de 0 a 23 h.
- **Tipo de día de inicio:** especifica el tipo de día en el que se realiza el cambio de estación. Puede tomar los valores de **Primer domingo**, **Segundo domingo**, **Tercer domingo**, **Cuarto domingo**, **Último domingo de mes** y **Día específico**.
- **Día de inicio:** en el caso de seleccionar **Día específico**, indica en qué día concreto del mes se realiza el cambio de estación.
- **Mes de inicio:** especifica el mes en el que se realiza el cambio de estación.

Estos ajustes son independientes para la estación de Verano y de Invierno.

Nota: en el caso de ajustar un Día de inicio superior al número de días de ese mes, se toma como fecha correcta para el inicio de estación el último día válido del mes.

Mediante el ajuste de **Habilitación de Cambio Verano / Invierno** se puede activar o desactivar la función de cambio de estación.

3.17.6 Ajuste de contraste

Mediante este ajuste se modifica el valor de contraste del display (valor alto = mayor contraste).

3.17.7 Permiso de botonera

Habilita o inhabilita los botones del frente para realizar las maniobras asociadas a ellos mediante la lógica programable cargada en el equipo.

3.17.8 Rangos de ajuste de configuración

Valores nominales			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Nominal IABC	1 A / 5 A		5 A
Nominal IN	1 A / 5 A		5 A
Nominal Ipol	1 A / 5 A		5 A
Nominal Tensión	50 - 230 V		110 V
Nominal Frecuencia	50 Hz / 60 Hz		50 Hz

Claves de acceso

La clave de acceso (acceso total) que se ha especificado de fábrica es 2140. Sin embargo, el usuario puede modificar la clave para acceder mediante el teclado a las siguientes opciones: **configuración**, **maniobras** y **ajustes**.

Comunicaciones

Ver 3.30

Contraste

Ajustable desde el teclado

Configuración HMI gráfico

Ver 1.4

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Fecha y Hora			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Huso horario local	GMT+(0, 1, 2, 3, 3:30, 4, 4:30, 5, 5:30, 5:45, 6, 6:30, 7, 8, 9, 9:30, 10, 11, 12) GMT-(1, 2, 3, 3:30, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 9:30, 10, 11)		GMT+01:00
Habilitación de cambio verano / invierno	SÍ / NO		NO
Hora de inicio verano	0 - 23 Horas	1	2
Tipo de día inicio verano	0 = Día específico 1 = Primer domingo de mes 2 = Segundo domingo de mes 3 = Tercer domingo de mes 4 = Cuarto domingo de mes 5 = Último domingo de mes		Último domingo de mes
Día de inicio verano	1 - 31	1	1
Mes de inicio verano	Enero, febrero, marzo, ...	1	Marzo
Hora de inicio invierno	0 - 23 Horas	1	3
Tipo de día inicio invierno	0 = Día específico 1 = Primer domingo de mes 2 = Segundo domingo de mes 3 = Tercer domingo de mes 4 = Cuarto domingo de mes 5 = Último domingo de mes		Último domingo de mes
Día de inicio invierno	1 - 31	1	1
Mes de inicio invierno	Enero, febrero, marzo, ...	1	Marzo

- Ajustes de configuración: desarrollo en HMI (7IRV-Z)**

0 - CONFIGURACION	0 - VALORES NOMINALES	0 - NOMINAL IABC
1 - MANIOBRAS	1 - CLAVES	1 - NOMINAL IN
2 - ACTIVAR TABLA	2 - COMUNICACIONES	2 - NOMINAL IPOL
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - FECHA Y HORA	3 - NOMINAL VABC
4 - INFORMACION	4 - CONTRASTE	4 - NOMINAL FREC.
	5 - CONF MMI GRAFICO	

0 - CONFIGURACION	0 - VALORES NOMINALES	0 - CONFIGURACION
1 - MANIOBRAS	1 - CLAVES	1 - MANIOBRAS
2 - ACTIVAR TABLA	2 - COMUNICACIONES	2 - AJUSTES
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - FECHA Y HORA	
4 - INFORMACION	4 - CONTRASTE	
	5 - CONF MMI GRAFICO	

0 - CONFIGURACION	0 - VALORES NOMINALES	0 - PUERTOS
1 - MANIOBRAS	1 - CLAVES	1 - PROTOCOLOS
2 - ACTIVAR TABLA	2 - COMUNICACIONES	
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - FECHA Y HORA	
4 - INFORMACION	4 - CONTRASTE	
	5 - CONF MMI GRAFICO	

3.17 Ajustes de Configuración

0 - CONFIGURACION	0 - VALORES NOMINALES	0 - FECHA Y HORA
1 - MANIOBRAS	1 - CLAVES	1 - HUSO HORARIO LOCAL
2 - ACTIVAR TABLA	2 - COMUNICACIONES	2 - CAMBIO VER/INV
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - FECHA Y HORA	3 - HORA INICIO VERANO
4 - INFORMACION	4 - CONTRASTE	4 - TIPO DIA INICIO V
	5 - CONF MMI GRAFICO	5 - DIA INICIO VERANO
		6 - MES INICIO VERANO
		7 - HORA INIC INVIERNO
		8 - TIPO DIA INICIO I
		9 - DIA INIC. INVIERNO
		10 - MES INIC. INVIERNO

0 - CONFIGURACION	0 - VALORES NOMINALES	0 - T RETORNO
1 - MANIOBRAS	1 - CLAVES	1 - CONTRASTE
2 - ACTIVAR TABLA	2 - COMUNICACIONES	
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - FECHA Y HORA	
4 - INFORMACION	4 - CONTRASTE	
	5 - CONF MMI GRAFICO	

- **Ajustes de configuración: desarrollo en HMI (#IRV-Z)**

0 - CONFIGURACION	0 - VALORES NOMINALES	0 - NOMINAL IABC
1 - MANIOBRAS	1 - CLAVES	1 - NOMINAL IN
2 - ACTIVAR TABLA	2 - COMUNICACIONES	2 - NOMINAL IPOL
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - FECHA Y HORA	3 - NOMINAL VABC
4 - INFORMACION	4 - CONTRASTE	4 - NOMINAL FREC.
	5 - PERMISO BOTONERA	

0 - CONFIGURACION	0 - VALORES NOMINALES	0 - CONFIGURACION
1 - MANIOBRAS	1 - CLAVES	1 - MANIOBRAS
2 - ACTIVAR TABLA	2 - COMUNICACIONES	2 - AJUSTES
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - FECHA Y HORA	
4 - INFORMACION	4 - CONTRASTE	
	5 - PERMISO BOTONERA	

0 - CONFIGURACION	0 - VALORES NOMINALES	0 - PUERTOS
1 - MANIOBRAS	1 - CLAVES	1 - PROTOCOLOS
2 - ACTIVAR TABLA	2 - COMUNICACIONES	
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - FECHA Y HORA	
4 - INFORMACION	4 - CONTRASTE	
	5 - PERMISO BOTONERA	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación



3.18 Ajustes Generales

3.18.1	Introducción.....	3.18-2
3.18.2	Equipo en servicio	3.18-2
3.18.2.a	Salidas digitales y sucesos (Equipo en servicio)	3.18-2
3.18.3	Relaciones de transformación.....	3.18-2
3.18.4	Convertidores de entrada.....	3.18-2
3.18.5	Secuencia de fases	3.18-3
3.18.6	Origen de la tensión de neutro.....	3.18-3
3.18.7	Rangos de ajustes generales.....	3.18-3

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.18.1 Introducción

Dentro del grupo de ajustes generales existen los siguientes ajustes: equipo en servicio, relaciones de transformación, secuencia de fases y número de transformadores de tensión.

3.18.2 Equipo en servicio

La habilitación del equipo (**SÍ**), supone el normal desarrollo de todas las funciones integradas en el mismo (siempre en función de los ajustes configurados para estas funciones).

Cuando el equipo es inhabilitado (**NO**), su función se verá reducida, exclusivamente, a las operaciones de medida. Estas medidas serán visualizadas en display y a través de comunicaciones locales y remotas.

3.18.2.a Salidas digitales y sucesos (Equipo en servicio)

Tabla 3.18-1: Salidas digitales y sucesos (Equipo en servicio)		
Nombre	Descripción	Función
PROT_INSRV	Protección en servicio	Indica que el equipo se encuentra con todas las funciones disponibles.

3.18.3 Relaciones de transformación

La relación de transformación va a definir el modo en el que van a ser visualizados los valores analógicos en el display de la protección. Si la relación de transformación se ajusta como 1, el display presentará valores secundarios. Si, por el contrario, se opta por la relación de transformación que corresponda según los transformadores de adaptación que tenga la entrada analógica, el display presentará valores primarios. Las relaciones de transformación que pueden ajustarse son:

- De intensidad de fases, neutro y neutro sensible.
- De tensión de fases, de sincronismo y de neutro (según modelo).

En cualquier caso, todos los ajustes de las unidades de protección de intensidad y de tensión están referidos a los valores secundarios. Los ajustes analógicos que se definan en la lógica programable podrán referirse tanto a valores secundarios como primarios.

3.18.4 Convertidores de entrada

Según el modelo del equipo, se incluyen convertidores de entrada de corriente. Puede seleccionarse el tipo de convertidor que se va a emplear, existiendo según el tipo de HW las opciones de 0 a 5mA y -2,5 a +2,5 mA o 4 a 20 mA.

Es en la lógica programable donde se les puede asignar una magnitud y una constante que representen la verdadera magnitud que se está leyendo (intensidad, tensión potencias,...) y su relación de transformación. A través del *display* puede leerse la medida que se está realizando en mA transformada en la magnitud que se está midiendo (V, A, W,...).

Nota: en el caso de seleccionarse el rango de -2,5 a +2,5mA, la medida del convertidor llega hasta +/-3mA. Para un ajuste de 0 a 5mA la medida llega hasta +5.587mA. Para un ajuste de 4 a 20mA mide hasta 24mA.

3.18 Ajustes Generales

3.18.5 Secuencia de fases

Es posible seleccionar la secuencia de fases del sistema de potencia (ABC o ACB) para:

- Calcular adecuadamente las componentes de secuencia.
- Seleccionar en las unidades direccionales las magnitudes de polarización correctas.
- Seleccionar el ángulo entre las tensiones de lado A y lado B de la unidad de sincronismo.

El ajuste **Secuencia de fases** informa al relé de la rotación real del sistema y, manteniendo las mismas conexiones de las entradas analógicas de intensidad y tensión indicadas para las fases A, B y C en el esquema de conexiones externas, se obtiene el correcto funcionamiento de todas las funciones.

3.18.6 Origen de la tensión de neutro

En el **IRV-Z**, existe un ajuste (**Origen de la tensión de neutro**), que permite seleccionar el modo de obtener la tensión de neutro (VN). Existen dos posibilidades, la primera, mediante la conexión de un transformador dedicado a la entrada analógica VN, y la segunda, mediante el cálculo con las tensiones de fase según: $\overline{V_N} = \overline{V_A} + \overline{V_B} + \overline{V_C}$

Una vez se ha seleccionado el origen de la tensión de neutro, esta afectará a todas las unidades que operen con dicha magnitud (direccionales de neutro, sobretensión de neutro, etc.).

3.18.7 Rangos de ajustes generales

Equipo en servicio			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Equipo en servicio	SÍ / NO		SÍ

Relaciones de transformación			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
R.T. intensidad de fases	1 - 4000 (IRV-Z*N) 1 - 10000 (IRV-Z*E)	1	1
R.T. intensidad de neutro	1 - 4000 (IRV-Z*N) 1 - 10000 (IRV-Z*E)	1	1
R.T. intensidad de neutro sensible	1 - 4000 (IRV-Z*N) 1 - 10000 (IRV-Z*E)	1	1
R.T. tensión de fases	1 - 11000	1	1
R.T. tensión de sincronismo	1 - 11000	1	1
R.T. tensión de neutro	1 - 11000	1	1

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Secuencia de fases			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Secuencia de fases	ABC / ACB		ABC

Origen de la tensión de neutro			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Origen de la tensión de neutro	Trafo / Calculada		Trafo

Convertidores de entrada			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Tipo	0: 0 - 5 mA 1: -2,5 , +2,5 mA		-2,5 , +2,5 mA

Máscara de sucesos (sólo vía comunicaciones)			
Máscara de sucesos	SÍ / NO		
Máscara de sucesos	SÍ / NO		

- Ajustes generales: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - EQUIPO EN SERVICIO
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - REL T.I. FASE
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	2 - REL. T.I. NEUTRO
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	3 - REL T.I. N.SENSIBLE
4 - INFORMACION	...	4 - REL T.T. FASE
		5 - REL. T.T. SINC.
		6 - REL T.T. NEUTRO
		7 - SECUENCIA DE FASES
		8 - ORIGEN DE V NEUTRO
		9 - CONVERTIDORES

3.19 Supervisión de los Circuitos de Maniobra

3.19.1	Descripción.....	3.19-2
3.19.2	Modo de funcionamiento.....	3.19-2
3.19.3	Circuito de disparo	3.19-3
3.19.4	Circuitos de maniobra 2 y 3	3.19-4
3.19.5	Rangos de ajuste de la supervisión de los circuitos de maniobra.....	3.19-5
3.19.6	Salidas digitales y sucesos de la supervisión de los circuitos de maniobra	3.19-5

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.19.1 Descripción

Esta función permite obtener una alarma cuando se produce una situación anómala en los circuitos de maniobra del interruptor: pérdidas de la tensión auxiliar de maniobra o aperturas en los propios circuitos de apertura y cierre. La supervisión se puede realizar para hasta tres circuitos de maniobra, siendo también ajustable para cada uno de ellos si se realiza en ambas posiciones del interruptor (abierto y cerrado) o sólo en una de ellas.

Esta función de supervisión puede generar tres salidas: **Fallo en el circuito de disparo (FAIL_SUPR)**, **Fallo en el circuito de maniobra 2 (FAIL_CIR2)** y **Fallo en el circuito de maniobra 3 (FAIL_CIR3)**, que pueden ser utilizadas por la lógica programable para activar cualquiera de las salidas auxiliares del equipo, generando también los sucesos correspondientes.

Las tres supervisiones son tratadas separadamente, como funciones independientes que pueden, bajo ajuste, ser configuradas y habilitadas por separado. En la figura 3.19.1 puede verse el diagrama de bloques y de aplicación en situación de interruptor abierto para dos circuitos con supervisión en abierto y en cerrado.

3.19.2 Modo de funcionamiento

Existen ajustes para poder supervisar el estado de tres bobinas: bobina de disparo, bobina 2 y bobina 3. Las bobinas 2 y 3 podrán ser de disparo o de cierre, y por ello su denominación es genérica. Sin embargo, se identifica una de las 3 bobinas como bobina de disparo porque la activación de su correspondiente fallo en el circuito de disparo (**FAIL_SUPR**) impide al reenganchador pasar a iniciar un reenganche.

La supervisión de cada una de las bobinas tiene asociada una pareja de entradas digitales configurables para ello. Pueden usarse emparejadas para realizar la **Supervisión en 2 estados** que se explica a continuación, o emplearse una sola de ellas para realizarse la **Supervisión en 1 estado**; en cualquier caso, es posible combinar ambos modos para diferentes bobinas (por ejemplo, supervisar la bobina de disparo en abierto y cerrado, y la bobina dos sólo en abierto).

En la tabla 3.19-1 se identifican las entradas físicas que hay que emplear para la supervisión de cada uno de los circuitos.

Circuito supervisado	Supervisión en 2 estados	Supervisión en 1 estado
Bobina de disparo	IN3	IN3
	IN4	-
Bobina 2	IN5	IN5
	IN6	-
Bobina 3	IN7	IN7
	IN8	-

No es necesario configurar estas entradas digitales para la función de Supervisión de bobinas mediante una lógica programable. Al habilitar cada una de las supervisiones se asigna automáticamente el par de entradas a utilizar según se indica en la tabla.

Además, para supervisar la bobina de disparo y la bobina 2 hay que introducir un positivo por la borna CS1+, y para supervisar la bobina 3 hay que introducir un positivo por la borna CS2+.

Hay que destacar que no es necesaria ninguna intervención física en el equipo para poder asignar entradas digitales para la función de supervisión; sólo es necesario ajustarlas para tal efecto.

3.19 Supervisión de los Circuitos de Maniobra

Cada una de las tres bobinas se puede configurar en los siguientes modos:

1. **No Supervisar:** No se ejecuta la lógica de supervisión, y las entradas digitales asociadas a la supervisión de cada una de las bobinas se tratan como entradas digitales estándar.
2. **Supervisión en 2 estados:** Se realiza la lógica indicada a modo de ejemplo de la figura 3.19.1 y explicada a continuación en el apartado 3.19.3. Básicamente, se hace una lógica XOR que supervisa tanto en abierto como en cerrado el estado del circuito de maniobra.
3. **Supervisión en 1 estado:** Se realiza una lógica en la cual sólo se tiene en cuenta la supervisión de la bobina en la posición del interruptor que se haya configurado en la entrada usada a tal efecto (IN3, IN5 o IN7). En el estado contrario, no se supervisa y por tanto nunca se podrá dar una detección de fallo en la bobina.

Será configurable para cada una de las bobinas supervisadas el establecimiento de un tiempo tras el cual, caso de existir discordancia, se activará el fallo.

El sistema de supervisión de los circuitos de maniobra es poco sensible a la impedancia de los circuitos vista desde el relé, basándose su principio de funcionamiento en una inyección de pulsos de corriente que permiten detectar continuidad en dicho circuito. Se inyectan pulsos de 100ms cada segundo y se comprueba si dicha corriente circula o no; en caso de no circular, la razón podrá ser que se está supervisando por el contacto auxiliar abierto o que la bobina está abierta.

3.19.3 Circuito de disparo

En las condiciones de la figura 3.19.1 (interruptor abierto), por las entradas **IN3** e **IN4** se inyectan pulsos de corriente.

Debido a que **IN3** está conectada al contacto **52/b**, que está cerrado, por ella circulará corriente. Esta circulación de corriente implica que la tensión en el (+) de **IN3** va a ser la correspondiente a la caída de tensión en la bobina y por lo tanto insuficiente para activarla. Por lo tanto, **IN3** estará desactivada.

Por **IN4** no circula corriente ya que el contacto **52/a** está abierto. Como consecuencia de ello, la caída de tensión en el (+) de esa entrada digital va a ser prácticamente la tensión de alimentación del Circuito de apertura. Por lo tanto, **IN4** estará activada.

Dado que la supervisión se ha programado para **Supervisión en 2 estados**, el μ Controlador encargado de la gestión de esta función de supervisión enviará un "0" lógico a μ Procesador principal y éste pondrá a "0" lógico la señal **FAIL_SUPR (Fallo en circuito de disparo)**. En esta situación se detectará que la entrada digital **IN3** está desactivada e **IN4** activada.

Si se produce una apertura de la bobina de maniobra, la entrada que estaba desactivada (**IN3**) se activará, permaneciendo **IN4** activada, y tras el tiempo de reposición para fallo de circuito de disparo configurado, se dará la señal de **Fallo en circuito de disparo (FAIL_SUPR)**.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Si, en condiciones de integridad del circuito de maniobra, se produce un cierre o un reenganche, una vez ejecutada la orden, cambia el estado del interruptor y la de sus contactos **52/a** y **52/b**, con lo que se invertirá la situación de activación de las entradas **IN3** e **IN4**, permaneciendo la salida **FAIL_SUPR** desactivada.

La función del tiempo de reposición es la de absorber la posible carrera de tiempos entre el cierre del contacto **52/a** y la apertura del **52/b**. En general, las entradas digitales **IN3** e **IN4** no cambiarán de estado simultáneamente y, por lo tanto, habrá una discordancia entre ambos contactos. Esto no modificará el estado de la salida **FCD**, siempre que su duración sea inferior al tiempo ajustado.

Si estando el interruptor cerrado se produce un disparo y el interruptor abre, invirtiéndose el estado de los contactos **52/a** y **52/b**, no se activará la señal **FCD**, independientemente de la duración de la orden de disparo. Si el interruptor no ejecutase la orden y la orden de apertura durase más del tiempo de reposición ajustado, se activaría la señal **FCD**.

Si desaparece la tensión de maniobra, se desenergizarán las entradas que lo estuvieran y esto provocará la activación de las salidas de fallo de circuito de maniobra (**FAIL_SUPR**, **FAIL_CIR2** y **FAIL_CIR3**).

Cuando la función de supervisión de la bobina de disparo (**FAIL_SUPR**) detecta la ruptura del circuito y, por lo tanto, la imposibilidad del disparo, queda impedido el envío de órdenes de cierre al interruptor a través del equipo, tanto manuales como procedentes del reenganchador.

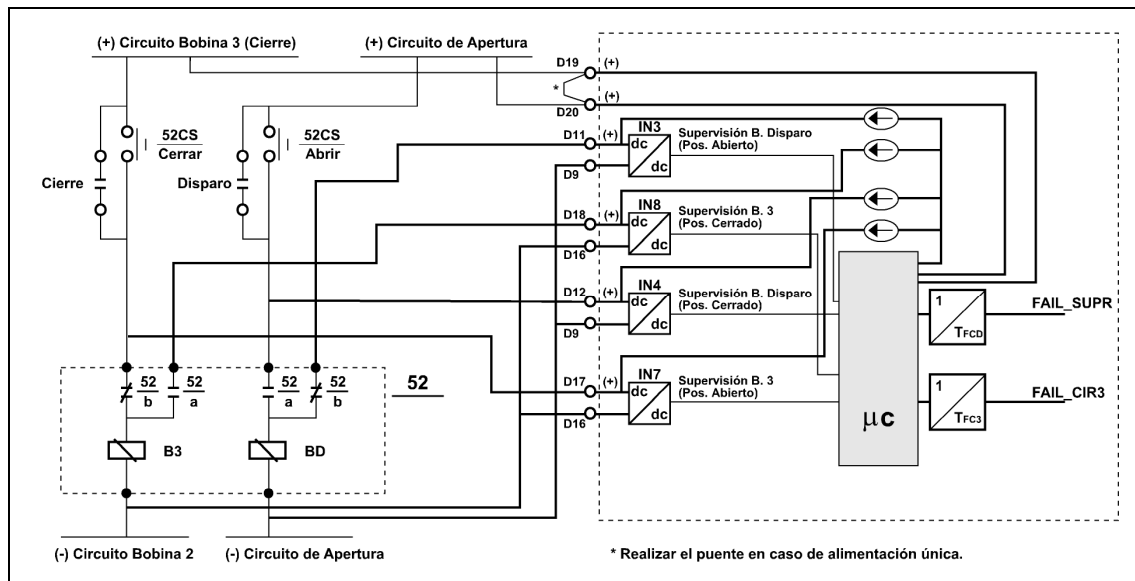


Figura 3.19.1 Diagrama de bloques y aplicación de las funciones de supervisión de circuitos de maniobra.

3.19.4 Circuitos de maniobra 2 y 3

La explicación dada para el circuito de apertura es válida para los circuitos de bobinas 2 y 3, haciendo referencia a una posible bobina de cierre y al circuito de operación correspondiente, y cambiando las órdenes de apertura por las de cierre, o a una segunda bobina de disparo. Hay que tener en cuenta, además, que para las bobinas 2 y 3 los tiempos de reposición para la activación de la salida de fallo son independientes del indicado para el circuito de apertura. En este caso la señal indicadora del fallo en el circuito de maniobra es la denominada como **FAIL_CIR2** y **FAIL_CIR3**.

3.19 Supervisión de los Circuitos de Maniobra

3.19.5 Rangos de ajuste de la supervisión de los circuitos de maniobra

Supervisión de los circuitos de maniobra			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Supervisión bobina de disparo	0: No supervisar 1: Supervisión en dos estados 2: Supervisión en un estado		0: No supervisar
Tiempo de espera para dar fallo bobina disparo	1 - 60 s	1 s	5 s
Supervisión bobina 2	0: No supervisar 1: Supervisión en dos estados 2: Supervisión en un estado		0: No supervisar
Tiempo de espera para dar fallo bobina 2	1 - 60 s	1 s	5 s
Supervisión bobina 3	0: No supervisar 1: Supervisión en dos estados 2: Supervisión en un estado		0: No supervisar
Tiempo de espera para dar fallo bobina 3	1 - 60 s	1 s	5 s

- Ajustes de supervisión de los circuitos de maniobra: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - BOBINA DISPARO
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - BOBINA CIRCUITO 2
2 - ACTIVAR TABLA	...	2 - BOBINA CIRCUITO 3
3 - MODIFICAR AJUSTES	7 - SUP.CIR.MANIOBRAS	3 - T.FALLO BOB.DISP.
4 - INFORMACION	...	4 - T.FALLO BOB.CIRC.2
		5 - T.FALLO BOB.CIRC.3

3.19.6 Salidas digitales y sucesos de la supervisión de los circuitos de maniobra

Tabla 3.19-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de supervisión de los circuitos de maniobra		
Nombre	Descripción	Función
FAIL_SUPR	Fallo de circuito de disparo	Se activan cuando se detecta una anomalía en alguno de los circuitos de maniobra.
FAIL_CIR2	Fallo de circuito 2	
FAIL_CIR3	Fallo de circuito 3	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación



3.20 Supervisión del Interruptor

3.20.1	Descripción.....	3.20-2
3.20.2	Número excesivo de disparos.....	3.20-2
3.20.3	Rangos de ajuste de supervisión del interruptor.....	3.20-3
3.20.4	Entradas digitales del módulo de supervisión del interruptor	3.20-3
3.20.5	Salidas digitales y sucesos del módulo de supervisión del interruptor.....	3.20-3

3.20.1 Descripción

Con objeto de disponer de información adecuada para la realización de las operaciones de mantenimiento del interruptor, el terminal registra la intensidad abierta por el interruptor a él asociado y la acumula en forma de amperios al cuadrado. El número así almacenado es proporcional a la potencia acumulada realmente abierta por el interruptor.

Existe una magnitud llamada **Intensidad abierta** que almacena el valor de la mayor intensidad de fase medida, entre el momento de una orden de disparo o apertura manual y la apertura del interruptor. El valor de esta magnitud se actualiza cada vez que se produce una orden de disparo o apertura manual; en caso de producirse un **Fallo de la orden de apertura**, el valor de la magnitud se actualiza con el valor 0.

Cuando se produce un disparo se acumula el cuadrado de la mayor intensidad de fase medida, entre el momento de la orden de disparo y la apertura del interruptor, multiplicada por la relación de transformación. Cuando se trata de una apertura manual, bien a través del propio equipo o por medios externos, también se almacena el cuadrado de la mayor intensidad de fase medida, entre el momento de la orden de apertura y la apertura del interruptor, multiplicada por la relación de transformación.

Una vez alcanzado el valor de alarma ajustado, la función activa una señal de alarma que puede utilizarse a través de la función de salidas programables para activar una salida; así mismo se realiza una anotación en el registro de sucesos.

El control y consulta de esta función se realiza a través de dos ajustes:

- Valor de alarma de amperios al cuadrado acumulados.
- Valor actual de amperios al cuadrado acumulados.

Este valor es actualizado por la protección cada vez que se produce un disparo o apertura del interruptor y puede ser modificado manualmente. En este último caso representa el valor base de acumulación sobre el que se sumarán los sucesivos valores correspondientes a posteriores aperturas. La modificación manual permite tener en cuenta la historia de aperturas del interruptor al instalar el equipo y la actualización del valor tras una operación de mantenimiento.

La modificación manual no se realiza mediante un cambio de ajustes, ya que este valor no es propiamente un ajuste; su modificación requiere la realización de un mando mediante la lógica programable.

3.20.2 Número excesivo de disparos

La función de número excesivo de disparos tiene por objeto impedir una secuencia incontrolada de aperturas y cierres que pudieran dañar al interruptor. Por lo tanto, cuando se alcanza un cierto número de disparos, ajustable entre 1 y 40, en un tiempo determinado (30 minutos), se genera una señal de salida que puede conectarse a alguna de las salidas físicas del equipo.

La activación de la salida de la función de **Número excesivo de disparos** inhabilita la generación de nuevos inicios de reenganche, por lo que el reenganchador quedará en estado de **Bloqueo interno por interruptor abierto**. Esta situación se repondrá cuando se dé una orden de **Cierre manual** o el equipo pierda la alimentación auxiliar.

3.20 Supervisión del Interruptor

3.20.3 Rangos de ajuste de supervisión del interruptor

Supervisión del interruptor			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Excesivo número de disparos	1 - 40	1	40
Alarma suma I ²	0 - 99.999,99 kA ²	0,01	99999.99 kA ²
Valor reposición I ²	0 - 99.999,99 kA ²	0,01	0 kA ²

- Ajustes de supervisión del interruptor: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACIÓN	0 - GENERALES	
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	
2 - ACTIVAR TABLA	...	0 - EXCESIVO NUM DISP
3 - MODIFICAR AJUSTES	6 - SUPERV. INTERRUP.	1 - ALARMA SUMA I ACUM
4 - INFORMACION	...	2 - VALOR REPOS I ACUM

3.20.4 Entradas digitales del módulo de supervisión del interruptor

Tabla 3.20-1: Entradas digitales del módulo de supervisión del interruptor		
Nombre	Descripción	Función
RST_CUMI2	Orden reposición acumulado I ² abierta	Permiten reponer el valor acumulado de I ² .

3.20.5 Salidas digitales y sucesos del módulo de supervisión del interruptor

Tabla 3.20-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de supervisión del interruptor		
Nombre	Descripción	Función
EXC_NTRIP	Excesivo número de disparos	
AL_KA2	Alarma acumulado I ² abierta	
RST_CUMI2	Orden reposición acumulado I ² abierta	Lo mismo que para las Entradas Digitales.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación



3.21 Cambio de Tabla de Ajuste

3.21.1	Descripción.....	3.21-2
3.21.2	Entradas digitales para el cambio de tabla de ajuste	3.21-3
3.21.3	Salidas digitales y sucesos para el cambio de tabla de ajuste.....	3.21-4

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.21.1 Descripción

El conjunto de los ajustes de protección, lógica y reenganchador disponen de cuatro tablas alternativas (TABLA 1, TABLA 2, TABLA 3 y TABLA 4) que pueden activarse o desactivarse desde teclado, las puertas de comunicación, mediante el uso de entradas digitales o por señales generadas en la lógica programable.

Esta función permite modificar las tablas de ajustes activas y, por lo tanto, la respuesta de la protección. De esta forma se puede adecuar el comportamiento del equipo al cambio de las circunstancias externas.

Existen dos entradas lógicas que permiten bloquear los cambios de tabla activa desde el HMI así como por comunicaciones. Cuando las entradas **INH_CGRP_COM** e **INH_CGRP_MMI** se encuentren activas, no podrá conmutarse de tablas ni por medio de mandos de comunicaciones ni por el HMI respectivamente.

En el caso de emplear las entradas digitales para el cambio de tabla, hay que tener presente que puede requerir que hasta cuatro entradas digitales hayan sido programadas para ello por medio de la función de entradas digitales programables:

- Orden de activación de Tabla 1 de ajustes por ED (**CMD_GRP1_DI**).
- Orden de activación de Tabla 2 de ajustes por ED (**CMD_GRP2_DI**).
- Orden de activación de Tabla 3 de ajustes por ED (**CMD_GRP3_DI**).
- Orden de activación de Tabla 4 de ajustes por ED (**CMD_GRP4_DI**).

La activación de las entradas **CMD_GRP1_DI**, **CMD_GRP2_DI**, **CMD_GRP3_DI** y **CMD_GRP4_DI**, dará lugar a la activación de las TABLA 1, TABLA 2, TABLA 3 y TABLA 4 respectivamente.

Si estando activa una de las entradas se activase cualquiera de las otras tres o varias de ellas simultáneamente, no se producirá cambio alguno de tabla. Es decir, el cambio de tabla se producirá cuando se encuentre activa una sola de las entradas. Por el contrario, en el caso de desactivarse las tres cuatro entradas, el equipo permanecerá en la última tabla activada.

Nota: solamente se podrá cambiar de tabla, activando T1, T2, T3 y T4, si el display se encuentra en la pantalla de reposo.

3.21 Cambio de Tabla de Ajuste

3.21.2 Entradas digitales para el cambio de tabla de ajuste

Tabla 3.21-1: Entradas digitales para el cambio de tabla de ajuste		
Nombre	Descripción	Función
INH_CGRP_COM	Inhibición de cambio de tabla por comunicaciones	Impide cualquier cambio de tabla activa mediante el procedimiento de PROCOME.
INH_CGRP_HMI	Inhibición de cambio de tabla por HMI	Impide cualquier cambio de tabla activa desde el menú HMI.
CMD_GRP1_COM	Orden de activación de Tabla 1 de ajustes por Comunicaciones	Son las diferentes entradas al módulo que hay para dar órdenes para cambiar la tabla activa.
CMD_GRP1_DI	Orden de activación de Tabla 1 de ajustes por ED	
CMD_GRP1_HMI	Orden de activación de Tabla 1 de ajustes por HMI	
CMD_GRP2_COM	Orden de activación de Tabla 2 de ajustes por Comunicaciones	
CMD_GRP2_DI	Orden de activación de Tabla 2 de ajustes por ED	
CMD_GRP2_HMI	Orden de activación de Tabla 2 de ajustes por HMI	
CMD_GRP3_COM	Orden de activación de Tabla 3 de ajustes por Comunicaciones	
CMD_GRP3_DI	Orden de activación de Tabla 3 de ajustes por ED	
CMD_GRP3_HMI	Orden de activación de Tabla 3 de ajustes por HMI	
CMD_GRP4_COM	Orden de activación de Tabla 4 de ajustes por Comunicaciones	
CMD_GRP4_DI	Orden de activación de Tabla 4 de ajustes por ED	
CMD_GRP4_HMI	Orden de activación de Tabla 4 de ajustes por HMI	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.21.3 Salidas digitales y sucesos para el cambio de tabla de ajuste

Tabla 3.21-2: Salidas digitales y sucesos para el cambio de tabla de ajuste		
Nombre	Descripción	Función
INH_CGRP_COM	Inhibición de cambio de tabla por comunicaciones	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
INH_CGRP_HMI	Inhibición de cambio de tabla por HMI	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP1_COM	Orden de activación de Tabla 1 de ajustes por Comunicaciones	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP1_DI	Orden de activación de Tabla 1 de ajustes por ED	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP1_HMI	Orden de activación de Tabla 1 de ajustes por HMI	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP2_COM	Orden de activación de Tabla 2 de ajustes por Comunicaciones	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP2_DI	Orden de activación de Tabla 2 de ajustes por ED	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP2_HMI	Orden de activación de Tabla 2 de ajustes por HMI	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP3_COM	Orden de activación de Tabla 3 de ajustes por Comunicaciones	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP3_DI	Orden de activación de Tabla 3 de ajustes por ED	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP3_HMI	Orden de activación de Tabla 3 de ajustes por HMI	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP4_COM	Orden de activación de Tabla 4 de ajustes por Comunicaciones	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP4_DI	Orden de activación de Tabla 4 de ajustes por ED	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
CMD_GRP4_HMI	Orden de activación de Tabla 4 de ajustes por HMI	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
T1_ACTIVATED	Tabla de ajustes 1 activada	Indicación de la tabla activa.
T2_ACTIVATED	Tabla de ajustes 2 activada	
T3_ACTIVATED	Tabla de ajustes 3 activada	
T4_ACTIVATED	Tabla de ajustes 4 activada	

3.22 Registro de Sucesos

3.22.1	Descripción.....	3.22-2
3.22.2	Organización del registro de sucesos.....	3.22-5
3.22.3	Máscaras de sucesos	3.22-5
3.22.4	Consulta del registro	3.22-5
3.22.5	Ajustes del registro de sucesos (sólo vía comunicaciones)	3.22-6

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.22.1 Descripción

La capacidad del equipo es de 400 anotaciones en memoria no volátil. Las señales que generan los sucesos son seleccionables por parte del usuario y su anotación se realiza con una resolución de 1ms junto a un máximo de 12 magnitudes también seleccionables de entre todas las medidas directamente o calculadas por el equipo (**Magnitudes de usuario**, incluida VDC en los modelos que incorporan supervisión de tensión de alimentación).

Cada una de las funciones utilizadas por el sistema anotará un suceso en el **Registro de sucesos** cuando se produzca alguna de las situaciones enumeradas en las tablas que acompañan a la descripción de cada una de ellas, y adicionalmente, también se anotarán los sucesos indicados en la Tabla 3.22-1, todas ellas correspondientes a los servicios generales del equipo. En las tablas señaladas se enumeran únicamente los sucesos disponibles con la configuración por defecto, pudiendo ampliarse la lista de señales con aquellas que se configuren en la lógica programable (cualquier señal existente en la lógica programable puede configurarse para que genere suceso con la descripción que el usuario desee).

Tabla 3.22-1: Registro de sucesos	
Nombre	Descripción
Acceso a MMI	Ver la descripción en Salidas Digitales
Sincronización de Reloj	
IRIGB Activo	
Arranque externo de oscilo	
Oscilo arrancado	
Borrado de oscilos	
Orden de Apertura	
Orden de Cierre	
Control externo disparo	
Disparo por Protección	
Botón Abrir 52	
Botón Abrir P1	
Botón Abrir P2	
Botón Abrir P3	
Botón Abrir P4	
Botón Abrir P5	
Botón Abrir P6	
Botón Cerrar 52	
Botón Cerrar P1	
Botón Cerrar P2	
Botón Cerrar P3	
Botón Cerrar P4	
Botón Cerrar P5	
Botón Cerrar P6	
Entrada Digital 1	
Entrada Digital 2	
Entrada Digital 3	
Entrada Digital 4	
Entrada Digital 5	
Entrada Digital 6	

3.22 Registro de Sucesos

Tabla 3.22-1: Registro de sucesos	
Nombre	Descripción
Entrada Digital 7	Ver la descripción en Salidas Digitales.
Entrada Digital 8	
Entrada Digital 9	
Entrada Digital 10	
Entrada Digital 11	
Entrada Digital 12	
Entrada Digital 13	
Entrada Digital 14	
Entrada Digital 15	
Entrada Digital 16	
Entrada Digital 17	
Entrada Digital 18	
Entrada Digital 19	
Entrada Digital 10	
Entrada Digital 21	
Entrada Digital 22	
Entrada Digital 23	
Entrada Digital 24	
Entrada Digital 25 (*)	
Validez de Entrada Digital 1	
Validez de Entrada Digital 2	
Validez de Entrada Digital 3	
Validez de Entrada Digital 4	
Validez de Entrada Digital 5	
Validez de Entrada Digital 6	
Validez de Entrada Digital 7	
Validez de Entrada Digital 8	
Validez de Entrada Digital 9	
Validez de Entrada Digital 10	
Validez de Entrada Digital 11	
Validez de Entrada Digital 12	
Validez de Entrada Digital 13	
Validez de Entrada Digital 14	
Validez de Entrada Digital 15	
Validez de Entrada Digital 16	
Validez de Entrada Digital 17	
Validez de Entrada Digital 18	
Validez de Entrada Digital 19	
Validez de Entrada Digital 20	
Validez de Entrada Digital 21	
Validez de Entrada Digital 22	
Validez de Entrada Digital 23	
Validez de Entrada Digital 24	
Validez de Entrada Digital 25 (*)	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.22-1: Registro de sucesos

Nombre	Descripción
Salida Digital 1	Ver la descripción en Salidas Digitales.
Salida Digital 2	
Salida Digital 3	
Salida Digital 4	
Salida Digital 5	
Salida Digital 6	
Salida Digital 7	
Salida Digital 8	
Salida Digital 9	
Salida Digital 10	
Salida Digital 11	
Salida Digital 12 (*)	
Entrada de posición de interruptor: abierto (1) / cerrado(0)	
Entrada de reposición de LEDs	
Reposición contadores de energía	
Orden de reposición de máxímetros	
Indicador de intensidad en la línea	
Intensidad con interruptor abierto	
Arranque en frío de equipo	
Reinicialización manual de equipo	
Inicialización por cambio de ajustes	
Fallo de comunicaciones por puerto 0	
Fallo de comunicaciones por puerto 1	
Fallo de comunicaciones por puerto 2	
Telemando	
Control local	
Control desde cuadro	
Error crítico del sistema	
Error no crítico del sistema	
Evento del sistema	
Arranque en caliente de equipo	
Entrada de reset reposición de máxímetros	
Entrada de reset de la distancia a la falta	

(*) El número total de Entradas digitales y Salidas digitales depende de cada modelo.

Todos los sucesos que se configuren junto con aquellos preexistentes en la configuración por defecto pueden enmascarse.

Al texto indicado en las tablas de sucesos se añadirá el mensaje **Activación de...** cuando el evento se genere por activación de cualquiera de las señales o **Desactivación de...** cuando el evento se genere por desactivación de la señal.

3.22.2 Organización del registro de sucesos

El registro alcanza a los 400 últimos sucesos generados, en forma de pila circular, por lo que la anotación de sucesos por encima de esta capacidad dará lugar al borrado de aquellos anotados al inicio de la pila. La información almacenada junto con cada uno de los registros es la siguiente:

- Valores de las 12 magnitudes seleccionadas en el momento de la generación del suceso.
- Fecha y hora de la generación del suceso.

La gestión del anotador de sucesos está optimizada, de forma que sucesos simultáneos generados por la misma función no ocuparán registros separados y, de esta forma, utilizarán solamente una de las posiciones de la memoria de sucesos. Por ejemplo, la activación simultánea del arranque de las unidades de tiempo de fase A y neutro constituye una sola anotación de la doble información. Sin embargo, si la ocurrencia no fuera simultánea se registrarían dos anotaciones diferentes en la pila. Se entiende por sucesos simultáneos aquellos que ocurren separados entre sí por un intervalo temporal de menos de 1 ms, que es la resolución en tiempo del anotador.

3.22.3 Máscaras de sucesos

Existe la posibilidad de enmascarar aquellos sucesos que no sean necesarios, o no tengan utilidad, a la hora de estudiar el comportamiento del equipo. Esta posibilidad solamente se puede efectuar vía comunicaciones.

Importante: es conveniente enmascarar aquellos sucesos que pudieran generarse en exceso, dado que se podría llenar el registro (400 sucesos) con éstos y borrar sucesos anteriores más importantes.

3.22.4 Consulta del registro

El programa de comunicaciones y gestión remota **ZIVercomPlus**[®] dispone de un sistema de consulta del registro de sucesos totalmente decodificado.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.22.5 Ajustes del registro de sucesos (sólo vía comunicaciones)

Máscaras de sucesos

Es posible enmascarar de manera independiente cada uno de los sucesos del equipo.

Magnitudes de sucesos

Se pueden seleccionar hasta 12 magnitudes diferentes para ser anotadas junto con cada suceso del equipo. Dichas magnitudes son:

ACUMIAB	CNV1	IB	Nula	TACTIVA
ALARMAS	DFALTA	IBC	P	TFALTA
ARM2 IA	DFREC	IC	PMAX	VA
ARM3 IA	DIST	ICA	PMIN	VAB
ARM4 IA	DISTk	IGN	Q	VB
ARM5 IA	DISTm	IMAX	QMAX	VBC
ARM6 IA	ENERG.A.N.	IMIN	QMIN	VC
ARM7 IA	ENERG.A.P.	IN	REC 1	VCA
ARM8 IA	ENERG.R.C.	Ina	REC N	VDC
ARM2 VA	ENERG.R.I.	Ins	S	VMAX
ARM3 VA	FP	IPOL	SMAX	VMIN
ARM4 VA	FREC	ISD	SMIN	VN
ARM5 VA	FREC S	ISH	P_A	VSD
ARM6 VA	IA	ISI	P_B	VSH
ARM7 VA	IAB	ITERMICA	P_C	VSI
ARM8 VA	IABIERTA	KA2SG_A	Q_A	VSINC
FP_A	IABIERTA_A	KA2SG_B	Q_B	S_A
FP_B	IABIERTA_B	KA2SG_C	Q_C	S_B
FP_C	IABIERTA_C			S_C

Nota: todas las magnitudes que se muestran junto a los sucesos están en valores de secundario y no se ven afectadas por las de Relaciones de Transformación. Sin embargo, las Energías son un caso especial y aparecen siempre en valores de primario.

3.23 Informe de Falta

3.23.1	Introducción.....	3.23-2
3.23.2	Etiqueta del inicio de la falta	3.23-2
3.23.3	Etiqueta de orden de disparo	3.23-2
3.23.4	Etiqueta de fin de falta	3.23-2

3.23.1 Introducción

El sistema incorpora un registro de informes de falta en el que se almacena la información más relevante relacionada con las 15 últimas faltas despejadas por el propio equipo y se ofrece para su consulta a través de las puertas de comunicaciones. La información que se almacena en cada una de las anotaciones realizadas sobre este registro se distribuye en tres etiquetas: **Etiqueta del inicio de la falta**, **Etiqueta de orden de disparo** y **Etiqueta de fin de falta**.

3.23.2 Etiqueta del inicio de la falta

Presenta la fecha y hora correspondiente al momento en que se produjo el arranque de la primera unidad involucrada en la falta. Se incluye también:

- **Intensidades y tensiones de prefalta.** Son los valores de las intensidades de fase, de neutro y de neutro sensible, y de las tensiones medidas (simples y compuestas) dos ciclos antes del comienzo de la falta, es decir, antes del arranque de la unidad generadora de este informe de falta.

También se anotan los valores de las intensidades de secuencia inversa y homopolar y la tensión de secuencia inversa. Tanto las intensidades como las tensiones simples van acompañadas de sus argumentos.

- **Unidades arrancadas** (según el modelo) durante todo el tiempo que ha durado la falta.

3.23.3 Etiqueta de orden de disparo

Presenta la fecha y hora de la orden de disparo y muestra, además:

- **Intensidades y tensiones de falta.** Son los valores de las intensidades de fase, de neutro y de neutro sensible y de las tensiones medidas (simples y compuestas) dos ciclos y medio después del comienzo de la falta, es decir, después del arranque de la unidad generadora de este informe de falta.

También se anotan los valores de las intensidades de secuencia inversa y homopolar y la tensión de secuencia inversa. Tanto las intensidades como las tensiones simples van acompañadas de sus argumentos.

- **Unidades disparadas** (según el modelo).
- **Distancia a la falta y tipo de falta** (monofásica, bifásica,...).

3.23.4 Etiqueta de fin de falta

La **Etiqueta de fin de falta** corresponde al momento (fecha y hora) de la reposición de la última de las unidades involucradas en la falta.

Los valores de los ángulos mostrados en el informe de falta están todos referenciados a la tensión de la fase A de prefalta. Además, cada anotación del informe de falta recoge los siguientes datos en el momento de darse la orden del disparo:

- Tabla activa en el momento del disparo.
- Ciclo de reenganche en que se encuentra el equipo antes de producirse el disparo.
- Frecuencia.
- Distancia a la falta en (%) de la longitud total de la línea.
- Valor de Imagen Térmica.
- Intensidad abierta por fase.
- Acumulado de KA^2sg por fase.

3.24 Histórico de Medidas

3.24.1	Operación.....	3.24-2
3.24.2	Rangos de ajuste de históricos.....	3.24-4

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.24.1 Operación

Esta función tiene por objeto registrar las evoluciones de las magnitudes en el punto en el que se encuentra instalado el equipo. Para ello, se toma una muestra, cada segundo, de cada una de las magnitudes que se hayan programado a tal efecto y se calcula su media en el intervalo definido como **Ventana para cálculo de medias**, cuyo valor es ajustable entre 1 y 15 minutos.

Se define como **Intervalo de registro** al lapso de tiempo, ajustable entre 1 minuto y 24 horas, durante el que se consideran las medias máximas y mínimas anteriores para registrar los valores más extremos de todo el intervalo y con la etiqueta de tiempo correspondiente a su final. En la figura 3.24.1 puede seguirse el funcionamiento del registro histórico.

-**TM**: ventana de cálculo de medias; la figura se muestra con un valor de TM igual a un minuto.

-**TR**: intervalo de registro; la figura se muestra con un valor de TR igual a 15 minutos.

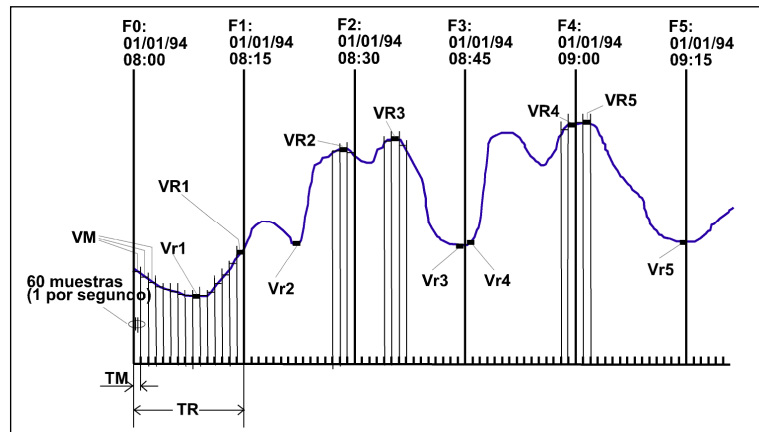


Figura 3.24.1 Diagrama explicativo del registro histórico.

Existen 12 Grupos de Históricos. Dentro de cada uno de estos grupos se pueden definir hasta **4 magnitudes** distintas para los cálculos de los históricos.

En cada ventana **TM** se obtienen dos valores **VM** que corresponden a la media máxima y mínima de entre las magnitudes configuradas en cada grupo. Si hay una única magnitud configurada en un grupo su media coincidirá con su máximo y con su mínimo (ver figura 3.24.1). En cada intervalo **TR** se almacena y se muestra el valor máximo y mínimo de todas las **VM** máximas y mínimas computadas en cada grupo. El perfil de la figura 3.24.1 proporcionaría el siguiente registro de valores: VR1 - Vr1; VR2 - Vr2; VR3 - Vr3; VR4 - Vr4 y VR5 - Vr5.

Nota: si en el intervalo definido como ventana para cálculo de medias arranca cualquier unidad de sobreintensidad, se anota el valor de la media de las medidas efectuadas durante el tiempo en que no han estado arrancadas las unidades. Por el contrario, si las unidades permanecen arrancadas durante todo el intervalo de la ventana, se anotará como valor: 0A / 0V.

Tal y como se ha indicado, se pueden configurar doce magnitudes de entre todas las medidas directas o calculadas ("magnitudes de usuario", incluida VDC en los modelos que incorporan supervisión de tensión de alimentación) de las que dispone el equipo (M_i). Para cada uno de los grupos pueden seleccionarse hasta cuatro magnitudes diferentes, para cada una de las cuales se realiza la obtención de una media a lo largo de la **Ventana para cálculo de medias**. Ver figura 3.24.2.

3.24 Histórico de Medidas

De este modo, se calcula, en cada intervalo de medias, para cada grupo (hasta 12 grupos) el valor mayor y el menor de las medidas de las diferentes magnitudes (hasta 4 magnitudes). En cada intervalo de registro se anota el máximo y el mínimo de entre todas las medidas máximas y mínimas obtenidas a lo largo de dicho intervalo en cada grupo.

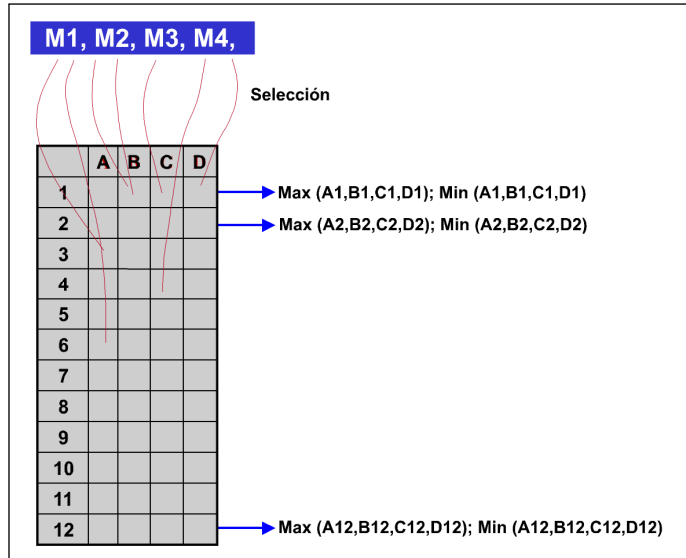


Figura 3.24.2 Lógica del registro histórico.

La memoria disponible para el registro histórico es del tipo RAM, con un tamaño correspondiente a 168 valores. Con el objeto de adecuar la utilización de la memoria a la aplicación de cada usuario, se define una **Máscara de días de la semana y de horas** dentro de los días definidos (el mismo intervalo horario para todos los días) fuera de los cuales no se registra ningún valor.

Así mismo, se muestrean continuamente las intensidades y tensiones de fase así como las potencias; los valores muestreados se comparan con los ya almacenados y de este modo se mantiene actualizado un maxímetro / minímetro de las intensidades y tensiones de fase y de las potencias activa, reactiva y aparente.

Estos valores máximos y mínimos se almacenan en memoria no volátil, de modo que su reposición se hace mediante la entrada lógica de **Reposición del maxímetro**.

Toda esta información sólo se podrá obtener vía comunicaciones a través del programa de comunicaciones y gestión remota **ZivercomPlus®**.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.24.2 Rangos de ajuste de históricos

Históricos			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Ventana de cálculo de medida de muestras	1 - 15 min		1 min
Intervalo de registro de históricos	de 1 min a 24.00 h.		1 min
Máscara de calendario de días	Lunes a Domingo	SÍ / NO	SI
Rango de horas calendario	de 0 a 24.00 h		0 - 24 h

Grupos de históricos				
Existen 12 Grupos de históricos. Dentro de cada uno de estos grupos se pueden definir hasta 4 magnitudes distintas para los cálculos de los históricos. Dichas magnitudes son:				
ACUMIAB	CNV1	IB	Nula	TACTIVA
ALARMAS	DFALTA	IBC	P	TFALTA
ARM2 IA	DFREC	IC	PMAX	VA
ARM3 IA	DIST	ICA	PMIN	VAB
ARM4 IA	DISTk	IGN	Q	VB
ARM5 IA	DISTm	IMAX	QMAX	VBC
ARM6 IA	ENERG.A.N.	IMIN	QMIN	VC
ARM7 IA	ENERG.A.P.	IN	REC 1	VCA
ARM8 IA	ENERG.R.C.	Ina	REC N	VDC
ARM2 VA	ENERG.R.I.	Ins	S	VMAX
ARM3 VA	FP	IPOL	SMAX	VMIN
ARM4 VA	FREC	ISD	SMIN	VN
ARM5 VA	FREC S	ISH	P_A	VSD
ARM6 VA	IA	ISI	P_B	VSH
ARM7 VA	IAB	ITERMICA	P_C	VSI
ARM8 VA	IABIERTA	KA2SG_A	Q_A	VSINC
FP_A	IABIERTA_A	KA2SG_B	Q_B	S_A
FP_B	IABIERTA_B	KA2SG_C	Q_C	S_B
FP_C	IABIERTA_C			S_C

(*) Según modelo.

Nota: todas las magnitudes que se muestran en los históricos están en valores de secundario y no se ven afectadas por las de Relaciones de Transformación. Sin embargo, las Energías son un caso especial y aparecen siempre en valores de primario.

- Ajustes del registro de históricos: desarrollo en MMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - VENTANA CALC M MUEST
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - INTERVALO REG HISTOR
2 - ACTIVAR TABLA	...	2 - HORA INIC. HIST
3 - MODIFICAR AJUSTES	8 - HISTORICOS	3 - HORA FIN. HIST
4 - INFORMACION	...	

3.25 Registro Oscilográfico

3.25.1	Introducción.....	3.25-2
3.25.2	Función de captura	3.25-2
3.25.3	Datos almacenados	3.25-2
3.25.4	Número de canales y señales digitales	3.25-2
3.25.5	Función de arranque	3.25-3
3.25.6	Función de borrado de oscilos	3.25-3
3.25.7	Disparo requerido.....	3.25-3
3.25.8	Encadenamiento modo continuo	3.25-3
3.25.9	Tiempo de inicio (prearranque).....	3.25-4
3.25.10	Longitud del oscilo	3.25-4
3.25.11	Intervalo entre arranques	3.25-4
3.25.12	Rangos de ajuste del registrador oscilográfico	3.25-5
3.25.13	Entradas digitales del registro oscilográfico.....	3.25-7
3.25.14	Salidas auxiliares y sucesos del registro oscilográfico	3.25-7

3.25.1 Introducción

La función de registro oscilográfico está compuesta por dos subfunciones distintas: función de **Captura** y función de **Visualización**. La primera hace referencia a la captura y almacenamiento de la información en el interior de la protección y forma parte del software del relé; la segunda se refiere a la recuperación y visualización gráfica de los datos almacenados y se trata de uno o varios programas que corren en un PC conectado a la protección.

La frecuencia de muestreo y almacenamiento es de 48 muestras por ciclo con 10 segundos de almacenamiento total. Se garantiza la permanencia de la información, con el equipo desconectado de la alimentación, durante 28 días a 25°.

Junto con los equipos, se proporciona un programa de visualización y análisis, siendo que los oscilos capturados están en formato COMTRADE binario según la norma IEEE C37.111-1999. El fichero COMTRADE generado tiene en cuenta los cambios de frecuencia que se puedan producir en el sistema, de modo que se almacenan las magnitudes analógicas con total fidelidad a cómo han evolucionado en la red.

3.25.2 Función de captura

Se podrán registrar tanto las magnitudes analógicas capturadas como las “de usuario”, las entradas digitales al equipo y las señales internas generadas por la protección, el reenganchador y la lógica programable, hasta un total de 64 oscilos en memoria circular.

3.25.3 Datos almacenados

Se almacenan, con una resolución en tiempo igual al muestreo, los siguientes datos:

- Valor de las muestras de las magnitudes seleccionadas (capturadas y “de usuario”) y de las señales digitales y analógicas programadas a tal efecto.
- Etiqueta de tiempo correspondiente al momento del arranque del oscilo.

3.25.4 Número de canales y señales digitales

Dependiendo del modelo se pueden registrar hasta quince magnitudes analógicas, con la posibilidad de habilitar o inhabilitar las que se estime oportuno mediante el correspondiente ajuste.

Entre ellas, pueden configurarse un máximo de cinco magnitudes “de usuario”. Magnitudes “de usuario” son aquellas que se seleccionan de entre todas las magnitudes calculadas por el equipo, incluidas las que se calculan en la lógica programable mediante el programa **ZivercomPlus®**.

En los modelos con ajuste de “origen de tensión de neutro”, el canal VN del oscilo será siempre el del canal analógico, como en el resto de modelos. Para incluir la tensión de neutro (VN) calculada en el oscilo, hay que ajustarlo en el relé como una magnitud. En este caso, al ser una magnitud, VN se mostrará en valor eficaz, no en valores instantáneos.

Dentro de estas magnitudes “de usuario” se puede encuadrar cualquier tipo de magnitud; cuando lo que se asigna es una magnitud sinusoidal, lo que se almacena en el oscilo es la evolución de su valor eficaz.

Todas las magnitudes se almacenan en el fichero COMTRADE del oscilo con la etiqueta que se le haya asignado en la lógica programable o, en el caso de la tensión de alimentación, con la etiqueta VDC.

3.25 Registro Oscilográfico

También es posible asignar como magnitud “de usuario” alguna de las magnitudes capturadas directamente en las entradas analógicas. Como ya se ha señalado, por el hecho de ser señales sinusoidales el valor que se registra representa el valor eficaz de dicha magnitud. La etiqueta en el fichero COMTRADE tiene la forma *MAGNITUD_u* (por ejemplo, para VA se almacena VA_u).

El número máximo de señales digitales que se pueden registrar es de 80; por cada magnitud “de usuario” que se configure en el oscilo, se pierden 16 señales digitales.

3.25.5 Función de arranque

La función de arranque está determinada por una máscara programable aplicada sobre ciertas señales internas (arranque de unidades, orden de apertura, etc.) y sobre una señal de **Arranque externo** (que, si se quiere utilizar, deberá ser conectada a cualquiera de las entradas digitales físicas, a un botón programable del HMI, a un mando por comunicaciones o a una señal configurada al efecto en la lógica programable).

Si la máscara de una función de arranque está en **SÍ**, se habilita el arranque del oscilo por esta señal. Por el contrario, el oscilo no arranca por esta señal si la máscara de la misma está en **NO**.

3.25.6 Función de borrado de oscilos

Dado que los oscilos se almacenan en memoria no volátil, se provee un mecanismo que permite borrar todo el contenido de dicha memoria de una forma externa.

La función de borrado de oscilos se podrá realizar activando la señal **Borrado de oscilos**, asignable mediante la lógica programable a cualquiera de las entradas digitales físicas, a un botón programable del HMI, a un mando por comunicaciones,...).

3.25.7 Disparo requerido

Sólo se almacena información si se produce disparo en el tiempo configurado como longitud del oscilo.

3.25.8 Encadenamiento modo continuo

Mediante ajuste (**SÍ** / **NO**) existe la posibilidad de extender la longitud del oscilo si durante el momento de grabación del mismo se producen nuevos arranques de unidades. El sistema de grabación reinicia la cuenta de ciclos a almacenar si antes de reponerse la unidad generadora del arranque de oscilo arranca alguna otra unidad.

Es posible que al producirse una falta arranquen varias unidades diferentes; en algunas ocasiones esos arranques no se producen de forma simultánea, sino que se van generando paulatinamente durante los primeros instantes del incidente. Dado que la memoria disponible para el almacenamiento de oscilos se divide en zonas, de acuerdo al ajuste de “longitud del oscilo”, y para optimizar la gestión de la misma, se establece el criterio de que los arranques de unidades que se produzcan dentro del intervalo de arranques ajustado tras el primer arranque no extenderán la longitud del oscilo.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.25.9 Tiempo de inicio (prearranque)

Es el tiempo de almacenamiento, previo a la activación de la función de arranque, que debe garantizarse. El rango de ajuste es de 0 a 25 ciclos de prefalta.

3.25.10 Longitud del oscilo

Es el tiempo de duración de la ventana de almacenamiento. La memoria disponible se gestiona de tal modo que el número de registros es variable y depende del número de canales almacenados y de la longitud de los registros. Una vez llena la memoria de registro, el siguiente registro se almacenará sobre el más antiguo de los almacenados.

El número máximo de oscilos es de 42, y el número máximo de ciclos almacenables en memoria es de 475. En función de la longitud seleccionada, el número máximo varía.

Número de ciclos ajustado	Número máximo de oscilos
475	1
250	2
165	3
...	...
22	21
11	42

Nota 1: al seleccionarse la longitud de cada oscilo, ha de tenerse en cuenta que si, por ejemplo, se selecciona una longitud de oscilo superior a 350 ciclos, sólo se podrá almacenar un oscilo.

Nota 2: al modificarse cualquier ajuste del módulo de registro oscilográfico o cargar una configuración de la lógica programable, se perderán todos los registros almacenados en el equipo.

3.25.11 Intervalo entre arranques

Este ajuste sirve para discriminar arranques pertenecientes a una misma falta. Se empieza a contar con la activación del oscilo y si durante ese intervalo de tiempo se producen nuevas activaciones, se considera que son de la misma falta y no se alarga el registro.

Sin embargo, si las nuevas activaciones ocurren fuera del intervalo y está habilitado el encadenamiento de oscilos, se alarga el registro según el ajuste de **Longitud de oscilo**.

3.25 Registro Oscilográfico

3.25.12 Rangos de ajuste del registrador oscilográfico

Registrador Oscilográfico			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Disparo requerido	SÍ / NO		SÍ
Encadenamiento	SÍ / NO		NO
Longitud prearranque	0 - 20 ciclos	1	5
Longitud del oscilo	5 - 475 ciclos	1	5
Intervalo entre arranques	1 - 475 ciclos	1	4

Función de arranque		
Ajuste	Paso	Por defecto
Instantáneos de fase (50F1 y 50F2)	SÍ / NO	NO
Temporizado de fase (51F1, 51F2 y 50F3)	SÍ / NO	NO
Instantáneos de neutro (50N1, 50N2 y 50N3)	SÍ / NO	NO
Temporizados de neutro (51N1, 51N2 y 50N3)	SÍ / NO	NO
Instantáneos de secuencia inversa (50Q1 y 50Q2)	SÍ / NO	NO
Temporizados de secuencia inversa (51Q1, 51Q2 y 50Q3)	SÍ / NO	NO
Instantáneo de neutro sensible (50NS)	SÍ / NO	NO
Temporizado de neutro sensible (51NS)	SÍ / NO	NO
Sobreintensidad temporizada frenada por tensión (51V)	SÍ / NO	NO
Unidad de fase abierta	SÍ / NO	NO
Unidad de intensidad residual	SÍ / NO	NO
Unidades de sobretensión de fases (59F1, 59F2 y 59F3)	SÍ / NO	NO
Unidades de subtensión de fases (27F1, 27F2 y 27F3)	SÍ / NO	NO
Unidades de sobretensión de neutro (59N1 y 59N2 ó 64_1 y 64_2)	SÍ / NO	NO
Unidad de sobretensión de secuencia inversa (47)	SÍ / NO	NO
Unidades de sobrefrecuencia (81M1, 81M2, 81M3 y 81M4)	SÍ / NO	NO
Unidades de subfrecuencia (81m1, 81m2, 81m3 y 81m4)	SÍ / NO	NO
Unidades de derivada de frecuencia (81D1, 81D2, 81D3 y 81D4)	SÍ / NO	NO
Unidad de imagen térmica (49)	SÍ / NO	NO
Unidades direccionales de potencia (32P/Q1 y 32P/Q2)	SÍ / NO	NO
Unidad de salto de vector (78)	SÍ / NO	NO
Disparo programable (configurable en la lógica programable)	SÍ / NO	NO
Arranque externo de oscilo	SÍ / NO	SÍ
Unidad de subtensión de tensión de alimentación	SÍ / NO	NO
Unidad de sobretensión de tensión de alimentación	SÍ / NO	NO
DISP PDB 87 (arranque de oscilo por disparo 87 procedente del DBC)	SÍ / NO	NO
FALLO INT (arranque de oscilo por arranque de FI)	SÍ / NO	NO

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Máscara de canales analógicos (máximo 10 canales)

1 - Intensidad Fase A	7 - Tensión Fase A
2 - Intensidad Fase B	8 - Tensión Fase B
3 - Intensidad Fase C	9 - Tensión Fase C
4 - Intensidad Neutro (según modelo)	10 - Tensión Neutro (según modelo)
5 - Intensidad Neutro Sensible (según modelo)	11 - Tensión de Sincronismo

Magnitudes de usuario (máximo 5 magnitudes)

ACUMIAB	CNV1	IB	Nula	TACTIVA
ALARMAS	DFALTA	IBC	P	TFALTA
ARM2 IA	DFREC	IC	PMAX	VA
ARM3 IA	DIST	ICA	PMIN	VAB
ARM4 IA	DISTk	IGN	Q	VB
ARM5 IA	DISTm	IMAX	QMAX	VBC
ARM6 IA	ENERG.A.N.	IMIN	QMIN	VC
ARM7 IA	ENERG.A.P.	IN	REC 1	VCA
ARM8 IA	ENERG.R.C.	Ina	REC N	VDC
ARM2 VA	ENERG.R.I.	Ins	S	VMAX
ARM3 VA	FP	IPOL	SMAX	VMIN
ARM4 VA	FREC	ISD	SMIN	VN
ARM5 VA	FREC S	ISH	P_A	VSD
ARM6 VA	IA	ISI	P_B	VSH
ARM7 VA	IAB	ITERMICA	P_C	VSI
ARM8 VA	IABIERTA	KA2SG_A	Q_A	VSINC
FP_A	IABIERTA_A	KA2SG_B	Q_B	S_A
FP_B	IABIERTA_B	KA2SG_C	Q_C	S_B
FP_C	IABIERTA_C			S_C

Nota: por cada magnitud “de usuario” que se configure en el oscilo, se pierden 16 señales digitales.

Selección de canales digitales (máximo 80)

Seleccionables entre todas las Entradas Digitales y Señales Digitales configurables

- Ajustes del registro oscilográfico: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - DISPARO REQUERIDO
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - ENCADENAMIENTO
2 - ACTIVAR TABLA	...	2 - LONG PREARRANQUE
3 - MODIFICAR AJUSTES	7 - OSCILO	3 - LONGITUD
4 - INFORMACION	...	4 - INTERVALO ARRANQS
		5 - MASC CANALES OSCILO

3.25 Registro Oscilográfico

3.25.13 Entradas digitales del registro oscilográfico

Tabla 3.25-1: Entradas digitales del registro oscilográfico		
Nombre	Descripción	Función
TRIG_EXT_OSC	Arranque externo de oscilo	Entrada al módulo de oscilo para generar un arranque de oscilo.
DEL_OSC	Orden de borrado de oscilos	Entrada al módulo de oscilo para borrar todos los oscilos almacenados.
ENBL_OSC	Entrada de habilitación de oscilo	La activación de esta señal pone en servicio el oscilo. El valor por defecto de esta señal lógica es un "1".

3.25.14 Salidas auxiliares y sucesos del registro oscilográfico

Tabla 3.25-2: Salidas auxiliares y sucesos del registro oscilográfico		
Nombre	Descripción	Función
TRIG_EXT_OSC	Arranque externo de oscilo	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
PU_OSC	Oscilo arrancado	Indica que se está registrando un oscilo.
DEL_OSC	Borrado de oscilos	Lo mismo que para las Entradas Digitales.
ENBL_OSC	Entrada de habilitación de oscilo	La activación de esta señal pone en servicio el oscilo. El valor por defecto de esta señal lógica es un "1".
OSC_ENBLD	Oscilo habilitado	Indicación de estado de habilitación o inhabilitación del oscilo.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación



3.26 Localizador de Faltas

3.26.1	Ajustes del localizador de faltas.....	3.26-2
3.26.1.a	Magnitudes de línea.....	3.26-2
3.26.1.b	Impedancia de fuente local.....	3.26-2
3.26.1.c	Configuración del localizador.....	3.26-2
3.26.2	Selector de fase.....	3.26-4
3.26.3	Localización de faltas con 2 TT's y 3TT's.....	3.26-5
3.26.4	Configuración del localizador de faltas.....	3.26-6
3.26.5	Información de localización.....	3.26-7
3.26.6	Rangos de ajuste del localizador de faltas.....	3.26-10

3.26.1 Ajustes del localizador de faltas

3.26.1.a Magnitudes de línea

Los parámetros eléctricos de la línea que se ajustan son: **Módulo de secuencia directa**, **Ángulo de secuencia directa**, **Ángulo de secuencia homopolar** y **Factor K0**, siendo todos los módulos ohmios secundarios.

El ajuste de **Factor K0** permite definir el factor de compensación de secuencia homopolar y se define como ($Z_0 = k_0 \times Z_1$).

3.26.1.b Impedancia de fuente local

También se requiere el ajuste de la **Impedancia homopolar de fuente local (Módulo y Argumento)** para el caso en que se estén empleando únicamente dos transformadores de tensión fase-fase (VAB y VBC).

Nota: los rangos de los ajustes de **Módulo de Secuencia Directa de la línea** y de **Módulo de Secuencia Homopolar de la Fuente Local** dependen del valor de **Intensidad Nominal**. Ver 3.26.6.

3.26.1.c Configuración del localizador

- **Longitud de línea**

Este ajuste es el correspondiente a la longitud de línea sobre la que va a operar el localizador, siendo un valor adimensional.

- **Unidades de longitud**

El ajuste **Unidades de longitud** permite seleccionar la unidad de longitud, kilómetros o millas, correspondiente al ajuste anterior.

- **Unidades del localizador**

En el ajuste **Unidades del localizador** se puede optar entre unidades de longitud o tanto por ciento de la longitud de línea. La información que proporcione el localizador en caso de falta vendrá ofrecida según el ajuste aquí definido.

- **Indicación permanente y duración de la indicación**

Una vez calculada la distancia a la falta, la variable de medida de localización permanecerá un tiempo con el valor calculado, tiempo que va a depender de los ajustes de **Indicación permanente** y **Duración de la indicación**.

Si el ajuste de **Indicación permanente** toma el valor **SÍ**, el valor de la variable no se modificará hasta que no se almacene un nuevo informe de falta, momento en el que se renovará con el nuevo valor calculado. En este modo de funcionamiento, la medida de localización tendrá siempre el valor calculado para el último informe de falta almacenado.

Si, por el contrario, el ajuste de **Indicación permanente** toma el valor **NO**, la variable de medida mantendrá el valor por el tiempo indicado en el ajuste de **Duración de la indicación**. Si mientras está transcurriendo este tiempo se almacena otro informe de falta, la distancia a la falta correspondiente no es almacenada en la variable de medida de localización, aunque sí se almacena en su correspondiente registro del **Informe de faltas**.

Este modo de funcionamiento es el mismo tanto para la indicación de la distancia a la falta en el display como para el valor de la distancia que puede configurarse, para ser enviado por comunicaciones mediante cualquiera de los protocolos disponibles, o a través de una salida de convertidor de 0-5 mA.

- **Valor mínimo de intensidad homopolar**

Es posible ajustar un valor umbral de intensidad de secuencia homopolar ($3 \times I_0$) para faltas de tipo monofásico, de modo que si dos ciclos y medio después del arranque de la primera unidad la magnitud $3 \times I_0$ es inferior a este ajuste, la falta se clasificará como **Falta desconocida**. El ajuste es **Valor mínimo de intensidad homopolar**, y está referido a valores de primario.

- **Zona de indicación**

Mediante el ajuste **Zona de indicación** se puede seleccionar si el localizador de faltas informa únicamente de aquellas faltas que se hayan producido dentro de la línea o si bien genera la información para cualquier falta que se detecte por parte del equipo. La limitación en cuanto a la disponibilidad de la información afecta tanto a la indicación en el HMI (display alfanumérico), como a los informes de faltas y al envío por comunicaciones.

Cuando el ajuste está configurado con **Dentro línea**, se informa únicamente de las faltas que se localizan dentro de la longitud definida para la línea.

Cuando está ajustado como **Dentro y fuera**, se da información de la localización de cualquier falta que el equipo detecte, sin considerar si está dentro o no de la longitud de la línea configurada.

Es importante tener en cuenta el ajuste de **Informe de arranques** descrito en el apartado 3.16.6.

Con el ajuste **Dentro línea** puede interesar o no considerar los arranques de las unidades, pero en cualquier caso se detectan todas las faltas que se produzcan.

Con el ajuste **Dentro y fuera** se hace necesario ajustar el **Informe de arranques** en **SÍ** para poder detectar faltas que se produzcan fuera de la línea protegida y calcular su distancia, ya que en condiciones normales el relé no debiera llegar a dar disparo. Si el equipo no está configurado con las unidades direccionales en contradirección, para faltas que se produzcan "aguas arriba", únicamente podrá arrancar, y nunca disparar, por lo que la única forma de detectarlas es a través del arranque de unidades. Si el equipo está correctamente ajustado, por coordinación de tiempos entre equipos, ante faltas que se produzcan más allá del 100% de la línea sólo podrá arrancar (el disparo lo debe realizar el relé de la línea contigua); en estas circunstancias, nuevamente el arranque de unidades es el único modo de detectarlas.

3.26.2 Selector de fase

El funcionamiento del localizador de faltas está basado, en primer lugar, en la determinación del tipo de falta mediante el **Selector de fase**. Posteriormente, la aplicación del algoritmo correspondiente a cada tipo de falta determina la localización de la distancia a la falta.

El localizador de faltas utiliza, básicamente, dos algoritmos. El primero de ellos determina si la falta es trifásica, para lo cual deberán cumplirse simultáneamente las siguientes tres condiciones:

- Alta componente de secuencia directa de intensidad, es decir, presencia de una componente de secuencia directa de intensidad superior a $0,1 I_n A$.
- Baja componente de secuencia inversa de intensidad: entendida como la presencia de una componente de secuencia inversa de intensidad no superior a $0,04 I_n$ o al 10% de la componente de secuencia directa de intensidad. Una de las dos condiciones es suficiente.
- Baja componente de secuencia homopolar de intensidad: la presencia de una componente de secuencia homopolar de intensidad no superior a $0,04 I_n A$ o al 8% de la componente de secuencia directa de intensidad. Una de las dos condiciones es suficiente.

En caso de que la falta detectada no cumpla las condiciones de una falta trifásica, pasará a ejecutarse el segundo algoritmo del selector de fase, basado en la comparación de los argumentos de las secuencias inversa y directa de la intensidad.

Si la falta no es trifásica y se cumple la tercera condición para faltas trifásicas (baja componente de secuencia homopolar de intensidad), la falta no será a tierra y, por tanto, podrá considerarse bifásica. Si, en cambio, no se cumple la tercera condición para faltas trifásicas (alta componente de secuencia homopolar de intensidad), la falta será a tierra y, por tanto, podrá considerarse monofásica o bifásica a tierra.

Para determinar las fases en falta se estudiará el ángulo: $\phi = \arg(I_{a2}) - \arg(I_{a1_f})$ donde:

I_{a2}: intensidad de secuencia inversa referida a la fase A.

I_{a1_f}: intensidad de secuencia directa de falta (eliminada la componente de carga) referida a la fase A.

3.26 Localizador de Faltas

En las siguientes figuras aparecen representados los diagramas de ángulo utilizados para la determinación de las fases en falta en función del ángulo ϕ .

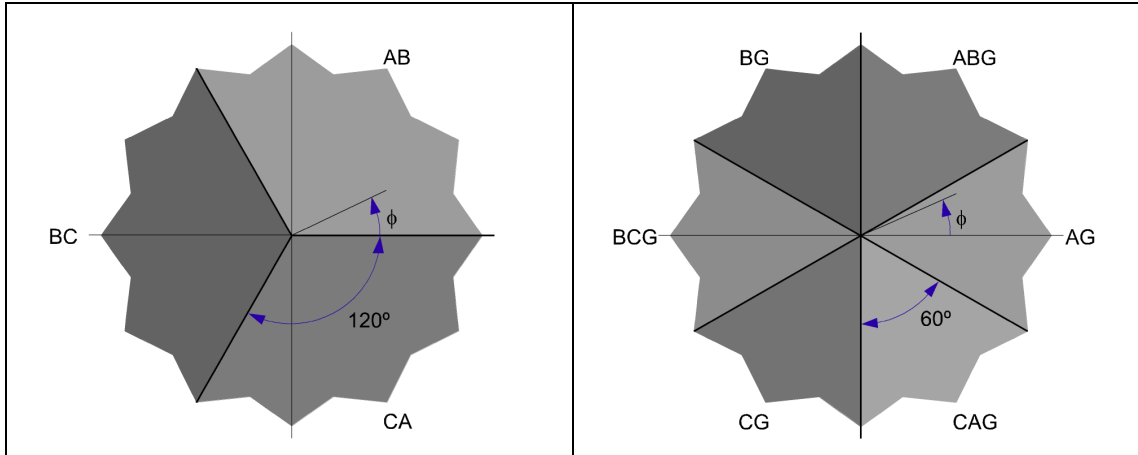


Figura 3.26.1 Diagrama de ángulo para faltas bifásicas.

Figura 3.26.2 Diagrama de ángulo para faltas monofásicas y bifásicas a tierra.

3.26.3 Localización de faltas con 2 TT's y 3TT's

Para la realización de la localización de faltas han de ajustarse los parámetros de la línea (impedancias de secuencia directa y homopolar) en valores secundarios. La impedancia de la línea en ohmios primarios se convierte en ohmios secundarios del siguiente modo:

$$\Omega_{\text{SECUNDARIOS}} = \Omega_{\text{PRIMARIOS}} \cdot (\text{RTIF}/\text{RTT})$$

Donde

RTIF es la relación de transformación de las intensidades de fase y

RTT es la relación de transformación de las tensiones

Cuando el equipo está configurado para 3 transformadores de tensión, estos parámetros son suficientes para poder calcular la distancia a la falta. En función de las **Unidades del localizador** seleccionadas, se utilizará o no el ajuste de la **Longitud de la línea**; se tendrá en cuenta cuando se hayan seleccionado **Unidades de longitud** en vez de %.

Cuando el equipo está configurado para 2 transformadores de tensión (tensiones compuestas), es necesario ajustar también la **Impedancia de secuencia homopolar de la fuente local**; su módulo también se ajusta en ohmios secundarios. De este modo se puede calcular la tensión de homopolar que se deriva por la falta.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.26.4 Configuración del localizador de faltas

Como se ha indicado en el apartado 3.26.1, el Localizador de faltas dispone de dos ajustes para el envío de la distancia a través de la comunicación remota (en el perfil de control):

Indicación permanente: SÍ / NO
Duración de la indicación: 1 - 120min

Si el ajuste de **Indicación permanente** está a **NO**, se tiene en cuenta el ajuste de **Duración de la indicación** para el envío de la distancia del localizador a través del perfil de comunicaciones. Una vez que se produce el informe de falta, la indicación de la distancia a través del perfil de control dura el tiempo ajustado. Si durante el tiempo ajustado para duración de la indicación se produce una nueva falta, la distancia que se envía por comunicaciones sigue siendo la de la primera falta. Una vez que transcurra el tiempo ajustado, se envía un valor inválido de la distancia y si ahora se produce una nueva falta se envía la distancia correspondiente a esta última falta. En cambio, en la indicación del **Último disparo** del display y en el **Informe de falta** se visualiza siempre el valor de la distancia del localizador correspondiente al último disparo producido.

Si el ajuste de **Indicación permanente** está a **SÍ**, se envía siempre por comunicaciones la distancia de la última falta registrada. Si el relé no ha registrado nunca ninguna falta estará enviando valor inválido.

Como también está reflejado en el apartado 3.26.1, el Localizador de faltas dispone de un ajuste para impedir el cálculo de la distancia a la falta en caso de faltas monofásicas en las cuales el valor de $3xI_0$ sea inferior a dicho ajuste dos ciclos y medio después del arranque. La falta será clasificada como **Falta desconocida**:

Valor mínimo de corriente homopolar: 0 - 500A

Este ajuste está referido a valores de primario.

También se clasificarán como **Falta desconocida** aquellas faltas que duren menos de 2,5 ciclos.

Y, por último, hay que indicar que cualquier falta que se produzca durante los 15 ciclos posteriores al cierre del interruptor será también clasificada como **Falta desconocida**; esta lógica sólo tiene en cuenta el cambio de estado del interruptor, y tiene como objeto insensibilizar el comportamiento del localizador ante las corrientes de *inrush* de los transformadores que se energizan al cerrar el interruptor.

3.26.5 Información de localización

• Desde el display

La indicación de la distancia a la falta puede ser ajustada para ofrecerse bien en unidades de longitud (kilómetros o millas) bien en tanto por ciento de la longitud de línea, y siempre va acompañada por el tipo de falta (AN, BN, CN, AB, BC, CA, ABN, BCN, CAN y TRIFÁSICA). La pantalla en reposo indicará esta distancia cuando se haya producido una falta.

Los mensajes que el localizador de faltas puede presentar en el display son función de los cálculos que realice, y las posibilidades son:

- Distancias negativas.
- Distancias positivas.
- Cuando el localizador no tenga información para calcular la distancia: se muestra en el display el mensaje **Falta desconocida**.
- Mientras se está calculando la Distancia: se muestra en el display el mensaje **Calculando distancia**.

• Informe de falta

La información de la distancia a la falta que se puede presentar en el informe es la misma que se muestra en el display, es decir, las unidades son las mismas que se hayan elegido para su presentación en él. Únicamente añadir que cuando la falta sea desconocida, la distancia se rellenará con asteriscos y en el tipo de falta se indicará **Falta desconocida**.

• Información vía comunicación remota

El valor de la distancia a la falta que se envía por comunicaciones mediante el protocolo que está seleccionado es totalmente configurable, es decir, puede elegirse su **Fondo de escala** y el **Tipo de unidades** en que se envía.

A la hora de configurarlo en la lógica programable para que sea enviado, se puede elegir entre el **Valor porcentual**, el **Valor en kilómetros** o el **Valor en millas**; la selección es totalmente independiente de la magnitud que se esté empleando para su presentación en el display y en los informes de falta.

Mediante el **ZivercomPlus**[®] se puede definir el fondo de escala que se desea emplear para transmitir esta magnitud en cuentas, que es la unidad que se emplea en todos los protocolos. Existen tres parámetros configurables que determinan el rango de distancia cubierto:

- **Valor de Offset**: es el valor mínimo de la magnitud para el cual se envían 0 cuentas.
- **Límite**: es la longitud del rango de la magnitud sobre la cual se interpola para calcular el número de cuentas a enviar. Si el valor de offset es 0, coincide con el valor de la magnitud para el cual se envía el máximo de cuentas definido para cada protocolo (4095 cuentas para PROCOME y MODBUS y 32767 cuentas para DNP 3.0).
- **Flag nominal**: este flag permite determinar si el límite ajustado es proporcional al valor nominal de la magnitud o no. El valor nominal de las nuevas magnitudes definidas por el usuario en la lógica programable es configurable, mientras que para el resto de las magnitudes existentes es un valor fijo.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

La expresión que permite definir dicho fondo de escala es la siguiente:

Cuando el **Flag nominal** está activo,

$$MedidaComunicaciones = \frac{Medida - Offset}{Nominal} \times \frac{4095}{Limite} \text{ para PROCOME y MODBUS.}$$

$$MedidaComunicaciones = \frac{Medida - Offset}{Nominal} \times \frac{32767}{Limite} \text{ para DNP 3.0.}$$

Cuando el **Flag nominal NO** está activo,

$$MedidaComunicaciones = (Medida - Offset) \times \frac{4095}{Limite} \text{ para PROCOME y MODBUS.}$$

$$MedidaComunicaciones = (Medida - Offset) \times \frac{32767}{Limite} \text{ para DNP 3.0.}$$

Teniendo en cuenta este sistema de envío de magnitudes, si se desea enviar la distancia de tal modo que en el 0% se envíen 0 cuentas y en el 100% se envíe el máximo de cuentas del protocolo, los ajustes han de ser:

Se selecciona el **Valor porcentual** de la distancia.

Se realizan los siguientes ajustes:

Valor de Offset = 0

Límite = 100

Flag nominal = NO

Si lo que se desea es crear un perfil como el mostrado en la figura 3.26.3, habrá de realizarse la siguiente configuración:

Se selecciona el **Valor porcentual** de la distancia y se realizan los siguientes ajustes:

Valor de Offset = -20

Límite = 120

Flag nominal = NO

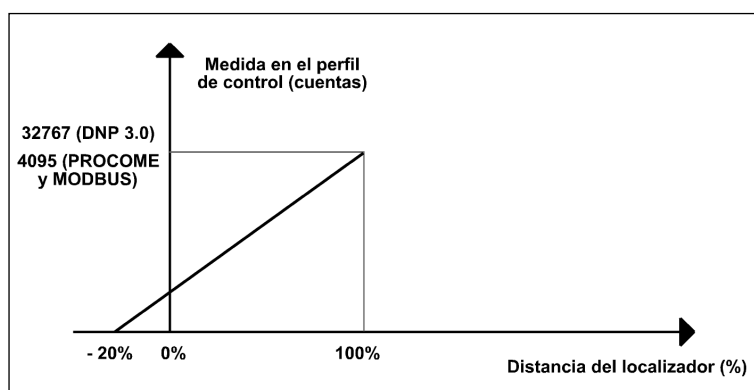


Figura 3.26.3 Escala de las medidas del localizador en el perfil de control.

3.26 Localizador de Faltas

Si adicionalmente interesa que entre -20% y 0% se envíen 0 cuentas, sólo hay que realizar una lógica en la lógica programable generando una magnitud de usuario que sea el **Valor porcentual de usuario**. Esta nueva magnitud será la que se envíe por comunicaciones, generándose del siguiente modo:

- Se configura un **Selector analógico**, que tenga por entradas el valor porcentual y un cero, y que tenga por salida el valor porcentual de usuario.
- Se configura un **Comparador** que active su salida de mayor que (>) cuando el valor porcentual sea mayor que 0, y posteriormente se niega dicha salida.
- se emplea dicha salida negada como **Señal de control** del selector analógico.

De este modo, por comunicaciones se recibe:

Distancia: -20% → 0 cuentas

Distancia: 100% → 32767 cuentas (DNP 3.0) ó 4095 cuentas (PROCOME y MODBUS)

De esta forma, si la distancia que calcula el localizador es mayor del 100% o es menor o igual del 0%, la medida que se envía en el perfil de control es 0 cuentas.

Si lo que se desea es enviar la distancia en kilómetros o millas, enviando el mismo número de cuentas que kilómetros o millas se muestran en el display y el informe de faltas, habrá de realizarse la siguiente configuración:

Se selecciona el valor en **kilómetros** o **millas** de la distancia.

Se realizan los siguientes ajustes:

Valor de Offset = 0

Límite = 4095 en PROCOME y MODBUS, y 32767 en DNP 3.0

Flag nominal = NO

Como ya se ha indicado anteriormente, existen dos ajustes del localizador en protección relacionados con la transmisión de la distancia al protocolo de control: **Indicación permanente** y **Duración de la indicación**.

También existe una entrada al módulo de Localizador de Faltas que es **Entrada de Rest** de la distancia a la falta, y cuya función es poner a cero el valor de la distancia a la falta y del tipo de falta que pueden enviarse por comunicaciones.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.26.6 Rangos de ajuste del localizador de faltas

Longitud y unidades			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Longitud de línea	0,1 - 1000	0,01	100
Unidades de longitud	Kilómetros / Millas		Kilómetros
Unidades del localizador	Unid. Longitud / %		% Longitud

Impedancia de línea			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Módulo de secuencia directa (Z_1)	(0,05 - 1250 Ω) / ln	0,01	0,01 Ω
Angulo de secuencia directa	15 - 90°	1	75°
Factor K0 (compensación de secuencia homopolar) ($Z_0 = k_0 \times Z_1$)	1 - 20	0,01	1
Angulo de secuencia homopolar	15 - 90°	1	75°

Impedancia de fuente local			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Módulo de secuencia homopolar (Z_{S0})	(0,05 - 1250 Ω) / ln	0,01	1,25 Ω
Angulo de secuencia homopolar	0° - 90°	1	75°

Indicación			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Indicación permanente	SÍ / NO		NO
Duración de la indicación	1 - 120 min	1 min	5 min
Valor mínimo de intensidad homopolar ($3xI_0$)	0 - 500 A	0,01 A	0 A
Zona de indicación	0: Dentro línea 1: Dentro y Fuera		0: Dentro línea

- Ajustes del localizador de faltas: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	...
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	13 - LOCALIZADOR
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	...
4 - INFORMACION	...	

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - LONG. Y UNIDADES
...	1 - IMPEDANCIA LINEA
13 - LOCALIZADOR	2 - IMP. FUENTE LOCAL
...	3 - INDICACION

Longitud y unidades

0 - LONG. Y UNIDADES	0 - LONG.LINEA
1 - IMPEDANCIA LINEA	1 - UNIDAD LONGITUD
2 - IMP. FUENTE LOCAL	2 - UNIDAD LOCALIZADOR
3 - INDICACION	

Impedancia de línea

0 - LONG. Y UNIDADES	0 - MODULO SEC DIRECTA
1 - IMPEDANCIA LINEA	1 - ANGULO SEC DIRECTA
2 - IMP. FUENTE LOCAL	2 - ANGULO SEC HOMOP
3 - INDICACION	3 - FACTOR K0

Impedancia de fuente local

0 - LONG. Y UNIDADES	0 - MODULO SEC HOMOP
1 - IMPEDANCIA LINEA	1 - ANGULO SEC HOMOP
2 - IMP. FUENTE LOCAL	
3 - INDICACION	

Indicación

0 - LONG. Y UNIDADES	0 - INDIC PERMANENTE
1 - IMPEDANCIA LINEA	1 - DURACION INDIC
2 - IMP. FUENTE LOCAL	2 - MIN 3 X I0
3 - INDICACION	3 - ZONA DE INDICACION

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación



3.27 Unidad de Posición Diferencial de Barras

3.27.1	Introducción.....	3.27-2
3.27.2	Operación.....	3.27-2
3.27.2.a	Habilitación de la unidad.....	3.27-2
3.27.2.b	Lógica de estado de los seccionadores de barras.....	3.27-2
3.27.2.c	Lógica de estado del seccionador de bypass.....	3.27-3
3.27.2.d	Lógica de estado del seccionador de transferencia.....	3.27-3
3.27.2.e	Lógica de estado del seccionador de línea.....	3.27-3
3.27.2.f	Lógica de estado del seccionador especial de conexión a barras para acoplamiento longitudinal transversal.....	3.27-3
3.27.2.g	Lógica de estado del interruptor.....	3.27-3
3.27.2.h	Unidad de supervisión por sobreintensidad del disparo diferencial y del teledisparo.....	3.27-3
3.27.2.i	Unidad de supervisión por sobreintensidad del disparo por fallo de interruptor.....	3.27-4
3.27.2.j	Lógica de zona dinámica.....	3.27-4
3.27.3	Lógica de disparo de la unidad de posición diferencial de barras.....	3.27-5
3.27.3.a	Tiempo límite de disparo.....	3.27-6
3.27.3.b	Tiempo de reposición.....	3.27-6
3.27.4	Interacción entre la unidad de posición diferencial y la protección de línea.....	3.27-7
3.27.5	Rangos de ajuste de la unidad de posición diferencial de barras.....	3.27-7
3.27.6	Entradas digitales de la unidad de posición diferencial de barras.....	3.27-9
3.27.7	Salidas digitales y sucesos de la unidad de posición diferencial de barras.....	3.27-12
3.27.8	Ensayos de la unidad de posición diferencial de barras.....	3.27-16
3.27.8.a	Ensayo de la unidad de supervisión del disparo diferencial y del teledisparo.....	3.27-16
3.27.8.b	Ensayo de la unidad de supervisión del disparo por fallo de interruptor.....	3.27-16

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.27.1 Introducción

Los equipos **IRV-Z** cuentan con una serie de funciones software y hardware, que les permiten intercambiar con la Unidad Central Diferencial de Barras toda la información requerida por la función de Protección Diferencial de Barras.

Las intensidades de fase, estado de seccionadores, y estado del interruptor son recogidas, procesadas y enviadas por el **IRV-Z** a la Unidad Central Diferencial de Barras, para que ésta procese los algoritmos de función de Protección Diferencial de Barras.

Dentro de la funcionalidad de posición diferencial de barras del **IRV-Z**, también se incluye:

- Una unidad lógica de estado de los seccionadores (barras, línea, bypass, transferencia, etc).
- Una unidad lógica de estado del interruptor.
- Una unidad por fase de supervisión por sobreintensidad, del disparo de la protección diferencial y del teledisparo al extremo remoto.
- Una unidad por fase de supervisión por sobreintensidad, del disparo por fallo de interruptor.
- Una unidad lógica de Zona Dinámica.

Toda la funcionalidad que se describe en este capítulo está orientada a la protección diferencial de barras, en cuyo manual, se dispone de la información complementaria para comprender el funcionamiento global de la protección diferencial de barras.

3.27.2 Operación

3.27.2.a Habilitación de la unidad

Sólo cuando una posición se encuentra habilitada, se tiene en cuenta a efectos de la protección (diferencial y de fallo de interruptor) de barras.

La unidad de posición de la diferencial de barras, puede inhabilitarse por ajuste (sólo modificable desde la unidad central diferencial) o por la activación de la entrada digital del **IRV-Z**, **DIS_BAY** (entrada de inhabilitación de la posición por entrada digital). Consultar el manual de la protección diferencial de barras para obtener información detallada.

3.27.2.b Lógica de estado de los seccionadores de barras

Desde el punto de vista topológico de la función de protección diferencial de barras, las unidades de posición se pueden unir a una o varias barras (máximo cuatro o cinco barras, dependiendo del modelo), por medio del ajuste **Barra** (si están unidas a una única barra) o por medio de seccionadores (si están unidas a más de una barra, por ejemplo con configuración de doble barra). En el caso de conexión de la posición a las barras mediante seccionadores, esta unidad del **IRV-Z** (Lógica de estado de los seccionadores de barras) envía a la Unidad Central Diferencial el estado de los seccionadores de barras para que la Unidad Central Diferencial asigne cada posición a la barra correspondiente y opere correctamente según la topología de la subestación. Para ello, sólo es necesario configurar las dos entradas digitales correspondientes.

Si durante la maniobra de un seccionador de barras, éste se avería sin completar su carrera, se espera el tiempo ajustado como **Tiempo de movimiento de seccionador**, tras el cual se activa la salida de seccionador desconocido.



3.27 Unidad de Posición Diferencial de Barras

3.27.2.c Lógica de estado del seccionador de bypass

Esta unidad se encarga de enviar a la unidad central diferencial de barras la información referente al estado del seccionador de bypass. Consultar el manual de la protección diferencial de barras para obtener información sobre el comportamiento de la protección diferencial según el estado del seccionador de bypass.

3.27.2.d Lógica de estado del seccionador de transferencia

Esta unidad se encarga de enviar a la unidad central diferencial de barras la información referente al estado del seccionador de transferencia. Consultar el manual de la protección diferencial de barras para obtener información sobre el comportamiento de la protección diferencial según el estado del seccionador de transferencia.

3.27.2.e Lógica de estado del seccionador de línea

Esta unidad se encarga de enviar a la unidad central diferencial de barras la información referente al estado del seccionador de línea. Por otro lado, el estado del seccionador de línea se considera en la unidad lógica de zona dinámica.

3.27.2.f Lógica de estado del seccionador especial de conexión a barras para acoplamiento longitudinal transversal

Esta unidad se encarga de enviar a la unidad central diferencial de barras la información referente al estado de los seccionadores especiales de conexión a barras (en el lado OL) para acoplamiento longitudinal transversal según el estado de dichos seccionadores. Consultar el manual de la protección diferencial de barras para obtener información sobre el comportamiento de la protección diferencial según el estado de dichos seccionadores.

3.27.2.g Lógica de estado del interruptor

Esta unidad se encarga de enviar a la unidad central diferencial de barras la información referente al estado del interruptor de la posición. Por otro lado, el estado del interruptor se tiene en cuenta en la unidad lógica de zona dinámica, así como en otras funciones de protección, automatismos o mandos que varían con la aplicación (por ejemplo, reenganchador, deslastre de cargas, mandos sobre el interruptor, etc.).

3.27.2.h Unidad de supervisión por sobreintensidad del disparo diferencial y del teledisparo

Se dispone de unidades de supervisión por sobreintensidad para el disparo provocado por la actuación del disparo de barra por protección diferencial enviado desde el **DBC**: unidad de supervisión 50 de fases (una por fase en cada una de las unidades de posición de línea) y unidad de supervisión 50 de neutro (que considera la intensidad de neutro calculado con las corrientes de fase de la posición). Cada unidad está formada por un elemento de sobreintensidad instantáneo.

Con el permiso ajustado en **NO**, la señal de disparo diferencial recibida desde la unidad central será enviada a los relés de disparo sin sufrir ningún tipo de supervisión. Con el permiso ajustado en **SÍ**, se debe producir la actuación de la unidad de supervisión (valor eficaz supera el valor de 1 vez el arranque ajustado) para que la señal de la unidad central active el disparo de la posición. La reposición de la unidad se efectúa a 0,95 veces el valor ajustado. Si la unidad de supervisión 50 de fases y la unidad de supervisión 50 de neutro tienen el permiso ajustado a **SI**, el disparo se permite cuando al menos una de estas unidades esté activada.

La unidad de sobreintensidad de fases supervisa tanto el disparo de la protección diferencial como la activación de la señal de teledisparo a extremo remoto.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Cuenta con permisos independientes, uno para la supervisión del disparo diferencial de fases y otro para el teledisparo (bloquea el teledisparo cuando el permiso está inhabilitado), de modo que la unidad de sobreintensidad se habilitará en cuanto uno de los permisos esté habilitado.

3.27.2.i Unidad de supervisión por sobreintensidad del disparo por fallo de interruptor

Se dispone de unidades supervisión por sobreintensidad para el disparo provocado por la actuación del disparo de barra por fallo de interruptor enviado desde el **DBC**: unidad de supervisión 50 de fases (una unidad por fase en cada una de las unidades de posición de línea) y unidad de supervisión 50 de neutro (que considera la intensidad de neutro calculado con las corrientes de fase de la posición). Cada unidad está formada por un elemento de sobreintensidad instantáneo. Con el permiso ajustado en **NO**, la señal de disparo por fallo de interruptor recibida desde la unidad central será enviada a los relés de disparo, sin sufrir ningún tipo de supervisión. Con el permiso ajustado en **SI**, se debe producir la actuación de la unidad de supervisión (valor eficaz supera el valor de 1 vez el arranque ajustado) para que la señal de la unidad central (**DBC**) active el disparo de la posición. La reposición de la unidad se efectúa a 0,95 veces el valor ajustado. Si la unidad de supervisión 50 de fases y la unidad de supervisión 50 de neutro tienen el permiso ajustado a **SI**, el disparo se permite cuando al menos una de estas unidades esté activada.

3.27.2.j Lógica de zona dinámica

La lógica de zona de protección dinámica efectúa la inhabilitación de la posición cuando ésta no tiene influencia en la zona de protección (por ejemplo, por tener el interruptor abierto), de forma que cuando la posición está inhabilitada por esta causa, no se tiene en cuenta para el disparo de la barra (ni por protección diferencial, ni por protección de fallo de interruptor) y sus corrientes no se tienen en cuenta a efectos de protección de barras. La habilitación de la posición se debe realizar antes de que la posición vuelva a tener influencia en la zona de protección. Por tanto, una vez que la posición está inhabilitada por activación de la zona dinámica a causa de apertura del interruptor, antes de que la corriente circule de nuevo a través de este interruptor (bien por un cierre manual de interruptor o bien por un cierre automático por Reenganchador), es necesario activar la entrada digital **Cierre del 52 para zona dinámica** para desactivar la zona dinámica y, por tanto, habilitar la posición para que sus corrientes se tengan en cuenta de nuevo en las medidas y protección de la barra correspondiente.

La unidad de zona dinámica tiene un ajuste de tiempo para retrasar la inhabilitación de posición por activación de la zona dinámica por apertura del interruptor, conveniente en caso de que se disponga de cierre automático por Reenganchador (para no inhabilitar la posición entre reenganches, dicho tiempo debe estar ajustado a un tiempo mayor que el de reenganche).

Consultar el manual de la protección diferencial de barras (**DBN**) para obtener información detallada sobre la unidad de zona dinámica (la lógica de la unidad es igual a la indicada en dicho manual para los **DBP** exceptuando el tiempo del pulso indicado en la figura del **DBP** es de 200 ms, mientras que en el **IRV-Z** es de 400 ms).

3.27 Unidad de Posición Diferencial de Barras

Cuando la posición está inhabilitada por Zona dinámica, la unidad para Teledisparo a extremo remoto tiene el cometido de detectar corrientes de falta (superiores al ajuste de arranque que comparte con la unidad de sobrecorriente para supervisión 50 de fases del disparo por unidad diferencial), activando una salida de la posición (salida **EFP**) que puede enviarse para disparar el interruptor del extremo remoto de esta línea. A continuación, se describe la lógica de la función de teledisparo a extremo remoto.

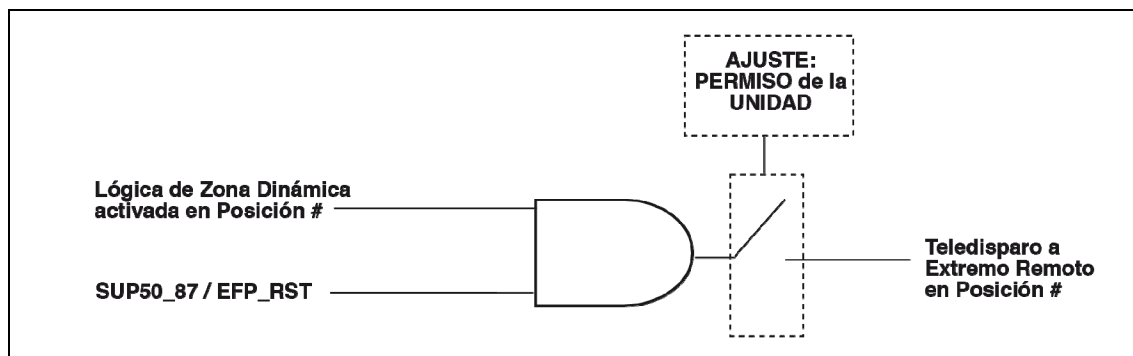


Figura 3.27.1 Lógica de la función de teledisparo a extremo remoto.

3.27.3 Lógica de disparo de la unidad de posición diferencial de barras

El disparo de la posición es independiente de las funciones propias de la protección de línea, es decir, no genera inicio de reenganche, informes de falta, etc.

Para que se produzca la activación de la señal de disparo de la posición "n" (**BAY_TRIP**) que esté habilitada para la protección diferencial de barras y conectada a una barra "X", se deben cumplir las condiciones especificadas en la siguiente figura:

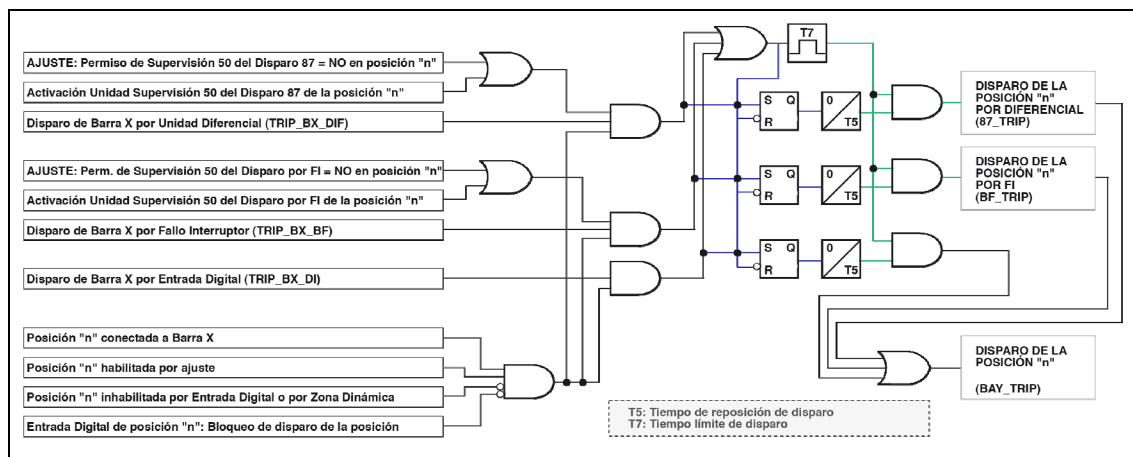


Figura 3.27.2 Lógica de disparo de la unidad de posición diferencial de barras.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

TRIP_BX_DIF	Disparo de barra X por unidad diferencial (enviado por la unidad central DBC)
TRIP_BX_BF	Disparo de barra X por fallo interruptor (enviado por la unidad central DBC)
TRIP_BX_DI	Disparo de barra X por entrada digital (enviado por la unidad central DBC)
BAY_TRIP_BLK	Entrada de Bloqueo del disparo de la posición (opcional)
BAY_TRIP	Señalización de disparo de la posición del DBN
BF_TRIP	Señalización de disparo por actuación de fallo de interruptor
87_TRIP	Señalización de disparo por actuación de la protección Diferencial
T5 = Tiempo Lim Disp	Ajuste de tiempo límite de disparo
T7 = Tiempo Rep Disp	Ajuste de tiempo de reposición de disparo

Para que se produzca el disparo de la posición (**BAY_TRIP**), el **IRV-Z** tiene que recibir de la unidad central (**DBC**) la señal de disparo (por estar conectada a la barra correspondiente). Además de estas condiciones, el disparo de la posición está supeditado a la lógica de las unidades de supervisión del disparo diferencial y por fallo de interruptor, como se puede observar en la figura anterior (en el **IRV-Z** la supervisión 50 del disparo se realiza en función de los ajustes de las unidades de fases y neutro). Para más detalles, ver el manual de la Protección Diferencial de Barras (**DBN**).

3.27.3.a Tiempo límite de disparo

Las señales de redisparo y disparo de la posición no pueden estar activadas durante un tiempo superior al ajustado en el **Tiempo límite de disparo** (ver Ajustes Generales de la Unidad Central Diferencial) y, por tanto, se desactivan al alcanzar este tiempo si las condiciones de activación permanecen hasta entonces (siendo lo normal su reposición antes de alcanzar este tiempo).

3.27.3.b Tiempo de reposición

El tiempo de reposición de las señales de redisparo y disparo de la posición garantiza un tiempo mínimo de activación de las señales.

El tiempo de reposición de las señales de redisparo y disparo de la posición sólo se considera si las condiciones de activación de estas señales desaparecen antes de que se cumpla el **Tiempo límite de disparo**, ya que si se llega a este tiempo con condiciones de activación, la reposición es instantánea.

3.27 Unidad de Posición Diferencial de Barras

3.27.4 Interacción entre la unidad de posición diferencial y la protección de línea

Existen ciertas funciones características de la protección de línea que dependen de la conexión entre el **IRV-Z** y la unidad central de la diferencial de barras.

- Sistema automático de adaptación a la frecuencia de red (PLL). Cuando el **IRV-Z** está funcionando como unidad de posición diferencial (conectado a una unidad central diferencial), el PLL se inhabilitará automáticamente ya que el muestreo de las intensidades vendrá forzado por la Unidad Central Diferencial, que exige que el muestreo de todas las posiciones sea en el mismo instante para que las intensidades recogidas sean comparables.
- Modificación de ajustes de la unidad de fallo de interruptor con función de redisparo. Esta unidad tiene la capacidad de operar de forma autónoma como unidad perteneciente a la protección de línea. En este caso, los ajustes de la unidad son modificados a través del **IRV-Z** (HMI o comunicaciones). Por otro lado, tradicionalmente la unidad de fallo de interruptor se ha relacionado con la protección diferencial de barras, cuando ésta es implementada en la subestación. En el caso de que el **IRV-Z** esté conectado a una Unidad Central Diferencial de Barras, los ajustes de la unidad de fallo de interruptor no podrán ser modificados desde el **IRV-Z** (habrá que hacerlo desde la Unidad Central Diferencial **DBC**).
- Inversión de polaridad. Este ajuste reside en la unidad central diferencial (**DBC**). Es ésta la que invierte la polaridad de las intensidades recibidas del **IRV-Z**, por lo que este ajuste no afecta a las unidades direccionales de la protección de línea.

3.27.5 Rangos de ajuste de la unidad de posición diferencial de barras

Posición de intensidad del diferencial de barras (posición del DBN)			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Habilitación de la posición	NO / SÍ		NO
Intensidad para deshabilitar	$(0,02 - 0,5) \times I_{nom}$	0,01	0,03
Permiso de Inicio de FI trifásico por Disparo de la Posición (Nota)	NO / SÍ		SÍ

Nota: este ajuste afecta a la lógica de la unidad de fallo de interruptor (ver capítulo correspondiente).

Unidad lógica de seccionadores			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Tiempo de movimiento de seccionador	1 - 120	0,01 s	10 s
Barra	0 - 4	1	0

Unidad lógica del seccionador de bypass			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Tiempo de movimiento de seccionador	1 - 120	0,01 s	10 s

Unidad lógica del seccionador de transferencia			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Tiempo de movimiento de seccionador	1 - 120	0,01 s	10 s

Unidad lógica del seccionador de línea			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Tiempo de movimiento de seccionador	1 - 120	0,01 s	10 s

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Unidad lógica del seccionador longitudinal transversal

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Tiempo de movimiento de seccionador	1 - 120	0,01 s	10 s

Unidad lógica del interruptor

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Tiempo de movimiento de interruptor	0,02 - 2	0,01 s	0,02 s

Unidad de supervisión 50 del disparo 87 y del teledisparo

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Permiso de supervisión 50 del disparo 87	NO / SÍ	-	NO
Permiso de Teledisparo Remoto	NO / SÍ	-	NO
Arranque de Supervisión 50 y Teledisparo	0,1 - 100 A	0,01 A	2 A

Unidad de supervisión 50 de Neutro del disparo 87

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Permiso	NO / SÍ	-	NO
Arranque de Supervisión 50 de Neutro	0,1 - 100 A	0,01 A	2 A

Unidad de supervisión 50 del disparo por fallo de interruptor

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Permiso	NO / SÍ	-	NO
Arranque de Sobreintensidad	0,1 - 100 A	0,01 A	2 A

Unidad de supervisión 50 de Neutro del disparo por fallo de interruptor

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Permiso	NO / SÍ	-	NO
Arranque de Supervisión 50 de Neutro	0,1 - 100 A	0,01 A	2 A

Unidad lógica de zona dinámica

Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Permiso de Zona Dinámica	NO / SÍ	-	NO
Permiso de supervisión del seccionador de Transferencia (89TR)	NO / SÍ	-	NO
Situación del TI	0: Entre 89 Línea y Barra 1: Entre 89 Línea y Línea	1	1
Temporización Zona Dinámica	0 - 60 s	0,01 s	0 s

Nota: Los ajustes de la unidad de posición de diferencial de barras, sólo pueden ser modificados a través de la unidad central diferencial. No es posible modificar estos ajustes a través del IRV-Z, aunque sí se muestran a nivel informativo.

3.27 Unidad de Posición Diferencial de Barras

- Unidad de posición diferencial de barras: desarrollo en HMI**

0 - CONFIGURACION	0 - GENERALES	0 - SOBREINTENSIDAD
1 - MANIOBRAS	1 - PROTECCION	1 - TENSION
2 - ACTIVAR TABLA	2 - REENGANCHADOR	...
3 - MODIFICAR AJUSTES	3 - LOGICA	11 - POSICION INTENSIDAD
4 - INFORMACION

0 - SOBREINTENSIDAD	0 - HABILITA POSICION
1 - TENSION	1 - SUP 50 DE DISP FI
...	2 - SUP D.DIF Y TELEDI
11 - POSICION INTENSIDAD	3 - ZONA DINAMICA
...	4 - ESTADO DE LOS SECC
...	5 - ESTADO DE INTERRUPT

3.27.6 Entradas digitales de la unidad de posición diferencial de barras

Tabla 3.27-1: Entradas digitales de la unidad de posición diferencial de barras		
Nombre	Descripción	Función
DIS_BAY	PDB: Entrada de deshabilitación de la Posición por ED.	Inhabilitar la posición diferencial de barras.
89B1_C	PDB: Entrada posición 89 Barra B1 cerrado	Entradas de posición del seccionador de barra 1. Mediante la lógica programable se deben configurar ambas entradas, siempre que la posición pueda ser conectada a varias barras, siendo una de ellas la barra 1.
89B1_O	PDB: Entrada posición 89 Barra B1 abierto	
89B2_C	PDB: Entrada posición 89 Barra B2 cerrado	Entradas de posición del seccionador de barra 2. Mediante la lógica programable se deben configurar ambas entradas, siempre que la posición pueda ser conectada a varias barras, siendo una de ellas la barra 2.
89B2_O	PDB: Entrada posición 89 Barra B2 abierto	
89B3_C	PDB: Entrada posición 89 Barra B3 cerrado	Entradas de posición del seccionador de barra 3. Mediante la lógica programable se deben configurar ambas entradas, siempre que la posición pueda ser conectada a varias barras, siendo una de ellas la barra 3.
89B3_O	PDB: Entrada posición 89 Barra B3 abierto	
89B4_C	PDB: Entrada posición 89 Barra B4 cerrado	Entradas de posición del seccionador de barra 4. Mediante la lógica programable se deben configurar ambas entradas, siempre que la posición pueda ser conectada a varias barras, siendo una de ellas la barra 4.
89B4_O	PDB: Entrada posición 89 Barra B4 abierto	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.27.1: Entradas digitales de la unidad de posición diferencial de barras

Nombre	Descripción	Función
89B5_C	PDB: Entrada posición 89 Barra B5 cerrado	Entradas de posición del seccionador de barra 5. Mediante la lógica programable se deben configurar ambas entradas, siempre que la posición pueda ser conectada a varias barras, siendo una de ellas la barra 5. Entradas sólo existentes en modelos para cinco barras.
89B5_O	PDB: Entrada posición 89 Barra B5 abierto	
89Bypass_C	PDB: Entrada posición 89 Bypass cerrado	Entradas de posición del seccionador de bypass. Para la operación de la función diferencial, sólo es necesario configurar una de las entradas. La ventaja de configurar las dos entradas, es la señalización de seccionador desconocido.
89Bypass_O	PDB: Entrada posición 89 Bypass abierto	
89 TR_C	PDB: Entrada de posición 89 Transferencia cerrado	Entradas de posición del seccionador de transferencia. Se deben configurar ambas entradas para la correcta operación de la función diferencial.
89 TR_O	PDB: Entrada de posición 89 Transferencia abierto	
89 LIN_C	PDB: Entrada de posición 89 Línea cerrado	Entradas de posición del seccionador de línea. Se deben configurar ambas entradas para la correcta operación de la unidad de zona dinámica.
89 LIN_O	PDB: Entrada de posición 89 Línea abierto	
89B1LT_C	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 1 cerrado	Entradas de posición del seccionador de acoplamiento longitudinal transversal barra 1 en el lado 0L. Se deben configurar ambas entradas para la correcta operación de la función diferencial.
89B1LT_O	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 1 abierto	
89B2LT_C	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 2 cerrado	Entradas de posición del seccionador de acoplamiento longitudinal transversal barra 2 en el lado 0L. Se deben configurar ambas entradas para la correcta operación de la función diferencial.
89B2LT_O	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 2 abierto	
89B3LT_C	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 3 cerrado	Entradas de posición del seccionador de acoplamiento longitudinal transversal barra 3 en el lado 0L. Se deben configurar ambas entradas para la correcta operación de la función diferencial.
89B3LT_O	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 3 abierto	

3.27 Unidad de Posición Diferencial de Barras

Tabla 3.27.1: Entradas digitales de la unidad de posición diferencial de barras

Nombre	Descripción	Función
89B4LT_C	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 4 cerrado	Entradas de posición del seccionador de acoplamiento longitudinal transversal barra 4 en el lado 0L. Se deben configurar ambas entradas para la correcta operación de la función diferencial.
89B4LT_O	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 4 abierto	
89B5LT_C	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 5 cerrado	Entradas de posición del seccionador de acoplamiento longitudinal transversal barra 5 en el lado 0L. Se deben configurar ambas entradas para la correcta operación de la función diferencial. Entradas sólo existentes en modelos para cinco barras.
89B5LT_O	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 5 abierto	
52_C	Entrada digital de Interruptor Cerrado	Entradas de posición del interruptor. Para la operación de la función diferencial, y de la protección de línea, sólo es necesario configurar una de las entradas. La ventaja de configurar las dos entradas, es la señalización de interruptor desconocido.
52_O	Entrada digital de Interruptor Abierto	
52 Closed DZ	PDB: Entrada de Cierre del interruptor para zona dinámica	Repone la activación de la Zona dinámica, cuando ésta se ha producido por interruptor abierto.
BAY_TRIP_BLK	PDB: Entrada Bloqueo de disparo de la posición	Bloquea la salida de disparo de la posición, sin afectar a la señalización del tipo de disparo (por FI o disparo diferencial). Puede ser configurada en el IRV-Z para operar a través de un mando, entrada digital, etc.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.27.7 Salidas digitales y sucesos de la unidad de posición diferencial de barras

Tabla 3.27-2: Salidas digitales y sucesos de la unidad de posición diferencial de barras		
Nombre	Descripción	Función
Bay_Dis_DI_DZ	PDB: Posición deshabilitada por entrada digital o por zona dinámica	Señalización de inhabilitación de la posición, bien cuando se ha activado la entrada de inhabilitación, o bien por activación de zona dinámica.
BUS1	PDB: Posición conectada a barra 1	Salidas de estado de conexión a barra. Pueden ser configuradas para señalar la barra a la que la posición está conectada. No es necesario configurarlas para que la función diferencial las tenga en cuenta. No generan suceso en el IRV-Z. Se generan sólo en la unidad central diferencial.
BUS2	PDB: Posición conectada a barra 2	
BUS3	PDB: Posición conectada a barra 3	
BUS4	PDB: Posición conectada a barra 4	
BUS5	PDB: Posición conectada a barra 5	
89 - 1 Unknown	PDB: Estado de 89 barra 1 desconocido	Salidas de posición de seccionador en estado desconocido. Se activan si las entradas asociadas permanecen en el mismo estado (0/0 o 1/1) un tiempo superior al tiempo de movimiento de seccionador.
89 - 2 Unknown	PDB: Estado de 89 barra 2 desconocido	
89 - 3 Unknown	PDB: Estado de 89 barra 3 desconocido	
89 - 4 Unknown	PDB: Estado de 89 barra 4 desconocido	
89 - 5 Unknown	PDB: Estado de 89 barra 5 desconocido	
89B1_C	PDB: Entrada posición 89 Barra 1 cerrado	Igual que las entradas digitales. No generan suceso en el IRV-Z. Se generan sólo en la unidad central diferencial.
89B1_O	PDB: Entrada posición 89 Barra 1 abierto	
89B2_C	PDB: Entrada posición 89 Barra 2 cerrado	
89B2_O	PDB: Entrada posición 89 Barra 2 abierto	
89B3_C	PDB: Entrada posición 89 Barra 3 cerrado	
89B3_O	PDB: Entrada posición 89 Barra 3 abierto	
89B4_C	PDB: Entrada posición 89 Barra 4 cerrado	
89B4_O	PDB: Entrada posición 89 Barra 4 abierto	
89B5_C	PDB: Entrada posición 89 Barra 4 cerrado	Señales sólo existentes en modelos para cinco barras.
89B5_O	PDB: Entrada posición 89 Barra 4 abierto	
89 By Unknown	PDB: Estado de 89 Bypass Desconocido	Salida de posición de seccionador en estado desconocido. Se activa si las entradas asociadas permanecen en el mismo estado (0/0 o 1/1) un tiempo superior al tiempo de movimiento de seccionador.

3.27 Unidad de Posición Diferencial de Barras

Tabla 3.27-2: Salidas digitales y sucesos de la unidad de posición diferencial de barras

Nombre	Descripción	Función
BL_BYPASS	PDB: Bloqueo 87 por Bypass	Señalización del bloqueo del disparo diferencial por actuación del bypass. Las causas del bloqueo se describen en el manual de la protección diferencial de barras. No genera suceso en el IRV-Z. Se genera sólo en la unidad central diferencial.
89Bypass_C	PDB: Entrada posición 89 Bypass cerrado	Igual que las entradas digitales. No generan suceso en el IRV-Z. Se generan sólo en la unidad central diferencial.
89Bypass_O	PDB: Entrada posición 89 Bypass abierto	
89 TR_Unknown	Estado de 89 Transferencia Desconocido	Salida de posición de seccionador en estado desconocido. Se activa si las entradas asociadas permanecen en el mismo estado (0/0 o 1/1) un tiempo superior al tiempo de movimiento de seccionador.
89 TR_C	PDB: Entrada de posición 89 Transferencia cerrado	Igual que las entradas digitales. No genera suceso en el IRV-Z. Se genera sólo en la unidad central diferencial.
89 TR_O	PDB: Entrada de posición 89 Transferencia abierto	
89 LIN_Unk	PDB: Estado de 89 Línea Desconocido	Salida de posición de seccionador en estado desconocido. Se activa si las entradas asociadas permanecen en el mismo estado (0/0 o 1/1) un tiempo superior al tiempo de movimiento de seccionador.
ALR_89	Algún 89 en estado desconocido (Bypass, Transferencia o Línea)	Señal genérica de seccionador desconocido (no tiene en cuenta los seccionadores de barras). No genera suceso.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.27-2: Salidas digitales y sucesos de la unidad de posición diferencial de barras

Nombre	Descripción	Función
89 LIN_C	PDB: Entrada de posición 89 Línea cerrado	Igual que las entradas digitales. No genera suceso en el IRV-Z. Se genera sólo en la unidad central diferencial.
89 LIN_O	PDB: Entrada de posición 89 Línea abierto	
ALR_89_BLT	PDB: Algún 89 de acoplamiento long-transv en estado desconocido	Señal genérica de algún seccionador de acoplamiento longitudinal transversal desconocido.
89_B1LT_C	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 1 cerrado	Igual que las entradas digitales. No genera suceso en el IRV-Z. Se genera sólo en la unidad central diferencial.
89_B1LT_O	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 1 abierto	
89_B2LT_C	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 2 cerrado	
89_B2LT_O	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 2 abierto	
89_B3LT_C	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 3 cerrado	
89_B3LT_O	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 3 abierto	
89_B4LT_C	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 4 cerrado	
89_B4LT_O	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 4 abierto	
89_B5LT_C	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 5 cerrado	Señales sólo existentes en modelos para cinco barras.
89_B5LT_O	PDB: Entrada de posición 89 Acopl. Long- transv 5 abierto	
dALR_52	Estado de interruptor Desconocido	Salida de posición de interruptor en estado desconocido. Se activa si las entradas asociadas permanecen en el mismo estado (0/0 o 1/1) un tiempo superior al tiempo de movimiento de interruptor.
52_C	Entrada digital de Interruptor Cerrado	Igual que las entradas digitales.
52_O	Entrada digital de Interruptor Abierto	
SUP50_87 / EFP_R	PDB: Supervisión 50 del disparo por 87 y del teledisparo fase A	Arranques de sobreintensidad de cada fase.
SUP50_87 / EFP_S	PDB: Supervisión 50 del disparo por 87 y del teledisparo fase B	
SUP50_87 / EFP_T	PDB: Supervisión 50 del disparo por 87 y del teledisparo fase C	
SUP50_87 / EFP_RST	PDB: Supervisión 50 del disparo por 87 y del teledisparo OR ABC	Arranques de sobreintensidad de cualquier fase. La activación de esta señal permite el disparo y teledisparo cuando los permisos están habilitados. No genera suceso.
SUP_50_87_N	PDB: Supervision 50 del Disparo por 87 Neutro	Arranques de unidades de supervisión 50 de neutro (IN calculado).
SUP_50_FI_N	PDB: Supervision 50 del Disparo por FI Neutro	

3.27 Unidad de Posición Diferencial de Barras

Tabla 3.27-2: Salidas digitales y sucesos de la unidad de posición diferencial de barras

Nombre	Descripción	Función
EEP	PDB: Teledisparo a extremo remoto	El teledisparo a extremo remoto se activa cuando el permiso de supervisión está habilitado, la unidad de sobreintensidad está arrancada y la señal de zona dinámica activada.
SUP_50_BF_R	PDB: Supervisión 50 del disparo por FI fase A	Arranques de sobreintensidad de cada fase.
SUP_50_BF_S	PDB: Supervisión 50 del disparo por FI fase B	
SUP_50_BF_T	PDB: Supervisión 50 del disparo por FI fase C	
SUP_50_BF_RST	PDB: Supervisión 50 del disparo por FI OR: A-B-C	Arranques de sobreintensidad de cualquier fase. La activación de esta señal permite el disparo por F, cuando el permiso está habilitado. No genera suceso.
DZ	PDB: Lógica de zona dinámica	Inhabilita la unidad de posición y permite la actuación del teledisparo.
52 Closed DZ	PDB: Entrada de Cierre del interruptor para zona dinámica	Igual que las entradas digitales.
BAY_TRIP	PDB: Disparo de la posición	Activación del disparo de la posición del DBN. Esta salida puede activar los contactos de disparo de la protección de línea si se habilita el permiso de disparo correspondiente en el reenganchador. Si dicho permiso no está habilitado, esta salida es independiente de los contactos de disparo de la protección de línea, por lo que, para que el equipo dispare el interruptor por la señal BAY_TRIP, se puede utilizar una salida auxiliar configurada con dicha señal.
87_TRIP	PDB: Disparo por unidad Diferencial	Señalización tipo de disparo por actuación diferencial.
BF_TRIP	PDB: Disparo por Fallo de Interruptor	Señalización tipo de disparo por actuación de fallo de interruptor.
BLK_CLOSURE	PDB : Bloqueo de Cierre (86)	Señalización del bloqueo de cierre por actuación de la diferencial de barras. El bloqueo queda sellado hasta que se repone por medio de un mando sobre la unidad central diferencial.
BAY_TRIP_BLK	PDB: Entrada Bloqueo de disparo de la posición	Igual que las entradas digitales. No genera suceso.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.27.8 Ensayos de la unidad de posición diferencial de barras

3.27.8.a Ensayo de la unidad de supervisión del disparo diferencial y del teledisparo

Con la unidad habilitada, aplicar corriente en la entrada de fase A y comprobar (en la pantalla de estado del **ZIVercomPlus®**), para los ajustes de la tabla siguiente, que el indicador de estado del arranque de la fase A de esta unidad (PDB: Supervisión 50 del disparo por 87 y del teledisparo Fase A), se pone a "1", en forma estable, al alcanzar la intensidad un valor comprendido entre VA_MIN y VA_MAX.

Comprobar que la reposición del indicador de arranque se produce para valores de intensidad comprendidos entre VR_MIN y VR_MAX.

AJUSTE	VA_MIN	VA_MAX	VR_MIN	VR_MAX
0,5	0,485	0,515	0,461	0,489
2	1,94	2,06	1,843	1,957
10	9,7	10,3	9,215	9,785

Comprobar la tabla anterior, para las fases B y C, atendiendo a los indicadores de arranque correspondientes (PDB: Supervisión 50 del disparo por 87 y del teledisparo Fase B y (PDB: Supervisión 50 del disparo por 87 y del teledisparo Fase C).

3.27.8.b Ensayo de la unidad de supervisión del disparo por fallo de interruptor

Con la unidad habilitada, aplicar corriente en la entrada de fase A y comprobar, para los ajustes de la tabla del apartado anterior (ensayo de la unidad de supervisión del disparo diferencial y teledisparo), que la salida de arranque de fase A de esta unidad (PDB: Supervisión 50 del Disparo por FI Fase A) se pone a "1", en forma estable, al alcanzar la intensidad un valor comprendido entre VA_MIN y VA_MAX.

Comprobar que la reposición del indicador de arranque se produce para valores de intensidad comprendidos entre VR_MIN y VR_MAX.

Comprobar la tabla anterior, para las fases B y C, atendiendo a los indicadores de arranque correspondientes (PDB: Supervisión 50 del Disparo por FI Fase B y PDB: Supervisión 50 del Disparo por FI Fase C).

3.28 Entradas, Salidas y Señalización Óptica

3.28.1	Introducción.....	3.28-2
3.28.2	Entradas digitales.....	3.28-2
3.28.2.a	Entrada de habilitación de la unidad.....	3.28-4
3.28.2.b	Rangos de ajuste de las entradas digitales.....	3.28-4
3.28.2.c	Tabla de entradas digitales.....	3.28-5
3.28.3	Salidas auxiliares.....	3.28-8
3.28.3.a	Tabla de salidas auxiliares.....	3.28-9
3.28.3.b	Salidas de disparo y cierre.....	3.28-14
3.28.4	Señalización óptica.....	3.28-14
3.28.5	Ensayo de las entradas digitales, salidas digitales y LEDs.....	3.28-15

3.28.1 Introducción

El equipo **IRV-Z** tiene una estructura de **Entradas / Salidas / LEDs** flexible y programable, tal como se describe en los apartados siguientes. El equipo sale de fábrica con unos valores asignados por defecto, que pueden ser modificados por el usuario por medio del programa **ZivercomPlus®**.

3.28.2 Entradas digitales

El número de entradas digitales va a depender de cada modelo. Todas ellas son configurables con cualquier señal de entrada a los módulos de protección y control preexistente o definida por el usuario en la lógica programable.

El **Filtrado** de las entradas digitales es configurable de acuerdo a las siguientes opciones:

- **Tiempo entre muestras filtro 1** (2-10 ms). Es posible establecer con qué periodicidad se toman muestras del estado de una entrada digital.
- **Número de muestras con el mismo valor para validar una entrada filtro 1** (1-10). Puede seleccionarse el número de muestras a "0" o a "1" lógicos que ha de detectarse de forma consecutiva para dar una entrada por desactivada o activada respectivamente.
- **Tiempo entre muestras filtro 2** (2-10 ms). Es posible establecer con qué periodicidad se toman muestras del estado de una entrada digital.
- **Número de muestras con el mismo valor para validar una entrada filtro 2** (1-10). Puede seleccionarse el número de muestras a "0" o a "1" lógicos que ha de detectarse de forma consecutiva para dar una entrada por desactivada o activada respectivamente.
- **Asignación de filtros** (Filtro 1 - Filtro 2). Mediante este ajuste se selecciona para cada entrada digital configurable el "filtro 1" o el "filtro 2". Mediante los ajustes explicados anteriormente se construyen los filtros 1 y 2 permitiendo crear entradas de detección rápida y entradas de detección lenta.

Existe la posibilidad de invalidar todas las entradas digitales mediante el siguiente ajuste:

- **Número de ED para Supervisión de Tensión de Alimentación** (0 - 25) (*): Permite utilizar una Entrada Digital como referencia de Tensión de Alimentación. Si la Entrada Digital seleccionada se encuentra energizada, la Validez de las Entradas Digitales se mantendrán activas, de lo contrario, la Validez de todas las Entradas Digitales se desactivará y las Entradas Digitales reflejarán su último estado válido. La selección de la Entrada Digital 0, equivale a no utilizar esta funcionalidad.

(* El número total de Entradas digitales depende de cada modelo.

Nota: en el IRV-Z el ajuste por defecto es 0 y no se recomienda habilitar esta funcionalidad en aplicaciones del IRV-Z funcionando como posición de diferencial de barras.

3.28 Entradas, Salidas y Señalización Óptica

Por otra parte, existe la posibilidad de inhabilitar / rehabilitar cada entrada digital de forma independiente mediante los siguientes ajustes:

- **Deshabilitación automática ED (SÍ / NO):** Existe un ajuste independiente para cada Entrada Digital del equipo. Ajustándolo a **SÍ**, permite la inhabilitación automática de la ED por excesivo número de cambios.
- **Número de cambios para deshabilitar una entrada y su ventana de tiempo (2-60 / 1-30s):** para evitar que una entrada digital en la que se esté produciendo un malfuncionamiento externo o interno al relé genere problemas, se establece una ventana de tiempo ajustable en la que se monitoriza el número de veces que dicha entrada digital cambia de estado; si ese número de cambios de estado es superior a un valor ajustable, se inhabilita y la entrada se congela en su último estado. Una vez inhabilitada una entrada, volverá a ser rehabilitada por cumplimiento de las condiciones de habilitación o mediante un comando de habilitación.
- **Número de cambios para rehabilitar una entrada y su ventana de tiempo:** al igual que para inhabilitar, para rehabilitar una entrada de nuevo también existe una ventana de tiempo y un número de cambios dentro de esa ventana definibles por el usuario

Nota: en el IRV-Z el ajuste de *Deshabilitación automática ED* tiene valor por defecto **NO** en todas las entradas digitales y no se recomienda habilitar esta funcionalidad en entradas del IRV-Z que correspondan a la posición de diferencial de barras.

En todos los equipos **IRV-Z**, las unidades de medida y unidades lógicas del equipo utilizan en su operación **Señales lógicas de entrada**, enumeradas en las tablas que acompañan a la descripción de cada una de ellas y, adicionalmente, las correspondientes a los servicios generales del equipo cuya lista se detalla en la Tabla 3.28-1 y que pueden ser asignadas a las **Entradas digitales físicas** o a salidas lógicas de opcodes configurados en la lógica programable. Debe tenerse en cuenta que varias entradas lógicas pueden asignarse sobre una de las entradas físicas, pero que no puede asignarse una misma entrada lógica a más de una entrada física.

En las tablas señaladas se enumeran únicamente las entradas disponibles con la configuración por defecto, pudiendo ampliarse la lista de entradas con aquellas que se configuren en la lógica programable (cualquier entrada lógica que se cree en la lógica programable puede emplearse con la descripción que el usuario cree).

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.28.2.a Entrada de habilitación de la unidad

En los equipos de la familia **IRV-Z** se ha definido una **Entrada lógica** al módulo de cada unidad de protección que permite ponerla “en servicio” o “fuera de servicio” desde el HMI (botones del frente), mediante entrada digital por nivel y mediante el protocolo de comunicaciones configurado en cada puerto (mando de control).

La entrada lógica se llama **Entrada de habilitación unidad...**, y con ella y con el ajuste de **En Servicio** se hace una lógica del siguiente tipo:

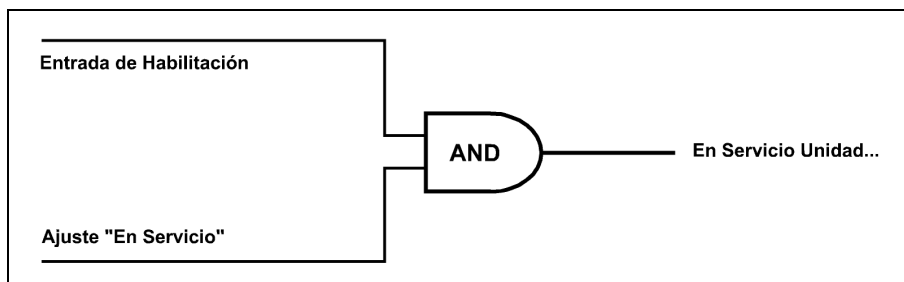


Figura 3.28.1 Lógica de habilitación de unidad.

El valor por defecto de la entrada lógica **Entrada de habilitación Unidad...** es un “1”, por lo que cuando no se configura de ningún modo en la lógica programable, la puesta en servicio de las unidades de protección depende exclusivamente del valor del ajuste de **En Servicio** de cada una de ellas. La configuración lógica que se realice para activar o desactivar la entrada lógica de habilitación será tan complicada o simple como se desee, desde asignarla a una entrada digital hasta construir esquemas lógicos con las diferentes puertas lógicas disponibles (flip-flop’s,...).

Aquellas funciones de protección que sean puestas “fuera de servicio” por alguno de estos métodos, no generarán ni activarán ninguna de las señales lógicas que tengan asociadas, incluidas aquellas que puedan configurarse dentro de la lógica programable que estén directamente relacionadas con dichas funciones.

3.28.2.b Rangos de ajuste de las entradas digitales

Filtrado de entradas digitales			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Tiempo entre muestras filtro 1	2 - 10 ms	2	6 ms
Tiempo entre muestras filtro 2	2 - 10 ms	2	6 ms
Nº muestras con igual valor para validar filtro 1	1 - 10 muestras	1	2
Nº muestras con igual valor para validar filtro 2	1 - 10 muestras	1	2
Asignación de filtros (ajuste independiente para cada ED del equipo)	0 = Filtro 1 1 = Filtro 2		Filtro 1

Validación de todas las entradas digitales			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Numero de ED para Supervisión de Tensión de Alimentación	0 - 25 (*)	1	0

(*) El número total de entradas digitales depende de cada modelo. El 0 equivale a deshabilitación.

3.28 Entradas, Salidas y Señalización Óptica

Inhabilitar / Rehabilitar cada entrada digital de forma independiente			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Nº de cambios para deshabilitar una entrada	2 - 60 cambios	1	5
Tiempo deshabilitación	1 - 30 s	1	2 s
Nº de cambios para rehabilitar una entrada	2 - 60 cambios	1	5
Tiempo rehabilitación	1 - 30 s	1	2 s
Deshabilitación automática ED # (independiente para cada ED del equipo)	0 = NO 1 = SÍ	1	0

= 1 a (*), es decir, de 1 al número total de entradas digitales (depende de cada modelo).

3.28.2.c Tabla de entradas digitales

Tabla 3.28-1: Entradas digitales		
Nombre	Descripción	Función
CEXT_TRIP	Control externo disparo	Bloquea todos los disparos.
IN_BKR	Entrada de posición de interruptor: abierto(1) / cerrado(0)	Controla el estado en que se encuentra el interruptor.
IN_RST_MAX	Entrada de orden de reposición de máxímetros	Su activación pone a cero los máxímetros de intensidad, tensión y potencias.
IN_RST_DIS	Reset de distancia	Su activación pone a cero el valor de la distancia a la falta que se envía por comunicaciones.
IN_PMTR_RST	Reposición contadores de energía	Su activación pone a cero los contadores de energía.
ENBL_PLL	Entrada de habilitación PLL digital	Habilita la entrada en funcionamiento del sistema automático de adaptación a la frecuencia. Por defecto, cuando no está configurada, está a "1" lógico. El PLL quedará inhabilitado siempre que el IRVZ se encuentre conectado al DBC, ya que éste se encarga de la sincronizar la medida.
LED_1	LED 1	Activan sus correspondientes LEDs.
LED_2	LED 2	
LED_3	LED 3	
LED_4	LED 4	
LED_5	LED 5	
LED_6	LED 6	
LED_7	LED 7	
LED_8	LED 8	
LED_9	LED 9	
LED_10	LED 10	
LED_11	LED 11	
LED_12	LED 12	
LED_13	LED 13	
LED_14	LED 14	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.28-1: Entradas digitales

Nombre	Descripción	Función	
LED_15	LED 15	Activan sus correspondientes LEDs.	
LED_16	LED 16		
LED_52R	LED 52 Rojo		
LED_52G	LED 52 Verde		
LED_P1R	LED P1 Rojo		
LED_P1G	LED P1 Verde		
LED_P2R	LED P2 Rojo		
LED_P2G	LED P2 Verde		
LED_P3R	LED P3 Rojo		
LED_P3G	LED P3 Verde		
LED_P4R	LED P4 Rojo		
LED_P4G	LED P4 Verde		
LED_P5R	LED P5 Rojo		
LED_P5G	LED P5 Verde		
LED_P6R	LED P6 Rojo		
LED_P6G	LED P6 Verde		
CMD_DIS_DI1	Orden de deshabilitación de entrada digital 1		Entradas al módulo de entradas digitales que inhabilitan cada una de las entradas digitales.
CMD_DIS_DI2	Orden de deshabilitación de entrada digital 2		
CMD_DIS_DI3	Orden de deshabilitación de entrada digital 3		
CMD_DIS_DI4	Orden de deshabilitación de entrada digital 4		
CMD_DIS_DI5	Orden de deshabilitación de entrada digital 5		
CMD_DIS_DI6	Orden de deshabilitación de entrada digital 6		
CMD_DIS_DI7	Orden de deshabilitación de entrada digital 7		
CMD_DIS_DI8	Orden de deshabilitación de entrada digital 8		
CMD_DIS_DI9	Orden de deshabilitación de entrada digital 9		
CMD_DIS_DI10	Orden de deshabilitación de entrada digital 10		
CMD_DIS_DI11	Orden de deshabilitación de entrada digital 11		
CMD_DIS_DI12	Orden de deshabilitación de entrada digital 12		
CMD_DIS_DI13	Orden de deshabilitación de entrada digital 13		
CMD_DIS_DI14	Orden de deshabilitación de entrada digital 14		
CMD_DIS_DI15	Orden de deshabilitación de entrada digital 15		
CMD_DIS_DI16	Orden de deshabilitación de entrada digital 16		
CMD_DIS_DI17	Orden de deshabilitación de entrada digital 17		
CMD_DIS_DI18	Orden de deshabilitación de entrada digital 18		
CMD_DIS_DI19	Orden de deshabilitación de entrada digital 19		
CMD_DIS_DI20	Orden de deshabilitación de entrada digital 20		
CMD_DIS_DI21	Orden de deshabilitación de entrada digital 21		
CMD_DIS_DI22	Orden de deshabilitación de entrada digital 22		
CMD_DIS_DI23	Orden de deshabilitación de entrada digital 23		
CMD_DIS_DI24	Orden de deshabilitación de entrada digital 24		
CMD_DIS_DI25	Orden de deshabilitación de entrada digital 25 (*)		
REMOTE	Telemando	Sitúa al relé en estado de telemando. Es necesario activarla para habilitar las maniobras en el protocolo DNP 3.0.	

3.28 Entradas, Salidas y Señalización Óptica

Tabla 3.28-1: Entradas digitales		
Nombre	Descripción	Función
LOCAL	Control Local	Señal digital que indica la habilitación de las maniobras locales en el equipo. Su funcionalidad se define en la lógica de usuario.
CONTROL_PANEL	Control desde Cuadro	Señal digital que indica la habilitación de las maniobras desde cuadro sobre el equipo. Su funcionalidad se define en la lógica de usuario.
CMD_ENBL_DI1	Orden de habilitación de entrada digital 1	Entradas al módulo de entradas digitales que habilitan cada una de las entradas digitales.
CMD_ENBL_DI2	Orden de habilitación de entrada digital 2	
CMD_ENBL_DI3	Orden de habilitación de entrada digital 3	
CMD_ENBL_DI4	Orden de habilitación de entrada digital 4	
CMD_ENBL_DI5	Orden de habilitación de entrada digital 5	
CMD_ENBL_DI6	Orden de habilitación de entrada digital 6	
CMD_ENBL_DI7	Orden de habilitación de entrada digital 7	
CMD_ENBL_DI8	Orden de habilitación de entrada digital 8	
CMD_ENBL_DI9	Orden de habilitación de entrada digital 9	
CMD_ENBL_DI10	Orden de habilitación de entrada digital 10	
CMD_ENBL_DI11	Orden de habilitación de entrada digital 11	
CMD_ENBL_DI12	Orden de habilitación de entrada digital 12	
CMD_ENBL_DI13	Orden de habilitación de entrada digital 13	
CMD_ENBL_DI14	Orden de habilitación de entrada digital 14	
CMD_ENBL_DI15	Orden de habilitación de entrada digital 15	
CMD_ENBL_DI16	Orden de habilitación de entrada digital 16	
CMD_ENBL_DI17	Orden de habilitación de entrada digital 17	
CMD_ENBL_DI18	Orden de habilitación de entrada digital 18	
CMD_ENBL_DI19	Orden de habilitación de entrada digital 19	
CMD_ENBL_DI20	Orden de habilitación de entrada digital 20	
CMD_ENBL_DI21	Orden de habilitación de entrada digital 21	
CMD_ENBL_DI22	Orden de habilitación de entrada digital 22	
CMD_ENBL_DI23	Orden de habilitación de entrada digital 23	
CMD_ENBL_DI24	Orden de habilitación de entrada digital 24	
CMD_ENBL_DI25	Orden de habilitación de entrada digital 25 (*)	
DO_1	Salida digital 1	Activan sus correspondientes salidas.
DO_2	Salida digital 2	
DO_3	Salida digital 3	
DO_4	Salida digital 4	
DO_5	Salida digital 5	
DO_6	Salida digital 6	
DO_7	Salida digital 7	
DO_8	Salida digital 8	
DO_9	Salida digital 9	
DO_10	Salida digital 10	
DO_11	Salida digital 11	
DO_12	Salida digital 12 (*)	

(*) El número total de Entradas digitales y Salidas digitales depende de cada modelo.

3.28.3 Salidas auxiliares

El número de salidas auxiliares va a depender de cada modelo. Todas ellas son configurables con cualquier señal de entrada o salida de los módulos de protección y control preexistentes o definida por el usuario en la lógica programable.

Las unidades de medida y unidades lógicas generan, en su operación, una serie de salidas lógicas. De cada una de estas señales puede tomarse su valor "verdadero" o su valor "falso" como entrada a una de las funciones combinacionales cuyo diagrama de bloques aparece en la figura 3.28.2. La utilización de las funciones combinacionales descritas en la figura es opcional, y su objeto es facilitar las configuraciones más simples. Para realizar lógicas más complejas y poder asignar las salidas resultantes a salidas auxiliares físicas hay que programar los opcodes necesarios en la lógica programable.

Las salidas de los bloques descritos en la figura 3.28.2 podrán conectarse a una de las salidas auxiliares físicas programables en el equipo. Existe una salida auxiliar adicional, no programable, que corresponde a **Equipo en servicio**.

Se dispone de dos bloques, cada uno de ocho señales de entrada posibles. En uno de ellos se realiza una OR (cualquier señal activa la salida) y en el otro una AND (se tienen que activar todas las señales para activar la salida). Entre estos dos bloques se puede, a su vez, realizar una operación OR o AND. A la resultante de esta operación se le puede aplicar la opción de pulsos o no, siendo su funcionamiento el siguiente:

- **Sin pulsos:** ajustando el temporizado de pulsos a "0" la salida física se mantiene activa mientras dure la señal que la ha activado.
- **Con pulsos:** una vez activada la salida física esta se mantiene el tiempo ajustado independientemente si la señal que lo ha generado se desactiva antes o permanece activa más tiempo.

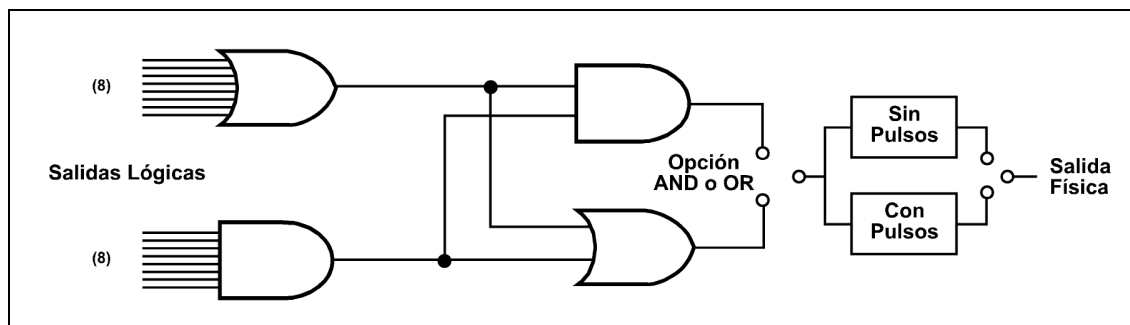


Figura 3.28.2 Diagrama de bloques de la celda lógica asociada a cada una de las salidas físicas.

Se pueden configurar todas las salidas lógicas enumeradas en las tablas que acompañan a la descripción de cada una de las unidades, y adicionalmente, también se pueden asignar las señales indicadas en la Tabla 3.28-2, todas ellas correspondientes a los servicios generales del equipo.

En las tablas señaladas se enumeran las salidas lógicas disponibles con la configuración por defecto, pudiendo ampliarse la lista de señales en función de aquellas que se configuren en la lógica programable (cualquier señal existente en la lógica programable puede asignarse, con la descripción que el usuario desee, a las salidas programables).

3.28 Entradas, Salidas y Señalización Óptica

3.28.3.a Tabla de salidas auxiliares

Tabla 3.28-2: Salidas auxiliares		
Nombre	Descripción	Función
ACCESS_HMI	Acceso a HMI	Indicación de que se ha accedido al HMI.
SYNC_CLK	Sincronización de reloj	Indicación de haber recibido un cambio de fecha/hora.
UN_ACT	Alguna unidad activada	Indican que alguna unidad de Protección está arrancada.
UN_PU	Alguna unidad arrancada	
OPEN_CMD	Orden de apertura	Órdenes que van a los contactos de apertura y cierre del relé.
CLOSE	Orden de cierre	
RST_IND_TRIP	Orden de reposición de indicación de disparo	Indica que se ha realizado una reposición de Disparo desde el HMI.
CEXT_TRIP	Control externo disparo	Ídem que para las Entradas Digitales.
ACT_PROT	Actuación de protección	Señal que indica que la orden de apertura o cierre emitida por el equipo proviene del disparo o cierre de alguna unidad de Protección.
B_OPEN_52	Botón abrir 52	Indican que se ha pulsado dicho botón.
B_OPEN_P1	Botón abrir P1	
B_OPEN_P2	Botón abrir P2	
B_OPEN_P3	Botón abrir P3	
B_OPEN_P4	Botón abrir P4	
B_OPEN_P5	Botón abrir P5	
B_OPEN_P6	Botón abrir P6	
B_CLS_52	Botón cerrar 52	
B_CLS_P1	Botón cerrar P1	
B_CLS_P2	Botón cerrar P2	
B_CLS_P3	Botón cerrar P3	
B_CLS_P4	Botón cerrar P4	
B_CLS_P5	Botón cerrar P5	Indican que se ha activado dicha entrada.
B_CLS_P6	Botón cerrar P6	
IN_1	Entrada digital 1	
IN_2	Entrada digital 2	
IN_3	Entrada digital 3	
IN_4	Entrada digital 4	
IN_5	Entrada digital 5	
IN_6	Entrada digital 6	
IN_7	Entrada digital 7	
IN_8	Entrada digital 8	
IN_9	Entrada digital 9	
IN_10	Entrada digital 10	
IN_11	Entrada digital 11	
IN_12	Entrada digital 12	
IN_13	Entrada digital 13	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.28-2: Salidas auxiliares

Nombre	Descripción	Función
IN_14	Entrada digital 14	Indican que se ha activado dicha entrada.
IN_15	Entrada digital 15	
IN_16	Entrada digital 16	
IN_17	Entrada digital 17	
IN_18	Entrada digital 18	
IN_19	Entrada digital 19	
IN_20	Entrada digital 20	
IN_21	Entrada digital 21	
IN_22	Entrada digital 22	
IN_23	Entrada digital 23	
IN_24	Entrada digital 24	
IN_25	Entrada digital 25 (*)	
VAL_DI_1	Validez de entrada digital 1	Indican si la entrada se ha habilitado o inhabilitado.
VAL_DI_2	Validez de entrada digital 2	
VAL_DI_3	Validez de entrada digital 3	
VAL_DI_4	Validez de entrada digital 4	
VAL_DI_5	Validez de entrada digital 5	
VAL_DI_6	Validez de entrada digital 6	
VAL_DI_7	Validez de entrada digital 7	
VAL_DI_8	Validez de entrada digital 8	
VAL_DI_9	Validez de entrada digital 9	
VAL_DI_10	Validez de entrada digital 10	
VAL_DI_11	Validez de entrada digital 11	
VAL_DI_12	Validez de entrada digital 12	
VAL_DI_13	Validez de entrada digital 13	
VAL_DI_14	Validez de entrada digital 14	
VAL_DI_15	Validez de entrada digital 15	
VAL_DI_16	Validez de entrada digital 16	
VAL_DI_17	Validez de entrada digital 17	
VAL_DI_18	Validez de entrada digital 18	
VAL_DI_19	Validez de entrada digital 19	
VAL_DI_20	Validez de entrada digital 20	
VAL_DI_21	Validez de entrada digital 21	
VAL_DI_22	Validez de entrada digital 22	
VAL_DI_23	Validez de entrada digital 23	
VAL_DI_24	Validez de entrada digital 24	
VAL_DI_25	Validez de entrada digital 25 (*)	
CMD_DIS_DI1	Orden de deshabilitación de entrada digital 1	Ídem que para las Entradas Digitales.
CMD_DIS_DI2	Orden de deshabilitación de entrada digital 2	
CMD_DIS_DI3	Orden de deshabilitación de entrada digital 3	
CMD_DIS_DI4	Orden de deshabilitación de entrada digital 4	
CMD_DIS_DI5	Orden de deshabilitación de entrada digital 5	
CMD_DIS_DI6	Orden de deshabilitación de entrada digital 6	
CMD_DIS_DI7	Orden de deshabilitación de entrada digital 7	
CMD_DIS_DI8	Orden de deshabilitación de entrada digital 8	
CMD_DIS_DI9	Orden de deshabilitación de entrada digital 9	
CMD_DIS_DI10	Orden de deshabilitación de entrada digital 10	

(*) El número total de Entradas digitales y Salidas digitales depende de cada modelo.



3.28 Entradas, Salidas y Señalización Óptica

Tabla 3.28-2: Salidas auxiliares			
Nombre	Descripción	Función	
CMD_DIS_DI11	Orden de deshabilitación de entrada digital 11	Ídem que para las Entradas Digitales.	
CMD_DIS_DI12	Orden de deshabilitación de entrada digital 12		
CMD_DIS_DI13	Orden de deshabilitación de entrada digital 13		
CMD_DIS_DI14	Orden de deshabilitación de entrada digital 14		
CMD_DIS_DI15	Orden de deshabilitación de entrada digital 15		
CMD_DIS_DI16	Orden de deshabilitación de entrada digital 16		
CMD_DIS_DI17	Orden de deshabilitación de entrada digital 17		
CMD_DIS_DI18	Orden de deshabilitación de entrada digital 18		
CMD_DIS_DI19	Orden de deshabilitación de entrada digital 19		
CMD_DIS_DI20	Orden de deshabilitación de entrada digital 20		
CMD_DIS_DI21	Orden de deshabilitación de entrada digital 21		
CMD_DIS_DI22	Orden de deshabilitación de entrada digital 22		
CMD_DIS_DI23	Orden de deshabilitación de entrada digital 23		
CMD_DIS_DI24	Orden de deshabilitación de entrada digital 24		
CMD_DIS_DI25	Orden de deshabilitación de entrada digital 25 (*)		
CMD_ENBL_DI1	Orden de habilitación de entrada digital 1		Ídem que para las Entradas Digitales.
CMD_ENBL_DI2	Orden de habilitación de entrada digital 2		
CMD_ENBL_DI3	Orden de habilitación de entrada digital 3		
CMD_ENBL_DI4	Orden de habilitación de entrada digital 4		
CMD_ENBL_DI5	Orden de habilitación de entrada digital 5		
CMD_ENBL_DI6	Orden de habilitación de entrada digital 6		
CMD_ENBL_DI7	Orden de habilitación de entrada digital 7		
CMD_ENBL_DI8	Orden de habilitación de entrada digital 8		
CMD_ENBL_DI9	Orden de habilitación de entrada digital 9		
CMD_ENBL_DI10	Orden de habilitación de entrada digital 10		
CMD_ENBL_DI11	Orden de habilitación de entrada digital 11		
CMD_ENBL_DI12	Orden de habilitación de entrada digital 12		
CMD_ENBL_DI13	Orden de habilitación de entrada digital 13		
CMD_ENBL_DI14	Orden de habilitación de entrada digital 14		
CMD_ENBL_DI15	Orden de habilitación de entrada digital 15		
CMD_ENBL_DI16	Orden de habilitación de entrada digital 16		
CMD_ENBL_DI17	Orden de habilitación de entrada digital 17		
CMD_ENBL_DI18	Orden de habilitación de entrada digital 18		
CMD_ENBL_DI19	Orden de habilitación de entrada digital 19		
CMD_ENBL_DI20	Orden de habilitación de entrada digital 20		
CMD_ENBL_DI21	Orden de habilitación de entrada digital 21		
CMD_ENBL_DI22	Orden de habilitación de entrada digital 22		
CMD_ENBL_DI23	Orden de habilitación de entrada digital 23		
CMD_ENBL_DI24	Orden de habilitación de entrada digital 24		
CMD_ENBL_DI25	Orden de habilitación de entrada digital 25 (*)		
DO_1	Salida digital 1	Ídem que para las Entradas Digitales.	
DO_2	Salida digital 2		
DO_3	Salida digital 3		
DO_4	Salida digital 4		
DO_5	Salida digital 5		
DO_6	Salida digital 6		

(*) El número total de Entradas digitales y Salidas digitales depende de cada modelo.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.28-2: Salidas auxiliares

Nombre	Descripción	Función
DO_7	Salida digital 7	Ídem que para las Entradas Digitales.
DO_8	Salida digital 8	
DO_9	Salida digital 9	
DO_10	Salida digital 10	
DO_11	Salida digital 11	
DO_12	Salida digital 12 (*)	
LED_1	LED 1	Ídem que para las Entradas Digitales.
LED_2	LED 2	
LED_3	LED 3	
LED_4	LED 4	
LED_5	LED 5	
LED_6	LED 6	
LED_7	LED 7	
LED_8	LED 8	
LED_9	LED 9	
LED_10	LED 10	
LED_11	LED 11	
LED_12	LED 12	
LED_13	LED 13	
LED_14	LED 14	
LED_15	LED 15	
LED_16	LED 16	
LED_52R	LED 52 Rojo	
LED_52G	LED 52 Verde	
LED_P1R	LED P1 Rojo	
LED_P1G	LED P1 Verde	
LED_P2R	LED P2 Rojo	
LED_P2G	LED P2 Verde	
LED_P3R	LED P3 Rojo	
LED_P3G	LED P3 Verde	
LED_P4R	LED P4 Rojo	
LED_P4G	LED P4 Verde	
LED_P5R	LED P5 Rojo	
LED_P5G	LED P5 Verde	
LED_P6R	LED P6 Rojo	
LED_P6G	LED P6 Verde	
IN_BKR	Entrada de posición de interruptor: abierto(1) / cerrado(0)	Ídem que para las Entradas Digitales.
IN_RST_LED	Entrada de reposición de LEDs	Indica que se ha realizado una reposición de LEDs desde el HMI.
IN_PMTR_RST	Entrada de reset de contadores de energía	Ídem que para las Entradas Digitales.
IN_RST_MAX	Entrada de orden reposición de máxímetros	Su activación pone a cero los máxímetros de intensidad, tensión y potencias.

(*) El número total de Entradas digitales y Salidas digitales depende de cada modelo.



3.28 Entradas, Salidas y Señalización Óptica

Tabla 3.28-2: Salidas auxiliares

Nombre	Descripción	Función
IN_RST_DIS	Entrada de reset de la distancia a la falta	Su activación pone a cero el valor de la distancia a la falta que se envía por comunicaciones.
ENBL_PLL	Entrada de habilitación PLL digital	Ídem que para las Entradas Digitales.
CUR_LINE	Indicador de intensidad en la línea	Se activa cuando alguna de las intensidades de fase supera el valor de 0,1 A.
RST_MAN	Reinicialización manual de equipo	Se activa al dar una orden de comenzar un proceso de inicialización del equipo.
PU_CLPU	Arranque en frío de equipo	Se activa cada vez que se alimenta el equipo.
PU_WLPU	Arranque en caliente del equipo	Se activa tras un reset del equipo (carga de configuración, reset manual,...), pero sin dejar de alimentar el equipo.
INIT_CH_SET	Inicialización por cambio de ajustes	Se indica cuando se modifica algún ajuste.
FAIL_COM_L	Fallo de comunicaciones por puerto 0	Se activan cuando no exista actividad de comunicaciones por los puertos durante el tiempo ajustado para cada uno de ellos.
FAIL_COM_R1	Fallo de comunicaciones por puerto 1	
FAIL_COM_R2	Fallo de comunicaciones por puerto 2	
FAIL_COM_CAN	Fallo de comunicaciones por puerto CAN	
REMOTE	Telemando	Indica que el equipo está en modo Telemando, permitiendo los mandos en el protocolo DNP3.0.
LOCAL	Control local	Señal digital que indica la habilitación de las maniobras locales en el equipo. Su funcionalidad se define en la lógica de usuario.
CONTROL_PANEL	Control desde cuadro	Señal digital que indica la habilitación de las maniobras desde cuadro sobre el equipo. Su funcionalidad se define en la lógica de usuario.
ERR_CRIT	Error crítico del sistema	Anotan que se ha producido algún problema técnico en el equipo.
ERR_NONCRIT	Error no crítico del sistema	
EVENT_SYS	Evento del sistema	Indica los reset SW que puedan producirse en el equipo.

La programación de las salidas puede ser realizada en fábrica; el usuario, si lo desea, también puede modificar éstas, utilizando para ello el programa **ZivercomPlus®** a través de cualquiera de las puertas de comunicaciones configuradas con el protocolo PROCOME (único protocolo disponible en la puerta local).

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.28.3.b Salidas de disparo y cierre

El equipo **IRV-Z** dispone de cuatro salidas físicas de maniobra, dos de ellas normalmente abiertas (N/A) y las otras dos configurables mediante *jumper* como N/A o N/C. Dos de estas salidas de maniobra están asignadas a la salida lógica denominada de apertura. Estas salidas se activan tanto cuando el relé genera un disparo como cuando se realiza una maniobra manual de apertura de interruptor, y en todos los casos permanecen activas durante un tiempo mínimo de 100ms.

Mediante la entrada lógica de **Control externo de disparo** pueden bloquearse todas las órdenes de apertura del interruptor. Si se activa antes de la actuación de la unidad de protección, se activan las salidas de **Disparo** y **Disparo enmascarado** pero no actúa la protección ni se da la orden de apertura sobre el interruptor. Si se activa una vez la unidad está disparada, caen las actuaciones de protección y las órdenes de apertura.

La otra pareja de salidas físicas de maniobra están asignadas a la salida lógica de **Cierre**. Estas salidas se activan tanto cuando el reenganchador genera una orden de reenganche como cuando se realiza una maniobra manual de cierre del interruptor.

Utilizando los mismos contactos de disparo y de reenganche pueden realizarse maniobras de apertura y cierre del interruptor. El modo de operación, a través de la botonera dispuesta en el frente del equipo, está concebido de tal forma que siempre se pide confirmación de maniobra antes de proceder a su ejecución.

Tanto en el caso de maniobras manuales como en las generadas por las unidades de protección o de reenganche, la no recepción del cambio de estado del interruptor, después de emitida la orden de maniobra, dentro del tiempo de fallo de maniobra (ajustable independientemente para la apertura y el cierre), provoca la activación de las señales de **Fallo de orden de apertura** o de **Fallo de orden de cierre**.

3.28.4 Señalización óptica

El equipo **IRV-Z** está dotado de indicadores ópticos (LEDs), localizados en su placa frontal, de los cuales uno tiene la función de indicar si el equipo está **Disponible**.

Sobre cada uno de los indicadores ópticos configurables se asocia una función combinacional cuyo diagrama aparece representado en la figura 3.28.3. El funcionamiento y configurabilidad es similar al de las salidas auxiliares, teniendo en cuenta que, de los dos bloques, uno es de ocho entradas y realizan una OR (cualquier señal activa la salida) y el otro es de una; entre sí pueden realizar una operación OR o AND, sin la posibilidad posterior de utilizar pulsos.

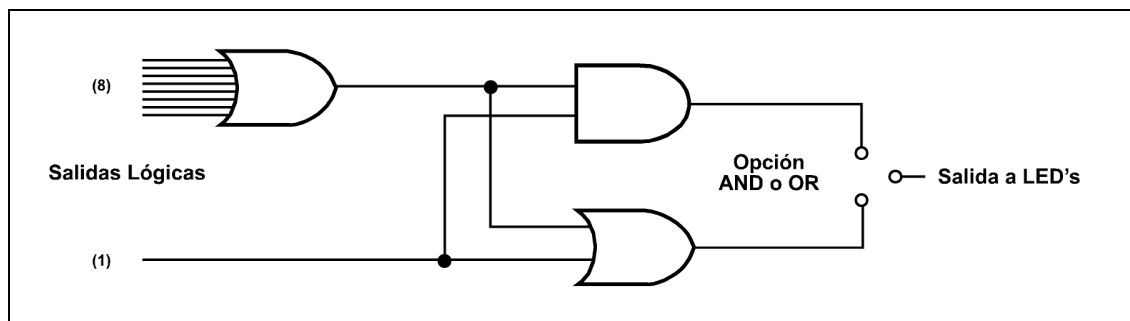


Figura 3.28.3 Diagrama de bloques de la celda lógica asociada a cada una de las salidas que actúan sobre los LEDs.

3.28 Entradas, Salidas y Señalización Óptica

Cada indicador puede ser definido como memorizado o no memorizado. En el caso que un indicador óptico sea memorizado, éste permanecerá encendido aun cuando se reponga la condición de encendido. Se puede reponer configurando la señal de **Entrada de reposición de LEDs** sobre alguna de las teclas programables, mando de comunicaciones o entrada digital. La definición como mando permite que dicha orden de reposición esté disponible en el menú de maniobras del display.

Es importante señalar que la memorización de las señales que controlan los indicadores se realiza sobre memoria volátil, de forma que una pérdida de alimentación provoca la pérdida de la información.

Los indicadores ópticos se pueden asociar a cualquiera de las salidas lógicas disponibles indicadas en la Tabla 3.28-2. La programación de estos indicadores ópticos puede ser realizada en fábrica, pudiendo el usuario, si lo desea, modificar éstas, utilizando para ello el programa **ZivercomPlus®** a través de cualquiera de las puertas de comunicaciones configuradas con el protocolo PROCOME (único protocolo disponible en la puerta local).

Para realizar lógicas más complejas y poder asignar las salidas resultantes a los LEDs hay que programar los opcodes necesarios en la lógica programable. Esto, por ejemplo, permite configurar LEDs memorizados que no pierdan memoria tras la falta de la tensión auxiliar; para lograrlo se han de emplear flip-flop's memorizados.

Adicionalmente el equipo **IRV-Z** incluye otros 7 LEDs asociados a cada uno de los botones de operación disponibles en el frente del equipo. Estos indicadores muestran el estado actual del elemento gobernado por cada botón según su color (configurable por el usuario). En el proceso de selección de elemento y confirmación / ejecución de mando, el LED asociado estará parpadeando. Estos LEDs han de configurarse mediante la lógica programable.

3.28.5 Ensayo de las entradas digitales, salidas digitales y LEDs

Alimentar el equipo con la tensión nominal, en función del modelo. En ese momento debe encenderse el LED de **Disponible**.

• Entradas digitales

Para el ensayo de las entradas, aplicar la tensión nominal entre las bornas correspondientes a las entradas (señaladas en el esquema de conexiones externas), teniendo siempre en cuenta la polaridad de los contactos.

Situarse en la pantalla de entradas del menú de **Información** y comprobar que las entradas están activadas ("1"). Retirar la tensión y comprobar que las entradas están desactivadas ("0").

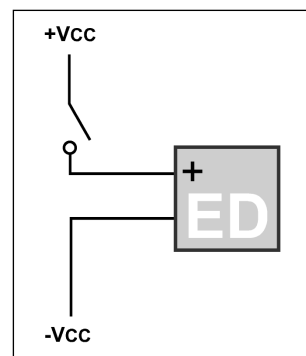


Figura 3.28.4 Ensayo de las entradas digitales.

• Salidas auxiliares

Para la comprobación de las salidas auxiliares se deberá provocar su actuación en función de cómo estén configuradas. En caso de que no tengan ninguna configuración, las salidas se pueden configurar como activación de las entradas físicas. A la vez que se prueban las entradas se verifica la actuación de los contactos de salida OUT1 a OUT6.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

- **Botones de selección y mando y LEDs asociados**

Para el ensayo de los botones configurables del frente para selección y mando, se les asignará una configuración de modo que, una vez hecha su selección y posteriormente el mando, se activarán y desactivarán las salidas auxiliares correspondientes (señaladas en el esquema de conexiones externas).

Pulsando la tecla **52**, parpadeará el LED asociado; y pulsando a continuación las teclas **I** o **O** se activarán los contactos de **Cierre (TRIP1)** o de **Disparo (CLOSE1)** siempre y cuando el elemento interruptor se encuentre en la posición contraria a la seleccionada.

Pulsando las teclas **P1** a **P6**, una vez hecha la configuración antes indicada, parpadearán los LEDs correspondientes a cada una de ellas; y pulsando a continuación las teclas **I** o **O** se activarán los contactos correspondientes a las salidas auxiliares OUT1 a OUT6.

- **LEDs de señalización**

Para comprobar los LEDs de señalización se pulsará la tecla **F2** desde la pantalla en reposo hasta que aparezca la pantalla de reposición de LEDs. Mantener pulsado hasta que se enciendan todos los LEDs. Soltar el pulsador y comprobar que todos se apagan.

3.29 Lógica Programable

3.29.1	Descripción.....	3.29-2
3.29.2	Características funcionales	3.29-2
3.29.3	Funciones primitivas (opcodes)	3.29-4
3.29.3.a	Operaciones lógicas con memoria.....	3.29-11

3.29.1 Descripción

Dentro del conjunto de funciones con las que cuentan los equipos de la familia **IRV-Z**, existe una función totalmente configurable que es la Lógica programable. Esta lógica puede ser interconectada digital y analógicamente de forma libre por el usuario por medio del programa **ZivercomPlus®**.

Los sucesos, registros oscilográficos, entradas y salidas digitales, HMI y comunicaciones dispondrán de todas las señales generadas por el equipo en función de cómo haya sido configurada su lógica programable.

A partir de las señales y/o medidas generadas por cualquiera de las funciones implementadas en el equipo (Unidades de protección, Entradas digitales, Comunicaciones, Funciones de mando y Entradas analógicas), el usuario puede definir una lógica de operación utilizando las funciones primitivas del tipo puertas lógicas (AND, OR, XOR, NOT,...), biestables (FLIP-FLOP's memorizados y no memorizados), temporizadores, comparadores, constantes, magnitudes, etc.

Pueden definirse lógicas de disparo, lógicas de control, interbloqueos, automatismos, estados de Local y Remoto, y jerarquías de mando necesarios para la completa protección y operación de la posición.

También es posible elegir prioridades en la lógica programada. Existen tres ciclos de ejecución, de 2, 10 y 20 milisegundos, y se pueden asignar prioridades situando las lógicas en uno u otro ciclo. De este modo, se pueden realizar lógicas de control y utilizarlas como funciones de protección ya que se podrán ejecutar con una prioridad similar a las implementadas en el propio firmware del equipo. Para más información, consultar el manual de **ZivercomPlus®**.

El procesado de las señales de entrada genera salidas lógicas que pueden ser direccionadas hacia las diferentes conexiones existentes entre el equipo y el exterior: contactos de salida, display, LEDs, comunicaciones, HMI,...

El tamaño máximo que puede alcanzar la lógica programable es de 64KB, aproximadamente 1000 funciones primitivas.

3.29.2 Características funcionales

Los equipos tienen la posibilidad de realizar automatismos locales asociados a la posición, así como lógica asociada a enclavamientos internos y externos, tratamiento y generación de alarmas y procesamiento de señales, siendo todo ello programable.

La realización de enclavamientos hacia el exterior supone la posibilidad de ejecutar salidas activadas en permanencia, en función de la combinación del estado de diversas señales de entrada a través de puertas lógicas. Dichas salidas de enclavamiento se utilizan para interrumpir / continuar un circuito exterior de órdenes. Estos enclavamientos serán consecuencia de la capacidad de lógica apuntada en los apartados siguientes.

La realización de enclavamientos internos supone la posibilidad de obtener unas salidas lógicas de permiso / bloqueo de órdenes hacia el exterior en función de la combinación del estado de diversas señales de entrada a través de puertas lógicas. Dichas señales lógicas procesadas afectan al permiso / bloqueo de órdenes generadas tanto desde el módulo local de mando del equipo, como de las procedentes de la Unidad Central originadas en la pantalla de mando, automatismos centrales y / o telemando.

3.29 Lógica Programable

La realización del tratamiento y generación de alarmas supone la posibilidad de obtener alarmas lógicas generadas a partir de la combinación del estado de diversas señales de entrada a través de puertas lógicas, así como de "temporizadores" de presencia / ausencia de una determinada señal, ya sea ésta física o lógica.

El procesamiento de señales analógicas, por su parte, supone la posibilidad de realizar comparaciones de entradas analógicas con consignas y generación de señales digitales ON / OFF como resultado de esta comparación, así como la posibilidad de realizar sumas y multiplicaciones de señales analógicas. Estas magnitudes analógicas pueden ser tratadas tanto en valores primarios como en valores secundarios.

Las configuraciones lógicas también son capaces de generar nuevas magnitudes "de usuario" en el equipo, así como contadores; magnitudes resultado de la ejecución de algoritmos de cálculo definidos libremente por el usuario. El valor de estas magnitudes "de usuario" así como de los contadores puede leerse por comunicaciones en el display, a través del convertidor de salida y en el **ZivercomPlus**[®].

De igual forma, es posible definir nuevos ajustes de usuario en el equipo asociados a la lógica. Dichos ajustes podrán ser luego consultados desde el HMI o comunicaciones.

Se ofrece además la posibilidad de inhabilitar unidades de protección del equipo desde las configuraciones lógicas. La inhabilitación de operación de una unidad permite la sustitución de la misma por otra que opere bajo algoritmos definidos por el usuario.

Básicamente se toman señales de entrada de diversas fuentes, tanto externas al equipo (comunicaciones o HMI) como internas; procesa dichas señales según la configuración que haya sido cargada y los ajustes preestablecidos y, en función de todo ello, activa determinadas señales de salida que serán utilizadas para enviar mensajes informativos o medidas a la unidad central, órdenes a relés, LEDs y a unidades de protección o de lógica.

La **Lógica programable** y su **Configuración** son el motor de todo este sistema. Se puede decir que la lógica tiene un conjunto de *bloques* que engloban una serie de operaciones lógicas. Cada uno de estos bloques determina un *resultado* (estado de una o varias señales) en función del estado de las entradas que toma dicho bloque. La utilización de uno u otro bloque viene determinada por la configuración.

Las señales de entrada a los bloques deben ser unas concretas en función de la operación que se quiera realizar para obtener una determinada salida. El **Conexiónado de entrada** es el proceso de software que conecta las entradas de los bloques con las entradas oportunas en función de la configuración.

Del mismo modo, las señales de salida de los bloques se asocian con las salidas oportunas, hecho que se realiza en el **Conexiónado de salida** en función de la configuración.

Si las señales de entrada requeridas son señales que llegan a través de comunicaciones, llegan de forma codificada según el protocolo de comunicaciones PROCOME, MODBUS o DNP 3.0, lo que obliga a asociar cada señal necesaria con su protocolo correspondiente. Este proceso se realiza en el **Etiquetado de entrada** y las asociaciones se realizarán de una forma u otra en función de la configuración. Lo mismo ocurre con las señales que se envían a través de las comunicaciones; el proceso de software se realiza en el **Etiquetado de salida** y estará también determinado por la configuración.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

En el caso de nuevas magnitudes generadas por la lógica, dichas magnitudes pueden ser redireccionadas a los diferentes protocolos de comunicación del equipo, así como al HMI.

Mediante la lógica programable, es posible generar sucesos con cualquier señal digital disponible por el equipo para su recogida con el protocolo de comunicaciones PROCOME y el programa. No importa si dicha señal es una entrada digital, o una señal recibida por comunicaciones desde la unidad central o por el contrario es el resultado de unas operaciones internas incluidas en la propia lógica programada. Además, puede seleccionarse si el suceso se anota por flanco de subida de la señal elegida, por flanco de bajada o por ambos motivos.

Una vez generado el suceso es posible recogerlo de igual manera que el resto de los sucesos generados por el equipo (como puede ser el caso de sucesos de disparos) mediante el programa de comunicaciones **ZivercomPlus®**.

Con el fin de simplificar el trabajo de configuración de las Entradas Digitales, Salidas Digitales y LEDs, existe una opción exclusiva para realizar esta tarea. De esta manera no es necesario trabajar con lógicas complejas que dificultarían innecesariamente esta labor.

3.29.3 Funciones primitivas (opcodes)

A continuación, se detallan las operaciones lógicas que pueden ser utilizadas en la lógica.

AND	Pulso	Sumador	Convertor Digital a Analógico
OR	Temporizador A	Restador	Convertor BCD a Analógico
XOR	Temporizador B	Multiplicador	Convertor Binario a Analógico
NOT	FFD	Divisor	Convertor Analógico a BCD
Cable	FRS	Comparador	Convertor Analógico a Binario
Cable Múltiple	Cable Analógico	Comparador de Nivel	Tren de Pulsos
Multiplexor	Contador		Flanco Ascendente

- **AND**

Realiza una operación AND entre señales digitales.

Operandos:

De 2 a 16 señales digitales de entrada.

Resultados:

Señal digital de salida resultado de la operación.

- **OR**

Realiza una operación OR entre señales digitales.

Operandos:

De 2 a 16 señales digitales de entrada.

Resultados:

Señal digital de salida resultado de la operación.

- **XOR**

Realiza una operación XOR entre dos señales digitales.

Operandos:

Dos señales digitales de entrada.

Resultados:

Señal digital de salida resultado de la operación.

- **NOT**

Mueve a una señal digital el resultado de negar otra.

Operandos:

Señal digital de entrada.

Resultados:

Señal digital de salida.

- **Cable**

Mueve a una señal digital el valor de otra.

Operandos:

Señal digital de entrada.

Resultados:

Señal digital de salida.

- **Cable Múltiple**

Mueve a una señal digital el valor de otra.

Operandos:

Señal digital de entrada.

Resultados:

De 1 a 16 señales digitales de salida.

- **Multiplexor**

En base a un selector, establece el valor de una señal de salida con el valor de una de las dos entradas.

Operandos:

Señal digital selector de entrada.

2 señales digitales de entrada.

Resultados:

Señal digital de salida.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

- **Selector analógico**

En base a un selector, establece el valor de una magnitud analógica de salida con el valor de una de las dos magnitudes analógicas de entrada.

Operandos:

Señal digital selector de entrada.
2 magnitudes analógicas de entrada.

Resultados:

Magnitud analógica de salida.

- **Pulso**

Cuando la señal de entrada pasa de 0 a 1 se activa la señal de salida durante el tiempo especificado como parámetro.

Operandos:

Señal digital de entrada.
Ajuste o constante de tiempo de pulso en segundos.

Resultados:

Señal digital de salida.

Límites:

El tiempo máximo debe ajustarse entre 0.0 y 2147483.648 segundos (24 días).

- **Temporizador A**

Pasado el tiempo ajustado desde que la señal de entrada pasó de 0 a 1, la salida se pone a uno mientras la entrada no se reponga.

Operandos:

Señal digital de entrada.
Ajuste o constante de tiempo de retraso en segundos.

Resultados:

Señal digital de salida.

Límites:

El tiempo máximo debe ajustarse entre 0.0 y 2147483.648 segundos (24 días).

- **Temporizador B**

La salida se activa mientras este activa la entrada o bien se haya desactivado pasado un tiempo no superior al tiempo ajustado.

Operandos:

Señal digital de entrada.
Ajuste o constante de tiempo de elongación en segundos.

Resultados:

Señal digital de salida.

Límites:

El tiempo máximo debe ajustarse entre 0.0 y 2147483.648 segundos (24 días).

- **FFD**

Biestable de tipo D. Cada vez que se produce un flanco ascendente en la señal de reloj, el biestable toma el valor de la entrada.

Operandos:

Señal digital de reloj.
Señal digital de entrada.

Resultados:

Señal digital de salida.

- **FFRS**

Biestable de tipo RS. Mientras se encuentra activa la señal S, el biestable toma el valor de la entrada. Cuando se activa la entrada R, el biestable toma valor 0.

Operandos:

Señal digital R.
Señal digital S.

Resultados:

Señal digital de salida.

- **Cable Analógico**

Mueve a una magnitud analógica el valor de otra.

Operandos:

Magnitud de entrada.

Resultados:

Magnitud de salida.

- **Contador**

Gestiona un contador que se incrementa con cada flanco ascendente de la señal de reloj. Cuando la entrada de reset se activa, el contador se repone a 0.

Operandos:

Señal digital de reset.
Señal digital de reloj.

Resultados:

Magnitud de Valor de Contador.

Límites:

El contador tiene un valor de saturación de 65535. Incrementos posteriores no modifican el valor de salida del contador.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

- **Sumador**

Establece el valor de la magnitud de salida con el resultado de la suma de las magnitudes de entrada.

Operandos:

2 magnitudes, ajustes o constantes de entrada.

Resultados:

Magnitud de salida.

- **Restador**

Establece el valor de la magnitud de salida con el resultado de la resta de las magnitudes de entrada.

Operandos:

2 magnitudes, ajustes o constantes de entrada.

Resultados:

Magnitud de salida.

- **Multiplicador**

Establece el valor de la magnitud de salida con el resultado del producto de las magnitudes de entrada.

Operandos:

2 magnitudes, ajustes o constantes de entrada.

Resultados:

Magnitud de salida.

- **Divisor**

Establece el valor de la magnitud de salida con el resultado de la división de las magnitudes de entrada.

Operandos:

2 magnitudes, ajustes o constantes de entrada.

Resultados:

Magnitud de salida.

- **Comparador**

Compara dos magnitudes de entrada, estableciendo el valor de la señal digital de salida en base al resultado de la comparación.

Operandos:

2 magnitudes, ajustes o constantes de entrada.

Tipo de comparación como valor constante insertado en el opcode:

Mayor

Menor

Igual

No Igual

Mayor o Igual

Menor o Igual

Resultados:

Señal digital de salida.

- **Comparador de Nivel**

Compara la magnitud de entrada con respecto a un valor mínimo y máximo de referencia, estableciendo la salida en base al mismo. De este modo:

La salida se pone a 1 si la entrada es mayor al valor máximo de referencia.

La salida se pone a 0 si la entrada es menor al valor mínimo de referencia.

En caso contrario la salida permanece con el mismo valor.

Operandos:

Magnitud de entrada (magnitud, ajuste o constante).

Valor mínimo de referencia (magnitud, ajuste o constante).

Valor máximo de referencia (magnitud, ajuste o constante).

Resultados:

Señal digital de salida.

- **Convertor Digital a Analógico**

Convierte una señal digital a una magnitud analógica con valor 0 o 1.

Operandos:

Señal digital de entrada.

Resultados:

Magnitud analógica de salida.

- **Convertor BCD a Analógico**

A partir de 16 entradas digitales genera una magnitud analógica empleando el código BCD.

Operandos:

16 señales digitales de entrada.

Resultados:

Magnitud analógica de salida.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

- **Conversor Binario a Analógico**

A partir de 16 entradas digitales genera una magnitud analógica empleando el código binario.

Operandos:

16 señales digitales de entrada.

Resultados:

Magnitud analógica de salida.

- **Conversor Analógico a BCD**

Convierte una magnitud analógica en 16 señales digitales empleando la conversión del código BCD.

Operandos:

Magnitud analógica de entrada.

Resultados:

16 señales digitales de salida.

- **Conversor Analógico a Binario**

Convierte una magnitud analógica en 16 señales digitales empleando la conversión del código binario.

Operandos:

Magnitud analógica de entrada.

Resultados:

16 señales digitales de salida.

- **Tren de Pulsos**

Bloque lógico que produce un tren de pulsos mientras la señal digital de entrada se encuentra activa.

Operandos:

Señal digital de activación de tren de pulsos
Magnitud, ajuste o constante de tiempo de pulso activo en segundos.
Magnitud, ajuste o constante de tiempo de pulso inactivo en segundos.

Resultados:

Señal digital de salida.

- **Flanco Ascendente**

La salida se activa cuando se detecta un cambio de 0 a 1 en la entrada.

Operandos:

Señal digital de entrada.

Resultados:

Señal digital de salida.

3.29 Lógica Programable

3.29.3.a Operaciones lógicas con memoria

Existen ciertas funciones lógicas en las que se puede configurar si se quiere preservar el estado interno de la función tras un apagado del equipo. No todas las funciones lógicas tienen estados internos que requieran de dicho tratamiento:

Operación	Estado Interno
AND	-
OR	-
XOR	-
NOT	-
Cable	-
Cable Múltiple	-
Pulso	S
Temporizador A	S
Temporizador B	S
FFD	S
FFRS	S
Cable Analógico	-
Contador	S
Sumador	-
Restador	-
Multiplicador	-
Divisor	-
Comparador	-
Comparador de Nivel	S
Digital a Analógico	-
FFRS con Reposición Temporizada	S
Tren de Pulsos	S

La selección del modo memorizado se realiza por medio de un campo de memoria inserto en el opcode a la hora de realizar la configuración mediante el programa **ZivercomPlus®**.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación



3.30 Comunicaciones

3.30.1	Puertos de comunicación.....	3.30-3
3.30.2	Comunicación con el <i>Zivercom</i> [®]	3.30-3
3.30.3	Sincronización por IRIG-B 123 y 003.....	3.30-3
3.30.4	Protocolos de comunicaciones	3.30-4
3.30.4.a	Registro de cambios de control.....	3.30-4
3.30.5	Ajustes de comunicaciones.....	3.30-5
3.30.5.a	Puerto local	3.30-5
3.30.5.b	Puerto remoto 1	3.30-6
3.30.5.c	Puerto remoto 2	3.30-7
3.30.5.d	Ajustes del protocolo PROCOME 3.0	3.30-8
3.30.5.e	Ajustes del protocolo DNP 3.0	3.30-8
3.30.5.f	Ajuste del protocolo MODBUS.....	3.30-9
3.30.5.g	Ajustes del protocolo TCP/IP	3.30-10
3.30.6	Protocolo de comunicaciones IEC61850	3.30-11
3.30.6.a	Introducción.....	3.30-11
3.30.6.b	Arranque de las comunicaciones	3.30-11
3.30.6.c	Pantallas de información	3.30-12
3.30.6.d	Servidor web	3.30-14
3.30.6.e	Configuración de los puertos de comunicaciones	3.30-15
3.30.6.f	Acceso FTP.....	3.30-21
3.30.6.g	Fichero de configuración CID.....	3.30-21
3.30.6.h	Códigos de error	3.30-25
3.30.6.i	Protocolos PROCOME, DNP3 y MODBUS sobre los puertos IEC-61850 ..	3.30-26
3.30.7	Protocolo de comunicaciones CAN	3.30-27
3.30.7.a	Introducción.....	3.30-27
3.30.7.b	Características generales	3.30-27
3.30.7.c	Entradas de la función CAN.....	3.30-28
3.30.7.d	Salidas de la función CAN	3.30-29
3.30.8	Entradas / salidas virtuales	3.30-31
3.30.8.a	Puerto virtual 1	3.30-32
3.30.8.b	Puerto virtual 2	3.30-32
3.30.8.c	Medidas virtuales	3.30-32
3.30.8.d	Entradas de la función entradas / salidas virtuales	3.30-33
3.30.8.e	Salidas de la función entradas / salidas virtuales	3.30-34
3.30.8.f	Magnitudes de la función entradas / salidas virtuales	3.30-36
3.30.9	Rangos de ajuste de comunicaciones	3.30-38

3.30.10	Salidas y sucesos del módulo de comunicaciones (IRV-Z**-****6)	3.30-48
3.30.11	Ensayo de las comunicaciones	3.30-49
3.30.11.a	Pruebas del protocolo PROCOME	3.30-49
3.30.11.b	Pruebas del protocolo DNP V3.0	3.30-49

3.30.1 Puertos de comunicación

Los equipos **IRV** disponen de un puerto local delantero, siempre fijo, de tipo RS232C y USB, y dos puertos remotos traseros en los que están disponibles para cada uno de ellos un interface de fibra óptica (cristal ST o plástico de 1mm), un interface eléctrico RS232C con todas las líneas de MODEM para el puerto remoto 1 y RS232C o RS485 para el puerto remoto 2.

Los datos técnicos acerca de estos enlaces de comunicación se encuentran en el Capítulo 2.1 (Características Técnicas).

3.30.2 Comunicación con el **Zivercom**[®]

La comunicación para configurar la protección, cargar o leer la configuración de la lógica programable y extraer los datos de protección (sucesos, informes de falta, oscilos,...) es posible a través de las puertas de comunicaciones que tengan configurado el protocolo PROCOME. El puerto local siempre tiene asignado este protocolo, mientras que para los puertos remotos dependerá de sus ajustes.

La comunicación se realiza mediante el programa de comunicaciones **Zivercom**[®], que permite el diálogo con la familia de equipos **IRV** y otros equipos, bien sea localmente (a través de un PC conectado a la puerta frontal) o remotamente (vía puertas serie posteriores con protocolo PROCOME), cubriendo todas las necesidades en cuanto a programación, ajustes, registros, informes, etc..

La configuración de las puertas de comunicación local y remota se realiza a través del MMI.

En el modelo **IRV** existen tres controladores, uno para cada puerta de comunicaciones, de forma que se puede establecer comunicación por todas ellas a la vez.

El programa de comunicaciones **Zivercom**[®], que cubre la aplicación del modelo en cuestión, está protegido contra usuarios no autorizados mediante códigos de acceso. El **Zivercom**[®], que corre en entorno WINDOWS[™], es de fácil manejo y utiliza botones o teclas para dar entrada a los diversos submenús.

3.30.3 Sincronización por IRIG-B 123 y 003

Los equipos **IRV** incorporan una entrada de tipo BNC para sincronización mediante una señal de código de tiempo en formato estándar IRIG-B 123 o 003. Dicha entrada se encuentra en la parte posterior del equipo. La precisión de sincronización es de ± 1 ms.

En el caso de que el equipo esté recibiendo señal de IRIG-B para su sincronización, estará denegado el acceso desde el HMI a los ajustes de **Fecha y hora**.

Existe la posibilidad de configurar una salida para indicar el estado de recepción de la señal de IRIG-B. Esta salida permanecerá activa mientras el equipo reciba correctamente dicha señal.

Los equipos **IRV** también están preparados para indicar tanto la pérdida como la recuperación de la señal de IRIG-B mediante la generación de los sucesos asociados a cada una de estas circunstancias.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.30.4 Protocolos de comunicaciones

El protocolo asignado al puerto local es el PROCOME, mientras que a los puertos remotos puede asignarse cualquiera de los siguientes protocolos PROCOME, MODBUS o DNP 3.0

El protocolo PROCOME cumple con la serie de normas IEC-870-5 y es utilizado para la gestión de información tanto de protección como de control. Por otra parte, los protocolos DNP 3.0 y MODBUS se utilizan para la gestión de información de control.

Hay que destacar que se puede mantener comunicación por los tres puertos simultáneamente, siendo la velocidad de cada uno de ellos seleccionable hasta un valor de 38400 baudios.

3.30.4.a Registro de cambios de control

De acuerdo a las señales que se hayan configurado en la lógica programable mediante el programa **Zivercom**[®], los diferentes eventos que se produzcan en el sistema generarán la anotación de aquellas señales que cambien de estado.

Es posible configurar en la lógica programable una lista de señales diferente para los protocolos PROCOME 3.0 y DNP 3.0, almacenándose los cambios que se produzcan en ficheros del equipo **IRV** diferentes e independientes para cada uno de los puertos de comunicaciones. Esto quiere decir que aunque se vacíe la cola de cambios de uno de los puertos tras haberse recogido dicha información, la misma información seguirá estando disponible en el otro puerto para ser recogida mediante el protocolo que tenga asignado, sea el mismo que el del primer puerto o no.

De la misma manera, es posible seleccionar de entre las señales configuradas en PROCOME, en DNP 3.0 o en ambos, aquéllas que se desee presentar a través del HMI. Su almacenamiento también se realiza en ficheros independientes, por lo que aunque se vacíen las colas de cambios de control de los puertos de comunicaciones, la información seguirá estando disponible por el HMI. Se almacenan entre 100 y 115 registros dependiendo de su simultaneidad.

Desde el HMI del equipo o pulsando la tecla F1 se accede a la información proporcionada por el registro de cambios de control mediante la opción de **Información**, existiendo las opciones de visualizar o borrar la lista de cambios. Al entrar en la opción de visualizar, siempre se accede al último generado (el más reciente). Se presenta la información del siguiente modo:

AA/MM/DD|HH:MM:SS

000 texto1 o

001 texto2 o

AA/MM/DD|HH:MM:SS

000 texto3 o

001 texto4 o

Es decir, los eventos se agrupan por “fecha” y “hora”. A continuación, en la línea siguiente, se indican los milisegundos correspondientes a cada cambio de control y su etiqueta definida en el **Zivercom**[®] (máximo de 13 caracteres). Y al final de la línea, un cuadrado relleno o vacío indica ACTIVACIÓN-ON () o DESACTIVACIÓN-OFF () respectivamente. Las etiquetas de texto de las señales definidas en las tablas de entradas y salidas son las que se almacenan por defecto; en el caso de señales nuevas que se generan en la lógica programable es necesario definir dicho texto. En cualquier caso, para disponer de los nombres que cada usuario requiera se recomienda crear una ficha lógica con la asignación de un nombre personalizado a cada una de las señales que se desee visualizar en el display.

La etiqueta con la fecha y hora se irá generando cada vez que se produzca un nuevo evento dentro de ella.

3.30.5 Ajustes de comunicaciones

Partiendo del hecho de que los ajustes que se describen a continuación son totalmente independientes para cada puerto, se agrupan del siguiente modo: ajustes del **Puerto local**, **Puerto remoto 1** y **Puerto remoto 2**. Y finalmente, también se describen los ajustes específicos de cada protocolo.

Cada vez que se inicia una sesión de comunicación por uno de estos puertos, en el *display* del equipo se indica **PL** (puerto local), **P1** o **P2**. Esta indicación, en el caso del protocolo PROCOME 3.0, permanece en el display el tiempo de **TimeOut clave comunicaciones** indicado en apartado 3.30.4.d tras la última comunicación realizada; en el caso de los protocolos MODBUS y DNP V3.00 permanece durante un minuto tras la última comunicación realizada.

Existen tres ajustes de tiempo diferentes para cada uno de los tres puertos físicos de comunicaciones (**Tiempo de indicación de fallo de comunicaciones**), que independientemente del protocolo asignado, permiten configurar el tiempo de ausencia de actividad de comunicaciones tras el cual se generan las correspondientes alarmas (señales digitales y sucesos) de **Fallo de comunicaciones puerto 0, 1 y 2**.

3.30.5.a Puerto local

Las opciones de ajuste del puerto local de comunicaciones son:

- **Velocidad:** puede elegirse un valor desde 300 baudios hasta 38400 baudios, siendo el valor por defecto de 38400 baudios.
- **Bits de parada:** puede seleccionarse uno o dos bits de parada.
- **Paridad:** es posible seleccionar paridad par, impar o sin paridad. Por defecto está configurado sin paridad.
- **Tiempo de recepción de carácter** (0-60000 milisegundos): tiempo máximo entre caracteres permitido durante la recepción de un mensaje. El mensaje en curso se dará por cancelado si se supera el citado tiempo entre la recepción de dos caracteres.
- **Tiempo indicación fallo comunicaciones** (0-600 s.): tiempo máximo entre mensajes sin indicación de bloqueo de comunicaciones por el canal.

3.30.5.b Puerto remoto 1

El puerto remoto 1 posee simultáneamente acceso vía fibra óptica y eléctrico RS232C. El acceso mediante RS232C dispone de todas las líneas de MODEM en formato DB9. Los ajustes disponibles para la configuración de este puerto son:

- **Velocidad, Bits de parada, Paridad y Tiempo de recepción de carácter** al igual que el puerto local.
- **Protocolo**: se puede seleccionar entre los protocolos PROCOME 3.0, DNP 3.0 y MODBUS. El protocolo por defecto es el PROCOME.
- **Ajustes avanzados**:

1. Control de Flujo

Flujo CTS (NO / SI): especifica si la señal **Clear to Send** es monitorizada para controlar el flujo de transmisión de datos. Si el ajuste se establece a SI y la señal CTS cae a "0", la transmisión se suspende hasta que la señal CTS se repone.

Flujo DSR (NO / SI): especifica si la señal **Data Set Ready** es monitorizada para controlar el flujo de transmisión de datos. Si el ajuste se establece a SI y la señal DSR cae a "0", la transmisión se suspende hasta que la señal DSR se repone.

Sensible DSR (NO / SI): especifica si el puerto de comunicaciones es sensible al estado de la señal DSR. Si el ajuste se establece a SI, el *driver* de comunicaciones ignora cualquier byte recibido a no ser que la línea DSR esté activa.

Control DTR (INACTIVO / ACTIVO / PERM. ENVIO):

Inactivo: establece la señal de control DTR a estado inactivo permanentemente.

Activo: establece la señal de control DTR a estado activo permanentemente.

Permiso de envío: la señal DTR permanece activa mientras se permita la recepción de nuevos caracteres.

Control RTS (INACTIVO / ACTIVO / PERM. ENVIO / SOL. ENVIO):

Inactivo: establece la señal de control RTS a estado inactivo permanentemente.

Activo: establece la señal de control RTS a estado activo permanentemente.

Permiso de envío: la señal RTS permanece activa mientras se permita la recepción de nuevos caracteres.

Solicitud de envío: la señal RTS permanece activa mientras existan caracteres pendientes de transmisión.

2. Tiempo

Factor de tiempo de transmisión (0-100 caracteres): factor de tiempo por carácter que determina cuando la transmisión finaliza por time-out.

Constante de tiempo de transmisión (0-60000 ms): tiempo fijo en segundos que se añade al factor de tiempo por carácter, y que determina cuando la transmisión finaliza por time-out.

3. Modificación de mensaje

Número de ceros (0-255): número de ceros a insertar como preámbulo a cada mensaje.

4. Colisiones

Tipo de Colisión (NO / ECO / DCD):

NO: detección de colisiones deshabilitada.

ECO: se considera que se ha producido una colisión cuando los caracteres recibidos no coinciden con los transmitidos.

DCD: se considera que se ha producido una colisión cuando la línea DCD se activa.

Número de reintentos (0-3): número máximo de reintentos en la transmisión cuando se detectan colisiones.

Mínimo tiempo entre reintentos (0-60000 ms): mínimo tiempo entre retransmisiones por detección de colisión.

Máximo tiempo entre reintentos (0-60000 ms): máximo tiempo entre reintentos por detección de colisión.

3.30.5.c Puerto remoto 2

El puerto remoto 2 posee simultáneamente acceso vía fibra óptica y eléctrico RS232C/RS485. Los ajustes disponibles para la configuración de este puerto son semejantes a las del puerto local, pudiendo seleccionarse el protocolo de comunicaciones y un parámetro específico de la aplicación en RS485. Por tanto, los ajustes son:

- **Velocidad, Bits de parada, Paridad y Tiempo de recepción de carácter.**
- **Protocolo:** se puede seleccionar entre los protocolos PROCOME 3.0, DNP 3.0 y MODBUS. El protocolo por defecto es el PROCOME.
- **Ajustes avanzados:**
 1. **Modo de operación (RS232 / RS485):** ajuste que permite seleccionar si el interface DB9 del puerto Remoto 2 funciona como puerto RS232 o como puerto RS485.
 2. **Tiempo**
 - Factor de tiempo de transmisión (0-100 caracteres):** factor de tiempo por carácter que determina cuando la transmisión finaliza por time-out.
 - Constante de tiempo de transmisión (0-60000 ms):** tiempo fijo en segundos que se añade al factor de tiempo por carácter, y que determina cuando la transmisión finaliza por time-out.
 - Número de bytes de espera 485 (0-4 bytes) (sólo en modelos IRV-***_**2****):** especifica el número de bytes de espera al cambiar entre transmisión y recepción cuando el puerto está configurado en modo RS485.
 3. **Modificación de mensaje**
 - Número de ceros (0-255):** número de ceros a insertar como preámbulo a cada mensaje.
 4. **Colisiones**
 - Tipo de colisión (NO / ECO / DCE):**
 - NO:** detección de colisiones deshabilitada.
 - ECO:** se considera que se ha producido una colisión cuando los caracteres recibidos no coinciden con los transmitidos.
 - Número de reintentos (0-3):** número máximo de reintentos en la transmisión cuando se detectan colisiones.
 - Mínimo tiempo entre reintentos (0-60000 ms):** mínimo tiempo entre retransmisiones por detección de colisión.
 - Máximo tiempo entre reintentos (0-60000 ms):** máximo tiempo entre reintentos por detección de colisión.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.30.5.d Ajustes del protocolo PROCOME 3.0

Los ajustes de configuración del protocolo PROCOME 3.0 son:

- **Número de equipo** (0-254): especifica la dirección del equipo **IRV** (actuando como RTU o Remote Terminal Unit) con relación al resto de equipos que se comunican con la misma estación maestra (MTU o Master Terminal Unit).
- **Permiso de clave de comunicaciones** (SI-NO): este ajuste permite habilitar la función de clave de acceso para establecer comunicación con el equipo por la puerta trasera: SI significa habilitar el permiso y NO deshabilitarlo.
- **TimeOut clave comunicaciones** (1-10 minutos): este ajuste permite establecer un tiempo para la activación de un bloqueo de comunicación con el equipo (siempre que se trate de una comunicación por puerta trasera): si transcurre el tiempo ajustado sin realizar ninguna actividad en el programa de comunicaciones, el sistema se bloquea, con lo que habrá que reiniciar la comunicación.
- **Clave de comunicaciones**: la clave de comunicaciones posibilita establecer una concreta clave para acceder a comunicarse con el equipo a través de la puerta trasera. Esta clave deberá tener 8 caracteres, que serán introducidos mediante las teclas numéricas y la tecla correspondiente al punto.

3.30.5.e Ajustes del protocolo DNP 3.0

Los ajustes de configuración del protocolo DNP 3.0 incluyen la definición de:

- **Número relé** (0-65519): especifica la dirección del equipo **IRV** (actuando como RTU o Remote Terminal Unit) con relación al resto de equipos que se comunican con la misma estación maestra (MTU o Master Terminal Unit). Las direcciones 0xFFFF0 a 0xFFFFF están reservadas para las direcciones de Broadcast.
- **T. Confirm TimeOut** (100-65535): especifica el tiempo (en milisegundos) desde que el **IRV** envía un mensaje pidiendo al maestro confirmación de la Capa de Aplicación (Nivel 7), hasta que se da por perdida dicha confirmación. El IRV pide confirmaciones de la Capa de Aplicación cuando envía mensajes espontáneos (Unsolicited) o en respuesta a peticiones de Datos de Clase 1 o Datos de Clase 2. Una vez expirado este tiempo, se intenta la retransmisión del mensaje tantas veces como se especifique en el parámetro N. reintentos.
- **N. reintentos** (0-65535): número de reintentos de la Capa de Aplicación (N7). El valor por defecto es 0 (cero), indicando que no se intentará ninguna retransmisión.
- **Número maestro unsolicited** (0-65535): especifica la dirección de la estación maestra (MTU o Master Terminal Unit) a la que el equipo **IRV** enviará los mensajes no solicitados o espontáneos (Unsolicited). Se utiliza en conjunción con el parámetro Hab. Unsolicited. Las direcciones 0xFFFF0 a 0xFFFFF están reservadas para las direcciones de Broadcast.
- **Hab. unsolicited** (SI-NO): habilitación (SI) o deshabilitación (NO) del envío de mensajes espontáneos (Unsolicited); se utiliza en conjunción con el parámetro Número MTU. Para que el equipo **IRV** empiece a enviar mensajes espontáneos es necesario, además, que el maestro los habilite mediante el Código de Función FC = 20.
- **Tiempo agrupación unsolicited** (100-65535): especifica el intervalo de tiempo entre la generación del primer evento para un mensaje no solicitado y la transmisión del mensaje, con objeto de agrupar varios posibles eventos que se produzcan en este intervalo de tiempo en un único mensaje de transmisión, y conseguir que no se sature la línea de comunicaciones con múltiples mensajes.

- **Intervalo sincr.** (0-120 minutos): especifica el intervalo de tiempo máximo entre dos sincronizaciones. Si no hay sincronización en el intervalo, se indica de la necesidad de una sincronización en Internal Indication (IIN1-4 NEED TIME). Este ajuste no tiene ningún efecto si Intervalo Sincr. es 0.
- **Activación unsolicited en arranque** (SI-NO) (sólo en modelos **IRV-***-**2******): activación (SI) o desactivación (NO) del envío de mensajes *Unsolicited* Forzados (por compatibilidad con equipos con revisiones pre DNP3-1998). Si está activado Unsolicited Arranque, el equipo **IRV** empezará a enviar los mensajes espontáneos existentes sin habilitación adicional por parte del nivel 2. Para que tenga efecto este ajuste es necesario que Hab. Unsolicited este Habilitado.
- **Revisión DNP3** (ESTÁNDAR ZIV/2003) (sólo en modelos **IRV-***-**2******): indica la revisión de la certificación DNP3 a utilizar. STANDARD ZIV o 2003 (DNP3-2003 Intelligent Electronic Device (IED) Certification Procedure Subset Level 2 Version 2.3 29-Sept-03).

Pueden ajustarse hasta 64 medidas o magnitudes analógicas para su envío en DNP3. De entre ellas, podrán ajustarse hasta 16 medidas para ser enviadas ante una petición de cambios.

La forma de seleccionar las medidas que han de ser enviadas ante una petición de cambios es habilitar la opción **Cambio en medida DNP3** en la configuración de control mediante **Ziverlog®**.

El envío de cambios de medidas se ajusta en función de dos parámetros para cada medida: el **Límite superior** (en equipos perfil I) o **Valor máximo** (en equipos perfil II) configurado, y el valor **Banda** ajustado para esa medida. Se pueden ajustar mediante **ZivercomPlus®** hasta 16 valores de banda que se irán asociando con las medidas habilitadas para envío por cambios en el mismo orden en que éstas están ordenadas en **Ziverlog®**. Es decir: el valor de banda 000 se asignará a la primera medida habilitada para envío por cambios, el 001 a la segunda, y así hasta la última habilitada, con un límite de 16. La banda representa un porcentaje del **Valor máximo**, de forma que cuando una variación de la medida supera dicha banda, el valor de la medida se anota para su envío como cambio. Cuando el equipo reciba una petición de cambios de medidas, enviará todos los cambios que tenga anotados.

Tanto para las medidas que tengan habilitada la opción **Cambio en medida DNP3** pero tengan la banda ajustada a 100%, como para las medidas que no tengan la opción **Cambio en la medida DNP3** habilitada, no se anotarán cambios analógicos, entendiéndose como inhabilitadas para el envío por cambios.

3.30.5.f Ajuste del protocolo MODBUS

El único ajuste de configuración del protocolo MODBUS es el **Número de equipo** (0-254), que al igual que en los otros protocolos especifica la dirección del equipo IRV (actuando como RTU o Remote Terminal Unit) con relación al resto de equipos que se comunican con la misma estación maestra (MTU o Master Terminal Unit).

3.30.5.g Ajustes del protocolo TCP/IP

Los ajustes de configuración del protocolo TCP/IP incluyen la definición de:

- **Canal Ethernet 0 (LAN 1).** Dentro del canal tenemos los siguientes ajustes:
 - o Dirección IP (ddd.ddd.ddd.ddd).
 - o Habilitar DHCP (SÍ / NO).
 - o Gateway defecto (ddd.ddd.ddd.ddd).
 - o Máscara de red (ddd.ddd.ddd.ddd).
 - o Dirección DNS (ddd.ddd.ddd.ddd).
- **Canal Ethernet 1 (LAN 2).** Dentro del canal tenemos los siguientes ajustes:
 - o Dirección IP (ddd.ddd.ddd.ddd).
 - o Habilitar DHCP (SÍ / NO).
 - o Gateway defecto (ddd.ddd.ddd.ddd).
 - o Máscara de red (ddd.ddd.ddd.ddd).
 - o Dirección DNS (ddd.ddd.ddd.ddd).
- **SNTP.** Dentro de SNTP tenemos los siguientes ajustes:
 - o Habilitación SNTP (SÍ / NO).
 - o Habilitación sincronización Broadcast (SÍ / NO).
 - o Habilitación sincronización Unicast (SÍ / NO).
 - o Dirección IP servidor SNTP principal (ddd.ddd.ddd.ddd).
 - o Dirección IP servidor SNTP secundario (ddd.ddd.ddd.ddd).
 - o Temporización de validez Unicast (10 - 1000000).
 - o Temporización de error Unicast (10 - 1000000).
 - o Número de reintentos de conexión (1 - 10).
 - o Periodo de sintonización (1 - 1000000).
 - o Periodo de reintentos (1 - 1000000).
 - o Temporización de validez Broadcast (0 - 1000000).
 - o Temporización de error Broadcast (0 - 1000000).
 - o Máxima diferencia de tiempo de sincronización (0 - 1000000).
 - o Ignorar Leap indicador para sincronización (SÍ / NO).
 - o Cálculo de estado de sincronismo (SÍ / NO).

Ajustes relacionados con la redundancia de Ethernet (según modelo):

- **Modo de redundancia** (No Redundancia / Redund. Bonding / Redund. PRP / Redund. RSTP).
- **Temporización del estado del canal** (1 - 60).
- **Redundancia Bonding.**
 - o Intervalo de chequeo del enlace (25 - 500).
- **Redundancia PRP.**
 - o Tiempo de transmisión de tramas de supervisión (0 - 30000).
 - o LSB de la dirección MAC destino de las tramas de supervisión (0 - 255).
- **Redundancia RSTP:** los ajustes se encuentran en el servidor web. Ver apartado Protocolo de Comunicaciones IEC61850

3.30.6 Protocolo de comunicaciones IEC61850

3.30.6.a Introducción

El **IRV-Z** con comunicaciones IEC61850 disponen de una funcionalidad extra a la que proporciona el equipo de protección y control.

Estos equipos pueden independizarse de las comunicaciones, realizando su función de protección y/o control de forma independiente o pueden utilizarse para reportar información, configurarse o recibir cierta información.

Los servicios extra que proporcionan las comunicaciones IEC61850 son:

- Reporte de la información generada en el equipo (Arranques, disparos, bloqueos, etc) a un equipo de nivel superior (Unidad central, telemando, consola, etc).
- Reporte de información rápida (GOOSE) a otro equipo del mismo nivel (protecciones, equipos de control, servicios auxiliares) o incluso a otros equipos de nivel superior.
- Comunicación MMS que permite a cualquier cliente MMS recibir el modelo de datos del equipo y poder actuar con él para cambio de ajustes y de parámetros y realizar mandos sobre el equipo.
- Manejo de un fichero de configuración único (**CID**) que permite disponer de un *backup* de todos los parámetros tanto de protección, control y comunicaciones.
- Servidor web que proporciona información del estado del equipo, errores y valores de estados y medidas.

3.30.6.b Arranque de las comunicaciones

A diferencia de la protección y el control que arrancan en escasos 3 segundos, las comunicaciones **IEC 61850** arrancan en un tiempo variable en función de la información configurada. En un reinicio las pantallas de arranque principales de las comunicaciones **IEC 61850** son las siguientes:

Momento inicial en el cual se carga la información básica del sistema operativo.

Arrancando IEC61850
06/08/11 02:98:36

Pantalla del *Autorun* que gestiona la IP y permite parar el arranque o realizar otras funciones de mantenimiento.

AUTORUN 1.35 E(3.8)
LN1:192.168.1.81

Pantallas de creación del modelo **IEC 61850** y lectura del **CID**.

READ CID
_IRVZ7N104K.CID

Pantalla de reposo del equipo que indica que el equipo está totalmente arrancado y listo para comunicar.

ZIV/IRV
17/04/10 22:49:02

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.30.6.c Pantallas de información

Los equipos con comunicaciones **IEC 61850** disponen de un menú con información que se accede pulsando la combinación de teclas: Flecha Arriba y Punto desde la pantalla de reposo del HMI.

Esta pantalla muestra en la primera línea el modelo software del equipo, la segunda versiones de la aplicación **IEC 61850** que está activa, la tercera muestra la IP del equipo (si no hubiera cable de red conectado, marcaría 0.0.0.0) y la última línea indica la MAC del adaptador de red.

```
#IRVZ7N***121*K2F95
V(0.7) [02] [6.0R]
192.168.1.81
00:E0:AB:02:98:36
```

Desde esta pantalla se puede disponer de más información con las teclas de función F2, F3 y F4.

Pulsando F2 accedemos a una pantalla de información de mensaje Goose. Esta pantalla da información sobre si está activado el envío de mensaje Goose: [ON]GO, si la recepción está configurada [ON]GI, y de estarlo, qué mensaje no estamos recibiendo: 01??.

La flecha → indica el momento en que se envía un mensaje Goose.

```
[ON ]Gle:0000 0000
01?? Glv:0000 0000
[ON ]GOe:0000 0000→
GOv:0000 0000
```

Pulsando F3 accedemos a una pantalla de información ampliada.

```
EBOOT (3.8)
[IRVZ-9836]
Ver SO(2.99)
IEC [6.0R][RUN]
```

3.30 Comunicaciones

Se trata de una pantalla por la que podremos desplazarnos hacia abajo mediante la tecla ∇ cuya información total será: Eboot, Sistema Operativo, aplicación, checksums, información del adaptador de red, etc.

```
EBOOT (3.8)
[IRVZ-9836]
Ver SO(2.99)
IEC [6.0R] [RUN]
CRC: [4720E6D0]
BLD [Sep 28 2011]
BLD [08:46:05]
MMS<->IEC<->IRV
IRVZ7N***403*K20FC
(0.7) [02]
[BOND_ETHBOND]
192.168.1.81
00:E0:AB:02:98:36
DHCP [0]
Type [6]
GWY [192.168.1.10]
CONNECTIONS 0

[BOND:ETHBOND]
RxERR: [0]
TxERR: [0]

FiFoE:0 Use:1
FiFoM:0 Use:68
NmRtr:0 Mxmed:4
```

Pulsando F4 accedemos a la pantalla de información del cliente SNTP. La pantalla indica la versión del Sistema Operativo, la versión del cliente SNTP, si el cliente está apagado, encendido o en Error y la hora que recibe y si es válida (v) o inválida (i).

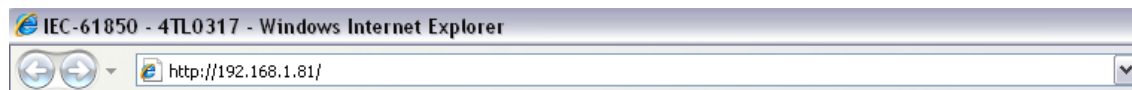
```
Ver S.O.(2.99)
Ver SNTP(2.250)
Sinc SNTP [ON]
10/04/17 22:49:02v
```

Pulsando la tecla ESC desde cualquier pantalla volveremos a la pantalla de reposo.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.30.6.d Servidor web

A través del servidor web podremos acceder a versiones de firmware, estados de arranque y a información útil del relé. Para acceder, debemos escribir la IP del equipo en un navegador web:



Se mostrará la siguiente información:

(C) ZIV http://www.ziv.es	
EBOOT	See (3.8) ID[IRVZ-9836]
Version NK	2.99
Version IEC	[6.2R][RUN]
Build EXE	[Sep 28 2011][4720E6D0]
Model IRVZ	IRVZ7N***104*K20FC
Version API	(0.6)[01]
HTML	APPLICATION
HTML	EXECUTION
HTML	MAPPING
HTML	CIDLOAD
	CONNECTIONS
	LIST DIGITALS
	LIST ANALOGS
	LIST OSCILOS
TXT	APLERROR.LOG
TXT	MAPERROR.LOG
TXT	EXECERROR.LOG
TXT	CIDERROR.LOG
CID ACTIVE	_DBCC1A612P.CID

ETHERNET ADAPTERS						
LAN2	BOND_ETHBOND	128.127.50.152	00:E0:AB:02:98:36	DHCP ON	Type[6]	GATEWAY:[128.127.0.102]

Que se corresponde con versiones de firmware, información del adaptador de red, información del arranque que se podrá visualizar en formato de página web (HTML) o en formato de fichero de texto descargable (TXT).

Dispondremos además de información de las conexiones MMS activas (clientes MMS), una lista de señales internas y su valor en formato de la norma IEC61850 con su descripción real.

Podremos visualizar los oscilos generados (ficheros DAT y CFG) y descargarlos desde el link.

También estará disponible el CID activo, pudiéndolo descargar desde el link.

3.30.6.e Configuración de los puertos de comunicaciones

Los equipos con comunicaciones IEC61850 usan la red Ethernet, utilizando el protocolo TCP/IP para la comunicación MMS (estándar utilizado para empaquetar la información en la red). Por tanto, independiente del medio físico y la conexión (fibra, cobre, etc) es necesario configurar la IP que utilizará el equipo en la red. Para ello es vital conocer el tipo de redundancia Ethernet que implementa cada modelo, existiendo en la actualidad tres posibilidades:

- **Sin redundancia**

El modelo dispone de 2 adaptadores de red independientes con diferente dirección MAC y diferente dirección IP. Ambos adaptadores son independientes, pudiendo acceder a la información MMS por ambos adaptadores. Los mensajes GOOSE se enviarán y recibirán solamente por uno de los dos adaptadores.

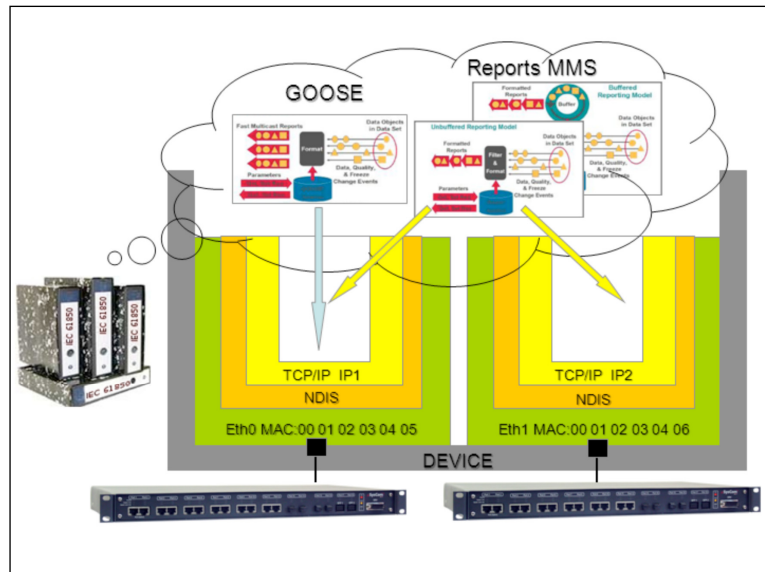


Figura 3.30.1 Configuración de los puertos de comunicaciones para modelos sin redundancia de Ethernet.

- **Redundancia tipo Bonding**

El modelo dispone de 2 adaptadores de red que funcionan ambos con la misma dirección MAC y la misma dirección IP, estando activo sólo uno de ellos en función de la detección del medio (una rotura en la conexión al adaptador produce la conmutación al otro adaptador que si tiene conexión). Tanto la información MMS como los mensajes GOOSE se enviarán y recibirán solamente por el adaptador que esté activo.

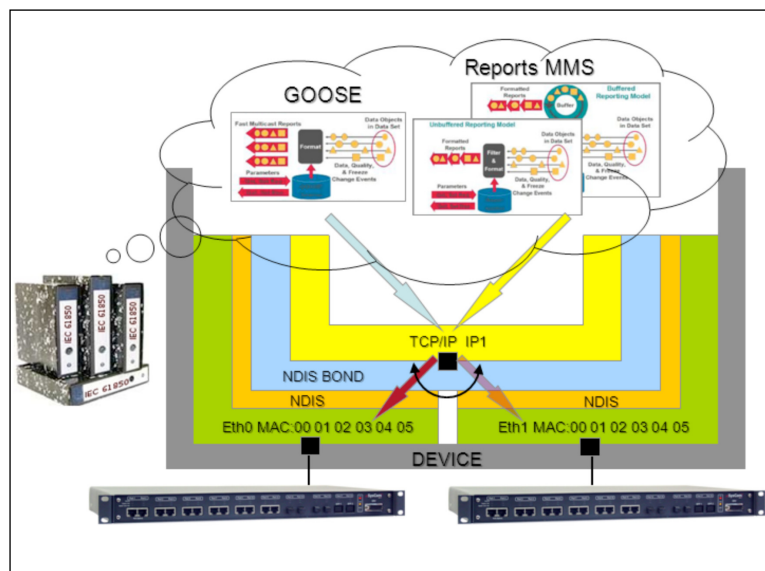


Figura 3.30.2 Configuración de los puertos de comunicaciones para el modelo con redundancia tipo Bonding.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

• Redundancia tipo PRP

El modelo dispone de 2 adaptadores de red que funcionan ambos con la misma dirección MAC y la misma dirección IP, estando activos ambos adaptadores en todo momento y enviando la misma información por ambos adaptadores empleando el protocolo IEC 62439-3 - Parallel Redundancy Protocol (PRP).

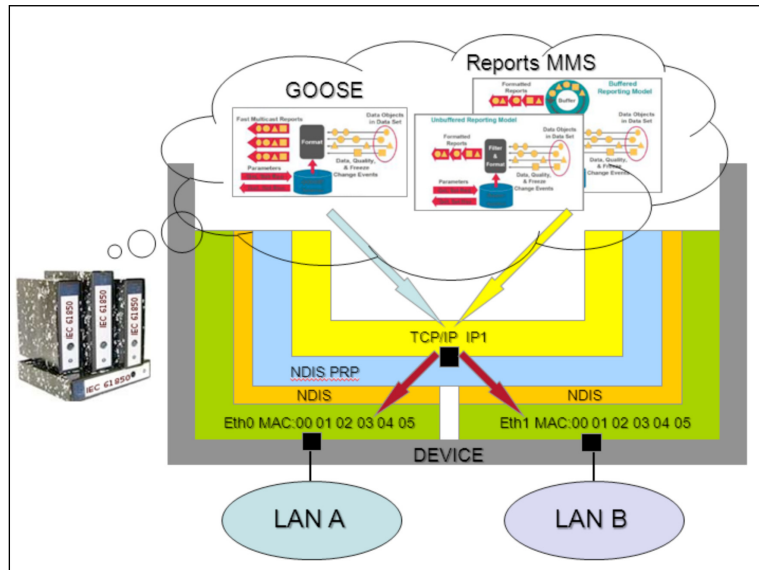


Figura 3.30.3 Configuración de los puertos de comunicaciones para el modelo con redundancia tipo PRP.

Este protocolo se basa en conectar los equipos a dos redes Ethernet (LAN) diferentes, no conectadas entre sí. La misma información es enviada por ambos adaptadores al mismo tiempo, añadiéndole a cada trama Ethernet 6 bytes para el protocolo PRP. Estos bytes permiten realizar el descarte de duplicados, pues se recibirá la misma información por ambos adaptadores y lo interesante es poder descartar el paquete duplicado en el nivel más bajo posible dentro del *stack* de comunicaciones. El equipo enviará de forma periódica tramas de supervisión PRP (multicast) para permitir la monitorización del sistema. Tanto la información MMS como los mensajes GOOSE se enviarán por ambos adaptadores al mismo tiempo.

• Redundancia tipo RSTP

El modelo dispone de 2 adaptadores de red que funcionan ambos con la misma dirección MAC y la misma dirección IP, estando activos ambos adaptadores en todo momento. Los equipos definen entre sí el camino óptimo para el envío de los mensajes abriendo el anillo para evitar la formación de bucles. Asimismo reconfiguran el camino cuando se produce algún tipo de cambio por caída de equipos o de links.

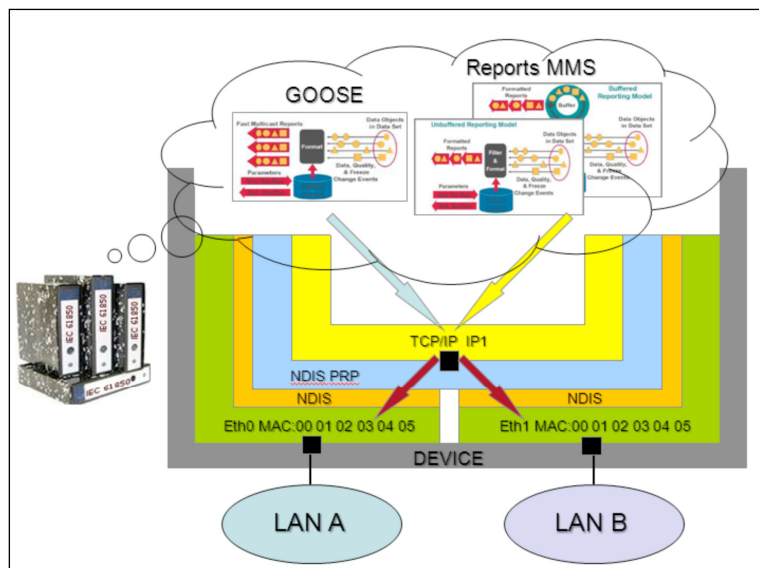


Figura 3.30.4 Configuración de los puertos de comunicaciones para el modelo con redundancia tipo RSTP.

3.30 Comunicaciones

La redundancia tipo **RSTP** se basa en conectar los equipos entre sí en anillo simple, estrella o estrella-anillo en lugar de hacer uso de *switches*. Los propios equipos son los encargados de definir y abrir el anillo, así como de eliminar del mismo los mensajes evitando que recirculen indefinidamente.

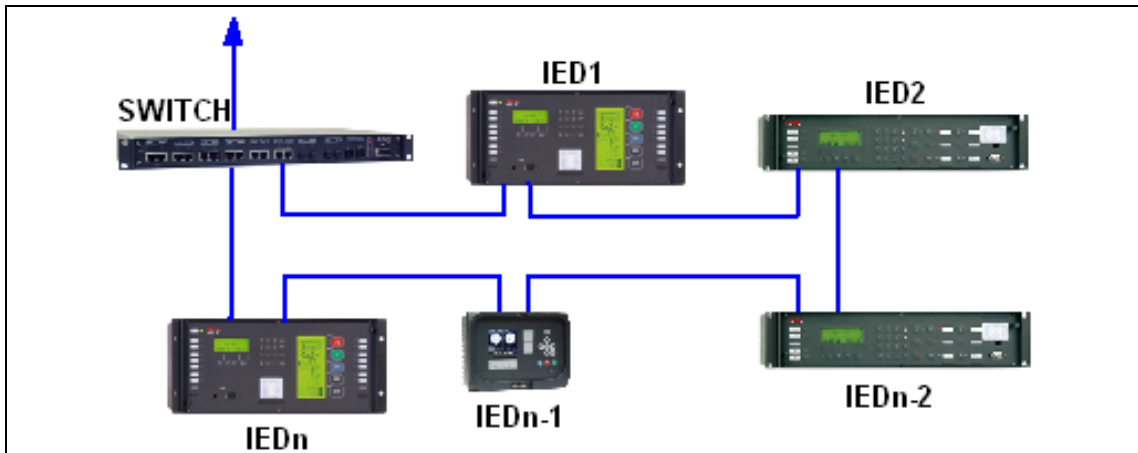


Figura 3.30.5 Ejemplo de conexión de equipos con redundancia RSTP en anillo simple.

Los modelos **IRV-Z**_*****1*****, **IRV-Z**_*****2***** e **IRV-Z**_*****3***** no tienen redundancia de Ethernet, por lo que disponen de 2 puertos físicos con IPs independientes y, por tanto, ajustes de configuración independientes. Dispondrán de los siguientes ajustes por adaptador:

- Dirección IP.
- Habilitación DHCP.
- Gateway Defecto.
- Máscara Red.
- Dirección DNS.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Los ajustes de los modelos **IRV-Z**-*****0***** se incluyen a continuación

- **Canal Goose (Canal Ethernet 1 - Canal Ethernet 2):** Selecciona el canal de transmisión / recepción de mensajes Goose en IEC-61850.
- **Gooses de entrada.** Dentro de cada IED tenemos los siguientes ajustes:
 - o **Datos de suscripción:**
 - o **Goose de entrada (de 1 a 32):**
Goose ID (Hasta 64 caracteres): Identificador de Goose de entrada.
Goose CB ref (Hasta 64 caracteres).
Dirección MAC (01-0C-CD-01-00-00 a 01-0C-0D-01-01-FF): Dirección de la tarjeta de Ethernet.
AppID (0 - 16383).
 - **Conexión de entradas lógicas:**
 - o **Entrada Goose lógica (de 1 a 32):**
Goose asociado: Goose de entrada de la 1 a la 32.
Número de objeto (1 - 1024).
- **Goose de salida.**
 - o **Permiso Goose Out (SI / NO):** Habilitación de los Gooses de salida.
 - o **Goose Out ID** (hasta 64 caracteres): Identificador de Goose de salida.
 - o **Dirección MAC** (01-0C-CD-01-00-00 a 01-0C-0D-01-01-FF).
 - o **Prioridad** (0 -7).
 - o **VID** (0 - 4095).
 - o **App. ID** (0 - 16383).
 - o **Revisión** (0 - 999999999).
 - o **Temporización de primer intento** (4 - 100 ms).
 - o **Multiplificador de tiempos en reintentos** (1 - 100).
 - o **Tiempo máximo de reintento** (0,1 - 30 s).

Los modelos **IRV-Z**-*****2***** e **IRV-Z**-*****3*****, no incluyen la mayoría de estos ajustes, por utilizarse para configurar los Gooses, el fichero de configuración IEC 61850 (**CID**).

Seguirán pudiéndose definir los siguientes ajustes:

- **Canal Goose (Canal Ethernet 1 - Canal Ethernet 2):** selecciona el canal de transmisión / recepción de mensajes Goose en IEC-61850.
- **Goose de salida.**
 - o **Permiso Goose Out (SÍ / NO):** habilitación de los Gooses de salida.

Los modelos **IRV-Z**-*****4***** implementan redundancia tipo Bonding, por lo cual disponen de 2 puertos físicos con una sola IP con un solo conjunto de ajustes:

- Dirección IP.
- Habilitación DHCP.
- Gateway defecto.
- Máscara red.
- Dirección DNS.

Al no existir el ajuste para configurar el canal de envío / recepción de GOOSE, pues se produce siempre por el adaptador activo, incorpora únicamente el siguiente ajuste:

- **Goose de salida.**
 - o **Permiso Goose Out (SÍ / NO):** habilitación de los Gooses de salida.

Incluye además un ajuste para poder configurar el tiempo de conmutación del medio (de 25 a 1000 ms).



3.30 Comunicaciones

Los modelos **IRV-Z**-****6** o superior implementan diferentes tipos de redundancia. Dispondrán de un ajuste para configurar dicho modo de redundancia:

- Si se escoge sin redundancia (**No Redundancia**), dispondrán de 2 puertos físicos con IPs independientes y, por tanto, ajustes de configuración independientes. Dispondrán de los siguientes ajustes por adaptador:

<input type="radio"/> Dirección IP.	<input type="radio"/> Máscara red.
<input type="radio"/> Habilitación DHCP.	<input type="radio"/> Dirección DNS.
<input type="radio"/> Gateway defecto.	

Se podrán definir además los siguientes ajustes:

- Canal Goose (Canal Ethernet 1 - Canal Ethernet 2)**: selecciona el canal de transmisión/recepción de mensajes Goose en IEC-61850.
- Goose de salida**.
 - **Permiso Goose Out (SÍ / NO)**: habilitación de los Gooses de salida.
- Si se escoge redundancia tipo Bonding (**Redund. Bonding**), dispondrán de 2 puertos físicos con una sola IP con un solo conjunto de ajustes:

<input type="radio"/> Dirección IP.	<input type="radio"/> Máscara red.
<input type="radio"/> Habilitación DHCP.	<input type="radio"/> Dirección DNS.
<input type="radio"/> Gateway defecto.	

Al no existir el ajuste para configurar el canal de envío / recepción de GOOSE, pues se produce siempre por el adaptador activo, incorporan los siguientes ajustes:

- Goose de salida**.
 - **Permiso Goose Out (SÍ / NO)**: habilitación de los Gooses de salida.
 - Temporización del estado del canal (1 – 60 s)**: tiempo sin detección de medio para indicar que el canal está caído.
 - Intervalo de chequeo del enlace (25 – 500 ms)**: tiempo para determinar que no existe medio y poder conmutar al otro adaptador.
- Si se escoge redundancia tipo PRP (**Redund. PRP**), dispondrán de 2 puertos físicos con una sola IP con un solo conjunto de ajustes:

<input type="radio"/> Dirección IP.	<input type="radio"/> Máscara red.
<input type="radio"/> Habilitación DHCP.	<input type="radio"/> Dirección DNS.
<input type="radio"/> Gateway defecto.	

Al no existir el ajuste para configurar el canal de envío / recepción de GOOSE, pues se produce siempre por ambos adaptadores, incorporan los siguientes ajustes:

- Goose de salida**.
 - **Permiso Goose Out (SÍ / NO)**: habilitación de los Gooses de salida.
 - Temporización del estado del canal (1 - 60 s)**: tiempo sin recibir tramas para indicar que el canal está caído.
 - Tiempo de transmisión de tramas de supervisión (0 - 30000)**: intervalo de envío de tramas de supervisión PRP.
 - LSB de la dirección MAC destino de las tramas de supervisión (0 - 255)**: último octeto de la MAC destino de las tramas de supervisión PRP (la dirección MAC destino será 01-15-4E-00-01-XX).

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

- En el caso de la redundancia **RSTP**, el equipo dispondrá de 2 puertos físicos con una sola IP con un solo conjunto de ajustes, como en el caso de la redundancia tipo Bonding. Todos los ajustes relacionados con el *switch*, VLANs, prioridades, etc. estarán disponibles a través del servidor web desde el momento en el que el ajuste del relé se encuentre seleccionado como **RSTP** y el equipo se haya reiniciado. De esta manera, a través del servidor web se tendrá acceso a los siguientes ajustes:
 - o **Versión**: funcionamiento con protocolo RSTP o STP.
 - o **Bridge Priority**: prioridad del nodo.
 - o **Max Age, Hello Time, Forward Delay**: temporizadores del propio protocolo RSTP (segundos).
 - o **Tx Hold Count**: ráfaga máxima de mensajes enviados por segundo.
 - o Para cada puerto:
 - **Priority**: prioridad.
 - **Cost**: coste del enlace.
 - **Edge** (ON, OFF, AUTO): puerto en el que hay conectado un *host*.
 - **PtP** (ON, OFF, AUTO): punto a punto.
 - **Edge Tx Filter**: eliminación de Tx de en caso de que el *port* sea Edge.

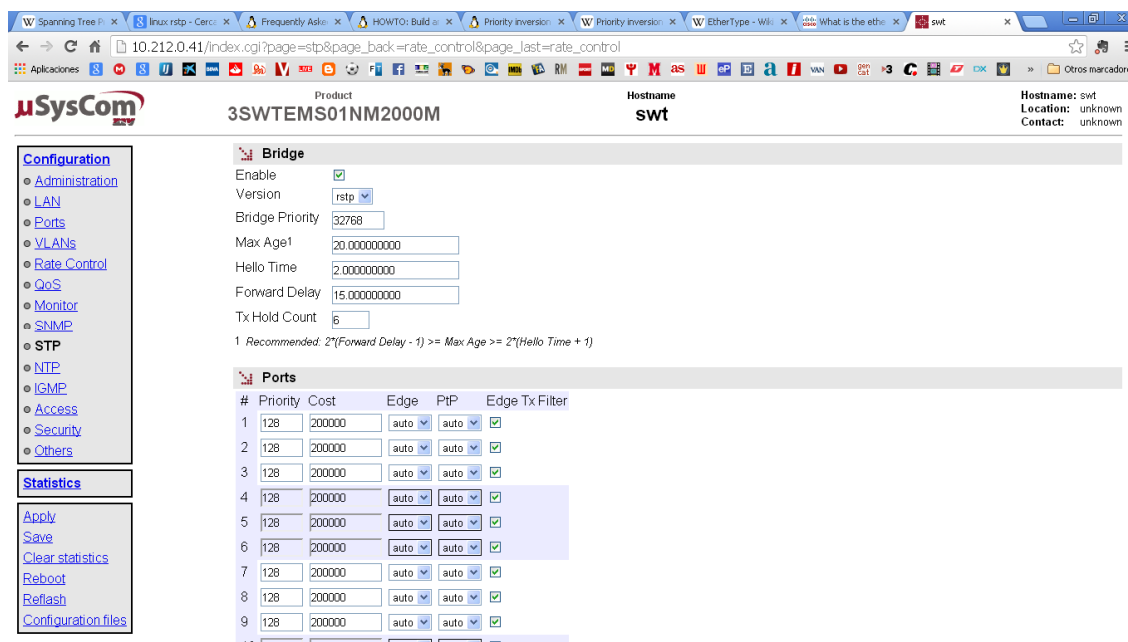


Figura 3.30.6 Imagen de los ajustes relativos al RSTP disponibles en el servidor web.

3.30.6.f Acceso FTP

El acceso FTP permitirá tener disponibles una serie de carpetas del equipo. En función del usuario y contraseña, tendremos distintas carpetas:

En versiones de IEC61850 anteriores a la 7.7R, entrando de forma anónima, sin usuario y contraseña se tendrá acceso a un directorio en el cuál sólo podremos copiar un nuevo **CID** (ver apartado de cómo cambiar de fichero de configuración CID).

En versiones de IEC61850 iguales o superiores a la 7.7R el grado de seguridad se ha incrementado y será necesario un usuario y contraseña para poder realizar la carga de un CID y con ello poder cambiar la configuración de control y los ajustes de protección. De la misma manera, con el usuario y contraseña adecuados, se tendrá acceso a un directorio en el cual solo podremos copiar un nuevo CID (ver apartado de cómo cambiar de fichero de configuración CID). Para conocer el usuario y contraseña, contactar por favor con el fabricante.

Si entramos usando usuario: *info* y password: **info**, dispondremos de una estructura de directorios tal que:

El contenido de estas carpetas será de sólo lectura pudiéndose descargar la información.

Los directorios contendrán la misma información que proporciona el servidor web: Información de arranque, CID activo, ficheros de oscilo, etc.

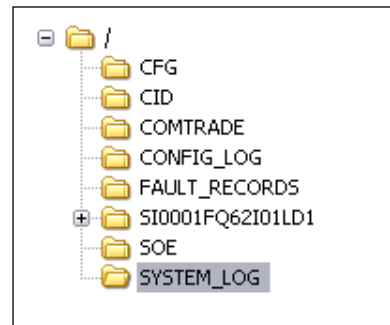


Figura 3.30.7 Estructura de directorios.

3.30.6.g Fichero de configuración CID

El equipo dispone de un fichero (**CID**) en el formato propuesto por la norma **IEC 61850** según parte 6 (SCL). Este fichero permite conocer el modelo de datos del equipo en el formato de nodos, datos y atributos.

Además, se podrán configurar a través de él los parámetros de envío de Goose, la recepción de otros Gooses, crear datasets y asignárselos a Reports, cambiar ajustes, modificar la lógica de control, descripciones, parámetros, etc.

La modificación de este fichero requiere de un programa de edición de ficheros SCL, el **ZiverCID**[®].

Este programa permitirá configurar este fichero para ser enviada posteriormente al equipo por medio de un FTP o haciendo uso del puerto USB.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

• Carga del CID a través del FTP

Para tener acceso al equipo a través de un FTP es necesario disponer de un programa cliente FTP. El propio explorador de Windows permite realizar un FTP a la dirección del equipo. Para ello, se introducirá la dirección IP del equipo en la barra de Dirección de la siguiente forma:



En versiones IEC61850 inferiores a la 7.7R, sin introducir usuario y contraseña podremos copiar el **CID** configurado en el directorio raíz del FTP, ya que solo se tiene acceso de escritura únicamente al directorio NotValidated. En versiones superiores a la 7.7R el grado de seguridad se ha incrementado y será necesario introducir un usuario y contraseña correctos para llevar a cabo la acción.

El equipo validará el **CID**, es decir, comprobará que se trata de un SCL correcto y que la IP del CID coincida con la configurada en el equipo). A partir de cierta versión IEC61850 también se comprueba que el modelo del equipo concuerda con el modelo de relé que se encuentra dentro del CID.

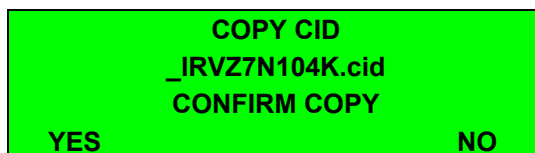
Una vez validado, el equipo realizará un proceso de backup y reinicio, rearrancando las comunicaciones y utilizando el nuevo **CID**. Si el **CID** no pasa la validación será rechazado y eliminado del directorio, que seguirá funcionando normalmente con el **CID** que tenía cargado y sin perder en ningún momento las comunicaciones.

Si se produjera algún problema durante la carga del nuevo **CID** (proceso de reconfiguración del control o carga de ajustes de protección), el relé mostrará una pantalla que permitirá recuperar el **CID** anterior (ver apartado de errores).

• Carga del CID a través del USB mediante un pendrive

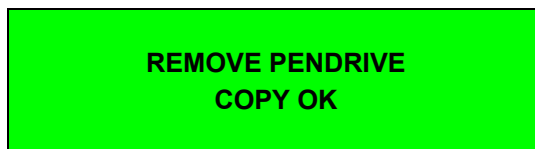
Para cargar un **CID** nuevo a un equipo a través del USB del HMI, es necesario disponer de un pendrive vacío donde se copiará el nuevo **CID** en el directorio raíz.

Con el equipo totalmente arrancado y desde la pantalla de reposo, introduciremos el pendrive y esperaremos a que sea detectado.

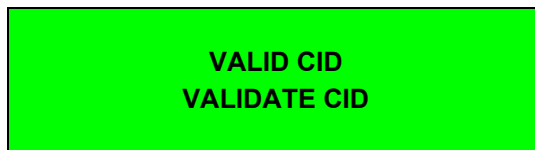


Es entonces cuando nos pedirá confirmación de copia:

Confirmamos pulsando F1.



Al sacar el pendrive, el equipo copiará el **CID** a un directorio temporal (directorio NotValidated) donde lo validará (comprobará que se trata de un SCL correcto y que la IP del **CID** coincida con la del equipo).



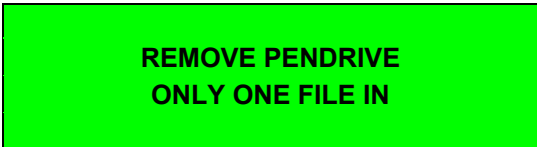
En versiones superiores a la 7.7R, el grado de seguridad se ha incrementado y será necesario introducir una contraseña para llevar a cabo la acción de carga de un nuevo CID.

3.30 Comunicaciones

Una vez validado, el equipo realizará un proceso de backup y reinicio, rearrancando las comunicaciones y utilizando el nuevo **CID**. Si el **CID** no pasa la validación será rechazado y eliminado del directorio, que seguirá funcionando normalmente con el **CID** que tenía cargado y sin perder en ningún momento las comunicaciones.

Si se produjera algún problema durante la carga del nuevo **CID** (proceso de reconfiguración del control o carga de ajustes de protección), el relé mostrará una pantalla que permitirá recuperar el CID anterior (ver apartado de errores).

Si en el usb hay más ficheros o directorios a parte del **CID**, el relé mostrará el siguiente mensaje, rechazando la carga:



REMOVE PENDRIVE
ONLY ONE FILE IN

• Backup

Para realizar un backup del relé, es decir, obtener el CID, logs, oscilos y demás información, se pueden utilizar los siguientes métodos:

- FTP accediendo con usando usuario: *info* y password: **info** (ver apartado de acceso FTP)
- Servidor Web (ver apartado)
- USB. Con el relé arrancado y sin mensajes de error en pantalla, si introducimos un USB vacío el relé al detectarlo copiará automáticamente el CID activo. A continuación, mostrará tres pantallas dando la opción al usuario de descargarse el resto de información:



COPY OSCILOS
CONFIRM COPY

YES

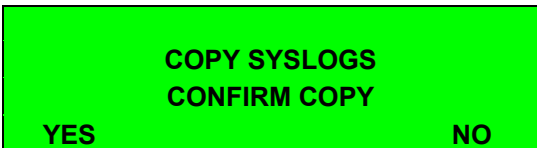
NO



COPY REPORTS
CONFIRM COPY

YES

NO



COPY SYSLOGS
CONFIRM COPY

YES

NO

• Carga de CID a través de puerto frontal

El **CID** podrá cargarse por el puerto serie frontal del equipo a través de la herramienta de configuración **ZIV e-NET TOOL** (disponible según selección de modelo).

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

• Errores

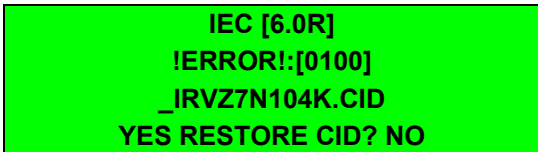
Durante la configuración del equipo, es posible realizar acciones que dan lugar a errores que se pueden identificar y corregir:

- **Apagado del equipo durante una escritura en Flash del CID:** durante su funcionamiento, el equipo realiza escrituras del CID en una memoria no volátil tipo Flash.

Si durante este proceso, el equipo es apagado, es muy probable que perdamos el **CID** que se copia en Flash. En tal caso, en el siguiente arranque aparecerá un mensaje en pantalla del tipo mostrado, siendo **_IRVZ7N104K.CID** el fichero **CID** que estaba activo.



```
!WRITING CID!  
DO NOT POWER OFF
```

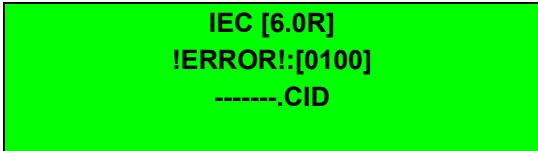


```
IEC [6.0R]  
!ERROR!:[0100]  
_IRVZ7N104K.CID  
YES RESTORE CID? NO
```

Durante unos segundos, ofrecerá la posibilidad de recuperar el **CID** de seguridad que se dispone en el equipo justo en el momento anterior al último cambio de ajustes. El equipo ofrecerá esta misma posibilidad tras el intento incompleto de carga de un nuevo **CID**.

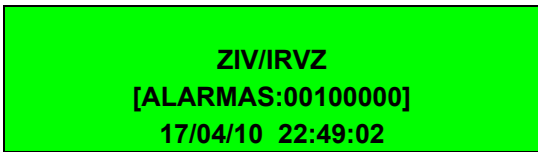
De pulsar F1 para recuperar el CID, el equipo utilizará esta copia de seguridad para el arrancar. De pulsar F4 o no pulsar nada, el equipo permanecerá a la espera que se introduzca un nuevo CID por cualquiera de los métodos de carga del **CID** (FTP o USB).

- **En caso de haber múltiples apagados indebidos** (Ej. apagado después de la recuperación del **CID**), la copia de seguridad del **CID** también se podría llegar a perder. En tal caso aparecería el mensaje mostrado, a la espera de que se introduzca un nuevo **CID** por cualquiera de los métodos de carga del **CID** (FTP o USB).



```
IEC [6.0R]  
!ERROR!:[0100]  
-----.CID
```

- **Alarma 100000.** En el caso de aparecer el siguiente mensaje de Alarmas (Alarma 100000) sabremos que hay un problema en las comunicaciones IEC61850 que no afecta a la función de protección y control. En este caso, nos deberemos poner en contacto con el servicio técnico para identificar la naturaleza del fallo.



```
ZIV/IRVZ  
[ALARMAS:00100000]  
17/04/10 22:49:02
```

3.30.6.h Códigos de error

• Pantalla del equipo

CODIGO	DESCRIPCION
0x00003010	Error general en la carga del perfil del equipo. Motivo: el modelo del equipo en el CID es distinto al modelo del relé, la versión del CID es diferente a la versión del FW del equipo, etc.
0x00003020	Error el IDS no corresponde con el modelo. Motivo: el modelo y versión del FW IEC 61850 difiere con el modelo y versión del FW de protección.
0x00003060	Error en configuración de GOOSE de entrada. Motivo: hay algún error en la configuración del nodo GIGGIO (setRef o intAddr). Chequear la información más precisa aportada en el servidor web para su corrección.
0x00003070	Error en fichero RFC1006.CFG. Motivo: error en FW IEC 61850.
0x00003080	Error en versión de interfaz con el relé. Motivo: error en FW IEC 61850.
0x00003011	Error en el proceso de carga del CID. Motivo: la lógica de control que se encuentra dentro del CID es errónea.
0x00003200	Error en las IRQs de la DPRAM. Motivo: error en FW IEC 61850 y/o protección.

• Servidor web

TEXTO	DESCRIPCION
ERROR_SUSGOOSE	Error en la configuración de suscripción de GOOSE de entrada.
ERROR_CFGPERFIL	Error en la carga del perfil.
ERROR_CFGLOG	Error en petición de información de la lógica cargada.
ERROR_MEMCFGLOG	Error en la reserva de memoria para la configuración de lógica.
ERROR_CFGLOGREAD	Error en lectura de nodos de lógica cargada.
ERROR_VER_PERFIL	Error en la compatibilidad de versiones de perfiles.
ERROR_DB_REFNVL	Error en la creación de Datasets.
ERROR_CFGERROR	Error en mapeo de perfil de datos.
ERROR_CRC_PERFIL	Error en el CRC del perfil.
ERROR_OPENPERFIL	Error abriendo fichero de perfil.
ERROR_RUN_SRVCOMPRESS	Error ejecutando servidor de compresión.
ERROR_OPEN_CID	Error en la apertura o lectura del CID.
ERROR_HEAD_CID	Error en lectura de cabecera del CID.
ERROR_IED_NAME_CID	Error en la lectura desde el CID del nombre del IED.
ERROR_DATASET_ITEM_CID	Error leyendo miembros de un dataSet desde el CID.
ERROR_RCB_CID	Error leyendo la lista de RCB desde un CID.
ERROR_GOOSE_ID_CID	Error leyendo datos de un GOOSE desde el CID.
ERROR_READ_SP_CID	Error leyendo datos de un SP desde el CID.
ERROR_WRITE_SP_CID	Error escribiendo datos de un SP al CID.
ERROR_WRITE_PRM_REV_CID	Error escribiendo el ParamRev en el CID.
ERROR_IRV_RD_CID	Error en lectura de ajustes del IRVZ.
ERROR_IRV_WR_CID	Error en escritura de ajustes al IRVZ.
ERROR_HEAD_LOGICA	Error en lectura de datos cabecera de la lógica desde el CID.
ERROR_READ_CF_CID	Error en lectura de valores de CF del CID.
ERROR_CACHE_CID	Error haciendo copia en RAM del CID descomprimido del CZ.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

TEXTO	DESCRIPCION
ERROR_CONNECT_AP_IP	Error en lectura de IP desde el CID.
ERROR_ATTR_IN_CID	Un elemento de un datser referenciado en el CID no existe.
ERROR_LCB_CID	Error en lectura de datos del LCB del CID.
ERROR_CREATE_MAPLOG	Error creando fichero MAPLOG.BIN.
ERROR_READ_PRM_REV_CID	Error de lectura del ParamRev del CID.
ERROR_GEN_LOG_CID	Error en la generación de lógica.
ERROR_EXTRACT_LOG_CID	Error en la extracción de los ficheros de lógica del CID.
ERROR_CONF_LOG_CID	Error en la configuración de lógica cargada en el IRVZ.
ERROR_APIXML_INIT	Error en la inicialización de la librería XML.

3.30.6.i Protocolos PROCOME, DNP3 y MODBUS sobre los puertos IEC-61850

Los modelos **IRV-Z**-*****N** pueden comunicarse por los puertos LAN1 y LAN2 en IEC61850, PROCOME, MODBUS y DNP v3.0. Los puertos TCP/IP para estos enlaces de comunicación están fijados a los siguientes valores y aunque son configurables:

- PROCOME: puerto 32001.
- MODBUS: puerto 502.
- DNP v3.0: puerto 20000.

Esto no afecta a la selección de puerto para los otros puertos físicos (puerto local, puertos remotos 1-3).

Los modelos **IRV-Z**-*****P** disponen de un total de cinco instancias de comunicación para protocolos no IEC61850 a través de los puertos LAN IEC61850. Una instancia es siempre PROCOME (protocolo propietario) y las cuatro restantes se pueden configurar para comunicar en DNP3.0 o MODBUS simultáneamente (pudiéndose elegir el mismo protocolo para las cuatro instancias).

Los puertos TCP/IP para estos enlaces de comunicación serán configurables, a excepción del protocolo propietario, el PROCOME, que tendrá puerto TCP/IP fijo (32001)

Esto no afecta a la selección de puerto para los otros puertos físicos (puerto local, puertos remotos 1-3).

3.30.7 Protocolo de comunicaciones CAN

3.30.7.a Introducción

Dada la gran cantidad de señales que tienen que ser adquiridas y controladas en las subestaciones Eléctricas surge la necesidad de conectar las entradas y salidas remotas de dispositivos en tiempo real, por medio de protocolos de comunicaciones serie a alta velocidad, de forma que abarate y simplifique el cableado en el entorno de las Subestaciones Eléctricas.

Con dicha finalidad se efectúa la comunicación de un Equipo Maestro de **ZIV** con otros Equipos Esclavos mediante el protocolo CAN, incrementando de esta manera el número de entradas y salidas disponibles en el Equipo Maestro de **ZIV**, comportándose dichas señales como si fueran internas al Equipo Maestro de **ZIV**.

3.30.7.b Características generales

- **Nivel Físico**

Característica	Valor
Versión de CAN	2.0b
Velocidad	125 kbits
Tiempo de bit	8 micro seg.
Longitud máxima	500 metros
Tamaño de ID	11 bits

Cuando se transmiten mensajes de CAN 2.0b con ID de 16 bits se envían los siguientes bits correspondientes al CAN extendido:

- RTR a 1 (recesivo).
- r0 a 1(recesivo).
- r1 1 0(dominante).

Todos los mensajes transmitidos son reconocidos por la escritura con un bit dominante del primero de los dos bits recesivos enviados por el transmisor en el campo de reconocimiento.

Codificación de bits NRZ (Non-Return-to-Zero).

En las tramas de datos con 5 bits consecutivos iguales se inserta un sexto de signo contrario.

Las características eléctricas del bus CAN están definidas en ISO 11898.

Nivel de enlace

Utiliza la técnica de acceso al medio CSMA/CD+CR (Carrier Sense Multiple Access Collision Resolution).

- En Ethernet (CSMA), si hay una colisión se pierden todos los mensajes.
- En CAN (CSMA/CD+CR), si hay una colisión sobrevive el mensaje más prioritario (definido por los bits dominantes).

El estado de un nodo puede ser Activo, Pasivo o Anulado en función de los errores detectados.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

• Nivel aplicación

La capa de Aplicación utiliza un protocolo optimizado para aplicaciones de Protección y Control en subestaciones eléctricas, con mensajes de 1 a 8 bytes.

Los Mensajes del protocolo implementado sirven para conseguir las siguientes funcionalidades:

- **Mensaje LOGIN.** Permite al Equipo Maestro de **ZIV** conocer la disponibilidad de los Equipos Esclavos.
- **Mensaje CAMBIO.** Permite al Equipo Maestro de **ZIV** recibir espontáneamente el estado de las entradas y las salidas de los Equipos Esclavos.
- **Mensaje LECTURA.** Permite al Equipo Maestro de **ZIV** realizar una petición forzada del estado de las entradas y las salidas de los Equipos Esclavos.
- **Mensaje TICK.** Permite al Equipo Maestro de **ZIV** efectuar la sincronización con los Equipos Esclavos.
- **Mensaje ESCRITURA DE SALIDAS DIGITALES.** Permite al Equipo Maestro de **ZIV** enviar a los Equipos Esclavos el estado de las salidas digitales.
- **Mensaje ESCRITURA DE AJUSTES.** Permite al Equipo Maestro de **ZIV** enviar a los Equipos Esclavos el valor de los Ajustes.

3.30.7.c Entradas de la función CAN

Tabla 3.30-1: Entradas de la función CAN		
Nombre	Descripción	Función
RDO_1	Salida digital remota 1	Activa dicha salida digital remota en el puerto CAN.
RDO_2	Salida digital remota 2	
RDO_3	Salida digital remota 3	
RDO_4	Salida digital remota 4	
RDO_5	Salida digital remota 5	
RDO_6	Salida digital remota 6	
RDO_7	Salida digital remota 7	
RDO_8	Salida digital remota 8	
RDO_9	Salida digital remota 9	
RDO_10	Salida digital remota 10	
RDO_11	Salida digital remota 11	
RDO_12	Salida digital remota 12	
RDO_13	Salida digital remota 13	
RDO_14	Salida digital remota 14	
RDO_15	Salida digital remota 15	
RDO_16	Salida digital remota 16	

3.30.7.d Salidas de la función CAN

Tabla 3.30-2: Salidas de la función CAN		
Nombre	Descripción	Función
RIN_1	Entrada digital remota 1	Activación de dicha entrada digital remota en el puerto CAN.
RIN_2	Entrada digital remota 2	
RIN_3	Entrada digital remota 3	
RIN_4	Entrada digital remota 4	
RIN_5	Entrada digital remota 5	
RIN_6	Entrada digital remota 6	
RIN_7	Entrada digital remota 7	
RIN_8	Entrada digital remota 8	
RIN_9	Entrada digital remota 9	
RIN_10	Entrada digital remota 10	
RIN_11	Entrada digital remota 11	
RIN_12	Entrada digital remota 12	
RIN_13	Entrada digital remota 13	
RIN_14	Entrada digital remota 14	
RIN_15	Entrada digital remota 15	
RIN_16	Entrada digital remota 16	
RIN_17	Entrada digital remota 17	
RIN_18	Entrada digital remota 18	
RIN_19	Entrada digital remota 19	
RIN_20	Entrada digital remota 20	
RIN_21	Entrada digital remota 21	
RIN_22	Entrada digital remota 22	
RIN_23	Entrada digital remota 23	
RIN_24	Entrada digital remota 24	
RIN_25	Entrada digital remota 25	
RIN_26	Entrada digital remota 26	
RIN_27	Entrada digital remota 27	
RIN_28	Entrada digital remota 28	
RIN_29	Entrada digital remota 29	
RIN_30	Entrada digital remota 30	
RIN_31	Entrada digital remota 31	
RIN_32	Entrada digital remota 32	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Tabla 3.30-2 Salidas de la función CAN

Nombre	Descripción	Función
VAL_RIN_1	Validez entrada digital remota 1	Activación de dicha validez de entrada digital remota.
VAL_RIN_2	Validez entrada digital remota 2	
VAL_RIN_3	Validez entrada digital remota 3	
VAL_RIN_4	Validez entrada digital remota 4	
VAL_RIN_5	Validez entrada digital remota 5	
VAL_RIN_6	Validez entrada digital remota 6	
VAL_RIN_7	Validez entrada digital remota 7	
VAL_RIN_8	Validez entrada digital remota 8	
VAL_RIN_9	Validez entrada digital remota 9	
VAL_RIN_10	Validez entrada digital remota 10	
VAL_RIN_11	Validez entrada digital remota 11	
VAL_RIN_12	Validez entrada digital remota 12	
VAL_RIN_13	Validez entrada digital remota 13	
VAL_RIN_14	Validez entrada digital remota 14	
VAL_RIN_15	Validez entrada digital remota 15	
VAL_RIN_16	Validez entrada digital remota 16	
VAL_RIN_17	Validez entrada digital remota 17	
VAL_RIN_18	Validez entrada digital remota 18	
VAL_RIN_19	Validez entrada digital remota 19	
VAL_RIN_20	Validez entrada digital remota 20	
VAL_RIN_21	Validez entrada digital remota 21	
VAL_RIN_22	Validez entrada digital remota 22	
VAL_RIN_23	Validez entrada digital remota 23	
VAL_RIN_24	Validez entrada digital remota 24	
VAL_RIN_25	Validez entrada digital remota 25	
VAL_RIN_26	Validez entrada digital remota 26	
VAL_RIN_27	Validez entrada digital remota 27	
VAL_RIN_28	Validez entrada digital remota 28	
VAL_RIN_29	Validez entrada digital remota 29	
VAL_RIN_30	Validez entrada digital remota 30	
VAL_RIN_31	Validez entrada digital remota 31	
VAL_RIN_32	Validez entrada digital remota 32	
RDO_1	Salida digital remota 1	Activación de dicha salida digital remota en el puerto CAN.
RDO_2	Salida digital remota 2	
RDO_3	Salida digital remota 3	
RDO_4	Salida digital remota 4	
RDO_5	Salida digital remota 5	

3.30 Comunicaciones

Tabla 3.30-2 Salidas de la función CAN

Nombre	Descripción	Función
RDO_6	Salida digital remota 6	Activación de dicha salida digital remota en el puerto CAN.
RDO_7	Salida digital remota 7	
RDO_8	Salida digital remota 8	
RDO_9	Salida digital remota 9	
RDO_10	Salida digital remota 10	
RDO_11	Salida digital remota 11	
RDO_12	Salida digital remota 12	
RDO_13	Salida digital remota 13	
RDO_14	Salida digital remota 14	
RDO_15	Salida digital remota 15	
RDO_16	Salida digital remota 16	

3.30.8 Entradas / salidas virtuales

La función entradas / salidas virtuales permite la transmisión bidireccional de hasta 16 señales digitales y 16 magnitudes analógicas entre dos equipos **IRV** conectados a través de un sistema digital de comunicaciones. Dicha función permite programar lógicas que contemplen información local y remota, tanto analógica como digital.

Una de las principales aplicaciones de las entradas / salidas virtuales se encuentra en la optimización de esquemas de teleprotección: reducen el tiempo de transferencia de señales digitales entre extremos, proporcionan una mayor seguridad en dicha transferencia, permiten intercambiar un mayor número de señales, etc.

El intercambio de información entre equipos se efectúa a través de tramas enviadas cada 2 ms, que incluyen 16 señales digitales y 1/2 magnitud analógica. Como se puede ver, la velocidad de transmisión de las 16 señales digitales es muy elevada, puesto que se consideran señales de alta prioridad; por ello, podrán ser empleadas dentro de esquemas de teleprotección.

La función de entradas / salidas virtuales permite detectar fallos en la comunicación, que generen errores en el contenido de las tramas (algunos de los cuales son corregidos mediante el uso de un código de redundancia) o errores en la secuencia de recepción de tramas. El número de errores detectados es registrado por un contador que se actualiza al cabo del tiempo indicado por el ajuste **Periodo detección errores**. Existe una entrada para reponer dicho contador.

Dependiendo del modelo, los puertos traseros Remoto 1 y Remoto 2 del equipo pueden ser configurados como puertos de entradas / salidas virtuales. Para ello, el ajuste **Selección de protocolo** de ese puerto debe ponerse en **Entradas / Salidas virtuales**.

Una vez seleccionado el protocolo de **Entradas / Salidas virtuales** para uno de los puertos, el equipo ignora todos los ajustes asociados a dicho puerto que aparecen en el campo de Comunicaciones, teniendo en cuenta como ajustes del puerto elegido como virtual solamente aquellos introducidos en el campo Entradas / Salidas.

Las entradas y salidas virtuales se configuran exactamente igual que las entradas y salidas digitales, haciendo uso de la lógica programable que incorpora el programa **ZivercomPlus®**.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.30.8.a Puerto virtual 1

Ajustes puerto virtual 1:

- **Permiso:** Habilita la función entradas / salidas virtuales para ese puerto.
- **Velocidad:** Puede elegirse un valor desde 9600 baudios hasta 115200 baudios, siendo el valor por defecto de 9600 baudios.
- **Periodo de detección de errores:** Tiempo en el cual se actualiza el contador de errores de comunicaciones.
- **Time Out:** Tiempo sin recibir una trama completa para que se genere un error de comunicaciones.
- **Flujo CTS (SÍ/NO):** Especifica si la señal **Clear To Send** es monitorizada para controlar el flujo de transmisión de datos. Si el ajuste se establece a SÍ y la señal CTS cae a "0", la transmisión se suspende hasta que la señal CTS se repone.
- **Flujo DSR (SÍ/NO):** Especifica si la señal **Data Set Ready** es monitorizada para controlar el flujo de transmisión de datos. Si el ajuste se establece a SÍ y la señal DSR cae a "0", la transmisión se suspende hasta que la señal DSR se repone.
- **Sensible DSR (SÍ/NO):** especifica si el puerto de comunicaciones es sensible al estado de la señal DSR. Si el ajuste se establece a SÍ, el driver de comunicaciones ignora cualquier byte recibido a no ser que la línea DSR esté activa.
- **Control DTR (INACTIVO / ACTIVO / PERM. ENVIO):**
Inactivo: Establece la señal de control DTR a estado inactivo permanentemente.
Activo: Establece la señal de control DTR a estado activo permanentemente.
Permiso de envío: La señal DTR permanece activa mientras se permita la recepción de nuevos caracteres.
- **Control RTS (INACTIVO / ACTIVO / PERM. ENVIO / SOL. ENVIO):**
Inactivo: Establece la señal de control RTS a estado inactivo permanentemente.
Activo: Establece la señal de control RTS a estado activo permanentemente.
Permiso de envío: La señal RTS permanece activa mientras se permita la recepción de nuevos caracteres.
Solicitud de envío: La señal RTS permanece activa mientras existan caracteres pendientes de transmisión.

3.30.8.b Puerto virtual 2

Ajustes del puerto virtual 2:

- **Permiso:** Habilita la función entradas / salidas virtuales para ese puerto.
- **Velocidad:** Puede elegirse un valor desde 9600 baudios hasta 115200 baudios, siendo el valor por defecto de 9600 baudios.
- **Periodo de detección de errores:** Tiempo en el cual se actualiza el contador de errores.
- **Time Out:** Tiempo sin recibir una trama completa para que se genere un error.

3.30.8.c Medidas virtuales

En el campo Entradas / Salidas, también se pueden configurar las magnitudes virtuales correspondientes a los puertos traseros Remoto 1 y Remoto 2, pudiendo seleccionar cualquiera de las magnitudes calculadas por el equipo, incluidas las que se calculan en la lógica programable mediante el programa **ZivercomPlus®**.

3.30 Comunicaciones

3.30.8.d Entradas de la función entradas / salidas virtuales

Tabla 3.30-3: Entradas de la función entradas / salidas virtuales		
Nombre	Descripción	Función
RST_CO_ERR1	Reponer contador errores 1	La activación de esta entrada repone el contador de errores de comunicación asociado al puerto 1.
RST_CO_ERR2	Reponer contador errores 2	La activación de esta entrada repone el contador de errores de comunicación asociado al puerto 2.
OUT_VIR1_1	Salida Digital Virtual_1 1	Activa dicha salida digital virtual del puerto 1.
OUT_VIR1_2	Salida Digital Virtual_1 2	
OUT_VIR1_3	Salida Digital Virtual_1 3	
OUT_VIR1_4	Salida Digital Virtual_1 4	
OUT_VIR1_5	Salida Digital Virtual_1 5	
OUT_VIR1_6	Salida Digital Virtual_1 6	
OUT_VIR1_7	Salida Digital Virtual_1 7	
OUT_VIR1_8	Salida Digital Virtual_1 8	
OUT_VIR1_9	Salida Digital Virtual_1 9	
OUT_VIR1_10	Salida Digital Virtual_1 10	
OUT_VIR1_11	Salida Digital Virtual_1 11	
OUT_VIR1_12	Salida Digital Virtual_1 12	
OUT_VIR1_13	Salida Digital Virtual_1 13	
OUT_VIR1_14	Salida Digital Virtual_1 14	
OUT_VIR1_15	Salida Digital Virtual_1 15	
OUT_VIR1_16	Salida Digital Virtual_1 16	
OUT_VIR2_1	Salida Digital Virtual_2 1	Activa dicha salida digital virtual del puerto 2.
OUT_VIR2_2	Salida Digital Virtual_2 2	
OUT_VIR2_3	Salida Digital Virtual_2 3	
OUT_VIR2_4	Salida Digital Virtual_2 4	
OUT_VIR2_5	Salida Digital Virtual_2 5	
OUT_VIR2_6	Salida Digital Virtual_2 6	
OUT_VIR2_7	Salida Digital Virtual_2 7	
OUT_VIR2_8	Salida Digital Virtual_2 8	
OUT_VIR2_9	Salida Digital Virtual_2 9	
OUT_VIR2_10	Salida Digital Virtual_2 10	
OUT_VIR2_11	Salida Digital Virtual_2 11	
OUT_VIR2_12	Salida Digital Virtual_2 12	
OUT_VIR2_13	Salida Digital Virtual_2 13	
OUT_VIR2_14	Salida Digital Virtual_2 14	
OUT_VIR2_15	Salida Digital Virtual_2 15	
OUT_VIR2_16	Salida Digital Virtual_2 16	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.30.8.e Salidas de la función entradas / salidas virtuales

Tabla 3.30-4: Salidas de la función entradas / salidas virtuales		
Nombre	Descripción	Función
VAL_DI1	Validez entradas digitales virtuales 1	
VAL_AI1	Validez entradas analógicas virtuales 1	
VAL_DI2	Validez entradas digitales virtuales 2	
VAL_AI2	Validez entradas analógicas virtuales 2	
IN_VIR1_1	Entrada Digital Virtual_1 1	Indican que se ha activado dicha entrada virtual del puerto 1.
IN_VIR1_2	Entrada Digital Virtual_1 2	
IN_VIR1_3	Entrada Digital Virtual_1 3	
IN_VIR1_4	Entrada Digital Virtual_1 4	
IN_VIR1_5	Entrada Digital Virtual_1 5	
IN_VIR1_6	Entrada Digital Virtual_1 6	
IN_VIR1_7	Entrada Digital Virtual_1 7	
IN_VIR1_8	Entrada Digital Virtual_1 8	
IN_VIR1_9	Entrada Digital Virtual_1 9	
IN_VIR1_10	Entrada Digital Virtual_1 10	
IN_VIR1_11	Entrada Digital Virtual_1 11	
IN_VIR1_12	Entrada Digital Virtual_1 12	
IN_VIR1_13	Entrada Digital Virtual_1 13	
IN_VIR1_14	Entrada Digital Virtual_1 14	
IN_VIR1_15	Entrada Digital Virtual_1 15	
IN_VIR1_16	Entrada Digital Virtual_1 16	
IN_VIR2_1	Entrada Digital Virtual_2 1	
IN_VIR2_2	Entrada Digital Virtual_2 2	
IN_VIR2_3	Entrada Digital Virtual_2 3	
IN_VIR2_4	Entrada Digital Virtual_2 4	
IN_VIR2_5	Entrada Digital Virtual_2 5	
IN_VIR2_6	Entrada Digital Virtual_2 6	
IN_VIR2_7	Entrada Digital Virtual_2 7	
IN_VIR2_8	Entrada Digital Virtual_2 8	
IN_VIR2_9	Entrada Digital Virtual_2 9	
IN_VIR2_10	Entrada Digital Virtual_2 10	
IN_VIR2_11	Entrada Digital Virtual_2 11	
IN_VIR2_12	Entrada Digital Virtual_2 12	
IN_VIR2_13	Entrada Digital Virtual_2 13	
IN_VIR2_14	Entrada Digital Virtual_2 14	
IN_VIR2_15	Entrada Digital Virtual_2 15	
IN_VIR2_16	Entrada Digital Virtual_2 16	

3.30 Comunicaciones

Tabla 3.30-4 Salidas de la función entradas / salidas virtuales

Nombre	Descripción	Función
OUT_VIR1_1	Salida Digital Virtual_1 1	Indican que se ha activado dicha salida virtual del puerto 1.
OUT_VIR1_2	Salida Digital Virtual_1 2	
OUT_VIR1_3	Salida Digital Virtual_1 3	
OUT_VIR1_4	Salida Digital Virtual_1 4	
OUT_VIR1_5	Salida Digital Virtual_1 5	
OUT_VIR1_6	Salida Digital Virtual_1 6	
OUT_VIR1_7	Salida Digital Virtual_1 7	
OUT_VIR1_8	Salida Digital Virtual_1 8	
OUT_VIR1_9	Salida Digital Virtual_1 9	
OUT_VIR1_10	Salida Digital Virtual_1 10	
OUT_VIR1_11	Salida Digital Virtual_1 11	Indican que se ha activado dicha salida virtual del puerto 1.
OUT_VIR1_12	Salida Digital Virtual_1 12	
OUT_VIR1_13	Salida Digital Virtual_1 13	
OUT_VIR1_14	Salida Digital Virtual_1 14	
OUT_VIR1_15	Salida Digital Virtual_1 15	
OUT_VIR1_16	Salida Digital Virtual_1 16	
OUT_VIR2_1	Salida Digital Virtual_2 1	Activa dicha salida digital virtual del puerto 2.
OUT_VIR2_2	Salida Digital Virtual_2 2	
OUT_VIR2_3	Salida Digital Virtual_2 3	
OUT_VIR2_4	Salida Digital Virtual_2 4	
OUT_VIR2_5	Salida Digital Virtual_2 5	
OUT_VIR2_6	Salida Digital Virtual_2 6	
OUT_VIR2_7	Salida Digital Virtual_2 7	
OUT_VIR2_8	Salida Digital Virtual_2 8	
OUT_VIR2_9	Salida Digital Virtual_2 9	
OUT_VIR2_10	Salida Digital Virtual_2 10	
OUT_VIR2_11	Salida Digital Virtual_2 11	
OUT_VIR2_12	Salida Digital Virtual_2 12	
OUT_VIR2_13	Salida Digital Virtual_2 13	
OUT_VIR2_14	Salida Digital Virtual_2 14	
OUT_VIR2_15	Salida Digital Virtual_2 15	
OUT_VIR2_16	Salida Digital Virtual_2 16	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.30.8.f Magnitudes de la función entradas / salidas virtuales

Tabla 3.30-5: Magnitudes de la función de entradas / salidas virtuales		
Nombre	Descripción	Unidades
MV1 01	Magnitud Virtual 1 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 01	Magnitud Virtual 2 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 03	Magnitud Virtual 3 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 04	Magnitud Virtual 4 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 05	Magnitud Virtual 5 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 06	Magnitud Virtual 6 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 07	Magnitud Virtual 7 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 08	Magnitud Virtual 8 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 09	Magnitud Virtual 9 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 10	Magnitud Virtual 10 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 11	Magnitud Virtual 11 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 12	Magnitud Virtual 12 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 13	Magnitud Virtual 13 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 14	Magnitud Virtual 14 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 15	Magnitud Virtual 15 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV1 16	Magnitud Virtual 16 para el canal de comunicaciones 1	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 01	Magnitud Virtual 1 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 01	Magnitud Virtual 2 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 03	Magnitud Virtual 3 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 04	Magnitud Virtual 4 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 05	Magnitud Virtual 5 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 06	Magnitud Virtual 6 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 07	Magnitud Virtual 7 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 08	Magnitud Virtual 8 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 09	Magnitud Virtual 9 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada

3.30 Comunicaciones

Tabla 3.30-5 Magnitudes de la función de entradas / salidas virtuales

Nombre	Descripción	Unidades
MV2 10	Magnitud Virtual 10 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 11	Magnitud Virtual 11 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 12	Magnitud Virtual 12 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 13	Magnitud Virtual 13 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 14	Magnitud Virtual 14 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 15	Magnitud Virtual 15 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
MV2 16	Magnitud Virtual 16 para el canal de comunicaciones 2	Dependiente de la magnitud configurada
NEFA 1	Acumulado de errores detectados Fatales en trama analógica en el canal de comunicaciones 1	
NEFA 2	Acumulado de errores detectados Fatales en trama analógica en el canal de comunicaciones 2	
NEFD 1	Acumulado de errores detectados Fatales en el canal de comunicaciones 1	
NEFD 2	Acumulado de errores detectados Fatales en el puerto de comunicaciones 2	
NERR C 1	Acumulado de errores detectados y corregidos en el puerto de comunicaciones 1	
NERR C 2	Acumulado de errores detectados y corregidos en el puerto de comunicaciones 2	
ACUM ERR 1	Acumulado de errores detectados en los últimos N segundos en el canal de comunicaciones 1	
ACUM ERR 2	Acumulado de errores detectados en los últimos N segundos en el canal de comunicaciones 2	
T SIN ACT 1	Tiempo sin actividad en el canal de comunicaciones 1	
T SIN ACT 2	Tiempo sin actividad en el canal de comunicaciones 2	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.30.9 Rangos de ajuste de comunicaciones

Comunicaciones puerto local			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Velocidad	300 - 38400 Baudios		38400
Bits de parada	1 - 2		1
Paridad	Ninguna / Par / Impar		Ninguna
Tiempo RX Car.	0 - 60000 ms	0,5 ms	40 ms
Tiempo indicación fallo de comunicaciones	0 - 600 s	0,1 s	60 s

Comunicaciones puerto remoto 1			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Selección de protocolo	PROCOME DNP 3.0 MODBUS		PROCOME
Velocidad	300 - 38400 Baudios		38400 baudios
Bits de parada	1 - 2		1
Paridad	Ninguna Par Impar		Ninguna
Tiempo RX Car.	0 - 60000 ms	0,5 ms	40 ms
Tiempo indicación fallo de comunicaciones	0 - 600 s	0,1 s	60 s
Ajustes avanzados			
Control de flujo			
Flujo CTS	0 (NO) - 1 (SÍ)		0 (NO)
Flujo DSR	0 (NO) - 1 (SÍ)		0 (NO)
Sensible DSR	0 (NO) - 1 (SÍ)		0 (NO)
Control DTR	Inactivo Activo Perm. Envío		Inactivo
Control RTS	Inactivo Activo Perm. Envío		Inactivo
Tiempo			
Factor de Tiempo Tx	0 - 100 caracteres	0.5	1
Constante de Tiempo Tx	0 - 60000 ms	1 ms	0
Modifica. mensaje			
Número de ceros	0 - 255	1	0
Colisiones			
Tipo de colisión	NO DCD ECO		NO
Número de reintentos	0 - 3	1	0
Mínimo tiempo de reintentos	0 - 60000 ms	1 ms	0 ms
Máximo tiempo de reintentos	0 - 60000 ms	1 ms	0 ms

3.30 Comunicaciones

Comunicaciones puerto remoto 2			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Selección de protocolo	PROCOME DNP 3.0 MODBUS		PROCOME
Velocidad	300 - 38400 Baudios		38400 baudios
Bits de parada	1 - 2		1
Paridad	Ninguna - Par - Impar		Ninguna
Tiempo RX Car.	0 - 60000 ms	0,5 ms	40 ms
Tiempo indicación fallo de comunicaciones	0 - 600 s	0,1 s	60 s
Ajustes avanzados			
Modo de Operación	RS232 / RS485		RS232
Tiempo			
Factor de Tiempo Tx	0 -100 caracteres	0.5	1
Constante de Tiempo Tx	0 - 60000 ms	1 ms	0
Número de Bytes de Espera 485	0 - 4 bytes	1 byte	
Modifica. mensaje			
Número de ceros	0 - 255	1	0
Colisiones			
Tipo de colisión	NO / ECO		NO
Número de reintentos	0 - 3	1	0
Mínimo tiempo de reintentos	0 - 60000 ms	1 ms	0 ms
Máximo tiempo de reintentos	0 - 60000 ms	1 ms	0 ms

Comunicaciones puertos remotos 1, 2 y 3 Ethernet			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Selección de protocolo	PROCOME DNP 3.0 MODBUS Entradas / Salidas Virtuales (*)		PROCOME
Habilitar puerto Ethernet	NO / SÍ		SÍ
Dirección IP	ddd. ddd. ddd. ddd		192.168.1.151(PR1) 192.168.1.61(PR2) 192.168.1.71(PR3)
Máscara red	128.000.000.000 – 255.255.255.254		255.255.255.0
Num. puerto	0 - 65535	1	20000
Max. tiempo entre mensajes TCP	0 - 65 s.	1	30
Tiempo RX Car.	0 - 60000 ms	0,5 ms	1 ms
Tiempo indicación fallo de comunicaciones	0 - 600 s	0,1 s	60 s

(*) La opción de Entradas / Salidas Virtuales es sólo para el puerto remoto 2.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Protocolos de comunicaciones			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Protocolo PROCOME			
Numero de equipo	0 - 254	1	0
Permiso clave comunicaciones	SÍ / NO		NO
TimeOut clave comunicaciones	1 - 10 min	1	10 min
Clave comunicaciones	8 caracteres		
Protocolo DNP 3.0			
Número relé	0 - 65519	1	1
T. Confirm Timeout	100 - 65535 ms	1	1000
N. Reintentos	0 - 65535	1	0
Hab. Unsolicited	SÍ / NO		NO
Hab. Unsolicited de arranque	SÍ / NO		
N. Maestro Unsolic.	0 - 65519	1	1
Tiempo Agrup Unsolic.	100 - 65535 ms	1	1000
Intervalo de sincronización	0 - 120 min	1	0 min
Activación unsolicited en arranque	SÍ / NO		
Revisión DNP 3.0	Estándar ZIV / 2003		
Protocolo DNP 3.0: Medidas (16 Bandas cambio Medidas) (0.,01 - 100	0,01	100
Protocolo DNP 3.0 Profile II: Medidas (16 Bandas cambio Medidas)	0,0001 - 100	0,0001	100
Clase Cambios Digitales (DNP 3.0 Profile II y DNP 3.0 Profile II ETHERNET)	CLASE 1 CLASE 2 CLASE 3 NINGUNO		CLASE 1
Clase Cambios Analógicos (DNP 3.0 Profile II y DNP 3.0 Profile II ETHERNET)	CLASE 1 CLASE 2 CLASE 3 NINGUNO		CLASE 2
Clase Cambios Contadores (DNP 3.0 Profile II y DNP 3.0 Profile II ETHERNET)	CLASE 1 CLASE 2 CLASE 3 NINGUNO		CLASE 3
Estatus Validez en Entradas Digitales (DNP 3.0 Profile II y DNP 3.0 Profile II ETHERNET)	SÍ / NO		Sí
Medidas 32 Bits (DNP 3.0 Profile II y DNP 3.0 Profile II ETHERNET)	SÍ / NO		Sí
Contadores (max. 20) (DNP 3.0 Profile II y DNP 3.0 Profile II ETHERNET)	1 - 32767	1	1
Protocolo MODBUS			
Numero de equipo	0 - 247	1	1

3.30 Comunicaciones

Protocolos de comunicaciones			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Protocolo IEC-61850			
Canal Goose	Canal Ethernet 1 Canal Ethernet 2		Canal Ethernet 1
Gooses de entrada			
Datos de suscripción			
Goose de entrada (de ED1 a IED32)			
Goose ID	Hasta 65 caracteres		
Goose CB ref	Hasta 64 caracteres		
Dirección MAC	00.00.00.00.00.00 – FF.FF.FF.FF.FF.FF		00.00.00.00.00.00
AppID	0 - 16383	1	0
Conexionado con entrada virtuales Gooses			
Entrada virtual Goose (de ED1 a IED32)			
Goose asociado	Goose de entrada (1 a 32)		
Número de objeto dentro del Goose	0 - 1024	1	0
Goose de salida			
Permiso Goose Out	SÍ / NO		
Goose Out ID	Hasta 65 caracteres		
Dirección MAC	01.0C.CD.01.00.00 - 01.0C.CD.01.01.FF		01.0C.CD.01.00.C1
Prioridad	0 - 1	1	0
VID	0 - 4095	1	0
App. D	0 - 16383	1	0
Revisión	0 - 999999999	1	0
Temporización de primer intento	1 - 100 ms	1	4
Multiplicador de tiempos en reintentos	1 - 100	1	2
Tiempo máximo de reintento	0,1 - 30 s	0,01	10
IP			
Dirección IP	ddd.ddd.ddd.ddd		
Habilitar DHCP	SÍ / NO		SÍ
Gateway defecto	ddd.ddd.ddd.ddd		
Máscara de red	ddd.ddd.ddd.ddd		
Dirección DNS	ddd.ddd.ddd.ddd		

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Protocolos de comunicaciones			
Ajuste	Rango	Paso	Por defecto
Protocolo IEC-61850			
SNTP			
Habilitación SNTP	SÍ / NO		NO
Habilitación sincronización Broadcast	SÍ / NO		NO
Habilitación sincronización Unicast	SÍ / NO		NO
Dirección IP servidor SNTP principal	ddd.ddd.ddd.ddd		
Dirección IP servidor SNTP secundario	ddd.ddd.ddd.ddd		
Temporización de validez unicast	10 - 1000000 s	1 s	30 s
Temporización de error Unicast	10 - 1000000 s	1 s	30 s
Número de reintentos de conexión	1 - 10	1	3
Periodo de sincronización	10 - 1000000 s	1 s	10 s
Periodo entre reintentos	10 - 1000000 s	1 s	10 s
Temporización de validez Broadcast	0 - 1000000 s	1 s	0 s
Temporización de error Broadcast	0 - 1000000 s	1 s	0 s
Máxima diferencia de tiempo en sincronización	0 - 1000000 s	1 s	0 s
Ignorar Leap Indicator para sincronización	SÍ / NO		NO
Calculo de estado de sincronismo	Temporización / Leap Indicator		Temporización
Ethernet			
Modo redundancia	No Redundancia Redund. Bondng Redund. PRP Redund. RSTP		No Redundancia
Tiempo estado canal	1 - 60 s	1 s	5 s
Bonding			
Intervalo chequeo enlace	25 - 500 ms	25 ms	100 ms
PRP			
Intervalo de envío de tramas de supervisión	0 - 30000 ms	500 ms	2000 ms
LSB de MAC destino para tramas de supervisión	0 - 255	1	0

3.30 Comunicaciones

- Comunicaciones: desarrollo en HMI

0 - CONFIGURACION	0 - VALORES NOMINALES	
1 - ACTIVAR TABLA	1 - CLAVES	
2 - MODIFICAR AJUSTES	2 - COMUNICACIONES	0 - PUERTOS
3 - INFORMACION	3 - FECHA Y HORA	1 - PROTOCOLOS
	4 - CONTRASTE	

Puertos / Puerto local

0 - PUERTOS	0 - PUERTO LOCAL	0 - VELOCIDAD
1 - PROTOCOLOS	1 - PUERTO REMOTO 1	1 - BITS DE PARADA
	2 - PUERTO REMOTO 2	2 - PARIDAD
		3 - TIEMPO RX CAR.
		4 - TPO. IND. FALLO COMS

Puertos / Puerto remoto 1

0 - PUERTOS	0 - PUERTO LOCAL	0 - SELEC. PROTOCOLO
1 - PROTOCOLOS	1 - PUERTO REMOTO 1	1 - VELOCIDAD
	2 - PUERTO REMOTO 2	2 - BITS DE PARADA
		3 - PARIDAD
		4 - TIEMPO RX CAR.
		5 - TPO. IND. FALLO COMS
		6 - AJUSTES AVANZADOS

0 - SELEC. PROTOCOLO	
1 - VELOCIDAD	
2 - BITS DE PARADA	
3 - PARIDAD	0 - CONTROL DE FLUJO
4 - TIEMPO RX CAR.	1 - TIEMPO
5 - TPO. IND. FALLO COMS	2 - MODIFICA. MENSAJE
6 - AJUSTES AVANZADOS	3 - COLISIONES

Puertos / Puerto remoto 2

0 - PUERTOS	0 - PUERTO LOCAL	0 - SELEC. PROTOCOLO
1 - PROTOCOLOS	1 - PUERTO REMOTO 1	1 - VELOCIDAD
	2 - PUERTO REMOTO 2	2 - BITS DE PARADA
		3 - PARIDAD
		4 - TIEMPO RX CAR.
		5 - TPO. IND. FALLO COMS
		6 - N. BYTES ESPERA 485
		7 - AJUSTES AVANZADOS

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

0 - SELEC. PROTOCOLO	
1 - VELOCIDAD	
2 - BITS DE PARADA	
3 - PARIDAD	0 - CONTROL DE FLUJO
4 - TIEMPO RX CAR.	1 - MODO OPERACION
5 - TPO. IND. FALLO COMS	2 - TIEMPO
6 - N. BYTES ESPERA 485	3 - MODIFICA. MENSAJE
7 - AJUSTES AVANZADOS	4 - COLISIONES

Puertos / Puertos remotos 1, 2 y 3 Ethernet

0 - PUERTOS	0 - PUERTO LOCAL	
1 - PROTOCOLOS	1 - PUERTO REMOTO 1	
	2 - PUERTO REMOTO 2	0 - SELEC. PROTOCOLO
	3 - PUERTO REMOTO 3	1 - UART
	4 - IRIG-B	2 - ETHERNET

0 - SELECT. PROTOCOLO	0 - VELOCIDAD
1 - UART	1 - BITS DE PARADA
2 - ETHERNET	2 - PARIDAD
	3 - TIEMPO RX CAR.
	4 - TPO. IND. FALLO COMS
	5 - AJUSTES AVANZADOS

0 - VELOCIDAD	
1 - BITS DE PARADA	
2 - PARIDAD	0 - CONTROL DE FLUJO
3 - TIEMPO RX CAR.	1 - TIEMPO
4 - TPO. IND. FALLO COMS	2 - MODIFICA. MENSAJE
5 - AJUSTES AVANZADOS	3 - COLISIONES

0 - SELECT. PROTOCOLO	0 - HAB. PUERTO ETHERNET
1 - UART	1 - DIRECCION IP
2 - ETHERNET	2 - MASCARA RED
	3 - NUM. PUERTO
	4 - MAX. TIEM. MEN. TCP
	5 - TIEMPO RX CAR.
	6 - TPO. IND. FALLO COMS

Protocolos / Protocolo Procome

0 - PUERTOS	0 - PROTOCOLO PROCOME	0 - NUMERO DE EQUIPO
1 - PROTOCOLOS	1 - PROTOCOLO DNP 3.0	1 - PERM CLAVE COMS.
	2 - PROTOCOLO MODBUS	2 - TIMEOUT CLAVE COMS
	3 - IEC 61850	3- CLAVE COMS
	4 - TCP/IP	

3.30 Comunicaciones

Protocolos / Protocolo DNP 3.0

0 - PUERTOS	0 - PROTOCOLO PROCOME	0 - NUMERO RELE
1 - PROTOCOLOS	1 - PROTOCOLO DNP 3.0	1 - T. CONFIRM TIMEOUT
	2 - PROTOCOLO MODBUS	2 - N. REINTENTOS
	3 - IEC 61850	3 - HAB. UNSOLICITED
	4 - TCP/IP	4 - ACT. UNSOL. ARRANQUE
		5 - N. MAESTRO UNSOLIC
		6 - TIEMPO UNSOL
		7 - INTERVALO SINCR.
		8 - REV DNP 3.0
		9 - MEDIDAS

Protocolos / Protocolo DNP 3.0 (DNP3 Profile II y DNP3 Profile II ETHERNET)

0 - PUERTOS	0 - PROTOCOLO PROCOME	0 - NUMERO RELE
1 - PROTOCOLOS	1 - PROTOCOLO DNP 3.0	1 - T. CONFIRM TIMEOUT
	2 - PROTOCOLO MODBUS	2 - N. REINTENTOS
	3 - IEC 61850	3 - HAB. UNSOLICITED
	4 - TCP/IP	4 - ACT.UNSOL.ARRANQUE
		5 - N. MAESTRO UNSOLIC
		6 - TIEMPO AGRUP UNSOL.
		7 - INTERVALO SINCR.
		8 - REV DNP 3.0
		9 - CLASE CAMBIOS DIGIT.
		10 - CLASE CAMBIOS ANA.
		11 - CLASE CAMBIOS CONT.
		12 - STATUS VALIDEZ ED
		13 - MEDIDAS 32 BITS
		14 - MEDIDAS
		15 - CONTADORES

Protocolos / Protocolo Modbus

0 - PUERTOS	0 - PROTOCOLO PROCOME	
1 - PROTOCOLOS	1 - PROTOCOLO DNP 3.0	
	2 - PROTOCOLO MODBUS	0 - NUMERO DE EQUIPO
	3 - IEC 61850	
	4 - TCP/IP	

Protocolos / Protocolo IEC 61850

0 - PUERTOS	0 - PROTOCOLO PROCOME	
1 - PROTOCOLOS	1 - PROTOCOLO DNP 3.0	
	2 - PROTOCOLO MODBUS	0 - CANAL GOOSE
	3 - IEC 61850	1 - PERM. GOOSE OUT
	4 - TCP/IP	

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Protocolos / Protocolo TCP/IP

0 - PUERTOS	0 - PROTOCOLO PROCOME	
1 - PROTOCOLOS	1 - PROTOCOLO DNP 3.0	
	2 - PROTOCOLO MODBUS	0 - LAN 1
	3 - IEC 61850	1 - LAN 2
	4 - TCP/IP	2 - SNTP

0 - PROTOCOLO PROCOME		0 - DIRECCION IP
1 - PROTOCOLO DNP 3.0		1 - HABILITAR DHCP
2 - PROTOCOLO MODBUS	0 - LAN 1	2 - GATEWAY DEFECTO
3 - IEC 61850	1 - LAN 2	3 - MASCARA RED
4 - TCP/IP	2 - SNTP	4 - DIRECCION DNS

0 - PROTOCOLO PROCOME		0 - HAB. SNTP
1 - PROTOCOLO DNP 3.0		1 - HAB.SINC.BROADCAST
2 - PROTOCOLO MODBUS	0 - LAN 1	2 - HAB. SINC. UNICAST
3 - IEC 61850	1 - LAN 2	3 - DIR.SERV. PRINCIP.
4 - TCP/IP	2 - SNTP	4 - DIR.SERV. SECUND.
		5 - T. VALIDEZ UNICAST
		6 - T. ERROR UNICAST
		7 - N. REINT. CONEXIÓN
		8 - PERIODO SINCRONIZ.
		9 - PERIODO REINTENTOS
		10 - T.VALID. BROADCAST
		11 - T. ERROR BROADCAST
		12 - MAX. DIF. HORAS
		13 - IGNORAR LI. SINCR.
		14 - CALC. ESTADO SINCR

3.30 Comunicaciones

Protocolos / Protocolo IEC 61850 (IRV-Z**-****6)

0 - PUERTOS	0 - PROTOCOLO PROCOME	0 - ETHERNET
1 - PROTOCOLOS	1 - PROTOCOLO DNP 3.0	1 - IP
	2 - PROTOCOLO MODBUS	2 - GOOSE
	3 - IEC 61850	3 - SNTP

0 - ETHERNET	0 - MODO REDUNDANCIA
1 - IP	1 - TEMP. ESTADO CANAL
2 - GOOSE	2 - BONDING
3 - SNTP	3 - PRP

0 - ETHERNET	0 - MODO REDUNDANCIA	
1 - IP	1 - TEMP. ESTADO CANAL	
2 - GOOSE	2 - BONDING	0 - INT CHEQUEO ENLACE
3 - SNTP	3 - PRP	

0 - ETHERNET	0 - MODO REDUNDANCIA	
1 - IP	1 - TEMP. ESTADO CANAL	
2 - GOOSE	2 - BONDING	0 - TIEMPO TX SUPERV.
3 - SNTP	3 - PRP	1 - LSB MAC DEST SUP

0 - ETHERNET		0 - DIRECCION IP
1 - IP	0 - LAN 1	1 - HABILITAR DHCP
2 - GOOSE	1 - LAN 2	2 - GATEWAY DEFECTO
3 - SNTP		3 - MASCARA RED
		4 - DIRECCION DNS

0 - ETHERNET	
1 - IP	0 - CANAL GOOSE
2 - GOOSE	1 - PERM. GOOSE OUT
3 - SNTP	

0 - ETHERNET	0 - HAB. SNTP
1 - IP	1 - HAB. SINC. BROADCAST
2 - GOOSE	2 - HAB. SINC. UNICAST
3 - SNTP	3 - DIR.SERV. PRINCIP.
	4 - DIR.SERV. SECUND.
	5 - T. VALIDEZ UNICAST
	6 - T. ERROR UNICAST
	7 - N. REINT. CONEXIÓN
	8 - PERIODO SINCRONIZ.
	9 - PERIODO REINTENTOS
	10 - T.VALID. BROADCAST
	11 - T. ERROR BROADCAST
	12 - MAX. DIF. HORAS
	13 - IGNORAR LI. SINCR.
	14 - CALC. ESTADO SINCR

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.30.10 Salidas y sucesos del módulo de comunicaciones (IRV-Z**-*****6)

Nombre	Descripción	Función
RESET REQ	Reinicio pendiente para reconfiguración	Indica que es necesario reiniciar el relé para que los cambios de configuración realizados surtan efecto.
WRITING FLASH	Escritura en flash en progreso	Indica que se está realizando una escritura en FLASH (ON: En curso / OFF: Fin).
SNTP NO SYNC	SNTP no sincronizado	Indica estado del sincronismo del módulo SNTP. (ON: No sincronizado / OFF: Sincronizado).
LAN1 STATUS	Estado del puerto de comunicaciones LAN1	<p>Indica el estado del puerto de comunicaciones LAN correspondiente. Sólo se usa cuando el relé tiene configurada redundancia, ya sea bonding o PRP (si no hay redundancia, el valor es siempre OFF):</p> <ul style="list-style-type: none"> - Bonding: Indica si LAN detecta medio durante un tiempo configurable. Si no detecta medio durante ese tiempo tomará el valor OFF. En cuanto detecta medio, toma el valor ON. - PRP: Indica si LAN recibe tramas durante un tiempo configurable. Si recibe cualquier trama, tomará el valor ON. Si no recibe tramas durante ese tiempo, tomará el valor OFF.
LAN2 STATUS	Estado del puerto de comunicaciones LAN2	
BOND ACT LAN	Puerto de comunicaciones LAN activo (bonding)	Indica el LAN que se encuentra activo cuando la redundancia configurada es bonding (OFF: LAN1 activo / ON: LAN2 activo).
LAN1 NET OVFL	Congestión de red detectada en LAN1	Indica si se están produciendo una congestión de red (avalancha anormal de red) en LAN correspondiente (ON: Congestión presente / OFF: No congestión presente).
LAN2 NET OVFL	Congestión de red detectada en LAN2	

3.30 Comunicaciones

3.30.11 Ensayo de las comunicaciones

Para proceder al ensayo de las comunicaciones en primer lugar es necesario alimentar el equipo con la tensión nominal. En ese momento se debe encender el LED de Disponible.

3.30.11.a Pruebas del protocolo PROCOME

El ensayo se realizará por los tres puertos de comunicaciones (uno delantero y dos traseros [P1 y P2]), los cuales se ajustarán del siguiente modo:

Velocidad	38.400 baudios
Bits de Parada	1
Paridad	1 (par)

A todos ellos se les asignará el protocolo PROCOME para poder emplear en todos ellos el programa de comunicaciones **ZIVercomPlus®**.

Conectarse al equipo por el puerto delantero con un cable DB9 macho. Sincronizar la hora en el programa **ZIVercomPlus®**. Desconectar el equipo y esperar durante dos minutos con el equipo desconectado. Alimentar, pasado ese tiempo, de nuevo el equipo y conectarse por ambos puertos traseros. Poner, por último, el programa **ZIVercomPlus®** en cíclico y comprobar que la hora se actualiza correctamente estando conectados tanto al P1 como al P2.

3.30.11.b Pruebas del protocolo DNP V3.0

Los principales objetos a probar son los siguientes:

1	0	Binary Input – All variations
1	1	Binary Input

Se pregunta al relé por el estado en ese instante de las señales digitales del equipo (Entradas Digitales, Salidas Digitales, señales de la lógica) configuradas para enviarse por DNP V3.0.

2	0	Binary Input Change – All variations
2	1	Binary Input Change without Time
2	2	Binary Input Change with Time
2	3	Binary Input Change with Relative Time

Se pregunta al relé por los cambios de control generados por las señales digitales configuradas para enviarse por DNP V3.0. Pueden ser todos los cambios, sin tiempo, con tiempo o con tiempo relativo.

10	0	Binary Outputs – All variations
----	---	---------------------------------

Se pregunta al relé por el estado de las escrituras de Salidas configuradas en el relé.

12	1	Control Relay Output Block
----	---	----------------------------

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

Se prueban las maniobras sobre el equipo enviadas a través de comunicaciones.

20	0	Binary Counter – All variations
20	1	32-bit Binary Counter
21	0	Frozen Counter – All variations
21	1	32-bit Frozen Counter
22	0	Counter Change Event – All variations

Se realiza una petición del valor de los contadores incluidos en la lógica del equipo. Estos contadores pueden ser contadores de 32 bits Binarios o Congelados. También se realiza una petición de los cambios generados por el valor de dichos contadores.

30	0	Analog Input – All variations
30	2	16-Bit Analog Input

Se realiza una petición del valor de las entradas analógicas del equipo en ese momento.

32	0	Analog Change Event – All variations
32	4	16-Bit Analog Change Event with Time

Se realiza una petición de los cambios de control generados por la variación del valor de los canales analógicos del equipo.

40	0	Analog Output Status – All variations
----	---	---------------------------------------

Se pregunta al relé por el estado en ese momento del valor de las salidas analógicas del equipo.

41	2	16-Bit Analog Output Block
----	---	----------------------------

Se pregunta al relé por el estado en ese momento del valor de las salidas analógicas de 16 Bits del equipo.

50	1	Time and Date
----	---	---------------

Se realiza una sincronización horaria del equipo en Fecha y hora.

52	2	Time Delay Fine
----	---	-----------------

Se pregunta por el tiempo de retraso de las comunicaciones. Se mide desde que el relé recibe el primer bit del primer byte de la pregunta hasta la transmisión del primer bit del primer byte de la respuesta por parte del mismo equipo.

60	1	Class 0 Data
60	2	Class 1 Data
60	3	Class 2 Data
60	4	Class 3 Data

3.30 Comunicaciones

Se pregunta al relé por los diferentes datos definidos en el relé como Clase 0, Clase 1, Clase 2 y Clase 3.

Dentro de estas peticiones se probará la generación y envío por parte del equipo de **Mensajes no solicitados (Unsolicited)** para cada de las diferentes clases de datos.

80	1	Internal Indications
----	---	----------------------

Se realiza un reset del bit interno del equipo de "Indicación Interna" (IIN1-7 bit Device Restart).

--	--	No Object (Cold Start)
----	----	------------------------

Cuando el equipo recibe un objeto de "Arranque en frío" debe responder con un objeto de mensaje "Time delay Fine" y con un restablecimiento del bit IIN1-7 (Device Restart).

--	--	No Object (Warm Start)
----	----	------------------------

Cuando el equipo recibe un objeto de "Arranque en caliente" debe responder con un objeto de mensaje "Time delay Fine" y con un restablecimiento del bit IIN1-7 (Device Restart).

--	--	No Object (Delay Measurement)
----	----	-------------------------------

El equipo debe responder con un objeto de comunicaciones "Time delay Fine"

Se probarán las direcciones Broadcast y las indicaciones correspondientes de "Todas las estaciones" (All Stations) con cada una de ellas.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación



3.31 Códigos de Alarma

3.31.1	Introducción.....	3.31-2
3.31.2	Activación de señal y suceso de generación de alarma.....	3.31-2
3.31.3	Actualización de magnitud de estado de alarmas	3.31-2
3.31.4	Indicación en pantalla de reposo del HMI.....	3.31-3
3.31.5	Contador general del módulo de alarmas.....	3.31-3

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación

3.31.1 Introducción

Los equipos **IRV-Z** notifican la ocurrencia de alarmas mediante 3 vías:

- Activación de Señal y Suceso de generación de alarma.
- Actualización de magnitud de estado de alarmas.
- Indicación en pantalla de reposo del HMI.

3.31.2 Activación de señal y suceso de generación de alarma

El equipo dispone de 2 señales digitales para la indicación de alarmas de nivel crítico y no-crítico:

- Error No Crítico del Sistema: ERR_NONCRIT
- Error Crítico del Sistema: ERR_CRIT

La activación de cualquiera de estas señales produce la generación de su suceso asociado. Estas señales pueden ser utilizadas como entradas a las lógicas de usuario para su proceso. Igualmente es posible la conexión de estas señales a cualquiera de los protocolos de comunicaciones para su notificación remota.

3.31.3 Actualización de magnitud de estado de alarmas

El equipo dispone de una magnitud cuyo valor viene determinado por la combinación de alarmas activas en el equipo. Dicha magnitud puede ser utilizada como entrada a la lógica de usuario para su proceso. Igualmente es posible la conexión de esta magnitud, o el resultado del procesado de la misma mediante la lógica de usuario, a cualquiera de los protocolos de comunicaciones para su transmisión. En la siguiente tabla se muestran las posibles causas de alarma codificadas en la magnitud de alarma, junto con su nivel de severidad.

Alarma	Valor	Severidad
Error en Lectura de Ajustes	0x00000001	CRÍTICO
Error en Funcionamiento de Protección	0x00000020	CRÍTICO
Error en Escritura de Ajustes	0x00000040	CRÍTICO
Error No Crítico en Conversor A / D	0x00000080	NO CRÍTICO
Error Crítico en Conversor A / D	0x00000100	CRÍTICO
Pérdida de Contenidos en RAM No Volátil	0x00000200	NO CRÍTICO
Error en Funcionamiento de Reloj Interno	0x00000400	NO CRÍTICO
Error en Lectura / Escritura de FLASH	0x00008000	CRÍTICO
Error Falta VCC	0x00080000	CRITICO
Error IEC 61850	0x00100000	NO CRITICO
Error de Señales	0x00200000	CRITICO
Error en Configuración	0x00800000	NO CRÍTICO
Error de Programa	0x01000000	CRITICO

En el caso de darse más de una alarma a la vez, se ve la suma de los códigos de esas alarmas en formato hexadecimal.

3.31.4 Indicación en pantalla de reposo del HMI

La activación de la señal de Error Crítico del Sistema produce la visualización en la pantalla de reposo del HMI del valor actual de la magnitud de estado de alarmas del equipo en forma hexadecimal.

3.31.5 Contador general del módulo de alarmas

El equipo dispone de tres contadores que aparecen en el HMI que informan del número de arranques, re-arranques y Traps:

- **Número de arranques** (NARRANQS): Informa de las veces que el equipo ha sido reiniciado en frío (un corte en la tensión de alimentación del equipo).
- **Número de re-arranques** (NREARRAQS): Informa de las veces que el equipo ha sido reiniciado en caliente (de forma manual mediante un cambio de configuración, un cambio de algún ajuste nominal o reset del equipo).
- **Número de Traps** (NTRAPS): Número de excepciones que se producen en el equipo que conllevan un reinicio.

Aviso: póngase en contacto con el fabricante en caso de aparecer alguno de estos códigos de alarma.

Capítulo 3. Funciones y Principios de Operación



A. Perfil de Comunicaciones de Control PROCOME 3.0

A.1	Capa de aplicación de control.....	A-2
A.2	Datos de control	A-3

A.1 Capa de aplicación de control

- Funciones de aplicación

- Inicialización de la estación secundaria
- Sincronización de reloj
- Funciones de control
 - Interrogación de control
 - Refresco de señales digitales de control
 - Escritura de salidas
 - Habilitación y deshabilitación de entradas
 - Overflow
 - Órdenes de mando

- ASDUs compatibles en dirección de secundario a primario

- <5> Identificación
- <6> Sincronización de reloj
- <100> Transmisión de medidas y cambios de señales digitales de control
- <101> Transmisión de contadores
- <103> Transmisión de estados digitales de control
- <110> Escritura de salidas digitales
- <121> Órdenes de mando

- ASDUs compatibles en dirección de primario a secundario

- <6> Sincronización de reloj
- <100> Petición de datos de control (Medidas y cambios de control INF=200)
- <100> Petición de datos de control (Captura de contadores INF=202)
- <100> Petición de datos de control (Petición de contadores INF=201)
- <103> Petición de estados digitales de control
- <110> Escritura de salidas digitales
- <112> Habilitación/deshabilitación de entradas digitales
- <121> Órdenes de mando

A.2 Datos de control

• Medidas de control (MEA-s)

Configurable mediante el ZivercomPlus®: cualquier magnitud medida o calculada por la Protección o generada mediante la Lógica Programable. Puede elegirse entre valores primarios y valores secundarios, teniendo en cuenta las relaciones de transformación correspondientes.

Todos los fondos de escala de las magnitudes son configurables, y a partir de dichas magnitudes pueden crearse **Magnitudes de usuario**. Algunos valores típicos son los siguientes:

- Intensidades de fase, de secuencia y armónicos: **Valor nominal $I_{FASE} + 20\%$** envía 4095 cuentas.
- Intensidades de neutro y de sincronización: **Valor nominal $I_{NEUTRO} + 20\%$** envía 4095 cuentas.
- Intensidades de neutro sensible: **1,2A** envía 4095 cuentas.
- Tensiones simples, de secuencia y armónicos: **(Valor nominal $V / \sqrt{3} + 20\%$)** envía 4095 cuentas.
- Tensiones compuestas y de polarización: **Valor nominal $V + 20\%$** envía 4095 cuentas.
- Potencias: **$3 \times 1,4 \times$ Valor nominal $I_{FASE} \times$ Valor nominal $V / \sqrt{3}$** envía 4095 cuentas.
- Factor de potencia: de **-1 a 1** envía de -4095 a 4095 cuentas.
- Frecuencia: de **0Hz a $1,2 \times$ frecuencia_{NOMINAL} (50Hz / 60Hz)** envía 4095 cuentas.
- Valor térmico: **240%** envía 4095 cuentas.
- Distancia a la falta:
 - Valor porcentual: **$\pm 100\%$** envía ± 4095 cuentas (rango de -100% a 100%)
 - Valor en kilómetros: con la "**longitud de la línea**" envía ± 4095 cuentas (rango de 0 km a la longitud de la línea ajustada en km, pudiendo enviarse también valores negativos)
 - Valor en millas: con la "**longitud de la línea**" envía ± 4095 cuentas (rango de 0 mi a la longitud de la línea ajustada en mi, pudiendo enviarse también valores negativos)

Mediante el programa **ZivercomPlus®** puede definirse el **fondo de escala** que se desea emplear para transmitir esta magnitud en cuentas, que es la unidad que se emplea en todos los protocolos. Existen tres parámetros configurables que determinan el rango de distancia cubierto:

- Valor de **Offset**: es el valor mínimo de la magnitud para el cual se envían 0 cuentas.
- **Límite**: es la longitud del rango de la magnitud sobre la cual se interpola para calcular el número de cuentas a enviar. Si el valor de offset es 0, coincide con el valor de la magnitud para el cual se envía el máximo de cuentas definido (4095)
- **Flag nominal**: este flag permite determinar si el límite ajustado es proporcional al valor nominal de la magnitud o no. El valor nominal de las nuevas magnitudes definidas por el usuario en la lógica programable es configurable, mientras que para el resto de las magnitudes existentes es un valor fijo.

Anexo A. Perfil de Comunicaciones de Control PROCOME 3.0

La expresión que permite definir dicho fondo de escala es la siguiente:

- Cuando el Flag nominal está activo,

$$MedidaComunicaciones = \frac{Medida - Offset}{Nominal} \times \frac{4095}{Limite}$$

- Cuando el Flag nominal NO está activo,

$$MedidaComunicaciones = (Medida - Offset) \times \frac{4095}{Limite}$$

• Contadores

Configurable mediante el ZivercomPlus®: se pueden crear contadores con cualquier señal configurada en la Lógica Programable o de los módulos de Protección. Por defecto, los contadores existentes son los de las energías activas (positiva y negativa) y las energías reactivas (capacitiva e inductiva).

El rango de medida de energías en valores de primario es de 100wh/varh hasta 99999Mwh/Mvarh, siendo la magnitud que se transmite por comunicaciones este mismo valor de primario; es decir, una (1) cuenta representa 100wh/varh.

• Ordenes de mando (ISE-s)

Configurable mediante el ZivercomPlus®: se puede realizar un mando sobre cualquier entrada de los módulos de Protección y sobre cualquier señal configurada en la Lógica Programable

• Escritura de salidas de control (ISS-s)

Configurable mediante el ZivercomPlus®: se puede realizar una escritura sobre cualquier entrada de los módulos de Protección y sobre cualquier señal configurada en la Lógica Programable

• Señales digitales de control (ISC-s)

Configurable mediante el ZivercomPlus®: cualquier señal lógica de entrada o salida de los módulos de Protección o generada mediante la Lógica Programable.

**B. DNP V3.00 Device
Profiles Document**



Dnp3 Basic Profile

(Version 02.44.00 is the last Software Version that supports this Profile)

DNP V3.00 Basic Profile

DEVICE PROFILE DOCUMENT

This document must be accompanied by: **Implementation Table** and **Point List**.

Vendor Name:  **ZIV Aplicaciones y Tecnología S.A.**

Device Name: **DRV**

Highest DNP Level Supported:

For Requests **2**
For Responses **2**

Device Function:

Master Slave

Notable objects, functions, and/or qualifiers supported in addition to the Highest DNP Levels Supported (the complete list is described in the attached table):

- 1) Supports Enable/Disable Unsolicited Responses (FC=20 and 21), for classes 1 and 2.
- 2) Supports Write operations (FC=2) on Time and Date objects.
- 3) Supports Delay measurement Fine (FC=23).
- 4) Supports Warm Start command (FC=14).
- 5) Supports Unsolicited after Restart (for compatibility with terminals whose revision is before DNP3-1998)
- 6) Supports selection of DNP3 Revision.
- 7) Supports indication of no synchronization in time.
- 8) Supports simultaneous communications with two different Master devices

Maximum Data Link Frame Size (octets):

Transmitted 292
Received 292

Maximum Application Fragment Size (octets):

Transmitted 2048 (if >2048, must be configurable)
Received 249 (must be <= 249)

Maximum Data Link Re-tries:

- None
 Fixed at _____
 Configurable, range ___ to ___

Maximum Application Layer Re-tries:

- None
 Configurable, range 0 to 3
(Fixed is not permitted)

Requires Data Link Layer Confirmation:

- Never
 Always
 Sometimes. If _____ 'Sometimes', when?
 Configurable. _____ If _____ 'Configurable', how?

Requires Application Layer Confirmation:

- Never
- Always (not recommended)
- When reporting Event Data (Slave devices only) **For unsolicited, Class 1 and Class 2 responses that contain Event Data.** (If there is no Event Data reported into a Class 1 or 2 response, Application Layer Confirmation is not requested)
- When sending multi-fragment responses (Slave devices only)
- Sometimes. If 'Sometimes', when?
- Configurable. If 'Configurable', how?

Timeouts while waiting for:

- | | | | | |
|-------------------------|--|---|---|-------------------------------------|
| Data Link Confirm | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |
| Complete Appl. Fragment | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |
| Application Confirm | <input type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input checked="" type="checkbox"/> |
| Complete Appl. Response | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |

Others

Attach explanation if 'Variable' or 'Configurable' was checked for any timeout

Application Confirm timeout setting (MMI): Range 50 ms. 65.535 ms.

Sends/Executes Control Operations:

- Maximum number of CROB (obj. 12, var. 1) objects supported in a single message 1
- Maximum number of Analog Output (obj. 41, any var.) supported in a single message 0
- Pattern Control Block and Pattern Mask (obj. 12, var. 2 and 3 respectively) supported.
- CROB (obj. 12) and Analog Output (obj. 41) permitted together in a single message.

WRITE Binary Outputs	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
SELECT (3) / OPERATE (4)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
DIRECT OPERATE (5)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
DIRECT OPERATE - NO ACK (6)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Count > 1	<input type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input checked="" type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Pulse On	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Pulse Off	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Latch On	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Latch Off	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Queue	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Clear Queue	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable

Attach explanation:

- **All points support the same Function Codes: (3) Select, (4) Operate, (5) Direct Operate and (6) Direct Operate - No ACK.**
- **Maximum Select/Operate Delay Time: 60 seconds.**
- **Count can be >1 only for PULSE ON and PULSE OFF**

FILL OUT THE FOLLOWING ITEMS FOR SLAVE DEVICES ONLY:	
<p>Reports Binary Input Change Events when no specific variation requested:</p> <p> <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Only time-tagged <input type="checkbox"/> Only non-time-tagged <input type="checkbox"/> Configurable to send both, one or the other (attach explanation) </p>	<p>Reports time-tagged Binary Input Change Events when no specific variation requested:</p> <p> <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Binary Input Change With Time <input type="checkbox"/> Binary Input Change With Relative Time <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation) </p>
<p>Sends Unsolicited Responses:</p> <p> <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Configurable (See Note D) <input checked="" type="checkbox"/> Only certain objects (Class 1 and 2) <input type="checkbox"/> Sometimes (attach explanation) </p> <p><input checked="" type="checkbox"/> ENABLE/DISABLE UNSOLICITED Function codes supported</p>	<p>Sends Static Data in Unsolicited Responses:</p> <p> <input checked="" type="checkbox"/> Never <input type="checkbox"/> When Device Restarts <input type="checkbox"/> When Status Flags Change </p> <p>No other options are permitted.</p>
<p>Default Counter Object/Variation:</p> <p> <input type="checkbox"/> No Counters Reported <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation) <input checked="" type="checkbox"/> Default Object <u>20,21</u> Default Variation <u>1</u> <input type="checkbox"/> Point-by-point list attached </p>	<p>Counters Roll Over at:</p> <p> <input type="checkbox"/> No Counters Reported <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation) <input type="checkbox"/> 16 Bits <input type="checkbox"/> 32 Bits <input checked="" type="checkbox"/> Other Value <u>31 Bits</u> <input type="checkbox"/> Point-by-point list attached </p>
<p>Sends Multi-Fragment Responses: <input checked="" type="checkbox"/> Yes <input type="checkbox"/> No</p>	

QUICK REFERENCE FOR DNP3.0 LEVEL 2 FUNCTION CODES & QUALIFIERS

Function Codes	7 6 5 4 3 2 1 0	
	Index Size	Qualifier Code
1 Read		
2 Write		
3 Select		
4 Operate		
5 Direct Operate		
6 Direct Operate-No ACK		
7 Immediate Freeze		
8 Immediate Freeze no ACK		
13 Cold Start		
14 Warm Start		
20 Enable Unsol. Messages		
21 Disable Unsol. Messages		
23 Delay Measurement		
129 Response		
130 Unsolicited Message		

Index Size	Qualifier Code
0- No Index, Packed	0- 8-Bit Start and Stop Indices
1- 1 byte Index	1- 16-Bit Start and Stop Indices
2- 2 byte Index	2- 32-Bit Start and Stop Indices
3- 4 byte Index	3- 8-Bit Absolute address Ident.
4- 1 byte Object Size	4- 16-Bit Absolute address Ident.
5- 2 byte Object Size	5- 32-Bit Absolute address Ident.
6- 4 byte Object Size	6- No Range Field (all)
	7- 8-Bit Quantity
	8- 16-Bit Quantity
	9- 32-Bit Quantity
	11-(0xB) Variable array

IMPLEMENTATION TABLE

OBJECT			REQUEST (DRV will parse)		RESPONSE (DRV will respond)		Notes
Obj	Var	Description	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	
1	0	Binary Input – All variations	1	6			
1	1	Binary Input			129	1	Assigned to Class 0.
2	0	Binary Input Change – All variations	1	6,7,8			
2	1	Binary Input Change without Time	1	6,7,8	129		B
2	2	Binary Input Change with Time	1	6,7,8	129,130	28	Assigned to Class 1.
2	3	Binary Input Change with Relative Time	1	6,7,8	129		B
10	0	Binary Outputs – All variations	1	6	129		A
12	1	Control Relay Output Block	3,4,5,6	17,28	129	17,28	
20	0	Binary Counter – All variations	1	6	129		A
20	1	32 Bits Binary Counter			129	1	
21	0	Frozen Counter – All variations	1	6	129		A
21	1	32 Bits Frozen Counter			129	1	
22	0	Counter Change Event – All variations	1	6,7,8	129		B
30	0	Analog Input – All variations	1	6			
30	2	16-Bit Analog Input			129	1	Assigned to Class 0.
32	0	Analog Change Event – All variations	1	6,7,8			
32	4	16-Bit Analog Change Event with Time			129,130	28	Assigned to Class 2.
40	0	Analog Output Status – All variations	1	6	129		A
41	2	16-Bit Analog Output Block	3,4,5,6	17,28	129		A
50	1	Time and Date	2	7 count=1	129		C
52	2	Time Delay Fine	23		129	1	F,G

OBJECT	REQUEST (DRV will parse)	RESPONSE (DRV will respond)	
--------	-----------------------------	--------------------------------	--

Obj	Var	Description	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	Notes
60	1	Class 0 Data	1	6	129	1	
60	2	Class 1 Data	1	6,7,8	129,130	28	D
			20,21	6			
60	3	Class 2 Data	1	6,7,8	129,130	28	D
			20,21	6			
60	4	Class 3 Data	1	6,7,8	N/A		B
			20,21	6			
80	1	Internal Indications	2	0 index=7			E
--	--	No Object (Cold Start)	13				F
--	--	No Object (Warm Start)	14				F
--	--	No Object (Delay Measurement)	23				G

NOTES

- A: Device implementation level does not support this group and variation of object or, for static objects, it has no objects with this group and variation. **OBJECT UNKNOWN** response (IIN2 bit 1 set).
- B: No point range was specified, and device has no objects of this type. **NULL response** (no IIN bits set, but no objects of the specified type returned).
- C: Device supports write operations on Time and Date objects. Time Synchronization-Required Internal Indication bit (IIN1-4) will be cleared on the response.
- D: The device can be configured to send or not, unsolicited responses depending on a configuration option by means of **MMI** (Man-Machine Interface or front-panel user interface). Then, the Master can Enable or Disable Unsolicited messages (for Classes 1 and 2) by means of requests (FC 20 and 21).
If the unsolicited response mode is configured “on”, then upon device restart, the device will transmit an initial Null unsolicited response, requesting an application layer confirmation. While waiting for that application layer confirmation, the device will respond to all function requests, including READ requests.
- E: Restart Internal Indication bit (IIN1-7) can be cleared explicitly by the master.
- F: The outstation, upon receiving a **Cold or Warm Start** request, will respond sending a Time Delay Fine object message (which specifies a time interval until the outstation will be ready for further communications), restarting the DNP process, clearing events stored in its local buffers and setting IIN1-7 bit (Device Restart).
- G: Device supports Delay Measurement requests (FC = 23). It responds with the Time Delay Fine object (52-2). This object states the number of milliseconds elapsed between Outstation receiving the first bit of the first byte of the request and the time of transmission of the first bit of the first byte of the response.

DEVICE SPECIFIC FEATURES

- Internal Indication IIN1-6 (Device trouble): Set to indicate a change in the current DNP configuration in the outstation. Cleared in the next response. Used to let the master station know that DNP settings have changed at the outstation. Note that some erroneous configurations could make impossible to communicate this condition to a master station.

This document also states the DNP3.0 settings currently available in the device. If the user changes whatever of these settings, it will set the *Device Trouble Internal Indication* bit on the next response sent.

- Event buffers: device can hold as much as 50 Binary Input Changes and 50 Analog Input Changes. If these limits are reached the device will set the *Event Buffers Overflow Internal Indication* bit on the next response sent. It will be cleared when the master reads the changes, making room for new ones.
- Configuration → Operation Enable menu: the device can enable or disable permissions for the operations over al Control Relay Output Block. In case permissions are configured off (disabled) the response to a command (issued as Control Relay Output Block) will have the Status code NOT_AUTHORIZED. In case the equipment is blocked the commands allowed are the configured when permitted. While blocked, the relay will accept commands over the configured signal. If the equipment is in operation inhibited state, the response to all commands over the configured signal will have the Status code NOT_AUTHORIZED.
- Configuration → Binary Inputs/Outputs menu: contains the default configuration (as shipped from factory or after a reset by means of F4 key), but customers can configure Inputs/Outputs to suit their needs, by means of *ZIVercomPlus®* software.

POINT LIST

BINARY INPUT (OBJECT 1) -> Assigned to Class 0.	
BINARY INPUT CHANGE (OBJECT 2) -> Assigned to Class 1.	
Index	Description
0	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
1	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
2	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
3	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
4	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
5	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
6	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
7	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
8	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
9	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
10	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
11	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
12	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
13	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
16	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
17	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
...	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
253	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
254	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
255	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>

CONTROL RELAY OUTPUT BLOCK (OBJECT 12)	
Index	Description
0	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
1	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
2	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
3	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
4	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
5	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
6	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
7	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
8	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
9	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
10	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
11	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
12	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
13	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
16	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
17	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
...	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
253	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
254	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
255	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>

ANALOG INPUT (OBJECT 30) -> Assigned to Class 0.		
ANALOG INPUT CHANGE (OBJECT 32) -> Assigned to Class 2.		
Index	Description	Deadband
0	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_1.
1	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_2.
2	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_3.
3	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_4.
4	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_5.
5	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_6.
6	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_7.
7	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_8.
8	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_9.
9	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_10.
10	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_11.
11	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_12.
12	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_13.
13	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_14.
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_15.
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_16.

Additional assign with **ZIVercomPlus®**:

ANALOG INPUT (OBJECT 30) -> Assigned to Class 0.	
Index	Description
16	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
17	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
18	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
19	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
20	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
21	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
22	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
23	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
24	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
25	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
26	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
27	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
....	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
254	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
255	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points

The full scale ranges are adjustable and user's magnitudes can be created. It's possible to choose between primary and secondary values, considering CT and PT ratios. Typical ranges in secondary values are:

Description	Full Scale Range		
	Engineering units	Counts	
Currents (Phases, sequences, harmonics)	0 to 1,2 x $I_{NPHASE A}$	0 to 32767	⚡ Deadband
Currents (Ground, polarizing)	0 to 1,2 x $I_{NGROUND A}$	0 to 32767	⚡ Deadband
Currents (Ground sensitive, isolated neutral)	0 to 1,2 A	0 to 32767	⚡ Deadband
Voltages (Phase to ground, sequences, harmonics)	0 to 1,2 x $V_n/\sqrt{3}$ V	0 to 32767	⚡ Deadband
Voltages(Phase to phase, synchronizing)	0 to 1,2 x V_n V	0 to 32767	⚡ Deadband
Power (Real, reactive, apparent)	0 to 3 x 1,4 x $I_{NPHASE} \times V_n/\sqrt{3}$ W	-32768 to 32767	⚡ Deadband
Power factor	-1 to 1	-32768 to 32767	⚡ Deadband
Frequency	0 to 1,2 x Rated frequency (50/60 Hz)	0 to 32767	⚡ Deadband
Thermal value	0 to 200%	0 to 32767	⚡ Deadband
Distance to Fault - Percentage of line length: 100% sends 32767 counts (range from -100% to 100%) - Distance in kilometers: with the "line length" sends 32767 counts (range from - "line length" to the "line length" set in km) - Distance in miles: with the "line length" sends 32767 counts (range from - "line length" to the "line length" set in miles)		-32768 to 32767	⚡ Deadband

With **ZIVercomPlus®** program it's possible to define the **Full Scale Range** that is desired to transmit each magnitude in *counts*, which is the unit used by the protocol. There are three parameters to determine the distance range covered:

- **Offset:** minimum value of each magnitude to transmit 0 counts.
- **Limit:** it's the length of the magnitude range used to calculate the number of counts to transmit. If **offset** is 0, it's the same as the value of the magnitude for which the maximum number of counts defined by the protocol is sent (32767 counts).
- **Nominal Flag:** this *flag* defines if the **limit** is proportional to the rated value of the magnitude or not. The rated value of the new magnitudes defined by the user is a setting, while for the pre-defined magnitudes is a fix value.

Mathematical expression to describe the **Full Scale Range** is:

- When **Nominal Flag** is activated,

$$MeasureComm = \frac{Measure - Offset}{RatedValue} \times \frac{32767}{Limit}$$

- When **Nominal Flag** is NOT activated,

$$MeasureComm = (Measure - Offset) \times \frac{32767}{Limit}$$

() **Deadbands**

- Deadbands are used for configuring *Analog Input Change* objects (Object 32).
- A Deadband is defined as a percentage over the **Full Scale Range (FSR)**.
- The Deadband can be adjusted to the device by means of **MMI** (Man-Machine Interface or front-panel user interface), between 0.00% and 100.00%, in steps of 0.01%. Default value is 100.00%, meaning that generation of Analog Change Events is **DISABLED** for that input. There is an independent setting for each Analog Input.

() **Energy counters**

The range for the energy counters in primary values is from 100wh/varh to 99999Mwh/Mvarh, and these are the values transmitted by protocol.

DNP3 PROTOCOL SETTINGS

DNP3 Protocol Settings						
DNP Protocol Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step/ Select	Unit
Relay Number	Integer	0	65519	1	1	
T Confirm Timeout	Integer	1000	65535	1000	1	msec.
Max Retries	Integer	0	65535	0	1	
Enable Unsolicited.	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	0 (No)	1	
Enable Unsol. after Restart	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	0 (No)	1	
Unsol. Master No.	Integer	0	65519	1	1	
Unsol. Grouping Time	Integer	100	65535	1000	1	msec.
Synchronization Interval	Integer	0	120	0	1	min.
DNP 3.0 Rev.	Integer	2003 ST.ZIV	2003 ST.ZIV	2003	2003 ST.ZIV	
DNP Port 1 Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step/ Select	Unit
Protocol Select	UInteger	Procome Dnp3 Modbus	Procome Dnp3 Modbus	Procome	Procome Dnp3 Modbus	
Baud rate	Integer	300	38400	38400	300 600 1200 2400 4800 9600 19200 38400	baud
Stop Bits	Integer	1	2	1	1	
Parity	Integer	None Odd Even	None Odd Even	None	None Odd Even	
Rx Time btw. Char	Float	1	60000	0.5	40	msec.
Comms Fail Ind. Time	Float	0	600	0.1	60	s

Advanced settings						
Flow control						
CTS Flow	Bool	No Yes	No Yes	No	No Yes	
DSR Flow	Bool	No Yes	No Yes	No	No Yes	
DSR Sensitive	Bool	No Yes	No Yes	No	No Yes	
DTR Control	Integer	Inactive Active Rec. Req.	Inactive Active Rec. Req.	Inactive	Inactive Active Rec. Req.	
RTS Control	Integer	Inactive Active Rec. Req. Sen. Req.	Inactive Active Rec. Req. Sen. Req.	Inactive	Inactive Active Rec. Req. Sen. Req.	
Times						
Tx Time Factor	Float	0	100	1	0.5	
Tx Timeout Const	UInteger	0	60000	0	1	
Message modification						
Number of Zeros	Integer	0	255	0	1	
collision						
Collision Type	Integer	NO ECHO DCD	NO ECHO DCD	NO	NO ECHO DCD	
Max Retries	Integer	0	3	0	1	
Min Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
Max Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
DNP Port 2 Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step/ Select	Unit
Protocol Select	UInteger	Procome Dnp3 Modbus	Procome Dnp3 Modbus	Procome	Procome Dnp3 Modbus	
Baud rate	Integer	300	38400	38400	300 600 1200 2400 4800 9600 19200 38400	baud
Stop Bits	Integer	1	2	1	1	
Parity	Integer	None Odd Even	None Odd Even	None	None Odd Even	
Rx Time btw. Char	Float	1	60000	0.5	40	msec.
Comms Fail Ind. Time	Float	0	600	0.1	60	s

Advanced settings						
Operating Mode	Integer	RS-232 RS-485	RS-232 RS-485	RS-232	RS-232 RS-485	
Times						
Tx Time Factor	Float	0	100	1	0.5	
Tx Timeout Const	UInteger	0	60000	0	1	
Wait N Bytes 485	Integer	0	4	0	1	
Message modification						
Number of Zeros	Integer	0	255	0	1	
collision						
Collision Type	Integer	NO ECHO	NO ECHO	NO	NO ECHO	
Max Retries	Integer	0	3	0	1	
Min Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
Max Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
Analog Inputs (Deadbands)						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step	Unit
Deadband AI#0	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#1	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#2	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#3	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#4	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#5	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#6	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#7	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#8	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#9	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#10	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#11	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#12	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#13	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#14	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#15	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	

✓ All settings remain unchanged after a power loss.

DNP Protocol Configuration

- ❑ **Relay Number (RTU Address) :**
Remote Terminal Unit Address. Addresses 0xFFFF to 0xFFFF are reserved as *Broadcast Addresses*.
- ❑ **T Confirm Timeout (N7 Confirm Timeout) :**
Timeout while waiting for Application Layer Confirmation. It applies to Unsolicited messages and Class 1 and Class 2 responses with event data.
- ❑ **Max Retries (N7 Retries) :**
Number of retries of the Application Layer after timeout while waiting for Confirmation.
- ❑ **Enable Unsolicited (Enable Unsolicited Reporting) :**
Enables or disables Unsolicited reporting.
- ❑ **Enable Unsol. after Restart :**
Enables or disables Unsolicited after Restart (for compatibility with terminals whose revision is before DNP3-1998). It has effect only if **Enable Unsolicited after Restart** is set.

- ❑ **Unsol. Master No. (MTU Address) :**
Destination address of the Master device to which the unsolicited responses are to be sent. Addresses 0xFFFF to 0xFFFF are reserved as *Broadcast Addresses*. It is useful only when Unsolicited Reporting is enabled.
- ❑ **Unsol. Grouping Time (Unsolicited Delay Reporting) :**
Delay between an event being generated and the subsequent transmission of the unsolicited message, in order to group several events in one message and to save bandwidth.
- ❑ **Synchronization Interval**
Max interval time between two synchronization. If no synchronizing inside interval, indication IIN1-4 (NEED TIME). This setting has no effect if **Synchronization Interval** is zero.
- ❑ **DNP 3.0 Rev.**
Certification revision **STANDARD ZIV** or **2003** (DNP3-2003 Intelligent Electronic Device (IED) Certification Procedure Subset Level 2 Version 2.3 29-Sept-03)

DNP Port 1 and Port 2 Configuration

- **Number of Zeros (Advice Time) :**
Number of zeros before the message.
- **Max Retries (N1 Retries) :**
Number of retries of the Physical Layer after collision detection.
- **Min Retry Time (Fixed delay) :**
Minimum time to retry of the Physical Layer after collision detection.
- **Max Retry Time :**
Maximum time to retry of the Physical Layer after collision detection.
- **Collision Type :**
 - Port 1:
 - NO
 - ECHO based on detection of transmitted data (monitoring all data transmitted on the link).
 - Port 2:
 - NO
 - ECHO based on detection of transmitted data (monitoring all data transmitted on the link).
 - DCD (Data Carrier Detect) based on detecting out-of-band carrier.

If the device prepares to transmit and finds the link busy, it waits until is no longer busy, and then waits a backoff_time as follows:

$\text{backoff_time} = \text{Min Retry Time} + \text{random}(\text{Max Retry Time} - \text{Max Retry Time})$
and transmit. If the device has a collision in transmission the device tries again, up to a configurable number of retries (Max Retries) if has news collision.

- **Wait N Bytes 485:**

Number of wait bytes between Reception and transmission Use Port 2 Operate Mode RS-485.



Dnp3 Basic Extended Profile

(Version 02.45.00 is the first Software Version that supports this Profile)

DNP V3.00 Basic Extended Profile

DEVICE PROFILE DOCUMENT

This document must be accompanied by: **Implementation Table** and **Point List**.

Vendor Name:  **ZIV Aplicaciones y Tecnología S.A.**

Device Name: **DRV**

Highest DNP Level Supported:

For Requests **2**
For Responses **2**

Device Function:

Master Slave

Notable objects, functions, and/or qualifiers supported in addition to the Highest DNP Levels Supported (the complete list is described in the attached table):

- 1) Supports Enable/Disable Unsolicited Responses (FC=20 and 21), for classes 1 and 2.
- 2) Supports Write operations (FC=2) on Time and Date objects.
- 3) Supports Delay measurement Fine (FC=23).
- 4) Supports Warm Start command (FC=14).
- 5) Supports Unsolicited after Restart (for compatibility with terminals whose revision is before DNP3-1998)
- 6) Supports selection of DNP3 Revision.
- 7) Supports indication of no synchronization in time.
- 8) Supports simultaneous communications with two different Master devices
- 9) Supports respond to Multiple Read Request with multiple object types in the same Application Fragment .

Maximum Data Link Frame Size (octets):

Transmitted 292
Received 292

Maximum Application Fragment Size (octets):

Transmitted 2048 (if >2048, must be configurable)
Received 249 (must be <= 249)

Maximum Data Link Re-tries:

- None
 Fixed at _____
 Configurable, range ___ to ___

Maximum Application Layer Re-tries:

- None
 Configurable, range 0 to 3
(Fixed is not permitted)

Requires Data Link Layer Confirmation:

- Never
 Always
 Sometimes. If _____ 'Sometimes', when?
 Configurable. _____ If _____ 'Configurable', how?

Requires Application Layer Confirmation:

- Never
- Always (not recommended)
- When reporting Event Data (Slave devices only) **For unsolicited, Class 1 and Class 2 responses that contain Event Data.** (If there is no Event Data reported into a Class 1 or 2 response, Application Layer Confirmation is not requested)
- When sending multi-fragment responses (Slave devices only)
- Sometimes. If 'Sometimes', when?
- Configurable. If 'Configurable', how?

Timeouts while waiting for:

- | | | | | |
|-------------------------|--|---|---|-------------------------------------|
| Data Link Confirm | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |
| Complete Appl. Fragment | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |
| Application Confirm | <input type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input checked="" type="checkbox"/> |
| Complete Appl. Response | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |

Others

Attach explanation if 'Variable' or 'Configurable' was checked for any timeout

Application Confirm timeout setting (MMI): Range 50 ms. 65.535 ms.

Sends/Executes Control Operations:

- Maximum number of CROB (obj. 12, var. 1) objects supported in a single message **1**
- Maximum number of Analog Output (obj. 41, any var.) supported in a single message **0**
- Pattern Control Block and Pattern Mask (obj. 12, var. 2 and 3 respectively) supported.
- CROB (obj. 12) and Analog Output (obj. 41) permitted together in a single message.

WRITE Binary Outputs	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
SELECT (3) / OPERATE (4)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
DIRECT OPERATE (5)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
DIRECT OPERATE - NO ACK (6)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Count > 1	<input type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input checked="" type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Pulse On	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Pulse Off	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Latch On	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Latch Off	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Queue	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Clear Queue	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable

Attach explanation:

- **All points support the same Function Codes: (3) Select, (4) Operate, (5) Direct Operate and (6) Direct Operate - No ACK.**
- **Maximum Select/Operate Delay Time: 60 seconds.**
- **Count can be >1 only for PULSE ON and PULSE OFF**

FILL OUT THE FOLLOWING ITEMS FOR SLAVE DEVICES ONLY:	
<p>Reports Binary Input Change Events when no specific variation requested:</p> <p> <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Only time-tagged <input type="checkbox"/> Only non-time-tagged <input type="checkbox"/> Configurable to send both, one or the other (attach explanation) </p>	<p>Reports time-tagged Binary Input Change Events when no specific variation requested:</p> <p> <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Binary Input Change With Time <input type="checkbox"/> Binary Input Change With Relative Time <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation) </p>
<p>Sends Unsolicited Responses:</p> <p> <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Configurable (See Note D) <input checked="" type="checkbox"/> Only certain objects (Class 1 and 2) <input type="checkbox"/> Sometimes (attach explanation) </p> <p><input checked="" type="checkbox"/> ENABLE/DISABLE UNSOLICITED Function codes supported</p>	<p>Sends Static Data in Unsolicited Responses:</p> <p> <input checked="" type="checkbox"/> Never <input type="checkbox"/> When Device Restarts <input type="checkbox"/> When Status Flags Change </p> <p>No other options are permitted.</p>
<p>Default Counter Object/Variation:</p> <p> <input type="checkbox"/> No Counters Reported <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation) <input checked="" type="checkbox"/> Default Object <u>20,21</u> Default Variation <u>1</u> <input type="checkbox"/> Point-by-point list attached </p>	<p>Counters Roll Over at:</p> <p> <input type="checkbox"/> No Counters Reported <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation) <input type="checkbox"/> 16 Bits <input type="checkbox"/> 32 Bits <input checked="" type="checkbox"/> Other Value <u>31 Bits</u> <input type="checkbox"/> Point-by-point list attached </p>
<p>Sends Multi-Fragment Responses: <input checked="" type="checkbox"/> Yes <input type="checkbox"/> No</p>	

QUICK REFERENCE FOR DNP3.0 LEVEL 2 FUNCTION CODES & QUALIFIERS

Function Codes	7 6 5 4 3 2 1 0	
	Index Size	Qualifier Code
1 Read		
2 Write		
3 Select		
4 Operate		
5 Direct Operate		
9 Direct Operate-No ACK		
10 Immediate Freeze		
11 Immediate Freeze no ACK		
13 Cold Start		
14 Warm Start		
20 Enable Unsol. Messages		
21 Disable Unsol. Messages		
23 Delay Measurement		
129 Response		
130 Unsolicited Message		
	<p>Index Size</p> <p>0- No Index, Packed 1- 1 byte Index 2- 2 byte Index 3- 4 byte Index 4- 1 byte Object Size 5- 2 byte Object Size 6- 4 byte Object Size</p>	<p>Qualifier Code</p> <p>0- 8-Bit Start and Stop Indices 1- 16-Bit Start and Stop Indices 2- 32-Bit Start and Stop Indices 3- 8-Bit Absolute address Ident. 4- 16-Bit Absolute address Ident. 5- 32-Bit Absolute address Ident. 6- No Range Field (all) 7- 8-Bit Quantity 8- 16-Bit Quantity 9- 32-Bit Quantity 11-(0xB) Variable array</p>

IMPLEMENTATION TABLE

OBJECT			REQUEST (DRV will parse)		RESPONSE (DRV will respond)		Notes
Obj	Var	Description	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	
1	0	Binary Input – All variations	1	6			
1	1	Binary Input			129	1	Assigned to Class 0.
2	0	Binary Input Change – All variations	1	6,7,8			
2	1	Binary Input Change without Time	1	6,7,8	129		B
2	2	Binary Input Change with Time	1	6,7,8	129,130	28	Assigned to Class 1.
2	3	Binary Input Change with Relative Time	1	6,7,8	129		B
10	0	Binary Outputs – All variations	1	6	129		A
12	1	Control Relay Output Block	3,4,5,6	17,28	129	17,28	
20	0	Binary Counter – All variations	1	6	129		A
20	1	32 Bits Binary Counter			129	1	
21	0	Frozen Counter – All variations	1	6	129		A
21	1	32 Bits Frozen Counter			129	1	
22	0	Counter Change Event – All variations	1	6,7,8	129		B
30	0	Analog Input – All variations	1	6			
30	2	16-Bit Analog Input			129	1	Assigned to Class 0.
32	0	Analog Change Event – All variations	1	6,7,8			
32	4	16-Bit Analog Change Event with Time			129,130	28	Assigned to Class 2.
40	0	Analog Output Status – All variations	1	6	129		A
41	2	16-Bit Analog Output Block	3,4,5,6	17,28	129		A
50	1	Time and Date	2	7 count=1	129		C
52	2	Time Delay Fine	23		129	1	F,G

OBJECT			REQUEST (DRV will parse)		RESPONSE (DRV will respond)		Notes
Obj	Var	Description	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	
60	1	Class 0 Data	1	6	129	1	
60	2	Class 1 Data	1	6,7,8	129,130	28	D
			20,21	6			
60	3	Class 2 Data	1	6,7,8	129,130	28	D
			20,21	6			
60	4	Class 3 Data	1	6,7,8	N/A		B
			20,21	6			
80	1	Internal Indications	2	0 index=7			E
--	--	No Object (Cold Start)	13				F
--	--	No Object (Warm Start)	14				F
--	--	No Object (Delay Measurement)	23				G

NOTES

- A: Device implementation level does not support this group and variation of object or, for static objects, it has no objects with this group and variation. **OBJECT UNKNOWN** response (IIN2 bit 1 set).
- B: No point range was specified, and device has no objects of this type. **NULL response** (no IIN bits set, but no objects of the specified type returned).
- C: Device supports write operations on Time and Date objects. Time Synchronization-Required Internal Indication bit (IIN1-4) will be cleared on the response.
- D: The device can be configured to send or not, unsolicited responses depending on a configuration option by means of **MMI** (Man-Machine Interface or front-panel user interface). Then, the Master can Enable or Disable Unsolicited messages (for Classes 1 and 2) by means of requests (FC 20 and 21).
If the unsolicited response mode is configured “on”, then upon device restart, the device will transmit an initial Null unsolicited response, requesting an application layer confirmation. While waiting for that application layer confirmation, the device will respond to all function requests, including READ requests.
- E: Restart Internal Indication bit (IIN1-7) can be cleared explicitly by the master.
- F: The outstation, upon receiving a **Cold or Warm Start** request, will respond sending a Time Delay Fine object message (which specifies a time interval until the outstation will be ready for further communications), restarting the DNP process, clearing events stored in its local buffers and setting IIN1-7 bit (Device Restart).
- G: Device supports Delay Measurement requests (FC = 23). It responds with the Time Delay Fine object (52-2). This object states the number of milliseconds elapsed between Outstation receiving the first bit of the first byte of the request and the time of transmission of the first bit of the first byte of the response.

DEVICE SPECIFIC FEATURES

- Internal Indication IIN1-6 (Device trouble): Set to indicate a change in the current DNP configuration in the outstation. Cleared in the next response. Used to let the master station know that DNP settings have changed at the outstation. Note that some erroneous configurations could make impossible to communicate this condition to a master station.

This document also states the DNP3.0 settings currently available in the device. If the user changes whatever of these settings, it will set the *Device Trouble Internal Indication* bit on the next response sent.

- Event buffers: device can hold as much as 50 Binary Input Changes and 50 Analog Input Changes. If these limits are reached the device will set the *Event Buffers Overflow Internal Indication* bit on the next response sent. It will be cleared when the master reads the changes, making room for new ones.
- Configuration → Operation Enable menu: the device can enable or disable permissions for the operations over al Control Relay Output Block. In case permissions are configured off (disabled) the response to a command (issued as Control Relay Output Block) will have the Status code NOT_AUTHORIZED. In case the equipment is blocked the commands allowed are the configured when permitted. While blocked, the relay will accept commands over the configured signal. If the equipment is in operation inhibited state, the response to all commands over the configured signal will have the Status code NOT_AUTHORIZED.
- Configuration → Binary Inputs/Outputs menu: contains the default configuration (as shipped from factory or after a reset by means of F4 key), but customers can configure Inputs/Outputs to suit their needs, by means of *ZIVercomPlus®* software.

POINT LIST

BINARY INPUT (OBJECT 1) -> Assigned to Class 0.	
BINARY INPUT CHANGE (OBJECT 2) -> Assigned to Class 1.	
Index	Description
0	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
1	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
2	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
3	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
4	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
5	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
6	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
7	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
8	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
9	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
10	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
11	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
12	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
13	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
16	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
17	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
...	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
253	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
254	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>
255	<i>Configure by ZIVercomPlus® 2048 points</i>

CONTROL RELAY OUTPUT BLOCK (OBJECT 12)	
Index	Description
0	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
1	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
2	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
3	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
4	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
5	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
6	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
7	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
8	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
9	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
10	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
11	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
12	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
13	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
16	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
17	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
...	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
253	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
254	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
255	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>

ANALOG INPUT (OBJECT 30) -> Assigned to Class 0.		
ANALOG INPUT CHANGE (OBJECT 32) -> Assigned to Class 2.		
Index	Description	Deadband
0	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_1.
1	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_2.
2	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_3.
3	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_4.
4	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_5.
5	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_6.
6	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_7.
7	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_8.
8	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_9.
9	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_10.
10	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_11.
11	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_12.
12	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_13.
13	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_14.
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_15.
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 512 points</i>	↻ Deadband_16.

Additional assign with **ZIVercomPlus®**:

ANALOG INPUT (OBJECT 30) -> Assigned to Class 0.	
Index	Description
16	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
17	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
18	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
19	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
20	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
21	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
22	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
23	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
24	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
25	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
26	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
27	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
....	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
254	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points
255	Configure by ZIVercomPlus @ 512 points

The full scale ranges are adjustable and user's magnitudes can be created. It's possible to choose between primary and secondary values, considering CT and PT ratios. Typical ranges in secondary values are:

Description	Full Scale Range		
	Engineering units	Counts	
Currents (Phases, sequences, harmonics)	0 to 1,2 x I _{NPHASE A}	0 to 32767	⚡ Deadband
Currents (Ground, polarizing)	0 to 1,2 x I _{NGROUND A}	0 to 32767	⚡ Deadband
Currents (Ground sensitive, isolated neutral)	0 to 1,2 A	0 to 32767	⚡ Deadband
Voltages (Phase to ground, sequences, harmonics)	0 to 1,2 x V _n /√3 V	0 to 32767	⚡ Deadband
Voltages(Phase to phase, synchronizing)	0 to 1,2 x V _n V	0 to 32767	⚡ Deadband
Power (Real, reactive, apparent)	0 to 3 x 1,4 x I _{NPHASE} X V _n /√3 W	-32768 to 32767	⚡ Deadband
Power factor	-1 to 1	-32768 to 32767	⚡ Deadband
Frequency	0 to 1,2 x Rated frequency (50/60 Hz)	0 to 32767	⚡ Deadband
Thermal value	0 to 200%	0 to 32767	⚡ Deadband
Distance to Fault - Percentage of line length: 100% sends 32767 counts (range from -100% to 100%) - Distance in kilometers: with the "line length" sends 32767 counts (range from - "line length" to the "line length" set in km) - Distance in miles: with the "line length" sends 32767 counts (range from - "line length" to the "line length" set in miles)		-32768 to 32767	⚡ Deadband

With **ZIVercomPlus®** program it's possible to define the **Full Scale Range** that is desired to transmit each magnitude in *counts*, which is the unit used by the protocol. There are three parameters to determine the distance range covered:

- **Offset:** minimum value of each magnitude to transmit 0 counts.
- **Limit:** it's the length of the magnitude range used to calculate the number of counts to transmit. If **offset** is 0, it's the same as the value of the magnitude for which the maximum number of counts defined by the protocol is sent (32767 counts).
- **Nominal Flag:** this *flag* defines if the **limit** is proportional to the rated value of the magnitude or not. The rated value of the new magnitudes defined by the user is a setting, while for the pre-defined magnitudes is a fix value.

Mathematical expression to describe the **Full Scale Range** is:

- When **Nominal Flag** is activated,

$$MeasureComm = \frac{Measure - Offset}{RatedValue} \times \frac{32767}{Limit}$$

- When **Nominal Flag** is NOT activated,

$$MeasureComm = (Measure - Offset) \times \frac{32767}{Limit}$$

() **Deadbands**

- Deadbands are used for configuring *Analog Input Change* objects (Object 32).
- A Deadband is defined as a percentage over the **Full Scale Range (FSR)**.
- The Deadband can be adjusted to the device by means of **MMI** (Man-Machine Interface or front-panel user interface), between 0.00% and 100.00%, in steps of 0.01%. Default value is 100.00%, meaning that generation of Analog Change Events is **DISABLED** for that input. There is an independent setting for each Analog Input.

() **Energy counters**

The range for the energy counters in primary values is from 100wh/varh to 99999Mwh/Mvarh, and these are the values transmitted by protocol.

DNP3 PROTOCOL SETTINGS

DNP3 Protocol Settings						
DNP Protocol Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step/ Select	Unit
Relay Number	Integer	0	65519	1	1	
T Confirm Timeout	Integer	1000	65535	1000	1	msec.
Max Retries	Integer	0	65535	0	1	
Enable Unsolicited.	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	0 (No)	1	
Enable Unsol. after Restart	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	0 (No)	1	
Unsol. Master No.	Integer	0	65519	1	1	
Unsol. Grouping Time	Integer	100	65535	1000	1	msec.
Synchronization Interval	Integer	0	120	0	1	min.
DNP 3.0 Rev.	Integer	2003 ST.ZIV	2003 ST.ZIV	2003	2003 ST.ZIV	
DNP Port 1 Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step/ Select	Unit
Protocol Select	Uinteger	Procome Dnp3 Modbus	Procome Dnp3 Modbus	Procome	Procome Dnp3 Modbus	
Baud rate	Integer	300	38400	38400	300 600 1200 2400 4800 9600 19200 38400	baud
Stop Bits	Integer	1	2	1	1	
Parity	Integer	None Odd Even	None Odd Even	None	None Odd Even	
Rx Time btw. Char	Float	1	60000	0.5	40	msec.
Comms Fail Ind. Time	Float	0	600	0.1	60	s

Advanced settings						
Flow control						
CTS Flow	Bool	No Yes	No Yes	No	No Yes	
DSR Flow	Bool	No Yes	No Yes	No	No Yes	
DSR Sensitive	Bool	No Yes	No Yes	No	No Yes	
DTR Control	Integer	Inactive Active Rec. Req.	Inactive Active Rec. Req.	Inactive	Inactive Active Rec. Req.	
RTS Control	Integer	Inactive Active Rec. Req. Sen. Req.	Inactive Active Rec. Req. Sen. Req.	Inactive	Inactive Active Rec. Req. Sen. Req.	
Times						
Tx Time Factor	Float	0	100	1	0.5	
Tx Timeout Const	UInteger	0	60000	0	1	
Message modification						
Number of Zeros	Integer	0	255	0	1	
collision						
Collision Type	Integer	NO ECHO DCD	NO ECHO DCD	NO	NO ECHO DCD	
Max Retries	Integer	0	3	0	1	
Min Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
Max Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
DNP Port 2 Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step/ Select	Unit
Protocol Select	UInteger	Procome Dnp3 Modbus	Procome Dnp3 Modbus	Procome	Procome Dnp3 Modbus	
Baud rate	Integer	300	38400	38400	300 600 1200 2400 4800 9600 19200 38400	baud
Stop Bits	Integer	1	2	1	1	
Parity	Integer	None Odd Even	None Odd Even	None	None Odd Even	
Rx Time btw. Char	Float	1	60000	0.5	40	msec.
Comms Fail Ind. Time	Float	0	600	0.1	60	s

Advanced settings						
Operating Mode	Integer	RS-232 RS-485	RS-232 RS-485	RS-232	RS-232 RS-485	
Times						
Tx Time Factor	Float	0	100	1	0.5	
Tx Timeout Const	UInteger	0	60000	0	1	
Wait N Bytes 485	Integer	0	4	0	1	
Message modification						
Number of Zeros	Integer	0	255	0	1	
collision						
Collision Type	Integer	NO ECHO	NO ECHO	NO	NO ECHO	
Max Retries	Integer	0	3	0	1	
Min Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
Max Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
Analog Inputs (Deadbands)						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step	Unit
Deadband AI#0	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#1	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#2	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#3	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#4	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#5	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#6	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#7	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#8	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#9	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#10	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#11	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#12	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#13	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#14	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	
Deadband AI#15	Float	0 %	100 %	100 %	0.01 %	

✓ All settings remain unchanged after a power loss.

DNP Protocol Configuration

- **Relay Number (RTU Address) :**
Remote Terminal Unit Address. Addresses 0xFFFF to 0xFFFF are reserved as *Broadcast Addresses*.
- **T Confirm Timeout (N7 Confirm Timeout) :**
Timeout while waiting for Application Layer Confirmation. It applies to Unsolicited messages and Class 1 and Class 2 responses with event data.
- **Max Retries (N7 Retries) :**
Number of retries of the Application Layer after timeout while waiting for Confirmation.
- **Enable Unsolicited (Enable Unsolicited Reporting) :**
Enables or disables Unsolicited reporting.
- **Enable Unsol. after Restart :**
Enables or disables Unsolicited after Restart (for compatibility with terminals whose revision is before DNP3-1998). It has effect only if **Enable Unsolicited after Restart** is set.

- **Unsol. Master No. (MTU Address) :**
Destination address of the Master device to which the unsolicited responses are to be sent. Addresses 0xFFFF to 0xFFFF are reserved as *Broadcast Addresses*. It is useful only when Unsolicited Reporting is enabled.
- **Unsol. Grouping Time (Unsolicited Delay Reporting) :**
Delay between an event being generated and the subsequent transmission of the unsolicited message, in order to group several events in one message and to save bandwidth.
- **Synchronization Interval**
Max interval time between two synchronization. If no synchronizing inside interval, indication IIN1-4 (NEED TIME). This setting has no effect if **Synchronization Interval** is zero.
- **DNP 3.0 Rev.**
Certification revision **STANDARD ZIV** or **2003** (DNP3-2003 Intelligent Electronic Device (IED) Certification Procedure Subset Level 2 Version 2.3 29-Sept-03)

DNP Port 1 and Port 2 Configuration

- **Number of Zeros (Advice Time) :**
Number of zeros before the message.
 - **Max Retries (N1 Retries) :**
Number of retries of the Physical Layer after collision detection.
 - **Min Retry Time (Fixed delay) :**
Minimum time to retry of the Physical Layer after collision detection.
 - **Max Retry Time :**
Maximum time to retry of the Physical Layer after collision detection.
 - **Collision Type :**
 - Port 1:
 - NO
 - ECHO based on detection of transmitted data (monitoring all data transmitted on the link).
 - Port 2:
 - NO
 - ECHO based on detection of transmitted data (monitoring all data transmitted on the link).
 - DCD (Data Carrier Detect) based on detecting out-of-band carrier.
- If the device prepares to transmit and finds the link busy, it waits until is no longer busy, and then waits a backoff_time as follows:
$$\text{backoff_time} = \text{Min Retry Time} + \text{random}(\text{Max Retry Time} - \text{Max Retry Time})$$
and transmit. If the device has a collision in transmission the device tries again, up to a configurable number of retries (Max Retries) if has news collision.
- **Wait N Bytes 485:**
Number of wait bytes between Reception and transmission Use Port 2 Operate Mode RS-485.



Dnp3 Profile II

(Version 02.46.00 is the first Software Version that supports this Profile)

DNP V3.00 Profile II

DEVICE PROFILE DOCUMENT

This document must be accompanied by: **Implementation Table** and **Point List**.

Vendor Name:  **ZIV Aplicaciones y Tecnología S.A.**

Device Name: **DRV**

Highest DNP Level Supported:

For Requests **2**
For Responses **2**

Device Function:

Master Slave

Notable objects, functions, and/or qualifiers supported in addition to the Highest DNP Levels Supported (the complete list is described in the attached table):

- 1) Supports Enable/Disable Unsolicited Responses (FC=20 and 21), for classes 1 and 2.
- 2) Supports Write operations (FC=2) on Time and Date objects.
- 3) Supports Delay measurement Fine (FC=23).
- 4) Supports Warm Start command (FC=14).
- 5) Supports Unsolicited after Restart (for compatibility with terminals whose revision is before DNP3-1998)
- 6) Supports selection of DNP3 Revision.
- 7) Supports indication of no synchronization in time.
- 8) Supports simultaneous communications with two different Master devices
- 9) Supports assign event Class for Binary, Analog and Counter events:
Class 1 , Class 2, Class 3, None
- 10) Supports respond to Multiple Read Request with multiple object types in the same Application Fragment .

Maximum Data Link Frame Size (octets):

Transmitted 292
Received 292

Maximum Application Fragment Size (octets):

Transmitted 2048 (if >2048, must be configurable)
Received 249 (must be <= 249)

Maximum Data Link Re-tries:

- None
 Fixed at _____
 Configurable, range ___ to ___

Maximum Application Layer Re-tries:

- None
 Configurable, range 0 to 3
(Fixed is not permitted)

Requires Data Link Layer Confirmation:

- Never
 Always
 Sometimes. If _____ 'Sometimes', when?
 Configurable. If _____ 'Configurable', how?

Requires Application Layer Confirmation:

- Never
- Always (not recommended)
- When reporting Event Data (Slave devices only) **For unsolicited, Class 1 Class 2 and Class 3 responses that contain Event Data.** (If there is no Event Data reported into a Class 1 2 or 3 response, Application Layer Confirmation is not requested)
- When sending multi-fragment responses (Slave devices only)
- Sometimes. If 'Sometimes', when?
- Configurable. If 'Configurable', how?

Timeouts while waiting for:

- | | | | | |
|-------------------------|--|---|---|-------------------------------------|
| Data Link Confirm | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |
| Complete Appl. Fragment | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |
| Application Confirm | <input type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input checked="" type="checkbox"/> |
| Complete Appl. Response | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |

Others

Attach explanation if 'Variable' or 'Configurable' was checked for any timeout

Application Confirm timeout setting (MMI): Range 50 ms. 65.535 ms.

Sends/Executes Control Operations:

- Maximum number of CROB (obj. 12, var. 1) objects supported in a single message **1**
- Maximum number of Analog Output (obj. 41, any var.) supported in a single message **0**
- Pattern Control Block and Pattern Mask (obj. 12, var. 2 and 3 respectively) supported.
- CROB (obj. 12) and Analog Output (obj. 41) permitted together in a single message.

WRITE Binary Outputs	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
SELECT (3) / OPERATE (4)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
DIRECT OPERATE (5)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
DIRECT OPERATE - NO ACK (6)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Count > 1	<input type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input checked="" type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Pulse On	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Pulse Off	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Latch On	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Latch Off	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Queue	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Clear Queue	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable

Attach explanation:

- **All points support the same Function Codes: (3) Select, (4) Operate, (5) Direct Operate and (6) Direct Operate - No ACK.**
- **Maximum Select/Operate Delay Time: 60 seconds.**
- **Count can be >1 only for PULSE ON and PULSE OFF**



FILL OUT THE FOLLOWING ITEMS FOR SLAVE DEVICES ONLY:	
Reports Binary Input Change Events when no specific variation requested: <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Only time-tagged <input type="checkbox"/> Only non-time-tagged <input type="checkbox"/> Configurable to send both, one or the other (attach explanation)	Reports time-tagged Binary Input Change Events when no specific variation requested: <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Binary Input Change With Time <input type="checkbox"/> Binary Input Change With Relative Time <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation)
Sends Unsolicited Responses: <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Configurable (See Note D) <input checked="" type="checkbox"/> Only certain objects (Class 1 2 and 3) <input type="checkbox"/> Sometimes (attach explanation) <input checked="" type="checkbox"/> ENABLE/DISABLE UNSOLICITED Function codes supported	Sends Static Data in Unsolicited Responses: <input checked="" type="checkbox"/> Never <input type="checkbox"/> When Device Restarts <input type="checkbox"/> When Status Flags Change No other options are permitted.
Default Counter Object/Variation: <input type="checkbox"/> No Counters Reported <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation) <input checked="" type="checkbox"/> Default Object <u>20,21</u> Default Variation <u>1</u> <input type="checkbox"/> Point-by-point list attached	Counters Roll Over at: <input type="checkbox"/> No Counters Reported <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation) <input type="checkbox"/> 16 Bits <input type="checkbox"/> 32 Bits <input checked="" type="checkbox"/> Other Value <u>31 Bits</u> <input type="checkbox"/> Point-by-point list attached
Sends Multi-Fragment Responses: <input checked="" type="checkbox"/> Yes <input type="checkbox"/> No	

QUICK REFERENCE FOR DNP3.0 LEVEL 2 FUNCTION CODES & QUALIFIERS

Function Codes	7 6 5 4 3 2 1 0	
	Index Size	Qualifier Code
1 Read		
2 Write		
3 Select		
4 Operate		
5 Direct Operate		
6 Direct Operate-No ACK		
7 Immediate Freeze		
8 Immediate Freeze no ACK		
13 Cold Start		
14 Warm Start		
20 Enable Unsol. Messages		
21 Disable Unsol. Messages		
23 Delay Measurement		
129 Response		
130 Unsolicited Message		
	<p>Index Size</p> <p>0- No Index, Packed 1- 1 byte Index 2- 2 byte Index 3- 4 byte Index 4- 1 byte Object Size 5- 2 byte Object Size 6- 4 byte Object Size</p>	<p>Qualifier Code</p> <p>0- 8-Bit Start and Stop Indices 1- 16-Bit Start and Stop Indices 2- 32-Bit Start and Stop Indices 3- 8-Bit Absolute address Ident. 4- 16-Bit Absolute address Ident. 5- 32-Bit Absolute address Ident. 6- No Range Field (all) 7- 8-Bit Quantity 8- 16-Bit Quantity 9- 32-Bit Quantity 11-(0xB) Variable array</p>

IMPLEMENTATION TABLE

OBJECT			REQUEST (DRV parse)		RESPONSE (DRV respond)		Notes
Obj	Var	Description	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	
1	0	Binary Input – All variations	1	0,1,6,7,8			Assigned to Class 0.
1	1	Binary Input	1	0,1,6,7,8	129	0,1	
2	0	Binary Input with Status	1	0,1,6,7,8	129	0,1	
2	0	Binary Input Change – All variations	1	6,7,8			
2	2	Binary Input Change with Time	1	6,7,8	129,130	17,,28	Assign to Event Class
12	1	Control Relay Output Block	3,4,5,6	17,28	129	17,28	Echo of request
20	0	Binary Counter – All variations	1	0,1,6,7,8			Assigned to Class 0.
20	1	32 Bits Binary Counter			129	0,1	
21	0	Frozen Counter – All variations	1	0,1,6,7,8			
21	1	32 Bits Frozen Counter			129	0,1	
22	0	Counter Change Event – All variations	1	6,7,8			
22	5	32 Bits Counter Change Event With Time			129,130	17,,28	Assign to Event Class
30	0	Analog Input – All variations	1	0,1,6,7,8			Assigned to Class 0.
30	1	32-Bit Analog Input	1	0,1,6,7,8	129	1	
30	2	16-Bit Analog Input	1	0,1,6,7,8	129	1	
32	0	Analog Change Event – All variations	1	6,7,8			
32	3	32-Bit Analog Change Event with Time	1	6,7,8	129,130	28	Assign to Event Class
32	4	16-Bit Analog Change Event with Time	1	6,7,8	129,130	28	Assign to Event Class
50	1	Time and Date	2	7 count=1	129		C
52	2	Time Delay Fine	23		129	1	F,G

OBJECT			REQUEST (DRV parse)		RESPONSE (DRV respond)		Notes
Obj	Var	Description	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	
60	1	Class 0 Data	1	6	129	1	
60	2	Class 1 Data	1	6,7,8	129,130	28	D
			20,21	6			
60	3	Class 2 Data	1	6,7,8	129,130	28	D
			20,21	6			
60	4	Class 3 Data	1	6,7,8	129,130	28	D
			20,21	6			
80	1	Internal Indications	2	0 index=7			E
--	--	No Object (Cold Start)	13				F
--	--	No Object (Warm Start)	14				F
--	--	No Object (Delay Measurement)	23				G

NOTES

- C:** Device supports write operations on Time and Date objects. Time Synchronization-Required Internal Indication bit (IIN1-4) will be cleared on the response.
- D:** The device can be configured to send or not, unsolicited responses depending on a configuration option by means of **MMI** (Man-Machine Interface or front-panel user interface **ZIVercomPlus**). Then, the Master can Enable or Disable Unsolicited messages (for Classes 1, 2 and 3) by means of requests (FC 20 and 21).
If the unsolicited response mode is configured “on”, then upon device restart, the device will transmit an initial Null unsolicited response, requesting an application layer confirmation. While waiting for that application layer confirmation, the device will respond to all function requests, including READ requests.
- E:** Restart Internal Indication bit (IIN1-7) can be cleared explicitly by the master.
- F:** The outstation, upon receiving a **Cold or Warm Start** request, will respond sending a Time Delay Fine object message (which specifies a time interval until the outstation will be ready for further communications), restarting the DNP process, clearing events stored in its local buffers and setting IIN1-7 bit (Device Restart).
- G:** Device supports Delay Measurement requests (FC = 23). It responds with the Time Delay Fine object (52-2). This object states the number of milliseconds elapsed between Outstation receiving the first bit of the first byte of the request and the time of transmission of the first bit of the first byte of the response.

DEVICE SPECIFIC FEATURES

- Internal Indication IIN1-6 (Device trouble): Set to indicate a change in the current DNP configuration in the outstation. Cleared in the next response. Used to let the master station know that DNP settings have changed at the outstation. Note that some erroneous configurations could make impossible to communicate this condition to a master station.

This document also states the DNP3.0 settings currently available in the device. If the user changes whatever of these settings, it will set the *Device Trouble Internal Indication* bit on the next response sent.

- Event buffers: device can hold as much as 128 Binary Input Changes, 64 Analog Input Changes and 64 Counter Input Change. If these limits are reached the device will set the *Event Buffers Overflow Internal Indication* bit on the next response sent. It will be cleared when the master reads the changes, making room for new ones.
- Configuration → Operation Enable menu: the device can enable or disable permissions for the operations over al Control Relay Output Block. In case permissions are configured off (disabled) the response to a command (issued as Control Relay Output Block) will have the Status code NOT_AUTHORIZED. In case the equipment is blocked the commands allowed are the configured when permitted. While blocked, the relay will accept commands over the configured signal. If the equipment is in operation inhibited state, the response to all commands over the configured signal will have the Status code NOT_AUTHORIZED.
- Customers can configure Inputs/Outputs to suit their needs, by means of ZIVercomPlus® software.

POINT LIST

BINARY INPUT (OBJECT 1) -> Assigned to Class 0.	
BINARY INPUT CHANGE (OBJECT 2) -> Assign to Class.	
Index	Description
0	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
1	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
2	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
3	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
4	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
5	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
6	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
7	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
8	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
9	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
10	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
11	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
12	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
13	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
14	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
15	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
16	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
17	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
...	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
253	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
254	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
255	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points

CONTROL RELAY OUTPUT BLOCK (OBJECT 12)	
Index	Description
0	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
1	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
2	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
3	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
4	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
5	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
6	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
7	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
8	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
9	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
10	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
11	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
12	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
13	Configure by ZIVercomPlus® 256 points

CONTROL RELAY OUTPUT BLOCK (OBJECT 12)	
Index	Description
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
16	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
17	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
...	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
253	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
254	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
255	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>

ANALOG INPUT (OBJECT 30) -> Assigned to Class 0.		
ANALOG INPUT CHANGE (OBJECT 32) -> Assign to Class		
Index	Description	Deadband
0	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_1.
1	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_2.
2	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_3.
3	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_4.
4	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_5.
5	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_6.
6	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_7.
7	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_8.
8	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_9.
9	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_10.
10	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_11.
11	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_12.
12	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_13.
13	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_14.
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_15.
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_16.

Additional assign with **ZIVercomPlus®**:

Index	Description
16	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
17	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
18	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
19	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
20	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
21	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
22	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
23	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
24	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
25	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
26	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
27	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
....	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
62	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
63	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points

The full scale ranges are adjustable and user's magnitudes can be created. It's possible to choose between primary and secondary values, considering CT and PT ratios. Typical ranges in secondary values are:

Description	Full Scale Range		
	Engineering units	Counts	
Currents (Phases, sequences, harmonics)	0 to 1,2 x I_{NPHASE} A	0 to 32767	☞ Deadband
Currents (Ground, polarizing)	0 to 1,2 x $I_{NGROUND}$ A	0 to 32767	☞ Deadband
Currents (Ground sensitive, isolated neutral)	0 to 1,2 A	0 to 32767	☞ Deadband
Voltages (Phase to ground, sequences, harmonics)	0 to 1,2 x $V_n/\sqrt{3}$ V	0 to 32767	☞ Deadband
Voltages(Phase to phase, synchronizing)	0 to 1,2 x V_n V	0 to 32767	☞ Deadband
Power (Real, reactive, apparent)	0 to 3 x 1,4 x I_{NPHASE} x $V_n/\sqrt{3}$ W	-32768 to 32767	☞ Deadband
Power factor	-1 to 1	-32768 to 32767	☞ Deadband
Frequency	0 to 1,2 x Rated frequency (50/60 Hz)	0 to 32767	☞ Deadband
Thermal value	0 to 200%	0 to 32767	☞ Deadband
Distance to Fault - Percentage of line length: 100% sends 32767 counts (range from -100% to 100%) - Distance in kilometers: with the "line length" sends 32767 counts (range from - "line length" to the "line length" set in km) - Distance in miles: with the "line length" sends 32767 counts (range from - "line length" to the "line length" set in miles)		-32768 to 32767	☞ Deadband

⌚ Communication Measure in Counts

With **ZIVcomPlus** program is possible to define the **Full Scale Range** that is desired to transmit each magnitude in **counts**. Parameters necessary to configure the Mathematical expression are:

- **Offset:** A number indicating the compensation of de Magnitude.
- **Limit:** it's the Maximum value of magnitude range.
- **Max Communication:** it's a constant that depend of the Number Bits of Analog Input.
Max Communication=2(Number Bits Analog Input - 1)**
For 16-Bit Analog Input (Obj 30 Var. 2) $2^{**}(15) = 32.767$ counts
For 32-Bit Analog Input (Obj 30 Var. 1) $2^{**}(31) = 2.147.483.647$ counts
- **Rated value:** Nominal Value of the magnitude.
- **Nominal Flag:** This *flag* defines if the **limit** is proportional to the **rated value** of the magnitude.
- **TR:** Secondary to Primary Transformation Ratio.

Mathematical expression to describe the **Full Scale Range** is:

- When **Nominal Flag** is actived,

$$MeasureCom = TR \times \frac{Measure - Offset}{RatedValue} \times \frac{MaxComunicacion}{Limit}$$

- When **Nominal Flag** is NOT actived,

$$MeasureCom = TR \times (Measure - Offset) \times \frac{MaxComunicacion}{Limit}$$

⌚ Communication Measure in Engineering Units

With **ZIVcomPlus** program **also** it's possible to transmit each magnitude in Engineering Units. Parameters necessary to configure the Mathematical expression are:

- **Offset:** A number indicating the compensation of de magnitude.
- **Limit:** it's the Maximum value of magnitude range.
- **Rated value:** Nominal Value of the magnitude.
- **Nominal Flag:** this *flag* defines if the **limit** is proportional to the **rated value** of the magnitude or not. The rated value of the new magnitudes defined by the user is a setting, while for the pre-defined magnitudes is a fix value.
- **TR:** Secondary to Primary Transformation Ratio.
- **Scaling Factor:** Multiply Factor of magnitude.

Mathematical expression to obtain **Measure in Engineering Units** is:

- When **Nominal Flag** is activated,

$$MeasureCom = TR \times \frac{Measure - Offset}{RatedValue} \times ScalingFactor$$

- When **Nominal Flag** is NOT activated,

$$MeasureCom = TR \times (Measure - Offset) \times ScalingFactor$$

(c) DeadBands

- Deadband is an area of a magnitude range or band where no generate magnitude change (the magnitude is dead). Meaning that no generation of Analogical Change Events if difference with value of generation of previous change is not equal or greater that DeadBand calculated. There is an independent setting for each 16 Measures with change.
- A Deadband is calculated as a percentage defined in DeadBand Setting over value of **parameter Limit**.
- The Deadband can be adjusted to the device by means of **MMI** (Man-Machine Interface or front-panel user interface *ZIVercomPlus*), between 0.0000% and 100.00%, in steps of 0.0001%. Default value is 100.00%, meaning that generation of Analog Change Events is **DISABLED** for that input. There is an independent setting for each Magnitude with change.

BINARY COUNTER (OBJECT 20) -> Assigned to Class 0.		
FROZEN COUNTER (OBJECT 21)		
32 BIT COUNTER CHANGE EVENT (OBJECT 22) -> Assign to Class		
Index	Description	Deadband
0	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_1.
1	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_2.
2	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_3.
3	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_4.
4	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_5.
5	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_6.
6	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_7.
7	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_8.
8	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_9.
9	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_10.
10	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_11.
11	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_12.
12	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_13.
13	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_14.
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_15.
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_16.
16	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_17.
17	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_18.
18	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_19.
19	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ CounterDeadBand_20.

☞ CounterDeadBands

- CounterDeadband is an area of a counter magnitude range or band, where no generate counter magnitude change (the communication counter magnitude is dead). Meaning that no generation of Counter Change Events if difference with value of generation of previous change is not equal or greater that CounterDeadBand setting. There is an independent setting for each Counter.
- The CounterDeadband can be adjusted to the device by means of *MMI* (Man-Machine Interface or front-panel user interface *ZIVercomPlus*), between 1 and 32767, in steps of 1, default value is 1.

DNP3 PROTOCOL SETTINGS

DNP3 Protocol Settings						
DNP Protocol Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step/ Select	Unit
Relay Number	Integer	0	65519	1	1	
T Confirm Timeout	Integer	1000	65535	1000	1	msec.
Max Retries	Integer	0	65535	0	1	
Enable Unsolicited.	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	0 (No)	1	
Enable Unsol. after Restart	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	0 (No)	1	
Unsol. Master No.	Integer	0	65519	1	1	
Unsol. Grouping Time	Integer	100	65535	1000	1	msec.
Synchronization Interval	Integer	0	120	0	1	min.
DNP 3.0 Rev.	Integer	2003 ST.ZIV	2003 ST.ZIV	2003	2003 ST.ZIV	
Binary CLASS Changes	Integer	None Class 1 Class 2 Class 3	None Class 1 Class 2 Class 3	Class 1	None Class 1 Class 2 Class 3	
Analog CLASS Changes	Integer	None Class 1 Class 2 Class 3	None Class 1 Class 2 Class 3	Class 2	None Class 1 Class 2 Class 3	
Counter CLASS Changes	Integer	None Class 1 Class 2 Class 3	None Class 1 Class 2 Class 3	Class 3	None Class 1 Class 2 Class 3	
Binary Status Change	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	1 (Yes)	1	
32 Bits Analog Input	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	1 (Yes)	1	
Analog Inputs (Deadbands)						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step	Unit
Deadband AI#0	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#1	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#2	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#3	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#4	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#5	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#6	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#7	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#8	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#9	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#10	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#11	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#12	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#13	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#14	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#15	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	

Counter Inputs (CounterDeadbands)						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step	Unit
Deadband Cont.I.#0	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#1	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#2	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#3	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#4	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#5	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#6	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#7	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#8	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#9	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#10	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#11	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#12	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#13	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#14	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#15	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#16	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#17	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#18	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I.#19	Integer	1	32767	1	1	
DNP Port 1 Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step/ Select	Unit
Protocol Select	UInteger	Procome Dnp3 Modbus	Procome Dnp3 Modbus	Procome	Procome Dnp3 Modbus	
Baud rate	Integer	300	38400	38400	300 600 1200 2400 4800 9600 19200 38400	baud
Stop Bits	Integer	1	2	1	1	
Parity	Integer	None Odd Even	None Odd Even	None	None Odd Even	
Rx Time btw. Char	Float	1	60000	0.5	40	msec.
Comms Fail Ind. Time	Float	0	600	0.1	60	s

Advanced Settings						
Flow control						
CTS Flow	Bool	No Yes	No Yes	No	No Yes	
DSR Flow	Bool	No Yes	No Yes	No	No Yes	
DSR Sensitive	Bool	No Yes	No Yes	No	No Yes	
DTR Control	Integer	Inactive Active Rec. Req.	Inactive Active Rec. Req.	Inactive	Inactive Active Rec. Req.	
RTS Control	Integer	Inactive Active Rec. Req. Sen. Req.	Inactive Active Rec. Req. Sen. Req.	Inactive	Inactive Active Rec. Req. Sen. Req.	
Times						
Tx Time Factor	Float	0	100	1	0.5	
Tx Timeout Const	UInteger	0	60000	0	1	
Message modification						
Number of Zeros	Integer	0	255	0	1	
collision						
Collision Type	Integer	NO ECHO DCD	NO ECHO DCD	NO	NO ECHO DCD	
Max Retries	Integer	0	3	0	1	
Min Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
Max Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
DNP Port 2 and 3 Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step/ Select	Unit
Protocol Select	UInteger	Procome Dnp3 Modbus	Procome Dnp3 Modbus	Procome	Procome Dnp3 Modbus	
Baud rate	Integer	300	38400	38400	300 600 1200 2400 4800 9600 19200 38400	baud
Stop Bits	Integer	1	2	1	1	
Parity	Integer	None Odd Even	None Odd Even	None	None Odd Even	
Rx Time btw. Char	Float	1	60000	0.5	40	msec.
Comms Fail Ind. Time	Float	0	600	0.1	60	s

Advanced Settings						
Operating Mode	Integer	RS-232 RS-485	RS-232 RS-485	RS-232	RS-232 RS-485	
Times						
Tx Time Factor	Float	0	100	1	0.5	
Tx Timeout Const	UInteger	0	60000	0	1	
Wait N Bytes 485	Integer	0	4	0	1	
Message modification						
Number of Zeros	Integer	0	255	0	1	
collision						
Collision Type	Integer	NO ECHO	NO ECHO	NO	NO ECHO	
Max Retries	Integer	0	3	0	1	
Min Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.
Max Retry Time	UInteger	0	60000	0	1	msec.

✓ All settings remain unchanged after a power loss.

F4

DNP Protocol Configuration

- ❑ **Relay Number (RTU Address) :**
Remote Terminal Unit Address. Addresses 0xFFFF to 0xFFFF are reserved as *Broadcast Addresses*.
- ❑ **T Confirm Timeout (N7 Confirm Timeout) :**
Timeout while waiting for Application Layer Confirmation. It applies to Unsolicited messages and Class 1 and Class 2 responses with event data.
- ❑ **Max Retries (N7 Retries) :**
Number of retries of the Application Layer after timeout while waiting for Confirmation.
- ❑ **Enable Unsolicited (Enable Unsolicited Reporting) :**
Enables or disables Unsolicited reporting.
- ❑ **Enable Unsol. after Restart :**
Enables or disables Unsolicited after Restart (for compatibility with terminals whose revision is before DNP3-1998). It has effect only if **Enable Unsolicited after Restart** is set.
- ❑ **Unsol. Master No. (MTU Address) :**
Destination address of the Master device to which the unsolicited responses are to be sent. Addresses 0xFFFF to 0xFFFF are reserved as *Broadcast Addresses*. It is useful only when Unsolicited Reporting is enabled.
- ❑ **Unsol. Grouping Time (Unsolicited Delay Reporting) :**
Delay between an event being generated and the subsequent transmission of the unsolicited message, in order to group several events in one message and to save bandwidth.
- ❑ **Synchronization Interval**
Max interval time between two synchronization. If no synchronizing inside interval, indication IIN1-4 (NEED TIME). This setting has no effect if **Synchronization Interval** is zero.
- ❑ **DNP 3.0 Rev.**
Certification revision **STANDARD ZIV** or **2003** (DNP3-2003 Intelligent Electronic Device (IED) Certification Procedure Subset Level 2 Version 2.3 29-Sept-03)
- ❑ **Binary Changes CLASS.**
Selection to send Binary Changes as **CLASS 1 CLASS 2 CLASS 3** or **None**.
- ❑ **Analog Changes CLASS.**
Selection to send Analog Changes as **CLASS 1 CLASS 2 CLASS 3** or **None**.
- ❑ **Counter Changes CLASS.**
Selection to send Counter Changes as **CLASS 1 CLASS 2 CLASS 3** or **None**.
- ❑ **Binary Status .**
Send Binary with status otherwise without status
- ❑ **32 Bits Analog Input .**
Send Analog All Variations and Analog Change Event Binary Changes with 32 bits otherwise with 16 bits

DNP Port 1 Port 2 and Port 3 Configuration

- **Number of Zeros (Advice Time) :**
Number of zeros before the message.
 - **Max Retries (N1 Retries) :**
Number of retries of the Physical Layer after collision detection.
 - **Min Retry Time (Fixed delay) :**
Minimum time to retry of the Physical Layer after collision detection.
 - **Max Retry Time :**
Maximum time to retry of the Physical Layer after collision detection.
 - **Collision Type :**
 - Port 1:
 - NO
 - ECHO based on detection of transmitted data (monitoring all data transmitted on the link).
 - Port 2:
 - NO
 - ECHO based on detection of transmitted data (monitoring all data transmitted on the link).
 - DCD (Data Carrier Detect) based on detecting out-of-band carrier.
- If the device prepares to transmit and finds the link busy, it waits until is no longer busy, and then waits a backoff_time as follows:
backoff_time = Min Retry Time + random(Max Retry Time - Max Retry Time)
and transmit. If the device has a collision in transmission the device tries again ,up to a configurable number of retries (Max Retries) if has news collision.
- **Wait N Bytes 485:**
Number of wait bytes between Reception and transmission Use Port 2 Operate Mode RS-485 .



Dnp3 Profile II Ethernet

(Version 02.60.00 is the first Software Version that supports this Profile)

DNP V3.00 Dnp3 Profile II Ethernet

DEVICE PROFILE DOCUMENT

This document must be accompanied by: **Implementation Table** and **Point List**.

Vendor Name:  **ZIV Aplicaciones y Tecnología S.A.**

Device Name: **DRV**

Highest DNP Level Supported:

For Requests **2**
For Responses **2**

Device Function:

Master Slave

Notable objects, functions, and/or qualifiers supported in addition to the Highest DNP Levels Supported (the complete list is described in the attached table):

- 1) Supports Enable/Disable Unsolicited Responses (FC=20 and 21), for classes 1 and 2.
- 2) Supports Write operations (FC=2) on Time and Date objects.
- 3) Supports Delay measurement Fine (FC=23).
- 4) Supports Warm Start command (FC=14).
- 5) Supports Unsolicited after Restart (for compatibility with terminals whose revision is before DNP3-1998)
- 6) Supports selection of DNP3 Revision.
- 7) Supports indication of no synchronization in time.
- 8) Supports simultaneous communications with two different Master devices
- 9) Supports assign event Class for Binary, Analog and Counter events:
Class 1 , Class 2, Class 3, None
- 10) Supports respond to Multiple Read Request with multiple object types in the same Application Fragment .

Maximum Data Link Frame Size (octets):

Transmitted 292
Received 292

Maximum Application Fragment Size (octets):

Transmitted 2048 (if >2048, must be configurable)
Received 249 (must be <= 249)

Maximum Data Link Re-tries:

- None
 Fixed at _____
 Configurable, range ___ to ___

Maximum Application Layer Re-tries:

- None
 Configurable, range 0 to 3
(Fixed is not permitted)

Requires Data Link Layer Confirmation:

- Never
 Always
 Sometimes. If _____ 'Sometimes', when?
 Configurable. If _____ 'Configurable', how?

Requires Application Layer Confirmation:

- Never
- Always (not recommended)
- When reporting Event Data (Slave devices only) **For unsolicited, Class 1 Class 2 and Class 2 responses that contain Event Data.** (If there is no Event Data reported into a Class 1 2 or 3 response, Application Layer Confirmation is not requested)
- When sending multi-fragment responses (Slave devices only)
- Sometimes. If 'Sometimes', when?
- Configurable. If 'Configurable', how?

Timeouts while waiting for:

- | | | | | |
|-------------------------|--|---|---|-------------------------------------|
| Data Link Confirm | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |
| Complete Appl. Fragment | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |
| Application Confirm | <input type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input checked="" type="checkbox"/> |
| Complete Appl. Response | <input checked="" type="checkbox"/> None | <input type="checkbox"/> Fixed at _____ | <input type="checkbox"/> Variable
Configurable | <input type="checkbox"/> |

Others

Attach explanation if 'Variable' or 'Configurable' was checked for any timeout

Application Confirm timeout setting (MMI): Range 50 ms. 65.535 ms.

Sends/Executes Control Operations:

- Maximum number of CROB (obj. 12, var. 1) objects supported in a single message 1
- Maximum number of Analog Output (obj. 41, any var.) supported in a single message 0
- Pattern Control Block and Pattern Mask (obj. 12, var. 2 and 3 respectively) supported.
- CROB (obj. 12) and Analog Output (obj. 41) permitted together in a single message.

WRITE Binary Outputs	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
SELECT (3) / OPERATE (4)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
DIRECT OPERATE (5)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
DIRECT OPERATE - NO ACK (6)	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Count > 1	<input type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input checked="" type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Pulse On	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Pulse Off	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Latch On	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Latch Off	<input type="checkbox"/> Never	<input checked="" type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Queue	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable
Clear Queue	<input checked="" type="checkbox"/> Never	<input type="checkbox"/> Always	<input type="checkbox"/> Sometimes	<input type="checkbox"/> Configurable

Attach explanation:

- **All points support the same Function Codes: (3) Select, (4) Operate, (5) Direct Operate and (6) Direct Operate - No ACK.**
- **Maximum Select/Operate Delay Time: 60 seconds.**
- **Count can be >1 only for PULSE ON and PULSE OFF**

FILL OUT THE FOLLOWING ITEMS FOR SLAVE DEVICES ONLY:	
<p>Reports Binary Input Change Events when no specific variation requested:</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Only time-tagged <input type="checkbox"/> Only non-time-tagged <input type="checkbox"/> Configurable to send both, one or the other (attach explanation) 	<p>Reports time-tagged Binary Input Change Events when no specific variation requested:</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Binary Input Change With Time <input type="checkbox"/> Binary Input Change With Relative Time <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation)
<p>Sends Unsolicited Responses:</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Never <input checked="" type="checkbox"/> Configurable (See Note D) <input checked="" type="checkbox"/> Only certain objects (Class 1 2 and 3) <input type="checkbox"/> Sometimes (attach explanation) <p><input checked="" type="checkbox"/> ENABLE/DISABLE UNSOLICITED Function codes supported</p>	<p>Sends Static Data in Unsolicited Responses:</p> <ul style="list-style-type: none"> <input checked="" type="checkbox"/> Never <input type="checkbox"/> When Device Restarts <input type="checkbox"/> When Status Flags Change <p style="text-align: center;">No other options are permitted.</p>
<p>Default Counter Object/Variation:</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> No Counters Reported <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation) <input checked="" type="checkbox"/> Default Object <u> 20,21 </u> Default Variation <u> 1 </u> <input type="checkbox"/> Point-by-point list attached 	<p>Counters Roll Over at:</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> No Counters Reported <input type="checkbox"/> Configurable (attach explanation) <input type="checkbox"/> 16 Bits <input type="checkbox"/> 32 Bits <input checked="" type="checkbox"/> Other Value <u> 31 Bits </u> <input type="checkbox"/> Point-by-point list attached
<p>Sends Multi-Fragment Responses: <input checked="" type="checkbox"/> Yes <input type="checkbox"/> No</p>	

QUICK REFERENCE FOR DNP3.0 LEVEL 2 FUNCTION CODES & QUALIFIERS

Function Codes	7 6 5 4 3 2 1 0	
	Index Size	Qualifier Code
1 Read		
2 Write		
3 Select		
4 Operate		
5 Direct Operate		
9 Direct Operate-No ACK		
10 Immediate Freeze		
11 Immediate Freeze no ACK		
13 Cold Start		
14 Warm Start		
20 Enable Unsol. Messages		
21 Disable Unsol. Messages		
23 Delay Measurement		
24 Record Current Time		
129 Response		
130 Unsolicited Message		

Index Size	Qualifier Code
0- No Index, Packed	0- 8-Bit Start and Stop Indices
1- 1 byte Index	1- 16-Bit Start and Stop Indices
2- 2 byte Index	2- 32-Bit Start and Stop Indices
3- 4 byte Index	3- 8-Bit Absolute address Ident.
4- 1 byte Object Size	4- 16-Bit Absolute address Ident.
5- 2 byte Object Size	5- 32-Bit Absolute address Ident.
6- 4 byte Object Size	6- No Range Field (all)
	7- 8-Bit Quantity
	8- 16-Bit Quantity
	9- 32-Bit Quantity
	11-(0xB) Variable array

IMPLEMENTATION TABLE

OBJECT			REQUEST (DRV parse)		RESPONSE (DRV respond)		Notes
Obj	Var	Description	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	
1	0	Binary Input – All variations	1	0,1,6,7,8			Assigned to Class 0.
1	1	Binary Input	1	0,1,6,7,8	129	0,1	
2	0	Binary Input with Status	1	0,1,6,7,8	129	0,1	
2	0	Binary Input Change – All variations	1	6,7,8			
2	2	Binary Input Change with Time	1	6,7,8	129,130	17,,28	Assign to Event Class
12	1	Control Relay Output Block	3,4,5,6	17,28	129	17,28	Echo of request
20	0	Binary Counter – All variations	1	0,1,6,7,8			Assigned to Class 0.
20	1	32 Bits Binary Counter			129	0,1	
21	0	Frozen Counter – All variations	1	0,1,6,7,8			
21	1	32 Bits Frozen Counter			129	0,1	
22	0	Counter Change Event – All variations	1	6,7,8			
22	5	32 Bits Counter Change Event With Time			129,130	17,,28	Assign to Event Class
30	0	Analog Input – All variations	1	0,1,6,7,8			Assigned to Class 0.
30	1	32-Bit Analog Input	1	0,1,6,7,8	129	1	
30	2	16-Bit Analog Input	1	0,1,6,7,8	129	1	
32	0	Analog Change Event – All variations	1	6,7,8			
32	3	32-Bit Analog Change Event with Time	1	6,7,8	129,130	28	Assign to Event Class
32	4	16-Bit Analog Change Event with Time	1	6,7,8	129,130	28	Assign to Event Class
50	1	Time and Date	2	7 count=1	129		C
50	3	Time and Date at Last Recorded Time	2	7 count=1	129		C
52	2	Time Delay Fine	23		129	1	F,G

OBJECT			REQUEST (DRV parse)		RESPONSE (DRV respond)		Notes
Obj	Var	Description	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	Func Codes (dec)	Qual Codes (hex)	
60	1	Class 0 Data	1	6	129	1	
60	2	Class 1 Data	1	6,7,8	129,130	28	D
			20,21	6			
60	3	Class 2 Data	1	6,7,8	129,130	28	D
			20,21	6			
60	4	Class 3 Data	1	6,7,8	129,130	28	D
			20,21	6			
80	1	Internal Indications	2	0 index=7			E
--	--	No Object (Cold Start)	13				F
--	--	No Object (Warm Start)	14				F
--	--	No Object (Delay Measurement)	23				G

NOTES

- C:** Device supports write operations on Time and Date objects. Time Synchronization-Required Internal Indication bit (IIN1-4) will be cleared on the response.
- D:** The device can be configured to send or not, unsolicited responses depending on a configuration option by means of **MMI** (Man-Machine Interface or front-panel user interface **ZIVercomPlus**). Then, the Master can Enable or Disable Unsolicited messages (for Classes 1, 2 and 3) by means of requests (FC 20 and 21).
If the unsolicited response mode is configured “on”, then upon device restart, the device will transmit an initial Null unsolicited response, requesting an application layer confirmation. While waiting for that application layer confirmation, the device will respond to all function requests, including READ requests.
- E:** Restart Internal Indication bit (IIN1-7) can be cleared explicitly by the master.
- F:** The outstation, upon receiving a **Cold or Warm Start** request, will respond sending a Time Delay Fine object message (which specifies a time interval until the outstation will be ready for further communications), restarting the DNP process, clearing events stored in its local buffers and setting IIN1-7 bit (Device Restart).
- G:** Device supports Delay Measurement requests (FC = 23). It responds with the Time Delay Fine object (52-2). This object states the number of milliseconds elapsed between Outstation receiving the first bit of the first byte of the request and the time of transmission of the first bit of the first byte of the response.

DEVICE SPECIFIC FEATURES

- Internal Indication IIN1-6 (Device trouble): Set to indicate a change in the current DNP configuration in the outstation. Cleared in the next response. Used to let the master station know that DNP settings have changed at the outstation. Note that some erroneous configurations could make impossible to communicate this condition to a master station.

This document also states the DNP3.0 settings currently available in the device. If the user changes whatever of these settings, it will set the *Device Trouble Internal Indication* bit on the next response sent.

- Event buffers: device can hold as much as 128 Binary Input Changes, 64 Analog Input Changes and 64 Counter Input Change. If these limits are reached the device will set the *Event Buffers Overflow Internal Indication* bit on the next response sent. It will be cleared when the master reads the changes, making room for new ones.
- Configuration → Operation Enable menu: the device can enable or disable permissions for the operations over al Control Relay Output Block. In case permissions are configured off (disabled) the response to a command (issued as Control Relay Output Block) will have the Status code NOT_AUTHORIZED. In case the equipment is blocked the commands allowed are the configured when permitted. While blocked, the relay will accept commands over the configured signal. If the equipment is in operation inhibited state, the response to all commands over the configured signal will have the Status code NOT_AUTHORIZED.
- Customers can configure Inputs/Outputs to suit their needs, by means of ZIVercomPlus® software.

POINT LIST

BINARY INPUT (OBJECT 1) -> Assigned to Class 0.	
BINARY INPUT CHANGE (OBJECT 2) -> Assign to Class.	
Index	Description
0	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
1	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
2	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
3	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
4	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
5	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
6	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
7	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
8	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
9	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
10	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
11	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
12	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
13	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
14	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
15	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
16	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
17	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
...	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
253	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
254	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points
255	Configure by ZIVercomPlus® 2048 points

CONTROL RELAY OUTPUT BLOCK (OBJECT 12)	
Index	Description
0	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
1	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
2	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
3	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
4	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
5	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
6	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
7	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
8	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
9	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
10	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
11	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
12	Configure by ZIVercomPlus® 256 points
13	Configure by ZIVercomPlus® 256 points

CONTROL RELAY OUTPUT BLOCK (OBJECT 12)	
Index	Description
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
16	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
17	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
...	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
253	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
254	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>
255	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>

ANALOG INPUT (OBJECT 30) -> Assigned to Class 0.		
ANALOG INPUT CHANGE (OBJECT 32) -> Assign to Class		
Index	Description	Deadband
0	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_1.
1	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_2.
2	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_3.
3	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_4.
4	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_5.
5	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_6.
6	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_7.
7	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_8.
8	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_9.
9	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_10.
10	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_11.
11	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_12.
12	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_13.
13	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_14.
14	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_15.
15	<i>Configure by ZIVercomPlus® 256 points</i>	☞ Deadband_16.

Additional assign with **ZIVercomPlus®**:

Index	Description
16	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
17	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
18	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
19	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
20	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
21	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
22	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
23	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
24	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
25	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
26	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
27	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
....	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
62	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points
63	Configure by ZIVercomPlus @ 256 points

The full scale ranges are adjustable and user's magnitudes can be created. It's possible to choose between primary and secondary values, considering CT and PT ratios. Typical ranges in secondary values are:

Description	Full Scale Range		
	Engineering units	Counts	
Currents (Phases, sequences, harmonics)	0 to 1,2 x I_{NPHASE} A	0 to 32767	☞ Deadband
Currents (Ground, polarizing)	0 to 1,2 x $I_{NGROUND}$ A	0 to 32767	☞ Deadband
Currents (Ground sensitive, isolated neutral)	0 to 1,2 A	0 to 32767	☞ Deadband
Voltages (Phase to ground, sequences, harmonics)	0 to 1,2 x $V_n/\sqrt{3}$ V	0 to 32767	☞ Deadband
Voltages(Phase to phase, synchronizing)	0 to 1,2 x V_n V	0 to 32767	☞ Deadband
Power (Real, reactive, apparent)	0 to 3 x 1,4 x I_{NPHASE} x $V_n/\sqrt{3}$ W	-32768 to 32767	☞ Deadband
Power factor	-1 to 1	-32768 to 32767	☞ Deadband
Frequency	0 to 1,2 x Rated frequency (50/60 Hz)	0 to 32767	☞ Deadband
Thermal value	0 to 200%	0 to 32767	☞ Deadband
Distance to Fault - Percentage of line length: 100% sends 32767 counts (range from -100% to 100%) - Distance in kilometers: with the "line length" sends 32767 counts (range from - "line length" to the "line length" set in km) - Distance in miles: with the "line length" sends 32767 counts (range from - "line length" to the "line length" set in miles)		-32768 to 32767	☞ Deadband

⌚ Communication Measure in Counts

With **ZIVcomPlus** program is possible to define the **Full Scale Range** that is desired to transmit each magnitude in **counts**. Parameters necessary to configure the Mathematical expression are:

- **Offset:** A number indicating the compensation of de Magnitude.
- **Limit:** it's the Maximum value of magnitude range.
- **Max Communication:** it's a constant that depend of the Number Bits of Analog Input.
Max Communication=2(Number Bits Analog Input - 1)**
For 16-Bit Analog Input (Obj. 30 Var. 2) $2^{(15)} = 32.767$ counts
For 32-Bit Analog Input (Obj. 30 Var. 1) $2^{(31)} = 2.147.483.647$ counts
- **Rated value:** Nominal Value of the magnitude.
- **Nominal Flag:** This *flag* defines if the **limit** is proportional to the **rated value** of the magnitude.
- **TR:** Secondary to Primary Transformation Ratio.

Mathematical expression to describe the **Full Scale Range** is:

- When **Nominal Flag** is activated,

$$MeasureCom = TR \times \frac{Measure - Offset}{RatedValue} \times \frac{MaxComunication}{Limit}$$

- When **Nominal Flag** is NOT activated,

$$MeasureCom = TR \times (Measure - Offset) \times \frac{MaxComunication}{Limit}$$

⌚ Communication Measure in Engineering Units

With **ZIVcomPlus** program **also** it's possible to transmit each magnitude in Engineering Units. Parameters necessary to configure the Mathematical expression are:

- **Offset:** A number indicating the compensation of de magnitude.
- **Limit:** it's the Maximum value of magnitude range.
- **Rated value:** Nominal Value of the magnitude.
- **Nominal Flag:** this *flag* defines if the **limit** is proportional to the **rated value** of the magnitude or not. The rated value of the new magnitudes defined by the user is a setting, while for the pre-defined magnitudes is a fix value.
- **TR:** Secondary to Primary Transformation Ratio.
- **Scaling Factor:** Multiply Factor of magnitude.

Mathematical expression to obtain **Measure in Engineering Units** is:

- When **Nominal Flag** is activated,

$$MeasureCom = TR \times \frac{Measure - Offset}{RatedValue} \times ScalingFactor$$

- When **Nominal Flag** is NOT activated,

$$MeasureCom = TR \times (Measure - Offset) \times ScalingFactor$$

() DeadBands

- Deadband is an area of a magnitude range or band where no generate magnitude change (the magnitude is dead). Meaning that no generation of Analogical Change Events if difference with value of generation of previous change is not equal or greater that DeadBand calculated. There is an independent setting for each 16 Measures with change.
- A Deadband is calculated as a percentage defined in DeadBand Setting over value of **parameter Limit**.
- The Deadband can be adjusted to the device by means of **MMI** (Man-Machine Interface or front-panel user interface *ZIVercomPlus*), between 0.0000% and 100.00%, in steps of 0.0001%. Default value is 100.00%, meaning that generation of Analog Change Events is **DISABLED** for that input. There is an independent setting for each Magnitude with change.

BINARY COUNTER (OBJECT 20) -> Assigned to Class 0.		
FROZEN COUNTER (OBJECT 21)		
32 BIT COUNTER CHANGE EVENT (OBJECT 22) -> Assign to Class		
Index	Description	Deadband
0	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_1.
1	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_2.
2	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_3.
3	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_4.
4	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_5.
5	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_6.
6	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_7.
7	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_8.
8	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_9.
9	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_10.
10	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_11.
11	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_12.
12	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_13.
13	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_14.
14	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_15.
15	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_16.
16	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_17.
17	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_18.
18	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_19.
19	Configure by ZIVercomPlus® 256 points	() CounterDeadBand_20.

(i) CounterDeadBands

- CounterDeadband is an area of a counter magnitude range or band, where no generate counter magnitude change (the communication counter magnitude is dead). Meaning that no generation of Counter Change Events if difference with value of generation of previous change is not equal or greater that CounterDeadBand setting. There is an independent setting for each Counter.
- The CounterDeadband can be adjusted to the device by means of **MMI** (Man-Machine Interface or front-panel user interface *ZIVercomPlus*), between 1 and 32767, in steps of 1, default value is 1.

DNP3 PROTOCOL SETTINGS

DNP3 Protocol Settings						
DNP Protocol Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step/ Select	Unit
Relay Number	Integer	0	65519	1	1	
T Confirm Timeout	Integer	1000	65535	1000	1	msec.
Max Retries	Integer	0	65535	0	1	
Enable Unsolicited.	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	0 (No)	1	
Enable Unsol. after Restart	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	0 (No)	1	
Unsol. Master No.	Integer	0	65519	1	1	
Unsol. Grouping Time	Integer	100	65535	1000	1	msec.
Synchronization Interval	Integer	0	120	0	1	min.
DNP 3.0 Rev.	Integer	2003 ST.ZIV	2003 ST.ZIV	2003	2003 ST.ZIV	
Binary CLASS Changes	Integer	None Class 1 Class 2 Class 3	None Class 1 Class 2 Class 3	Class 1	None Class 1 Class 2 Class 3	
Analog CLASS Changes	Integer	None Class 1 Class 2 Class 3	None Class 1 Class 2 Class 3	Class 2	None Class 1 Class 2 Class 3	
Counter CLASS Changes	Integer	None Class 1 Class 2 Class 3	None Class 1 Class 2 Class 3	Class 3	None Class 1 Class 2 Class 3	
Binary Status Change	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	1 (Yes)	1	
32 Bits Analog Input	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	1 (Yes)	1	
Analog Inputs (Deadbands)						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step	Unit
Deadband AI#0	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#1	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#2	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#3	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#4	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#5	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#6	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#7	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#8	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#9	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#10	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#11	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#12	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#13	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#14	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	
Deadband AI#15	Float	0 %	100 %	100 %	0.0001 %	

Counter Inputs (CounterDeadbands)						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step	Unit
Deadband Cont.I#0	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#1	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#2	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#3	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#4	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#5	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#6	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#7	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#8	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#9	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#10	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#11	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#12	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#13	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#14	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#15	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#16	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#17	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#18	Integer	1	32767	1	1	
Deadband Cont.I#19	Integer	1	32767	1	1	
DNP Port 1 Port 2 and 3 DNP 3 Profile II Ethernet Configuration						
Setting Name	Type	Minimum Value	Maximum Value	Default Value	Step	Unit
Protocol Select	Uinteger	Procome Dnp3 Modbus	Procome Dnp3 Modbus	Procome	Procome Dnp3 Modbus	
Enable Ethernet Port	Boolean	0 (No)	1 (Yes)	1 (Yes)	1	
IP Address Port 1	Byte[4]	ddd.ddd.d dd.ddd	ddd.ddd.d dd.ddd	192.168.1.5 1	1	
IP Address Port 2	Byte[4]	ddd.ddd.d dd.ddd	ddd.ddd.d dd.ddd	192.168.1.6 1	1	
IP Address Port 3	Byte[4]	ddd.ddd.d dd.ddd	ddd.ddd.d dd.ddd	192.168.1.7 1	1	
Subnet Mask	Byte[4]	128.0.0.0	255.255.255.254	255.255.255.0	1	
Port Number	Uinteger	0	65535	20000	1	
Keepalive Time	Float	0	65	30	60	s.
Rx Time Characters	Float	1	60000	1	0.5	ms.
Comms Fail Timer	Float	0	600	60	0.1	s.

✓ All settings remain unchanged after a power loss.

DNP Protocol Configuration

- ❑ **Relay Number (RTU Address) :**
Remote Terminal Unit Address. Addresses 0xFFFF to 0xFFFF are reserved as *Broadcast Addresses*.
- ❑ **T Confirm Timeout (N7 Confirm Timeout) :**
Timeout while waiting for Application Layer Confirmation. It applies to Unsolicited messages and Class 1 and Class 2 responses with event data.
- ❑ **Max Retries (N7 Retries) :**
Number of retries of the Application Layer after timeout while waiting for Confirmation.
- ❑ **Enable Unsolicited (Enable Unsolicited Reporting) :**
Enables or disables Unsolicited reporting.
- ❑ **Enable Unsol. after Restart :**
Enables or disables Unsolicited after Restart (for compatibility with terminals whose revision is before DNP3-1998). It has effect only if **Enable Unsolicited after Restart** is set.
- ❑ **Unsol. Master No. (MTU Address) :**
Destination address of the Master device to which the unsolicited responses are to be sent. Addresses 0xFFFF to 0xFFFF are reserved as *Broadcast Addresses*. It is useful only when Unsolicited Reporting is enabled.
- ❑ **Unsol. Grouping Time (Unsolicited Delay Reporting) :**
Delay between an event being generated and the subsequent transmission of the unsolicited message, in order to group several events in one message and to save bandwidth.
- ❑ **Synchronization Interval**
Max interval time between two synchronization. If no synchronizing inside interval, indication IIN1-4 (NEED TIME). This setting has no effect if **Synchronization Interval** is zero.
- ❑ **DNP 3.0 Rev.**
Certification revision **STANDARD ZIV** or **2003** (DNP3-2003 Intelligent Electronic Device (IED) Certification Procedure Subset Level 2 Version 2.3 29-Sept-03)
- ❑ **Binary Changes CLASS.**
Selection to send Binary Changes as **CLASS 1 CLASS 2 CLASS 3** or **None**.
- ❑ **Analog Changes CLASS.**
Selection to send Analog Changes as **CLASS 1 CLASS 2 CLASS 3** or **None**.
- ❑ **Counter Changes CLASS.**
Selection to send Counter Changes as **CLASS 1 CLASS 2 CLASS 3** or **None**.
- ❑ **Binary Status .**
Send Binary with status otherwise without status
- ❑ **32 Bits Analog Input .**
Send Analog All Variations and Analog Change Event Binary Changes with 32 bits otherwise with 16 bits

DNP PROFILE II ETHERNET Port 1 Port 2 and Port 3 Configuration

- **Enable Ethernet Port :**
Enables or disables Ethernet Port.
- **IP Address :**
Identification Number of Ethernet device.
- **Subnet Mask :**
Indicate the part of IP Address is the Net Address and the part of IP Address is the Device Number.
- **Port Number :**
Indicate to Destinatión Device the path to send the recived data.
- **Keepalive Time :**
Number of second between Keepalive paquets, if zero no send packages Keepalive. These packages allow to Server know if a Client is present in the Net.
- **Rx Time Between Characters :**
Maximum time between Characters.
- **Comm Fail Timer :**
Maximum time between Messages without indicate Communication Fail.



C. MODBUS RTU Documentación

Mapa Direcciones

C.1	Información preliminar.....	C-2
C.2	Función 01: lectura de salidas (read coil status).....	C-2
C.2.1	Mapa de direcciones ModBus para IRV	C-2
C.3	Función 02: lectura de entradas (read input status)	C-2
C.3.1	Mapa de direcciones ModBus para IRV	C-2
C.4	Función 03: lectura de contadores (read holding registers)	C-3
C.4.1	Mapa de direcciones ModBus para IRV	C-3
C.5	Función 04: lectura de medidas (read input registers)	C-4
C.5.1	Mapa de direcciones ModBus para IRV	C-4
C.6	Función 05: órdenes de mando (force single coil).....	C-5
C.6.1	Mapa de direcciones ModBus para IRV	C-5

Anexo C. MODBUS RTU Documentación Mapa Direcciones

C.1 Información preliminar

El presente documento pretende servir de referencia en el estudio de la implementación del protocolo MODBUS RTU en el equipo **IRV**.

En este documento se detalla el mapa de direcciones MODBUS (entradas, salidas, medidas y órdenes de mando) y sus equivalentes en el relé **IRV**.

Las funciones que se implementarán son:

Función ModBus	Significado
01	Lectura de salidas (Read Coil Status)
02	Lectura de entradas (Read Input Status)
04	Lectura de medidas (Read Input Registers)
05	Ordenes de mando (Force Single Coil)

Cualquier otra función que no se encuentre entre las indicadas será considerada ilegal y se devolverá un código de excepción 01 (Illegal Function)

C.2 Función 01: lectura de salidas (read coil status)

C.2.1 Mapa de direcciones ModBus para IRV

El mapa de direcciones MODBUS de salidas para el relé **IRV** será:

Dirección	Descripción
Configurable mediante el ZivercomPlus®	Cualquier señal lógica de entrada o salida de los módulos de Protección o generada mediante la Lógica Programable.

El contenido de las direcciones es variable (reflejo de la configuración de cada relé). El rango de direcciones es de 0 a 1023 y son asignadas automáticamente por el programa **ZivercomPlus®**.

Las direcciones no configuradas serán consideradas como ilegales y se devolverá como respuesta un código de excepción 02 (Illegal Data Address).

C.3 Función 02: lectura de entradas (read input status)

C.3.1 Mapa de direcciones ModBus para IRV

El mapa de direcciones MODBUS de entradas para el relé **IRV** será:

Dirección	Descripción
Configurable mediante el ZivercomPlus®	Cualquier señal lógica de entrada o salida de los módulos de Protección o generada mediante la Lógica Programable.

El contenido de las direcciones es variable (reflejo de la configuración de cada relé). El rango de direcciones es de 0 a 1023 y son asignadas automáticamente por el programa **ZivercomPlus®**.

Las direcciones no configuradas serán consideradas como ilegales y se devolverá como respuesta un código de excepción 02 (Illegal Data Address).

C.4 Función 03: lectura de contadores (read holding registers)

C.4.1 Mapa de direcciones ModBus para IRV

El mapa de direcciones MODBUS de lectura de contadores para el relé IRV será:

Dirección	Descripción
Configurable mediante el ZivercomPlus®	Cualquier señal lógica de entrada o salida de los módulos de Protección o generada mediante la Lógica Programable cuyo número de cambios se desee medir.

Configurable mediante el ZivercomPlus® Se pueden crear contadores con cualquier señal configurada en la Lógica Programable o de los módulos de Protección. Por defecto, los contadores existentes son los de las energías activas (positiva y negativa) y las energías reactivas (capacitiva e inductiva).

El rango de medida de energías en valores de primario es de 100wh/varh hasta 6553,5 kwh/kvarh, pudiendo ser ésta la magnitud que se transmita por comunicaciones. Es decir, una (1) cuenta representa 100 wh/varh.

Para obtener un contador de energía que disponga de un valor máximo más alto, hay que crear una "magnitud de usuario" a partir de este contador. Por ejemplo, dividiendo por 1000 el valor del contador y haciendo que la salida del divisor sea la nueva magnitud se obtiene un contador de energía de rango 100 kwh/kvarh a 6553,5 Mwh/Mvarh; es decir, una (1) cuenta representa 100 kwh/varh.

El contenido de las direcciones es variable (reflejo de la configuración de cada relé). El rango de direcciones es de 0 a 255 y son asignadas automáticamente por el programa ZivercomPlus®.

Las direcciones no configuradas serán consideradas como ilegales y se devolverá como respuesta un código de excepción 02 (Illegal Data Address).

C.5 Función 04: lectura de medidas (read input registers)

C.5.1 Mapa de direcciones ModBus para IRV

El mapa de direcciones MODBUS de lectura de medidas para el relé **IRV** será:

Dirección	Descripción
Configurable mediante el ZivercomPlus®	Cualquier magnitud medida o calculada por la Protección o generada mediante la Lógica Programable. Puede elegirse entre valores primarios y valores secundarios, teniendo en cuenta las relaciones de transformación correspondientes.

Todos los fondos de escala de las magnitudes son configurables, y a partir de dichas magnitudes pueden crearse magnitudes de usuario. Algunos valores típicos son los siguientes:

- Intensidades de fase, de secuencia y armónicos: **Valor nominal $I_{FASE} + 20\%$** envía 32767 cuentas.
- Intensidades de neutro y de sincronización: **Valor nominal $I_{NEUTRO} + 20\%$** envía 32767 cuentas.
- Intensidades de neutro sensible: **1,2A** envía 32767 cuentas.
- Tensiones simples, de secuencia y armónicos: **(Valor nominal $V / \sqrt{3} + 20\%$)** envía 32767 cuentas.
- Tensiones compuestas y de polarización: **Valor nominal $V + 20\%$** envía 32767 cuentas.
- Potencias: **$3 \times 1,4 \times \text{Valor nominal } I_{FASE} \times \text{Valor nominal } V / \sqrt{3}$** envía 32767 cuentas.
- Factor de potencia: de **-1 a 1** envía de -32767 a 32767 cuentas.
- Frecuencia: de **0Hz a 1,2 x frecuencia_{NOMINAL} (50Hz / 60Hz)** envía 32767 cuentas.
- Valor térmico: **240%** envía 32767 cuentas.
- Distancia a la falta:
 - Valor porcentual: **$\pm 100\%$** envía ± 32767 cuentas (rango de -100% a 100%).
 - Valor en kilómetros: con la "**longitud de la línea**" envía ± 32767 cuentas (rango de 0 km a la longitud de la línea ajustada en km, pudiendo enviarse también valores negativos).
 - Valor en millas: con la "**longitud de la línea**" envía ± 32767 cuentas (rango de 0 mi a la longitud de la línea ajustada en mi, pudiendo enviarse también valores negativos).

Mediante el programa **ZivercomPlus®** puede definirse el **fondo de escala** que se desea emplear para transmitir esta magnitud en cuentas, que es la unidad que se emplea en todos los protocolos. Existen tres parámetros configurables que determinan el rango de distancia cubierto:

- Valor de **Offset**: es el valor mínimo de la magnitud para el cuál se envían 0 cuentas.
- **Límite**: es la longitud del rango de la magnitud sobre la cual se interpola para calcular el número de cuentas a enviar. Si el valor de offset es 0, coincide con el valor de la magnitud para el cual se envía el máximo de cuentas definido (32767).
- **Flag nominal**: este flag permite determinar si el límite ajustado es proporcional al valor nominal de la magnitud o no. El valor nominal de las nuevas magnitudes definidas por el usuario en la lógica programable es configurable, mientras que para el resto de las magnitudes existentes es un valor fijo.

Anexo C. MODBUS RTU Documentación Mapa Direcciones

La expresión que permite definir dicho fondo de escala es la siguiente:

- Cuando el Flag nominal está activo,

$$MedidaComunicaciones = \frac{Medida - Offset}{Nominal} \times \frac{32767}{Limite}$$

- Cuando el Flag nominal NO está activo,

$$MedidaComunicaciones = (Medida - Offset) \times \frac{32767}{Limite}$$

El contenido de las direcciones es variable (reflejo de la configuración de cada relé). El rango de direcciones es de 0 a 255 y son asignadas automáticamente por el programa **ZivercomPlus®**.

Las direcciones no configuradas serán consideradas como ilegales y se devolverá como respuesta un código de excepción 02 (Illegal Data Address).

C.6 Función 05: órdenes de mando (force single coil)

C.6.1 Mapa de direcciones ModBus para IRV

El mapa de direcciones MODBUS para órdenes de mando del relé **IRV** será:

Dirección	Descripción
Configurable mediante el ZivercomPlus®	Se puede realizar un mando sobre cualquier entrada de los módulos de Protección y sobre cualquier señal configurada en la Lógica Programable.

El contenido de las direcciones es variable (reflejo de la configuración de cada relé). El rango de direcciones es de 0 a 255 y son asignadas automáticamente por el programa **ZivercomPlus®**.

Las direcciones no configuradas serán consideradas como ilegales y se devolverá como respuesta un código de excepción 02 (Illegal Data Address).

Cualquier otro valor diferente de 00H o FFH será considerado ilegal y se devolverá como respuesta un código de excepción 03 (Illegal Data Value).

Anexo C. MODBUS RTU Documentación Mapa Direcciones



D. Esquemas y Planos de Conexiones

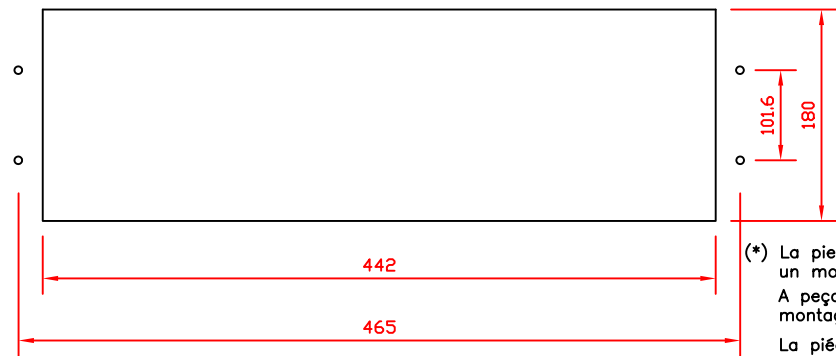
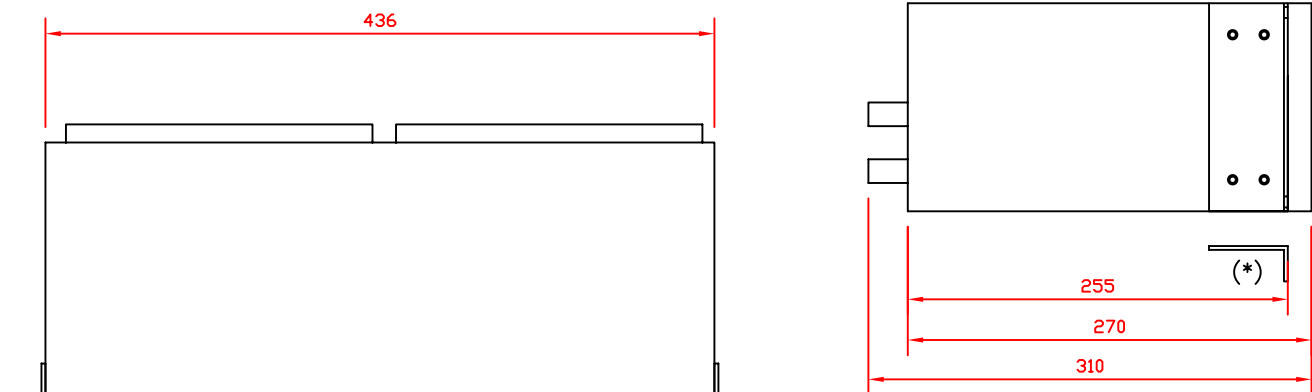
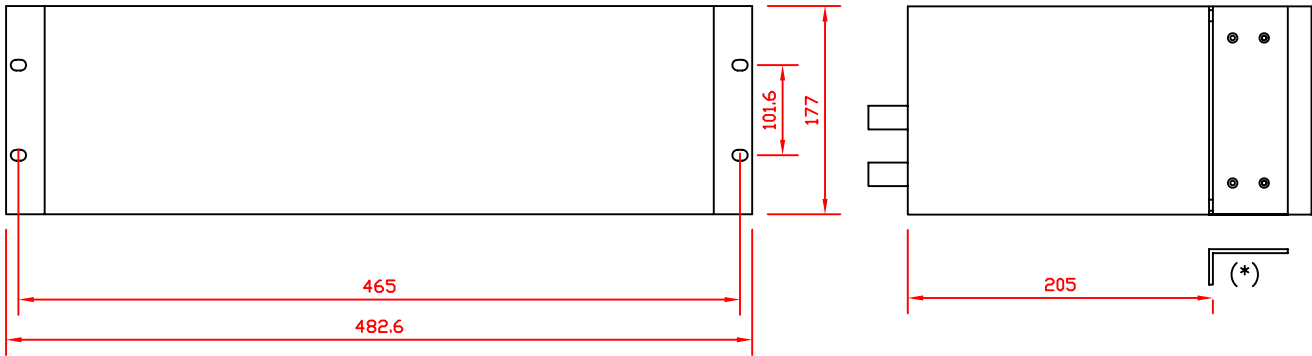
Esquemas de dimensiones y taladrado

7IRVZ (4U x 1 rack de 19")	>>4BF0100/0037
7IRVZ (6U x 1 rack de 19")	>>4BF0100/0043
8IRVZ (3U x 1 rack de 19")	>>4BF0100/0041

Esquemas de conexiones externas

IRV-Z	>>3RX0195/0017 (genérico)
-------	---------------------------

CAJA TIPO "Q"
 CAIXA TIPO "Q"
 BOÏTIER TYPE "Q"
 ENCLOSURE TYPE "Q"



TALADROS 8mm Ø
 FUROS 8mm Ø
 PERÇAGES 8mm Ø
 8mm Ø DRILLING

(*) La pieza admite las 2 posiciones mostradas para facilitar un montaje mas o menos saliente.
 A peça admite as 2 posições mostradas para facilitar uma montagem do equipamento mais ou menos saliente.
 La pièce peut être montée dans une des deux positions indiquées afin de faciliter le montage de l'équipement plus ou moins proéminent.
 Two mounting positions are possible, as shown, to vary the depth of the unit with respect to the cabinet.

ATENCIÓN: Este documento contiene información confidencial propiedad de ZIV S.A. Cualquier forma de reproducción o divulgación está absolutamente prohibida y puede ser causa de severas medidas legales.

ATENÇÃO: Este documento contém informação confidencial de propriedade de ZIV S.A. Qualquer forma de reprodução ou divulgação está absolutamente proibida e sujeita a severas medidas legais.

ATTENTION: Ce document contient des informations confidentielles propriété de ZIV S.A. Toute forme de reproduction ou de divulgation est formellement interdite et peut faire l'objet de sévères mesures légales.

WARNING: This document contains trade secret information of ZIV S.A. Unauthorized disclosure is strictly prohibited and may result in serious legal consequences.



ZIV Aplicaciones y Tecnologia S.A.

TITULO: DIMENSIONES Y TALADRADO

PROYECTO: CAJA TIPO "Q" 4U 1RACK (IDV)

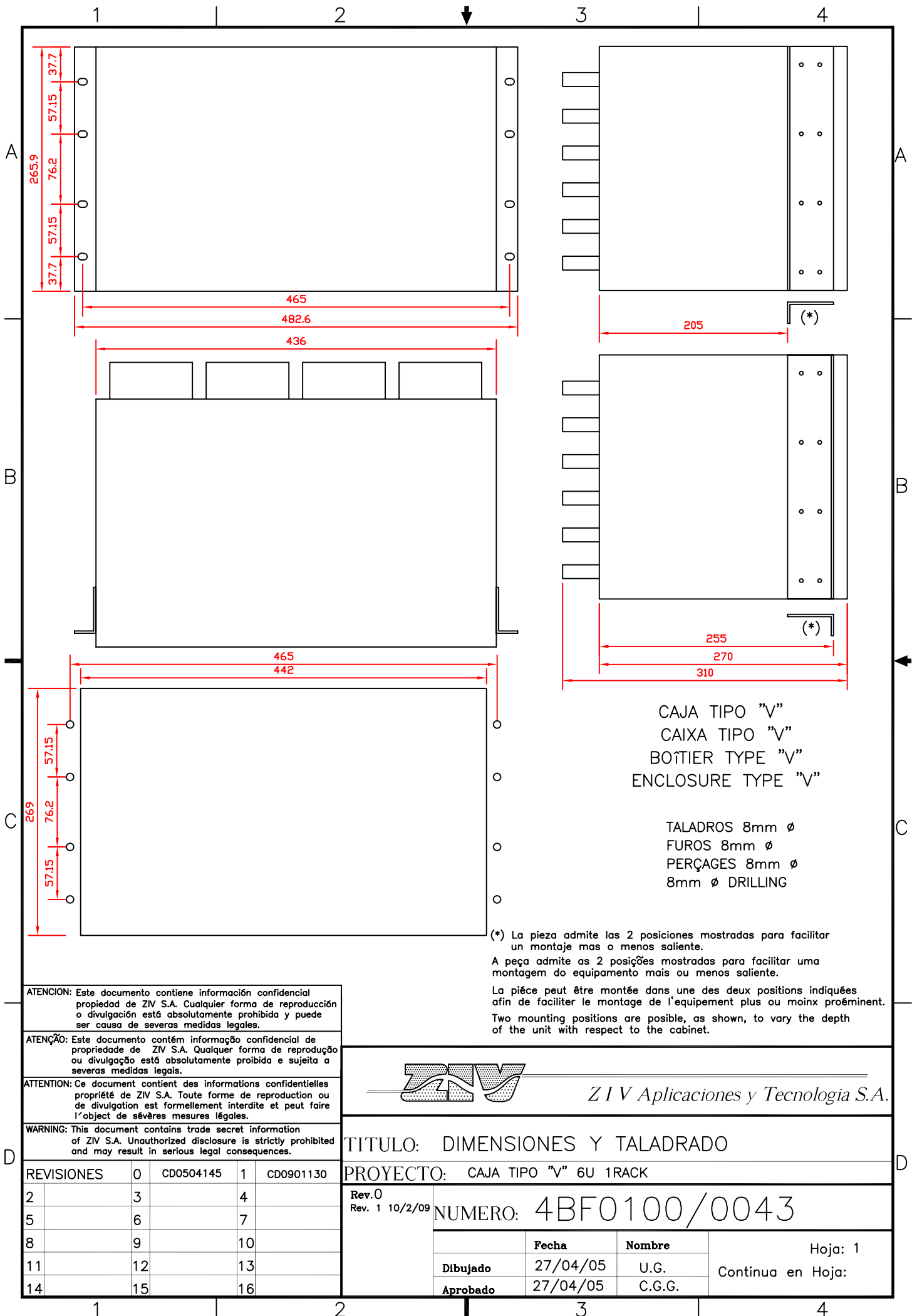
Rev.0
 Rev. 1 12/4/05
 Rev. 2 10/2/09
 Rev. 3 22/2/11

NUMERO: 4BF0100/0037

REVISIONES	0	1	2	3	4
	CD0407129	CD0504115			
2	CD0901130	CD1102123			
5	6	7			
8	9	10			
11	12	13			
14	15	16			

	Fecha	Nombre
Dibujado	07/09/04	J.C.S.
Aprobado	07/09/04	J.M.Y.

Hoja: 1
 Continua en Hoja:



CAJA TIPO "V"
 CAIXA TIPO "V"
 BÓTIER TYPE "V"
 ENCLOSURE TYPE "V"

TALADROS 8mm Ø
 FUROS 8mm Ø
 PERÇAGES 8mm Ø
 8mm Ø DRILLING

(*) La pieza admite las 2 posiciones mostradas para facilitar un montaje mas o menos saliente.

A peça admite as 2 posições mostradas para facilitar uma montagem do equipamento mais ou menos saliente.

La pièce peut être montée dans une des deux positions indiquées afin de faciliter le montage de l'équipement plus ou moins proéminent.

Two mounting positions are possible, as shown, to vary the depth of the unit with respect to the cabinet.

ATENCIÓN: Este documento contiene información confidencial propiedad de ZIV S.A. Cualquier forma de reproducción o divulgación está absolutamente prohibida y puede ser causa de severas medidas legales.

ATENÇÃO: Este documento contém informação confidencial de propriedade de ZIV S.A. Qualquer forma de reprodução ou divulgação está absolutamente proibida e sujeita a severas medidas legais.

ATTENTION: Ce document contient des informations confidentielles propriété de ZIV S.A. Toute forme de reproduction ou de divulgation est formellement interdite et peut faire l'objet de sévères mesures légales.

WARNING: This document contains trade secret information of ZIV S.A. Unauthorized disclosure is strictly prohibited and may result in serious legal consequences.



ZIV Aplicaciones y Tecnologia S.A.

TITULO: DIMENSIONES Y TALADRADO

PROYECTO: CAJA TIPO "V" 6U 1RACK

REVISIONES	0	CD0504145	1	CD0901130
2	3		4	
5	6		7	
8	9		10	
11	12		13	
14	15		16	

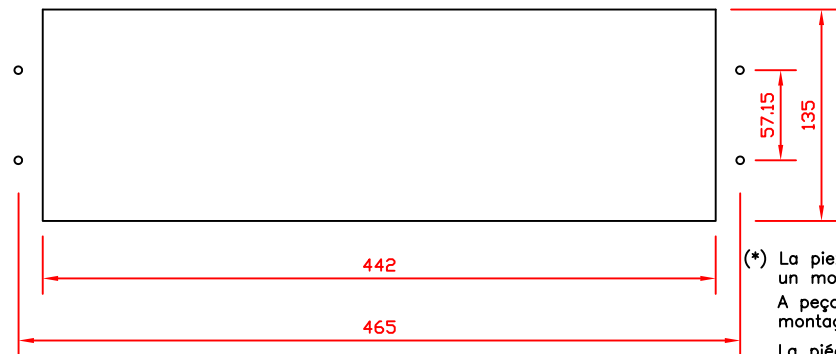
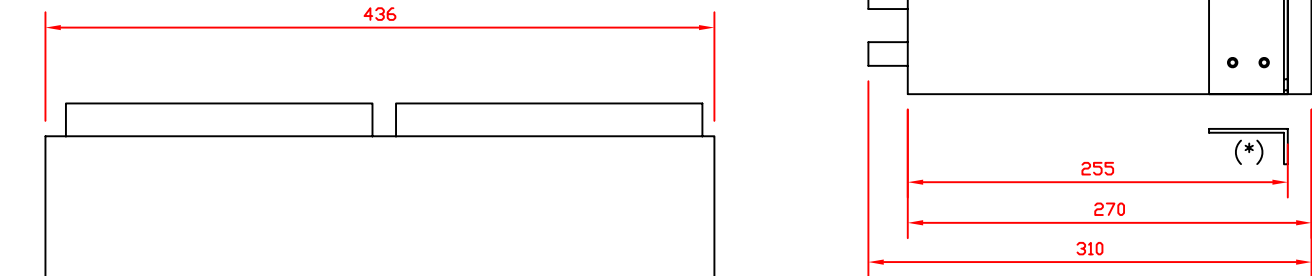
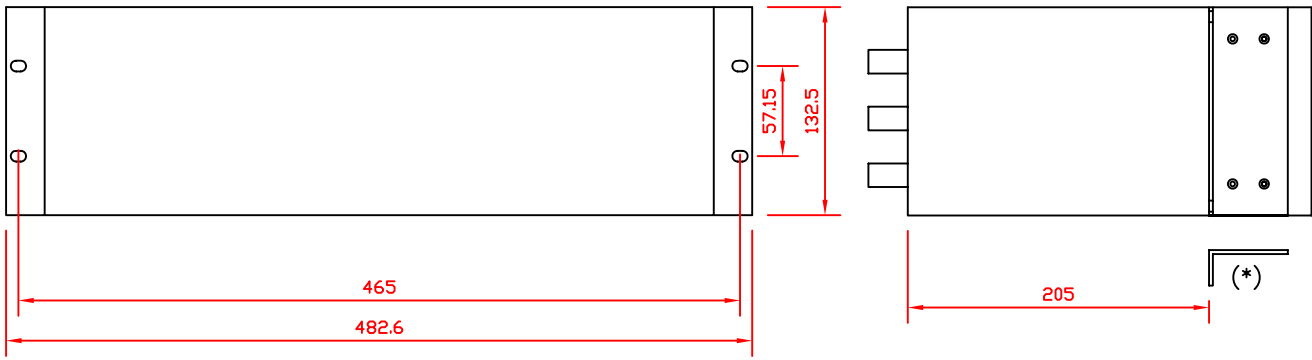
Rev.0
 Rev. 1 10/2/09

NUMERO: 4BF0100/0043

	Fecha	Nombre
Dibujado	27/04/05	U.G.
Aprobado	27/04/05	C.G.G.

Hoja: 1
 Continua en Hoja:

CAJA TIPO "S"
 CAIXA TIPO "S"
 BOÎTIER TYPE "S"
 ENCLOSURE TYPE "S"



TALADROS 8mm ϕ
 FUROS 8mm ϕ
 PERÇAGES 8mm ϕ
 8mm ϕ DRILLING

(*) La pieza admite las 2 posiciones mostradas para facilitar un montaje mas o menos saliente.
 A peça admite as 2 posições mostradas para facilitar uma montagem do equipamento mais ou menos saliente.
 La pièce peut être montée dans une des deux positions indiquées afin de faciliter le montage de l'équipement plus ou moins proéminent.
 Two mounting positions are possible, as shown, to vary the depth of the unit with respect to the cabinet.

ATENCIÓN: Este documento contiene información confidencial propiedad de ZIV S.A. Cualquier forma de reproducción o divulgación está absolutamente prohibida y puede ser causa de severas medidas legales.

ATENÇÃO: Este documento contém informação confidencial de propriedade de ZIV S.A. Qualquer forma de reprodução ou divulgação está absolutamente proibida e sujeita a severas medidas legais.

ATTENTION: Ce document contient des informations confidentielles propriété de ZIV S.A. Toute forme de reproduction ou de divulgation est formellement interdite et peut faire l'objet de sévères mesures légales.

WARNING: This document contains trade secret information of ZIV S.A. Unauthorized disclosure is strictly prohibited and may result in serious legal consequences.



ZIV Aplicaciones y Tecnologia S.A.

TITULO: DIMENSIONES Y TALADRADO

PROYECTO: CAJA TIPO "S" 3U 1RACK

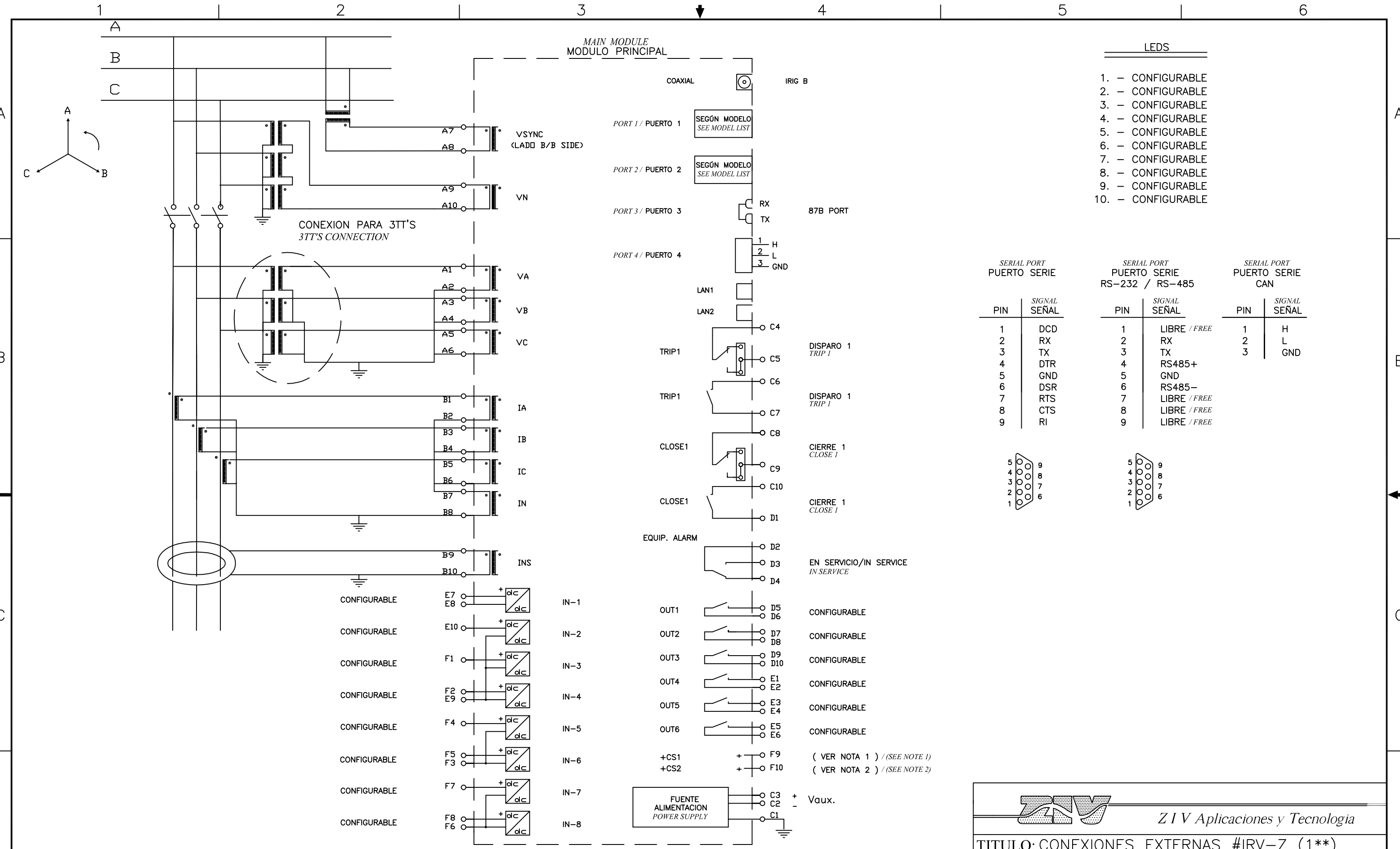
Rev.0
 Rev. 1 10/2/09

NUMERO: 4BF0100/0041

REVISIONES	0	CD0504145	1	CD0901130
2	3		4	
5	6		7	
8	9		10	
11	12		13	
14	15		16	

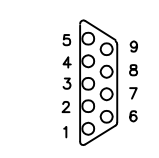
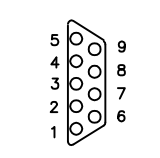
	Fecha	Nombre
Dibujado	28/04/05	U.G.
Aprobado	28/04/05	C.G.G.

Hoja: 1
 Continua en Hoja:



- LEDS
- 1. - CONFIGURABLE
 - 2. - CONFIGURABLE
 - 3. - CONFIGURABLE
 - 4. - CONFIGURABLE
 - 5. - CONFIGURABLE
 - 6. - CONFIGURABLE
 - 7. - CONFIGURABLE
 - 8. - CONFIGURABLE
 - 9. - CONFIGURABLE
 - 10. - CONFIGURABLE

SERIAL PORT PUERTO SERIE		SERIAL PORT PUERTO SERIE RS-232 / RS-485		SERIAL PORT PUERTO SERIE CAN	
PIN	SIGNAL SEÑAL	PIN	SIGNAL SEÑAL	PIN	SIGNAL SEÑAL
1	DCD	1	LIBRE / FREE	1	H
2	RX	2	RX	2	L
3	TX	3	TX	3	GND
4	DTR	4	RS485+		
5	GND	5	GND		
6	DSR	6	RS485-		
7	RTS	7	LIBRE / FREE		
8	CTS	8	LIBRE / FREE		
9	RI	9	LIBRE / FREE		



NOTA 1: LA BORNA F9 DEBERÁ CONECTARSE A POSITIVO SIEMPRE QUE SE USE ALGUNA DE LAS ENTRADAS IN3, IN4, IN5 o IN6 PARA LA FUNCIÓN DE VIGILANCIA DE BOBINAS DE INTERRUPTOR

NOTA 2: LA BORNA F10 DEBERÁ CONECTARSE A POSITIVO SIEMPRE QUE SE USE ALGUNA DE LAS ENTRADAS IN7, IN8 PARA LA FUNCIÓN DE VIGILANCIA DE BOBINAS DE INTERRUPTOR

NOTE 1: TERMINAL F9 SHOULD BE CONNECTED TO POSITIVE WHEN ANY OF THE INPUTS IN3, IN4, IN5 OR IN6 ARE BEING USED FOR THE BREAKER COIL SUPERVISION FUNCTION.

NOTE 2: TERMINAL F10 SHOULD BE CONNECTED TO POSITIVE WHEN ANY OF THE INPUTS IN7 OR IN8 ARE BEING USED FOR THE BREAKER COIL SUPERVISION FUNCTION.

"ATENCIÓN" "WARNING"

El contenido del presente documento es propiedad de ZIV Aplicaciones y Tecnología, y no puede ser reproducido ni copiado sin la expresa autorización escrita de ZIV Aplicaciones y Tecnología.
The contents of this document belong to ZIV Aplicaciones y Tecnología and may not be reproduced or copied without express written authorization from ZIV Aplicaciones y Tecnología.

REV.	0	CD	1	2	3	4
5	6	7	8	9	10	
11	12	13	14	15	16	

ZIV ZIV Aplicaciones y Tecnología

TITULO: CONEXIONES EXTERNAS #IRV-Z (1**) / TITLE: EXTERNAL CONNECTIONS #IRV-Z (1**)

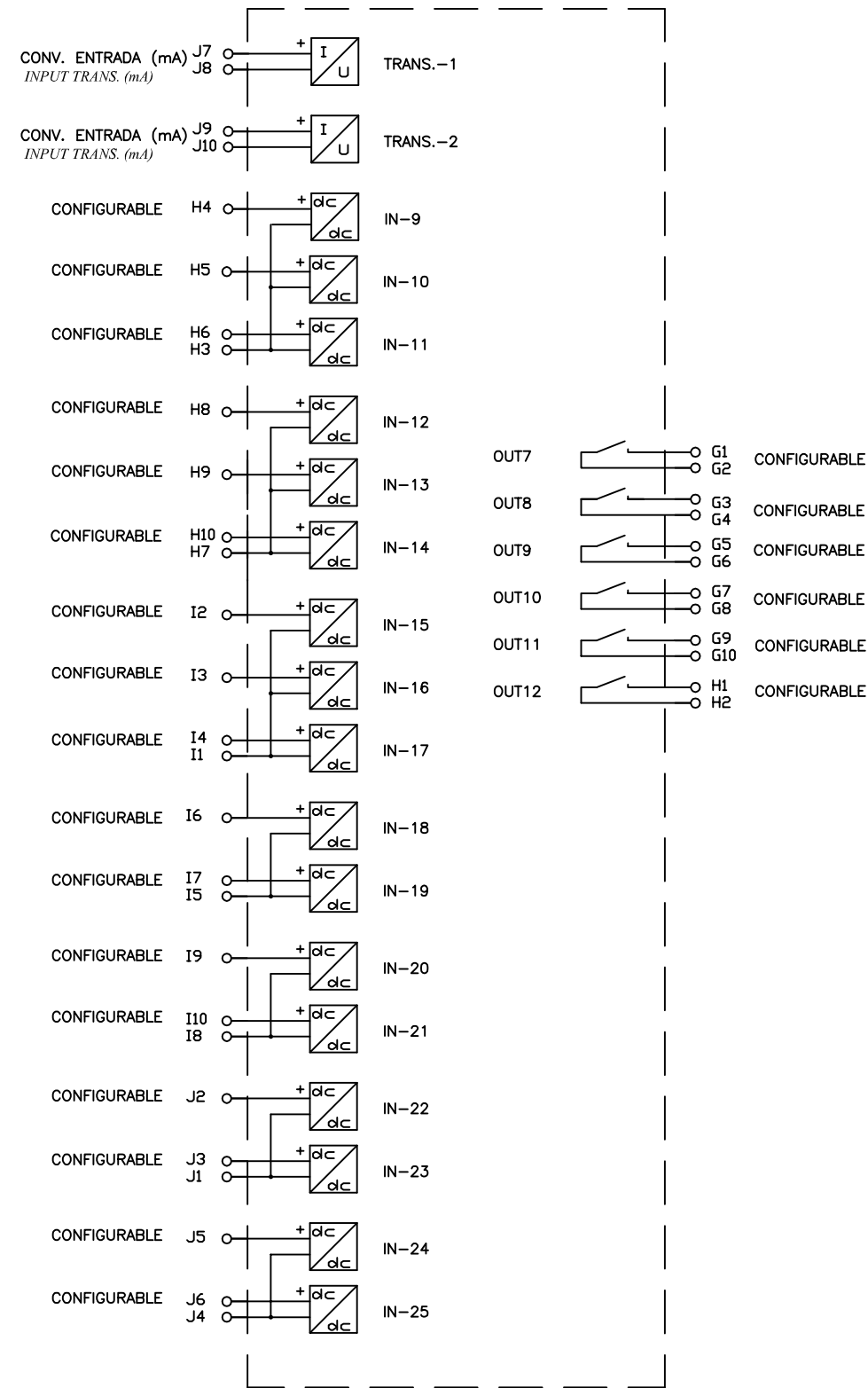
PROYECTO / PROJECT: DRV / DRV

Rev.0

NUM.: 3RX0195/0017

Dibujado / Drawn	Fecha / Date	Nombre / Name	Hoja / Sheet: 1
Aprobado / Approved	16/06/15	J.M.S.	Continúa en Hoja: 2
	16/06/15	P.A.	Continued on sheet:

AUXILIARY MODULE I/O
MÓDULO AUXILIAR E/S



"ATENCION" "WARNING"

El contenido del presente documento es propiedad de ZIV Aplicaciones y Tecnología, y no puede ser reproducido ni copiado sin la expresa autorización escrita de ZIV Aplicaciones y Tecnología.
The contents of this document belong to ZIV Aplicaciones y Tecnología and may not be reproduced or copied without express written authorization from ZIV Aplicaciones y Tecnología.

REV.	0	CD	1	2	3	4
5	6	7	8	9	10	11
11	12	13	14	15	16	



ZIV Aplicaciones y Tecnología

TITULO: CONEXIONES EXTERNAS #IRV-Z (1**)
TITLE: EXTERNAL CONNECTIONS #IRV-Z (1**)

PROYECTO / PROJECT: DRV / DRV

Rev.0

NUM.: 3RX0195/0017

	Fecha / Date	Nombre / Name
Dibujado / Drawn	16/06/15	J.M.S.
Aprobado / Approved	16/06/15	P.A.

Hoja / Sheet: 2
Continúa en Hoja: -
Continued on sheet:

E. Índice de Figuras y Tablas

E.1 Lista de figuras

1.3	Interfaz Local: Display Alfanumérico y Teclado	1.3-1
Figura 1.3.1	Display alfanumérico.....	1.3-2
Figura 1.3.2	Teclado.....	1.3-2
Figura 1.3.3	Botones de mando y botones programables.....	1.3-3
1.4	Interfaz Local: Display Gráfico	1.4-1
Figura 1.4.1	Display gráfico de control local.....	1.4-2
Figura 1.4.2	Símbolos de representación de los dispositivos.....	1.4-3
Figura 1.4.3	Ejemplo de estados y maniobras del interruptor.....	1.4-4
Figura 1.4.4	Ejemplo de un elemento de 2 estados.....	1.4-4
Figura 1.4.5	Ejemplo de alarmero.....	1.4-5
Figura 1.4.6	Display de entradas / salidas.....	1.4-6
Figura 1.4.7	Ejemplo de display con medidas.....	1.4-6
Figura 1.4.8	Ejemplo de pantalla de definición de mandos.....	1.4-8
1.6	Instalación y Puesta en Servicio	1.6-1
Figura 1.6.1	Placa de características (7IRV-Z).....	1.6-3
Figura 1.6.2	Placa de características (8IRV-Z).....	1.6-4
2.3	Arquitectura Física.....	2.3-1
Figura 2.3.1:	Frente de un equipo de 3U de altura.....	2.3-2
Figura 2.3.2:	Trasera de un equipo de 3U de altura.....	2.3-2
Figura 2.3.3:	Frente de un 7IRV-Z de 4U de altura.....	2.3-3
3.1	Unidades de Sobreintensidad	3.1-1
Figura 3.1.1:	Diagrama de una curva con límite de tiempo para una unidad de sobreintensidad temporizada.....	3.1-4
Figura 3.1.2:	Límite de tiempo de la unidad para el caso de tiempo fijo mayor que el tiempo de curva (en arranque x 1,5).....	3.1-4
Figura 3.1.3:	Característica INVERSA (IEC).....	3.1-5
Figura 3.1.4:	Característica MUY INVERSA (IEC).....	3.1-6
Figura 3.1.5:	Característica EXTREMADAMENTE INVERSA (IEC).....	3.1-7
Figura 3.1.6:	Característica TIEMPO-LARGO INVERSA (IEC).....	3.1-8
Figura 3.1.7:	Característica TIEMPO-CORTO INVERSA (IEC).....	3.1-9
Figura 3.1.8:	Característica MODERADAMENTE INVERSA (IEEE).....	3.1-10
Figura 3.1.9:	Característica MUY INVERSA (IEEE).....	3.1-11
Figura 3.1.10:	Característica EXTREMADAMENTE INVERSA (IEEE).....	3.1-12
Figura 3.1.11:	Característica MODERADAMENTE INVERSA (U.S.).....	3.1-13
Figura 3.1.12:	Característica INVERSA (U.S.).....	3.1-14
Figura 3.1.13:	Característica MUY INVERSA (U.S.).....	3.1-15
Figura 3.1.14:	Característica EXTREMADAMENTE INVERSA (U.S.).....	3.1-16
Figura 3.1.15:	Característica INVERSA DE TIEMPO CORTO (U.S.).....	3.1-17
Figura 3.1.16:	Característica RI INVERSA.....	3.1-18
Figura 3.1.17:	Diagrama de bloques de una unidad de sobreintensidad instantánea de fases.....	3.1-19
Figura 3.1.18:	Diagrama de bloques de una unidad de sobreintensidad instantánea de neutro y neutro sensible.....	3.1-19
Figura 3.1.19:	Diagrama de bloques de una unidad de sobreintensidad temporizada de fases.....	3.1-20
Figura 3.1.20:	Diagrama de bloques de una unidad de sobreintensidad temporizada de neutro y neutro sensible.....	3.1-20
Figura 3.1.21:	Unidad temporizada frenada por tensión.....	3.1-22

Anexo E. Índice de Figuras y Tablas

Figura 3.1.22: Esquema de conexión para el ensayo de medida de tiempos.	3.1-38
3.2 Unidades Direccionales	3.2-1
Figura 3.2.1 Diagrama de bloques de la unidad direccional de fases.	3.2-2
Figura 3.2.2 Diagrama de bloques de la unidad direccional de neutro.	3.2-2
Figura 3.2.3 Diagrama de bloques de la unidad direccional de neutro sensible.	3.2-2
Figura 3.2.4 Diagrama vectorial de la unidad direccional de fase.	3.2-3
Figura 3.2.5 Gráficas para el ejemplo de aplicación.	3.2-5
Figura 3.2.6 Diagrama vectorial de la unidad direccional de neutro y neutro sensible con polarización por tensión.	3.2-6
3.3 Unidades de Tensión.....	3.3-1
Figura 3.3.1 Diagrama de bloques de las unidades de sobretensión 59N1 y 59N2.	3.3-4
Figura 3.3.2 Diagrama de bloques de la operación AND / OR para las unidades de tensión.	3.3-6
Figura 3.3.3 Diagrama de bloques de una unidad de subtensión / sobretensión.	3.3-6
Figura 3.3.4 Esquema de conexión para el ensayo de medida de tiempos.	3.3-14
3.4 Unidades de Frecuencia	3.4-1
Figura 3.4.1 Diagrama de bloques de una unidad de frecuencia.	3.4-3
Figura 3.4.2 Lógica de una unidad de derivada de frecuencia.	3.4-4
Figura 3.4.3 Diagrama lógico de deslastre de cargas para el tipo de deslastre subfrecuencia-sobrefrecuencia.	3.4-6
Figura 3.4.4 Sistema de deslastre de cargas en una planta industrial.	3.4-7
3.5 Unidad de Fallo de Interruptor con Función de Redisparo.....	3.5-1
Figura 3.5.1 Diagrama de bloques de la unidad de medida (fallo interruptor).	3.5-2
Figura 3.5.2 Diagrama lógico de fallo de interruptor y redisparo.	3.5-4
3.6 Unidad de Fase Abierta.....	3.6-1
Figura 3.6.1: Diagrama de bloques de la unidad de fase abierta.	3.6-2
3.7 Unidad de Detección de Intensidad Residual.....	3.7-1
Figura 3.7.1 Diagrama de bloques de la unidad de detección de corriente residual.	3.7-2
3.8 Unidad de Sincronismo.....	3.8-1
Figura 3.8.1 Diagrama de bloques de la unidad de sincronismo.	3.8-3
3.9 Unidad de Salto de Vector	3.9-1
Figura 3.9.1 Circuito equivalente de un generador.	3.9-2
Figura 3.9.2 Magnitudes del circuito.	3.9-2
Figura 3.9.3 Representación de las formas de onda de la tensión.	3.9-3
Figura 3.9.4 Diagrama de bloques de la unidad de salto de vector.	3.9-3
3.10 Unidad de Imagen Térmica	3.10-1
Figura 3.10.1 Constante de tiempo.	3.10-3
Figura 3.10.2 curvas características del tiempo de operación de la unidad térmica.	3.10-5
3.11 Unidades Direccionales de Potencia.....	3.11-1
Figura 3.11.1 Operación de la unidad direccional de potencia.	3.11-2
Figura 3.11.2 Ángulo en 180° y arranque en valor negativo.	3.11-2
Figura 3.11.3 Ángulo en 180° y arranque en valor positivo.	3.11-3
Figura 3.11.4 Ángulo 0° y arranque positivo.	3.11-3
Figura 3.11.5 Ángulo 90° y arranque positivo.	3.11-3
3.14 Supervisión de la Medida de Intensidades	3.14-1
Figura 3.14.1 Algoritmo de supervisión para la medida de intensidad de la fase A.	3.14-2

Anexo E. Índice de Figuras y Tablas

3.15	Reenganchador	3.15-1
Figura 3.15.1	Diagrama de flujo del reenganchador (I).....	3.15-3
Figura 3.15.2	Diagrama de flujo del reenganchador (II).....	3.15-4
Figura 3.15.3	Señal de sincronismo.	3.15-6
Figura 3.15.4	Esquema de conexión para el ensayo del reenganchador.	3.15-19
3.19	Supervisión de los Circuitos de Maniobra	3.19-1
Figura 3.19.1	Diagrama de bloques y aplicación de las funciones de supervisión de circuitos de maniobra.	3.19-4
3.24	Histórico de Medidas	3.24-1
Figura 3.24.1	Diagrama explicativo del registro histórico.....	3.24-2
Figura 3.24.2	Lógica del registro histórico.....	3.24-3
3.26	Localizador de Faltas	3.26-1
Figura 3.26.1	Diagrama de ángulo para faltas bifásicas.	3.26-5
Figura 3.26.2	Diagrama de ángulo para faltas monofásicas y bifásicas a tierra.....	3.26-5
Figura 3.26.3	Escala de las medidas del localizador en el perfil de control.....	3.26-8
3.27	Unidad de Posición Diferencial de Barras	3.27-1
Figura 3.27.1	Lógica de la función de teledisparo a extremo remoto.	3.27-5
Figura 3.27.2	Lógica de disparo de la unidad de posición diferencial de barras.	3.27-5
3.28	Entradas, Salidas y Señalización Óptica	3.28-1
Figura 3.28.1	Lógica de habilitación de unidad.	3.28-4
Figura 3.28.2	Diagrama de bloques de la celda lógica asociada a cada una de las salidas físicas.	3.28-8
Figura 3.28.3	Diagrama de bloques de la celda lógica asociada a cada una de las salidas que actúan sobre los LEDs.....	3.28-14
Figura 3.28.4	Ensayo de las entradas digitales.....	3.28-15
3.30	Comunicaciones	3.30-1
Figura 3.30.1	Configuración de los puertos de comunicaciones para modelos sin redundancia de Ethernet.	3.30-15
Figura 3.30.2	Configuración de los puertos de comunicaciones para el modelo con redundancia tipo Bonding.....	3.30-15
Figura 3.30.3	Configuración de los puertos de comunicaciones para el modelo con redundancia tipo PRP.	3.30-16
Figura 3.30.4	Configuración de los puertos de comunicaciones para el modelo con redundancia tipo RSTP.	3.30-16
Figura 3.30.5	Ejemplo de conexión de equipos con redundancia RSTP en anillo simple.	3.30-17
Figura 3.30.6	Imagen de los ajustes relativos al RSTP disponibles en el servidor web.....	3.30-20
Figura 3.30.7	Estructura de directorios.	3.30-21

E.2 Lista de tablas

3.1	Unidades de Sobreintensidad	3.1-1
	Tabla 3.1-1: Unidad temporizada frenada por tensión.....	3.1-21
	Tabla 3.1-2: Entradas digitales de los módulos de sobreintensidad.....	3.1-28
	Tabla 3.1-3: Salidas digitales y sucesos de los módulos de sobreintensidad	3.1-31
	Tabla 3.1-4: Arranque y reposición de las unidades de sobreintensidad	3.1-38
3.2	Unidades Direccionales	3.2-1
	Tabla 3.2-1: Secuencia de fases	3.2-4
	Tabla 3.2-2: Entradas digitales de los módulos direccionales	3.2-9
	Tabla 3.2-3: Salidas digitales y sucesos de los módulos direccionales.....	3.2-9
	Tabla 3.2-4: Direccionalidad fases	3.2-10
	Tabla 3.2-5: Direccionalidad neutros.....	3.2-10
3.3	Unidades de Tensión.....	3.3-1
	Tabla 3.3-1: Entradas digitales de los módulos de tensión.....	3.3-9
	Tabla 3.3-2: Salidas digitales y sucesos de los módulos de tensión	3.3-10
	Tabla 3.3-3: Arranque y reposición de las unidades de sobretensión	3.3-13
	Tabla 3.3-4: Arranque y reposición de las unidades de subtensión	3.3-14
3.4	Unidades de Frecuencia	3.4-1
	Tabla 3.4-1: Entradas digitales de los módulos de frecuencia.....	3.4-10
	Tabla 3.4-2: Salidas digitales y sucesos de los módulos de frecuencia	3.4-11
	Tabla 3.4-3: Arranque y reposición de las unidades de sobrefrecuencia	3.4-13
	Tabla 3.4-4: Arranque y reposición de las unidades de subfrecuencia	3.4-13
	Tabla 3.4-5: Reposición de la tensión	3.4-13
3.5	Unidad de Fallo de Interruptor con Función de Redisparo	3.5-1
	Tabla 3.5-1: Entradas digitales del módulo de fallo de interruptor.....	3.5-10
	Tabla 3.5-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de interruptor	3.5-11
3.6	Unidad de Fase Abierta.....	3.6-1
	Tabla 3.6-1: Entradas digitales del módulo de fase abierta	3.6-3
	Tabla 3.6-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de fase abierta	3.6-4
3.7	Unidad de Detección de Intensidad Residual.....	3.7-1
	Tabla 3.7-1: Entradas digitales del módulo de intensidad residual.....	3.7-4
	Tabla 3.7-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de intensidad residual	3.7-4
3.8	Unidad de Sincronismo.....	3.8-1
	Tabla 3.8-1: Compensación angular (secuencia de fases).....	3.8-3
	Tabla 3.8-2: Entradas digitales del módulo de sincronismo.....	3.8-7
	Tabla 3.8-3: Salidas digitales y sucesos del módulo de sincronismo	3.8-8
	Tabla 3.8-4: Configuración de salidas.....	3.8-9
	Tabla 3.8-5: Ensayo de las unidades de supervisión de tensión (arranques)	3.8-10
	Tabla 3.8-6: Ensayo de las unidades de diferencia de tensión (arranques).....	3.8-10
	Tabla 3.8-7: Ensayo de las unidades de diferencia de fase (arranques).....	3.8-11
	Tabla 3.8-8: Ensayo de las unidades de diferencia de frecuencia (arranques).....	3.8-11
3.9	Unidad de Salto de Vector	3.9-1
	Tabla 3.9-1: Entradas digitales del módulo de salto de vector	3.9-5
	Tabla 3.9-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de salto de vector	3.9-6

Anexo E. Índice de Figuras y Tablas

3.10	Unidad de Imagen Térmica	3.10-1
	Tabla 3.10-1: Entradas digitales del módulo de imagen térmica	3.10-7
	Tabla 3.10-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de imagen térmica	3.10-8
3.11	Unidades Direccionales de Potencia	3.11-1
	Tabla 3.11-1: Entradas digitales del módulo de unidades direccionales de potencia.....	3.11-5
	Tabla 3.11-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de unidades direccionales de potencia	3.11-5
3.12	Unidad de Mínima Intensidad	3.12-1
	Tabla 3.12-1: Entradas digitales del módulo de mínima intensidad.....	3.12-3
	Tabla 3.12-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de mínima intensidad	3.12-3
	Tabla 3.12-3: Ensayo de la unidad de mínima intensidad (arranque y reposición)	3.12-4
3.13	Unidad de Carga Fría	3.13-1
	Tabla 3.13-1: Entradas digitales del módulo de carga fría	3.13-4
	Tabla 3.13-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de carga fría	3.13-4
3.14	Supervisión de la Medida de Intensidades.....	3.14-1
	Tabla 3.14-1: Entradas digitales y sucesos de la supervisión de la medida de intensidades	3.14-4
	Tabla 3.14-2: Salidas digitales y sucesos de la supervisión de la medida de intensidades	3.14-4
3.15	Reenganchador	3.15-1
	Tabla 3.15-1: Entradas digitales del módulo de reenganchador.....	3.15-16
	Tabla 3.15-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de reenganchador	3.15-17
3.16	Lógica.....	3.16-1
	Tabla 3.16-1: Salidas digitales y sucesos del módulo de fallo de órdenes	3.16-3
3.18	Ajustes Generales	3.18-1
	Tabla 3.18-1: Salidas digitales y sucesos (Equipo en servicio)	3.18-2
3.19	Supervisión de los Circuitos de Maniobra	3.19-1
	Tabla 3.19-1: Configuración de entradas para la supervisión de los circuitos.....	3.19-2
	Tabla 3.19-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de supervisión de los circuitos de maniobra.....	3.19-5
3.20	Supervisión del Interruptor	3.20-1
	Tabla 3.20-1: Entradas digitales del módulo de supervisión del interruptor	3.20-3
	Tabla 3.20-2: Salidas digitales y sucesos del módulo de supervisión del interruptor	3.20-3
3.21	Cambio de Tabla de Ajuste	3.21-1
	Tabla 3.21-1: Entradas digitales para el cambio de tabla de ajuste.....	3.21-3
	Tabla 3.21-2: Salidas digitales y sucesos para el cambio de tabla de ajuste	3.21-4
3.22	Registro de Sucesos.....	3.22-1
	Tabla 3.22-1: Registro de sucesos.....	3.22-2
3.25	Registro Oscilográfico.....	3.25-1
	Tabla 3.25-1: Entradas digitales del registro oscilográfico.....	3.25-7
	Tabla 3.25-2: Salidas auxiliares y sucesos del registro oscilográfico	3.25-7
3.27	Unidad de Posición Diferencial de Barras.....	3.27-1
	Tabla 3.27-1: Entradas digitales de la unidad de posición diferencial de barras	3.27-9

Anexo E. Índice de Figuras y Tablas

Tabla 3.27-2: Salidas digitales y sucesos de la unidad de posición diferencial de barras	3.27-12
3.28 Entradas, Salidas y Señalización Óptica.....	3.28-1
Tabla 3.28-1: Entradas digitales.....	3.28-5
Tabla 3.28-2: Salidas auxiliares	3.28-9
3.29 Lógica Programable	3.29-1
Tabla 3.29-1: Operaciones lógicas con memoria.....	3.29-11
3.30 Comunicaciones	3.30-1
Tabla 3.30-1: Entradas de la función CAN.....	3.30-28
Tabla 3.30-2: Salidas de la función CAN	3.30-29
Tabla 3.30-3: Entradas de la función entradas / salidas virtuales	3.30-33
Tabla 3.30-4: Salidas de la función entradas / salidas virtuales	3.30-34
Tabla 3.30-5: Magnitudes de la función entradas / salidas virtuales	3.30-36
Tabla 3.30-5: Magnitudes de la función entradas / salidas virtuales	3.30-36
Tabla 3.30-6: Salidas auxiliares y sucesos del módulo de comunicaciones (IRV-Z**-****6)	3.30-48
3.31 Códigos de Alarma	3.31-1
Tabla 3.31-1: Magnitud de estado de alarmas y nivel de severidad.....	3.31-2

Anexo E. Índice de Figuras y Tablas



ZIV APLICACIONES Y TECNOLOGÍA, S.L.
Licencia de Uso de Software

EL EQUIPO QUE USTED HA ADQUIRIDO CONTIENE UN PROGRAMA DE SOFTWARE. ZIV APLICACIONES Y TECNOLOGÍA S.L. ES EL LEGÍTIMO PROPIETARIO DE LOS DERECHOS DE AUTOR SOBRE DICHO SOFTWARE, DE ACUERDO CON LO PREVISTO EN LA LEY DE PROPIEDAD INTELECTUAL DE 11-11-1987. CON LA COMPRA DEL EQUIPO USTED NO ADQUIERE LA PROPIEDAD DEL SOFTWARE, SINO UNA LICENCIA PARA PODER USARLO EN CONJUNCIÓN CON DICHO EQUIPO.

EL PRESENTE DOCUMENTO CONSTITUYE UN CONTRATO DE LICENCIA DE USO ENTRE USTED (USUARIO FINAL) Y ZIV APLICACIONES Y TECNOLOGÍA, S.L. (LICENCIANTE) REFERIDO AL PROGRAMA DE SOFTWARE INSTALADO EN EL EQUIPO. POR FAVOR, LEA CUIDADOSAMENTE LAS CONDICIONES DEL PRESENTE CONTRATO ANTES DE UTILIZAR EL EQUIPO.

SI USTED INSTALA O UTILIZA EL EQUIPO, ELLO IMPLICA QUE ESTA DE ACUERDO CON LOS TÉRMINOS DE LA PRESENTE LICENCIA. SI NO ESTA DE ACUERDO CON DICHS TÉRMINOS, DEVUELVA DE INMEDIATO EL EQUIPO NO UTILIZADO AL LUGAR DONDE LO OBTUVO.

Condiciones de la Licencia de Uso

1.- Objeto: El objeto del presente Contrato es la cesión por parte del Licenciante a favor del Usuario Final de una Licencia no exclusiva e intransferible para usar los programas informáticos contenidos en la memoria del equipo adquirido y la documentación que los acompaña, en su caso (denominados en adelante, de forma conjunta, el "Software"). Dicho uso podrá realizarse únicamente en los términos previstos en la presente Licencia.

2.- Prohibiciones: Queda expresamente prohibido y excluido del ámbito de la presente Licencia el que el Usuario Final realice cualquiera de las actividades siguientes: a) copiar y/o duplicar el Software licenciado (ni siquiera con el objeto de realizar una copia de seguridad); b) adaptar, modificar, recomponer, descompilar, desmontar y/o separar el Software licenciado o sus componentes; c) alquilar, vender o ceder el Software o ponerlo a disposición de terceros para que realicen cualquiera de las actividades anteriores.

3.- Propiedad del Software: El Usuario Final reconoce que el Software al que se refiere este Contrato es de exclusiva propiedad del Licenciante. El Usuario Final tan sólo adquiere, por medio del presente Contrato y en tanto en cuanto continúe vigente, un derecho de uso no exclusivo e intransferible sobre dicho Software.

4.- Confidencialidad: El Software licenciado es confidencial y el Usuario Final se compromete a no revelar a terceros ningún detalle ni información sobre el mismo sin el previo consentimiento por escrito del Licenciante.

Las personas o entidades contratadas o subcontratadas por el Usuario Final para llevar a cabo tareas de desarrollo de sistemas informáticos no serán consideradas terceros a efectos de la aplicación del párrafo anterior, siempre y cuando dichas personas estén a su vez sujetas al compromiso de confidencialidad contenido en dicho párrafo.

En ningún caso, salvo autorización escrita del Licenciante, podrá el Usuario Final revelar ningún tipo de información, ni aún para trabajos subcontratados, a personas o entidades que sean competencia directa del Licenciante.

5.- Resolución: La Licencia de Uso se concede por tiempo indefinido a partir de la fecha de entrega del equipo que contiene el Software. No obstante, el presente Contrato quedará resuelto de pleno derecho y sin necesidad de requerimiento en el caso de que el Usuario Final incumpla cualquiera de sus condiciones.

6.- Garantía: El Licenciante garantiza que el Software licenciado se corresponde con las especificaciones contenidas en los manuales de utilización del equipo, o con las pactadas expresamente con el usuario final, en su caso. Dicha garantía sólo implica que el Licenciante procederá a reparar o reemplazar el Software que no se ajuste a dichas especificaciones (siempre que no se trate de defectos menores que no afecten al funcionamiento de los equipos), quedando expresamente exonerado de toda responsabilidad por los daños y perjuicios que pudieran derivarse de la inadecuada utilización del mismo.

7.- Ley y jurisdicción aplicable: Las partes acuerdan que el presente contrato se regirá de acuerdo con las leyes españolas. Ambas partes, con expresa renuncia al fuero que les pudiera corresponder, acuerdan someter todas las controversias que pudieran surgir en relación con el presente Contrato a los Juzgados y Tribunales de Bilbao.

ZIV Aplicaciones y Tecnología S.L.
Parque Tecnológico, 210
48170 Zamudio (Bizkaia)
Apartado 757
48080 Bilbao - España
Tel.- (34) 94 452.20.03

A D V E R T E N C I A

Z I V Aplicaciones y Tecnología, S.L., es el legítimo propietario de los derechos de autor del presente manual. Queda expresamente prohibido copiar, ceder o comunicar la totalidad o parte del contenido de este libro, sin la expresa autorización escrita del propietario.

El contenido de este manual de instrucciones tiene una finalidad exclusivamente informativa.

Z I V Aplicaciones y Tecnología, S.L., no se hace responsable de las consecuencias derivadas del uso unilateral de la información contenida en este manual por terceros.