

# PRECAUCIONES GENERALES

## y recomendaciones de Murphy

Para **DISPOSITIVOS DE ESTADO SÓLIDO** tales como los modelos siguientes:

### DISPOSITIVOS DE PRESIÓN

MDM45, PXMS

### DISPOSITIVOS DE TEMPERATURA

MDTM, TDX6, RTDT(X)

### DE CONTROL Y MEDICIÓN DE VELOCIDAD

HD9063, OS77, SS300, ATA, ATS, ATHA, MT90,  
SD35HL, MTH6, SHD30, SHD45, HD35

### TABLEROS DE MOTORES

SERIE ST, EA150

### SISTEMAS DE AUTOMATIZACIÓN

S400,S500,S510

### CONTROLES DEL MOTOR

EMS447, EMS448, EMS547, MEMIS, GPM92, A91,  
ASM150, ASM160, A900

### COMPONENTES DE TABLERO DE COMPRESOR ¶

LCDT, MARK III, MARK IV, TTDJ, S1501

### CONTROLES DE GENERADOR

SERIE MGC, AS

### COMPONENTES DE MURPHYLINK

INDICADORES MDDM, MURPHYLINK

### SOLUCIONES DE COMUNICACIÓN

RL2000,RL4000

### **Conexión de su alimentación de CC a batería.**

Murphy recomienda que los puntos de conexión (+ y -) de la fuente de alimentación de cualquier tablero que contenga un dispositivo de estado sólido, tal como los listados anteriormente, se hagan directamente en los bornes de la batería (+ y -). Esto permitirá que la batería actúe como un filtro y absorba cualquier subida de voltaje o ruido generado por el alternador u otros dispositivos ubicados en el equipo controlado por el dispositivo de estado sólido. El método preferido es conectar el borne negativo de la batería a una puesta a tierra adecuada, (es decir, a una varilla puesta a tierra) y conectar todos los puntos de conexión a tierra necesarios del bastidor/chasis a ese mismo punto. La conexión de alimentación y CC común en cualquier otro punto incrementará la susceptibilidad de ruido eléctrico en el sistema. Según cuál sea la configuración real de la aplicación final, esto puede causar varios problemas de control, como por ejemplo, funcionamiento errático, indicaciones inexactas del emisor/transmisor, problemas de comunicación remota, etc.

### **Use un diodo en polarización inversa con cargas inductivas.**

Murphy recomienda que cualquier carga inductiva conectada a una salida de estado sólido (relés, solenoides, válvulas, accionadores, excitadores, etc.) tenga un diodo en polarización inversa en la bobina para rechazar la carga inductiva de retorno. Esto impide que el colapso de campo de la bobina dañe los dispositivos de salida de estado sólido y mantiene la alimentación de CC libre de aumentos repentinos.

### **Precauciones antes de soldar**

Murphy recomienda no soldar directamente en el equipo ni en el equipo físicamente conectado a equipos donde se usan los dispositivos electrónicos de estado sólido. Si es necesario soldar en este equipo, Murphy recomienda tomar las siguientes precauciones para reducir la posibilidad de daño permanente o parcial a los dispositivos de estado sólido. Enovation Controls no aceptará reclamos de garantía si el dispositivo ha sido dañado por soldadura.

Estas precauciones disminuirán la posibilidad de paso de una corriente de alta intensidad por el tablero de control y sus componentes.

1. Abra el tablero de control y cualquier tablero secundario o lateral asociado.
2. Desconecte las conexiones eléctricas y a tierra; y todos los cables de entrada y salida de los dispositivos de estado sólido (es decir, los mencionados anteriormente). Nota: La mayoría de los cables cuentan con un conector con seguro para facilitar la reconexión, o bien tienen bloques de borne removibles. Incluso si esto fuera una reparación en un sitio al aire libre, los cables deben quitarse de los bornes para evitar cualquier posibilidad de daño.
3. Conecte la pinza de tierra del soldador lo más cerca posible a la zona donde ocurrirá la soldadura y use el ajuste más bajo posible de salida de la máquina soldadora.