Trasmettitore di temperatura digitale Con protocollo HART[®], per montaggio in testina e su barra Modello T38

Scheda tecnica WIKA TE 38.01









Per ulteriori omologazioni, vedere pagina 12



Applicazioni

- Industria di processo
- Costruzione di macchine e impianti

Caratteristiche distintive

- Versione SIL con certificato TÜV per sistemi di protezione, conforme a IEC 61508 (opzione)
- Funzionamento in applicazioni di sicurezza secondo SIL 2 (strumento singolo) e SIL 3 (configurazione ridondante)
- Configurabile tramite i principali tools hardware e software
- Universale per il collegamento di 1 o 2 sensori: termoresistenza (fino a 2 x 3 fili), termocoppia, sensore di resistenza, termocoppia, sensore di tensione, potenziometro, catene reed
- Segnalazione conforme a NAMUR NE43, rilevamento della rottura del sensore conforme a NE89, EMC conforme a NE21, automonitoraggio e diagnostica degli strumenti di campo in conformità con la norma NE107





Descrizione

Questi trasmettitori di temperatura sono progettati per un impiego universale nell'industria. Offrono un'elevata accuratezza grazie all'accoppiamento sensore-trasmettitore, massima affidabilità ed eccellente protezione contro le influenze elettromagnetiche. Tramite il protocollo HART[®], i trasmettitori di temperatura T38 possono essere configurati (interoperabilità) con una vasta gamma di strumenti di configurazione non proprietari. Inoltre, è possibile parametrizzare in modo molto semplice, rapido e con una chiara panoramica i trasmettitori di temperatura T38, tramite il software di configurazione WIKAsoft-TT e l'unità di programmazione modello PU-548.

Oltre alla selezione del tipo di sensore e del campo di misura, il software consente la memorizzazione delle operazioni di segnalazione degli errori, dello smorzamento, delle descrizioni di diversi punti di misura e della regolazione del processo. I trasmettitori T38 offrono un'ampia gamma di combinazioni di connessione dei sensori.

Fig. a sinistra: versione per montaggio in testina, modello T38.H

Fig. a destra: versione per montaggio su guida DIN, modello T38.R

Attraverso la configurazione della funzione di ridondanza (con sensore doppio), in caso di guasto di un sensore il trasmettitore commuta automaticamente sul sensore funzionante. Vi è inoltre la possibilità di attivare il rilevamento di deriva del sensore. Grazie alla tecnologia WIKA True Drift Detection, i sensori possono essere monitorati continuamente e le posizioni di misura errate possono essere identificate immediatamente.

In più, i trasmettitori T38 sono dotati di sofisticate funzioni di supervisione supplementari, come ad es. monitoraggio della resistenza dei conduttori e rilevamento della rottura del sensore conforme a NAMUR NE89, nonché il monitoraggio del campo di misura. Inoltre, sono integrate funzioni diagnostiche estese in conformità alla norma NE107 e vengono eseguite ampie funzioni di autocontrollo ciclico, che contribuiscono all'elevato livello di sicurezza del sistema.

Scheda tecnica WIKA TE 38.01 · 11/2023

Pagina 1 di 18



Specifiche tecniche

Elemento di misura					
	Tipo di sensore	Max. campo di misura configurabile	Standard	Span di misura minimo (MS) ¹⁾	
Termoresistenza	Pt100	-200 +850 °C [-328 +1.562 °F]	IEC 60751	10 K	
	Pt1000	-200 +850 °C [-328 +1.562 °F]	IEC 60751		
	CvD	-200 +850 °C [-328 +1.562 °F]	n.a.		
	Pt1000 Esecuzione criogenica ²⁾	-260 +200 °C [-436 +392 °F]	Interno + IEC 60751		
	JPt100	-200 +500 °C [-328 +932 °F]	JIS C1606:1989		
	JPt1000	-200 +500 °C [-328 +932 °F]	JIS C1606:1989		
	Ni100	-60 +250 °C [-76 +482 °F]	DIN 43760:1987		
	Termoresistenza ²⁾	$0 \dots 4.100 \ \Omega$	n.a.	20 Ω	
Potenziometro 3)	Potenziometro ²⁾	0 100 %	n.a.	10 %	
Sensore FLR 3)	Catene reed	0 100 %	n.a.	10 %	
Tipo termocoppia	J	-210 +1.200 °C [-346 +2.192 °F]	IEC 60584-1	50 K	
	K	-270 +1.300 °C [-454 +2.372 °F]	IEC 60584-1		
	L (DIN)	-200 +900 °C [-328 +1.652 °F]	DIN 43710:1985		
	L (GOST)	-200 +800 °C [-328 +1.472 °F]	GOST R 8.585 - 2001		
	E	-270 +1.000 °C [-454 +1.832 °F]	IEC 60584-1		
	N	-270 +1.300 °C [-454 + 2.372 °F]	IEC 60584-1		
	Т	-270 +400 °C [-454 +752 °F]	IEC 60584-1		
	U	-200 +600 °C [-328 +1.112 °F]	DIN 43710:1985		
	R	-50 +1.768 °C [-58 +3.214 °F]	IEC 60584-1	150 K	
	S	-50 +1.768 °C [-58 +3.214 °F]	IEC 60584-1		
	В	-50 +1.820 °C [-58 +3.308 °F]	IEC 60584-1	200 K	
	С	-50 +2.315 °C [-58 +4.199 °F]	IEC 60584-1	150 K	
	Α	-50 +2.500 °C [-58 +4.532 °F]	IEC 60584-1		
Sensore di tensione	Sensore Vm ²⁾	-500 +1.000 mV	=	10 mV	

Il trasmettitore può essere configurato al di sotto di questi valori limite, ma non è raccomandato a causa della perdita di precisione.
 Questo modo operativo non è consentito per l'opzione SIL.
 R_{total}: 1 ... 35 kΩ

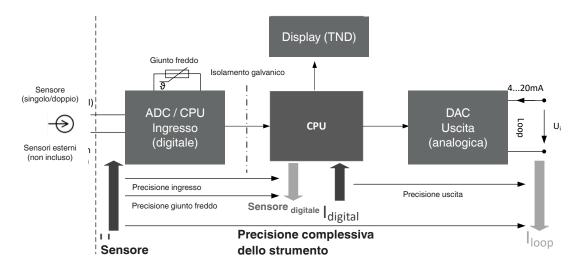
Ulteriori dettagli relativi a: Elemento di misura	
Corrente di misura durante la misurazione	Max. 0,33 mA (Pt100)
Metodi di collegamento	
Termoresistenza (RTD)	1 sensore in collegamento a 2/3/4 fili2 sensori in collegamento a 2/3 fili
	\rightarrow Per ulteriori informazioni vedere "Configurazione della morsettiera"
Termocoppia (TC), FLR, potenziometro, sensore di tensione	1 sensore2 sensori
	→ Per ulteriori informazioni vedere "Configurazione della morsettiera"
Sensore di resistenza	 1 sensore in collegamento a 2/3/4 fili 2 sensori in collegamento a 2/3 fili
Termoresistenza (RTD) e termocoppia (TC)	Sensore 1 in collegamento a 4 filiSensore 2 termocoppia
Termocoppia (TC) e termoresistenza (RTD)	Sensore 1 termocoppiaSensore 2 in collegamento a 2/3 fili
Compensazione del giunto freddo, configurabile	 Compensazione interna Esterno con Pt100 Valore fisso con specifica fissa della temperatura Disattivato

Controllo versione conforme a NAMUR NE53

Versione		DD corrispondente (descrizione dispositivo)
1.0.1	1	Dev v1, DDv1

Precisione complessiva dello strumento

Le specifiche di precisione relative al prodotto fanno riferimento allo strumento complessivo. Per determinare l'errore complessivo devono essere considerati tutti i tipi di errore possibili, che sono sintetizzati nella tabella seguente.



Specifiche della precisione					
Ingresso e uscita	Ingresso e uscita conforme a IEC 62828				
Tipo di sensore di ingresso	Coefficiente medio di temperatura per ogni 10 K di variazione della temperatura ambiente nel campo -40 +85°C [-40 +185 °F]	Deviazione di misura alle condizioni di riferimento ¹⁾ conformi a EN IEC 62828, NE 145, valide a 23°C [73°F] ±3 K	Influenza della resistenza del cavo	Stabilità a lungo termine dopo 1 anno alle condizioni di riferimento ¹⁾	
Pt100 / Pt1000 ²⁾ / JPt100 / JPt1000 / Ni100 Pt1000 in esecuzione	±(0,06 K + 0,015 % VM)	-200 °C [-328 °F] ≤ VM ≤ +200 °C [+392 °F] : ±0,10 K VM > +200 °C [+392 °F]: ±(0,1 K + 0,01% VM-200 K) -260200 ±(0,1 K + 0,6 % VM+200 K)	4 fili: Nessun effetto $(0 50 \Omega \text{ per}$ conduttore) 3 fili: $\pm 0.02 \Omega / 10 \Omega$ $(0 50 \Omega \text{ per}$	$\pm 60~\text{m}\Omega$ o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori	
criogenica		-200 +200 ± 0,1 K	conduttore)		
Sensore di resistenza	±(0,01 Ω + 0,01 % VM)	4 fili: $0 \text{ °C} \le \text{VM} \le +250 \text{ °C} \text{ [482 °F]:} \\ \pm 0,05 \Omega \\ \text{VM} > +250 \text{ °C} \text{ [482 °F]:} \\ \pm (\text{VM} * \\ 0,02\%) \Omega \\ \\ 3 \text{ fili:} \\ 0 \text{ °C} \le \text{VM} \le +250 \text{ °C} \text{ [482 °F]:} \\ \pm 0,05 \Omega \\ \text{VM} > +250 \text{ °C} \text{ [482 °F]:} \\ \pm (\text{VM} * \\ 0,02\%) \Omega \\ \\$	2 fili: resistenza delle linee di alimentazione ³⁾		
Potenziometro	±(0,1 % VM)	Rparziale/Rtotale è max. ±0,5 %	-	-	
Sensore FLR	±(0,1 % VM)	$R_{parziale}/R_{totale}$ è max ±0,2% ⁴⁾	-	±(0,1 % VM)	
Termocoppie					
Tipo J (Fe-CuNi)	VM > -150 °C [-238 °F]: ±(0,07 K + 0,02% VM)	-150 °C [-238 °F] < VM < 0 °C [+32 °F]: ±(0,3 K + 0,2% VM) VM > 0 °C [+32 °F]: ±(0,3 K + 0,03 % VM)	6 μV / 1.000 Ω	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori	

Specifiche della precisione

Ingresso e uscita conforme a IEC 62828				
Tipo di sensore di ingresso	Coefficiente medio di temperatura per ogni 10 K di variazione della temperatura ambiente nel campo -40 +85°C [-40 +185 °F]	Deviazione di misura alle condizioni di riferimento ¹⁾ conformi a EN IEC 62828, NE 145, valide a 23°C [73°F] ±3 K	Influenza della resistenza del cavo	Stabilità a lungo termine dopo 1 anno alle condizioni di riferimento ¹⁾
Tipo K (NiCr-Ni)	VM > -150 °C [-238 °F]: ±(0,1 K + 0,02% IVMI)	-150 °C [-238 °F] < VM < 0 °C [+32 °F]: ±(0,4 K + 0,2% IVMI) VM > 0 °C [+32 °F]: ±(0,4 K + 0,04 % VM)	6 μV / 1.000 Ω	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori
Tipo L (DIN / Fe-CuNi)	VM > 0 °C [+32 °F]: ±(0,07 K + 0,015 % VM)	VM > 0 °C [+32 °F]: ±(0,3 K + 0,03 % VM)	$6\mu V$ / $1.000~\Omega$	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori
Tipo L (GOST / Fe- CuNi)	VM > -150 °C [-238 °F]: ±(0,1 K + 0,015% IMVI)	-150 °C [-238 °F] < VM < 0 °C [+32 °F]: ±(0,3 K + 0,2% VM) VM > 0 °C [+32 °F]: ±(0,3 K + 0,03 % VM)	$6\mu V/1.000\Omega$	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori
Tipo E (NiCr-Cu)	VM > -150 °C [-238 °F]: ±(0,1 K + 0,015% VM)	-150 °C [-238 °F] < VM < 0 °C [+32 °F]: ±(0,3 K + 0,2% VM) VM > 0 °C [+32 °F]: ±(0,3 K + 0,03 % VM)	$6\mu V/1.000\Omega$	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori
Tipo N (NiCrSi-NiSi)	-150 °C [-238 °F] < VM < 0 °C [+32 °F]: ±(0,1 K + 0,05% VM) VM > 0 °C [+32 °F]: ±(0,1 K + 0,02 % VM)	-150 °C [-238 °F] < VM < 0 °C [+32 °F]: ±(0,5 K + 0,2% VM) VM > 0 °C [+32 °F]: ±(0,5 K + 0,03 % VM)	$6\mu V$ / 1.000 Ω	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori
Tipo T (Cu-CuNi)	-150 °C [-238 °F] < VM < 0 °C [+32 °F]: ±(0,07 K + 0,04 % VM) VM > 0 °C [32 °F]: ±(0,07 K + 0,01 % VM)	-150 °C [-238 °F] < VM < 0 °C [+32 °F]: ±(0,4 K + 0,2% VM) VM > 0 °C [+32 °F]: ±(0,4 K + 0,01 % VM)	$6\mu\text{V}/1.000\Omega$	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori
Tipo U (Cu-CuNi)	VM > 0 °C [32 °F]: ±(0,07 K + 0,01 % VM)	VM > 0 °C [32 °F]: ±(0,4 K + 0,01 % VM)	$6\mu V/1.000\Omega$	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori
Tipo R (PtRh-Pt)	VM > 50 °C [122 °F]: ±(0,3 K + 0,01% IVM - 400 KI]	50 °C [122 °F] < VM < 400 °C [752 °F]: ±(1,45 K + 0,12% VM - 400 K) VM > 400 °C [752 °F]: ±(1,45 K + 0,005% VM - 400 K]	$6\mu V/1.000\Omega$	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori
Tipo S (PtRh-Pt)	VM > 50 °C [122 °F]: ±(0,3 K + 0,015% IVM - 400 KI]	50 °C [122 °F] < VM < 400 °C [752 °F]: ±(1,45 K + 0,12% VM - 400 KI) VM > 400 °C [752 °F]: ±(1,45 K + 0,01% VM - 400 KI]	$6\mu V/1.000\Omega$	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori
Tipo B (PtRh-Pt)	450 °C [842 °F] < VM < 1.000 °C [1.832 °F]: ±(0,4 K + 0,02 % IVM - 1.000 KI) VM > 1.000 °C: ±(0,4 K + 0,005% (VM - 1.000 K))	450 °C [842 °F] < VM < 1.000 °C [1.832 °F]: ±(1,7 K + 0,2 % IVM - 1.000 KI) VM > 1.000 °C: ±1,7 K	$6\mu V/1.000\Omega$	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori
Tipo C (W5Re-W26Re)	0 °C [32 °F] < VM < 400 °C [752 °F]: ±0,25 K VM > 400 °C [752 °F]: ±(0,25 K + 0,05% (VM - 400 K))	0 °C [32 °F] < VM < 400 °C [752 °F] ±(0,85 K + 0,04% VM - 400 KI) VM > 400 °C [752 °F] ±(0,85 K + 0,1% VM - 400 KI)	6 μV / 1.000 Ω	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori

Specifiche della precisione					
Ingresso e uscita	Ingresso e uscita conforme a IEC 62828				
Tipo di sensore di ingresso	Coefficiente medio di temperatura per ogni 10 K di variazione della temperatura ambiente nel campo -40 +85°C [-40 +185 °F]	Deviazione di misura alle condizioni di riferimento ¹⁾ conformi a EN IEC 62828, NE 145, valide a 23°C [73°F] ±3 K	Influenza della resistenza del cavo	Stabilità a lungo termine dopo 1 anno alle condizioni di riferimento ¹⁾	
Tipo A (W5Re-W20Re)	0 °C [32 °F] < VM < 400 °C [752 °F]: ± 0,25 K VM > 400 °C [752 °F] ±(0,25 K + 0,05% (MV - 400 K))	0 °C [32 °F] < VM < 400 °C [752 °F] ±(0,85 K + 0,04% IVM - 400 KI) VM > 400 °C [752 °F] ±(0,85 K + 0,1% IVM - 400 KI)	$6\mu V/1.000\Omega$	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori	
Sensore mV	$\pm (2 \mu V + 0.02\% VMI)$	$\pm (10 \ \mu V + 0.03\% \ IVMI)$	$6\mu V/1.000\Omega$	±20 μV o 0,05 % di VM, si applicano valori maggiori	
Giunto freddo (solo con TC)	±0,1 K	±0,8 K	-	±0,2 K	
Uscita	±0,03% dello span di misura ⁵⁾	±0,03 % dello span di misura	-	±0,05% dello span	

¹⁾ Condizioni di riferimento: temperatura: 23 °C +/-3 °C, umidità relativa: 50-70%, pressione ambiente: 86-106 kPa

Intervallo di misura = fine configurata del campo di misura - avvio configurato del campo di misura

Segnale di uscita			
Uscita analogica (configurabile)	■ 4 20 mA, 2 fili ■ 20 4 mA, 2 fili		
Linearità alla temperatura	Per RTD	Lineare alla temperatura secondo IEC 60751, JIS C1606, DIN 43760	
	Per TC	Uscita lineare in temperatura conforme a IEC 60584, DIN 43710, GOST R 8.585 - 2001	
Carico R _A	Il carico consentito dipen	de dalla tensione di alimentazione del loop.	
Con HART®	$R_A \le (U_B - 10.5 V) / 0.022$	2 A con R _A in Ω e U _B in V	
Limiti di uscita (configurabili)			
Conforme a NAMUR NE43	Limite inferiore	3,8 mA	
	Limite superiore	20,5 mA	
Regolabile su specifica del cliente	Limite inferiore	3,8 4,0 mA	
	Limite superiore	20,0 20,5 mA	
Simulazione	Nella modalità di simulazione indipendente dal segnale di ingresso, valore di segnalazione configurabile da 3,5 mA a 22,0 mA		
Valore di corrente per segnalazione			
Conforme a NAMUR NE43	Scalabile verso il basso	$< 3,6 \text{ mA } (3,5 \text{ mA})^{-1}$	
	Scalabile verso l'alto	$> 20,5 \text{ mA } (21,5 \text{ mA})^{1)}$	
Campo di taratura	Scalabile verso il basso	3,5 3,6 mA	
	Scalabile verso l'alto	21,0 22,0 mA	
PV, valore primario (valore misurato HART® digitale)	Segnalazione sull'errore	hardware e sensore tramite valore predefinito [±9,999]	
Smorzamento (configurabile)	Configurazione di 1 60	s (0 = disabilitato) 1)	
Configurazione di fabbrica			
Sensore	Pt100		
Tipo di collegamento	Collegamento a 3 fili		
Campo di misura	0 150 °C [32 302 °F]		
Smorzamento	Disattivato		
Segnalazione di errori	Scalabile verso il basso		

²⁾ Sensore doppio solo fino a 450 °C [842 °F] entro la specifica.

3) Il valore di resistenza specificato del filo del sensore può essere sottratto dalla resistenza misurata del sensore. Sensore doppio: configurabile per ogni sensore separatamente.

⁴⁾ Per sensori doppi: può essere preso il valore doppio.

⁵⁾ Solo per il campo -40 ... +85 °C [-40 ... +185 °F], inoltre l'errore del coefficiente di temperatura raddoppia a $\pm 0.06\%$ dello span di misura.

Limite inferiore 2,6 mA	Segnale di uscita			
Protocollo di comunicazione Protocollo HART® rev. 7, 6 Per ulteriori informazioni, vedere pagina 3 Driver dello strumento e software di integrazione HART® Download gratuito da www.wika.it WIKASO-TT Download gratuito da www.wika.it Download gratuito da www.wika.it WIKASO-TT Download gratuito da www.wika.it WIKASO-TT Download gratuito da www.wika.it Download	Limiti uscita	Limite inferiore	3,8 m	A
Protocollo di comunicazione Protocollo HART® rev. 7.6 — Per ulteriori informazioni, vedere pagina 3 Driver dello strumento e software di integrazione HART® — Download gratulto da www.wika.it Software di configurazione WIKA Software di configurazione WIKA WitAsoft-TT — Download gratulto da www.wika.it Configurazione Linearizzazione utente Menorizzare nel trasmettiore i dati caratteristici del sensore in base alle specifiche del cliente mediante il software (altri tipi di sensore possono essere utilizzati in questo modo) Numero di punit: min. Zimax. 30 Sensore 1, sensore 2 nidondante, sensore o possono essere utilizzati in questo modo) Sensore 1, sensore 2 nidondante, sensore 2 nidondante, sensore 2 vindondante, sensore 1 vindondante, sensore 2 vindondante, sensore 1 vindondante, sensore 1 vindondante, sensore 1 vindondante, vindondante, sensore 1 vindondante, vindondante, sensore 1 vindondante, vindondante, sensore 1 vindondante, vind		Limite superiore 20,5		nA
Software di integrazione Diriver dello strumento e software di integrazione HART® Download gratulo da www.wika.it Software di configurazione WIKA WIKAsoft-TT Download gratulo da www.wika.it Configurazione Linearizzazione utente Menorizzare nel trasmettitore i dati caratteristici del sensore in base alle specifiche del cliente mediante il software (altri tipi di sensore possono essere utilizzati in questo modo) Numero di punti: min. 2/max. 30 Funzione del sensore, sensore doppio Sensore 1, sensore 2 il isegnale di uscita 4 20 m A è relativo al valore di processo del sensore 1. Se il sensore 1 in enrore, il valore di processo del sensore 2. Se il sensore 2 in enrore, il valore di processo del sensore 2. Se il sensore 2 in enrore, il valore di processo del sensore 2. Se il sensore 2 in enrore, il valore di processo del sensore 2. Se il sensore 2 in enrore, il valore di processo del sensore 2. Se il sensore 2 in enrore, il valore di processo del sensore 1. Se il sensore 1 in enrore, il valore di processo del sensore 1. Se il sensore 1 in enrore, il valore di processo del sensore 1. Se il sensore 1 in enrore, il valore di processo del sensore 1. Se il sensore 2. Se il sensore 2 in enrore, il valore di processo del sensore 1. Se il sensore 2. Se il sensore 2 in enrore, il valore di processo del sensore 1. Se il sensore 1. Se il sensore 2. Se il sensor	Comunicazione			
Software di integrazione Driver dello strumento e software di integrazione HART® Download gratutio da www.wika.it	Protocollo di comunicazione	Protocollo HART® rev. 7,6		
→ Download gratuito da www.wika.it Software di configurazione WIKA		→ Per ulteriori informazioni, vedere pagina 3		
Software di configurazione WIKA	Software di integrazione	Driver dello strumento e software di integrazione HART®		
Download gratuito da www.wika.it Configurazione Configurazione Memorizzare nel trasmettitore i dati caratteristici del sensore in base alle specifiche del cliente mediante il software (altri tipi di sensore possono essere utilizzati in questo modo) Numero di punit: min. 2/max. 30 Numero di punit: min. 2/max. 30 Sensore 1 sensore 2 del sensore 1 sensore 2 del sensore 1 sensore 2 del sensore 1 sensore 1 sensore 2 del sensore 1 sensore 1 sensore 2 del sensore 1 sensore 1 sensore 2 del sensore 1 sensore 2 del sensore 1 sensore 2 del sensore 3 del se		→ Download gratuito da v	www.wi	ka.it
Configurazione	Software di configurazione WIKA	WIKAsoft-TT		
Elinearizzazione utente Memorizzare nel trasmettitore i dati caratteristici del sensore in base alle specifiche del cliente mediante il software (altri lipi di sensore possono essere utilizzati in questo modo) Numero di punti: min. 2max. 30 Sensore 1, sensore 2 ridondante del sensore sensore del punti min. 2max. 30 Il segnale di uscita 4 20 mA è relativo al valore di processo del sensore 2 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 2 ridondante) Sensore 1 ridondante, sensore 2 Il segnale di uscita 4 20 mA è relativo al valore di processo del sensore 2 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 2 ridondante) Sensore 1, sensore 2 Il segnale di uscita 4 20 mA è relativo al valore di processo del sensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1 ridondante). Sensore 1, sensore 2 Il segnale di uscita 4 20 mA è sempre relativo al valore di processo del sensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita 4 20 mA è sempre relativo al valore di processo del sensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita 4 20 mA inviali valore minimo la valore di processo del sensore 1 sensore 2 possono essere interrogati mediante HARTY®.		→ Download gratuito da www.wika.it		
mediante il software (altri tipi di sensore possono essere utilizzati in questo modo) Numero di punti: min. Zmax. 30 Funzione del sensore, sensore doppio Sensore 1, sensore 2 ridondante Sensore 1 ridondante Sensore 1 ridondante, Sensore 2 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 2 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 2 del sensore 2 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1 sensore 2 di sensore 2 digitate) Sensore 1, sensore 2 di sensore 2 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1 ridondante). Sensore 1, sensore 2 digitate Sensore 1, sensore 2 digitate Sensore 1 sensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1 ridondante). Valore medio Il segnale di uscita 4 20 mA è sempre relativo al valore di processo del sensore 1 sensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1 viene utilizzato per il viene utilizzato del sensore 1 viene utilizzato per il viene utilizzato del sensore 1 viene utilizzato per il viene utilizzato del sensore 1 viene utilizzato per il viene utilizzato del sensore 1 viene utilizzato del sensore 1 viene utilizzato del sensore 1 viene utilizzato di viene di processo del sensore 1 viene utilizzato del sensore 1 viene viene viene segnalazione del sensore 2 viene utilizzato del sensore 1 viene viene viene viene viene viene viene 2 viene 2 viene viene 2 viene 2 viene viene 2 viene 2 viene viene viene 2 viene 2 vi	Configurazione			
ridondante del sensore 1. Se il sensore 1 il segnate di uscita (sensore 2 ridondante).	Linearizzazione utente	mediante il software (altri	i tipi di s	
Sensore 2 del sensore 2 e in errore, il valore di processo del sensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1 ridondante). Sensore 1, sensore 2 digitale Sensore 1 sensore 2 in sensore 1 sensore 2 sens	Funzione del sensore, sensore doppio		del se	ensore 1. Se il sensore 1 è in errore, il valore di processo ensore 2 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 2
digitale del sensore 1. Se il sensore 1 è in errore, il trasmettitore passa alla segnalazione del difetto. I valori di processo dal sensore 2 possono essere interrogati mediante HART®. Valore medio			del se	ensore 2. Se il sensore 2 è in errore, il valore di processo ensore 1 viene utilizzato per il segnale di uscita (sensore 1
Sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, il valore di processo del sensore funzionante è l'uscita. Valore minimo Il segnale di uscita 4 20 mA invia il valore minimo dei due valori del sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, il valore di processo del sensore funzionante è l'uscita. Valore massimo Il segnale di uscita 4 20 mA invia il valore massimo dei due valori del sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, il valore di processo del sensore funzionante è l'uscita. Differenza ²⁾ Il segnale 4 20 mA in uscita invia la differenza tra il sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, viene attivata una segnalazione di errore. Funzioni di monitoraggio Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (TC) Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (TTD) Monitoraggio AMUR NE89 (monitoraggio della resistenza della linea di alimentazione) Termocepia Monitoraggio della resistenza della linea di alimentazione) Monitoraggio della cortocircuito sensore Configurabile tramite software Standard: scalabile verso il basso Autodiagnostica Monitoraggio del cortocircuito sensore di resistenza Attivato permanentemente, ad es. prova RAM/ROM, controllo logico di operatività del programma e prova di validità Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore			del se segna	ensore 1. Se il sensore 1 è in errore, il trasmettitore passa alla alazione del difetto. I valori di processo dal sensore 2 possono
Sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, il valore di processo del sensore funzionante è in errore, il valore di processo del sensore funzionante à invia il valore massimo dei due valori del sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, il valore di processo del sensore funzionante è l'uscita. Differenza ²) Il segnale 4 20 mA in uscita invia la differenza tra il sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, viene attivata una segnalazione di errore. Funzioni di monitoraggio Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (TC) Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (RTD) Monitoraggio NAMUR NE89 (monitoraggio della resistenza della linea di alimentazione) Termoresistenza (3 e 4 fili) Monitoraggio della differenza di resistenza tra le linee 2 e 3 e le linee 5 e 6; un errore viene segnalato nel caso di una differenza > 0,5 Ω. 3) Termocoppia Monitoraggio del cortocircuito sensore, sensore di resistenza Autodiagnostica Monitoraggio del campo di misura		Valore medio	senso	ore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, il valore di processo
del sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, il valore di processo del sensore funzionante è l'uscita. Differenza 2) Il segnale 4 20 mA in uscita invia la differenza tra il sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, viene attivata una segnalazione di errore. Funzioni di monitoraggio Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (TC) Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (TC) Corrente di misura (in funzione del sensore) Corrente di misura (in funzione del sensore) Termoresistenza (3 e 4 fili) Max. 50 Ω per ciascun filo Monitoraggio della resistenza della linea di alimentazione) Termocoppia Monitoraggio rottura sensore Configurabile tramite software Standard: scalabile verso il basso Monitoraggio del cortocircuito sensore, sensore di resistenza Autodiagnostica Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore		Valore minimo	sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, il valore di pr	
Sensore 2. Se un sensore è in errore, viene attivata una segnalazione di errore. Funzioni di monitoraggio Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (TC) Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (RTD) Monitoraggio NAMUR NE89 (monitoraggio NAMUR NE89 (monitoraggio della resistenza della linea di alimentazione) Monitoraggio rottura sensore Monitoraggio rottura sensore Monitoraggio del cortocircuito sensore, sensore di resistenza Autodiagnostica Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore		Valore massimo	del sensore 1 e sensore 2. Se un sensore è in errore, il valore	
Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (TC) Nom. 50 μA durante il ciclo di prova, altrimenti 0 μA Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (RTD) Corrente di misura (in funzione del sensore) Monitoraggio NAMUR NE89 (monitoraggio della resistenza della linea di alimentazione) Termoresistenza (3 e 4 fili) Max. 50 Ω per ciascun filo Monitoraggio della resistenza della linea di alimentazione) 3 fili Monitoraggio della differenza di resistenza tra le linee 2 e 3 e le linee 5 e 6; un errore viene segnalato nel caso di una differenza > 0,5 Ω. 3) Monitoraggio rottura sensore Configurabile tramite software Standard: scalabile verso il basso Monitoraggio del cortocircuito sensore, sensore di resistenza Configurabile tramite software Standard: scalabile verso il basso Autodiagnostica Attivato permanentemente, ad es. prova RAM/ROM, controllo logico di operatività del programma e prova di validità Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore Standard: disattivato Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore		Differenza ²⁾	sensore 2. Se un sensore è in errore, viene attivata una se	
del sensore (TC) Corrente di prova per il monitoraggio del sensore (RTD) Monitoraggio NAMUR NE89 (monitoraggio della resistenza della linea di alimentazione) Termoresistenza (3 e 4 fili) Max. 50 Ω per ciascun filo Monitoraggio della differenza di resistenza tra le linee 2 e 3 e le linee 5 e 6; un errore viene segnalato nel caso di una differenza > 0,5 Ω. 3) Termocoppia R _{Lmax} > 10 kΩ Monitoraggio del cortocircuito sensore Standard: scalabile verso il basso Monitoraggio del cortocircuito sensore di resistenza Autodiagnostica Autodiagnostica Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore	Funzioni di monitoraggio			
del sensore (RTD)Monitoraggio NAMUR NE89 (monitoraggio della resistenza della linea di alimentazione)Termoresistenza (3 e 4 fili)Max. 50 Ω per ciascun filo3 filiMonitoraggio della differenza di resistenza tra le linee 2 e 3 e le linee 5 e 6; un errore viene segnalato nel caso di una differenza > 0,5 Ω. 3)TermocoppiaR _{Lmax} > 10 kΩMonitoraggio rottura sensoreConfigurabile tramite software Standard: scalabile verso il bassoMonitoraggio del cortocircuito sensore, sensore di resistenzaConfigurabile tramite software Standard: scalabile verso il bassoAutodiagnosticaConfigurabile tramite software Standard: scalabile verso il bassoAutodiagnosticaAttivato permanentemente, ad es. prova RAM/ROM, controllo logico di operatività del programma e prova di validitàMonitoraggio del campo di misuraMonitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore Standard: disattivatoMonitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore		Nom. 50 μA durante il cio	lo di pr	ova, altrimenti 0 μA
(monitoraggio della resistenza della linea di alimentazione) 3 fili Monitoraggio della differenza di resistenza tra le linee 2 e 3 e le linee 5 e 6; un errore viene segnalato nel caso di una differenza > 0,5 Ω. 3) Termocoppia R _{Lmax} > 10 kΩ Monitoraggio rottura sensore Configurabile tramite software Standard: scalabile verso il basso Monitoraggio del cortocircuito sensore, sensore di resistenza Configurabile tramite software Standard: scalabile verso il basso Autodiagnostica Attivato permanentemente, ad es. prova RAM/ROM, controllo logico di operatività del programma e prova di validità Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore		Corrente di misura (in fur	nzione d	del sensore)
Innea di alimentazione Silii Innea di alimentazione e 6; un errore viene segnalato nel caso di una differenza > 0,5 Ω. 3)	00	Termoresistenza (3 e 4 fili)		Max. 50 Ω per ciascun filo
Monitoraggio rottura sensore Configurabile tramite software Standard: scalabile verso il basso Monitoraggio del cortocircuito sensore, sensore di resistenza Autodiagnostica Autodiagnostica Attivato permanentemente, ad es. prova RAM/ROM, controllo logico di operatività del programma e prova di validità Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore Standard: disattivato Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore		3 fili		
Standard: scalabile verso il basso Monitoraggio del cortocircuito sensore, sensore di resistenza Autodiagnostica Autodiagnostica Autoriaggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura Standard: scalabile verso il basso Attivato permanentemente, ad es. prova RAM/ROM, controllo logico di operatività del programma e prova di validità Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore Standard: disattivato Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore		Termocoppia	F	$R_{Lmax} > 10 \text{ k}\Omega$
Standard: scalabile verso il basso Autodiagnostica Attivato permanentemente, ad es. prova RAM/ROM, controllo logico di operatività del programma e prova di validità Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore Standard: disattivato Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore	Monitoraggio rottura sensore	Configurabile tramite software		50
programma e prova di validità Monitoraggio del campo di misura Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore Standard: disattivato Monitoraggio del campo di misura impostato per deviazioni superiore/inferiore				50
Standard: disattivato Monitoraggio del campo di misura	Autodiagnostica			s. prova RAM/ROM, controllo logico di operatività del
	Monitoraggio del campo di misura			
	Monitoraggio del campo di misura			

Segnale di uscita				
Funzione di monitoraggio quando sono connessi 2 sensori (sensore doppio)	Ridondanza	troppo elevata o al di fuori uno dei due sensori, il valo solo sensore funzionante.	el sensore, resistenza del conduttore del campo di misura del sensore) di ore di processo sarà quello basato sul Non appena l'errore viene corretto, il uovamente basato sui due sensori, o	
	Controllo dell'invecchiamento (monitoraggio della deriva del sensore)	differenza di temperatura un valore selezionato dall' segnale solo se possono validi e la differenza di ten selezionato. (Non può essere selezionato.	mite HART® viene emesso quando la tra il sensore 1 e il sensore 2 supera utente. Tale monitoraggio genera un essere determinati due valori sensore aperatura è superiore al valore limite ato per la funzionalità sensore egnale di uscita indica già il valore di	
	WIKA True Drift Detection	specifica per sensori per i di resistenza. Non appena viene rilevata viene segnalato dal trasm bandierina HART® come difettoso viene quindi ider ritaratura successiva.	Drift Detection è una combinazione I monitoraggio continuo di un sensore una deriva del segnale, l'errore ettitore di temperatura mediante una stato diagnostico. Un punto di misura atificato immediatamente e prima della eda la documentazione speciale	
Tensione di alimentazione	ntazione			
Alimentazione ausiliaria U _B	10,5 42 Vcc ⁴⁾ Attenzione: intervalli di alimentazione ausiliaria ristretti per le versioni con protezior antideflagrante (vedere "Valori caratteristici relativi alla sicurezza") e per la versione		•	
	Carico $R_A \le (U_B - 10.5 V) / 0$,	Carico $R_A \le (U_B - 10.5 \text{ V}) / 0.022 \text{ A con } R_A \text{ in } \Omega \text{ e } U_B \text{ in V (senza HART}^{\textcircled{e}})$		
Tempo di risposta				
Tempo di salita t90	< 0,8 s ⁵⁾			
Tempo di riscaldamento	Dopo circa 5 minuti lo strumento raggiunge i valori relativi alle specifiche tecniche (precisione) contenuti nella scheda tecnica			
Tempo di accensione (tempo per ricevere il primo valore misurato)	Max. 15 s			
Frequenza di misura tipica ⁶⁾	Aggiornamento del valore misurato Sensore singolo < 6/s Sensore doppio < 3/s		•	

¹⁾ I valori tra parentesi rappresentano i valori predefiniti

²⁾ Questo modo operativo non è consentito per l'opzione SIL.

³⁾ Solo con esecuzione SIL

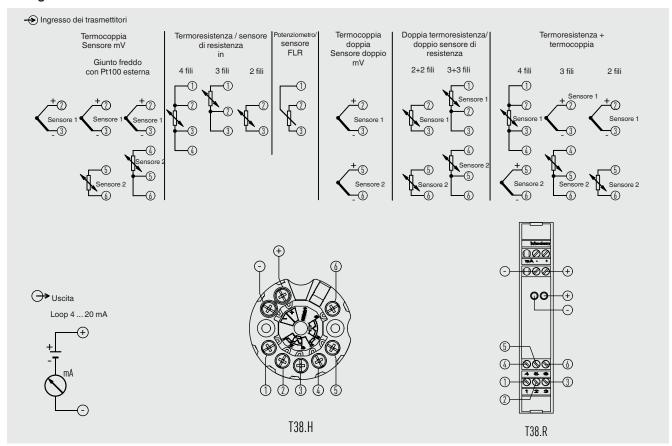
⁴⁾ Ingresso alimentazione ausiliaria protetto da polarità inversa. All'accensione (24 V (carico = 500 Ω)), è necessario un incremento di almeno 4 V/s dell'alimentazione ausiliaria; altrimenti il trasmettitore di temperatura rimane in uno stato sicuro a 3,5 mA.

 ^{5) &}lt; 1,0 s con sensore FLR
 6) Per il sensore FLR, possono essere presunti valori doppi.

Collegamenti elettrici		
Sezione dei conduttori		
Versione per montaggio in testina T38.H	Filo pieno	0,2 2,5 mm² (24 14 AWG)
	Trefolo con capocorda	0,14 1,5 mm ² (26 16 AWG)
T38.R, versione per montaggio su guida DIN	Filo pieno	0,2 2,5 mm² (24 14 AWG)
	Trefolo con capocorda	0,14 2,5 mm ² (26 14 AWG)
Resistenza del cavo 1)		
Sensore di resistenza	Max. 50 Ω ciascun filo, co	ollegamento a 3/4 fili
Termocoppia	Max. $10 \text{ k}\Omega$	
Tensione di isolamento (tra ingresso e uscita analogica)	1.500 Vca, (50 Hz / 60 Hz	z); 60 s

¹⁾ Il monitoraggio della resistenza del cavo può essere disattivato (non vale per l'esecuzione SIL). In caso di superamento, le specifiche di precisione indicate non sono più valide.

Configurazione della morsettiera



Versione con display TND

Funzionamento/display:

Il display indica un valore misurato in corrente e informazioni aggiuntive relative a quale valore è (PV, S1-S2, ecc.). La selezione del valore visualizzato può essere effettuata tramite lo strumento di configurazione.

Nel caso in cui il trasmettitore dovesse rilevare un errore nella catena di misura, ciò sarà mostrato sul display con il numero di canale e il codice di errore.

T38 con display clip-on (TND)



PIH-W con T38 e TND



Quando si installa un trasmettitore montato in testina con il display nella custodia, occorre assicurare che venga usata una custodia con un trasparente. La custodia WIKA PIH-W, appositamente sviluppata per questa applicazione, è disponibile nella combinazione di un T38 con un display clip-on TND (vedere figura "PIH-W con T38 e TND" e accessori).

Regolazione dei sensori

Un metodo per migliorare la precisione della misura di temperatura può essere effettuato usando coefficienti Callendar–Van Dusen (termoresistenza al platino).

L'equazione Callendar-Van Dusen viene descritta come:

$$R_t = R_0[1 + AT + BT^2 + C(T - 100)T^3]$$

Per la migliore precisione del sistema, per generare i coefficienti A, B e C una termoresistenza al platino (RTD) va essere tarata individualmente.

→ Per ulteriori informazioni vedere l'informazione tecnica IN 00.29

Materiali	
Parti non a contatto con il fluido	
Versione per montaggio in testina T38.H	Plastica, PBT, fibra di vetro rinforzata
T38.R, versione per montaggio su guida DIN	Plastica

Condizioni operative	
Temperatura ambiente	
Standard	-40 +85 °C [-40 +185 °F]
Esteso per temperature ambiente elevate 1)	-40 +105 °C [-40 +221 °F]
Esteso per temperature ambiente basse 1)	-50 +85 °C [-58 +185 °F]
Avanzato per SIL ²⁾	-40 +95 °C [-40 +203 °F]
Temperatura di stoccaggio	-40 +85 °C [-40 +185 °F]
Umidità massima ammissibile	
Esecuzione per montaggio in testina T38.H IEC 60068-2-38:2022	Prova della variazione di temperatura max. 65 °C [149 °F] e -10 °C [14 °F], 95% di umidità relativa
Esecuzione per montaggio su guida DIN T38.R IEC 60068-2-30:1999	Test della temperatura max 25 °C [77 °F] e 55 °C [131 °F], 80% di umidità relativa
Classe climatica conforme a IEC 60654-1: 1993 3)	Cx (-40 +85 °C [-40 +185 °F], 5 95% u.r.)
Nebbia salina conforme a IEC 60068-2-52: 2017	Grado di severità 1
Resistenza alle vibrazioni secondo IEC 60068-2-6:2008	Prova Fc: 10 2.000 Hz, 10 g, ampiezza 0,75 mm [0,03 in]
Resistenza agli urti secondo IEC 60068-2-27: 2008	Accelerazione/ampiezza degli urti
Versione per montaggio in testina T38.H	100 g / 6 ms
T38.R, versione per montaggio su guida DIN	15 g / 11 ms
Caduta libera in conformità con IEC 60721-3-2:2018	1,5 m [4,9 ft]
Grado di protezione dello strumento completo (conforme	e a IEC 60529)
Versione per montaggio in testina T38.H	IP00 (elettronica completamente annegata)
T38.R, versione per montaggio su guida DIN	IP20
Compatibilità elettromagnetica (EMC) conforme a EN 55011:2022, EN IEC 61326, NAMUR NE21:2017	Emissione (gruppo 1, classe B) e immunità (applicazione industriale) [campo HF, linea HF, ESD, burst e surge]

Versione speciale, non per montaggio su guida DIN, non per versione SIL
 Versione speciale, non per montaggio su guida DIN
 Non per esecuzione per montaggio su guida DIN

Omologazioni

Logo	Descrizione	Regione
CE	Dichiarazione conformità UE	Unione europea
	Direttiva EMC Emissione (gruppo 1, classe B) e immunità EN 61326 (ambienti industriali)	
	Direttiva RoHS	

Omologazioni opzionali

Logo	Descrizione	Regione		
€x>	Dichiarazione conformità UE			Unione europea
	Direttiva ATEX Aree pericolose			
	Exi			
	- Versione per montaggio in testina	Zona 0 gas Zona 20, polveri Zona 2 gas	II 1G Ex ia IIC T6T4 Ga II 1D Ex ia IIIC T135°C Da II 3G Ex ic IIC T6T4 Gc X	
	- Esecuzione per	Zona 0, 1 gas	Il 2(1)G Ex ia [ia Ga] IIC T6T4 Gb	
	montaggio su guida DIN	Zona 20, 21 polveri	II 2(1)D Ex ia [ia Da] IIIC T135°C Db	
	Ex e	Zona 2 gas	II 3G Ex ec IIC T6T4 Gc X	
IEC IECEX	IECEx Aree pericolose Ex i			Internazionale
	- Versione per	Zona 0 gas	Ex ia IIC T6T4 Ga	
	montaggio in testina Zona 20, polveri	Ex ia IIC T135 °C Da		
	- Esecuzione per z	Zona 2 gas	Ex ic IIC T6T4 Gc	
		Zona 0, 1 gas	Ex ia [ia Ga] IIC T6T4 Gb	
		Zona 20, 21 polveri	Ex ia [ia Da] IIIC T135 °C Db	
	- Ex e	Zona 2 gas	Ex ec IIC T6T4 Gc	

Informazioni del produttore e certificazioni

Logo	Descrizione
SIL	SIL 2 Sicurezza funzionale
-	Direttiva RoHS Cina
NAMUR	NAMUR EMC secondo NAMUR NE21 Segnalazione secondo NAMUR NE43 Monitoraggio rottura sensore secondo NAMUR NE89 Automonitoraggio e diagnostica degli strumenti da campo in modo conforme a NAMUR NE107 Rappresentazione uniforme della deviazione di misura degli strumenti da campo in modo conforme a NAMUR NE145 Strumenti da campo per applicazioni standard in modo conforme a NAMUR NE131

Certificati (opzione)

Certificati	
Certificati	Rapporto di prova 2.2Certificato d'ispezione 3.1
Taratura	Certificato di taratura DAkkS

^{ightarrow} Per le omologazioni e i certificati, consultare il sito internet

Valori caratteristici rilevanti per la sicurezza (Ex)

	Modello T38.*-Al** Applicazione con gas pericolosi	Modello T38.*-AC** Applicazione con gas pericolosi	Modello T38.*-Al** Applicazione con polveri pericolose	
Marcatura Ex				
Versione per montaggio in testina	II 1G Ex ia IIC T6T4 Ga	II 3G Ex ic IIC T6T4 Gc	II 1D Ex ia IIIC T135° Da	
Esecuzione per montaggio su guida DIN	II 2(1)G Ex ia [ia Ga] IIIC T6T4 Gb	II 3G Ex ic IIC T6T4 Gc	II 2(1)D Ex ia [ia Da] IIIC T135 °C Db	
Valori di collegamento/alimentazion	Valori di collegamento/alimentazione e circuito del segnale a sicurezza intrinseca (loop di corrente 4 20 mA)			
Morsetti	+/-	+/-	+/-	
Alimentazione ausiliaria U _B 1)	10,5 30 Vcc	10,5 30 Vcc	10,5 30 Vcc	
Massima tensione U _i	30 Vcc	30 Vcc	30 Vcc	
Corrente massima I _i	130 mA	130 mA	130 mA	
Massima potenza P _i	800/600 mW	800/600 mW	750 / 650 / 550 mW	
Capacità interna effettiva C _i	1,7 nF	1,7 nF	1,7 nF	
Induttanza interna effettiva L _i	Trascurabile	Trascurabile	Trascurabile	

¹⁾ Ingresso alimentazione ausiliaria protetto da polarità inversa. All'accensione (24 V (carico = 500 Ω)), è necessario un incremento di almeno 4 V/s dell'alimentazione ausiliaria; altrimenti il trasmettitore di temperatura rimane in uno stato sicuro a 3,5 mA.

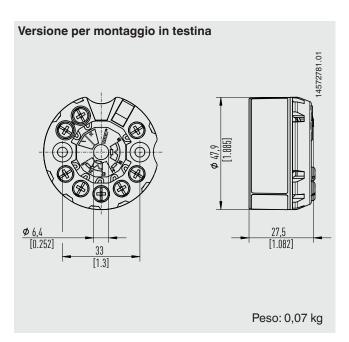
Ulteriori specifiche su: valori caratteristici rilevanti per la sicurezza (Ex)				
	Modello T38.*-AE** Ex ia IIC/IIB/IIA Ex ia IIIC	Modello T38.x-AC Ex ic IIC/IIB/IIA		
Valori di collegamento del circuito del sensore				
Morsetti	1 - 6	1 - 6		
Tensione massima U ₀	6,32 Vcc	6,32 Vcc		
Corrente massima I ₀	25 mA	25 mA		
Potenza massima P ₀	39 mW	39 mW		
Capacità esterna massima C ₀	24 μF	325 μF		
Induttanza massima esterna L ₀	50 mH	120 mH		
Rapporto induttanza/resistenza massima ${\rm L_0/R_0}$	0,8 mH/Ω	1,55 mH/Ω		
Curva caratteristica	lineare			

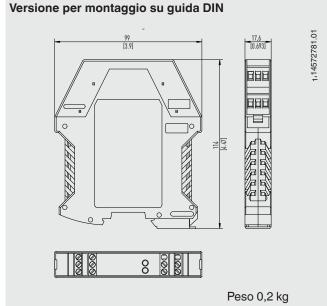
	Modello T38.*-AE**	
	Applicazione con gas pericolosi	
Marcatura Ex	II 3G Ex ec IIC T6 T4 Gc	
Valori di collegamento/alimentazione e circuito del segnale a sicurezza intrinseca (loop di corrente 4 20 mA)		
Morsetti	+/-	
Tensione U _n	40 Vcc	
Corrente I _n	22,5 mA	

	Modello T38.*-AE**		
Valori di collegamento del circuito del sensore			
Morsetti	1-6		
Tensione U _n	3 Vcc		
Corrente I _n	0,66 mA		
Potenza P _n	2 mW		

Applicazioni	Campo di temperatura ambiente	Classe di temperatura	Potenza P _i
Gruppo II	-50 +105 °C [-58 221 °F]	T4	600 mW
Gas	-50 +85 °C [-58 185 °F]	T4	800 mW
	-50 +75 °C [-58 167 °F]	T5	800 mW
	-50 +60 °C [-58 140 °F]	T6	600 mW
	-50 +50 °C [-58 122 °F]	T6	800 mW
Gruppo III	-50 +40 °C [-58 104 °F]	T135 °C	750 mW
Polveri	-50 +70 °C [-58 158 °F]	T135 °C	650 mW
	-50 +100 °C [-58 212 °F]	T135 °C	550 mW

Dimensioni in mm [in]





Comunicazione

Protocollo HART® rev. 7,6

L'interoperabilità (ossia compatibilità tra componenti di diversi costruttori) è un requisito rigoroso degli strumenti HART®. Il trasmettitore T38 è compatibile con quasi ogni strumento software e hardware aperto; incluso:

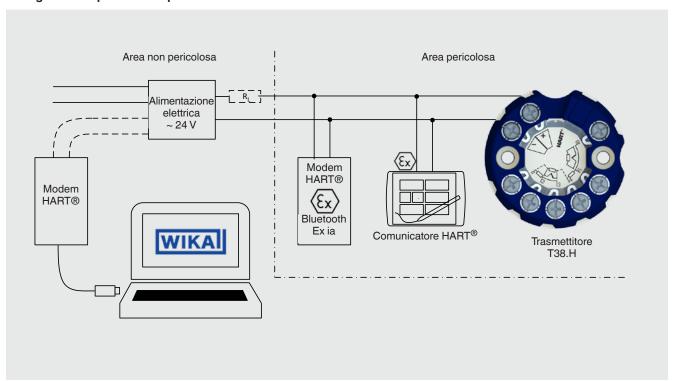
- 1. Software di configurazione WIKA WIKAsoft-TT di facile utilizzo, scaricabile gratuitamente dal sito www.wika.it
- Comunicatore HART® (ad es. AMS Trex):
 Descrizione del dispositivo T38 (device object file) integrata
- 3. Sistemi di Asset Management
 - 3,1 Completi, descrizione del dispositivo (DD) conforme a EDDL/FDI con pacchetto FDI: ad es. per Emerson AMS, Simatic PDM
 - 3,2 Device Type Manager (DTM): ad es. per PACTware, FieldMate

Attenzione:

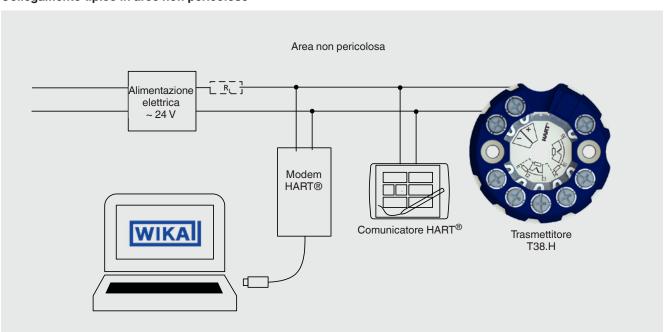
Per la comunicazione diretta via interfaccia seriale di un PC/notebook è necessario un modem HART® (vedi "Accessori"). Come regola generale, i parametri che sono definiti tramite i comandi universali HART® possono, in linea di principio, essere editabili con tutti gli strumenti di configurazione HART®.

Configurazione

Collegamento tipico in aree pericolose



Collegamento tipico in aree non pericolose



RL = Resistenza di carico per la comunicazione HART® RL min. 230 $\Omega,$ max. 1.431 Ω

Esempio di calcolo

RMAX a 24 V = (24 V – 10,5 V) / 22 mA = 613 Ω RMAX a 42 V = (42 V – 10,5 V) / 22 mA = 1431 Ω UB_MIN a 230 Ω = (230 Ω * 22 mA) + 10,5 V = 15,6 V

Se RL è < 230 Ω nel circuito elettrico, RL deve essere aumentato ad almeno 230 Ω collegando delle resistenze esterne.

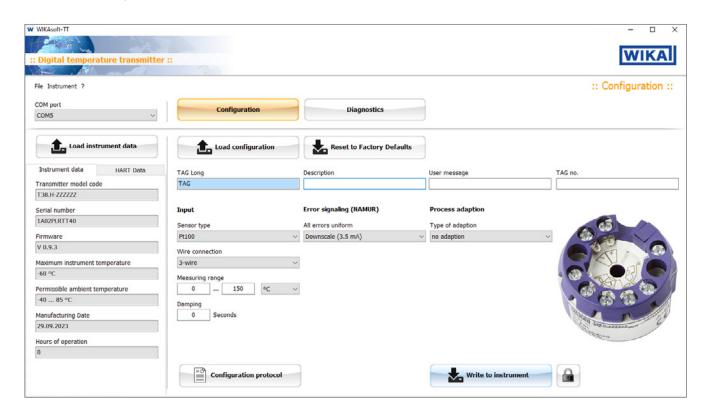
Collegamento dell'unità di programmazione PU-548



Attenzione:

Per la comunicazione diretta tramite l'interfaccia seriale di un PC/notebook è necessaria un'unità di programmazione modello PU-548 (vedi "Accessori" a pagina 17).

Software di configurazione WIKAsoft-TT



Accessori

Software di configurazione WIKA: download gratuito dal sito www.wika.it

Modello		Descrizione	Numero d'ordine
an o o o o o	DIH50, DIH52 con custodia da campo	Modulo display DIH50 senza alimentazione ausiliaria separata, riscala automaticamente quando cambia il campo di misura e l'unità tramite monitoraggio della comunicazione HART [®] , visualizzatore a cristalli liquidi a 5 cifre, visualizzatore con grafico a barre a 20 segmenti, display girevole a passi di 10°, con protezione antideflagrante II 1G EEx ia IIC Materiale: Alluminio / acciaio inox Dimensioni: 150 x 127 x 138 mm → Per maggiori informazioni, vedere la scheda tecnica AC 80.10	A richiesta
	PIH-X Testa di connessione	Teste di connessione modulari; possono essere combinate con trasmettitore T38 come strumento completo; Disponibile con trasparente -> possibile installazione del TND Sorprendente stabilità conforme a C5-M (senza parti di montaggio) Con protezione antideflagrante Materiale: Alluminio → Per altre specifiche tecniche vedere la scheda tecnica AC 80.12	A richiesta
	TND – Display numerico della temperatura	Modulo indicatore TND, display a cristalli liquidi a 5 cifre	33025404
	Unità di programmazione modello PU-548	Unità di programmazione per interfaccia USB per uso con il software di configurazione WIKAsoft-TT Facile da usare Indicatore di stato a LED Costruzione compatta Non è ora necessaria un'ulteriore tensione di alimentazione sia per l'unità di programmazione che per il trasmettitore Incl. 1 connettore rapido magnetico, modello magWIK	14231581
The state of the s	Adattatore	Adatto a TS 35 conforme a DIN EN 60715 (DIN EN 50022) o a TS 32 iconforme a DIN EN 50035 Materiale: plastica/acciaio inox Dimensioni: 60 x 20 x 41,6 mm	A richiesta
	Adattatore	Adatto a TS 35 conforme a DIN EN 60715 (DIN EN 50022) Materiale: acciaio, stagnato Dimensioni: 49 x 8 x 14 mm	A richiesta
4	Connettore rapido magnetico, modello magWIK	Sostituisce i connettori a coccodrillo e i terminali HART® Connessione elettrica rapida, sicura ed affidabile Per tutte le attività di configurazione e calibrazione	14026893

Modem HART®

Modello		Descrizione	Numero d'ordine		
Unità di programm	Unità di programmazione, modello PU-H				
	VIATOR® HART® USB	Modem HART® per interfaccia USB	11025166		
	VIATOR [®] HART® USB PowerXpress™	Modem HART® per interfaccia USB	14133234		
A	VIATOR® HART® RS-232	Modem HART® per interfaccia RS-232	7957522		
	VIATOR® HART® Bluetooth® Ex	Modem HART® per interfaccia Bluetooth, Ex	11364254		

Informazioni per l'ordine

Modello / Protezione antideflagrante / Specifiche tecniche SIL / Configurazione / Temperatura ambiente consentita / Certificati / Opzioni

© 04/2023 WIKA Alexander Wiegand SE & Co. KG, tutti i diritti riservati. Le specifiche tecniche riportate in questo documento rappresentano lo stato dell'arte al momento della pubblicazione. Ci riserviamo il diritto di apportare modifiche alle specifiche tecniche ed ai materiali.

Scheda tecnica WIKA TE 38.01 · 11/2023

Pagina 18 di 18

