



## CONTROLADOR LÓGICO PROGRAMABLE – 12 IN/8 OUT DL 2110AH



### DESCRIPCIÓN

El DL 2210A es un controlador programable que combina alto rendimiento y facilidad de uso para quienes ingresan al mundo de los PLC por primera vez.

Permite controlar máquinas y plantas mediante la lógica secuencial que sustituye a los tradicionales paneles electromecánicos, ahorrando relés, temporizadores y contadores.

Flexibilidad, ya que puede ser reprogramado, la posibilidad de su uso en entornos con condiciones de trabajo duras, fiabilidad y seguridad son sus principales ventajas.

Con este módulo, los estudiantes pueden realizar experimentos de uso común en el entorno de automatización industrial.

Todas las secciones (fuente de alimentación, E/S digital, interruptores e interfaz) se identifican a través de bloques claros que muestran sus tipos y símbolos.



# AUTOMATIZACIÓN Y CONTROL



## CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

La configuración del DL 2110AH incluye los siguientes componentes:

- 1 fuente de alimentación LoGO!Powe de Siemens, 24Vdc,
- 12 interruptores, de tres posiciones cada uno (apagado, en estable/inestable) para la simulación interna de las entradas digitales,
- 1 PLC LOGO! (modelo 12/24RCE de Siemens) con pantalla e interfaz LAN, con 8 entradas digitales (4 se pueden utilizar como entradas analógicas), 4 salidas de relé e interfaz para tarjeta estándar micro-SD,
- 1 módulo de expansión digital (modelo DM8 24R) con 4 entradas digitales y 4 salidas de relé,
- 1 puerto LAN Ethernet para programación.

El panel frontal también cuenta con terminales de entrada/salida para facilitar las conexiones entre el módulo **DL 2110AH** y las aplicaciones de hardware en el laboratorio de automatización.

También incluye LOGO ! Software Soft Comfort para programación, cable Ethernet, cable de alimentación y cables de 2 mm.

Fuente de alimentación: monofásica.

## EXPERIMENTOS:

- Cómo crear un circuito de enclavamiento sencillo,
- Cómo crear un circuito de enclavamiento sencillo (con temporizador),
- Experimento de cuenta regresiva,
- Simulación y control de una cinta transportadora,
- Simulación con detección de la dirección de una cinta transportadora,
- Simulación de un semáforo,
- Cómo implementar una ecuación,
- Simulación de arranque y paro de un motor.