

WEGscan 1000

Dispositivos de Baixa Tensão

Manual





Manual

Série: Dispositivos de Baixa Tensão

Idioma: Português

Nº do Documento: 10007993148 / 07

Build 07

Produtos: CFW11, CFW100, CFW300, CFW500, CFW700, SRW01,
SSW900 e CFW11M

Data de publicação: 08/2023

| Versão | Revisão | Descrição |
|---------------|----------------|--|
| 1.0x | 00 | Primeira edição. |
| 1.1x | 01 | Revisão geral, inclusão de novos dispositivos (CFW100, CFW-300, CFW500, SSW900 e SRW01), inclusão do Drive Specialist e inclusão de subseção sobre a funcionalidade de leitura de parâmetros. |
| 1.2x | 02 | Revisão geral, inclusão de apêndice de configuração de IP no Windows 10, inclusão da seção "Recomendações de Instalação" e inclusão de subseção sobre utilização de terminadores em extremidades RS-485. |
| 1.3x | 03 | Revisão geral. |
| 1.4x | 04 | Revisão geral e adição de capítulo sobre Elevação de Temperatura. |
| 1.5x | 05 | Mudança de nome de "Drive Scan" para "WEGscan 1000". |
| 1.6x | 06 | Revisão da tabela de firewall. |
| 1.7x | 07 | Capítulo de configurações adicionais adicionado. |

Sumário

| | | |
|----------|--|------------|
| 1 | INTRODUÇÃO | 1-1 |
| 1.1 | ABREVIACÕES E DEFINIÇÕES | 1-1 |
| 1.2 | VISÃO GERAL - WEGscan 1000 E DRIVE SPECIALIST | 1-2 |
| 2 | RECOMENDAÇÕES DE INSTALAÇÃO | 2-0 |
| 2.1 | VERIFICAÇÃO NO RECEBIMENTO | 2-0 |
| 2.2 | INSTALAÇÃO FÍSICA | 2-0 |
| 3 | WEG MOTION FLEET MANAGEMENT | 3-1 |
| 3.1 | FUNCIONALIDADES E DOCUMENTAÇÃO | 3-1 |
| 3.2 | CADASTRANDO UM ATIVO | 3-1 |
| 3.3 | OUTRAS FUNCIONALIDADES..... | 3-5 |
| 4 | COMUNICAÇÃO DO WEGscan 1000 | 4-1 |
| 4.1 | COMPATIBILIDADES | 4-1 |
| 4.2 | INTERFACES E PROTOCOLOS DE COMUNICAÇÃO | 4-1 |
| 4.3 | CONECTOR RS-485 | 4-1 |
| 4.4 | CONFIGURAÇÕES DE REDE | 4-2 |
| 4.5 | NÚMERO DE ATIVOS MONITORADOS | 4-2 |
| 4.6 | REQUISITOS DE CONEXÃO COM A INTERNET..... | 4-2 |
| 5 | CONFIGURAÇÕES ADICIONAIS | 5-1 |
| 5.1 | AÇÕES DA APLICAÇÃO | 5-2 |
| 5.2 | TESTES DE COMUNICAÇÃO | 5-3 |
| 5.2.1 | TESTE DE COMUNICAÇÃO SERIAL | 5-3 |
| 5.2.2 | TESTE DE COMUNICAÇÃO EM REDE TCP/IP | 5-4 |
| 5.2.3 | TESTE DE CONECTIVIDADE DAS REDES DO DISPOSITIVO..... | 5-5 |
| 5.2.4 | CONFIGURAÇÃO DO INTERVALO DE PUBLICAÇÃO MQTT | 5-6 |
| 5.2.5 | GERENCIAMENTO DO SISTEMA | 5-6 |
| 6 | CONECTANDO UM EQUIPAMENTO AO WEGscan 1000 | 6-0 |
| 6.1 | RECOMENDAÇÕES DE CONEXÃO VIA RS-485 | 6-0 |
| 6.2 | INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW11 | 6-1 |
| 6.2.1 | RS-485 | 6-1 |
| 6.2.2 | ETHERNET | 6-2 |
| 6.2.3 | POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES | 6-4 |
| 6.2.4 | MONITORAMENTO | 6-5 |
| 6.3 | INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW100 | 6-7 |
| 6.3.1 | RS-485 | 6-7 |
| 6.3.2 | POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES | 6-7 |
| 6.3.3 | MONITORAMENTO | 6-8 |
| 6.4 | INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW300 | 6-10 |

| | | |
|----------|---|------------|
| 6.4.1 | RS-485 | 6-10 |
| 6.4.2 | ETHERNET | 6-10 |
| 6.4.3 | POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES | 6-11 |
| 6.4.4 | MONITORAMENTO | 6-12 |
| 6.5 | INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW500 | 6-14 |
| 6.5.1 | RS-485 | 6-14 |
| 6.5.2 | ETHERNET | 6-15 |
| 6.5.3 | POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES | 6-16 |
| 6.5.4 | MONITORAMENTO | 6-16 |
| 6.6 | INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW700 | 6-19 |
| 6.6.1 | RS-485 | 6-19 |
| 6.6.2 | POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES | 6-19 |
| 6.6.3 | MONITORAMENTO | 6-20 |
| 6.7 | SOFT-STARTER SSW900 | 6-22 |
| 6.7.1 | RS-485 | 6-22 |
| 6.7.2 | ETHERNET | 6-22 |
| 6.7.3 | POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES | 6-23 |
| 6.7.4 | MONITORAMENTO | 6-24 |
| 6.8 | RELÉ INTELIGENTE SRW01 | 6-26 |
| 6.8.1 | ETHERNET | 6-26 |
| 6.8.2 | POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES | 6-27 |
| 6.8.3 | MONITORAMENTO | 6-27 |
| 6.9 | INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW11 MODULAR | 6-29 |
| 6.9.1 | RS-485 | 6-29 |
| 6.9.2 | ETHERNET | 6-30 |
| 6.9.3 | POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES | 6-32 |
| 6.9.4 | MONITORAMENTO | 6-33 |
| 7 | CONFIGURANDO O WEGscan 1000 NO MFM | 7-1 |
| 8 | DASHBOARD DE MONITORAMENTO | 8-1 |
| 8.1 | ACESSO | 8-1 |
| 8.2 | FUNCIONALIDADES | 8-1 |
| 8.3 | PARÂMETROS | 8-1 |
| 9 | DRIVE SPECIALIST | 9-1 |
| 9.1 | COMPATIBILIDADE | 9-1 |
| 9.2 | INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW11 | 9-1 |
| 9.2.1 | Consumo | 9-1 |
| 9.2.2 | Diagnóstico | 9-3 |
| A | CONFIGURANDO O IP NO WINDOWS 10 | A-0 |

1 INTRODUÇÃO

Neste documento são abordados os conceitos e configurações gerais do WEGscan 1000 e Motion Fleet Management para a comunicação e monitoramento da linha de inversores de baixa tensão WEG.

Para complementar as informações contidas neste documento, consulte também os conteúdos relacionados aos seguintes documentos:

- Manuais dos inversores de frequência conectados ao WEGscan 1000 ;
- Manuais dos dispositivos CFW11, CFW100, CFW300 e CFW500, SRW01, SSW900 e CFW-11M;
- Manual da plataforma WEG Motion Fleet Management.

Todos os manuais estão disponíveis para download na central de downloads do site da WEG (www.weg.net).

Alguns procedimentos descritos neste manual poderão sofrer alterações que não prejudicarão o entendimento do usuário.

1.1 ABREVIações E DEFINIÇÕES

- MFM WEG Motion Fleet Management. Plataforma de serviço de nuvem utilizada nas aplicações de IoT da WEG.
- Drive Inversor de frequência.
- Ativo Dispositivo que normalmente possui um bom valor agregado (um inversor de frequência CFW11, por exemplo).
- Atributo Normalmente um atributo consiste em apenas uma variável monitorada pelo WEGscan 1000 publicada no MFM, porém há situações que uma variável é subdividida em mais de um atributo, como por exemplo: ultimo valor, valor médio, valor mínimo e valor máximo.
- DHCP Dynamic Host Configuration Protocol. Protocolo que permite que dispositivos recentemente conectados a uma rede obtenham um endereço IP automaticamente.
- DNS Sistema responsável pela tradução de endereços IP para nome de domínios, e vice-versa.
- Ethernet Arquitetura de interconexão para redes locais (IEEE 802.3).
- Firmware Conjunto de instruções operacionais que são programadas diretamente no hardware de equipamentos eletrônicos.
- Gateway Dispositivo eletrônico que permite o fluxo de dados entre diversas redes de comunicação.
- Hardware Equipamento ou dispositivo.
- IoT Internet of Things (internet das coisas). Tecnologia que permite comunicação máquina a máquina utilizando conexão com a internet.
- IP Internet Protocol. Protocolo utilizado na internet para encaminhamento de datagramas entre dispositivos em rede.
- Login Ação para o usuário acessar o sistema. Normalmente é necessário inserir um nome de usuário e senha.
- Logout Ação que encerra a conexão do usuário com o sistema.
- MQTT Message Queuing Telemetry Transport. Protocolo de transporte que utiliza a topologia publicação/inscrição para transferência de mensagens leves entre dispositivos.
- Pop-up Janela de proporção menor que uma tela, que fica acima da janela principal.
- Planta Instalação fabril.

- RS-485 Padrão de interface para comunicação serial de modo assíncrono.
- Site Conjunto de plantas.
- Software Programa ou conjunto de instruções executados por um microcontrolador ou por um microprocessador.
- URL Uniform Resource Locator. Endereço web de um recurso disponível em uma rede.
- Web World Wide Web. Sistema hipertextual que opera através da internet.
- WLAN Wireless Local Area Network (rede local sem fio).

1.2 VISÃO GERAL - WEGSCAN 1000 E DRIVE SPECIALIST

O WEGscan 1000 consiste em um sistema composto pelo gateway WEGscan 1000 e pela plataforma WEG Motion Fleet Management, tendo como objetivo realizar o monitoramento de informações de ativos, colaborando com a manutenção dos mesmos.

O WEGscan 1000 possui um firmware dedicado responsável pela integração dos ativos com e a plataforma MFM, realizando diversas funções importantes, como:

- Cadastramento na plataforma MFM;
- Leitura de cada ativo conectado;
- Tratamentos dos dados lidos;
- Armazenamento dos dados por até 30 dias em caso de desconexão com o MFM;
- Publicação dos dados amostrados para a plataforma MFM.
- Possui código inteligente WCD-ED300-DSLVL-2P2SE-W-POE, item 15474014.

O Drive Specialist ([Capítulo 9](#)) adiciona ao WEGscan 1000 funcionalidades avançadas de diagnóstico e informações sobre o consumo de energia do CFW11.

2 RECOMENDAÇÕES DE INSTALAÇÃO

Este manual contém as informações necessárias para correta instalação, configuração e uso do WEGscan 1000 . O documento foi desenvolvido para uso de profissionais com treinamento ou qualificação técnica adequados para operar este tipo de produto. Não seguir as instruções do manual do produto pode ocasionar acidentes operacionais, danos ao dispositivo, além do cancelamento da garantia. A correta definição das características do ambiente e da aplicação é de responsabilidade do usuário.

2.1 VERIFICAÇÃO NO RECEBIMENTO

Ao receber o WEGscan 1000 , verifique se a embalagem contém os itens listados abaixo. A [Figura 2.1](#) ilustra os acessórios contidos na embalagem.

- 1x WCD WEGscan 1000 ,
- 2x antena WiFi,
- 1x Fonte de alimentação 12V + 2x plug de tomada.

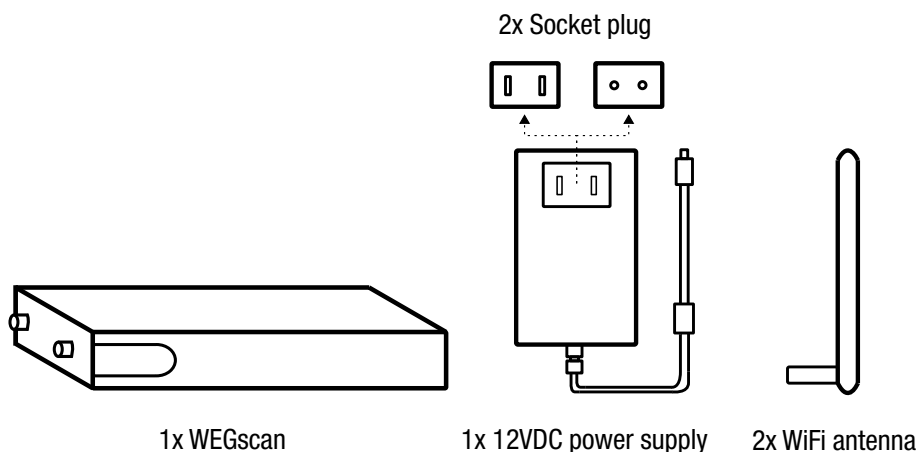


Figura 2.1: WEGscan 1000 e acessórios

2.2 INSTALAÇÃO FÍSICA

Instalar o WEGscan 1000 é uma tarefa simples. Basta seguir os passos listados abaixo.

1. Insira as duas antenas, uma em cada entrada.
2. Insira um dos plugs de tomada (a seu critério) na fonte de alimentação e insira o cabo na entrada de alimentação do WEGscan 1000 .
3. Instalação em painel:
 - a) Posicione o WEGscan 1000 na base do painel e energize-o em alguma tomada.
 - b) Ou, caso seja possível, encaixe o WEGscan 1000 no trilho DIN do painel.

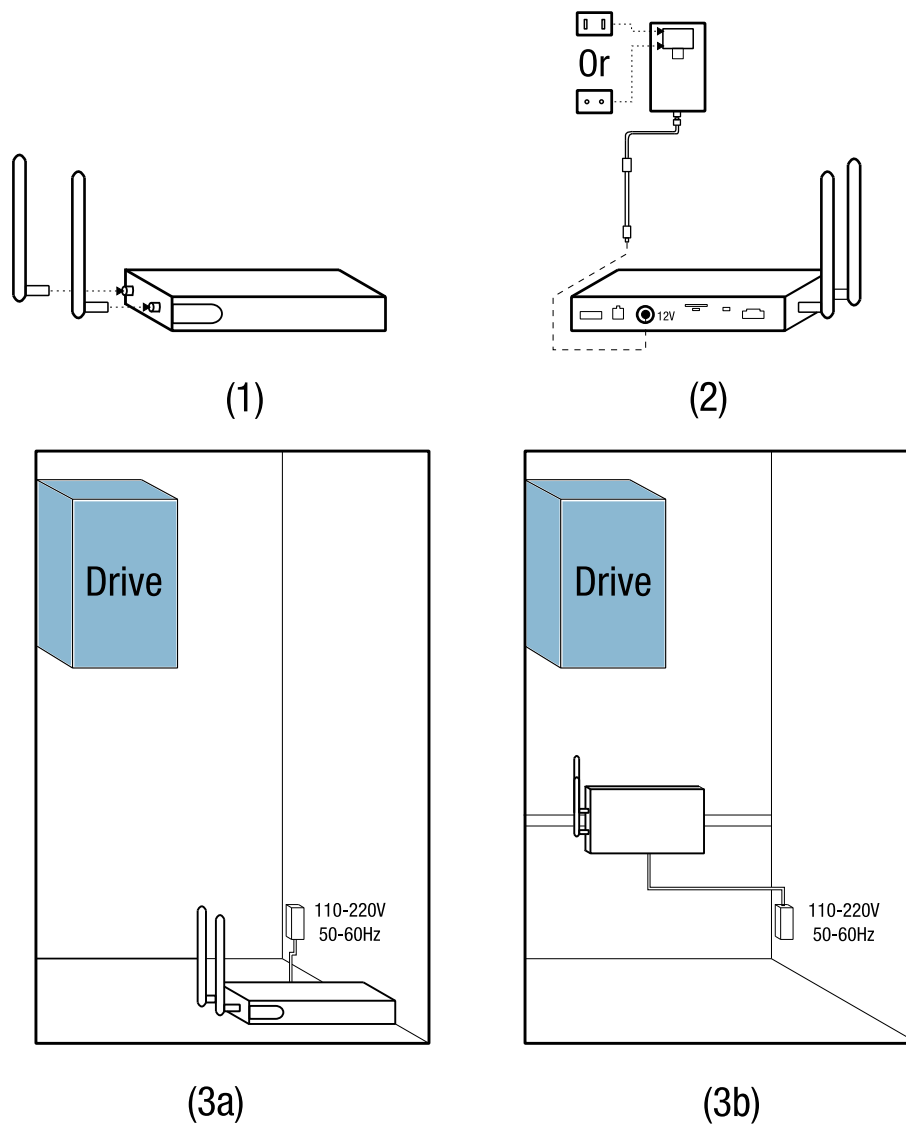


Figura 2.2: Instruções para a instalação física do WEGscan 1000



ATENÇÃO!

Certifique-se alimentar o WEGscan 1000 com tensão na faixa de 110V a 220V (com frequência de rede de 50 a 60Hz).

A instalação e configuração da comunicação do WEGscan 1000 com os dispositivos WEG, bem como as configurações da plataforma são postas nos capítulos seguintes.

3 WEG MOTION FLEET MANAGEMENT

3.1 FUNCIONALIDADES E DOCUMENTAÇÃO

A plataforma WEG Motion Fleet Management (MFM) é o sistema IoT da WEG responsável por realizar a interação do usuário em um ambiente seguro. Entre outras coisas, a plataforma tem como principais funções:

- Gerenciamento de contas e de usuários;
- Edição de plantas e sites;
- Solicitação de assinaturas;
- Cadastramento de ativos;
- Apresentação em dashboard de cada ativo;
- Apresentação de indicadores de desempenho;
- Gerenciamento de manutenção;
- Diagnóstico de saúde completo do ativo (somente com a assinatura do Drive Specialist para o inversor de frequência CFW-11);
- Estimativa e predição de variáveis através do Drive Specialist.

Acesse a plataforma WEG Motion Fleet management através do link <https://mfm.wnology.io>, realize seu cadastro e baixe o manual do MFM. Para isso, basta selecionar a opção “Manual” do menu “Usuário”, localizado no canto superior direito da página, conforme a [Figura 3.1](#).

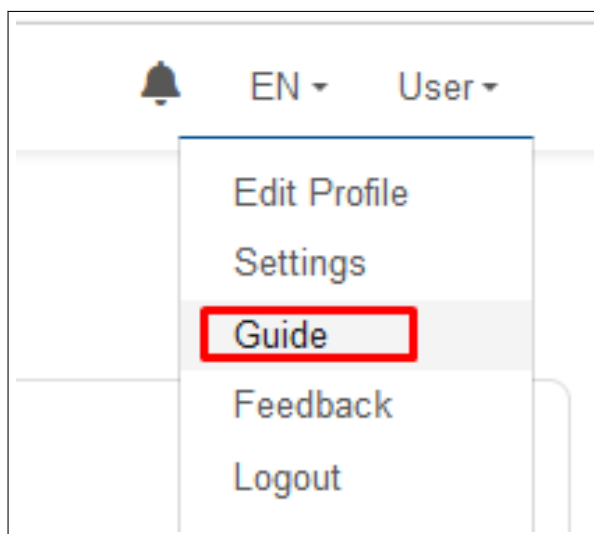


Figura 3.1: Acesso ao manual do MFM

Durante a leitura do manual do MFM, aproveite para organizar o site e as plantas. Após isso é possível cadastrar os seus ativos na plataforma. Isso facilitará a configuração inicial do WEGscan 1000, que será detalhado no [Capítulo 7](#).

3.2 CADASTRANDO UM ATIVO

Antes de cadastrar um ativo, é necessário cadastrar o WEGscan 1000 na plataforma WEG Motion Fleet Management, conforme explicado no [Capítulo 7](#).

- Passo 1** No web browser, acesse o site <https://mfm.wnology.io>.
- Digite seu e-mail e senha e clique no botão “Entrar”, conforme a [Figura 3.2](#).
- Caso não possua uma conta, crie uma através do link “Criar conta”.

E-mail
e.g. test.user@example.com

Password

[Forgot your password?](#)

SIGN IN

[Don't have an account yet? Sign up](#)

Figura 3.2: Acessando a plataforma WEG MFM

- Passo 2** Na barra de navegação, clique na opção “Cadastrar”.
- Clique em “Ativos”.
- Em seguida, clique na opção “Drive”, conforme a [Figura 3.3](#).

Asset registration ⓘ
Choose an asset to register.

Hierarchy
Assets
WEGscan & Gateways

- Grouper**
Group registration for hierarchical organization of assets
- Motor**
Motors registration with Motor Scan or WEGscan 100
- Rotating Machine**
Registration of Rotating Machine motors/generators with WEGscan 4000
- Gearbox**
Gearboxes registration with Gear Scan or WEGscan 100
- Drive**
Low and medium voltage drives register with WEGscan 1000 and WEGscan 1001
- Others assets**
Registration of other types of assets, eg: machines

Figura 3.3: Cadastrando um novo dispositivo

Passo 3

ATENÇÃO!

O WEGscan 1000 já deve ter sido previamente cadastrado no MFM, conforme o [Capítulo 7](#).

Escolha o tipo de WEGscan.

Escolha o nome do seu WEGscan.

Clique no botão “Continuar”, conforme a [Figura 3.4](#).

Asset registration - Drive ✕

Select an edge and then click 'Continue' to proceed.

Hierarchy

Assets

WEGscan & Gateways

Type: WEGscan 1000

WEGscan 1000 and 1001

DRIVE-SCAN-26:13:AF

Return Continue

Figura 3.4: Adicionando um dispositivo

Passo 4

Clique no botão “Adicionar”, conforme a [Figura 3.5](#).

Registered Drives Return

+ ADD ↻

DRIVE-SCAN-27-F1-7E

| Name | Connection | Model | Serial | Identification | State | Actions |
|------|------------|-------|--------|----------------|-------|---------|
|------|------------|-------|--------|----------------|-------|---------|

Figura 3.5: Adicionando um drive no MFM

3

Passo 5 Insira o nome do seu dispositivo.

Selecione o modo de conexão do seu dispositivo com o WEGscan 1000 .

Na [Figura 3.6](#) foi escolhida a opção RS-485. As configurações seguintes estão relacionadas à essa escolha.

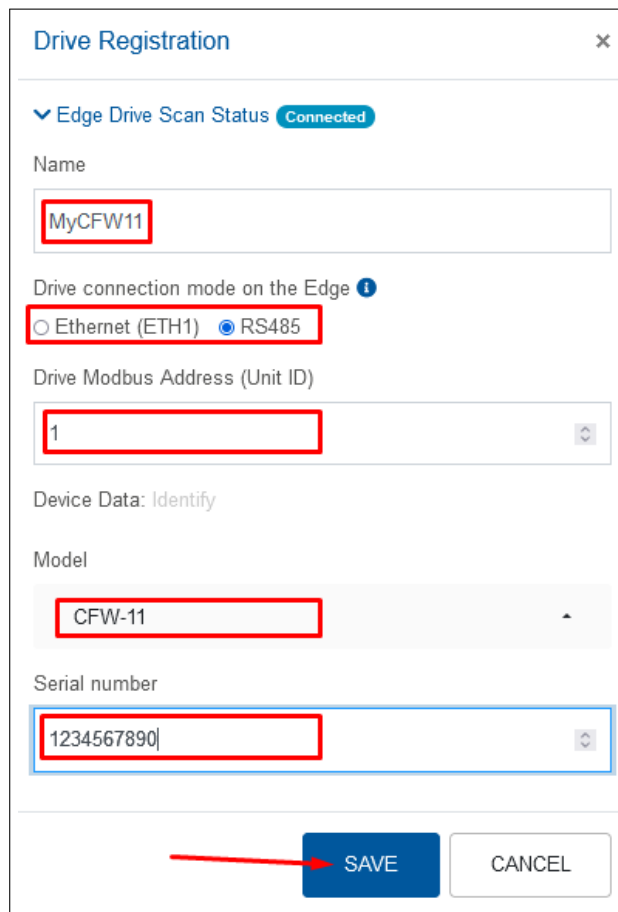


Figura 3.6: Cadastrando o drive

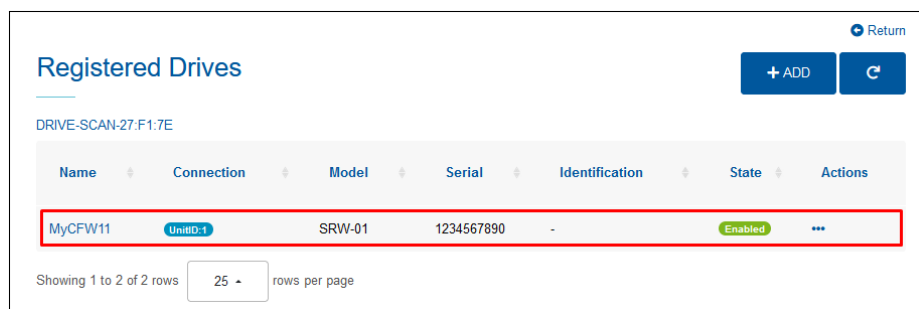
Configure o endereço modbus do drive.

Selecione o modelo do dispositivo (ativo).

Digite o número de série do ativo.

Clique no botão “Salvar”.

Passo 6 Clique no nome do seu ativo para visualizar o dashboard, conforme [Figura 3.7](#).



| Name | Connection | Model | Serial | Identification | State | Actions |
|---------|------------|--------|------------|----------------|---------|---------|
| MyCFW11 | UnitID:1 | SRW-01 | 1234567890 | - | Enabled | ... |

Figura 3.7: Lista de drives cadastrados ao WEGscan 1000 no MFM

Passo 7 A [Figura 3.8](#) apresenta o dashboard do drive recém cadastrado no MFM.

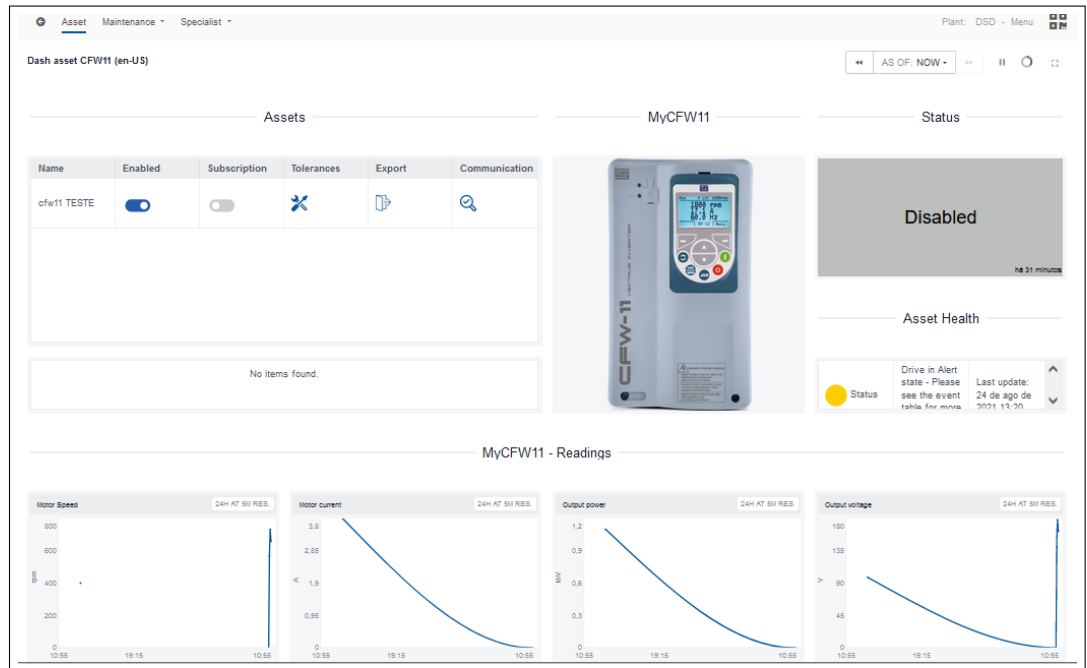


Figura 3.8: Dashboard do drive cadastrado no MFM

3.3 OUTRAS FUNCIONALIDADES

Na interface do WEGscan 1000 é possível realizar outras ações importantes envolvendo o MFM. Basta acessar a página de administração “Administration”.



4 COMUNICAÇÃO DO WEGSCAN 1000

4.1 COMPATIBILIDADES

Para o estabelecimento da comunicação entre o WEGscan 1000 e o inversor, certifique-se de que cada sistema possua uma versão adequada. As compatibilidades das versões dos componentes do sistema do WEGscan 1000 pode ser vistas conforme a [Tabela 4.1](#).

Tabela 4.1: Compatibilidade de versões para a comunicação com o WEGscan 1000

| | v0.0.1 | v0.0.5 | v0.0.8 | v0.1.x | v0.3.x | v0.4.x | v0.5.x | v1.x.x | | | |
|-------------------------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|---------|-------|
| Scan Application | | x | x | x | x | x | x | x | | | |
| | v1.0.0 | v1.1.0 | v1.2.0 | v1.3.0 | v1.4.0 | v1.5.0 | v1.6.0 | v1.7.0 | v1.8.x | v1.9.x | 2.x.x |
| WCD ED300 DSMV | | | | x | x | x | x | x | x | x | x |
| | v1.00 | v1.10 | v1.17 | v1.18 | v1.19 | v1.2x | v1.6.0 | v1.7.0 | v1.8.x | v1.9.x | 2.x.x |
| Wnology/Edge-Agent | | | x | x | x | x | x | x | x | x | x |
| | v1.0.xx | v1.1.xx | v1.2.xx | v1.3.xx | v1.4.xx | v1.5.xx | v1.6.0x | v1.7.0x | v1.8.xx | v1.9.xx | |
| Motion Fleet Management | | x | x | x | x | x | x | x | x | x | |

As compatibilidades de cada produto com o WEGscan 1000 podem ser vistas nas suas respectivas seções, no [Capítulo 6](#).

4.2 INTERFACES E PROTOCOLOS DE COMUNICAÇÃO

A conexão do WEGscan 1000 com os ativos é feita através de uma das seguintes interfaces de comunicação, conforme a [Figura 4.1](#):

- Porta Ethernet GbE1 (1), utilizando o protocolo Modbus-TCP;
- Porta RS-485 (2), utilizando o protocolo Modbus-RTU.



Figura 4.1: Interfaces de comunicação do WEGscan 1000

4.3 CONECTOR RS-485

Os sinais dos pinos do conector RS-485 são descritos conforme a [Figura 4.2](#).

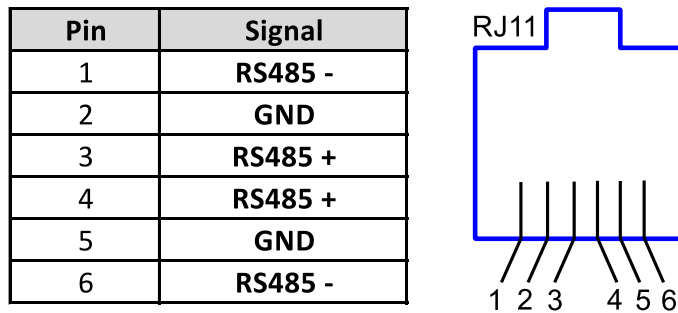


Figura 4.2: Sinais do Conector RS-485 do WEGscan 1000

4.4 CONFIGURAÇÕES DE REDE

Todos os equipamentos conectados às redes físicas, seja por RS-485 ou por Ethernet, precisam estar configurados com o mesmo baudrate, bits de dados, paridade e stop bits, para que a respectiva rede funcione corretamente.

4.5 NÚMERO DE ATIVOS MONITORADOS

O WEGscan 1000 WEGscan 1000 permite conectar e monitorar até 10 ativos na rede RS-485 e até 10 ativos na rede Ethernet, totalizando um máximo de 20 ativos. No [Capítulo 6](#) são tratadas as configurações e formas possíveis de conexão dos inversores de frequência de baixa tensão ao WEGscan 1000 .

No caso do SRW01, o WEGscan 1000 WEGscan 1000 permite conectar e monitorar até 20 relés na rede Ethernet. Observação: Só é possível monitorar o SRW01 nos modelos Ethernet. No [Capítulo 6.8](#) são tratadas as configurações e formas possíveis de conexão do relé ao WEGscan 1000 .

4.6 REQUISITOS DE CONEXÃO COM A INTERNET

Para o correto funcionamento do WEGscan 1000 e conexão com a nuvem MFM, a rede do cliente deve possuir alguns requisitos e liberações.

Nota: Para liberação dos endereços, portas e acesso à internet, solicitar à equipe de TI responsável pela rede.

- A rede do usuário não deve possuir VPN ou PROXY;
- As portas e endereços da [Tabela 4.2](#) devem ser acessíveis.

Tabela 4.2: Endereços necessários para a comunicação do WEGscan 1000 com o MFM

| Nome do Serviço | Objetivo | Direção | Protocolo | Porta | Destino | IP |
|---------------------------------------|--|----------|-------------------|-------|------------------------------------|---|
| WEGnology MQTT Broker | Comunicação com o broker MQTT | Outbound | TCP/MQTT | 8883 | broker.app.wnology.io | 3.227.206.235 3.234.136.81 52.22.246.163 |
| WEGnology Rest API Server | Comunicação e integração com a plataforma (aplicações WEGnology) | Outbound | TCP/HTTPS | 443 | *.wnology.io api.app.wnology.io | 3.227.206.23 3.234.136.81 52.22.246.163 |
| WEGnology Web Server | Status de conexão com a internet | Outbound | TCP/HTTPS ICMP | 443 | console.app.wnology.io | 65.8.248.99 65.8.248.109 65.8.248.31 65.8.248.46 |
| Docker Container Repository | Comunicação com o repositório de aplicações WEGscan 1000 | Outbound | TCP/HTTPS | 443 | hub.docker.com | IP dinâmico |
| WEG Software Update Repository | Comunicação com o repositório de firmwares WEGscan 1000 | Outbound | TCP/HTTPS | 443 | nexus3.weg.net | IP dinâmico |
| DNS Name Resolution | Consulta do endereço IP através do DNS | Outbound | TCP/UDP | 53 | | 8.8.8.8 8.8.4.4 |

5 CONFIGURAÇÕES ADICIONAIS

Na interface de configuração do WEGscan 1000 é possível observar outras configurações, funcionalidades e ações importantes do dispositivo. Para ter acesso à elas, o usuário deve abrir a página/painel de administração (“Administration”) do sistema. Para informações mais detalhadas, confira o manual do ED-310.

Abaixo são abordadas as funcionalidades adicionais do WEGscan 1000 :

- Ações da aplicação (Application actions)
 - Restart App (Reiniciar aplicação)
 - Factory Reset (Reset de fábrica)
 - Change Login (Mudar login)
 - Software update (Atualização de software)
 - System log files (Arquivos de log do sistema)
- Testes de comunicação (Communication tests)
 - Serial Communication Test (Teste de comunicação serial)
 - TCP/IP Network Communication Test (Teste de comunicação da rede TCP/IP)
 - Check Device Networks Connectivity (Checar conectividade de redes)
- Set MQTT Publish Interval (Configurar intervalo de publicação MQTT)
- System Management (Gerenciamento do sistema)

O painel de administração pode ser visto conforme a [Figura 5.1](#).

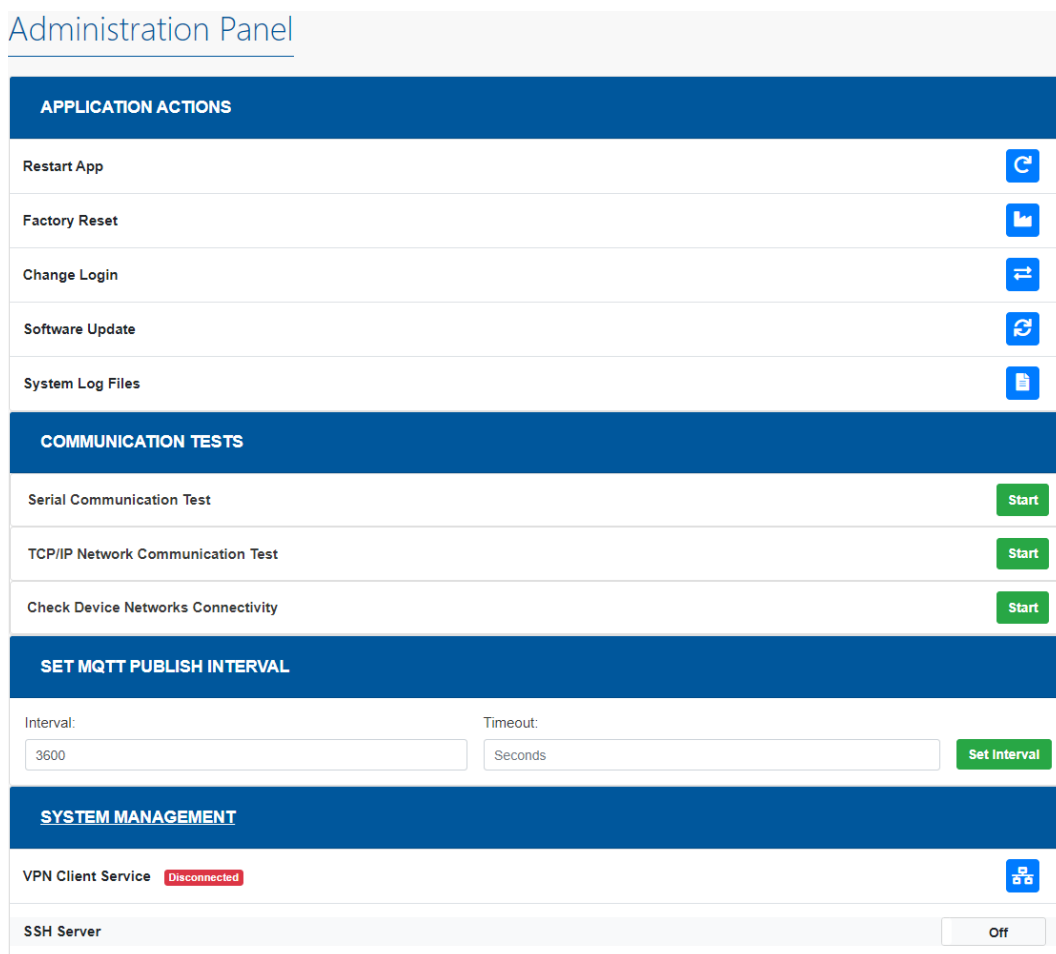


Figura 5.1: Painel de administração na interface de configuração do WEGscan 1000

Cada uma das funcionalidades será detalha a seguir.

5.1 AÇÕES DA APLICAÇÃO

No Painel de Ações de Aplicação existem 5 botões que permitem o usuário: reinicializar a aplicação (Restart App), restaurar a aplicação para o padrão de fábrica (Factory Reset), modificar o login da página web (Change Login), atualizar o software da aplicação do WCD-ED310 (Software Update) e baixar os logs do sistema (System Log Files), como pode ser visto conforme a [Figura 5.1](#).

Ao clicar no botão (Factory Reset), as seguintes ações serão tomadas, seguidas da reinicialização da aplicação:

- Modificação de login e senha da web-page para padrão de fábrica (login: *weg, senha: weg);
- Retomada de todas as configurações realizadas na Página de Configuração para padrão de fábrica (cloud, rede, docker). Para que seja possível baixar os logs do sistema, basta clicar no botão (System Log Files). Uma janela se abrirá pedindo o preenchimento de uma chave de autenticação antes de fazer o download. Caso esta opção seja necessária, entrar em contato com a WEG para obter esta chave de autenticação. Ao pressionar o botão de atualização de software (Software Update), uma janela se abrirá para que um dos dois modos de atualização seja escolhido. Os dois modos de atualização são descritos a seguir:
- Modo Local: A atualização de software em modo local ([Figura 5.2](#)) permite que a atualização possa ser realizada mesmo que o WCD-ED310 não esteja conectado à internet. Para que isso seja possível, é necessário que o pacote de software (com extensão .deb) seja previamente baixado no computador ou dispositivo móvel por onde a página web está sendo acessada. Em seguida, basta fazer o upload do pacote por meio do botão Choose File e pressionar o botão Update na sequência. Também é possível habilitar a opção de atualização com Factory Reset, onde todos os parâmetros de configuração voltam para os valores de padrão de fábrica.
- Modo Remoto: A atualização de software em modo remoto ([Figura 5.3](#)) permite que a atualização possa ser realizada sem que o pacote de software seja previamente baixado no computador ou dispositivo móvel por onde a página web está sendo acessada. Por isso, é essencial que o WCD-ED310 esteja com acesso à internet. Com esta condição satisfeita, basta pressionar o Update para iniciar a atualização. Neste modo também é possível habilitar a opção de atualização com Factory Reset. Na janela de atualização de software também é possível verificar a versão do software de atualização do sistema.

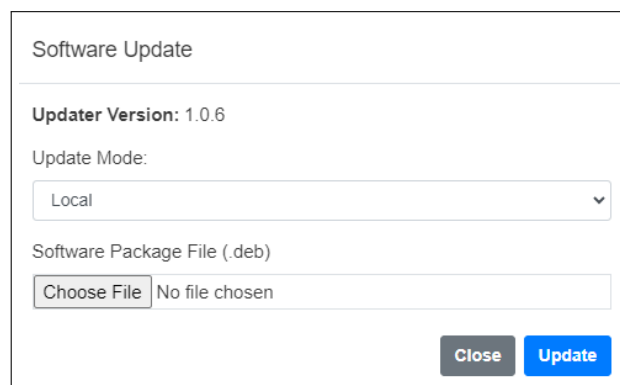


Figura 5.2: Atualização local do WEGscan 1000

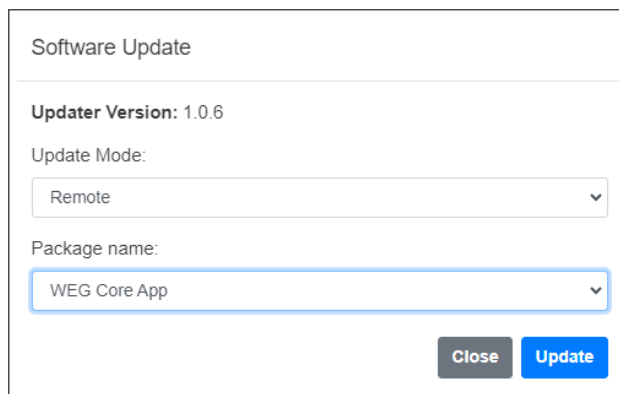


Figura 5.3: Atualização remota do WEGscan 1000

5.2 TESTES DE COMUNICAÇÃO

No Painel de Testes de Comunicação é possível realizar os seguintes testes:

- Teste de comunicação serial (Serial Communication Test);
- Teste de comunicação em rede TCP/IP (TCP/IP Network Communication Test);
- Teste de conectividade das redes do dispositivo (Check Device Networks Connectivity).

5.2.1 TESTE DE COMUNICAÇÃO SERIAL

Ao pressionar o botão Start, a janela (conforme Figura 5.4) se abre. Como pode ser visto, nesta janela é possível configurar os parâmetros necessários para estabelecer a comunicação MODBUS-RTU via conexão RS-485 e realizar a operação de Read Holding Registers. A lista a seguir apresenta a descrição de cada campo a ser configurado pelo usuário.

- Unit ID: Número identificador do dispositivo;
- Speed: Taxa de transferência ou baud rate da comunicação serial;
- Bits: Bits de dados;
- Parity: Bits de paridade;
- Stop Bits: Bits de parada;
- Start Address: Endereço do primeiro registrador a ser lido;
- Size: Número de registradores a serem lidos a partir do endereço inicial.

O botão Add Registers permite que um novo conjunto de campos Start Address e Size possa ser preenchido para incluir mais intervalos de registradores a serem lidos. O botão com símbolo de lixeira apaga os respectivos campos Start Address e Size criados. Após preencher todos os campos, basta pressionar o botão Execute para realizar o teste.

Serial Communication Test Panel

Test Protocol: Modbus RTU

Communication Parameters

Unit ID:

Speed:

Bits:

Parity:

Stop bits:

Holding Registers Read Information

Start Address: Size:

Figura 5.4: Teste de comunicação serial do WEGscan 1000

5.2.2 TESTE DE COMUNICAÇÃO EM REDE TCP/IP

Esta funcionalidade permite que testes de conectividade de redes TCP/IP possam ser realizados entre o produto e os demais destinos, seja em rede local quanto através da internet. Ao pressionar o botão Start, a janela (conforme Figura 5.5) se abre.

É possível realizar dois tipos de testes, os quais podem ser utilizados para a verificação de redes locais (LAN) e redes conectadas usando a internet (WAN):

- Ping Test: o teste de ping utiliza o protocolo ICMP para verificar se o produto consegue alcançar o destino especificado no campo Host/IP Address. Neste campo, é permitido especificar o domínio ou o IP do destino. Caso o destino esteja acessível, um símbolo verde de «check» irá aparecer ao lado do botão do teste. Caso contrário, um símbolo vermelho de «X» indicará que o destino não está acessível.
- Open Port Test: o teste de porta aberta realiza uma conexão de socket entre o produto e o destino especificado pelos campos Host/IP Address + Port. Caso o socket seja estabelecido, um símbolo verde de «check» irá aparecer ao lado do botão do teste. Caso contrário, um símbolo vermelho de «X» indicará que o socket não pode ser estabelecido. Neste segundo caso, se o teste de ping for bem sucedido, é provável que a porta no lado do destino não esteja liberada para a conexão. Os campos que devem ser configurados pelo usuário são os seguintes:
 - Host/IP Address: Domínio ou endereço de IP de destino;
 - Port: Porta de comunicação;
 - Timeout: Timeout em segundos. É configurável para ambos os testes.

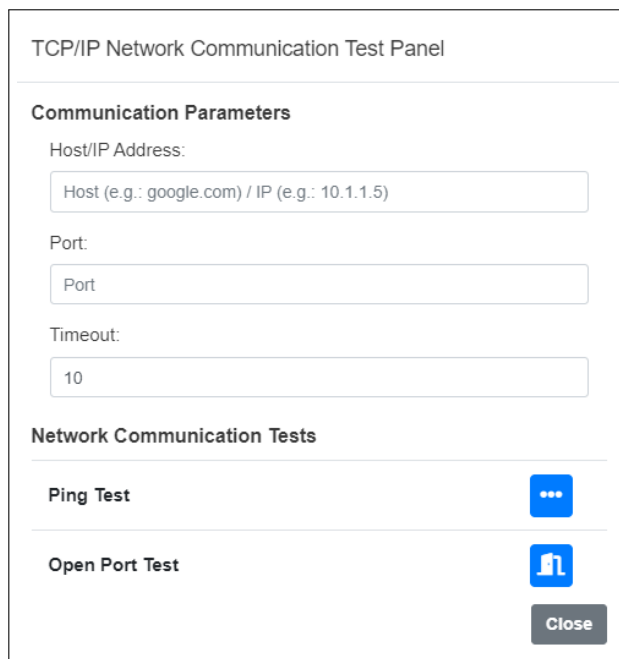


Figura 5.5: Teste de comunicação Modbus TCP/IP do WEGscan 1000

5.2.3 TESTE DE CONECTIVIDADE DAS REDES DO DISPOSITIVO

Esta funcionalidade permite que sejam verificados se os principais destinos na internet necessários para o correto funcionamento do WCD-ED310 estão acessíveis nas configurações de rede atuais. Todos os serviços especificados abaixo do campo Mandatory remote services devem apresentar um símbolo verde de «check», indicando que o serviço está acessível. Caso algum campo apresente um símbolo vermelho de «X», alguma providência deve ser tomada para corrigir o problema. A Figura 5.6 mostra a janela aberta ao pressionar o Start, onde se nota que todos os campos estão acessíveis.

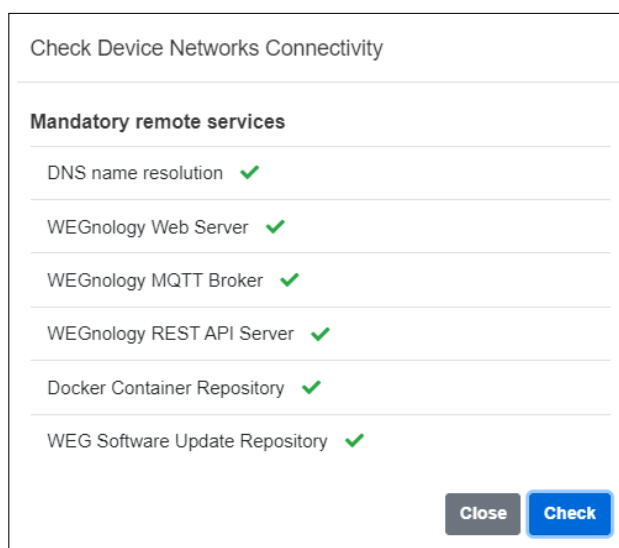


Figura 5.6: Teste de conectividade do WEGscan 1000

Quando algum destino falha no teste, pode ser que exista algum firewall na rede bloqueando o acesso ao domínio especificado. Para maiores detalhes sobre os destinos e domínios que devem estar acessíveis e liberados para que o produto funcione corretamente, verifique as informações da Tabela 4.2.

5.2.4 CONFIGURAÇÃO DO INTERVALO DE PUBLICAÇÃO MQTT

No Painel de Configuração de Intervalo de Publicação MQTT é possível configurar o intervalo de publicação do status do WCD-ED310 em segundos (Interval) e por quantos segundos este intervalo deve permanecer até que a configuração padrão seja reestabelecida (Timeout).

5.2.5 GERENCIAMENTO DO SISTEMA

Ao entrar na Página de Administração, o Painel de Gerenciamento do Sistema vem por padrão minimizado, bastando clicar em System Management para abrir as opções existentes dentro do painel.

No Painel de Gerenciamento do Sistema é possível visualizar as seguintes informações (ferramentas de utilização do suporte técnico da WEG):

- VPN Client Service;
- SSH Service

6 CONECTANDO UM EQUIPAMENTO AO WEGSCAN 1000

6.1 RECOMENDAÇÕES DE CONEXÃO VIA RS-485

Ao conectar o WEGscan 1000 em algum equipamento WEG via serial (RS-485), deve-se providenciar terminações nos pontos externos da conexão. Em casos onde ambos os extremos sejam dispositivos das linhas CFW, SSW ou MVW, as interfaces destes já possuem chaves para a habilitação dos resistores de terminação.

Ao conectar o WEGscan 1000 em algum equipamento WEG via serial (RS-485), deve-se providenciar terminações nos pontos externos da conexão.

No caso do ED300 estar em um extremo, recomenda-se usar um módulo de terminação externo, como os listados abaixo:

- PSB-TERMINATOR-PB-TBUS (da Phoenix Contact);
- 6ES7972-6DA00-0AA0 (Siemens);
- AT303 (Smar)

A situação pode ser ilustrada conforme a [Figura 6.1](#).

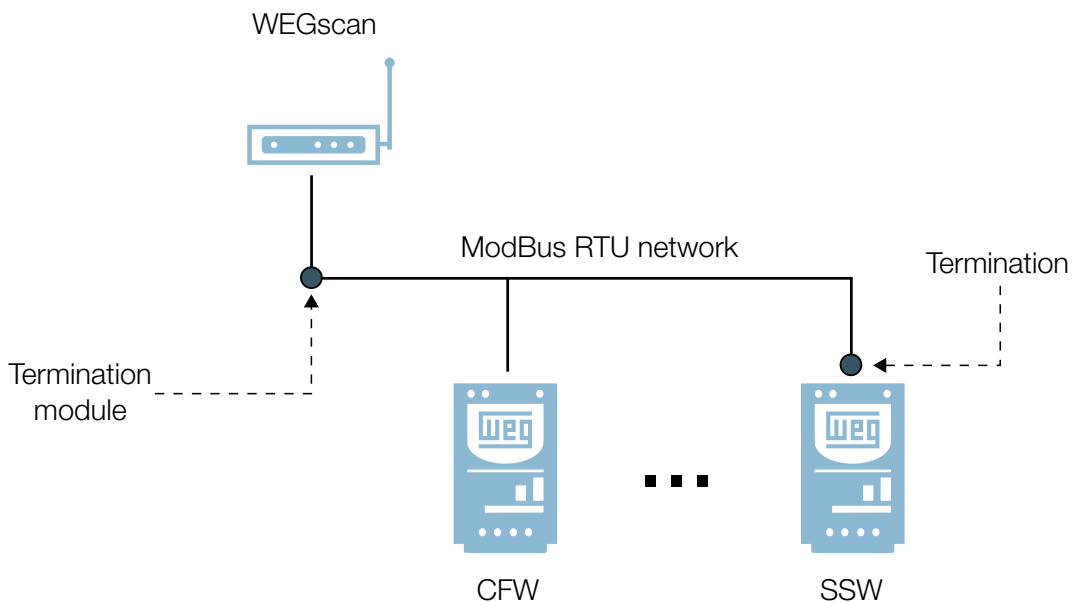


Figura 6.1: Exemplo de rede ModBus RTU com o WEGscan 1000 e equipamento nas extremidades

6.2 INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW11

6.2.1 RS-485

Para conectar o CFW11 ao WEGscan 1000 via interface de comunicação RS-485, utilizando o protocolo Modbus-RTU, é necessário instalar no CFW11 um dos seguintes acessórios listados na [Tabela 6.1](#), respeitando a versão mínima permitida do firmware do CFW11.

A central de downloads da WEG, que pode ser acessada através do link www.weg.net, é um canal que permite o usuário encontrar uma vasta gama de documentos como sobre os equipamentos e acessórios WEG, além de guias instalação. Para informações adicionais sobre a comunicação RS-485 do CFW11, pesquise por “cfw11 rs485” e acesse o manual “CFW11 - Manual da Comunicação Serial RS-232/RS-485 do CFW11”. Para obter os manuais sobre as configurações e instalação do PLC11-01 e PLC11-02, pesquise pela palavra-chave “PLC11”, na central de downloads.

É muito importante ativar nos extremos da rede RS-485 os resistores de terminação.

Tabela 6.1: Acessórios de meio físico RS-485 do CFW11 compatíveis com protocolo Modbus RTU






| Acessório | Item WEG | Firmware CFW11 | Parâmetros | Pino | Sinal |
|--|----------|----------------|-----------------------------|--------|---------------------|
| RS485-01  | 10051957 | ≥ V3.14 | Tabela 6.2 | 1 | RxD/TxD negativo |
| CAN/RS485-01  | 10051960 | | | 2 | RxD/TxD positivo |
| PLC11-01  | 11008911 | | | 3 | GND (0V isolado) |
| PLC11-02  | 11094251 | | | 4 | Terra (blindagem) |
| RS-485-05  | 11008161 | ≥ V3.14 | Tabela 6.25 | XC31:8 | RxD/TxD negativo |
| | | | | XC31:9 | RxD/TxD positivo |
| | | | | 1 | +5V |
| | | | Tabela 6.2 | 5 | GND |
| | | | | 8 | RxD/TxD |
| | | | | 9 | RxD/TxD (invertido) |

Tabela 6.2: Parâmetros relacionados aos acessórios RS485-01, CAN/RS485-01 e RS485-05

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|--|---|
| P0308 | Endereço serial | 1 a 247 |
| P0310 | Taxa comunicação serial | 0 = 9600 bps 1 = 19200 bps 2 = 38400 bps 3 = 57600 bps |
| P0311 | Configuração dos bytes da interface serial | 0 = 8 bits, sem paridade, 1 stop bit 1 = 8 bits, paridade par, 1 stop bit 2 = 8 bits, paridade ímpar, 1 stop bit 3 = 8 bits, sem paridade, 2 stop bits 4 = 8 bits, paridade par, 2 stop bits 5 = 8 bits, paridade ímpar, 2 stop bits |
| P0312 | Protocolo serial | 2 = Modbus RTU |
| P0313 | Ação para erro comunicação | 0 = Inativo 1 = Para por rampa 2 = Desabilita geral 3 = Vai para LOCAL 4 = LOCAL mantém habilitado 5 = Causa falha |
| P0314 | Watchdog serial | 0,0 a 999,0 s |
| P0316 | Estado da interface serial | 0 = Inativo 1 = Ativo 2 = Erro de Watchdog |

Tabela 6.3: Parâmetros relacionados aos acessórios PLC11-01 e PLC11-02

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|---------------------------------|---|
| P1280 | Protocolo serial | 1 = Modbus RTU (Escravo) |
| P1281 | Endereço serial | 1 a 247 |
| P1282 | Taxa comunicação serial | 0 = 1200 bps 1 = 2400 bps 2 = 4800 bps 3 = 9600 bps 4 = 19200 bps 5 = 38400 bps |
| P1283 | Configuração comunicação serial | 0 = 8 bits, sem paridade, 1 stop bit 1 = 8 bits, paridade par, 1 stop bit 2 = 8 bits, paridade ímpar, 1 stop bit 3 = 8 bits, sem paridade, 2 stop bits 4 = 8 bits, paridade par, 2 stop bits 5 = 8 bits, paridade ímpar, 2 stop bits |
| P1284 | Watchdog serial | 0,0 a 999,0 s |

6

Uma rede RS-485 entre os inversores CFW11, utilizando todos o módulos de comunicação, pode ser ilustrada conforme a Figura 6.2.

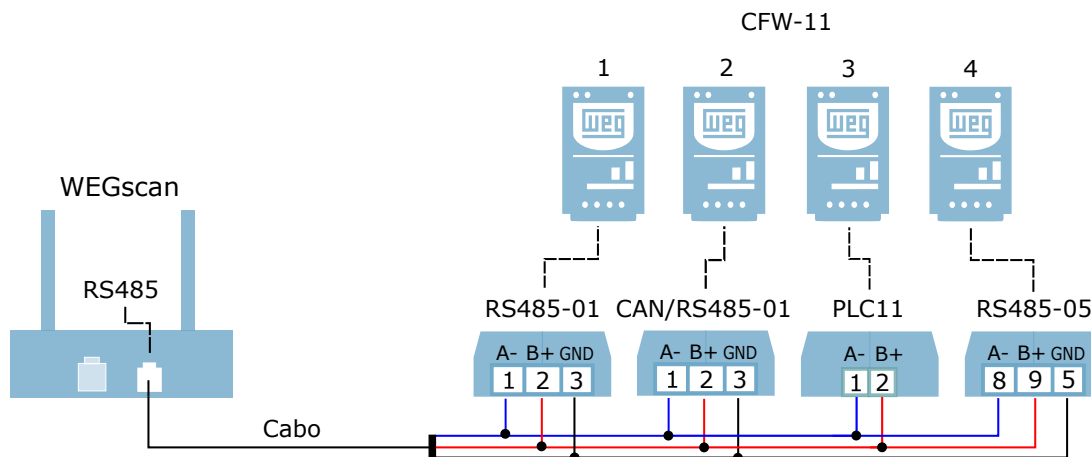


Figura 6.2: Rede RS-485 entre vários CFW11 e um WEGscan 1000

Pode-se notar que o sinais da RS-485 (positivo, negativo e terra) de cada inversor devem compartilhar entre si o mesmo ponto ou nó. Por exemplo, os sinais negativos (A-) dos inversores 1, 2, 3 e 4 devem estar conectados no mesmo nó. O mesmo deve ocorrer para o sinais positivo (B+) e GND (se houver). É importante lembrar que os inversores em rede RS-485 devem possuir endereços seriais distintos.

6.2.2 ETHERNET

Para conectar ao WEGscan 1000 via interface de comunicação Ethernet GbE1, utilizando o protocolo Modbus TCP, é necessário instalar no CFW11 um dos seguintes acessórios listados na Tabela 6.4. Também é importante observar na Tabela 6.4 os seguintes ajustes:

- O número máximo de clientes conectados simultaneamente ao acessório;
- A versão mínima compatível do WEGscan 1000 com o firmware do CFW11.

Para informações adicionais, consulte o documento “Módulos de Comunicação Anybus-CC” do CFW11, que pode ser encontrado na central de downloads do site www.weg.net pesquisando pela palavra chave “anybus-cc”.

Tabela 6.4: Acessórios de meio físico Ethernet do CFW11 compatíveis com protocolo Modbus TCP




| Acessório | Item WEG | Cientes Modbus TCP | Firmware CFW11 | Parâmetros |
|--|--------------------------------|--------------------|----------------|-------------|
| MODBUSTCP-05 (1 ou 2 portas)  | 11550476 (1P) 14033951 (2P) | Até 2 | ≥ V6.00 | Tabela 6.27 |
| ETHERNETIP-05 (1 ou 2 portas)  | 10933688 (1P) 12272760 (2P) | Até 4 | | |
| PROFINETIO-05  | 11550548 | Até 2 | | |

Tabela 6.5: Parâmetros relacionados aos acessórios MODBUSTCP-05, ETHERNETIP-05 e PROFINETIO-05

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|--|---|
| P0723 | Identificação da Anybus | 0 = Inativo 10 = RS485 19 = EtherNet/IP 21 = Modbus TCP 23 = PROFINET IO Outro = não compatível com o WEGscan 1000 |
| P0724 | Estado da comunicação Anybus | 0 = Inativo 1 = Não suportado 2 = Erro de acesso 3 = Offline 4 = Online |
| P0725 | Endereço da Anybus | 0 a 255 |
| P0840 | Estado Anybus | 0 = Setup 1 = Init 2 = Wait Comm 3 = Idle 4 = Data Active 5 = Error 6 = Reserved 7 = Exception 8 = Access Error |
| P0841 | Taxa de comunicação Ethernet | 0 = Auto 1 = 10 Mbps, half duplex 2 = 10 Mbps, full duplex 3 = 100 Mbps, half duplex 4 = 100 Mbps, full duplex |
| P0842 | Timeout Modbus TCP | 0 a 655 s |
| P0843 | Configuração do endereço IP 0 = Parâmetros | 1 = DHCP 2 = DCP 3 = IPconfig |
| P0844 | Endereço IP1 | 0 a 255 |
| P0846 | Endereço IP2 | 0 a 255 |
| P0847 | Endereço IP3 | 0 a 255 |
| P0848 | Endereço IP4 | 0 a 255 |

Tabela 6.5: Parâmetros relacionados aos acessórios MODBUSTCP-05, ETHERNETIP-05 e PROFINETIO-05

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|----------------------------|--|
| P0848 | CIDR (máscara da sub-rede) | 0 = Reservado 16 = 255.255.0.0 1 = 128.0.0.0 17 = 255.255.128.0 2 = 192.0.0.0 18 = 255.255.192.0 3 = 224.0.0.0 19 = 255.255.224.0 4 = 240.0.0.0 20 = 255.255.240.0 5 = 248.0.0.0 21 = 255.255.248.0 6 = 252.0.0.0 22 = 255.255.252.0 7 = 254.0.0.0 23 = 255.255.254.0 8 = 255.0.0.0 24 = 255.255.255.0 9 = 255.128.0.0 25 = 255.255.255.128 10 = 255.192.0.0 26 = 255.255.255.192 11 = 255.224.0.0 27 = 255.255.255.224 12 = 255.240.0.0 28 = 255.255.255.240 13 = 255.248.0.0 29 = 255.255.255.248 14 = 255.252.0.0 30 = 255.255.255.252 15 = 255.254.0.0 31 = 255.255.255.254 |
| P0849 | Gateway 1 | 0 a 255 |
| P0850 | Gateway 2 | 0 a 255 |
| P0851 | Gateway 3 | 0 a 255 |
| P0852 | Gateway 4 | 0 a 255 |

6

Uma rede Ethernet entre os inversores CFW11, utilizando todos os módulos de comunicação, pode ser ilustrada conforme a Figura 6.3.

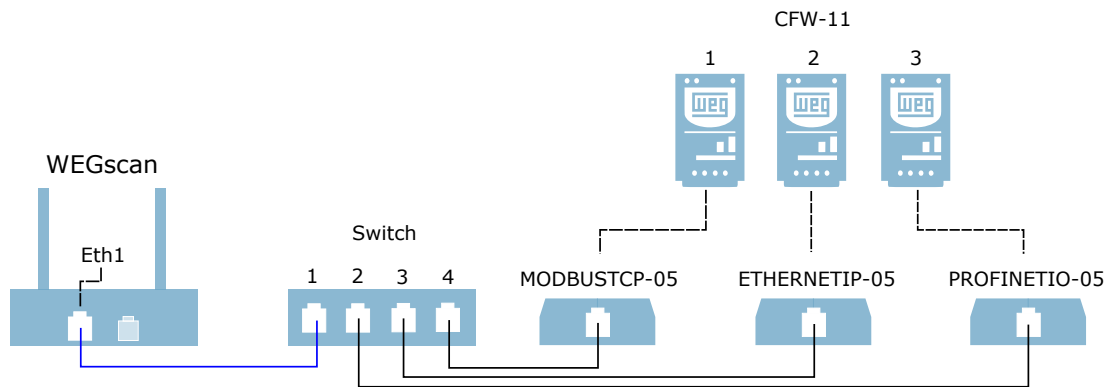


Figura 6.3: Rede Ethernet entre vários CFW11 e um WEGscan 1000

Pode-se notar que, para estabelecer uma rede com mais de um inversor, é necessária a utilização de um comutador de rede, mais conhecido como switch. É importante lembrar que os inversores em rede Ethernet devem possuir valores de IP distintos.

6.2.3 POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES

As formas possíveis de conectar o CFW11 ao WEGscan 1000 podem ser ilustradas conforme a Figura 6.4.

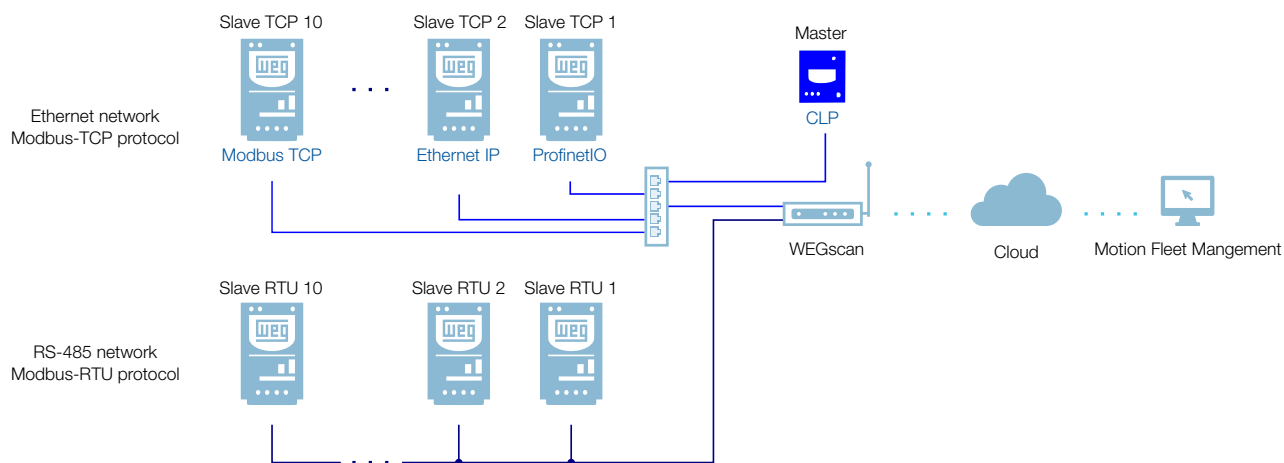


Figura 6.4: Conexões possíveis com o CFW11



ATENÇÃO!

O WEGscan 1000 somente pode ser conectado à internet utilizando a porta Ethernet GbE0 se a rede não possuir proxy.

6.2.4 MONITORAMENTO

O WEGscan 1000 monitora continuamente os parâmetros do CFW11 especificados na [Seção 6.2.4.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW11 na página 6-6](#).

Findo um ciclo de todas essas leituras, assim como dos demais ativos conectados ao WEGscan 1000, um novo ciclo de leituras é iniciado automaticamente.

Os parâmetros lidos são transformados em atributos, que podem ser:

- Somente na inicialização;
- Último valor lido;
- Valor médio;
- Valor mínimo;
- Valor máximo.

A cada 5 minutos, o WEGscan 1000 publica os atributos para a plataforma WEG Fleet Management. Caso haja alguma falha de conexão com a internet, o WEGscan 1000 armazena os dados por até 30 dias em memória interna, fazendo as publicações para o MFM quando a conexão é reestabelecida.

Em caso de falha no CFW11, o WEGscan 1000 publica automaticamente para o MFM os parâmetros especificados na [Seção 6.2.4.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW11 na página 6-6](#) de modo assíncrono, ou seja, sem aguardar o período cíclico normal de publicação.

6.2.4.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW11

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|------------------------|---|---|----------------|
| P0202 | Control type | controlType | Inicialização | identification |
| P0295 | Inverter rated current | inverterRatedCurrent | Inicialização | |
| P0296 | Inverter rated voltage | inverterRatedVoltage | Inicialização | |
| P0401 | Motor rated current | motorRatedCurrent | Inicialização | |
| P0402 | Motor rated speed | motorRatedSpeed | Inicialização | |
| P0400 | Motor rated voltage | motorRatedVoltage | Inicialização | |
| P0023 | Software version | softwareVersion | Inicialização | |
| P0297 | Switching frequency | switchingFrequency | Inicialização | |
| P0001 | Motor speed reference | motorSpeedReferenceAvg | Valor médio | status |
| P0680 | Status word | statusWord | Último valor | |
| P0042 | Enabled hours | enabledHours | Último valor | diagnostic |
| P0048 | Present alarm | presentAlarm | Último valor | |
| P0049 | Present fault | presentFault | Último valor | |
| P0004 | DC link voltage | dcLinkVoltageAvg dcLinkVoltageMin dcLinkVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | measurement |
| P0003 | Motor current | motorCurrentAvg motorCurrentMin motorCurrentMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0005 | Motor frequency | motorFrequencyAvg motorFrequencyMin motorFrequencyMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0037 | Motor overload | motorOverloadAvg motorOverloadMin motorOverloadMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0002 | Motor speed | motorSpeedAvg | Valor médio | |
| P0009 | Motor torque | motorTorqueAvg motorTorqueMin motorTorqueMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0007 | Motor voltage | motorVoltageAvg motorVoltageMin motorVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0010 | Output power | outputPowerAvg outputPowerMin outputPowerMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0030 | Module temperature | moduleTemperatureAvg | Valor médio | temperature |
| P0018 | Analog input 1 | analogInput1 | Último valor | io |
| P0019 | Analog input 2 | analogInput2 | Último valor | |
| P0014 | Analog output 1 | analogOutput1 | Último valor | |
| P0015 | Analog output 2 | analogOutput2 | Último valor | |
| P0012 | Digital inputs | digitalInputs | Último valor | |
| P0013 | Digital outputs | digitalOutputs | Último valor | |

6.2.4.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW11

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|---|-------------------|-------------------|--------|
| P0090 | Corrente na Última Falha | faultCurrent | Último valor | Evento |
| P0091 | Barramento CC na Última Falha | faultCC | Último valor | Evento |
| P0092 | Velocidade na Última Falha | faultVelocity | Último valor | Evento |
| P0093 | Rerefência na Última Falha | faultReference | Último valor | Evento |
| P0094 | Frequência na Última Falha | faultFrequency | Último valor | Evento |
| P0095 | Tensão do Motor na Última Falha | faultVoltageMotor | Último valor | Evento |
| P0096 | Estados das Entradas Digitais na Última Falha | faultDI | Último valor | Evento |

6.3 INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW100

6.3.1 RS-485

Para conectar o CFW100 ao WEGscan 1000 via interface de comunicação RS-485, utilizando o protocolo Modbus-RTU, é necessário instalar no CFW100 o acessório listado na [Tabela 6.6](#), a partir da versão 1.0 de firmware do CFW100.

Consulte o manual da Comunicação Serial RS-485 do CFW100, que pode ser obtido na central de downloads do site www.weg.net, para informações adicionais.

É importante ressaltar que não há suporte de comunicação Ethernet para o CFW100.

Tabela 6.6: Acessório de meio físico RS-485 do CFW100 compatível com protocolo Modbus RTU

| Acessório | Item WEG | Parâmetros | Pino Sinal A (-) | Pino Sinal B (+) | Pino Sinal GND |
|--|----------|----------------------------|------------------|------------------|----------------|
| CRS485  | 11710626 | Tabela 6.7 | 6 | 7 | 8 |

Tabela 6.7: Parâmetros relacionados aos acessórios de comunicação RS-485

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|--|---|
| P0308 | Endereço serial | 1 a 247 |
| P0310 | Taxa comunicação serial | 0 = 9600 bps 1 = 19200 bps 2 = 38400 bps |
| P0311 | Configuração dos bytes da interface serial | 0 = 8 bits, sem paridade, 1 stop bit 1 = 8 bits, paridade par, 1 stop bit 2 = 8 bits, paridade ímpar, 1 stop bit 3 = 8 bits, sem paridade, 2 stop bits 4 = 8 bits, paridade par, 2 stop bits 5 = 8 bits, paridade ímpar, 2 stop bits |
| P0312 | Protocolo serial | 2 = Modbus RTU |
| P0313 | Ação para erro comunicação | 0 = Inativo 1 = Para por rampa 2 = Desabilita geral 3 = Vai para LOCAL 4 = Vai para Local e mantém comandos e referência 5 = Causa falha |
| P0314 | Watchdog serial | 0,0 a 999,0 s |
| P0316 | Estado da interface serial | 0 = Inativo 1 = Ativo 2 = Erro de Watchdog |

6.3.2 POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES

As formas possíveis de conectar o CFW100 ao WEGscan 1000 podem ser ilustradas conforme a [Figura 6.5](#).

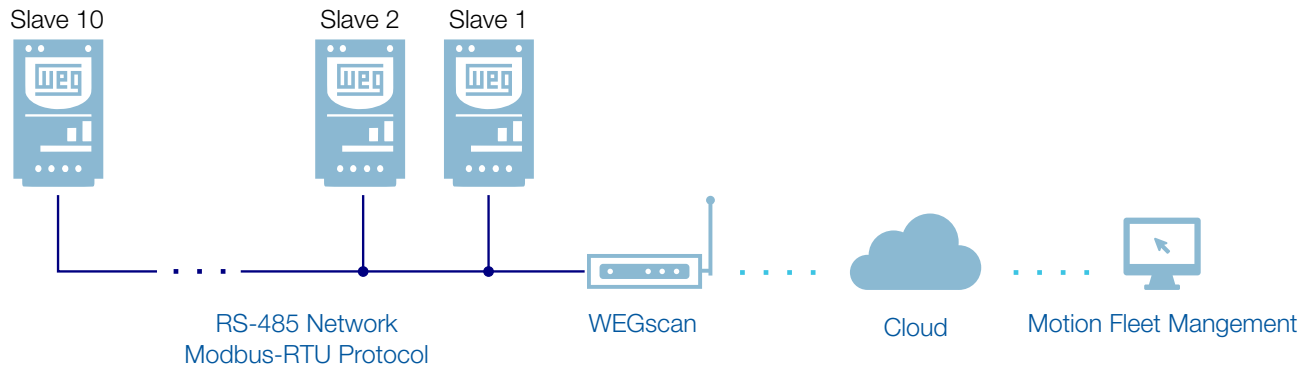


Figura 6.5: Conexões possíveis com o CFW100



ATENÇÃO!

O WEGscan 1000 somente pode ser conectado com a internet utilizando a porta Ethernet GbE0 se a mesma não possuir proxy.

6.3.3 MONITORAMENTO

O WEGscan 1000 monitora continuamente os parâmetros do CFW100 especificados na [Seção 6.3.3.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW100 na página 6-9](#).

Fim de um ciclo de todas essas leituras, assim como dos demais ativos conectados ao WEGscan 1000, um novo ciclo de leituras é iniciado automaticamente.

Os parâmetros lidos são transformados em atributos, que podem ser:

- Somente na inicialização;
- Último valor lido;
- Valor médio;
- Valor mínimo;
- Valor máximo.

A cada 5 minutos, o WEGscan 1000 publica os atributos para a plataforma WEG Fleet Management. Caso haja alguma falha de conexão com a internet, o WEGscan 1000 armazena os dados por até 30 dias em memória interna, fazendo as publicações para o MFM quando a conexão é reestabelecida.

Em caso de falha no CFW100, o WEGscan 1000 publica automaticamente para o MFM os parâmetros especificados na [Seção 6.3.3.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW100 na página 6-9](#) de modo assíncrono, ou seja, sem aguardar o período cíclico normal de publicação.

6.3.3.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW100

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|------------------------|---|---|----------------|
| P0202 | Control type | controlType | Inicialização | identification |
| P0295 | Inverter rated current | inverterRatedCurrent | Inicialização | |
| P0296 | Inverter rated voltage | inverterRatedVoltage | Inicialização | |
| P0401 | Motor rated current | motorRatedCurrent | Inicialização | |
| P0402 | Motor rated speed | motorRatedSpeed | Inicialização | |
| P0400 | Motor rated voltage | motorRatedVoltage | Inicialização | |
| P0023 | Software version | softwareVersion | Inicialização | |
| P0297 | Switching frequency | switchingFrequency | Inicialização | |
| P0001 | Motor speed reference | motorSpeedReferenceAvg | Valor médio | status |
| P0680 | Status word | statusWord | Último valor | |
| P0042 | Enabled hours | enabledHours | Último valor | diagnostic |
| P0048 | Present alarm | presentAlarm | Último valor | |
| P0049 | Present fault | presentFault | Último valor | |
| P0004 | DC link voltage | dcLinkVoltageAvg dcLinkVoltageMin dcLinkVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | measurement |
| P0003 | Motor current | motorCurrentAvg motorCurrentMin motorCurrentMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0005 | Motor frequency | motorFrequencyAvg motorFrequencyMin motorFrequencyMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0037 | Motor overload | motorOverloadAvg motorOverloadMin motorOverloadMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0002 | Motor speed | motorSpeedAvg | Valor médio | |
| P0009 | Motor torque | motorTorqueAvg motorTorqueMin motorTorqueMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0007 | Motor voltage | motorVoltageAvg motorVoltageMin motorVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0010 | Output power | outputPowerAvg outputPowerMin outputPowerMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0030 | Module temperature | moduleTemperatureAvg | Valor médio | temperature |
| P0018 | Analog input 1 | analogInput1 | Último valor | io |
| P0019 | Analog input 2 | analogInput2 | Último valor | |
| P0014 | Analog output 1 | analogOutput1 | Último valor | |
| P0015 | Analog output 2 | analogOutput2 | Último valor | |
| P0012 | Digital inputs | digitalInputs | Último valor | |
| P0013 | Digital outputs | digitalOutputs | Último valor | |

6.3.3.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW100

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|---|-------------------|-------------------|--------|
| P0090 | Corrente na Última Falha | faultCurrent | Último valor | Evento |
| P0091 | Barramento CC na Última Falha | faultCC | Último valor | Evento |
| P0092 | Velocidade na Última Falha | faultVelocity | Último valor | Evento |
| P0093 | Rerefência na Última Falha | faultReference | Último valor | Evento |
| P0094 | Frequência na Última Falha | faultFrequency | Último valor | Evento |
| P0095 | Tensão do Motor na Última Falha | faultVoltageMotor | Último valor | Evento |
| P0096 | Estados das Entradas Digitais na Última Falha | faultDI | Último valor | Evento |

6.4 INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW300

6.4.1 RS-485

Para conectar o CFW300 ao WEGscan 1000 via interface de comunicação RS-485, utilizando o protocolo Modbus-RTU, é necessário instalar no CFW300 o acessório listado na [Tabela 6.8](#), a partir da versão 1.0 de firmware do CFW300.

Consulte o manual da Comunicação Serial RS-485 do CFW300, que pode ser obtido na central de downloads do site www.weg.net, para informações adicionais.

Tabela 6.8: Acessório de meio físico RS-485 do CFW300 compatível com protocolo Modbus RTU

| Acessório | Item WEG | Parâmetros | Pino Sinal A (-) | Pino Sinal B (+) | Pino Sinal GND |
|--|----------|----------------------------|------------------|------------------|----------------|
| CRS485  | 14742132 | Tabela 6.9 | 25 | 26 | 27 |

Tabela 6.9: Parâmetros relacionados aos acessórios de comunicação RS-485

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|--|---|
| P0308 | Endereço serial | 1 a 247 |
| P0310 | Taxa comunicação serial | 0 = 9600 bps 1 = 19200 bps 2 = 38400 bps |
| P0311 | Configuração dos bytes da interface serial | 0 = 8 bits, sem paridade, 1 stop bit 1 = 8 bits, paridade par, 1 stop bit 2 = 8 bits, paridade ímpar, 1 stop bit 3 = 8 bits, sem paridade, 2 stop bits 4 = 8 bits, paridade par, 2 stop bits 5 = 8 bits, paridade ímpar, 2 stop bits |
| P0312 | Protocolo serial | 2 = Modbus RTU |
| P0313 | Ação para erro comunicação | 0 = Inativo 1 = Para por rampa 2 = Desabilita geral 3 = Vai para LOCAL 4 = Vai para Local e mantém comandos e referência 5 = Causa falha |
| P0314 | Watchdog serial | 0,0 a 999,0 s |
| P0316 | Estado da interface serial | 0 = Inativo 1 = Ativo 2 = Erro de Watchdog |

6.4.2 ETHERNET

Para conectar ao WEGscan 1000 via interface de comunicação Ethernet GbE1, utilizando o protocolo Modbus TCP, é necessário instalar no CFW300 o acessório CETH, listado na [Tabela 6.10](#).

Tabela 6.10: Acessório de meio físico Ethernet do CFW300 compatível com protocolo Modbus TCP


| Acessório | Item WEG | Cientes Modbus TCP | Firmware CFW300 | Parâmetros |
|--|----------|--------------------|-----------------|-----------------------------|
| CETH  | 14409620 | até 4 | ≥ V3.00 | Tabela 6.11 |

Tabela 6.11: Parâmetros relacionados aos acessórios CETH

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------------------|------------------------------|---|---------------|------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|-----------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|
| P0850 | Configuração do endereço IP | 0 = Parâmetros 1 = DHCP | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0851 | Endereço IP1 | 0 a 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0852 | Endereço IP2 | 0 a 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0853 | Endereço IP3 | 0 a 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0854 | Endereço IP4 | 0 a 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0855 | CIDR (máscara da sub-rede) | <table border="0"> <tr> <td>0 = Reservado</td> <td>16 = 255.255.0.0</td> </tr> <tr> <td>1 = 128.0.0.0</td> <td>17 = 255.255.128.0</td> </tr> <tr> <td>2 = 192.0.0.0</td> <td>18 = 255.255.192.0</td> </tr> <tr> <td>3 = 224.0.0.0</td> <td>19 = 255.255.224.0</td> </tr> <tr> <td>4 = 240.0.0.0</td> <td>20 = 255.255.240.0</td> </tr> <tr> <td>5 = 248.0.0.0</td> <td>21 = 255.255.248.0</td> </tr> <tr> <td>6 = 252.0.0.0</td> <td>22 = 255.255.252.0</td> </tr> <tr> <td>7 = 254.0.0.0</td> <td>23 = 255.255.254.0</td> </tr> <tr> <td>8 = 255.0.0.0</td> <td>24 = 255.255.255.0</td> </tr> <tr> <td>9 = 255.128.0.0</td> <td>25 = 255.255.255.128</td> </tr> <tr> <td>10 = 255.192.0.0</td> <td>26 = 255.255.255.192</td> </tr> <tr> <td>11 = 255.224.0.0</td> <td>27 = 255.255.255.224</td> </tr> <tr> <td>12 = 255.240.0.0</td> <td>28 = 255.255.255.240</td> </tr> <tr> <td>13 = 255.248.0.0</td> <td>29 = 255.255.255.248</td> </tr> <tr> <td>14 = 255.252.0.0</td> <td>30 = 255.255.255.252</td> </tr> <tr> <td>15 = 255.254.0.0</td> <td>31 = 255.255.255.254</td> </tr> </table> | 0 = Reservado | 16 = 255.255.0.0 | 1 = 128.0.0.0 | 17 = 255.255.128.0 | 2 = 192.0.0.0 | 18 = 255.255.192.0 | 3 = 224.0.0.0 | 19 = 255.255.224.0 | 4 = 240.0.0.0 | 20 = 255.255.240.0 | 5 = 248.0.0.0 | 21 = 255.255.248.0 | 6 = 252.0.0.0 | 22 = 255.255.252.0 | 7 = 254.0.0.0 | 23 = 255.255.254.0 | 8 = 255.0.0.0 | 24 = 255.255.255.0 | 9 = 255.128.0.0 | 25 = 255.255.255.128 | 10 = 255.192.0.0 | 26 = 255.255.255.192 | 11 = 255.224.0.0 | 27 = 255.255.255.224 | 12 = 255.240.0.0 | 28 = 255.255.255.240 | 13 = 255.248.0.0 | 29 = 255.255.255.248 | 14 = 255.252.0.0 | 30 = 255.255.255.252 | 15 = 255.254.0.0 | 31 = 255.255.255.254 |
| 0 = Reservado | 16 = 255.255.0.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 = 128.0.0.0 | 17 = 255.255.128.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 = 192.0.0.0 | 18 = 255.255.192.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 = 224.0.0.0 | 19 = 255.255.224.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 = 240.0.0.0 | 20 = 255.255.240.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 = 248.0.0.0 | 21 = 255.255.248.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 = 252.0.0.0 | 22 = 255.255.252.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 = 254.0.0.0 | 23 = 255.255.254.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 = 255.0.0.0 | 24 = 255.255.255.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 = 255.128.0.0 | 25 = 255.255.255.128 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 = 255.192.0.0 | 26 = 255.255.255.192 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 = 255.224.0.0 | 27 = 255.255.255.224 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 = 255.240.0.0 | 28 = 255.255.255.240 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 = 255.248.0.0 | 29 = 255.255.255.248 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 = 255.252.0.0 | 30 = 255.255.255.252 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 = 255.254.0.0 | 31 = 255.255.255.254 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0856 | Gateway 1 | 0 a 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0857 | Gateway 2 | 0 a 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0858 | Gateway 3 | 0 a 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0859 | Gateway 4 | 0 a 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0860 | MBTCP: Estado da Comunicação | 0 = Inativo 1 = Sem conexão 2 = Conectado 3 = Erro de Timeout | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0863 | MBTCP: Conexões ativas | 0 a 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0865 | MBTCP: Porta TCP | 0 a 9999 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0868 | MBTCP: Timeout | 0 a 999,9s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0806 | Watchdog Modbus TCP | 0 a 65,5 s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

6.4.3 POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES

As formas possíveis de conectar o CFW300 ao WEGscan 1000 podem ser ilustradas conforme a Figura 6.6.

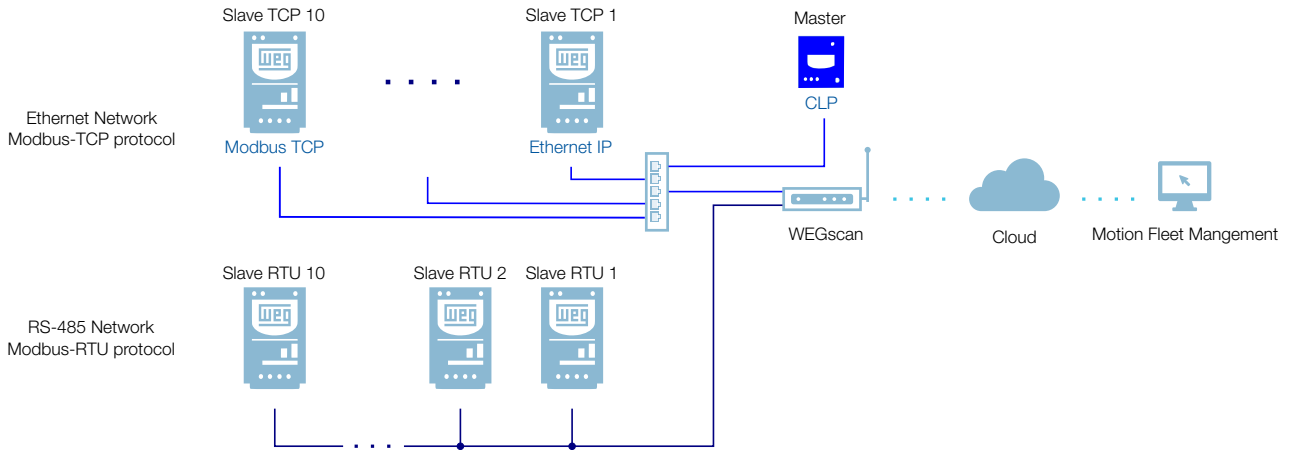


Figura 6.6: Conexões possíveis com o CFW300



ATENÇÃO!

O WEGscan 1000 somente pode ser conectado com a internet utilizando a porta Ethernet GbE0 se a mesma não possuir proxy.

6.4.4 MONITORAMENTO

O WEGscan 1000 monitora continuamente os parâmetros do CFW300 especificados na [Seção 6.4.4.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW300 na página 6-13](#).

Findo um ciclo de todas essas leituras, assim como dos demais ativos conectados ao WEGscan 1000, um novo ciclo de leituras é iniciado automaticamente.

Os parâmetros lidos são transformados em atributos, que podem ser:

- Somente na inicialização;
- Último valor lido;
- Valor médio;
- Valor mínimo;
- Valor máximo.

A cada 5 minutos, o WEGscan 1000 publica os atributos para a plataforma WEG Fleet Management. Caso haja alguma falha de conexão com a internet, o WEGscan 1000 armazena os dados por até 30 dias em memória interna, fazendo as publicações para o MFM quando a conexão é reestabelecida.

Em caso de falha no CFW300, o WEGscan 1000 publica automaticamente para o MFM os parâmetros especificados na [Seção 6.2.4.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW11 na página 6-6](#) de modo assíncrono, ou seja, sem aguardar o período cíclico normal de publicação.

6.4.4.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW300

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|------------------------|---|---|----------------|
| P0202 | Control type | controlType | Inicialização | identification |
| P0295 | Inverter rated current | inverterRatedCurrent | Inicialização | |
| P0296 | Inverter rated voltage | inverterRatedVoltage | Inicialização | |
| P0401 | Motor rated current | motorRatedCurrent | Inicialização | |
| P0402 | Motor rated speed | motorRatedSpeed | Inicialização | |
| P0400 | Motor rated voltage | motorRatedVoltage | Inicialização | |
| P0023 | Software version | softwareVersion | Inicialização | |
| P0297 | Switching frequency | switchingFrequency | Inicialização | |
| P0001 | Motor speed reference | motorSpeedReferenceAvg | Valor médio | status |
| P0680 | Status word | statusWord | Último valor | |
| P0042 | Enabled hours | enabledHours | Último valor | diagnostic |
| P0048 | Present alarm | presentAlarm | Último valor | |
| P0049 | Present fault | presentFault | Último valor | |
| P0004 | DC link voltage | dcLinkVoltageAvg dcLinkVoltageMin dcLinkVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | measurement |
| P0003 | Motor current | motorCurrentAvg motorCurrentMin motorCurrentMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0005 | Motor frequency | motorFrequencyAvg motorFrequencyMin motorFrequencyMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0037 | Motor overload | motorOverloadAvg motorOverloadMin motorOverloadMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0002 | Motor speed | motorSpeedAvg | Valor médio | |
| P0009 | Motor torque | motorTorqueAvg motorTorqueMin motorTorqueMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0007 | Motor voltage | motorVoltageAvg motorVoltageMin motorVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0010 | Output power | outputPowerAvg outputPowerMin outputPowerMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0030 | Module temperature | moduleTemperatureAvg | Valor médio | temperature |
| P0018 | Analog input 1 | analogInput1 | Último valor | io |
| P0019 | Analog input 2 | analogInput2 | Último valor | |
| P0014 | Analog output 1 | analogOutput1 | Último valor | |
| P0015 | Analog output 2 | analogOutput2 | Último valor | |
| P0012 | Digital inputs | digitalInputs | Último valor | |
| P0013 | Digital outputs | digitalOutputs | Último valor | |

6.4.4.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW300

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|---|-------------------|-------------------|--------|
| P0090 | Corrente na Última Falha | faultCurrent | Último valor | Evento |
| P0091 | Barramento CC na Última Falha | faultCC | Último valor | Evento |
| P0092 | Velocidade na Última Falha | faultVelocity | Último valor | Evento |
| P0093 | Rerefência na Última Falha | faultReference | Último valor | Evento |
| P0094 | Frequência na Última Falha | faultFrequency | Último valor | Evento |
| P0095 | Tensão do Motor na Última Falha | faultVoltageMotor | Último valor | Evento |
| P0096 | Estados das Entradas Digitais na Última Falha | faultDi | Último valor | Evento |

6.5 INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW500

6.5.1 RS-485

Para conectar o CFW500 ao WEGscan 1000 via interface de comunicação RS-485, utilizando o protocolo Modbus-RTU, é necessário instalar no CFW500 um dos seguintes acessórios listados na [Tabela 6.12](#), que podem ser utilizados a partir da versão 2.0 de firmware do CFW500.

Consulte o manual da Comunicação Serial RS-232/RS-485 do CFW500, que pode ser obtido na central de downloads do site www.weg.net, para informações adicionais.



ATENÇÃO!

O acessório CRS485-B possui uma interface RS-485 adicional. A interface padrão é composta pelos sinais dos pinos 12 (A), 14 (B) e 16 (GND). A segunda interface é composta pelos sinais dos pinos 20 (A), 22 (B) e 24 (GND).

Tabela 6.12: Acessórios de meio físico RS-485 do CFW500 compatíveis com protocolo Modbus RTU

| Acessório | Item WEG | Parâmetros | Pino Sinal A (-) | Pino Sinal B (+) | Pino Sinal GND |
|-----------|----------|-------------|------------------|------------------|----------------|
| CRS485-B | 14742132 | Tabela 6.13 | 12 e 20 | 14 e 22 | 16 e 24 |
| IOS | 14741859 | | 14 | 16 | 18 |
| CCAN | 14741999 | | 10 | 12 | 14 |
| CRS232 | 14742005 | | 10 | 12 | 4 |
| CPDP | 14742132 | | 8 | 10 | 12 |
| CPDP2 | 12443605 | | | | |
| IOD | 14742006 | | | | |
| IOAD | 14742129 | | | | |
| IOR-B | 14742003 | | 12 | 14 | 16 |
| ENC | 12619000 | | | | |
| CUSB | 14742001 | | | | |
| CETH-IP | 12892614 | | | | |
| CEMB-TC | 12892815 | | 8 | 10 | 11 |
| CEPN-IO | 12892816 | | | | |

Tabela 6.13: Parâmetros relacionados aos acessórios de comunicação RS-485

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|--|---|
| P0308 | Endereço serial | 1 a 247 |
| P0310 | Taxa comunicação serial | 0 = 9600 bps 1 = 19200 bps 2 = 38400 bps |
| P0311 | Configuração dos bytes da interface serial | 0 = 8 bits, sem paridade, 1 stop bit 1 = 8 bits, paridade par, 1 stop bit 2 = 8 bits, paridade ímpar, 1 stop bit 3 = 8 bits, sem paridade, 2 stop bits 4 = 8 bits, paridade par, 2 stop bits 5 = 8 bits, paridade ímpar, 2 stop bits |

Tabela 6.13: Parâmetros relacionados aos acessórios de comunicação RS-485

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|----------------------------|---|
| P0312 | Protocolo serial | 2 = Modbus RTU |
| P0313 | Ação para erro comunicação | 0 = Inativo 1 = Para por rampa 2 = Desabilita geral 3 = Vai para LOCAL 4 = Vai para Local e mantém comandos e referência 5 = Causa falha |
| P0314 | Watchdog serial | 0,0 a 999,0 s |
| P0316 | Estado da interface serial | 0 = Inativo 1 = Ativo 2 = Erro de Watchdog |

6.5.2 ETHERNET

Para conectar ao WEGscan 1000 via interface de comunicação Ethernet GbE1, utilizando o protocolo Modbus TCP, é necessário instalar no CFW500 um dos seguintes acessórios listados na [Tabela 6.14](#).

Tabela 6.14: Acessórios de meio físico Ethernet do CFW500 compatíveis com protocolo Modbus TCP

| Acessório | Item WEG | Cientes Modbus TCP | Firmware CFW500 | Parâmetros |
|-----------|----------|--------------------|-----------------|-----------------------------|
| CETH-IP | 12892814 | 2 | ≥ V2.00 | Tabela 6.15 |
| CEMB-TCP | 12892815 | 4 | | |

Tabela 6.15: Parâmetros relacionados aos acessórios CETH-IP e CEMB-TC

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|----------------------------------|--|
| P0800 | Identificação do módulo Ethernet | 0 = Não identificado 1 = Modbus TCP 2 = Ethernet/IP 3 = PROFINET IO |
| P0801 | Estado da comunicação Ethernet | 0 = Setup 1 = Init 2 = Wait Comm 3 = Idle 4 = Data Active 5 = Error 6 = Reservado 7 = Exception 8 = Access Error |
| P0803 | Taxa de comunicação Ethernet | 0 = Auto 1 = 10 Mbps, half duplex 2 = 10 Mbps, full duplex 3 = 100 Mbps, half duplex 4 = 100 Mbps, full duplex |
| P0806 | Watchdog Modbus TCP | 0 a 65,5 s |
| P0810 | Configuração do endereço IP | 0 = Parâmetros 1 = DHCP |
| P0811 | Endereço IP1 | 0 a 255 |
| P0812 | Endereço IP2 | 0 a 255 |
| P0813 | Endereço IP3 | 0 a 255 |
| P0814 | Endereço IP4 | 0 a 255 |

Tabela 6.15: Parâmetros relacionados aos acessórios CETH-IP e CEMB-TC

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|----------------------------|--|
| P0815 | CIDR (máscara da sub-rede) | 0 = Reservado 16 = 255.255.0.0 1 = 128.0.0.0 17 = 255.255.128.0 2 = 192.0.0.0 18 = 255.255.192.0 3 = 224.0.0.0 19 = 255.255.224.0 4 = 240.0.0.0 20 = 255.255.240.0 5 = 248.0.0.0 21 = 255.255.248.0 6 = 252.0.0.0 22 = 255.255.252.0 7 = 254.0.0.0 23 = 255.255.254.0 8 = 255.0.0.0 24 = 255.255.255.0 9 = 255.128.0.0 25 = 255.255.255.128 10 = 255.192.0.0 26 = 255.255.255.192 11 = 255.224.0.0 27 = 255.255.255.224 12 = 255.240.0.0 28 = 255.255.255.240 13 = 255.248.0.0 29 = 255.255.255.248 14 = 255.252.0.0 30 = 255.255.255.252 15 = 255.254.0.0 31 = 255.255.255.254 |
| P0816 | Gateway 1 | 0 a 255 |
| P0817 | Gateway 2 | 0 a 255 |
| P0818 | Gateway 3 | 0 a 255 |
| P0819 | Gateway 4 | 0 a 255 |

6

6.5.3 POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES

As formas possíveis de conectar o CFW500 ao WEGscan 1000 podem ser ilustradas conforme a Figura 6.7.

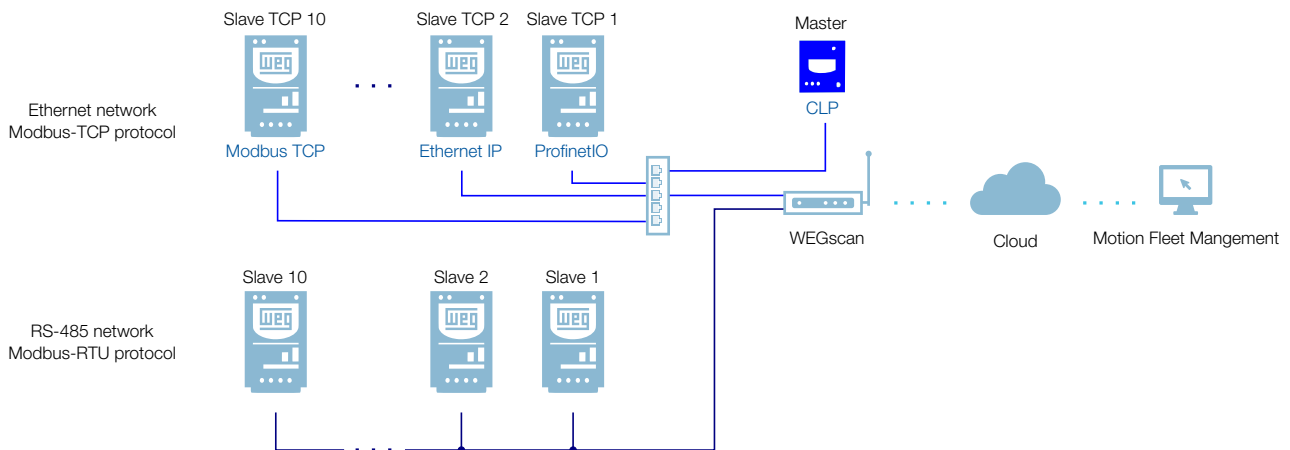


Figura 6.7: Conexões possíveis com o CFW500

ATENÇÃO! O WEGscan 1000 somente pode ser conectado com a internet utilizando a porta Ethernet GbE0 se a mesma não possuir proxy.

6.5.4 MONITORAMENTO

O WEGscan 1000 monitora continuamente os parâmetros do CFW500 especificados na [Seção 6.5.4.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW500 na página 6-18](#).

Findo um ciclo de todas essas leituras, assim como dos demais ativos conectados ao WEGscan 1000, um novo ciclo de leituras é iniciado automaticamente.

Os parâmetros lidos são transformados em atributos, que podem ser:

- Somente na inicialização;
- Último valor lido;
- Valor médio;
- Valor mínimo;
- Valor máximo.

A cada 5 minutos, o WEGscan 1000 publica os atributos para a plataforma WEG Fleet Management. Caso haja alguma falha de conexão com a internet, o WEGscan 1000 armazena os dados por até 30 dias em memória interna, fazendo as publicações para o MFM quando a conexão é reestabelecida.

Em caso de falha no CFW500, o WEGscan 1000 publica automaticamente para o MFM os parâmetros especificados na [Seção 6.2.4.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW11 na página 6-6](#) de modo assíncrono, ou seja, sem aguardar o período cíclico normal de publicação.

6.5.4.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW500

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|------------------------|---|---|----------------|
| P0202 | Control type | controlType | Inicialização | identification |
| P0295 | Inverter rated current | inverterRatedCurrent | Inicialização | |
| P0296 | Inverter rated voltage | inverterRatedVoltage | Inicialização | |
| P0401 | Motor rated current | motorRatedCurrent | Inicialização | |
| P0402 | Motor rated speed | motorRatedSpeed | Inicialização | |
| P0400 | Motor rated voltage | motorRatedVoltage | Inicialização | |
| P0023 | Software version | softwareVersion | Inicialização | |
| P0297 | Switching frequency | switchingFrequency | Inicialização | |
| P0001 | Motor speed reference | motorSpeedReferenceAvg | Valor médio | status |
| P0680 | Status word | statusWord | Último valor | |
| P0042 | Enabled hours | enabledHours | Último valor | diagnostic |
| P0048 | Present alarm | presentAlarm | Último valor | |
| P0049 | Present fault | presentFault | Último valor | |
| P0004 | DC link voltage | dcLinkVoltageAvg dcLinkVoltageMin dcLinkVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | measurement |
| P0003 | Motor current | motorCurrentAvg motorCurrentMin motorCurrentMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0005 | Motor frequency | motorFrequencyAvg motorFrequencyMin motorFrequencyMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0037 | Motor overload | motorOverloadAvg motorOverloadMin motorOverloadMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0002 | Motor speed | motorSpeedAvg | Valor médio | |
| P0009 | Motor torque | motorTorqueAvg motorTorqueMin motorTorqueMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0007 | Motor voltage | motorVoltageAvg motorVoltageMin motorVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0010 | Output power | outputPowerAvg outputPowerMin outputPowerMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0030 | Module temperature | moduleTemperatureAvg | Valor médio | temperature |
| P0018 | Analog input 1 | analogInput1 | Último valor | io |
| P0019 | Analog input 2 | analogInput2 | Último valor | |
| P0014 | Analog output 1 | analogOutput1 | Último valor | |
| P0015 | Analog output 2 | analogOutput2 | Último valor | |
| P0012 | Digital inputs | digitalInputs | Último valor | |
| P0013 | Digital outputs | digitalOutputs | Último valor | |

6.5.4.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW500

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|---|-------------------|-------------------|--------|
| P0090 | Corrente na Última Falha | faultCurrent | Último valor | Evento |
| P0091 | Barramento CC na Última Falha | faultCC | Último valor | Evento |
| P0092 | Velocidade na Última Falha | faultVelocity | Último valor | Evento |
| P0093 | Rerefência na Última Falha | faultReference | Último valor | Evento |
| P0094 | Frequência na Última Falha | faultFrequency | Último valor | Evento |
| P0095 | Tensão do Motor na Última Falha | faultVoltageMotor | Último valor | Evento |
| P0096 | Estados das Entradas Digitais na Última Falha | faultDI | Último valor | Evento |

6.6 INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW700

6.6.1 RS-485

Para conectar o CFW700 ao WEGscan 1000 via interface de comunicação RS-485, utilizando o protocolo Modbus-RTU, pode-se utilizar a interface RS-485 presente no próprio inversor, respeitando a versão mínima permitida do firmware do CFW700. Na [Tabela 6.16](#) são listados os pinos e sinais da interface.

A central de downloads da WEG, que pode ser acessada através do link www.weg.net, é um canal que permite o usuário encontrar uma vasta gama de documentos como sobre os equipamentos e acessórios WEG, além de guias instalação. Para informações adicionais sobre a comunicação RS-485 do CFW700, pesquise por “CFW700 modbus rtu” e acesse o manual “CFW700 - Modbus RTU”.

É muito importante ativar nos extremos da rede RS-485 os resistores de terminação.

Tabela 6.16: Pinos e sinais da interface RS-485 do CFW700

| Parâmetros | Pino | Sinal |
|-------------|------|-------|
| Tabela 6.17 | 10 | A (-) |
| | 9 | B (+) |
| | 8 | GND |

Tabela 6.17: Parâmetros relacionados aos acessórios RS485-01, CAN/RS485-01 e RS485-05

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|--|---|
| P0308 | Endereço serial | 1 a 247 |
| P0310 | Taxa comunicação serial | 0 = 9600 bps 1 = 19200 bps 2 = 38400 bps 3 = 57600 bps |
| P0311 | Configuração dos bytes da interface serial | 0 = 8 bits, sem paridade, 1 stop bit 1 = 8 bits, paridade par, 1 stop bit 2 = 8 bits, paridade ímpar, 1 stop bit 3 = 8 bits, sem paridade, 2 stop bits 4 = 8 bits, paridade par, 2 stop bits 5 = 8 bits, paridade ímpar, 2 stop bits |
| P0313 | Ação para erro comunicação | 0 = Inativo 1 = Para por rampa 2 = Desabilita geral 3 = Vai para LOCAL 4 = LOCAL mantém habilitado 5 = Causa falha |
| P0314 | Watchdog serial | 0,0 a 999,0 s |
| P0316 | Estado da interface serial | 0 = Inativo 1 = Ativo 2 = Erro de Watchdog |

6.6.2 POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES

As formas possíveis de conectar o CFW700 ao WEGscan 1000 podem ser ilustradas conforme a Figura 6.8.

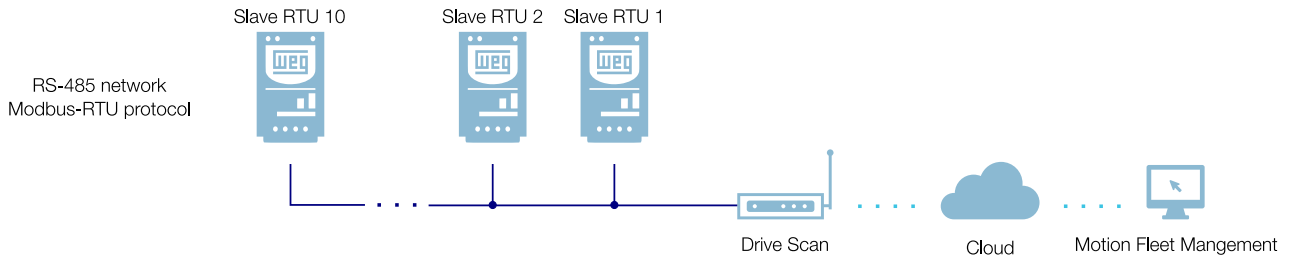


Figura 6.8: Conexões possíveis com o CFW700



ATENÇÃO!

O WEGscan 1000 somente pode ser conectado à internet utilizando a porta Ethernet GbE0 se a rede não possuir proxy.

6.6.3 MONITORAMENTO

O WEGscan 1000 monitora continuamente os parâmetros do CFW700 especificados na [Seção 6.6.3.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW700 na página 6-21](#) . Findo um ciclo de todas essas leituras, assim como dos demais ativos conectados ao WEGscan 1000 , um novo ciclo de leituras é iniciado automaticamente.

Os parâmetros lidos são transformados em atributos, que podem ser:

- Somente na inicialização;
- Último valor lido;
- Valor médio;
- Valor mínimo;
- Valor máximo.

A cada 5 minutos, o WEGscan 1000 publica os atributos para a plataforma WEG Fleet Management. Caso haja alguma falha de conexão com a internet, o WEGscan 1000 armazena os dados por até 30 dias em memória interna, fazendo as publicações para o MFM quando a conexão é reestabelecida.

Em caso de falha no CFW700, o WEGscan 1000 publica automaticamente para o MFM os parâmetros especificados na [Seção 6.6.3.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW700 na página 6-21](#) de modo assíncrono, ou seja, sem aguardar o período cíclico normal de publicação.

6.6.3.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW700

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|------------------------|---|---|----------------|
| P0202 | Control type | controlType | Inicialização | identification |
| P0295 | Inverter rated current | inverterRatedCurrent | Inicialização | |
| P0296 | Inverter rated voltage | inverterRatedVoltage | Inicialização | |
| P0401 | Motor rated current | motorRatedCurrent | Inicialização | |
| P0402 | Motor rated speed | motorRatedSpeed | Inicialização | |
| P0400 | Motor rated voltage | motorRatedVoltage | Inicialização | |
| P0023 | Software version | softwareVersion | Inicialização | |
| P0297 | Switching frequency | switchingFrequency | Inicialização | |
| P0001 | Motor speed reference | motorSpeedReferenceAvg | Valor médio | status |
| P0680 | Status word | statusWord | Último valor | |
| P0042 | Enabled hours | enabledHours | Último valor | diagnostic |
| P0048 | Present alarm | presentAlarm | Último valor | |
| P0049 | Present fault | presentFault | Último valor | |
| P0004 | DC link voltage | dcLinkVoltageAvg dcLinkVoltageMin dcLinkVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | measurement |
| P0003 | Motor current | motorCurrentAvg motorCurrentMin motorCurrentMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0005 | Motor frequency | motorFrequencyAvg motorFrequencyMin motorFrequencyMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0037 | Motor overload | motorOverloadAvg motorOverloadMin motorOverloadMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0002 | Motor speed | motorSpeedAvg | Valor médio | |
| P0009 | Motor torque | motorTorqueAvg motorTorqueMin motorTorqueMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0007 | Motor voltage | motorVoltageAvg motorVoltageMin motorVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0010 | Output power | outputPowerAvg outputPowerMin outputPowerMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | |
| P0030 | Module temperature | moduleTemperatureAvg | Valor médio | temperature |
| P0018 | Analog input 1 | analogInput1 | Último valor | io |
| P0019 | Analog input 2 | analogInput2 | Último valor | |
| P0014 | Analog output 1 | analogOutput1 | Último valor | |
| P0015 | Analog output 2 | analogOutput2 | Último valor | |
| P0012 | Digital inputs | digitalInputs | Último valor | |
| P0013 | Digital outputs | digitalOutputs | Último valor | |

6.6.3.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW700

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|---|-------------------|-------------------|--------|
| P0090 | Corrente na Última Falha | faultCurrent | Último valor | Evento |
| P0091 | Barramento CC na Última Falha | faultCC | Último valor | Evento |
| P0092 | Velocidade na Última Falha | faultVelocity | Último valor | Evento |
| P0093 | Rerefência na Última Falha | faultReference | Último valor | Evento |
| P0094 | Frequência na Última Falha | faultFrequency | Último valor | Evento |
| P0095 | Tensão do Motor na Última Falha | faultVoltageMotor | Último valor | Evento |
| P0096 | Estados das Entradas Digitais na Última Falha | faultDI | Último valor | Evento |

6.7 SOFT-STARTER SSW900

6.7.1 RS-485

Para conectar a SSW900 ao WEGscan 1000 via interface de comunicação RS-485, utilizando o protocolo Modbus-RTU, é necessário instalar na Soft-Starter o acessório CRS485-W, listado na [Tabela 6.18](#), que pode ser utilizado a partir da versão 1.0 de firmware da SSW900.

Consulte o manual da Comunicação Modbus-RTU da SSW900, que pode ser obtido na central de downloads do site www.weg.net, para informações adicionais.

Tabela 6.18: Acessório de meio físico RS-485 da SSW900 compatível com protocolo Modbus RTU


| Acessório | Item WEG | Parâmetros | Pino | Sinal |
|--|----------|-----------------------------|------------------|--|
| CRS485-W  | 12966043 | Tabela 6.19 | 1 2 3 4 | B (+) A (-) GND Terra de proteção |

Tabela 6.19: Parâmetros relacionados aos acessório de comunicação RS-485

| Parâmetro | Net ID | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|--------|--|---|
| C8.2.1 | 730 | Protocolo serial | 2 = Modbus RTU |
| C8.2.2 | 731 | Endereço serial | 1 a 247 |
| C8.2.3 | 732 | Taxa comunicação serial | 0 = 9600 bps 1 = 19200 bps 2 = 38400 bps 3 = 57600 bps |
| C8.2.4 | 733 | Configuração dos bytes da interface serial | 0 = 8 bits, sem paridade, 1 stop bit 1 = 8 bits, paridade par, 1 stop bit 2 = 8 bits, paridade ímpar, 1 stop bit 3 = 8 bits, sem paridade, 2 stop bits 4 = 8 bits, paridade par, 2 stop bits 5 = 8 bits, paridade ímpar, 2 stop bits |
| C8.2.5.1 | 740 | Modo Timeout | 0 = Inativo 1 = Falha F128 2 = Alarme A128 |
| C8.2.5.2 | 741 | Ação de alarme Timeout | 0 = Apenas indica 1 = Para por rampa 2 = Desabilita geral 3 = Vai para LOC 4 = Vai para REM |
| C8.2.5.3 | 734 | Timeout | 0,0 a 999,0s |

6.7.2 ETHERNET

Para conectar ao WEGscan 1000 via interface de comunicação Ethernet GbE1, utilizando o protocolo Modbus TCP, é necessário instalar na SSW900 o acessório CMB-TCP-N, listado na [Tabela 6.20](#).

Tabela 6.20: Acessório de meio físico Ethernet da SSW900 compatível com protocolo Modbus TCP

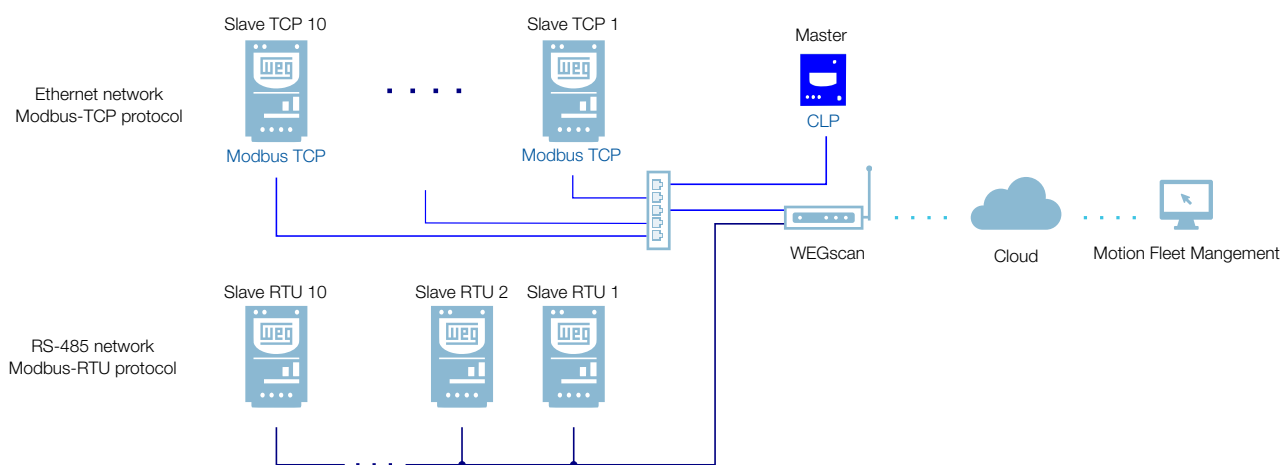
| Acessório | Item WEG | Clientes Modbus TCP | Firmware SSW900 | Parâmetros |
|---|----------|---------------------|-----------------|-----------------------------|
| CMB-TCP-N  | 12966038 | 2 | ≥ V1.00 | Tabela 6.21 |

Tabela 6.21: Parâmetros relacionados ao acessório CMB-TCP-N

| Parâmetro | Net ID | Descrição | Faixa de valores | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------------------|----------------------|-----------------------------|---|---------------|------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|-----------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|
| C8.3.4 | 760 | Configuração do endereço IP | 0 = Parâmetros 1 = DHCP | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| C8.3.5 | 762 | Endereço IP | 0.0.0.0 a 255.255.255.255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| C8.3.6 | 761 | CIDR (máscara da sub-rede) | <table border="0"> <tr> <td>0 = Reservado</td> <td>16 = 255.255.0.0</td> </tr> <tr> <td>1 = 128.0.0.0</td> <td>17 = 255.255.128.0</td> </tr> <tr> <td>2 = 192.0.0.0</td> <td>18 = 255.255.192.0</td> </tr> <tr> <td>3 = 224.0.0.0</td> <td>19 = 255.255.224.0</td> </tr> <tr> <td>4 = 240.0.0.0</td> <td>20 = 255.255.240.0</td> </tr> <tr> <td>5 = 248.0.0.0</td> <td>21 = 255.255.248.0</td> </tr> <tr> <td>6 = 252.0.0.0</td> <td>22 = 255.255.252.0</td> </tr> <tr> <td>7 = 254.0.0.0</td> <td>23 = 255.255.254.0</td> </tr> <tr> <td>8 = 255.0.0.0</td> <td>24 = 255.255.255.0</td> </tr> <tr> <td>9 = 255.128.0.0</td> <td>25 = 255.255.255.128</td> </tr> <tr> <td>10 = 255.192.0.0</td> <td>26 = 255.255.255.192</td> </tr> <tr> <td>11 = 255.224.0.0</td> <td>27 = 255.255.255.224</td> </tr> <tr> <td>12 = 255.240.0.0</td> <td>28 = 255.255.255.240</td> </tr> <tr> <td>13 = 255.248.0.0</td> <td>29 = 255.255.255.248</td> </tr> <tr> <td>14 = 255.252.0.0</td> <td>30 = 255.255.255.252</td> </tr> <tr> <td>15 = 255.254.0.0</td> <td>31 = 255.255.255.254</td> </tr> </table> | 0 = Reservado | 16 = 255.255.0.0 | 1 = 128.0.0.0 | 17 = 255.255.128.0 | 2 = 192.0.0.0 | 18 = 255.255.192.0 | 3 = 224.0.0.0 | 19 = 255.255.224.0 | 4 = 240.0.0.0 | 20 = 255.255.240.0 | 5 = 248.0.0.0 | 21 = 255.255.248.0 | 6 = 252.0.0.0 | 22 = 255.255.252.0 | 7 = 254.0.0.0 | 23 = 255.255.254.0 | 8 = 255.0.0.0 | 24 = 255.255.255.0 | 9 = 255.128.0.0 | 25 = 255.255.255.128 | 10 = 255.192.0.0 | 26 = 255.255.255.192 | 11 = 255.224.0.0 | 27 = 255.255.255.224 | 12 = 255.240.0.0 | 28 = 255.255.255.240 | 13 = 255.248.0.0 | 29 = 255.255.255.248 | 14 = 255.252.0.0 | 30 = 255.255.255.252 | 15 = 255.254.0.0 | 31 = 255.255.255.254 |
| 0 = Reservado | 16 = 255.255.0.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 = 128.0.0.0 | 17 = 255.255.128.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 = 192.0.0.0 | 18 = 255.255.192.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 = 224.0.0.0 | 19 = 255.255.224.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 = 240.0.0.0 | 20 = 255.255.240.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 = 248.0.0.0 | 21 = 255.255.248.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 = 252.0.0.0 | 22 = 255.255.252.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 = 254.0.0.0 | 23 = 255.255.254.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 = 255.0.0.0 | 24 = 255.255.255.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 = 255.128.0.0 | 25 = 255.255.255.128 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 = 255.192.0.0 | 26 = 255.255.255.192 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 = 255.224.0.0 | 27 = 255.255.255.224 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 = 255.240.0.0 | 28 = 255.255.255.240 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 = 255.248.0.0 | 29 = 255.255.255.248 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 = 255.252.0.0 | 30 = 255.255.255.252 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 = 255.254.0.0 | 31 = 255.255.255.254 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| C8.3.7 | 766 | Gateway | 0.0.0.0 a 255.255.255.255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| C8.3.9.1 | 771 | Modo timeout | 0 = Inativa 1 = Falha F131 2 = Alarme A131 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| C8.3.9.2 | 772 | Ação do alarme para timeout | 0 = Apenas indica 1 = Para por rampa 2 = Desabilita geral 3 = Vai para LOC 4 = Vai para REM | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| C8.3.9.3 | 759 | Modbus TCP timeout | 0 a 999,9s | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

6.7.3 POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES

As formas possíveis de conectar a SSW900 ao WEGscan 1000 podem ser ilustradas conforme a [Figura 6.9](#).


Figura 6.9: Conexões possíveis com a SSW900

ATENÇÃO!
O WEGscan 1000 somente pode ser conectado com a internet utilizando a porta Ethernet GbE0 se a mesma não possuir proxy.

6.7.4 MONITORAMENTO

O WEGscan 1000 monitora continuamente os parâmetros da SSW900 especificados na [Seção 6.7.4.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pela SSW900 na página 6-25](#).

Findo um ciclo de todas essas leituras, assim como dos demais ativos conectados ao WEGscan 1000, um novo ciclo de leituras é iniciado automaticamente.

Os parâmetros lidos são transformados em atributos, que podem ser:

- Somente na inicialização;
- Último valor lido;
- Valor médio;
- Valor mínimo;
- Valor máximo.

A cada 5 minutos, o WEGscan 1000 publica os atributos para a plataforma WEG Fleet Management. Caso haja alguma falha de conexão com a internet, o WEGscan 1000 armazena os dados por até 30 dias em memória interna, fazendo as publicações para o MFM quando a conexão é reestabelecida.

6.7.4.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pela SSW900

| Parâmetro | Net Id | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|--------|----------------------------------|---------------------|-------------------|----------------|
| S3.2.1 | 328 | Versão de Software (Pacote) | softwareVersion | Último valor | identification |
| S3.3.2 | 4 | Tensão de Linha | lineVoltage | Último valor | identification |
| S3.5.1 | 335 | Acessório Slot 1 | slot1Accessory | Último valor | identification |
| S3.5.2 | 336 | Acessório Slot 2 | slot2Accessory | Último valor | identification |
| C1.1 | 202 | Tipo de Controle | controlType | Último valor | identification |
| D1.3 | 102 | Tempo Máximo de Partida | maxStartTime | Último valor | identification |
| C9.1.1 | 295 | Corrente Nominal | nominalCurrent | Último valor | identification |
| S1.1.1 | 26 | Corrente da Fase R | phaseCurrentR | Último valor | measurement |
| S1.1.2 | 28 | Corrente da Fase S | phaseCurrentS | Último valor | measurement |
| S1.1.3 | 30 | Corrente da Fase T | phaseCurrentT | Último valor | measurement |
| S1.1.4 | 24 | Corrente Média | motorCurrent | Valor médio | measurement |
| S1.2.1 | 33 | Tensão de Linha R-S | lineVoltageRs | Último valor | measurement |
| S1.2.2 | 34 | Tensão de Linha S-T | lineVoltageSt | Último valor | measurement |
| S1.2.3 | 35 | Tensão de Linha T-R | lineVoltageTr | Último valor | measurement |
| S1.2.4 | 4 | Tensão de Linha Média | lineVoltage | Último valor | measurement |
| S1.3.1 | 7 | Tensão de Saída Média | motorVoltage | Valor médio | measurement |
| S1.5.1 | 10 | Potência Ativa | outputPower | Valor médio | measurement |
| S1.5.2 | 12 | Potência Aparente | apparentPower | Valor médio | measurement |
| S1.5.3 | 14 | Potência Reativa | reactivePower | Valor médio | measurement |
| S1.5.4 | 8 | Fator de Potência | powerFactor | Valor médio | measurement |
| S1.7 | 9 | Torque do Motor | motorTorque | Valor médio | measurement |
| S1.8.1 | 71 | Tensão de Controle | controlVoltage | Último valor | measurement |
| S2.1.1 | 677 | Estados DI1 a DI6 | digitalInputs | Último valor | io |
| S2.1.2 | 678 | Estados DO1 a DO3 | digitalOutputs | Último valor | io |
| S2.2.1 | 673 | Estado AO | analogOutput | Último valor | io |
| S3.1.1 | 680 | Palavra de Estado | statusWord | Último valor | status |
| S3.1.2 | 232 | Fonte de Comando Ativa | activeCommandSource | Último valor | identification |
| S4.1.1 | 60 | Temperatura Atual do Tiristor | scrTemperature | Valor médio | temperature |
| S4.2.1 | 50 | Estado da Classe Térmica | thermalState | Valor médio | status |
| D2.1.1 | 91 | Código do Alarme | presentAlarm | Último valor | diagnostic |
| D1.1.1 | 90 | Código da Falha | presentFault | Último valor | diagnostic |
| D4.1.1 | 69 | Corrente Máxima de Partida | maxStartCurrent | Último valor | measurement |
| D4.6.1 | 52 | Contador kWh | energyCounter | Último valor | measurement |
| D4.7 | 59 | Número de Partidas | totalStartsNumber | Último valor | measurement |
| D6.1 | 42 | Contador Horas Energizado | energizedHours | Último valor | measurement |
| D6.2 | 44 | Contador Horas Habilitado | enabledHours | Último valor | measurement |
| D6.3 | 46 | Contador Horas Ventilador Ligado | fanHours | Último valor | measurement |

6.8 RELÉ INTELIGENTE SRW01

6.8.1 ETHERNET

Os seguintes modelos Ethernet do SRW01 possuem suporte à comunicação com o Drive-Scan:

- SRW01-ETH-EIP: protocolo EtherNet/IP,
- SRW01-ETH-MBTCP: protocolo Modbus TCP,
- SRW01-ETH-PNIO: protocolo PROFINET IO.

Os modelos Ethernet do SRW01 permitem a comunicação com o WEGscan 1000 via Ethernet utilizando como protocolo o Modbus-TCP, não sendo necessária a instalação de um módulo de comunicação adicional. O SRW01 Ethernet possui duas portas Ethernet, Port 1 e Port 2, cujas configurações de comunicação podem ser programadas através dos parâmetros listados na [Tabela 6.22](#). É importante ressaltar que a comunicação só pode ser realizada a partir da v2.00 do firmware do SRW01.

Tabela 6.22: Parâmetros relacionados ao protocolo Modbus do SRW01 Ethernet

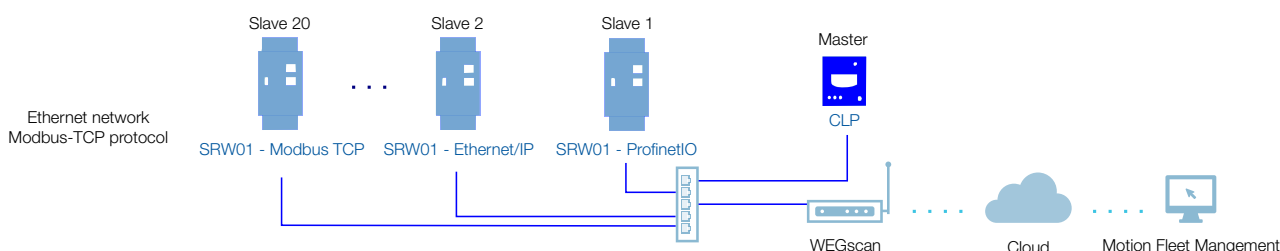
| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------------------|--------------------------------|---|---------------|------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|---------------|--------------------|-----------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|------------------|----------------------|
| P0751 | Estado da comunicação Ethernet | 0 = Setup 1 = Init 2 = Wait Comm 3 = Idle 4 = Data Active 5 = Error 6 = Reservado 7 = Exception 8 = Access Error | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P0753 | Taxa de comunicação Ethernet | 0 = Auto 1 = 10 Mbps, half duplex 2 = 10 Mbps, full duplex 3 = 100 Mbps, half duplex 4 = 100 Mbps, full duplex | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P760 | Configuração do endereço IP | 0 = Parâmetros 1 = DHCP 2 = DCP | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P761 | Endereço IP 1 | 0... 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P762 | Endereço IP 2 | 0... 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P763 | Endereço IP 3 | 0... 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P764 | Endereço IP 4 | 0... 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P765 | CIDR (máscara da sub-rede) | <table style="width: 100%; border: none;"> <tr> <td>0 = Reservado</td> <td>16 = 255.255.0.0</td> </tr> <tr> <td>1 = 128.0.0.0</td> <td>17 = 255.255.128.0</td> </tr> <tr> <td>2 = 192.0.0.0</td> <td>18 = 255.255.192.0</td> </tr> <tr> <td>3 = 224.0.0.0</td> <td>19 = 255.255.224.0</td> </tr> <tr> <td>4 = 240.0.0.0</td> <td>20 = 255.255.240.0</td> </tr> <tr> <td>5 = 248.0.0.0</td> <td>21 = 255.255.248.0</td> </tr> <tr> <td>6 = 252.0.0.0</td> <td>22 = 255.255.252.0</td> </tr> <tr> <td>7 = 254.0.0.0</td> <td>23 = 255.255.254.0</td> </tr> <tr> <td>8 = 255.0.0.0</td> <td>24 = 255.255.255.0</td> </tr> <tr> <td>9 = 255.128.0.0</td> <td>25 = 255.255.255.128</td> </tr> <tr> <td>10 = 255.192.0.0</td> <td>26 = 255.255.255.192</td> </tr> <tr> <td>11 = 255.224.0.0</td> <td>27 = 255.255.255.224</td> </tr> <tr> <td>12 = 255.240.0.0</td> <td>28 = 255.255.255.240</td> </tr> <tr> <td>13 = 255.248.0.0</td> <td>29 = 255.255.255.248</td> </tr> <tr> <td>14 = 255.252.0.0</td> <td>30 = 255.255.255.252</td> </tr> <tr> <td>15 = 255.254.0.0</td> <td>31 = 255.255.255.254</td> </tr> </table> | 0 = Reservado | 16 = 255.255.0.0 | 1 = 128.0.0.0 | 17 = 255.255.128.0 | 2 = 192.0.0.0 | 18 = 255.255.192.0 | 3 = 224.0.0.0 | 19 = 255.255.224.0 | 4 = 240.0.0.0 | 20 = 255.255.240.0 | 5 = 248.0.0.0 | 21 = 255.255.248.0 | 6 = 252.0.0.0 | 22 = 255.255.252.0 | 7 = 254.0.0.0 | 23 = 255.255.254.0 | 8 = 255.0.0.0 | 24 = 255.255.255.0 | 9 = 255.128.0.0 | 25 = 255.255.255.128 | 10 = 255.192.0.0 | 26 = 255.255.255.192 | 11 = 255.224.0.0 | 27 = 255.255.255.224 | 12 = 255.240.0.0 | 28 = 255.255.255.240 | 13 = 255.248.0.0 | 29 = 255.255.255.248 | 14 = 255.252.0.0 | 30 = 255.255.255.252 | 15 = 255.254.0.0 | 31 = 255.255.255.254 |
| 0 = Reservado | 16 = 255.255.0.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 = 128.0.0.0 | 17 = 255.255.128.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 = 192.0.0.0 | 18 = 255.255.192.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 = 224.0.0.0 | 19 = 255.255.224.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 = 240.0.0.0 | 20 = 255.255.240.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 = 248.0.0.0 | 21 = 255.255.248.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 = 252.0.0.0 | 22 = 255.255.252.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 = 254.0.0.0 | 23 = 255.255.254.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 = 255.0.0.0 | 24 = 255.255.255.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 = 255.128.0.0 | 25 = 255.255.255.128 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 = 255.192.0.0 | 26 = 255.255.255.192 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 = 255.224.0.0 | 27 = 255.255.255.224 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 = 255.240.0.0 | 28 = 255.255.255.240 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 = 255.248.0.0 | 29 = 255.255.255.248 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 = 255.252.0.0 | 30 = 255.255.255.252 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 = 255.254.0.0 | 31 = 255.255.255.254 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P766 | Gateway 1 | 0... 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P767 | Gateway 2 | 0... 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P768 | Gateway 3 | 0... 255 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

Tabela 6.22: Parâmetros relacionados ao protocolo Modbus do SRW01 Ethernet

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|--------------------|------------------|
| P769 | Gateway 4 | 0... 255 |
| P756 | Modbus TCP timeout | 0 a 999,9s |

6.8.2 POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES

As formas possíveis de conectar o SRW01 ao WEGscan 1000 podem ser ilustradas conforme a [Figura 6.10](#).


Figura 6.10: Conexões possíveis com o SRW01

ATENÇÃO!

O WEGscan 1000 somente pode ser conectado com a internet utilizando a porta Ethernet GbE0 se a mesma não possuir proxy.

6.8.3 MONITORAMENTO

O WEGscan 1000 monitora continuamente os parâmetros do SRW01 especificados na [Seção 6.8.3.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo SRW01 na página 6-28](#).

Findo um ciclo de todas essas leituras, assim como dos demais ativos conectados ao WEGscan 1000, um novo ciclo de leituras é iniciado automaticamente.

Os parâmetros lidos são transformados em atributos, que podem ser:

- Somente na inicialização;
- Último valor lido;
- Valor médio;
- Valor mínimo;
- Valor máximo.

A cada 5 minutos, o WEGscan 1000 publica os atributos para a plataforma WEG Fleet Management. Caso haja alguma falha de conexão com a internet, o WEGscan 1000 armazena os dados por até 30 dias em memória interna, fazendo as publicações para o MFM quando a conexão é reestabelecida.



6.8.3.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo SRW01

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-------------|---|-----------------------------|-------------------|-------------|
| P002 | Corrente (%) | ratedCurrent | Último valor | measurement |
| P003 | Corrente true RMS | motorCurrent | Valor médio | measurement |
| P004 | Tensão linha true RMS | lineVoltage | Último valor | measurement |
| P006 | Estado do relé | status | Último valor | measurement |
| P008 | Fator de potência | powerFactor | Valor médio | measurement |
| P009 | Potência reativa do motor | reactivePower | Último valor | measurement |
| P010 | Potência ativa do motor | outputPower | Valor médio | measurement |
| P011 | Potência aparente do motor | apparentPower | Último valor | measurement |
| P014 | Último erro | lastFault | Último valor | diagnostic |
| P016 | Erro atual | currentError | Último valor | diagnostic |
| P020 | Valor do PTC (ohms) | ptcValue | Último valor | measurement |
| P030 | Corrente true RMS fase R | phaseCurrentR | Último valor | measurement |
| P031 | Corrente true RMS fase S | phaseCurrentS | Último valor | measurement |
| P032 | Corrente true RMS fase T | phaseCurrentT | Último valor | measurement |
| P033 | Tensão linha L1-L2 (R-S) | lineVoltageRs | Último valor | measurement |
| P034 | Tensão linha L2-L3 (S-T) | lineVoltageSt | Último valor | measurement |
| P035 | Tensão linha L3-L1 (T-R) | lineVoltageTr | Último valor | measurement |
| P036 | Corrente fuga à terra (%) | earthLeakage | Último valor | measurement |
| P037 | Corrente true RMS fuga à terra | eathLeakageCurrent | Último valor | measurement |
| P042 | Horas energizado | energizedHours | Último valor | diagnostic |
| P043 | Horas motor ligado | motorOnHours | Último valor | diagnostic |
| P044 | Contador kWh | energyCounter | Último valor | measurement |
| P050 | Proteção térmica motor | thermalProtection | Último valor | measurement |
| P051 | Nível de desbalanceamento corrente | currentUnbalance | Último valor | measurement |
| P052 | Nível de falta à terra | earthFault | Último valor | measurement |
| P053 | Nível de desbalanceamento tensão | voltageUnbalance | Último valor | measurement |
| P060 | Número de partidas | startsNumber | Último valor | measurement |
| P061 | Desarmes por sobrecarga | overloadTrips | Último valor | measurement |
| P062 | Desarmes por desbalanceamento corrente | currentUnbalanceTrips | Último valor | measurement |
| P063 | Desarmes por falta à terra | earthFaultTrips | Último valor | measurement |
| P064 | Desarmes por falta de fase (corrente) | currentPhaseFaultTrips | Último valor | measurement |
| P065 | Desarmes por sobrecorrente | overcurrentTrips | Último valor | measurement |
| P066 | Desarmes por subcorrente | undercurrentTrips | Último valor | measurement |
| P067 | Desarmes por frequência fora da faixa | outOfPhaseTrips | Último valor | measurement |
| P068 | Desarmes por PTC | ptcTrips | Último valor | measurement |
| P069 | Desarmes por fuga à terra | earthLeakageTrips | Último valor | measurement |
| P070 | Desarmes por falha externa | externalFaultTrips | Último valor | measurement |
| P071 a P073 | Status de Trip 1 a Status de Trip 3 | tripStatus1 a tripStatus3 | Último valor | status |
| P075 a P077 | Status de alarme 1 a Status de alarme 3 | alarmStatus1 | Último valor | status |
| P082 | Número total de desarmes | totalTrips | Último valor | measurement |
| P100 | Desarmes por desbalanceamento de tensão | voltageUnbalanceTrips | Último valor | measurement |
| P101 | Desarmes por falta de fase | outOfPhaseTrips | Último valor | measurement |
| P102 | Desarmes por sobretensão | overvoltageTrips | Último valor | measurement |
| P103 | Desarmes por subtensão | undervoltageTrips | Último valor | measurement |
| P104 | Desarmes por subpotência | underpowerTrips | Último valor | measurement |
| P105 | Desarmes por sobrepotência | overpowerTrips | Último valor | measurement |
| P106 | Desarmes por subfator de potência | powerUnderfactorTrips | Último valor | measurement |
| P107 | Desarmes por sobrefator de potência | powerOverfactorTrips | Último valor | measurement |
| P110 a P111 | Status de Trip 4 a Status de Trip 5 | tripStatus4 a tripStatus5 | Último valor | status |
| P115 a P116 | Status de alarme 4 a Status de alarme 5 | alarmStatus1 a alarmStatus5 | Último valor | status |

6.9 INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW11 MODULAR

6.9.1 RS-485

Para conectar o CFW11 Modular (CFW11M) ao WEGscan 1000 via interface de comunicação RS-485, utilizando o protocolo Modbus-RTU, é necessário instalar no CFW11M um dos seguintes acessórios listados na [Tabela 6.23](#). A versão mínima compatível com o Modbus RTU é a v3.14 para o modelo G1 e v1.1 para o modelo G2.

A central de downloads da WEG, que pode ser acessada através do link www.weg.net, é um canal que permite o usuário encontrar uma vasta gama de documentos como sobre os equipamentos e acessórios WEG, além de guias instalação. Para informações adicionais sobre a comunicação RS-485 do CFW11M, acesse o manual “CFW11 - Manual da Comunicação Serial RS-232/RS-485 do CFW11”. Para obter os manuais sobre as configurações e instalação do PLC11-01 e PLC11-02, pesquise pela palavra-chave “PLC11”, na central de downloads.

É muito importante ativar nos extremos da rede RS-485 os resistores de terminação.

Tabela 6.23: Acessórios de meio físico RS-485 do CFW11M compatíveis com protocolo Modbus RTU

| Acessório | Item WEG | Modelo CFW11MM | Parâmetros | Pino | Sinal |
|--------------|-------------------|----------------|-----------------------------|--------|---------------------|
| RS485-01 | 11008102 | G1 e G2 | Tabela 6.24 | 1 | RxD/TxD negativo |
| CAN/RS485-01 | 10051960 | | | 2 | RxD/TxD positivo |
| | | | | 3 | GND (0V isolado) |
| 4 | Terra (blindagem) | | | | |
| PLC11-01 | 11008911 | G2 | Tabela 6.25 | XC31:8 | RxD/TxD negativo |
| PLC11-02 | 11094251 | | | XC31:9 | RxD/TxD positivo |
| RS-485-05 | 11008161 | G1 e G2 | Tabela 6.24 | 1 | +5V |
| | | | | 5 | GND |
| | | | | 8 | RxD/TxD |
| | | | | 9 | RxD/TxD (invertido) |

Tabela 6.24: Parâmetros relacionados aos acessórios RS485-01, CAN/RS485-01 e RS485-05

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|--|---|
| P0308 | Endereço serial | 1 a 247 |
| P0310 | Taxa comunicação serial | 0 = 9600 bps 1 = 19200 bps 2 = 38400 bps 3 = 57600 bps |
| P0311 | Configuração dos bytes da interface serial | 0 = 8 bits, sem paridade, 1 stop bit 1 = 8 bits, paridade par, 1 stop bit 2 = 8 bits, paridade ímpar, 1 stop bit 3 = 8 bits, sem paridade, 2 stop bits 4 = 8 bits, paridade par, 2 stop bits 5 = 8 bits, paridade ímpar, 2 stop bits |
| P0312 | Protocolo serial | 2 = Modbus RTU |
| P0313 | Ação para erro comunicação | 0 = Inativo 1 = Para por rampa 2 = Desabilita geral 3 = Vai para LOCAL 4 = LOCAL mantém habilitado 5 = Causa falha |
| P0314 | Watchdog serial | 0,0 a 999,0 s |
| P0316 | Estado da interface serial | 0 = Inativo 1 = Ativo 2 = Erro de Watchdog |

Tabela 6.25: Parâmetros relacionados aos acessórios PLC11-01 e PLC11-02

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|---------------------------------|---|
| P1280 | Protocolo serial | 1 = Modbus RTU (Escravo) |
| P1281 | Endereço serial | 1 a 247 |
| P1282 | Taxa comunicação serial | 0 = 1200 bps 1 = 2400 bps 2 = 4800 bps 3 = 9600 bps 4 = 19200 bps 5 = 38400 bps |
| P1283 | Configuração comunicação serial | 0 = 8 bits, sem paridade, 1 stop bit 1 = 8 bits, paridade par, 1 stop bit 2 = 8 bits, paridade ímpar, 1 stop bit 3 = 8 bits, sem paridade, 2 stop bits 4 = 8 bits, paridade par, 2 stop bits 5 = 8 bits, paridade ímpar, 2 stop bits |
| P1284 | Watchdog serial | 0,0 a 999,0 s |

6

Uma rede RS-485 entre os inversores CFW11M, utilizando todos o módulos de comunicação, pode ser ilustrada conforme a Figura 6.11.

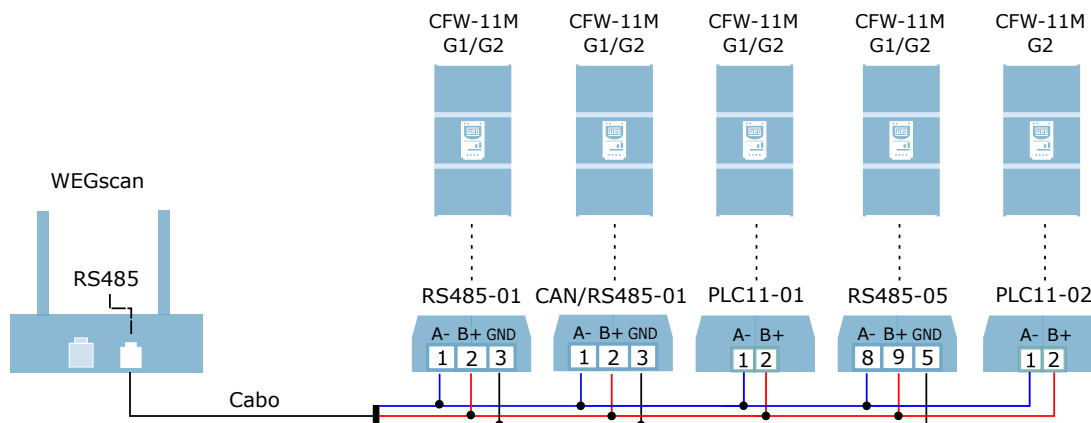


Figura 6.11: Rede RS-485 entre vários CFW11M e um WEGscan 1000

Pode-se notar que o sinais da RS-485 (positivo, negativo e terra) de cada inversor devem compartilhar entre si o mesmo ponto ou nó. Por exemplo, os sinais negativos (A-) dos inversores 1, 2, 3 e 4 devem estar conectados no mesmo nó. O mesmo deve ocorrer para o sinais positivo (B+) e GND (se houver). É importante lembrar que os inversores em rede RS-485 devem possuir endereços seriais distintos.

6.9.2 ETHERNET

Para conectar ao WEGscan 1000 via interface de comunicação Ethernet GbE1, utilizando o protocolo Modbus TCP, é necessário instalar no CFW11M um dos seguintes acessórios listados na Tabela 6.26. Também é importante observar na Tabela 6.26 os seguintes ajustes:

- O número máximo de clientes conectados simultaneamente ao acessório;
- A versão mínima compatível do WEGscan 1000 com o firmware do CFW11M G1 é a v6.0. Para o modelo G2 a versão mínima é a v1.0.

Para informações adicionais, consulte o documento “Módulos de Comunicação Anybus-CC” do CFW11, que pode ser encontrado na central de downloads do site www.weg.net pesquisando pela palavra chave “anybus-cc”.

Tabela 6.26: Acessórios de meio físico Ethernet do CFW11M compatíveis com protocolo Modbus TCP

| Acessório | Item WEG | Cientes Modbus TCP | Modelo CFW11M | Parâmetros |
|----------------------------------|--------------------------------|--------------------|---------------|-------------|
| ETHERNETIP-05 (1 ou 2 portas) | 10933688 (1P) 12272760 (2P) | Até 2 | G1 | Tabela 6.27 |
| MODBUSTCP-05 (1 ou 2 portas) | 11550476 (1P) 14033951 (2P) | Até 4 | G2 | |

Tabela 6.27: Parâmetros relacionados aos acessórios MODBUSTCP-05, ETHERNETIP-05

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|--|---|
| P0723 | Identificação da Anybus | 0 = Inativo 10 = RS485 19 = EtherNet/IP 21 = Modbus TCP 23 = PROFINET IO Outro = não compatível com o WEGscan 1000 |
| P0724 | Estado da comunicação Anybus | 0 = Inativo 1 = Não suportado 2 = Erro de acesso 3 = Offline 4 = Online |
| P0725 | Endereço da Anybus | 0 a 255 |
| P0840 | Estado Anybus | 0 = Setup 1 = Inít 2 = Wait Comm 3 = Idle 4 = Data Active 5 = Error 6 = Reserved 7 = Exception 8 = Access Error |
| P0841 | Taxa de comunicação Ethernet | 0 = Auto 1 = 10 Mbps, half duplex 2 = 10 Mbps, full duplex 3 = 100 Mbps, half duplex 4 = 100 Mbps, full duplex |
| P0842 | Timeout Modbus TCP | 0 a 655 s |
| P0843 | Configuração do endereço IP 0 = Parâmetros | 1 = DHCP 2 = DCP 3 = IPconfig |
| P0844 | Endereço IP1 | 0 a 255 |
| P0846 | Endereço IP2 | 0 a 255 |
| P0847 | Endereço IP3 | 0 a 255 |
| P0848 | Endereço IP4 | 0 a 255 |

Tabela 6.27: Parâmetros relacionados aos acessórios MODBUSTCP-05, ETHERNETIP-05

| Parâmetro | Descrição | Faixa de valores |
|-----------|----------------------------|--|
| P0848 | CIDR (máscara da sub-rede) | 0 = Reservado 16 = 255.255.0.0 1 = 128.0.0.0 17 = 255.255.128.0 2 = 192.0.0.0 18 = 255.255.192.0 3 = 224.0.0.0 19 = 255.255.224.0 4 = 240.0.0.0 20 = 255.255.240.0 5 = 248.0.0.0 21 = 255.255.248.0 6 = 252.0.0.0 22 = 255.255.252.0 7 = 254.0.0.0 23 = 255.255.254.0 8 = 255.0.0.0 24 = 255.255.255.0 9 = 255.128.0.0 25 = 255.255.255.128 10 = 255.192.0.0 26 = 255.255.255.192 11 = 255.224.0.0 27 = 255.255.255.224 12 = 255.240.0.0 28 = 255.255.255.240 13 = 255.248.0.0 29 = 255.255.255.248 14 = 255.252.0.0 30 = 255.255.255.252 15 = 255.254.0.0 31 = 255.255.255.254 |
| P0849 | Gateway 1 | 0 a 255 |
| P0850 | Gateway 2 | 0 a 255 |
| P0851 | Gateway 3 | 0 a 255 |
| P0852 | Gateway 4 | 0 a 255 |

6

Uma rede Ethernet entre os inversores CFW11M, utilizando todos os módulos de comunicação, pode ser ilustrada conforme a Figura 6.12.

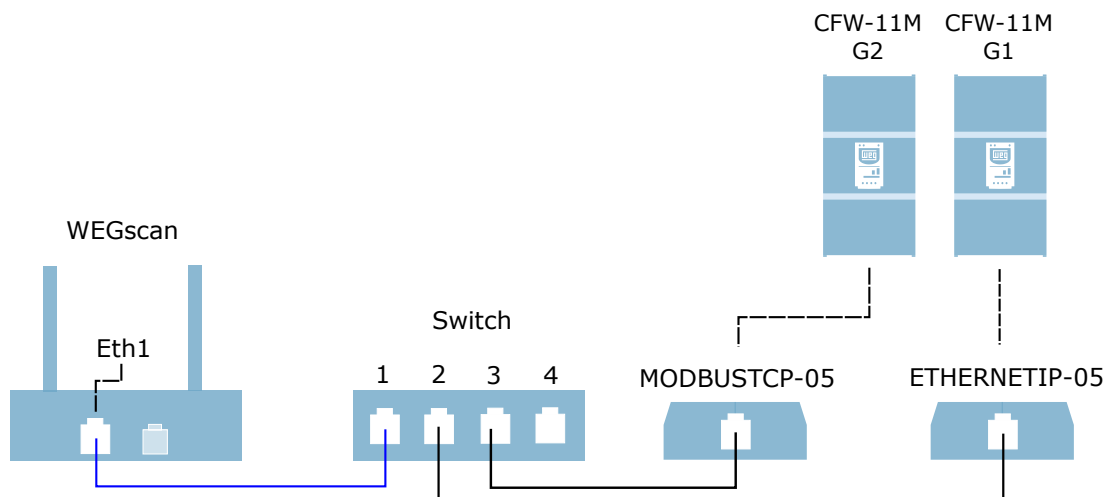


Figura 6.12: Rede Ethernet entre vários CFW11M e um WEGscan 1000

Pode-se notar que, para estabelecer uma rede com mais de um inversor, é necessária a utilização de um comutador de rede, mais conhecido como switch. É importante lembrar que os inversores em rede Ethernet devem possuir valores de IP distintos.

6.9.3 POSSÍVEIS FORMAS DE CONEXÕES

As formas possíveis de conectar o CFW11M ao WEGscan 1000 podem ser ilustradas conforme a Figura 6.13.

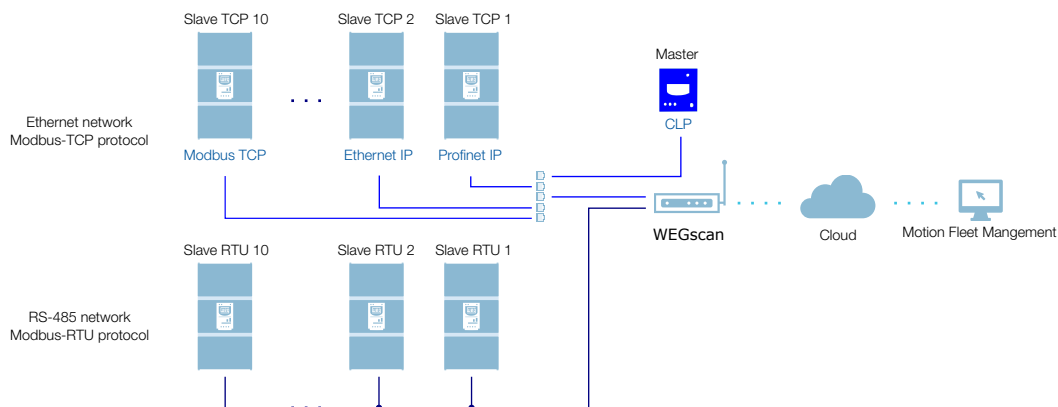


Figura 6.13: Conexões possíveis com o CFW11M



ATENÇÃO!

O WEGscan 1000 somente pode ser conectado à internet utilizando a porta Ethernet GbE0 se a rede não possuir proxy.

6.9.4 MONITORAMENTO

O WEGscan 1000 monitora continuamente os parâmetros do CFW11M especificados na [Seção 6.9.4.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW11M na página 6-34](#).

Fimdo um ciclo de todas essas leituras, assim como dos demais ativos conectados ao WEGscan 1000, um novo ciclo de leituras é iniciado automaticamente.

Os parâmetros lidos são transformados em atributos, que podem ser:

- Somente na inicialização;
- Último valor lido;
- Valor médio;
- Valor mínimo;
- Valor máximo.

A cada 5 minutos, o WEGscan 1000 publica os atributos para a plataforma WEG Fleet Management. Caso haja alguma falha de conexão com a internet, o WEGscan 1000 armazena os dados por até 30 dias em memória interna, fazendo as publicações para o MFM quando a conexão é reestabelecida.

Em caso de falha no CFW11M, o WEGscan 1000 publica automaticamente para o MFM os parâmetros especificados na [Seção 6.9.4.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW11M na página 6-34](#) de modo assíncrono, ou seja, sem aguardar o período cíclico normal de publicação.

6.9.4.1 Atributos Monitorados Ciclicamente pelo CFW11M

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe | |
|-----------|------------------------|---|---|----------------|-------------|
| P0202 | Control type | controlType | Inicialização | identification | |
| P0295 | Inverter rated current | inverterRatedCurrent | Inicialização | | |
| P0296 | Inverter rated voltage | inverterRatedVoltage | Inicialização | | |
| P0401 | Motor rated current | motorRatedCurrent | Inicialização | | |
| P0402 | Motor rated speed | motorRatedSpeed | Inicialização | | |
| P0400 | Motor rated voltage | motorRatedVoltage | Inicialização | | |
| P0023 | Software version | softwareVersion | Inicialização | | |
| P0297 | Switching frequency | switchingFrequency | Inicialização | | |
| P0001 | Motor speed reference | motorSpeedReferenceAvg | Valor médio | status | |
| P0680 | Status word | statusWord | Último valor | | |
| P0042 | Enabled hours | enabledHours | Último valor | diagnostic | |
| P0048 | Present alarm | presentAlarm | Último valor | | |
| P0049 | Present fault | presentFault | Último valor | | |
| P0004 | DC link voltage | dcLinkVoltageAvg dcLinkVoltageMin dcLinkVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | measurement | |
| P0003 | Motor current | motorCurrentAvg motorCurrentMin motorCurrentMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | | |
| P0005 | Motor frequency | motorFrequencyAvg motorFrequencyMin motorFrequencyMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | | |
| P0037 | Motor overload | motorOverloadAvg motorOverloadMin motorOverloadMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | | |
| P0002 | Motor speed | motorSpeedAvg | Valor médio | | |
| P0009 | Motor torque | motorTorqueAvg motorTorqueMin motorTorqueMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | | |
| P0007 | Motor voltage | motorVoltageAvg motorVoltageMin motorVoltageMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | | |
| P0010 | Output power | outputPowerAvg outputPowerMin outputPowerMax | Valor médio Valor mínimo Valor máximo | | |
| P0030 | Module temperature | moduleTemperatureAvg | Valor médio | | temperature |
| P0018 | Analog input 1 | analogInput1 | Último valor | | io |
| P0019 | Analog input 2 | analogInput2 | Último valor | | |
| P0014 | Analog output 1 | analogOutput1 | Último valor | | |
| P0015 | Analog output 2 | analogOutput2 | Último valor | | |
| P0012 | Digital inputs | digitalInputs | Último valor | | |
| P0013 | Digital outputs | digitalOutputs | Último valor | | |

6.9.4.2 Atributos Monitorados em Eventos pelo CFW11M

| Parâmetro | Descrição | Atributo | Tipo de aquisição | Classe |
|-----------|---|-------------------|-------------------|--------|
| P0090 | Corrente na Última Falha | faultCurrent | Último valor | Evento |
| P0091 | Barramento CC na Última Falha | faultCC | Último valor | Evento |
| P0092 | Velocidade na Última Falha | faultVelocity | Último valor | Evento |
| P0093 | Rerefência na Última Falha | faultReference | Último valor | Evento |
| P0094 | Frequência na Última Falha | faultFrequency | Último valor | Evento |
| P0095 | Tensão do Motor na Última Falha | faultVoltageMotor | Último valor | Evento |
| P0096 | Estados das Entradas Digitais na Última Falha | faultDI | Último valor | Evento |

7 CONFIGURANDO O WEGSCAN 1000 NO MFM

Antes de iniciar a configuração do WEGscan 1000 é necessário cadastrar na plataforma WEG Motion Fleet Management ([Capítulo 3](#)) todos os ativos que serão monitorados através do WEGscan 1000 .

A conexão do WEGscan 1000 com a internet e plataforma MFM pode ser feita configurando e utilizando a antena Wi-Fi do WEGscan 1000 ou conectando um cabo de rede na porta ethernet GbE0.

Para a configuração do WEGscan 1000 siga as instruções abaixo:

- Passo 1** Conecte um cabo Ethernet entre o computador e a porta GbE0 do WEGscan 1000 (via Ethernet) (localizada ao lado do conector da fonte de alimentação), conforme a [Figura 7.1](#).



Figura 7.1: Preparação para a configuração do WEGscan 1000

Passo 1 (via Wi-Fi AP) Com o WEGscan 1000 ligado e por perto, acesse a lista de dispositivos Wireless disponíveis (Windows), conforme a [Figura 7.2](#). No caso ilustrado como exemplo, o ponto de acesso do WEGscan 1000 tem a rede nomeada por “WEGscan 1000 - 28:0F:76”.

Clique em “Conectar”.

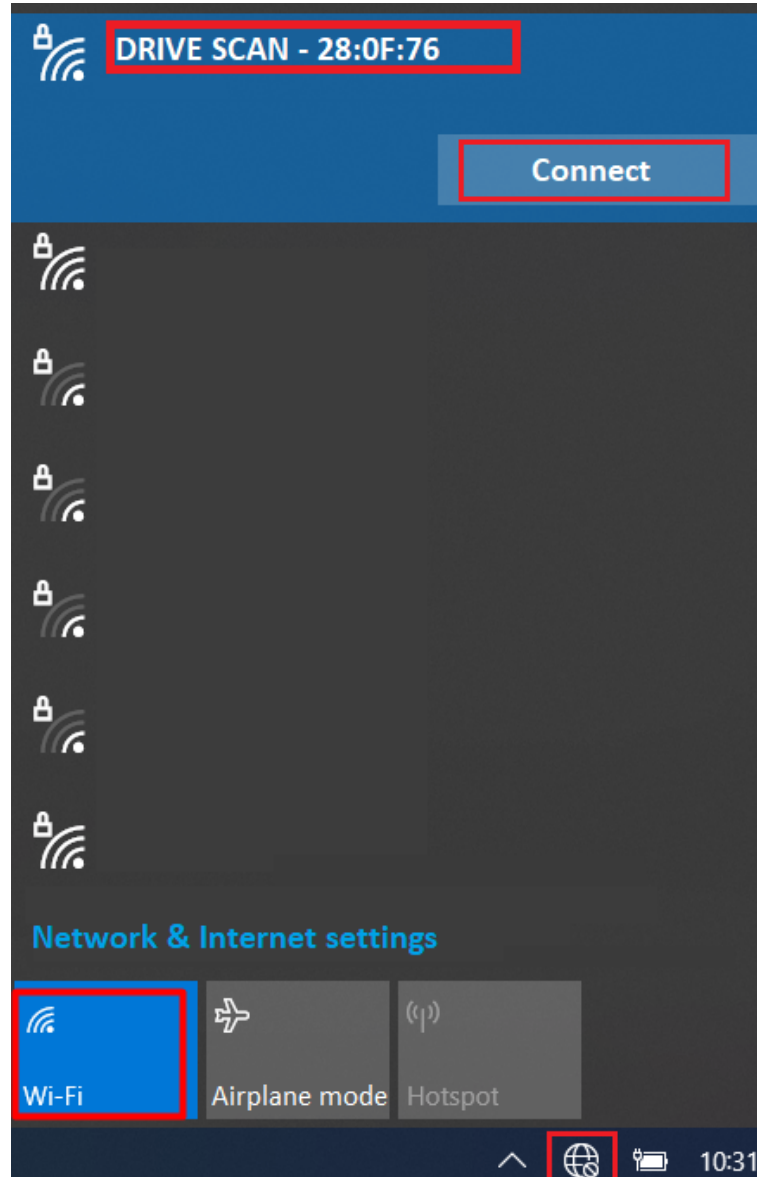


Figura 7.2: Conectando ao WEGscan 1000 via Wi-Fi AP

A senha do Wi-Fi é baseada no endereço MAC presente na etiqueta localizada abaixo do WEGscan 1000 . Digite o MAC com as letras minúsculas e tirando os dois pontos.

Por exemplo, se o endereço MAC presente na etiqueta é 00:01:C0:28:0F:76, a Senha Wi-Fi deve ser **0001c0280f76**.

- Passo 2 (via Ethernet)** Abra no computador um navegador web.
Digite o IP Ethernet padrão, **192.168.0.10**, na barra de endereços, conforme a [Figura 7.3](#).

Pressione a tecla <Enter>.

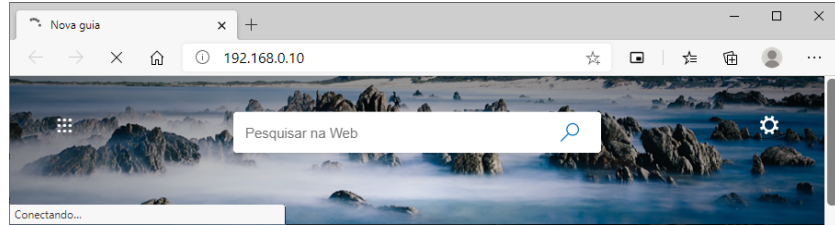


Figura 7.3: Conectando ao WEGscan 1000 via Ethernet

- Passo 2 (via Wi-Fi AP)** Abra no computador um navegador web.
Digite o IP padrão do Wi-Fi AP, **10.10.10.1**, na barra de endereços, conforme a [Figura 7.4](#).

Pressione a tecla <Enter>.

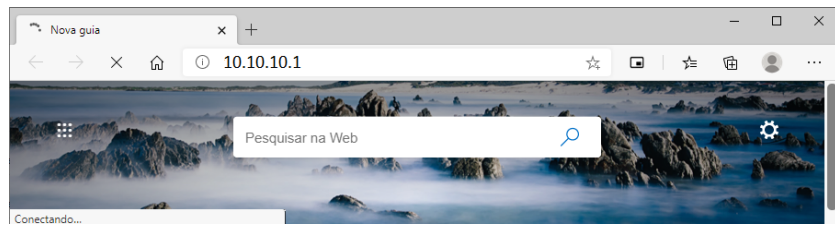


Figura 7.4: Conectando ao WEGscan 1000 via Wi-Fi AP

- Passo 3** Caso você esteja configurando o WEGscan 1000 via cabo Ethernet e a página de login, conforme a [Figura 7.5](#), não apareça, reconfigure o endereço IP do seu computador para a mesma faixa de IP do WEGscan 1000 . Neste manual há um apêndice ([Capítulo A](#)) com instruções de como fazer este procedimento para o Windows 10.

Caso contrário, faça a autenticação do WEGscan 1000 , que por padrão é:

- Usuário: **weg**
- Senha: **weg**

Clique no botão “Login”.

Login Page

Username

Password

Login

Figura 7.5: Autenticando no WEGscan 1000

Passo 4 Clique na aba “Configuration”, conforme a Figura 7.6.

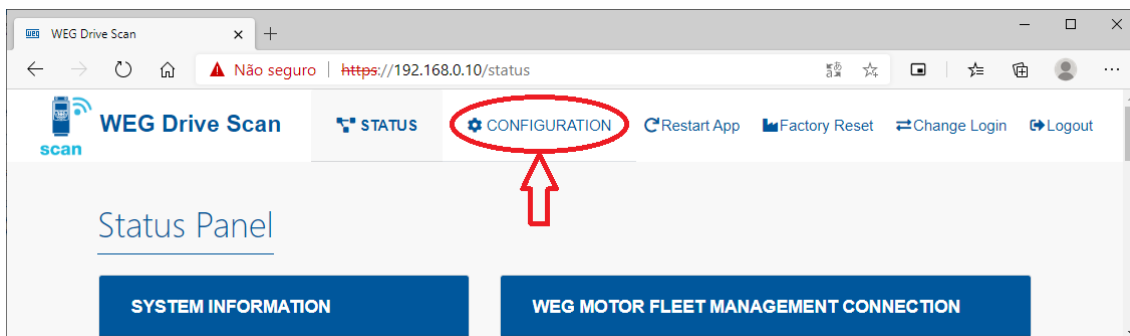


Figura 7.6: Status do WEGscan 1000

Passo 5 Verifique o campo “Internet Status”. Caso o status lido seja:
 “Connected”: avance para o **Passo 8**; ou
 “Disconnected”: avance para o **Passo 6**, conforme a Figura 7.7.

7

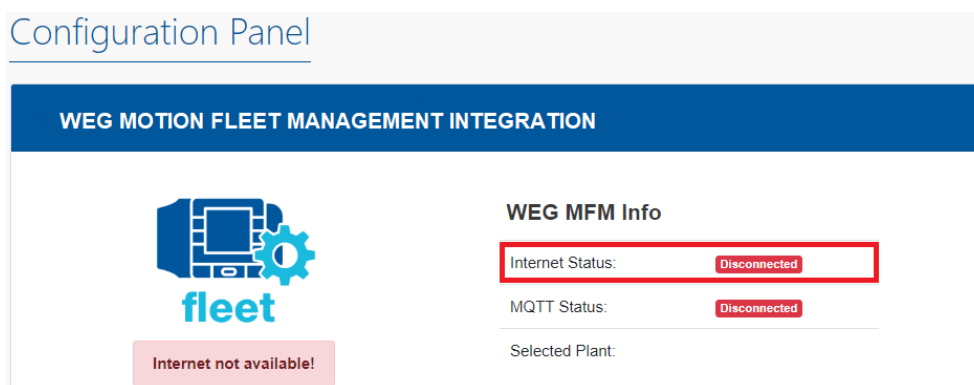
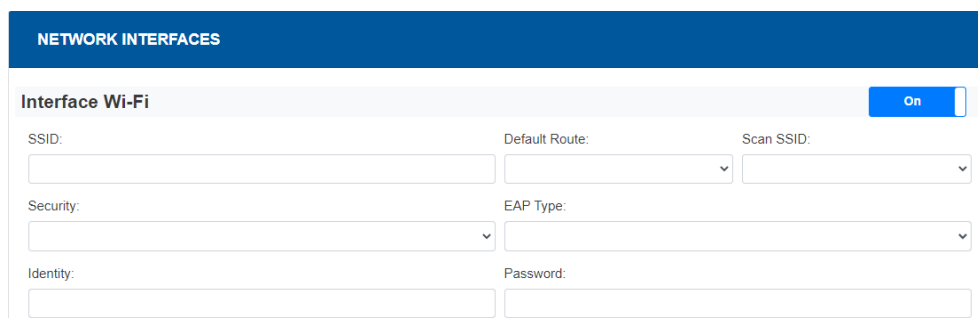


Figura 7.7: Verificando a configuração do WEGscan 1000

Passo 6 Faça os ajustes para a conexão com a rede Wi-Fi da internet, conforme a [Figura 7.8](#):

- SSID (Service Set Identifier): nome da rede Wi-Fi;
- Default Route: habilita/desabilita o uso da rota padrão de rede para o endereço de destino dos pacotes IP;
- Security: define o padrão de proteção de acesso à rede Wi-Fi a ser utilizada:
 - Rede aberta
 - WPA2-PSK
 - WPA2-Enterprise
 - WEP
- EAP Type: define o framework de autenticação de rede a ser utilizado:
 - Nenhum
 - PEAP-MSCHAPV2
 - PSK
 - PEAP
 - TTLS-MSCHAPV2
- Identity: nome do usuário para autenticar na rede Wi-Fi
- Password: senha ou chave de acesso para autenticar na rede Wi-Fi



The screenshot shows the 'NETWORK INTERFACES' section with the 'Interface Wi-Fi' tab selected. A blue 'On' toggle switch is in the top right. Below it are several input fields: 'SSID' (text), 'Default Route' (dropdown), 'Scan SSID' (dropdown), 'Security' (dropdown), 'EAP Type' (dropdown), 'Identity' (text), and 'Password' (text).

Figura 7.8: Configuração com a rede Wi-Fi da internet

Vá para o final da página e clique no botão “Save Configuration” ([Figura 7.9](#)).

Avance para o **Passo 7**.

Caso a conexão seja via porta ethernet GbE0 ([Figura 7.1](#)) e avance ao **Passo 17**.



Figura 7.9: Botão “Save Configuration”

Passo 7 Uma janela pop-up informará que a configuração foi salva, conforme a [Figura 7.10](#).
 A seguir, aguarde o WEGscan 1000 ser reinicializado, conforme a [Figura 7.11](#).
 Retorne ao **Passo 3**.



Figura 7.10: Informação sobre o salvamento



Figura 7.11: Reinicialização do WEGscan 1000

Passo 8 O campo "Internet Status" deve ser verificado como "Connected".

Verifique se os campos ([Figura 7.12](#)): "MQTT Status" estiver verificado como "Disconnected" ou "Selected Plant" estiver em branco ou com a planta incorreta:

- clique no botão "Configure WEG MFM"
- avance para o **Passo 9**

Caso contrário (se os campos acima estiverem corretos):

- avance para o **Passo 15**

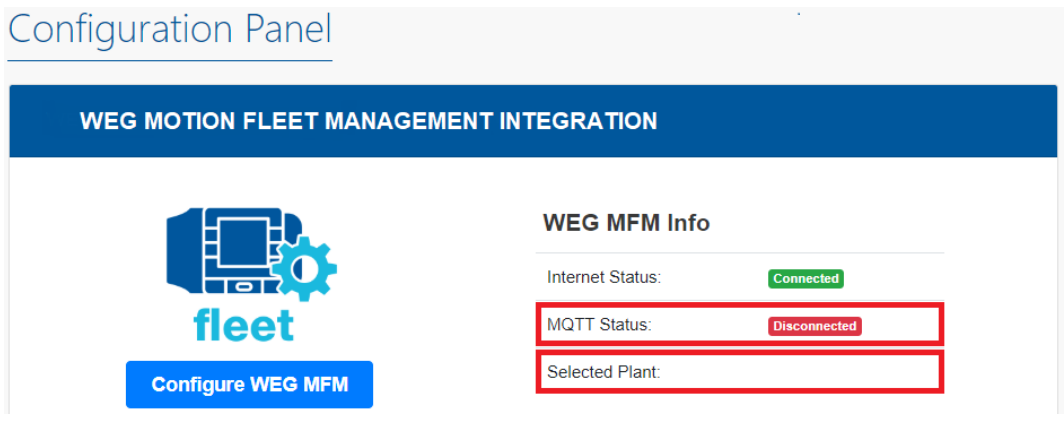


Figura 7.12: Vinculação do WEGscan 1000 ao MFM

Passo 9 Digite o seu login e senha previamente cadastrados no MFM ([Capítulo 3](#)) e clique em “Next”, conforme a [Figura 7.13](#).

The screenshot shows a login interface with the following elements:

- Title: **Login**
- Section: **Email address**
- Input field:
- Section: **Password**
- Input field:
- Buttons: **Back**, **Next**, **Finish**

Figura 7.13: Entrada de e-mail e de senha do MFM

Passo 10 Em caso de sucesso, avance ao **Passo 11**.

Em caso de falha ([Figura 7.14](#)) (login ou senha incorretos), clique no botão “Back” e retorne ao **Passo 9**.

The screenshot shows the login interface with an error message:

- Navigation: **Login** | **Panel**
- Message box: **message: User invalid@email.com not found type: Validation**
- Buttons: **Back**, **Finish**

Figura 7.14: E-mail ou senha inválidos no MFM

Passo 11 Assistente de configuração do WEGscan 1000 ao MFM.

Selecione a tarefa:

- “Manage Plants”: vincula o WEGscan 1000 a uma planta; ou
- “Delete Device”: deleta o WEGscan 1000 da planta.

Clique no botão:

- “Next”:
 - o avance para o **Passo 12** (se opção “Manage Plants” - [Figura 7.15](#));
 - o avance para o **Passo 14** (se opção “Delete Device”).
- “Back”: retorne ao **Passo 9**.

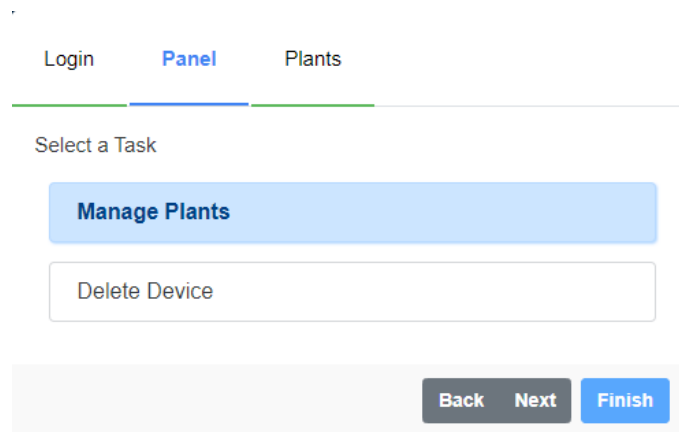


Figura 7.15: Seleção de tarefa ao MFM do WEGscan 1000

Passo 12 As plantas cadastradas previamente no MFM, conforme o Capítulo 2, são apresentadas.

Selecione a planta em que este WEGscan 1000 deve ser vinculado. Se nenhuma planta for selecionada, o sistema não avançará.

Posteriormente, selecione uma das ações para a planta:

- “Create Device”: vincula o WEGscan 1000 como novo gateway no MFM;
- “Replace Device”: substitui o WEGscan 1000 por outro gateway existente no MFM.

Clique no botão:

- “Next”:
 - o avance para o **Passo 13** (se opção “Create Device” - [Figura 7.16](#));
 - o avance para o **Passo 14** (se opção “Replace Device”);
- “Back”: retorne ao **Passo 11**.

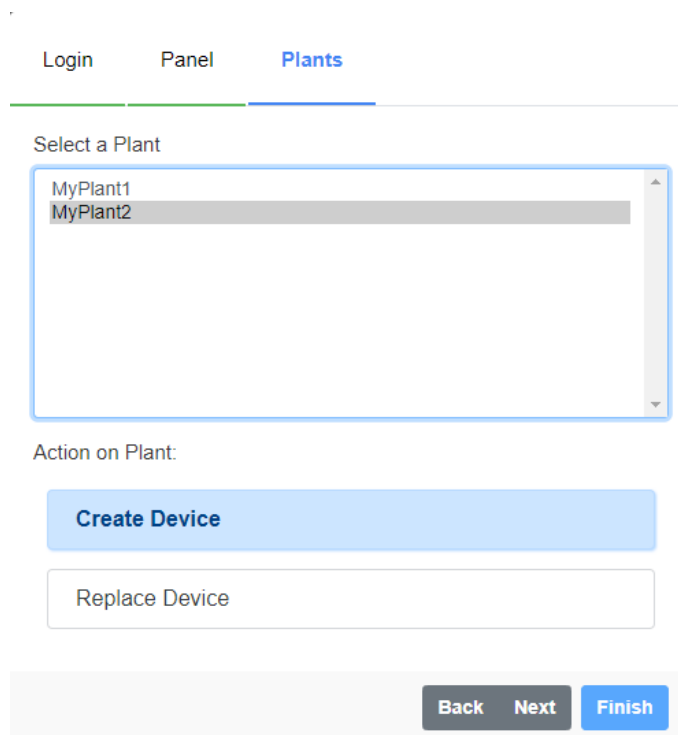


Figura 7.16: Ação na planta do MFM do WEGscan 1000

Passo 13 É informado que WEGscan 1000 será criado no MFM após a configuração ser salva, conforme [Figura 7.17](#).

Clique no botão:

- “Back”: retorne ao **Passo 12**;
- “Finish”: finaliza o assistente e avança para o **Passo 16**.

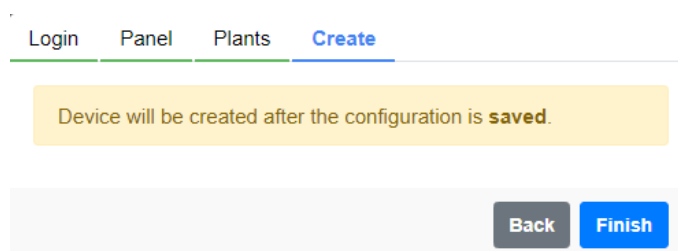


Figura 7.17: Informação sobre a criação ao MFM do WEGscan 1000

Passo 14 É solicitado a confirmação para desvincular o WEGscan 1000 ao MFM, conforme a Figura 7.18.

Clique no botão:

- “Delete”: avance ao **Passo 15**;
- “Back”: retorne ao **Passo 11**.

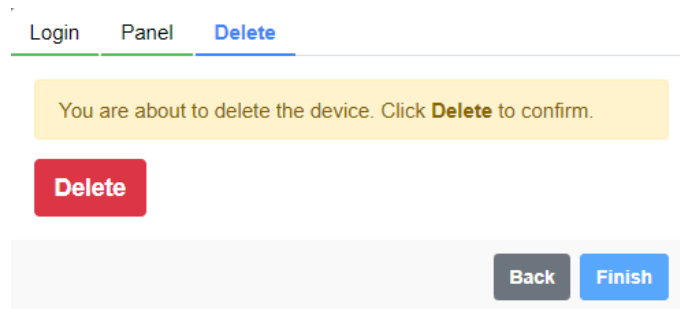


Figura 7.18: Tela de informação sobre a desvinculação ao MFM do WEGscan 1000

Passo 15 Em caso de sucesso, avance para o **Passo 16**. Caso ocorra alguma mensagem de erro (Figura 7.19), avalie o seu conteúdo e clique no botão:

- “Back”: retorne ao **Passo 11**.

Se o erro persistir:

- retorne à aba de configuração;
- utilize a opção de resetar para o padrão (Figura 7.20);
- retorne ao **Passo 1**, sendo necessário refazer todas as configurações.

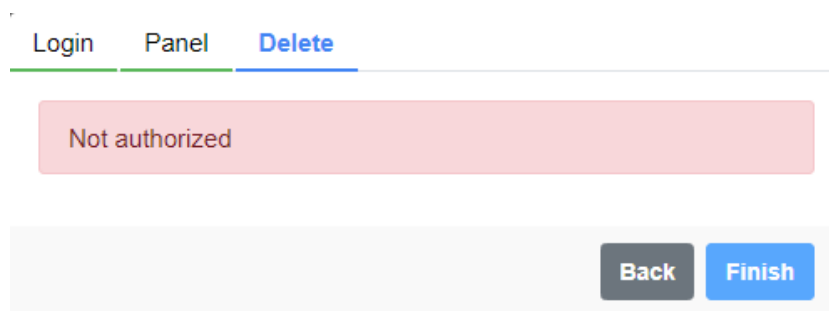


Figura 7.19: Falha ao desvincular do MFM o WEGscan 1000

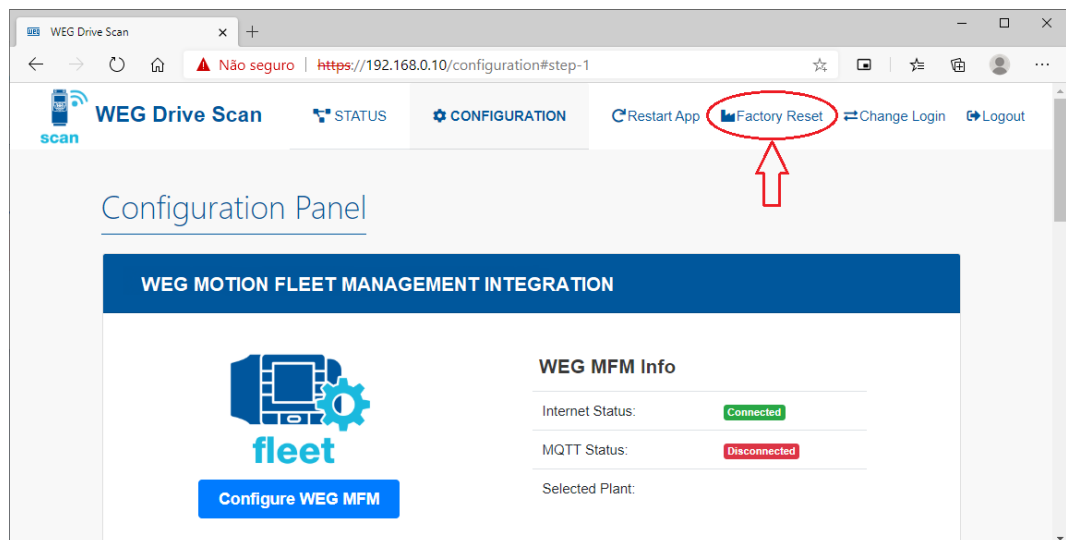


Figura 7.20: Comando de reset padrão de fábrica do WEGscan 1000

Passo 16 A nova planta deve ter sido configurada (Figura 7.21).

Clique no botão “Save Configuration” (Figura 7.9).

Aguarde a reinicialização do WEGscan 1000 (Figura 7.11).

Avance para o passo **Passo 17**.

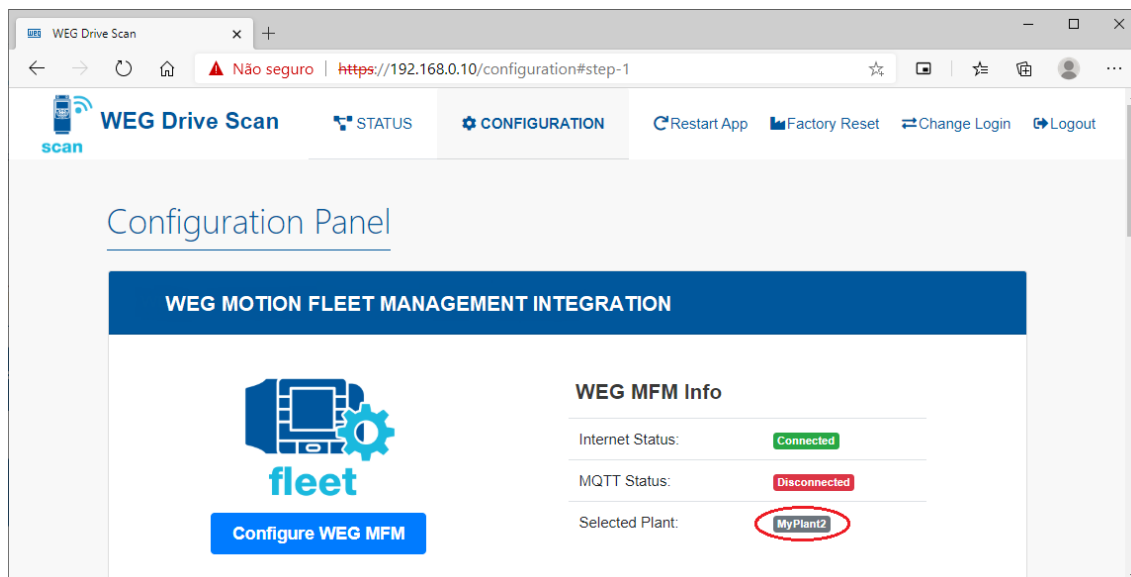


Figura 7.21: Planta vinculada ao WEGscan 1000 no MFM

Passo 17 O WEGscan 1000 já está devidamente configurado no MFM (Figura 7.22).

Configure a interface de rede Ethernet Eth1 (Figura 7.23).

- Use DHCP: habilita/desabilita a utilização de DHCP;
- Default Route: habilita/desabilita o uso de rota padrão de rede para o endereço de destino dos pacotes IP;
- IP Address: endereço IP da interface Ethernet;
- Network Mask: máscara de rede referente ao endereço IP da interface Ethernet;
- Gateway: endereço IP do gateway da rede;
- DNS 1: endereço IP do primeiro servidor DNS;
- DNS 2: endereço IP do segundo servidor DNS.

Configure a interface de rede serial RS-485 (Figura 7.24).

- Speed: taxa da comunicação (baudrate);
- Bits: número de bits da comunicação;
- Parity: paridade da comunicação:
 - o nenhum,
 - o par,
 - o ímpar
- Stop bits: número de stop bits da comunicação.

Clique no botão “Save Configuration” (Figura 7.24).

Aguarde a reinicialização do WEGscan 1000 , que estará pronto para ser operado (Figura 7.22).

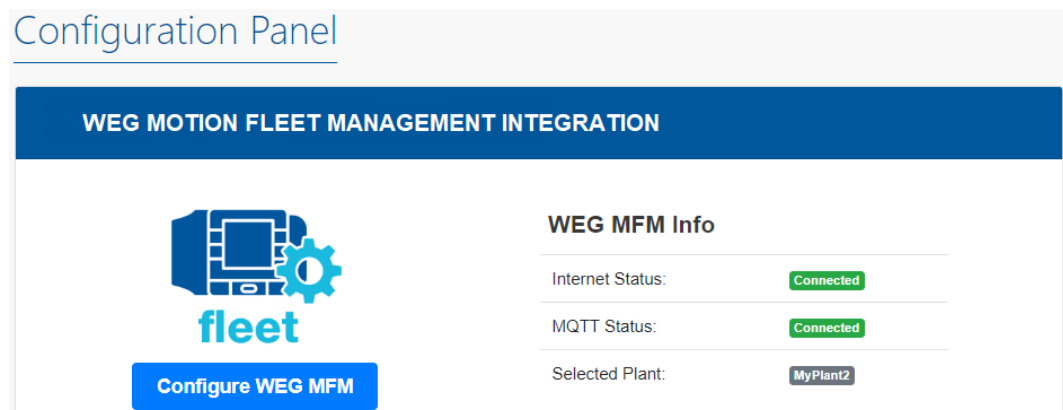


Figura 7.22: WEGscan 1000 vinculado ao MFM

The screenshot shows two configuration sections. The first section, titled "Interface Eth1", has a blue "On" toggle switch. It contains two dropdown menus for "Use DHCP:" and "Default Route:", both set to "No". Below these are three input fields: "IP Address:" with the value "192.168.1.20", "Network Mask:" with the value "255.255.255.0", and "Gateway:" with the value "Gateway". The second section, titled "Additional DNS", also has a blue "On" toggle switch. It contains two input fields for "DNS 1:" and "DNS 2:", both containing the text "DNS".

Figura 7.23: Configuração do rede Ethernet

The screenshot shows the "SERIAL INTERFACES" section with a blue header. Below it is the "Interface RS485" section, which has a blue "On" toggle switch. It contains four dropdown menus: "Speed:" set to "19200", "Bits:" set to "8", "Parity:" set to "Even", and "Stop bits:" set to "1". At the bottom of the section is a green "Save Configuration" button.

Figura 7.24: Configuração da rede RS-485



8 DASHBOARD DE MONITORAMENTO

8.1 ACESSO

1. Acesse o site da plataforma WEG Motion Fleet Management através do link <http://mfm.wnology.io>,
2. Digite seu e-mail e seu login, seguido da tecla <Enter>,
3. Clique na aba lateral “Sistemas”, e continue clicando a cada subnível até encontrar o seu ativo,
4. Na planta, selecione o ativo a ser monitorado.

8.2 FUNCIONALIDADES

O monitoramento de ativos a distância permite ao cliente enormes potenciais de reduções de seus custos, principalmente quando são avaliados aspectos relacionados a manutenibilidade e a produtividade.

Os dashboards dos ativos monitorados pela plataforma WEG Motion Fleet Management evoluem de forma constante, elevando a experiência do usuário na recepção dos dados recebidos.

Em todos os dashboards, traremos as informações diretas sobre:

- Identificação de cada ativo;
- Status do ativo;
- Saúde do ativo;
- Gráficos dos diversos atributos monitorados;
- Histórico de parâmetros (disponível apenas para o CFW11).

O usuário também pode criar limites mínimos e máximos para diversas variáveis monitoradas de cada ativo, permitindo que se tomem ações quando os valores forem ultrapassados. Além disso, alertas são gerados automaticamente quando houverem falhas nos ativos.

A ferramenta também possibilita cadastrar e agendar eventos de manutenção para cada um de seus ativos que estão sendo monitorados.

8.3 PARÂMETROS

Atualmente disponível para o inversor de frequência CFW11, o dashboard de “Parâmetros”, acessível via a aba de “Manutenção”, permite ao usuário a visualização dos valores dos parâmetros de configuração do drive. Os dados dos parâmetros são mostrados em uma tabela com as seguintes informações:

- Parâmetro;
- Descrição;
- Referência;
- Atual;
- Status.

A funcionalidade é ilustrada conforme a [Figura 8.1](#).

| Filter | | | | |
|-----------|-----------------------|---------------------------------|-------------------------------|---------------|
| Parameter | Description | Reference : 30/06/2021 14:48:46 | Current : 30/06/2021 18:18:12 | Status: 5/426 |
| P0000 | Access to parameters | 5 | 5 | No change |
| P0023 | Software version | 6 | 6 | No change |
| P0027 | Accessories config. 1 | 0 | 0 | No change |
| P0028 | Accessories config. 2 | 208 | 208 | No change |
| P0029 | Power HW config. | 50176 | 50176 | No change |
| P0100 | Acceleration time | 38.6 s | 35 s | Changed |

Figura 8.1: Tabela de parâmetros

8

Na tabela é possível verificar os parâmetros, suas descrições, valores respectivos à uma data de referência e à data atual (ou data da última leitura realizada). No painel, o usuário ainda é capaz de atribuir, através do botão “Atribuir referência”, uma data de referência para comparar os valores dos parâmetros da data escolhida com os valores atuais. Através do botão “Solicitar leitura da parametrização” é possível solicitar a leitura dos parâmetros, inserindo os como valores atuais na tabela. Tal evento pode ser repetido uma vez a cada 10 minutos.

A comparação do valores dos parâmetros entre a data de referência e atual tem seu resultado listado na coluna “Status”. O “Status” pode ser “Sem Alteração”, quando não há divergência entre os valores lidos nas duas datas, ou poder ser “Alterado”, quando há divergência nos valores lidos.

9 DRIVE SPECIALIST

O Drive Specialist é um módulo do Motion Fleet Management que adiciona ao WEGscan 1000 funcionalidades avançadas de diagnóstico dos inversores de frequência CFW11, utilizando informações e Know-How específicos. Este módulo fornece ao CFW11 um amplo diagnóstico do status da saúde, relacionando as variáveis de alimentação, ventilação e elevação de temperatura, além de informações do consumo de energia elétrica.

9.1 COMPATIBILIDADE

- WEGscan 1000 -DSL-2P2SE-2-POE \geq V1.3.0
- Wnology/edge-agent \geq V1.22.1
- Scan Application \geq V1.5.0
- Motion Fleet Management \geq V1.5.14

9.2 INVERSOR DE FREQUÊNCIA CFW11

O módulo Specialist é subdividido nas seguintes páginas:

- Consumo,
- Diagnóstico

9.2.1 Consumo

A página de Consumo apresenta informações do consumo de energia elétrica do inversor. Esta energia é basicamente relacionada a potência mecânica entregue pelo motor acionado pelo inversor.

Nela é possível que o usuário visualize o consumo de energia elétrica do inversor por períodos e tenha ideia dos custos dessa energia, a partir da configuração de custo por kWh. A [Figura 9.1](#) ilustra a funcionalidade considerando a configuração de um custo de R\$0,35 por kWh.

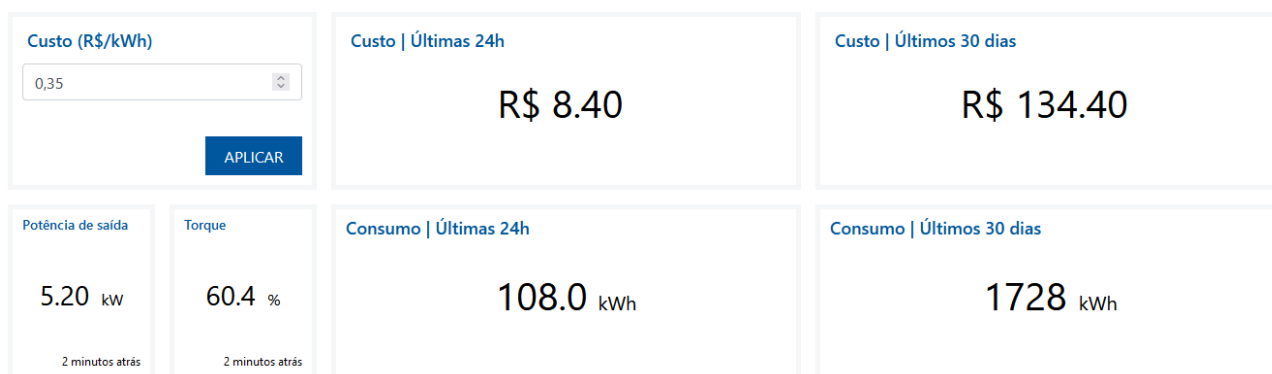


Figura 9.1: Página de consumo do Drive Specialist

Na mesma página é possível visualizar gráficos de histórico de consumo x custo por período e todas as medições relacionadas ao consumo de energia do ativo, como rotação do motor, potência de saída e torque.

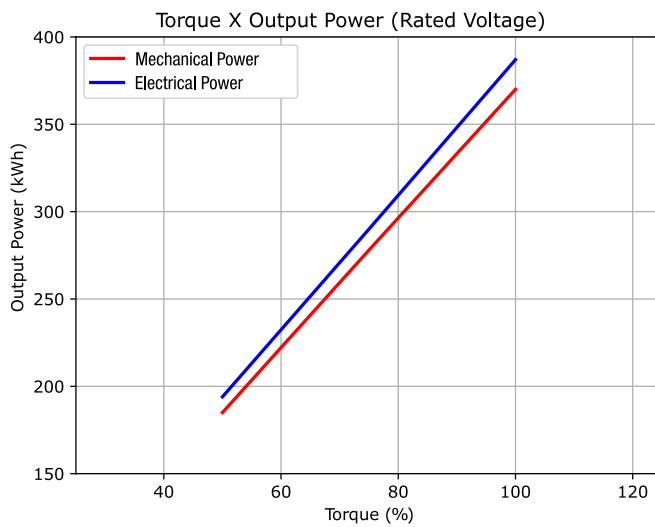
Notas sobre a indicação da potência indicada (baseada no conteúdo do parâmetro P0010 em kW):

1. A potência indicada trata-se da potência elétrica ativa na saída do inversor, dada por:

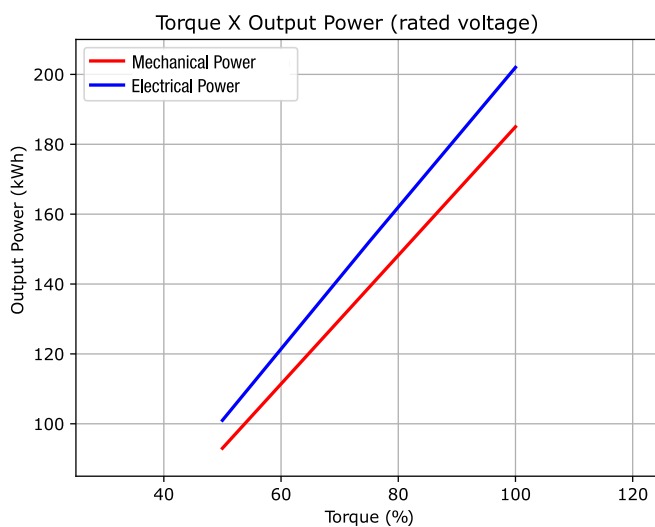
$$P0010 = \sqrt{3} \times P0007 \times P0003 \times P0011 \tag{1}$$

Em que P0010 é a potência (kW), P0007 é a tensão (V), P0003 é a corrente (A) e P0011 é o fator de potência.

2. Essa potência será a soma da potência mecânica mais a potência dissipada no motor (perdas no motor).
3. A diferença entre a potência elétrica na saída do inversor com a potência mecânica vai aumentando conforme a velocidade e/ou a carga forem diminuindo. Tal situação pode ser vista levando em consideração os gráficos da [Figura 9.2](#).



(a) Velocidade nominal



(b) Metade da velocidade nominal

Figura 9.2: Exemplo da diferença entre a potência mecânica e potência elétrica na saída do inversor – Motor W22 IR3 Premium, 500 CV, 4 Polos – não incluído erro de medição

Os dados utilizados para o gráfico (a) da [Figura 9.2](#) são descritos conforme a Tabela 9.1.

Tabela 9.1: Informações da curva de Torque X Potência para velocidade nominal

| Carga (%) | Rendimento | Potência mecânica (kW) | Perdas no motor c/ drive (kW) | Potência elétrica (kW) |
|-----------|------------|------------------------|-------------------------------|------------------------|
| 50% | 96,0% | 185 | 8,86 | 194 |
| 75% | 96,1% | 278 | 12,95 | 290 |
| 100% | 96,2% | 370 | 16,81 | 387 |

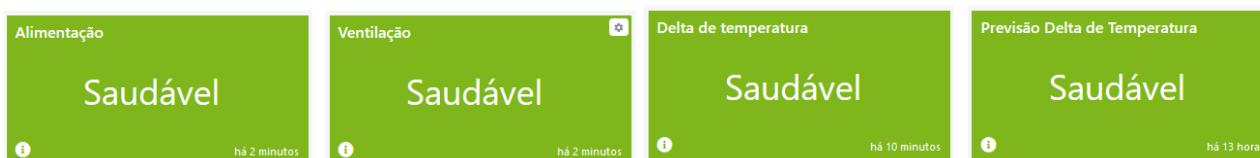
Os dados utilizados para o gráfico (b) da [Figura 9.2](#) são descritos conforme a Tabela 9.2.

Tabela 9.2: Informações da curva de Torque X Potência para metade da velocidade nominal

| Carga (%) | Rendimento | Potência mecânica (kW) | Perdas no motor c/ drive (kW) | Potência elétrica (kW) |
|-----------|------------|------------------------|-------------------------------|------------------------|
| 50% | 96,0% | 93 | 8,87 | 101 |
| 75% | 96,1% | 139 | 12,95 | 152 |
| 100% | 96,2% | 185 | 16,81 | 202 |

9.2.2 Diagnóstico

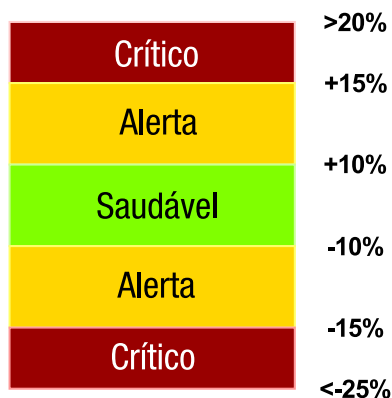
A página de Diagnóstico apresenta uma análise de saúde do inversor ([Figura 9.3](#)), avaliando o risco de parada deste em função das condições da rede de alimentação, dos ventiladores que fazem a refrigeração dos semicondutores de potência e da elevação de temperatura dos IGBTs em relação ao ambiente.


Figura 9.3: Exemplo de informações da saúde do inversor sinalizadas na aba de Diagnóstico

9.2.2.1 Alimentação

A qualidade da rede de alimentação é avaliada em função da leitura da tensão do link CC do inversor. A tensão média do link CC apresenta relação direta com a amplitude da rede de alimentação (valor eficaz). É importante destacar que nos momentos de frenagem, ou seja, quando o motor conectado a saída do inversor funciona como gerador, a tensão do link CC não é mais definido pela rede.

F022 Sobretensão Barramento CC



F021 Subtensão Barramento CC

Figura 9.4: Indicações da qualidade da alimentação em relação a tensão eficaz da rede

A amplitude do ripple de tensão, em especial a amplitude da segunda harmônica (100 Hz para redes de 50 Hz e 120 Hz para redes de 60 Hz), tem relação direta com o equilíbrio das fases das tensões trifásicas de alimentação ([Figura 9.5](#)). Além do risco do inversor entrar em modo de falha pelo ripple de tensão alto (F006 Desequilíbrio Falta de Fase na Rede) a operação por tempo prolongado em condições de maior desequilíbrio de tensões pode trazer os seguintes efeitos indesejados:

- a) Redução de vida útil dos capacitores e indutores do link CC em função de maior corrente de ripple;
- b) Com maiores valores de picos de corrente e valores eficazes das correntes na rede, assim como, com o maior desequilíbrio de tensões (Figura 9.6), poderá ocorrer a atuação de dispositivos de proteção elétrica ligados a entrada do inversor, como relés de sobrecarga e fusíveis.

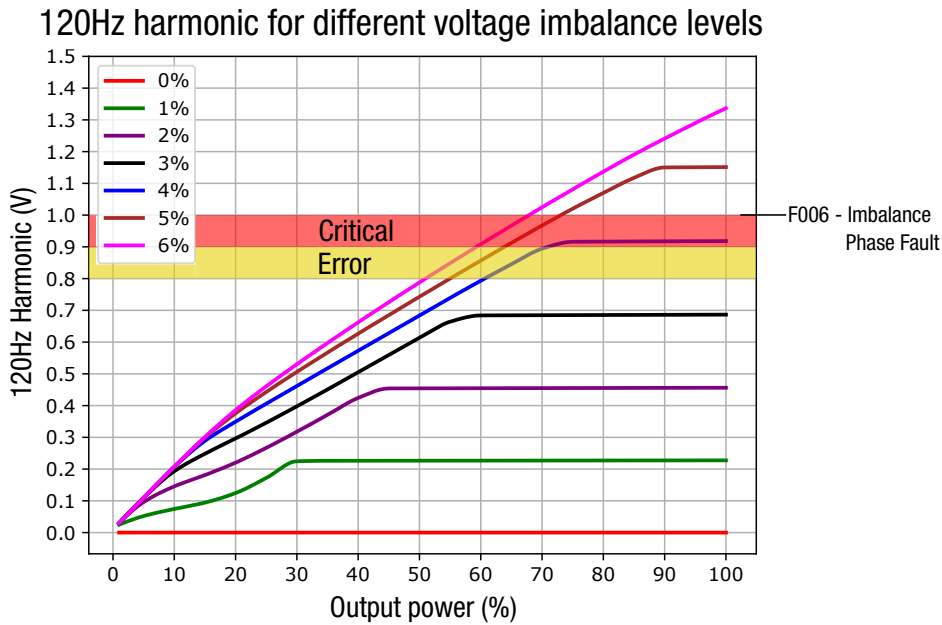


Figura 9.5: Indicações da qualidade da alimentação em relação ao equilíbrio das fases da rede – exemplos para alimentação em 60 Hz

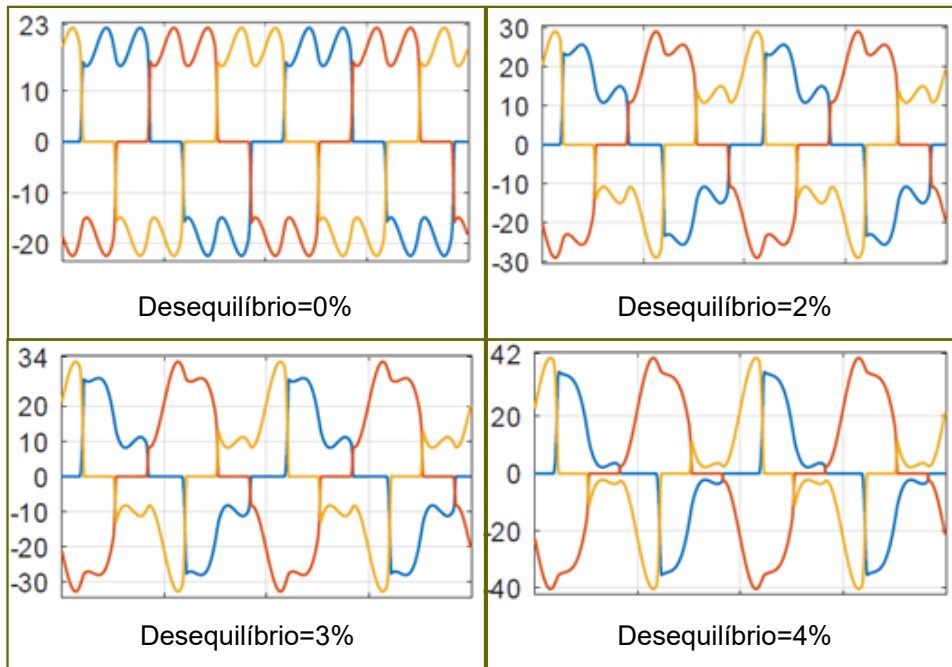


Figura 9.6: Formas de onda das correntes I_R , I_S e I_T na rede de alimentação em função do desequilíbrio das fases da rede – exemplos para alimentação em 60 Hz

Os valores das correntes I_R , I_S e I_T na rede de alimentação, em função dos desequilíbrios das fases de rede podem ser vistos conforme a Tabela 9.3.

Tabela 9.3: Valores das correntes I_R , I_S e I_T na rede de alimentação em função do desequilíbrio das fases da rede – exemplos para alimentação em 60 Hz

| Desequilíbrio de tensões | I Máx RMS | I Mín RMS | I Máx Peak | I_R | I_S | I_T |
|--------------------------|-----------|-----------|------------|-------|-------|-------|
| 0% | 15A | 15A | 22A | 15A | 15A | 15A |
| 2% | 19A | 15A | 29A | 15A | 19A | 15A |
| 3% | 20A | 15A | 33A | 16A | 20A | 15A |
| 4% | 22A | 16A | 36A | 16A | 22A | 16A |

9.2.2.2 Ventilação

Os ventiladores que fazem a refrigeração da parte de potência dos inversores são fundamentais para operação segura dos semicondutores de potência e garantir uma vida útil esperada dos componentes internos dos inversores.

A vazão de ar é um fator fundamental para a correta refrigeração. Quando o inversor é montado em painéis com grau de proteção elevado, o fluxo de ar de refrigeração pode ser restringido por filtros de tomada de ar e saída. O acúmulo de poeira nos filtros de ar destes painéis é um fator comum de causa do aumento da temperatura nos inversores. Um mau funcionamento do sistema de refrigeração pode levar, em primeiro momento, a indicação de falha nos inversores por sobre temperatura, seja:

- F011 - Sobretemperatura Retificador,
- F051 - Sobretemperatura IGBTs U,
- F054 - Sobretemperatura IGBTs V,
- F057 - Sobretemperatura IGBTs W,
- F153 - Sobretemperatura Ar Interno,
- F183 - Sobrecarga IGBTs + Temperatura

Os ventiladores usados nos inversores CFW11 são do tipo “Dual Ball Bearing” com alimentação DC e com “3 fios”, para sua alimentação e medição de velocidade. O fabricante do ventilador especifica sua vida útil, prevista em horas, considerando condições ambientais como temperatura máxima e grau de poluição do ar. Por exemplo, um grau de poluição 2 poluição não condutora, conforme as normas EN50178 e UL508C. No caso do ventilador exceder esse número de horas de operação, ele poderá apresentar defeito, principalmente de ordem mecânica. Uma causa muito comum é o grau de poluição do ar em aplicações industriais exceder o grau especificado.

Na aba Diagnóstico, os valores especificados para os ventiladores podem ser vistos conforme a [Figura 9.7](#):



Figura 9.7: Indicações relacionadas a saúde dos ventiladores

As indicações de saúde da ventilação são descritas abaixo:

- Tempo total: tempo em horas total que o ventilador ficou ligado. Note-se que o inversor liga e desliga automaticamente os ventiladores em função da temperatura interna do inversor;
- Tempo diário: valor do número de horas médio que o ventilador ficou ligado por dia. Este valor é atualizado diariamente e é usado para estimar o tempo de troca do ventilador;
- Estimativa de troca: é a data estimada em que o ventilador deve ser substituído, ou seja, quando atingir o seu tempo de vida útil (fornecido pelo fabricante). Essa data é calculada e atualizada a cada dia, subtraindo o tempo (em horas) da vida útil do ventilador pelo tempo de operação do ventilador desde o seu início até o presente momento, e desta forma, é feita uma projeção dos número de dias restantes, considerando a média de horas diárias de operação.

Nota-se que a vida útil será válida se o ventilador for utilizado em condições ambientais com os limites especificado pelo fabricante. O modelo de ventilador varia de acordo com o modelo do CFW11,

sendo que a informação de vida útil considerada do modelo monitorado vem de uma base de dados armazenada no WEGnology.

Os estados Normal (verde), Alerta (amarelo) e Crítico (vermelho) são definidos pelos seguintes critérios:

- Normal: 180 dias (contados da data atual) \leq Data troca,
- Alerta: 90 dias \leq Data de troca $<$ 180 dias,
- Crítico: Data de troca $<$ 90 dias
- Rotação do ventilador: indica a velocidade atual do ventilador. Uma queda na rotação abaixo de certos valores indica uma operação anormal do ventilador que poderá levar o inversor a uma falha de sobretemperatura ou uma falha de velocidade do ventilador:
 - F174 - Falha Velocidade Ventilador Esquerdo,
 - F175 - Falha Velocidade Ventilador Centro,
 - F176 - Falha Velocidade Ventilador Direito

Os estados indicados são (Figura 9.8):

- Normal: $0,85 \times$ velocidade nominal \leq velocidade do ventilador,
- Alerta: $0,70 \times$ velocidade nominal \leq velocidade do ventilador $<$ $0,85 \times$ velocidade nominal,
- Crítico: se velocidade do ventilador $<$ $0,70 \times$ velocidade nominal

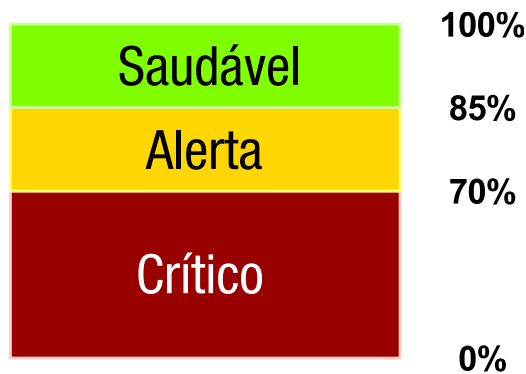


Figura 9.8: Indicações dos status de saúde da rotação do ventilador em relação à velocidade nominal



ATENÇÃO!

Reconfiguração após realização da manutenção dos ventiladores: no caso da troca dos ventiladores será necessário reiniciar a contagem da vida útil. Para isso, é necessário configurar no CFW11 o P0204 para o valor 2 (Reset P0045).

9.2.2.3 Elevação de Temperatura

O estresse provocado pela operação contínua ou intermitente em temperaturas maiores é uma das principais causas de falha em inversores. Paradas dos inversores por ativação de proteções internas ou falhas precoces de componentes são frequentemente relacionadas a operação em temperatura elevada.

Os diagnósticos de temperatura do Drive Specialist baseiam-se nas temperaturas dos IGBT's e na temperatura ambiente medida. As formas possíveis de medição da temperatura ambiente são mostradas mais adiante.

A partir dessas variáveis é calculada a diferença de temperatura entre os IGBT's e o ambiente, aqui denominado ΔT . A monitoração do ΔT permite identificar uma condição de redução na refrigeração do inversor ou do painel onde este é montado, mesmo que as temperaturas absolutas ainda não tenham atingido valores críticos.

Através da curva de comportamento do ΔT o Drive Specialist define automaticamente os limites (Thresholds) de ALERTA e CRITICO para o maior valor diário do ΔT . Além disso, O Drive Specialist faz a previsão do máximo ΔT diário esperado para até os próximos 5 dias (Figura 9.10). Para estabelecer a previsão da variável, é necessário que o WEGscan 1000 registre pelo menos **25 dias** de dados do Delta de Temperatura, caso contrário o sistema de Machine Learning (ML) estará aprendendo o comportamento da variável (conforme a Figura 9.9). Os estágios de previsão podem ser conferidos conforme a Tabela 9.4.

Tabela 9.4: Estágio de aprendizado do ΔT pelo ML

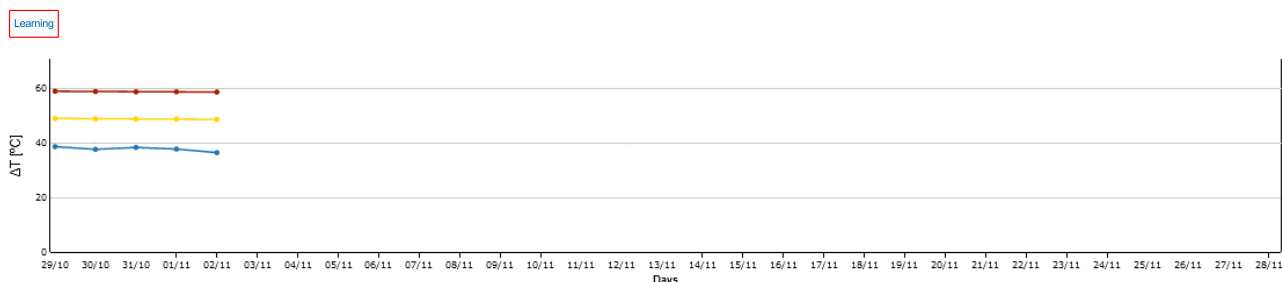
| Estágio | Dias de dados |
|--------------------|---------------|
| Aprendendo | 25 |
| 3 dias de previsão | 25 a 40 |
| 4 dias de previsão | 40 a 50 |
| 5 dias de previsão | >50 |

A definição dos thresholds, bem como as previsões de temperaturas futuras, são feitas com base em técnicas de ML juntamente com algoritmos de estatística. Abaixo são abordadas algumas situações importantes envolvendo a previsão do ΔT .

1. ML em aprendizado:

Quando há registro insuficiente de dados, o ML está em estágio de aprendizagem do ΔT , conforme a figura abaixo.

Delta temperature - Monthly i

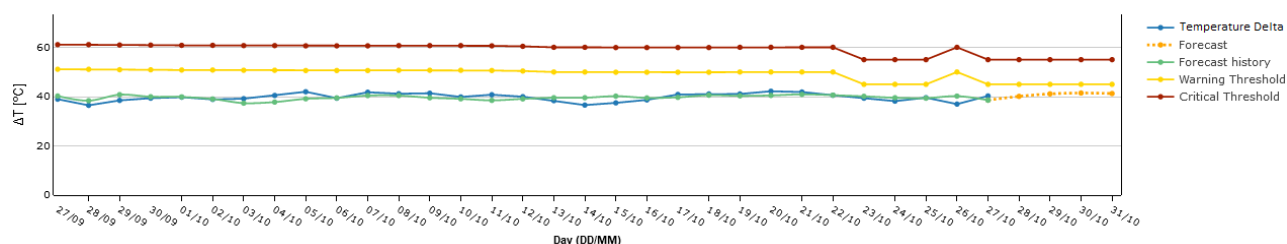

Figura 9.9: Gráfico com ΔT sendo aprendido pelo algoritmo de ML

2. Previsão em andamento:

A partir do registro de 25 dias de dados, o Drive Specialist começa a realizar a previsão da variável. Isso pode ser visto conforme a figura abaixo.

Temperature Delta - Monthly i

Last prediction: 27/10/2021 5 days of forecast


Figura 9.10: Gráfico dos valores de ΔT apresentados no Diagnóstico de elevação de temperatura (ΔT)

Nos gráficos acima, as curvas representam, respectivamente,

- Azul: valores registrados do ΔT máximo de cada dia (até o dia atual);
- Verde: valores passados previstos do ΔT máximo de cada dia;
- Amarelo tracejado: ΔT máximo previsto para os próximos dias (de 3 a 5 dias);
- Thresholds:
 - Amarelo: nível de ALERTA para o ΔT máximo;
 - Vermelho: nível CRÍTICO para o ΔT máximo.

3. Previsão com falta de dados (buracos):

Em determinadas aplicações, o inversor de frequência pode ficar desligado por alguns períodos. No gráfico de previsão do Delta de Temperatura essa situação se torna bem aparente. A [Figura 9.11](#) exemplifica o caso.

Delta temperature - Monthly

Last Forecast: 24/11/2021 5 Forecast days

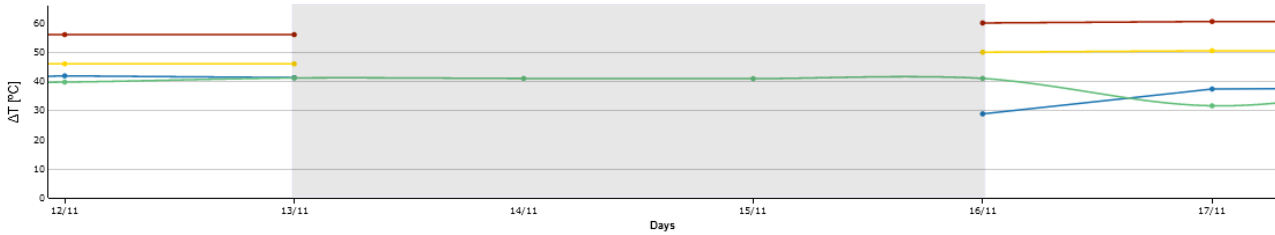


Figura 9.11: Gráfico dos valores de ΔT mensal com falta de dados

Como pode ser visto na figura acima, a região demarcada representa o período com falta de dados do Delta de Temperatura, entre os dias 13/11 e 16/11.



ATENÇÃO!

Deve-se ressaltar que, se o inversor estiver desabilitado por um período superior aos dias de previsões feitas, as previsões futuras não serão realizadas.

4. Gráfico de ΔT diário:

Abaixo do gráfico das curva mensais do Delta de Temperatura, há um gráfico contendo as curvas diárias da variável (Figura 9.12).

Delta temperature 24/11/2021

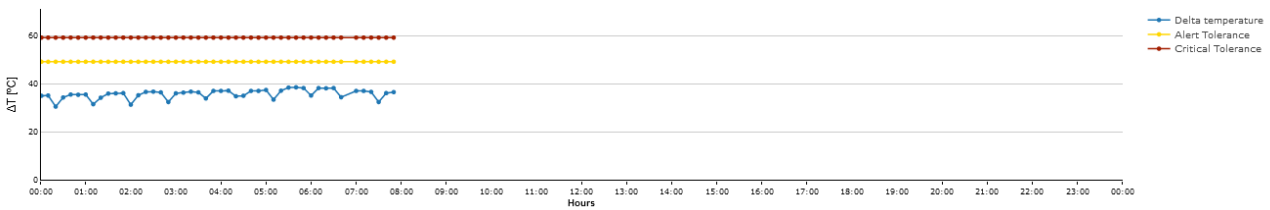


Figura 9.12: Gráfico dos valores de ΔT diário apresentados no Diagnóstico de elevação de temperatura (ΔT)

As curvas representam, respectivamente,

- Azul: valores registrados do ΔT máximo a cada 10 minutos (até o horário atual);
- Thresholds:
 - Amarelo: nível de ALERTA para o ΔT máximo;
 - Vermelho: nível CRÍTICO para o ΔT máximo.

5. **Aviso sobre mudança dos níveis de Threshold do ΔT :**

Os thresholds são atualizados diariamente de acordo com a variação do ΔT . Quando há uma variação de $\pm 5^\circ\text{C}$ em relação a referência, o usuário é avisado por meio de um pop-up sobre essa mudança, conforme a Figura 9.13.



Figura 9.13: Pop-up de aviso sobre mudança dos Thresholds do ΔT

No pop-up, ou através das configurações de previsão, é possível alterar os limites de alerta e críticos para as curvas ΔT .

A saúde do inversor relativa a elevação de temperatura mostrada pelo Drive Specialist está exemplificada na Figura 9.14. O status “Delta de Temperatura” indica a saúde em relação aos valores atuais medidos e calculados do Delta de temperatura. O status “Previsão do Delta de Temperatura” indica de forma semelhante a saúde em relação a previsão de até 5 dias para o Delta de temperatura.

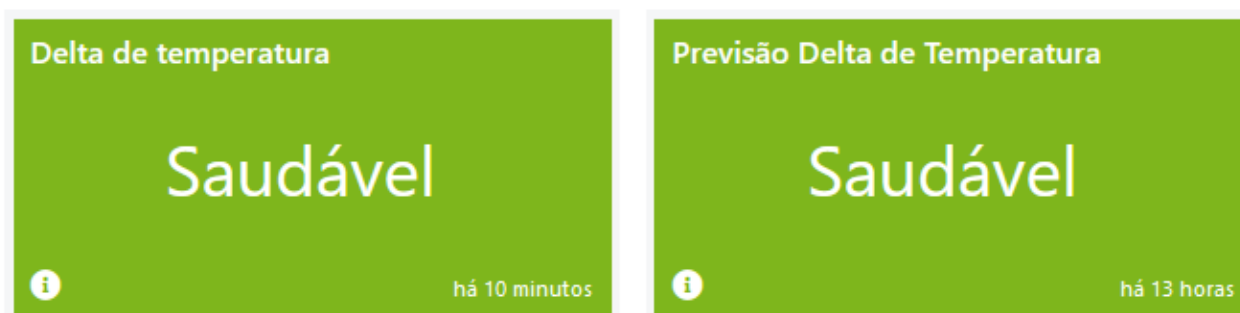


Figura 9.14: Diagnósticos de saúde referentes a elevação de temperatura (ΔT)

No Capítulo 9.2.2.4 são mostradas as forma de aquisição da temperatura ambiente pelo Drive Specialist.

9.2.2.4 Formas de medição da temperatura ambiente

Para a medição da temperatura ambiente utiliza-se a temperatura da região por meio de dados de Interfaces de Programação de Aplicações (API: Application Programming Interface) ou, de forma mais precisa, pode-se medir diretamente a temperatura ambiente com um sensor de temperatura. O Drive Specialist tem duas API's de consulta. A principal delas é a Weather API and Geolocation que informa dados bem confiáveis e precisos e a segunda a OpenWeather, que funciona como backup.

Nota-se que os dados provenientes de API's são dados meteorológicos coletados de pontos específicos em cada cidade e, mesmo que a consulta traga o valor da temperatura do ponto de coleta mais próximo do local de

instalação do inversor, podem haver pequenas variações em relação a temperatura do local. O segundo caso, uso de sensor de temperatura local, é recomendado para ambientes que apresentam temperaturas muito diferentes da temperatura da região o que é muitas vezes a situação de galpões industriais.

Exemplos de sensores de temperatura ambiente para uso com o Drive Specialist são mostrados conforme a Figura 9.15.

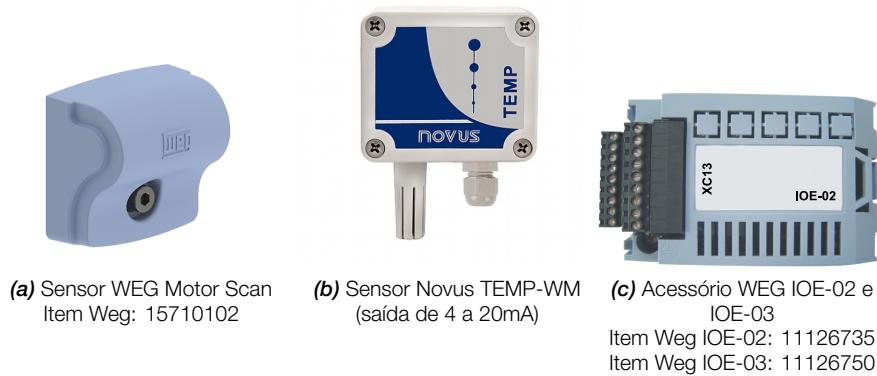


Figura 9.15: Exemplos de medidores de temperatura ambiente

1. Instruções para uso de sensor de temperatura externo:

O sensor de temperatura ambiente deve ser posicionado estrategicamente de forma a obter a maior sensibilidade possível na medida do ΔT .

No caso de inversor montado em parede ou flange (duto de ar) posicionar o sensor próximo a entrada do ar de refrigeração do inversor: parte inferior próxima a entrada de ar e do ventilador(es) do dissipador.

No caso da montagem do inversor em painel posicionar o sensor **externamente ao painel bem próximo a entrada de ar de refrigeração deste**, normalmente localizada na parte inferior do painel. Conforme a Figura 9.16, é possível ver um caso típico com o WEG Motor Scan, porém o mesmo posicionamento é válido para s outros sensores.

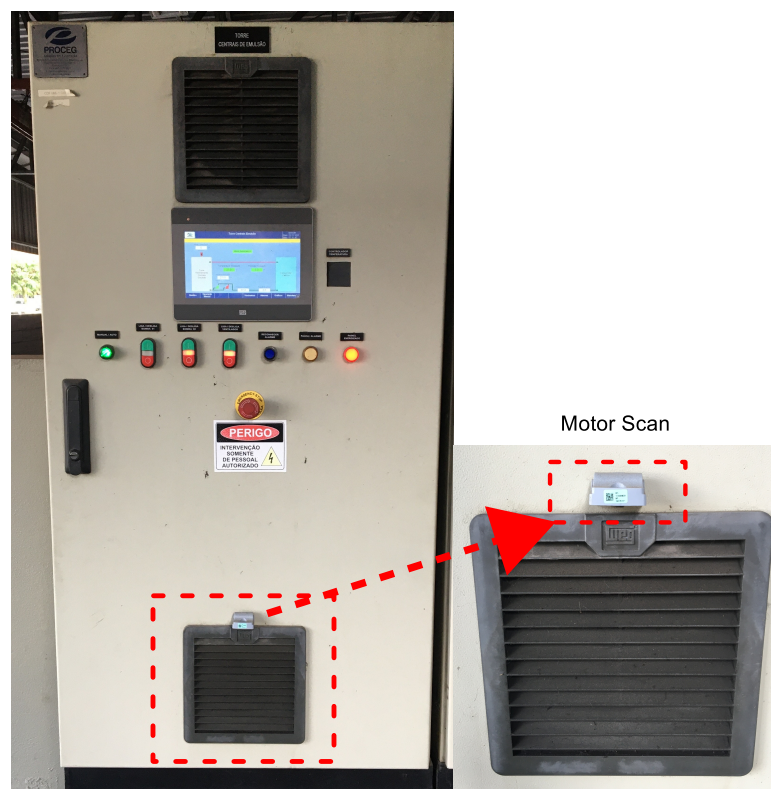


Figura 9.16: Exemplo do correto posicionamento do sensor de temperatura ambiente WEG Motor Scan no caso de um painel contendo inversor

a) Sensor WEG Motor Scan:

O sensor WEG Motor Scan pode ser usado para o sensoriamento de temperatura ambiente do drive, com seu modo de sensor genérico.

Para utilizar o sensor, é necessário possuir o aplicativo “Motor Scan” no celular e configurar o Motor Scan como “Outros Ativos”. O mesmo pode ser visto conforme a página 15 do documento “Manual geral de instalação e operação WEG Motor Scan”. É necessário ficar atento a alguns detalhes:

- O Motor Scan deve ser configurado na mesma planta do WEGscan 1000 utilizado para monitorar os drives,
- Não é necessária a utilização do parafuso e bucha de fixação do Motor Scan,
- No passo 7 da configuração do Motor Scan, selecione “Outro” como ativo.

Com a configuração do Motor Scan realizada, é possível selecioná-lo como sensor de temperatura ambiente para o drive. Em sequência, abra a página de tolerâncias do ativo e ir até a opção “Fonte de dados de temperatura ambiente”. Selecione “Motor Scan genérico” como fonte de dados. Abaixo da seleção, o Motor Scan configurado anteriormente deve ser listado. Por fim, ele deve ser selecionado e confirmado como fonte de dados (Figura 9.17).



Figura 9.17: Seleção do Motor Scan genérico como fonte de dados da temperatura ambiente na página de tolerâncias do ativo

b) Sensor de Temperatura Novus:

Para utilizar o sensor de temperatura da novus como fonte de dados da temperatura ambiente do CFW11, é possível conectá-lo à uma das entrada analógicas disponíveis no conector XC1 da placa de controle do drive.

Além disso, é necessário alimentar o sensor com 12Vcc a 30Vcc. Uma sugestão é alimentá-lo pelo próprio drive, através da fonte 24Vcc disponível no próprio drive (pinos 13 e 11 do conector XC1). Recomenda-se utilizar a entrada analógica AI2, pois a mesma não possui função por padrão de fábrica. Para utiliza-la no modo 4mA a 20mA é necessário mover a chave DIP S1.3 para ON.

A Figura 9.18 ilustra as conexões elétricas sugeridas.

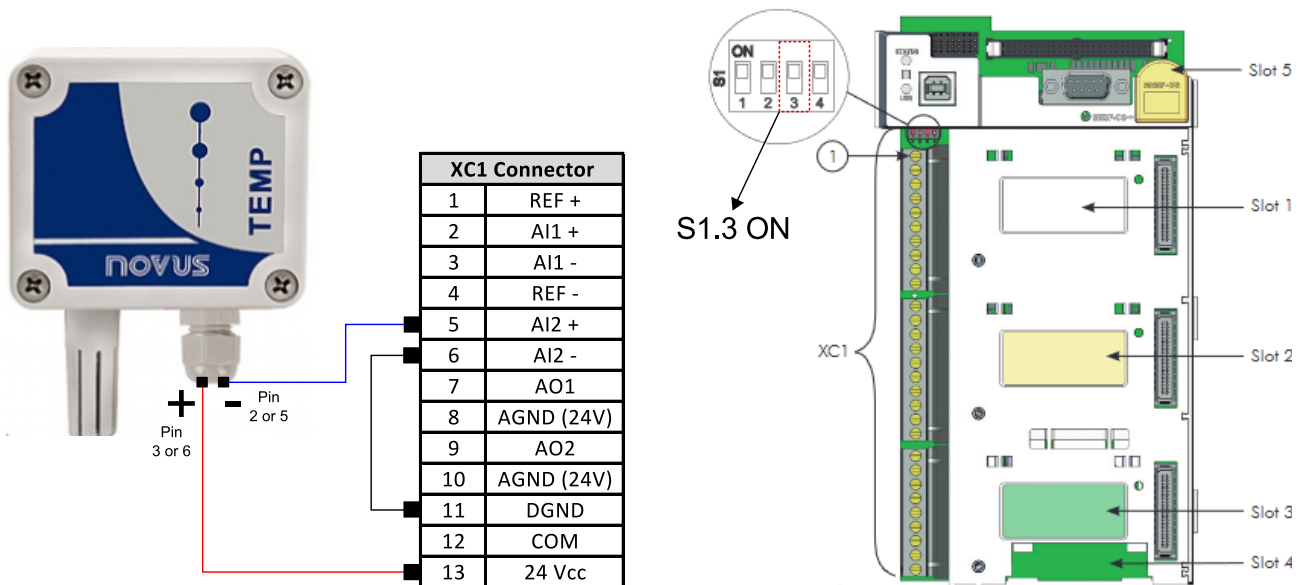


Figura 9.18: Exemplo de conexões e setup para sensor de temperatura ambiente Novus TEMP-WM com saída de 4 a 20 mA ligado a AI2 do CFW11

9

Com as conexões realizadas, é possível selecioná-lo como sensor de temperatura ambiente para o drive. Abra a página de tolerâncias do ativo e ir até a opção “Fonte de dados de temperatura ambiente”. Selecione “Entrada analógica do Drive” como fonte de dados. Abaixo, selecione “Entrada analógica 2 do inversor”. Por fim, deve-se escalar as temperaturas. Nesse caso, configure 0% da entrada analógica como 0°C de temperatura e 100% da entrada analógica como 100°C de temperatura. As configurações são ilustradas conforme a Figura 9.19.

| Entradas analógicas | Valor temperatura (°C) |
|---------------------|------------------------|
| 0% | 0 |
| 100% | 100 |

Figura 9.19: Seleção da entrada analógica 2 como fonte de dados da temperatura ambiente na página de tolerâncias do ativo

c) Cartão de temperatura IOE:

Uma outra alternativa para a aquisição da temperatura ambiente do drive se refere ao uso dos acessórios IOE-02 ou IOE-03. Os acessórios podem ser conectados, respectivamente, nos conectores XC13 e XC14 do cartão de controle do CFW11.

O IOE-02 utiliza como sensor o PT100 para realizar a medição. Já o IOE-03 utiliza o sensor KTY84. Cada acessório conta com 5 entradas para sensores, sendo somente uma delas necessária para realizar a medição. As entradas 1 a 5 podem ser lidas, respectivamente, nos parâmetros P0388 a P0392 do CFW11. Demais informações sobre o acessório podem ser acessadas no Central de Downloads da WEG, pesquisando por “Módulo IOE-01, IOE-02 e IOE-03”.

A conexão de um PT100 de três fios na **entrada 1** do módulo de temperatura IOE-02 é ilustrada na Figura 9.20.

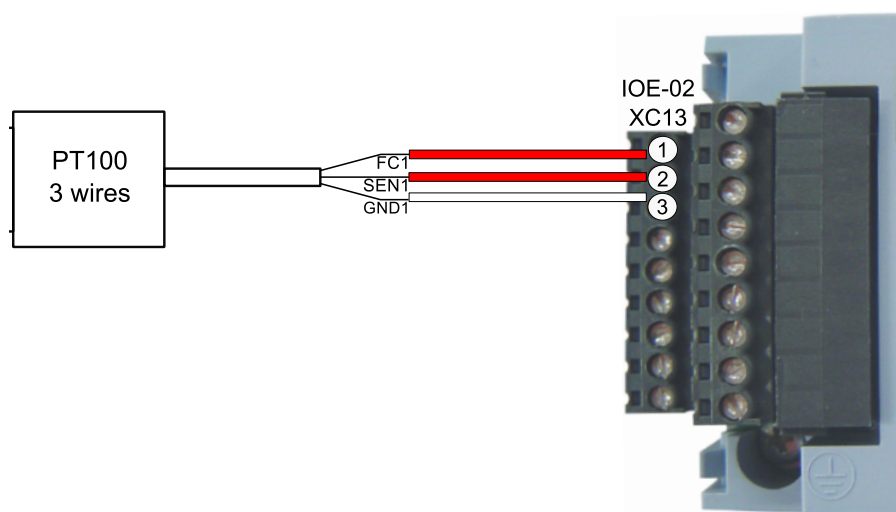


Figura 9.20: Conexão entre PT100 e IOE-02

Para selecionar o IOE como fonte de dados para a temperatura ambiente basta abrir a página de tolerâncias do ativo e ir até a opção “Fonte de dados de temperatura ambiente”. Selecione “Cartão de temperatura do Drive” como fonte de dados. Em sequência, deve ser selecionada uma das entradas do acessório. Na situação ilustrada pela Figura 9.20, seleciona-se a entrada 1 (P0388). A configuração é ilustrada conforme a Figura 9.21.

Fonte de dados atual:

Cartão de temperatura do Drive

Selecione uma nova fonte de dados

Cartão de temperatura do Drive

Selecione a entrada analógica

Entrada 01 (P388) do cartão de temperatura instalado no inversor

Alterar

Figura 9.21: Seleção do cartão de temperatura como fonte de dados da temperatura ambiente

Com o sensoriamento devidamente configurado é possível monitorar a temperatura ambiente através do gráfico de Temperatura Ambiente, presente na parte inferior da página de diagnósticos do Specialist (Figura 9.22).

Ambient Temperature ⓘ 24/11/2021

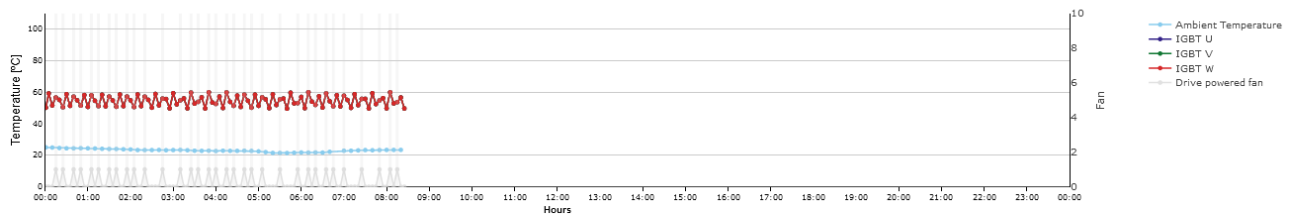


Figura 9.22: Gráfico dos valores da temperatura ambiente apresentada no Diagnóstico de elevação de temperatura (ΔT)

As curvas representam, respectivamente,

- Azul claro: valores registrados da temperatura ambiente, registrada a cada 10 minutos (até o horário atual);
- Azul, verde e vermelho representam, respectivamente, temperatura do IGBT U, V e W. Os valores são registrados a cada 5 min;
- Cinza: estado do ventilador (1 para ligado e 0 para desligado), registrado a cada 5 minutos.

A CONFIGURANDO O IP NO WINDOWS 10

Passo 1 Clique com o botão direito do mouse no botão Windows (antigamente “Iniciar”). Clique no botão “Configuração” (Figura A.1).



Figura A.1: Start do windows

Passo 2 Clique na opção “Rede e Internet” (Figura A.2).

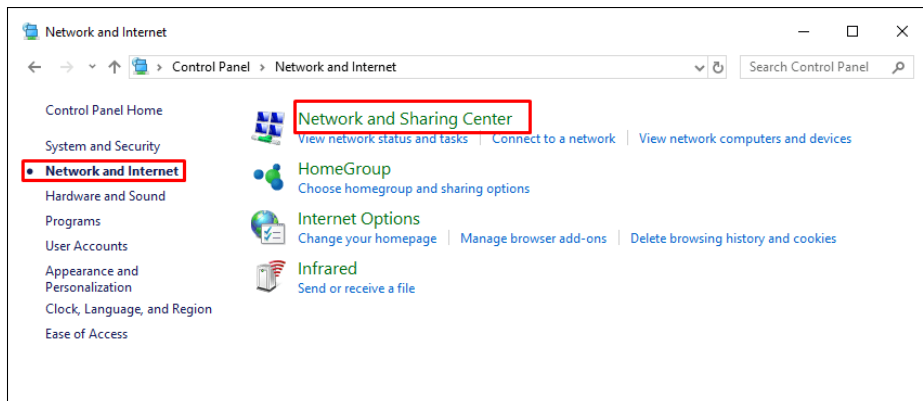


Figura A.2: Página de rede e internet

Passo 3 Clique na opção “Alterar opções de adaptador” (Figura A.3).

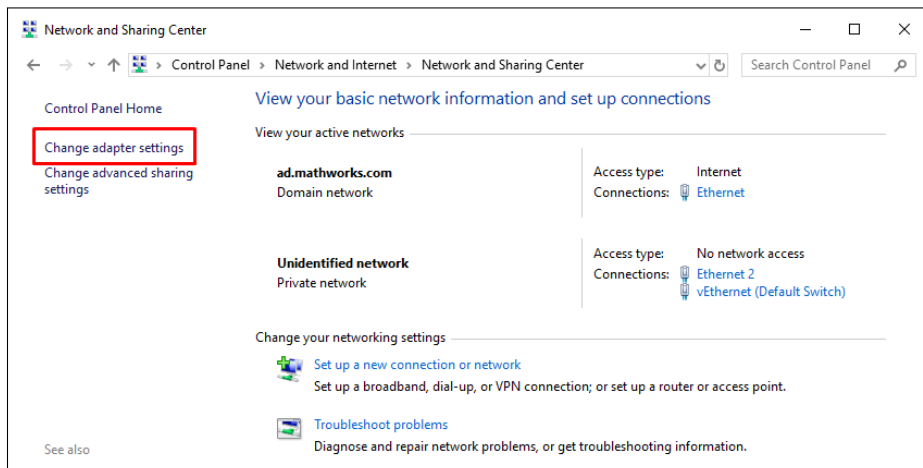


Figura A.3: Selecionando opções de adaptador

Passo 4 Dê um duplo clique na placa “Ethernet” (Figura A.4).

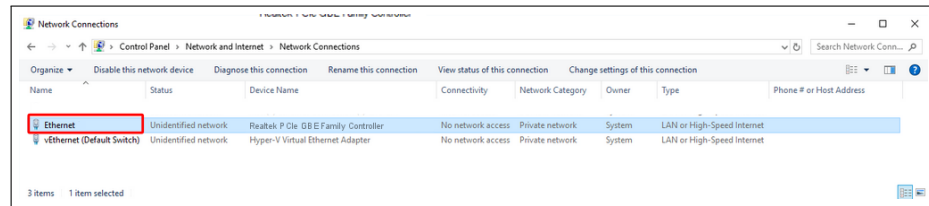


Figura A.4: Selecionando adaptador

Passo 5 Clique no botão “Propriedades” (Figura A.5).

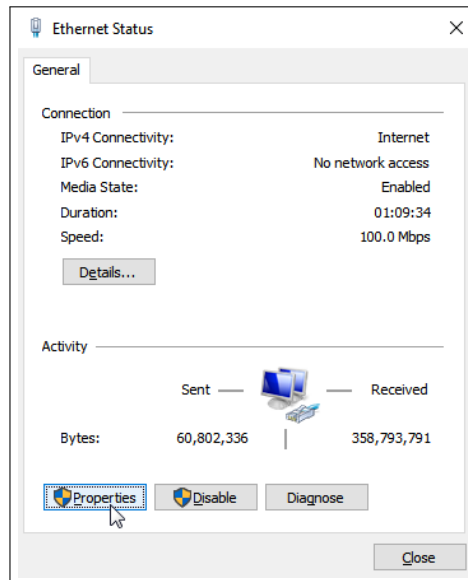


Figura A.5: Acessando as propriedades de rede

Passo 6 Seleciona a opção “Protocolo IP Versão 4 (TCP/IPv4)”. Clique no botão “Propriedades” (Figura A.6).

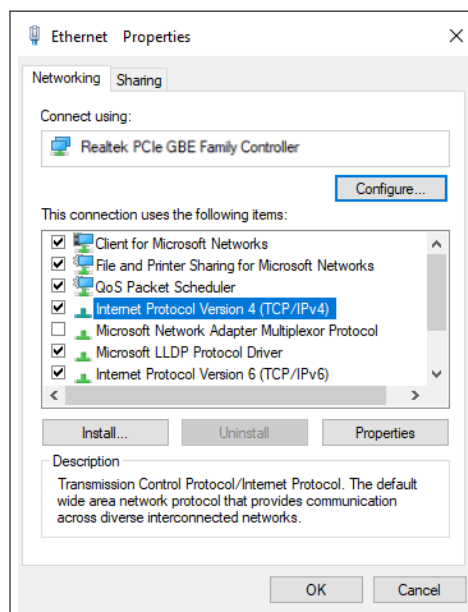


Figura A.6: Selecionando a opção IPv4

Passo 7 Escreva em algum local as configurações atuais de sua placa da rede, pois posteriormente será necessário restaurar estas configurações;
 Selecione a opção “Usar o seguinte endereço IP”;

Configure o endereço IP na mesma faixa do IP do WEGscan 1000 , alterando por exemplo o último dígito para 20 (ou outro número não utilizado), resultando em 192.168.0.20;
 Altere a sub-rede para 255.255.255.0;
 Clique no botão “OK” (Figura A.7).

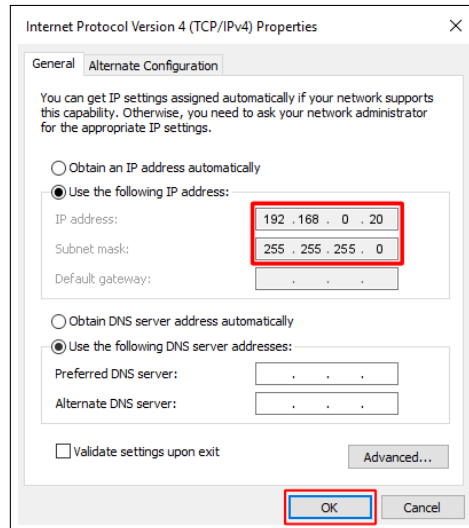


Figura A.7: Configurando o IP



WEG Drives & Controls - Automação LTDA.
Jaraguá do Sul – SC – Brasil
Fone 55 (47) 3276-4000 – Fax 55 (47) 3276-4020
São Paulo – SP – Brasil
Fone 55 (11) 5053-2300 – Fax 55 (11) 5052-4212
automacao@weg.net
www.weg.net