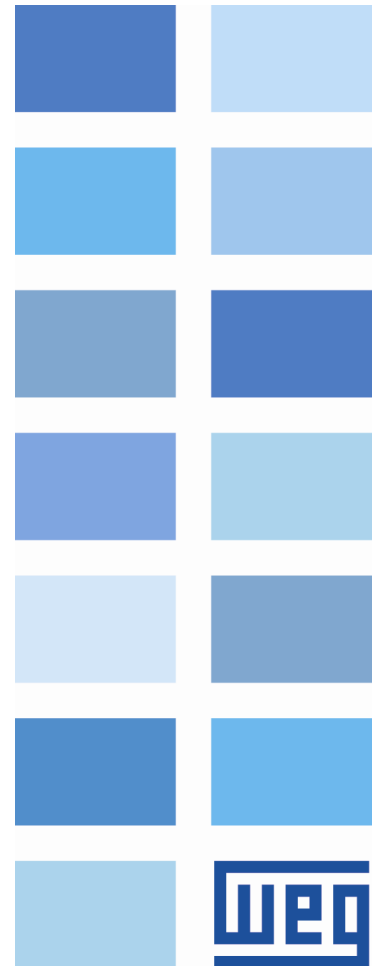


Modbus RTU

CFW900-IOS

Manual del Usuario





Manual del Usuario de Modbus RTU

Serie: CFW900

Versión del software: 1.07.XX

Idioma: Español

Documento: 10009145422 / 03

Fecha de la Publicación: 04/2023

La información abajo describe las revisiones ocurridas en este manual.

Versión	Revisión	Descripción
V1.02.XX	R00	Primera edición.
V1.04.XX	R01	Revisión general y actualización de la lista de parámetros.
V1.06.XX	R02	Revisión general y actualización de la lista de parámetros.
V1.07.XX	R03	Revisión general y actualización de la lista de parámetros.

ÍNDICE

A RESPECTO DEL MANUAL	5
ABREVIACIONES Y DEFINICIONES	5
REPRESENTACIÓN NUMÉRICA	5
DOCUMENTOS	5
1 CARACTERÍSTICAS PRINCIPALES	6
1.1 MODBUS RTU	6
2 DESCRIPCIÓN DE LA INTERFAZ	8
2.1 ACCESORIO CFW900-10S	8
2.2 CONECTOR	8
2.3 INDICACIÓN	9
3 INSTALACIÓN DEL EQUIPO EN RED	10
3.1 TASA DE COMUNICACIÓN	10
3.2 DIRECCIÓN EN LA RED MODBUS RTU	10
3.3 RESISTOR DE TERMINACIÓN	10
3.4 CABLES	10
3.5 CONEXIÓN CON LA RED	11
3.6 RECOMENDACIONES PARA PUESTA A TIERRA Y PASAJE DE LOS CABLES	11
4 S STATUS	12
S5 Comunicaciones	12
S5.1 Estados y Comandos	12
S5.2 Serial RS485	14
5 C CONFIGURACIONES	17
C9 COMUNICACIONES	17
C9.2 Datos I/O	17
C9.3 Serial RS485	18
6 OPERACIÓN EN LA RED MODBUS RTU – ESCLAVO	20
6.1 FUNCIONES DISPONIBLES	20
6.2 MAPA DE MEMORIA.....	20
6.2.1 Parámetros	20
6.2.2 Marcadores en Memoria.....	21
6.3 ACCESO A LOS DATOS	21
6.4 ERRORES DE COMUNICACIÓN	22
7 PUESTA EN SERVICIO	23
7.1 INSTALAR DEL ACCESORIO	23
7.2 CONFIGURACIÓN DEL EQUIPO	23
7.3 CONFIGURACIÓN DEL MAESTRO	23
7.4 ESTADOS DE LA COMUNICACIÓN.....	24
8 PROTECCIONES, FALLAS Y ALARMAS	25
9 ESTRUCTURA DE PARÁMETROS	26
10 PARÁMETROS DE REFERENCIA RÁPIDA	28

A RESPECTO DEL MANUAL

Este manual provee la descripción necesaria para la operación del convertidor de frecuencia CFW900 utilizando el protocolo Modbus RTU. Este manual debe ser utilizado en conjunto con el manual del usuario y manual de programación del CFW900.

ABREVIACIONES Y DEFINICIONES

ASCII	American Standard Code for Information Interchange
CRC	Cyclic Redundancy Check
EIA	Electronic Industries Alliance
RTU	Remote Terminal Unit
TIA	Telecommunications Industry Association
LSB	Least Significant Bit/Byte (Bit/Byte menos significativo)
MSB	Most Significant Bit/Byte (Bit/Byte más significativo)
ro	Read only (solamente de lectura)
rw	Read/write (lectura y escrita)
cfg	Configuración

REPRESENTACIÓN NUMÉRICA

Números decimales son representados a través de dígitos sin sufijo. Números hexadecimales son representados con la letra 'h' luego del número. Números binarios son representados con la letra 'b' luego del número.

DOCUMENTOS

El protocolo Modbus fue desarrollado con base en las siguientes especificaciones y documentos:

Documento	Versión	Fuente
MODBUS Application Protocol Specification, December 28th 2006.	V1.1b	MODBUS.ORG
MODBUS Protocol Reference Guide, June 1996.	Rev. J	MODICON
MODBUS over Serial Line, December 20th 2006.	V1.02	MODBUS.ORG

Para obtener esta documentación, de debe consultar la MODBUS.ORG, que actualmente es la organización que mantiene, promueve y actualiza las informaciones relativas a la red Modbus.

1 CARACTERÍSTICAS PRINCIPALES

A seguir, son listadas las principales características para comunicación Modbus RTU del convertidor de frecuencia CFW900.

- Interfaz aislada galvánicamente y con señal diferencial, confiriendo mayor robustez contra interferencia electromagnética.
- Permite al equipo operar como esclavo Modbus RTU.
- Permite la comunicación de datos para operación y para parametrización del equipo.

1.1 MODBUS RTU

En la especificación del protocolo Modbus para interfaz serie están definidos dos modos de transmisión: ASCII y RTU. Los modos definen la forma como son transmitidos los bytes del mensaje. No es posible utilizar los dos modos de transmisión en la misma red. EL convertidor de frecuencia CFW900 utiliza solamente el modo RTU para la transmisión de telegramas.

Permite hasta 247 esclavos, más solamente un maestro.

Agrega al PDU Modbus un campo de dirección y un campo de verificación de error. La asociación de estos campos al PDU recibe el nombre de ADU (Application Data Unit).

Formato de los telegramas Modbus RTU:

- Dirección: utilizada para identificar el esclavo.
- PDU: Modbus PDU.
- CRC: campo para el chequeo de errores.

El maestro inicia la comunicación enviando un byte con la dirección del esclavo para el cual se destina el mensaje. Al enviar la respuesta, el esclavo también inicia el telegrama con el su propia dirección. El maestro también puede enviar un mensaje destinado a la dirección 0 (cero), lo que significa que el mensaje es destinada a todos los esclavos de la red (broadcast). En este caso, ninguno esclavo irá contestar al maestro.

La última parte del telegrama es el campo para el chequeo de errores de transmisión. El método utilizado es el CRC-16 (Cycling Redundancy Check). Este campo es formado por dos bytes, donde primero es transmitido el byte menos significativo (CRC-), y después el más significativo (CRC+). La forma de cálculo del CRC es descrita en la especificación del protocolo.

En el modo RTU no existe un carácter específico que indique el inicio o el fin de un telegrama. La indicación de cuando un nuevo mensaje empieza o cuando él termina es hecha por la ausencia de transmisión de datos en la red, por un tiempo mínimo de 3,5 veces el tiempo de transmisión de un byte de datos (11 bits). Siendo así, caso un telegrama tenga iniciado luego de transcurrido este tiempo mínimo, los elementos de la red irán asumir que el primero carácter recibido representa el inicio de un nuevo telegrama. Y de la misma forma, los elementos de la red irán asumir que el telegrama ha llegado al fin cuando, recibidos los bytes del telegrama, este tiempo transcurrir nuevamente.

Si durante la transmisión de un telegrama, el tiempo entre los bytes fue mayor que este tiempo mínimo, el telegrama será considerado inválido, pues el esclavo irá rechazar los bytes ya recibidos y montará un nuevo telegrama con los bytes que estuvieren siendo transmitidos.

Para tasas de comunicación superiores a 19200 bits/s, los tiempos utilizados son los mismos que para esta tasa. La tabla a seguir presentamos los tiempos para distintas tasas de comunicación:

Tabla 1.1: Tasas de comunicación y tiempos involucrados en la transmisión de telegramas

Tasa de Comunicación	T_{11bits}	$T_{3,5x}$
1200 bits/s	9,167 ms	32,083 ms
2400 bits/s	4,583 ms	16,042 ms
4800 bits/s	2,292 ms	8,021 ms
9600 bits/s	1,146 ms	4,010 ms
19200 bits/s	573 μ s	2,005 ms
38400 bits/s	573 μ s	2,005 ms
57600 bits/s	573 μ s	2,005 ms

- T_{11bits} = Tiempo para transmitir una palabra del telegrama.
- $T_{3,5x}$ = Intervalo mínimo para indicar el inicio y el fin de telegrama ($3,5 \times T_{11bits}$).

2.3 INDICACIÓN

Indicaciones de alarmas, fallas y estados de la comunicación son realizadas a través de la HMI y de los parámetros del producto.

3 INSTALACIÓN DEL EQUIPO EN RED

Para la conexión del convertidor de frecuencia CFW900 utilizando la interfaz RS485, deben ser observados los siguientes puntos.

3.1 TASA DE COMUNICACIÓN

La interfaz RS485 del convertidor de frecuencia CFW900 puede comunicarse utilizando las tasas definidas en la tabla 3.1.

Tabla 3.1: Tasas de comunicación soportadas

Tasa de Comunicación
9600 bit/s
19200 bit/s
38400 bit/s
57600 bit/s

Todos los equipamientos de la red deben programarse para utilizar la misma tasa de comunicación.

3.2 DIRECCIÓN EN LA RED MODBUS RTU

Cada dispositivo de la red Modbus RTU precisa tener una dirección, entre 1 y 247. Esta dirección debe ser única para cada equipamiento.

3.3 RESISTOR DE TERMINACIÓN

La utilización de resistores de terminación en las extremidades del bus es fundamental para evitar reflexión de línea, que puede perjudicar la señal transmitida y ocasionar errores en la comunicación. Las extremidades del bus deben poseer un resistor de terminación en el valor de 120Ω | 0.25 W, conectando las señales +B y -A.

Vale destacar que, para que sea posible desconectar el elemento de la red, sin perjudicar el bus, es interesante la colocación de terminaciones activas, que son elementos que cumplen solamente el papel de la terminación. De esta forma, cualquier equipamiento en la red puede ser desconectado del bus sin que la terminación sea perjudicada.

3.4 CABLES

Características recomendadas para el cabo utilizado en la instalación:

- Es recomendado el uso de un cable blindado com par tranzado para los señales +B y -A, 24 AWG mínimo.
- Se recomienda también que el cable posee más um conductor para la interconexión de la señal 0V de referencia.
- Longitud máxima para conexión entre equipos: 1000 m.

Para realizar la Instalación, se recomienda la utilización de cables blindados específicos para la utilización en ambiente industrial.

3.5 CONEXIÓN CON LA RED

Para interconectar los diversos nudos de la red, se recomienda la conexión del equipamiento directamente a partir de la línea principal, sin la utilización de derivaciones. Durante la instalación de los cables, se debe evitar su disposición cerca de los cables de potencia, pues debido a la interferencia electromagnética, eso facilita la ocurrencia de errores durante la transmisión.

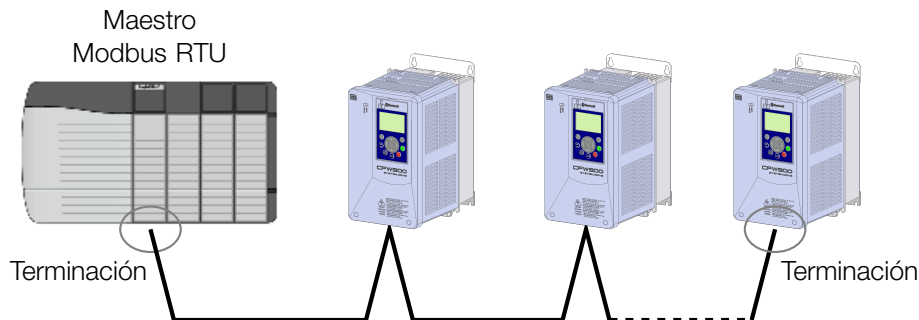


Figura 3.1: Ejemplo de instalación en red Modbus RTU

Para evitar problemas de circulación de corriente por diferencia de potencial entre distintos puntos de puesta a tierra, es necesario que todos los dispositivos estén conectados en el mismo punto de tierra.

El número máximo de dispositivos conectados en un único segmento de la red es limitado en 32. Repetidores pueden ser utilizados para conectar un número mayor de dispositivos.

3.6 RECOMENDACIONES PARA PUESTA A TIERRA Y PASAJE DE LOS CABLES

La conexión correcta con el tierra disminuye problemas causados por interferencia en un ambiente industrial. A seguir se presentan algunas recomendaciones al respecto de la puesta a tierra y el pasaje de cables:

- Se recomienda utilizar equipos preparados para el ambiente industrial.
- El pasaje del cabo debe ser hecho separadamente (y si fuera posible distante) de los cables para alimentación de potencia.
- Todos los dispositivos de la red deben estar debidamente puestos a tierra, preferentemente en la misma conexión con el tierra.
- Utilice siempre cables con blindaje, así como conectores con envoltorio metálico.
- Utilice abrazaderas en el punto principal de puesta a tierra, permitiendo una mayor superficie de contacto entre el blindaje del cable y el tierra.
- Evite la conexión del cable en múltiples puntos de la puesta a tierra, principalmente donde haya tierras de diferentes potenciales.

4 S STATUS

En este menú están presentes las informaciones de status del convertidor, motor, accesorios de control y redes. También es posible acceder a informaciones relacionadas a la seguridad funcional del convertidor. Permite visualizar las variables de lectura del CFW900.



¡NOTA!

Todos los parámetros presentes en este menú pueden solamente ser visualizados en el display de la HMI, y no pueden ser alterados por parte del usuario, a no ser que estén asociados a parámetros del menú de **Configuración**.

S5 COMUNICACIONES

Permite visualizar los parámetros utilizados para monitoreo y control del convertidor CFW900 utilizando interfaces de comunicación.

S5.1 Estados y Comandos

Permite visualizar el estado lógico y los comandos del CFW900.

S5.1 Estados y Comandos

.1 Palabra Estado 1	0 ... 15 Bit
.2 Velocidad	-200,00 ... 200,00 %
.3 Palabra Estado 2	0 ... 15 Bit
.4 Palabra Estado 3	0 ... 1 Bit

.1 Palabra Estado 1 Indica el estado del funcionamiento del convertidor. Cada bit representa un estado.

Bit	Valor/Descripción
Bit 0 STO	0 = No: función STO inactiva (convertidor operacional) 1 = Si: función STO activa (convertidor bloqueado)
Bit 1 Comando Gira	0 = No: no tiene comando gira activo 1 = Si: el comando gira está activo
Bit 2 Local	0 = No: convertidor en modo de comando Remoto 1 = Si: convertidor en modo de comando Local (vía HMI)
Bit 3 Reservado	Reservado.
Bit 4 Sin Parada Rápida	0 = No: el comando de parada rápida está activo 1 = Si: no tiene comando de parada rápida activo
Bit 5 2a. Rampa	0 = No: 1.ª rampa de aceleración y desaceleración por C6.1.1 y C6.1.2 1 = Si: 2.ª rampa de aceleración y desaceleración por C6.1.4 y C6.1.5
Bit 6 Modo Config.	0 = No: convertidor operando normalmente 1 = Si: el convertidor en estado de configuración. Indica una condición especial en la cual el convertidor no puede ser habilitado
Bit 7 Alarma	0 = No: sin alarma 1 = Si: con alarma activa
Bit 8 Girando	0 = No: el motor está parado 1 = Si: el motor está girando conforme la referencia y el comando
Bit 9 Habilitado	0 = No: el convertidor está deshabilitado general 1 = Si: el convertidor está habilitado general
Bit 10 Reverso	0 = No: motor girando en sentido directo 1 = Si: motor girando en sentido reverso
Bit 11 JOG	0 = No: no tiene comando JOG activo 1 = Si: el comando JOG está activo
Bit 12 Remoto 2	0 = No: convertidor en modo de comando Remoto 1 1 = Si: convertidor en modo de comando Remoto 2
Bit 13 Subtensión	0 = No: sin subtensión 1 = Si: con subtensión
Bit 14 Reservado	Reservado.
Bit 15 Protección	0 = No: operación normal 1 = Si: protección actuando

.2 Velocidad Indica la velocidad actual del motor accionado por el convertidor, en porcentaje de la velocidad máxima.

- S5.1.2 = 0,00 % ⇒ velocidad del motor = 0 rpm
- S5.1.2 = 100,00 % ⇒ velocidad del motor = C4.3.1.1.2

Con esta escala se pueden obtener valores de velocidad intermedios o superiores. Por ejemplo, si el valor leído es 25,0 %, considerando que C4.3.1.1.2 = 1800 rpm, para obtener el valor en rpm se debe calcular:

100,00 % : 1800 rpm
25,00 % : Velocidad

$$\text{Velocidad} = \frac{25,00 \times 1800}{100,00}$$

Velocidad = 450 rpm

Los valores negativos indican que el motor gira en sentido inverso a la rotación.

.3 Palabra Estado 2 Indica otros estados de las funciones del convertidor. Cada bit representa un estado.

Bit	Valor/Descripción
Bit 0 Autoajuste	0 = No: el convertidor no está ejecutando la rutina de autoajuste 1 = Sí: El convertidor está ejecutando la rutina de autoajuste de estimativa de parámetros del motor
Bit 1 Reservado	Reservado.
Bit 2 Precarga OK	0 = No: precarga de los condensadores del Link CC no concluida 1 = Sí: precarga de los condensadores del Link CC concluida
Bit 3 Reducción FS	0 = No: reducción de la frecuencia de salida inactiva 1 = Sí: reducción de la frecuencia de salida activa
Bit 4 Reservado	Reservado.
Bit 5 Rampa Desacel.	0 = No: sin desaceleración 1 = Sí: convertidor desacelerando
Bit 6 Rampa Acel.	0 = No: sin aceleración 1 = Sí: convertidor acelerando
Bit 7 Rampa Congelada	0 = No: rampa en operación normal 1 = Sí: la trayectoria de la rampa está congelada por alguna fuente de comando o función interna
Bit 8 Setpoint OK	0 = No: la velocidad del motor aún no alcanzó la referencia 1 = Sí: la velocidad del motor alcanzó la referencia
Bit 9 Limitación Tensión CC	0 = No: limitación del Link CC o limitación de corriente inactiva 1 = Sí: limitación del Link CC o limitación de corriente activa
Bit 10 Limitación Corriente	0 = No: limitación de corriente inactiva 1 = Sí: limitación de corriente activa
Bit 11 Limitación Torque	0 = No: limitación de torque inactiva 1 = Sí: limitación de torque activa
Bit 12 Ride-Through	0 = No: sin ejecución Ride-through 1 = Sí: ejecutando Ride-through
Bit 13 Flying Start	0 = No: sin ejecución Flying start 1 = Sí: ejecutando Flying start
Bit 14 Frenado CC	0 = No: frenado CC inactivo 1 = Sí: frenado CC activo
Bit 15 Pulsos PWM	0 = No: pulsos de tensión PWM en la salida deshabilitados 1 = Sí: pulsos de tensión PWM en la salida habilitados

.4 Palabra Estado 3 Indica otros estados de las funciones del convertidor. Cada bit representa un estado.

Bit	Valor/Descripción
Bit 0 Tarjeta SD	La detección de la tarjeta SD se realiza solo durante la inicialización del inversor, por lo tanto, el inversor no detecta la desconexión de la tarjeta SD durante la operación. 0 = No: tarjeta SD no conectada 1 = Sí: tarjeta SD conectada
Bit 1 Reservado	Reservado.

S5.2 Serial RS485

Permite visualizar el estado de la interfaz serial RS485 y los comandos recibidos por esa interfaz.

S5.2 Serial RS485

.1 Estado Interfaz	0 ... 2
.2 Palabra Control	0 ... 7 Bit
.3 Referencia Velocidad	-200,00 ... 200,00 %
.5 Telegramas Recibidos	0 ... 65535
.6 Telegramas Transmitidos	0 ... 65535
.7 Telegramas con Error	0 ... 65535
.8 Errores de recepción	0 ... 65535

.1 Estado Interfaz Indica el estado de la interfaz serial RS485.

Indicación	Descripción
0 = Inactivo	No utilizado.
1 = Activo	Interfaz serial activa.

Indicación	Descripción
2 = Error de Timeout	Indica que el CFW900 quedó sin recibir telegramas válidos por un tiempo mayor que el límite configurado.

.2 Palabra Control Indica el estado de la palabra de control vía interfaz serial RS485. Este parámetro solamente puede ser alterado vía interfaz serial RS485. Para las demás fuentes solamente es permitido el acceso para lectura.

Para que los comandos escritos en este parámetro sean ejecutados es necesario que el convertidor esté programado para ser comandado vía Serial. Esta programación es hecha a través del menú C4.

Cada bit de esta palabra representa un comando que puede ser ejecutado en el convertidor.

Bit	Valor/Descripción
Bit 0 Habilita Rampa	0 = No: para motor por rampa de desaceleración 1 = Sí: gira motor de acuerdo con la rampa de aceleración, hasta alcanzar el valor de la referencia de velocidad
Bit 1 Habilita General	0 = No: Deshabilita general el convertidor, interrumpiendo la alimentación al motor 1 = Sí: habilita general el convertidor, permitiendo la operación del motor
Bit 2 Girar Reverso	0 = No: girar el motor en el sentido indicado por la señal de la referencia (sentido directo) 1 = Sí: girar motor en el sentido opuesto a la señal de la referencia (sentido reverso)
Bit 3 Habilita JOG	0 = No: deshabilita la función JOG 1 = Sí: habilita la función JOG
Bit 4 Modo R1/R2	0 = R1: selecciona el modo de comando Remoto 1 1 = R2: selecciona el modo de comando Remoto 2
Bit 5 2ª Rampa	0 = No: 1.ª rampa de aceleración y desaceleración conforme parámetros C6.1.1 y C6.1.2 1 = Sí: 2.ª rampa de aceleración y desaceleración conforme parámetros C6.1.4 y C6.1.5
Bit 6 Sin Parada Rápida	0 = No: habilita parada rápida 1 = Sí: deshabilita parada rápida
Bit 7 Reset Falla/Protección	0 = No: sin función 1 = Sí: en la transición, si está con una protección actuando, ejecutará el reset de la falla/protección

.3 Referencia Velocidad Indica la referencia de velocidad enviada vía interfaz Serial RS485 al motor accionado por el convertidor, en porcentaje de la velocidad máxima. Este parámetro solamente puede ser alterado vía interfaz Serial RS485. Para las demás fuentes solamente es permitido el acceso para lectura.

Para que la referencia escrita en este parámetro sea utilizada es necesario que el convertidor esté programado para utilizar la referencia de velocidad vía Serial. Esta programación es hecha a través del menú C4.

- S5.2.3 = 0,00 % ⇒ referencia de velocidad = 0 rpm
- S5.2.3 = 100,00 % ⇒ referencia de velocidad = C4.3.1.1.2

Con esta escala se pueden obtener valores de velocidad intermedios o superiores. Por ejemplo, si el valor deseado para la referencia es de 900 rpm, considerando que C4.3.1.1.2 = 1800 rpm, se debe calcular:

100,00 % : 1800 rpm
Referência % : 900 rpm

$$\text{Referencia \%} = \frac{900 \times 100,00}{1800}$$

Referencia % = 50 %

Los valores negativos pueden utilizarse para invertir el sentido de giro del motor. El sentido de giro del motor, sin embargo, también depende del valor del bit de comando de dirección de giro en S1.6.1:

- Bit Sentido de Giro = 1 e S5.2.3 >0: referencia para el sentido directo
- Bit Sentido de Giro = 1 e S5.2.3 <0: referencia para el sentido inverso
- Bit Sentido de Giro = 0 e S5.2.3 >0: referencia para el sentido inverso
- Bit Sentido de Giro = 0 e S5.2.3 <0: referencia para el sentido directo

.5 Telegramas Recibidos Indica la cantidad de telegramas recibidos.

.6 Telegramas Transmitidos Indica la cantidad de telegramas transmitidos.

.7 Telegramas con Error Indica la cantidad de telegramas recibidos con errores (CRC, Checksum).

.8 Errores de recepción Indica la cantidad de bytes recibidos con errores.



¡NOTA!

Los contadores son cíclicos, o sea, por encima de 65535 retornan a 0.



¡NOTA!

Estos contadores inician en 0 siempre que el producto sea encendido. También retornan a 0 siempre que alcancen el límite máximo del parámetro.

5 C CONFIGURACIONES

Permite alterar los parámetros de configuración del CFW900. Dependiendo de la propiedad del parámetro es posible ajustar su valor conforme la tabla abajo.

Propiedad	Descripción
Parado	El parámetro solamente puede ser alterado cuando el motor está parado.
Modelo	El valor estándar puede cambiar según el modelo de inversor.



¡NOTA!

Opciones de parámetros con la descripción Reservado-son para uso exclusivo de WEG.

C9 COMUNICACIONES

Configura el CFW900 para el cambio de informaciones vía red de comunicación.

C9.2 Datos I/O

Configura el área de intercambio de datos cíclicos de las redes de comunicación.

C9.2.1 Datos Lectura

Configura un conjunto de parámetros de 16 bits para ser leídos vía red de comunicación.

C9.2.1 Datos Lectura

C9.2.1.1 Palabra #1

C9.2.1.1 a C9.2.1.100

C9.2.1 Datos Lectura

C9.2.1.100 Palabra #100

Rango de valores: 0 ... 9999

Estándar: 0

Propiedades: Parado

Descripción:

Selecciona la dirección (Net Id) del parámetro cuyo contenido debe ser ofrecido en el área de lectura para las interfaces fieldbus (entrada: enviada para el maestro de la red).

El tamaño del parámetro referenciado debe ser tomado en consideración. Si el tamaño del dato es mayor a 16 bits, el parámetro de configuración de la próxima palabra programable debe ser configurado con la misma dirección.

C9.2.2 Datos Escritura

Configura un conjunto de parámetros de 16 bits para ser escritos vía red de comunicación.

C9.2.2 Datos Escritura

C9.2.2.1 Atraso Actualización

Rango de valores: 0,0 ... 999,0 s

Estándar: 0,0 s

Propiedades:

Descripción:

Siempre que haya una transición de offline (sin datos cíclicos) para online (con datos cíclicos de escritura), los datos recibidos vía red de comunicación (palabras de escritura) serán ignorados durante el tiempo programado, permaneciendo en el estado que estaban antes del inicio de la recepción.

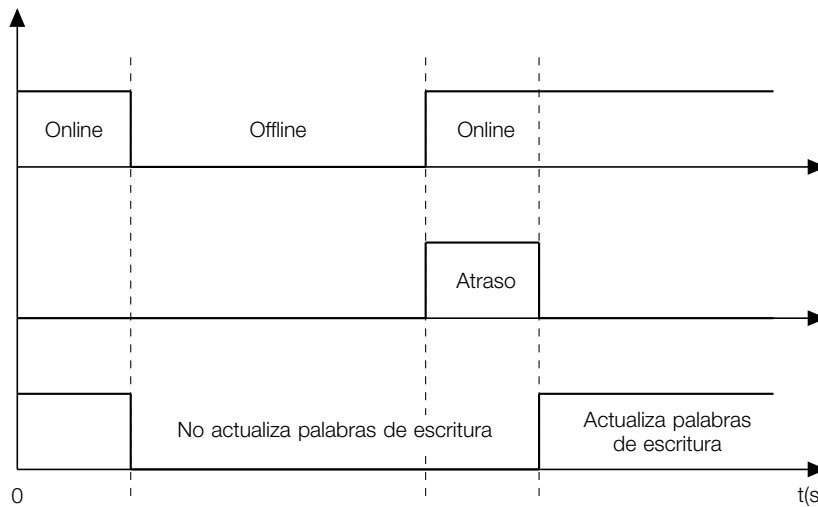


Figura 5.1: Atraso en la actualización de las palabras de I/O

C9.2.2 Datos Escritura
C9.2.2.2 Palabra #1

C9.2.2.2 a C9.2.2.101

C9.2.2 Datos Escritura
C9.2.2.101 Palabra #100

Rango de valores: 0 ... 9999

Estándar: 0

Propiedades: Parado

Descripción:

Selecciona la dirección (Net Id) del parámetro cuyo contenido debe ser ofrecido en el área de escritura para las interfaces fieldbus (salida: recibido del maestro de la red).

El tamaño del parámetro referenciado debe ser tomado en consideración. Si el tamaño del dato es mayor a 16 bits, el parámetro de configuración de la próxima palabra programable debe ser configurado con la misma dirección.

C9.3 Serial RS485

Configuración para la interfaz de comunicación RS485 y de los protocolos que usan esta interfaz.

C9.3 Serial RS485
C9.3.1 Protocolo

Rango de valores: 0 ... 2

Estándar: 2

Propiedades: Parado

Descripción:

Selecciona el protocolo deseado para la interfaz serial RS485.

Indicación	Descripción
0 ... 1 = Reservado	No utilizado.
2 = Modbus RTU	Protocolo serial Modbus RTU esclavo.

C9.3 Serial RS485
C9.3.2 Dirección

Rango de valores:	1 ... 247	Estándar: 1
Propiedades:	Parado	

Descripción:

Selecciona la dirección utilizada para comunicación serial.

Es necesario que cada dispositivo en la red tenga una dirección diferente de todos las otras.

C9.3 Serial RS485
C9.3.3 Tasa Comunicación

Rango de valores:	0 ... 3	Estándar: 1
Propiedades:	Parado	

Descripción:

Seleccione el valor deseado para la tasa de comunicación de la interfaz serial, en bits por segundo. Esta tasa debe ser la misma para todos los equipos conectados en la red.

Indicación	Descripción
0 = 9600 bit/s	Tasa de 9600 bits por segundo.
1 = 19200 bit/s	Tasa de 19200 bits por segundo.
2 = 38400 bit/s	Tasa de 38400 bits por segundo.
3 = 57600 bit/s	Tasa de 57600 bits por segundo.

C9.3 Serial RS485
C9.3.4 Configuración Bytes

Rango de valores:	0 ... 5	Estándar: 1
Propiedades:	Parado	

Descripción:

Seleccione la configuración del número de bits de datos, paridad y stop bits en los bytes de la interfaz serial. Esta configuración debe ser la misma para todos los equipos conectados en la red.

Indicación	Descripción
0 = 8-bits, sin, 1	8 bits, sin paridad, 1 stop bit.
1 = 8-bits, par, 1	8 bits, con paridad par, 1 stop bit.
2 = 8-bits, imp, 1	8 bits, con paridad impar, 1 stop bit.
3 = 8-bits, sin, 2	8 bits, sin paridad, 2 stop bits.
4 = 8-bits, par, 2	8 bits, con paridad par, 2 stop bits.
5 = 8-bits, imp, 2	8 bits, con paridad impar, 2 stop bits.

C9.3 Serial RS485
C9.3.5 Timeout RS485

Rango de valores:	0,0 ... 999,0 s	Estándar: 0,0 s
Propiedades:	Parado	

Descripción:

Tiempo máximo sin comunicación.

6 OPERACIÓN EN LA RED MODBUS RTU – ESCLAVO

El convertidor de frecuencia CFW900 posee las siguientes características cuando operado como esclavo en red Modbus RTU:

- Conexión de la red vía interfaz serial RS485.
- La dirección, tasa de comunicación y formato de los bytes definidos a través de parámetros.
- Permite la parametrización y control del convertidor de frecuencia CFW900 a través del acceso a parámetros.
- Permite el acceso a todos los marcadores y datos utilizados para programación en ladder del convertidor de frecuencia CFW900.



¡NOTA!

- Las interfaces RS485, USB y Ethernet, por el hecho de utilizar las mismas funciones para acceso a los datos y a la programación del equipo, no deben ser utilizadas simultáneamente para realizar funciones de download de programa, o monitoreo online del convertidor de frecuencia CFW900, ya que podrán ocurrir conflictos durante el acceso simultáneo a los datos.

6.1 FUNCIONES DISPONIBLES

En la especificación del protocolo Modbus son definidas funciones utilizadas para acceder diferentes tipos de datos. En el CFW900, para acceder estos datos, fueran colocados disponibles los siguientes servicios (o funciones):

Tabla 6.1: Funciones Modbus Soportadas

Código	Nombre	Descripción
01	Read Coils	Lectura de bloque bits del tipo coil
02	Read Discrete Inputs	Lectura de bloque bits del tipo entradas discretas
03	Read Holding Registers	Lectura de bloque de registradores del tipo holding
05	Write Single Coil	Escrita en un único bit del tipo coil
06	Write Single Register	Escrita en un único registrador del tipo holding
15	Write Multiple Coils	Escrita en bloque de bit del tipo coil
16	Write Multiple Registers	Escrita en bloque de registradores del tipo holding
22	Mask Write Register	Escrita en registrador del tipo holding utilizando máscara
23	Read/Write Multiple registers	Lectura y escrita de bloque de registradores del tipo holding
43	Read Device Identification	Identificación del modelo del equipo

6.2 MAPA DE MEMORIA

El convertidor de frecuencia CFW900 posee diferentes tipos de datos accesibles a través de la comunicación Modbus. Estos datos son mapeados en direcciones de datos y funciones de acceso, conforme es descrito en los ítems siguientes.

6.2.1 Parámetros

La comunicación Modbus para el convertidor de frecuencia CFW900 se basa en la lectura/escritura de parámetros del equipo. Toda la lista de parámetros del equipo está disponible como registradores de 16 bits del tipo holding. El direccionamiento de los datos es realizado con offset igual a cero, lo que significa que la dirección de red (Net Id) del parámetro equivale a la dirección del registrador.

Para la operación del equipamiento, es necesario conocer la lista de parámetros del producto. De esta forma se pueden identificar cuales datos son necesarios para monitoreo de los estados y control de las funciones. Dentro de los principales parámetros se pueden citar:

Monitoreo (lectura):

- S5.1.1 (holding register address 680): Estados y Comandos Palabra Estado 1.

Comando (escritura):

- S5.7.2 (holding register address 684): CAN/CANopen/DNet Palabra Control.
- S5.2.3 (holding register address 683): Serial RS485 Referencia Velocidad.

Consulte el ítem 10 para la lista completa de parámetros del equipamiento.



¡NOTA!

- Dependiendo del maestro utilizado, estos registradores son referenciados a partir del endereço base 40000 o 4x. En este caso, la dirección para un parámetro que debe ser programado en el maestro es la dirección presentada en la tabla 10.1 adicionado a la dirección base. Consulte la documentación del maestro para saber como acceder registradores del tipo holding.
- Se debe observar que parámetros con la propiedad de solamente lectura apenas pueden ser leídos del equipamiento, mientras que demás parámetros pueden leerse y escribirse a través de la red.
- Parámetros que poseen la propiedad *Stopped* solamente serán alterados cuando el motor esté parado.
- El dato es transmitido como un valor entero, sin la indicación de las posiciones decimales. Para conocer el número de decimales, consulte el ítem 10.

6.2.2 Marcadores en Memoria

Además de los parámetros, otros tipos de datos como marcadores de bit, word o float también pueden ser accedidos utilizando el protocolo Modbus. Estos marcadores son utilizados principalmente por la función SoftPLC disponible para el CFW900. Para la descripción de estos marcadores, bien como la dirección para accederlos vía Modbus, se debe consultar la documentación de la SoftPLC.

6.3 ACCESO A LOS DATOS

El protocolo Modbus, permite que el acceso sea hecho apenas por bits o por registradores de 16 bits.

Para permitir la escritura o la lectura de un bloque de más de 2 registradores sin retorno de error aunque haya un registrador no válido en el rango seleccionado, se utilizaron las siguientes definiciones:

- La lectura de los registradores que no representan parámetros disponibles devolverá el valor cero cuando el número de registradores requeridos es mayor que 2. Para solicitudes con cantidad igual a 1 o 2 registradores, el código de error 2 (Dirección de dato inválido) es retornado.
- Escrituras en registradores que representan parámetros de lectura o inválidos no tendrán efecto y no devuelven error cuando la cantidad de registradores requeridos es superior a 2. Para solicitudes con cantidad igual a 1 o 2 registradores, el código de error 2 (Dirección de dato inválido) es retornado.

Los tipos de datos mayores a 16 bits deben ser accedidos como múltiples registradores. Si la cantidad de registradores solicitados no es suficiente para acceder al tamaño completo del tipo de dato, el código de error 2 (Dirección de dato inválido) es retornado.

Por ejemplo, los datos del tipo float ocupan cuatro bytes de memoria. En el acceso por registradores es necesario realizar la lectura o escritura de dos registradores en secuencia (valor menos significativo en el primer registrador) para que los cuatro bytes sean accedidos.

El protocolo Modbus define que, para transmitir un registrador de 16 bits, se debe transmitir siempre el byte más significativo (MSB) primero. De esta forma, en caso de que sean leídos 4 registradores en secuencia, a partir del registrador de dirección 0, el contenido de cada registrador será transmitido de la siguiente forma:

1.º Registrador – 0		2.º Registrador – 1		3.º Registrador – 2		4.º Registrador – 3	
W0 MSB	W0 LSB	W1 MSB	W1 LSB	W2 MSB	W2 LSB	W3 MSB	W3 LSB

6.4 ERRORES DE COMUNICACIÓN

Pueden ocurrir errores de comunicación, tanto en la transmisión de los telegramas, como en el contenido de los telegramas transmitidos.

En caso de una recepción exitosa, si son detectados problemas durante el tratamiento del telegrama, será retornado un mensaje indicando el tipo de error ocurrido:

Tabla 6.2: Códigos de error para Modbus

Código del Error	Descripción
1	Función inválida: la función solicitada no está implementada para el equipo.
2	Dirección de dato inválida: la dirección del dato (registrador o bit) no existe.
3	Valor de dato inválido: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Valor está fuera del rango permitido. ▪ Escritura en dato que no puede ser alterado (registrador o bit solamente de lectura).



¡NOTA!

Es importante que sea posible identificar en el maestro qué tipo de error ha ocurrido, para poder diagnosticar problemas durante la comunicación.

7 PUESTA EN SERVICIO

A seguir son descritos los principales pasos para puesta en funcionamiento del convertidor de frecuencia CFW900 en red Modbus RTU. Los pasos descritos representan un ejemplo de uso. Consulte los capítulos específicos para detalles sobre los pasos indicados.

7.1 INSTALAR DEL ACCESORIO

1. Observe el contenido del parámetro S5.2.1. Vea si el módulo fue reconocido. La detección es hecha de forma automática y no requiere intervención del usuario.
2. Conecte los cables, considerando los cuidados necesarios en la instalación de la red, conforme es descrito en el ítem 3:
 - Utilice cable blindado.
 - Ponga a tierra adecuadamente los equipos de la red.
 - Evite el pasaje de los cables de comunicación cerca de los cables de potencia.

7.2 CONFIGURACIÓN DEL EQUIPO

1. Seguir las recomendaciones descritas en el manual del usuario para programar parámetros de ajuste del equipo, relativos a la parametrización del motor, funciones deseadas para las señales de I/O, etc.
2. Programe las fuentes de comando conforme es deseado para la aplicación en el menú C4.
3. Programe los parámetros de comunicación, como dirección, tasa de comunicación, paridad, etc. en el menú C9.3.
4. Programe el timeout para la comunicación Modbus RTU en el parámetro C9.3.5.
5. Programar la acción deseada para el equipo en caso de falla en la comunicación, a través del C9.1.
6. Defina qué datos serán leídos y escritos en el convertidor de frecuencia CFW900, basado en su lista de parámetros. No es necesario definir palabras de I/O. El protocolo Modbus RTU permite el acceso directo a cualquier parámetro del equipo, no haciendo distinción entre datos cíclicos y acíclicos. A pesar de eso, pueden ser configuradas áreas de intercambio de datos a través del menú C9.2 (ver ítem ??). Entre los principales parámetros que pueden ser utilizados para control podemos citar:
 - S5.1.1 Estados y Comandos Palabra Estado 1 (lectura).
 - S5.2.2 Serial RS485 Palabra Control (escritura).
 - S5.2.3 Serial RS485 Referencia Velocidad (escritura).

7.3 CONFIGURACIÓN DEL MAESTRO

La forma en la cual es hecha la configuración de la red depende en gran parte del maestro utilizado y de la herramienta de configuración. Es fundamental conocer las herramientas utilizadas para realizar esta actividad. De forma general, para realizar la configuración de la red son necesarios los siguientes pasos.

1. Configure el maestro para acceder a los registradores del tipo holding, basado en los parámetros del equipo, definidos para lectura y escritura. La dirección del registrador está basado en la dirección de red (Net Id) del parámetro, conforme es mostrado en el ítem 10.
2. Para la correcta detección de errores de comunicación por timeout es recomendado que la lectura y escritura sean hechas de manera cíclica. El período de actualización de los datos debe ser apropiado al valor programado en el parámetro C9.3.5.

7.4 ESTADOS DE LA COMUNICACIÓN

Una vez que la red esté montada y el maestro programado, será posible utilizar los LEDs y parámetros del equipo para identificar algunos estados relacionados a la comunicación.

- El parámetro S5.2.1 indica el estado de la comunicación del esclavo.
- Los parámetros S5.2.5 y S5.2.6 indican, respectivamente, la cantidad de telegramas Modbus RTU recibidos y transmitidos por el esclavo.
- Los parámetros S5.2.7 y S5.2.8 indican errores de comunicación detectados por el esclavo.

El maestro de la red también deberá proveer informaciones sobre la comunicación con el esclavo.

8 PROTECCIONES, FALLAS Y ALARMAS

Proteccion/Alarma	Descripción	Causas Probables
A128: Timeout Comunicación Serial	Indica que el CFW900 paró de recibir telegramas en la interfaz serial por un periodo mayor que el programado en C9.3.5. Obs.: - Garantizar que el maestro envíe telegramas hacia el equipamiento siempre en un tiempo menor que el programado en el C9.3.5. -Puede ser deshabilitada ajustando C9.3.5=0,0 s.	- Verificar la instalación de la red, cable roto, falla o mal contacto en las conexiones con la red y con la puesta a tierra.
F228: Timeout Comunicación Serial	Indica que el CFW900 paró de recibir telegramas en la interfaz serial por un período mayor que el programado en C9.3.5. Obs.: - Garantizar que el maestro envíe telegramas hacia el equipamiento siempre en un tiempo menor que el programado en el C9.3.5. -Puede ser deshabilitada ajustando C9.3.5=0,0 s.	- Verificar la instalación de la red, cable roto, falla o mal contacto en las conexiones con la red y con la puesta a tierra.

9 ESTRUTURA DE PARÁMETROS

S Status

- └─ S1 Convertidor
 - └─ S1.1 Estado
 - └─ S1.2 Versión Software
 - └─ S1.2.2 Detalles
 - └─ S1.3 Datos Convertidor
 - └─ S1.4 Datos Accesorio Control
 - └─ S1.4.1 Backplane
 - └─ S1.4.2 Slot A
 - └─ S1.4.3 Slot B
 - └─ S1.4.4 Slot C
 - └─ S1.4.5 Slot D
 - └─ S1.4.6 Slot E
 - └─ S1.4.7 Slot F
 - └─ S1.4.8 Slot G
 - └─ S1.5 Fecha/Hora
 - └─ S1.6 Palabras Control
- └─ S2 Mediciones
 - └─ S2.1 Velocidad Motor
 - └─ S2.2 Torque Motor
 - └─ S2.3 Salida Convertidor
 - └─ S2.4 Temperaturas Motor
 - └─ S2.5 Temperaturas Convertidor
 - └─ S2.5.1 Temperatura IGBT
 - └─ S2.5.3 Temperatura Aire Interno
 - └─ S2.7 Link CC
 - └─ S2.8 Limitación Corriente Torque
- └─ S3 I/Os
 - └─ S3.1 Slot X Status
 - └─ S3.1.1 Entradas Analógicas
 - └─ S3.1.2 Salidas Analógicas
 - └─ S3.1.3 Entradas digitales
 - └─ S3.1.4 Salidas Digitales
 - └─ S3.1.5 Encoder
 - └─ S3.2 Slot A Status
 - └─ S3.2.1 Entradas Analógicas
 - └─ S3.2.2 Salidas Analógicas
 - └─ S3.2.3 Entradas Digitales
 - └─ S3.2.4 Salidas Digitales
 - └─ S3.2.5 Encoder
 - └─ S3.2.6 Temperaturas
 - └─ S3.3 Slot B Status
 - └─ S3.4 Slot C Status
 - └─ S3.5 Slot D Status

S Status (cont.)

- └─ S3 I/Os (cont.)
 - └─ S3.6 Slot E Status
 - └─ S3.7 Slot F Status
 - └─ S3.8 Slot G Status
- └─ S4 Seguridad Funcional
- └─ S5 Comunicaciones
 - └─ S5.1 Estados y Comandos
 - └─ S5.2 Serial RS485
 - └─ S5.3 Ethernet
 - └─ S5.4 EtherNet/IP
 - └─ S5.5 Modbus TCP
 - └─ S5.7 CAN/CANopen/DNet
 - └─ S5.9 Bluetooth
- └─ S6 SoftPLC
 - └─ S6.1 Ejecución Programa
 - └─ S6.2 Control y Referencias
- └─ S7 Usuario

D Diagnósticos

- └─ D1 Protecciones
 - └─ D1.1 Actual
 - └─ D1.2 Histórico
- └─ D2 Alarmas
 - └─ D2.1 Actual
 - └─ D2.2 Histórico
- └─ D3 Control Horas
- └─ D4 Convertidor y Acces. Control
 - └─ D4.1 Convertidor
 - └─ D4.1.1 Veloc. Ventiladores
 - └─ D4.1.2 Temperaturas
 - └─ D4.1.3 Link CC
 - └─ D4.1.4 Tensiones Control
 - └─ D4.1.5 Protección Sobrec. Motor
 - └─ D4.1.6 Gestión Térmica
 - └─ D4.2 Accesorios Control
 - └─ D4.2.1 Slot A Diag.
 - └─ D4.2.2 Slot B Diag.
 - └─ D4.2.3 Slot C Diag.
 - └─ D4.2.4 Slot D Diag.
 - └─ D4.2.5 Slot E Diag.
 - └─ D4.2.6 Slot F Diag.
 - └─ D4.2.7 Slot G Diag.
- └─ D5 Parámetros Alterados

D Diagnósticos (cont.)

- └─ D5 Parámetros Alterados (cont.)
 - └─ D5.1 Configuraciones
 - └─ D5.2 Aplicación

C Configuraciones

- └─ C1 Convertidor y Red
 - └─ C1.1 Fuente Aliment. Potencia
 - └─ C1.2 Uso del Convertidor
 - └─ C1.3 Frecuencia Conmutación
 - └─ C1.4 Modulación PWM
 - └─ C1.5 Config. Ventiladores
 - └─ C1.6 Otros Ajustes Convertidor
- └─ C2 Motor
 - └─ C2.1 Datos Motor
 - └─ C2.2 Parámetros Modelo Motor
- └─ C3 Control
 - └─ C3.1 Configuración
 - └─ C3.2 Control Escalar y VVW+
 - └─ C3.2.1 Curva V/F
 - └─ C3.2.2 Optimización VVW+
 - └─ C3.2.2.1 VVW+ Motor Inducción
 - └─ C3.2.2.2 VVW+ Motor PM
 - └─ C3.2.3 Estabilización Corriente
 - └─ C3.2.4 Premagnetización
 - └─ C3.2.5 Control I/F
 - └─ C3.3 Control Vectorial
 - └─ C3.3.1 Configuración
 - └─ C3.3.2 Reguladores
 - └─ C3.3.2.1 Regulador Velocidad
 - └─ C3.3.2.2 Regulador Torque
 - └─ C3.3.2.3 Regulador Flujo
 - └─ C3.3.2.4 Regulador Corriente
 - └─ C3.3.3 Limitador Tensión Salida
 - └─ C3.3.4 Modo torque
 - └─ C3.3.4.1 Limitador Velocidad
 - └─ C3.3.5 Modo Velocidad
 - └─ C3.3.5.1 Limitador Torque
 - └─ C3.3.7 Estimador Veloc. Régimen
 - └─ C3.3.9 Estimación de Parámetros en Línea
 - └─ C3.4 Limitador Corriente
 - └─ C3.5 Límit. Tensión Link CC
 - └─ C3.5.1 Config. Límit.Tens.Link CC
 - └─ C3.5.2 Control Escalar y VVW+

C Configuraciones (cont.)

- └─ C3 Control (cont.)
 - └─ C3.5 Límit. Tensión Link CC (cont.)
 - └─ C3.5.3 Control Vectorial
 - └─ C3.6 Frenado Reostático
 - └─ C3.7 Frenado CC
 - └─ C3.8 Flying Start
 - └─ C3.8.1 Config. Flying Start
 - └─ C3.8.2 Control Escalar y VVW+
 - └─ C3.8.3 Control Vectorial
 - └─ C3.9 Ride-Through
 - └─ C3.9.1 Config. Ride-Through
 - └─ C3.9.2 Control Escalar y VVW+
 - └─ C3.9.3 Control Vectorial
 - └─ C3.10 Ahorro Energía Avanzada
- └─ C4 Comandos y Referencias
 - └─ C4.1 Definición Modo LOC/REM
 - └─ C4.2 Comandos
 - └─ C4.2.1 Config. Comandos R1
 - └─ C4.2.2 Config. Comandos R2
 - └─ C4.2.3 Config. Dls p/ Comandos
 - └─ C4.2.4 Config. HMI p/ Comandos
 - └─ C4.3 Referencias
 - └─ C4.3.1 Velocidad
 - └─ C4.3.1.1 Rango Ref. Velocidad
 - └─ C4.3.1.2 Fuente Ref. Velocidad
 - └─ C4.3.1.3 Ref. HMI, Als y Fls
 - └─ C4.3.1.4 Ref. E.P.-Config.Dls
 - └─ C4.3.1.5 Ref. Multispeed
 - └─ C4.3.1.6 Velocidades Rechazadas
 - └─ C4.3.2 Velocidad JOG
 - └─ C4.3.3 Torque
- └─ C5 I/Os
 - └─ C5.1 Slot X
 - └─ C5.1.1 Slot X-Entrad. Analógicas
 - └─ C5.1.2 Slot X-Salidas Analógicas
 - └─ C5.1.3 Slot X-Entradas Digitales
 - └─ C5.1.4 Slot X-Salidas Digitales
 - └─ C5.1.5 Slot X-Encoder
 - └─ C5.2 Slot A
 - └─ C5.2.1 Slot A-Entrad. Analógicas
 - └─ C5.2.2 Slot A-Salidas Analógicas
 - └─ C5.2.4 Slot A-Salidas Digitales
 - └─ C5.2.5 Slot A-Encoder

C Configuraciones (cont.)

- └─ C5 I/Os (cont.)
 - └─ C5.2 Slot A (cont.)
 - └─ C5.2.6 Slot A-Temperaturas
 - └─ C5.3 Slot B
 - └─ C5.3.1 Slot B-Entrad. Analógicas
 - └─ C5.3.2 Slot B-Salidas Analógicas
 - └─ C5.3.4 Slot B-Salidas Digitales
 - └─ C5.3.5 Slot B-Encoder
 - └─ C5.3.6 Slot B-Temperaturas
 - └─ C5.4 Slot C
 - └─ C5.4.1 Slot C-Entrad. Analógicas
 - └─ C5.4.2 Slot C-Salidas Analógicas
 - └─ C5.4.4 Slot C-Salidas Digitales
 - └─ C5.4.5 Slot C-Encoder
 - └─ C5.4.6 Slot C-Temperaturas
 - └─ C5.5 Slot D
 - └─ C5.5.1 Slot D-Entrad. Analógicas
 - └─ C5.5.2 Slot D-Salidas Analógicas
 - └─ C5.5.4 Slot D-Salidas Digitales
 - └─ C5.5.5 Slot D-Encoder
 - └─ C5.5.6 Slot D-Temperaturas
 - └─ C5.6 Slot E
 - └─ C5.6.1 Slot E-Entrad. Analógicas
 - └─ C5.6.2 Slot E-Salidas Analógicas
 - └─ C5.6.4 Slot E-Salidas Digitales
 - └─ C5.6.5 Slot E-Encoder
 - └─ C5.6.6 Slot E-Temperaturas
 - └─ C5.7 Slot F
 - └─ C5.7.1 Slot F-Entrad. Analógicas
 - └─ C5.7.2 Slot F-Salidas Analógicas
 - └─ C5.7.4 Slot F-Salidas Digitales
 - └─ C5.7.5 Slot F-Encoder
 - └─ C5.7.6 Slot F-Temperaturas
 - └─ C5.8 Slot G
 - └─ C5.8.1 Slot G-Entrad. Analógicas
 - └─ C5.8.2 Slot G-Salidas Analógicas
 - └─ C5.8.4 Slot G-Salidas Digitales
 - └─ C5.8.5 Slot G-Encoder
 - └─ C5.8.6 Slot G-Temperaturas
 - └─ C5.9 Niveles Actuación DOs
- └─ C6 Rampas
 - └─ C6.1 Rampas Ctrl Velocidad
 - └─ C6.2 Rampas Ctrl Torque

C Configuraciones (cont.)

- └─ C7 Protecciones
 - └─ C7.1 Falta Fase Red
 - └─ C7.2 Falta Tierra
 - └─ C7.4 Prot. Sobrecarga Motor
 - └─ C7.5 Prot. Sobre/Subtemp.
 - └─ C7.6 Prot. Velocidad Vent.
 - └─ C7.7 Sobrevelocidad Motor
 - └─ C7.8 Precarga
 - └─ C7.9 Autorreset
 - └─ C7.10 Protección/Alarma Externa
 - └─ C7.11 Gestión Térmica
- └─ C8 Seguridad Funcional
- └─ C9 Comunicaciones
 - └─ C9.1 Errores Comunicación
 - └─ C9.1.1 Maestro Offline
 - └─ C9.1.2 Maestro Idle/Prog
 - └─ C9.2 Datos I/O
 - └─ C9.2.1 Datos Lectura
 - └─ C9.2.2 Datos Escritura
 - └─ C9.3 Serial RS485
 - └─ C9.4 Ethernet
 - └─ C9.5 EtherNet/IP
 - └─ C9.6 Modbus TCP
 - └─ C9.8 CAN/CANopen/DNet
 - └─ C9.10 Bluetooth
 - └─ C9.11 SymbiNet
- └─ C10 SoftPLC
 - └─ C10.1 Configuración
 - └─ C10.2 Unidad de Ingeniería
- └─ C11 HMI
 - └─ C11.1 Configuración
 - └─ C11.2 Pantalla Principal
 - └─ C11.3 Usuario
 - └─ C11.3.1 Login
 - └─ C11.3.2 Alterar contraseña
- └─ C12 Backup

W Asistentes
A Aplicación

- └─ A1 Parámetros del Usuario

10 PARÁMETROS DE REFERENCIA RÁPIDA

Tabla 10.1: Características de los parámetros para el protocolo de comunicación

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S1 Status\Convertidor						
S1.1	Estado					
S1.1.1	Convertidor	0 = Pronto 1 = Ejecución 2 = Subtensión 3 = Protección 4 = Configuración 5 = STO 6 = Potencia Apagada 7 = Deshabilitado 8 = SS1 9 = Autoajuste		6	enum	1
S1.1.2	HMI	0 = Ready 1 = Run 2 = Sub 3 = Fault 4 = Config 5 = STO 6 = P.Off 7 = Disab. 8 = SS1 9 = SelfTun		1010	enum	1
S1.1.3	Precarga	0 = Ejecutando 1 = Concluida		2051	enum	1
S1.1.4	Config	0 = Sin Config 1 = Gira/Para Dlx 2 = Avance R1 3 = Avance R2 4 = Retorno R1 5 = Retorno R2 6 = Start/Stop 3-cables 7 = Sentido de Giro Dlx 8 = JOG Dlx 9 = R1/R2 Dlx 10 = Selección rampa Dlx 11 = Puesta en marcha Orientada 12 = Backup 13 = Reservado 14 = Configuración SS1 15 = Frecuencia Conmutación 16 = Modelo indefinido		49	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		17 = Control Vect. Encoder 18 = Acces. ENC no configurado 19 = Ref. Velocidad Alx/Fix 20 = Control Motor PM 21 = Habilita General Dlx 22 = Multispeed 23 = Reservado 24 = Potenciómetro Electrónico 25 = FI usado como DI 26 = Ref. Torque Alx/Fix				
S1.2	Versión Software					
S1.2.1	Paquete	a	0	22	NONE	2
S1.2.2	Detalles					
S1.3	Datos Convertidor					
S1.3.1	Modelo	1 a 40	0	9900	NONE	0
S1.3.2	No. Serie Convertidor	0 a 4294967295	0	2056	32bit	2
S1.3.3	No. Serie Tarjeta Potencia	0 a 4294967295	0	2058	32bit	2
S1.3.4	Aliment.-Opciones/Tensiones	Bit 0 = 200 V Bit 1 = 208/220/230/240 V Bit 2 = 380 V Bit 3 = 400/415 V Bit 4 = 440/460 V Bit 5 = 480 V Bit 6 = 500/525 V Bit 7 = 550/575/600 V Bit 8 = 660/690 V Bit 9 = Alimentación vía Link CC Bit 10 = Alimentación Monofásica Bit 11 = Alimentación Trifásica Bit 12 = Reservado		2064	13bit	1
S1.3.5	Corriente Nominal	0,0 a 6553,0 A	1	1295	16bit	1
S1.3.6	Corriente Nom. Efectiva	0,0 a 6553,0 A	1	1299	16bit	1
S1.3.7	Versión del Modelo del Inversor	0 a 4294967295	0	9950	32bit	2
S1.4	Datos Accesorio Control					
S1.4.1	Backplane					
S1.4.1.1	Modelo	0 = Desconectado 1 = CFW900-4SLOTS 2 = CFW900-7SLOTS		7000	enum	1
S1.4.2	Slot A					
S1.4.2.1	Accesorio Identificado	0 = Desconocido 1 = Sin Accesorio 2 = CFW900-IOAI-01 3 = CFW900-IOD-01 4 = CFW900-REL-01 5 = CFW900-TEMP-01 6 = CFW900-ENC-01		7310	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		7 = Reservado 8 = CFW900-CCAN-W 9 = Reservado				
S1.4.3	Slot B					
S1.4.3.1	Accesorio Identificado	0 = Desconocido 1 = Sin Accesorio 2 = CFW900-IOAI-01 3 = CFW900-IOD-01 4 = CFW900-REL-01 5 = CFW900-TEMP-01 6 = CFW900-ENC-01 7 = Reservado 8 = CFW900-CCAN-W 9 = Reservado		7610	enum	1
S1.4.4	Slot C					
S1.4.4.1	Accesorio Identificado	0 = Desconocido 1 = Sin Accesorio 2 = CFW900-IOAI-01 3 = CFW900-IOD-01 4 = CFW900-REL-01 5 = CFW900-TEMP-01 6 = CFW900-ENC-01 7 = Reservado 8 = CFW900-CCAN-W 9 = Reservado		7910	enum	1
S1.4.5	Slot D					
S1.4.5.1	Accesorio Identificado	0 = Desconocido 1 = Sin Accesorio 2 = CFW900-IOAI-01 3 = CFW900-IOD-01 4 = CFW900-REL-01 5 = CFW900-TEMP-01 6 = CFW900-ENC-01 7 = Reservado 8 = CFW900-CCAN-W 9 = Reservado		8210	enum	1
S1.4.6	Slot E					
S1.4.6.1	Accesorio Identificado	0 = Desconocido 1 = Sin Accesorio 2 = CFW900-IOAI-01 3 = CFW900-IOD-01 4 = CFW900-REL-01 5 = CFW900-TEMP-01 6 = CFW900-ENC-01 7 = Reservado		8510	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		8 = CFW900-CCAN-W 9 = Reservado				
S1.4.7	Slot F					
S1.4.7.1	Accesorio Identificado	0 = Desconocido 1 = Sin Accesorio 2 = CFW900-IOAI-01 3 = CFW900-IOD-01 4 = CFW900-REL-01 5 = CFW900-TEMP-01 6 = CFW900-ENC-01 7 = Reservado 8 = CFW900-CCAN-W 9 = Reservado		8810	enum	1
S1.4.8	Slot G					
S1.4.8.1	Accesorio Identificado	0 = Desconocido 1 = Sin Accesorio 2 = CFW900-IOAI-01 3 = CFW900-IOD-01 4 = CFW900-REL-01 5 = CFW900-TEMP-01 6 = CFW900-ENC-01 7 = Reservado 8 = CFW900-CCAN-W 9 = Reservado		9110	enum	1
S1.5	Fecha/Hora					
S1.5.1	Actual	a	0	1008	NONE	2
S1.6	Palabras Control					
S1.6.1	Global	Bit 0 = Habilita Rampa Bit 1 = Habilita General Bit 2 = Girar Reverso Bit 3 = Habilita JOG Bit 4 = Modo R1/R2 Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Sin Parada Rápida Bit 7 = Reset Falla/Protección		666	8bit	1
S1.6.2	HMI	Bit 0 = Habilita Rampa Bit 1 = Habilita General Bit 2 = Girar Reverso Bit 3 = Habilita JOG Bit 4 = Modo LOC/REM Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Sin Parada Rápida Bit 7 = Reset Falla		668	8bit	1
S1.6.3	DI	Bit 0 = Habilita Rampa		670	8bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		Bit 1 = Habilita General Bit 2 = Girar Reverso Bit 3 = Habilita JOG Bit 4 = Modo R1/R2 Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Sin Parada Rápida Bit 7 = Reset Falla/Protección				
S2 Status/Mediciones						
S2.1	Velocidad Motor					
S2.1.1	Referencia	0 a 60000 rpm	0	1	16bit	1
S2.1.2	Referencia Total	0 a 60000 rpm	0	1011	16bit	1
S2.1.3	Valor Actual	0 a 60000 rpm	0	2	16bit	1
S2.1.4	Encoder	0 a 65535 rpm	0	38	16bit	1
S2.1.5	Valor Estimado	0 a 60000 rpm	0	39	16bit	1
S2.2	Torque Motor					
S2.2.1	Referencia	-400,0 a 400,0 %	1	12	s16bit	1
S2.2.2	Referencia Total	-400,0 a 400,0 %	1	3068	TIME	2
S2.2.3	Valor Estimado	-400,0 a 400,0 %	1	9	s16bit	1
S2.3	Salida Convertidor					
S2.3.1	Corriente	0,0 a 4500,0 A	1	3	16bit	1
S2.3.2	Tensión	0 a 2000 V	0	7	16bit	1
S2.3.3	Frecuencia	0,0 a 1020,0 Hz	1	5	16bit	1
S2.3.4	cos phi	-1,00 a 1,00	2	11	s16bit	1
S2.3.5	Potencia	0,00 a 655,35 kW	2	10	16bit	1
S2.3.6	Energía GWh	0 a 999 GWh	0	3045	16bit	1
S2.3.7	Energía MWh	0 a 999 MWh	0	3046	16bit	1
S2.3.8	Energía kWh	0,0 a 999,9 kWh	1	48	16bit	1
S2.3.9	Frec. Conm. Actual	0,00 a 16,00 kHz	2	3040	16bit	1
S2.4	Temperaturas Motor					
S2.4.1	Imagen Térmica	0,00 a 655,35 %	2	364	16bit	1
S2.4.3	Valor Medido Sensor	-100,0 a 250,0 °C	1	365	s16bit	1
S2.5	Temperaturas Convertidor					
S2.5.1	Temperatura IGBT					
S2.5.1.1	Fase U/T1 IGBT1	-50,0 a 250,0 °C	1	2020	s16bit	1
S2.5.1.2	Fase V/T2 IGBT1	-50,0 a 250,0 °C	1	2021	s16bit	1
S2.5.1.3	Fase W/T3 IGBT1	-50,0 a 250,0 °C	1	2022	s16bit	1
S2.5.3	Temperatura Aire Interno					
S2.5.3.1	Potencia	-50,0 a 250,0 °C	1	2029	s16bit	1
S2.5.3.2	Control	-50,0 a 250,0 °C	1	990	s16bit	1
S2.7	Link CC					
S2.7.1	Tensión	0 a 2000 V	0	4	16bit	1
S2.8	Limitación Corriente Torque					
S2.8.1	Torque Global Alx	0,0 a 400,0 %	1	3090	16bit	1
S3 Status/I/Os						
S3.1	Slot X Status					
S3.1.1	Entradas Analógicas					
S3.1.1.1	AI1	-100,00 a 100,00 %	2	7017	s16bit	1
S3.1.1.2	AI2	-100,00 a 100,00 %	2	7018	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S3.1.2	Salidas Analógicas					
S3.1.2.1	AO1	-100,00 a 100,00 %	2	7031	s16bit	1
S3.1.2.2	AO1 Red	-100,00 a 100,00 %	2	7035	s16bit	1
S3.1.2.3	AO1 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	7039	s16bit	1
S3.1.2.4	AO2	-100,00 a 100,00 %	2	7032	s16bit	1
S3.1.2.5	AO2 Red	-100,00 a 100,00 %	2	7036	s16bit	1
S3.1.2.6	AO2 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	7040	s16bit	1
S3.1.3	Entradas digitales					
S3.1.3.1	DI	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6		7016	6bit	1
S3.1.3.2	FI5	-100,00 a 100,00 %	2	7086	s16bit	1
S3.1.3.3	FI5 (Hz)	0 a 32000 Hz	0	7088	16bit	1
S3.1.3.4	FI6	-100,00 a 100,00 %	2	7087	s16bit	1
S3.1.3.5	FI6 (Hz)	0 a 32000 Hz	0	7089	16bit	1
S3.1.4	Salidas Digitales					
S3.1.4.1	DO	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2		7027	2bit	1
S3.1.4.2	DO Red	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2		7028	2bit	1
S3.1.4.3	DO SoftPLC	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2		7029	2bit	1
S3.1.4.4	FO1	-100,00 a 100,00 %	2	7090	s16bit	1
S3.1.4.5	FO1 (Hz)	0 a 32000 Hz	0	7092	16bit	1
S3.1.4.6	FO1 Red	-100,00 a 100,00 %	2	7094	s16bit	1
S3.1.4.7	FO1 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	7096	s16bit	1
S3.1.4.8	FO2	-100,00 a 100,00 %	2	7091	s16bit	1
S3.1.4.9	FO2 (Hz)	0 a 32000 Hz	0	7093	16bit	1
S3.1.4.10	FO2 Red	-100,00 a 100,00 %	2	7095	s16bit	1
S3.1.4.11	FO2 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	7097	s16bit	1
S3.1.5	Encoder					
S3.1.5.1	Número Vueltas	0 a 65535	0	7011	16bit	1
S3.1.5.2	Fracción vuelta	0 a 65535	0	7012	16bit	1
S3.1.5.3	Velocidad	-60000 a 60000 rpm	0	7014	s32bit	2
S3.2	Slot A Status					
S3.2.1	Entradas Analógicas					
S3.2.1.1	AI1	-100,00 a 100,00 %	2	7317	s16bit	1
S3.2.1.2	AI2	-100,00 a 100,00 %	2	7318	s16bit	1
S3.2.1.3	AI3	-100,00 a 100,00 %	2	7319	s16bit	1
S3.2.2	Salidas Analógicas					
S3.2.2.1	AO1	-100,00 a 100,00 %	2	7331	s16bit	1
S3.2.2.2	AO1 Red	-100,00 a 100,00 %	2	7335	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S3.2.2.3	AO1 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	7339	s16bit	1
S3.2.2.4	AO2	-100,00 a 100,00 %	2	7332	s16bit	1
S3.2.2.5	AO2 Red	-100,00 a 100,00 %	2	7336	s16bit	1
S3.2.2.6	AO2 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	7340	s16bit	1
S3.2.3	Entradas Digitales					
S3.2.3.1	DI	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8		7316	8bit	1
S3.2.4	Salidas Digitales					
S3.2.4.1	DO	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		7327	8bit	1
S3.2.4.2	DO Red	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		7328	8bit	1
S3.2.4.3	DO SoftPLC	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		7329	8bit	1
S3.2.5	Encoder					
S3.2.5.1	Número Vueltas	0 a 65535	0	7311	16bit	1
S3.2.5.2	Fracción vuelta	0 a 65535	0	7312	16bit	1
S3.2.5.3	Velocidad	-60000 a 60000 rpm	0	7314	s32bit	2
S3.2.5.4	Búsqueda de Cero	0 = Inactivo 1 = Concluido		7313	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S3.2.6	Temperaturas					
S3.2.6.1	Sensor 1	-100,0 a 250,0 °C	1	7321	s16bit	1
S3.2.6.2	Sensor 2	-100,0 a 250,0 °C	1	7322	s16bit	1
S3.2.6.3	Sensor 3	-100,0 a 250,0 °C	1	7323	s16bit	1
S3.2.6.4	Sensor 4	-100,0 a 250,0 °C	1	7324	s16bit	1
S3.2.6.5	Sensor 5	-100,0 a 250,0 °C	1	7325	s16bit	1
S3.2.6.6	Sensor 6	-100,0 a 250,0 °C	1	7326	s16bit	1
S3.3	Slot B Status					
S3.3.1	Entradas Analógicas					
S3.3.1.1	AI1	-100,00 a 100,00 %	2	7617	s16bit	1
S3.3.1.2	AI2	-100,00 a 100,00 %	2	7618	s16bit	1
S3.3.1.3	AI3	-100,00 a 100,00 %	2	7619	s16bit	1
S3.3.2	Salidas Analógicas					
S3.3.2.1	AO1	-100,00 a 100,00 %	2	7631	s16bit	1
S3.3.2.2	AO1 Red	-100,00 a 100,00 %	2	7635	s16bit	1
S3.3.2.3	AO1 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	7639	s16bit	1
S3.3.2.4	AO2	-100,00 a 100,00 %	2	7632	s16bit	1
S3.3.2.5	AO2 Red	-100,00 a 100,00 %	2	7636	s16bit	1
S3.3.2.6	AO2 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	7640	s16bit	1
S3.3.3	Entradas Digitales					
S3.3.3.1	DI	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8		7616	8bit	1
S3.3.4	Salidas Digitales					
S3.3.4.1	DO	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		7627	8bit	1
S3.3.4.2	DO Red	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		7628	8bit	1
S3.3.4.3	DO SoftPLC			7629	8bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8				
S3.3.5	Encoder					
S3.3.5.1	Número Vueltas	0 a 65535	0	7611	16bit	1
S3.3.5.2	Fracción Vuelta	0 a 65535	0	7612	16bit	1
S3.3.5.3	Velocidad	-60000 a 60000 rpm	0	7614	s32bit	2
S3.3.5.4	Búsqueda de Cero	0 = Inactivo 1 = Concluido		7613	enum	1
S3.3.6	Temperaturas					
S3.3.6.1	Sensor 1	-100,0 a 250,0 °C	1	7621	s16bit	1
S3.3.6.2	Sensor 2	-100,0 a 250,0 °C	1	7622	s16bit	1
S3.3.6.3	Sensor 3	-100,0 a 250,0 °C	1	7623	s16bit	1
S3.3.6.4	Sensor 4	-100,0 a 250,0 °C	1	7624	s16bit	1
S3.3.6.5	Sensor 5	-100,0 a 250,0 °C	1	7625	s16bit	1
S3.3.6.6	Sensor 6	-100,0 a 250,0 °C	1	7626	s16bit	1
S3.4	Slot C Status					
S3.4.1	Entradas Analógicas					
S3.4.1.1	AI1	-100,00 a 100,00 %	2	7917	s16bit	1
S3.4.1.2	AI2	-100,00 a 100,00 %	2	7918	s16bit	1
S3.4.1.3	AI3	-100,00 a 100,00 %	2	7919	s16bit	1
S3.4.2	Salidas Analógicas					
S3.4.2.1	AO1	-100,00 a 100,00 %	2	7931	s16bit	1
S3.4.2.2	AO1 Red	-100,00 a 100,00 %	2	7935	s16bit	1
S3.4.2.3	AO1 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	7939	s16bit	1
S3.4.2.4	AO2	-100,00 a 100,00 %	2	7932	s16bit	1
S3.4.2.5	AO2 Red	-100,00 a 100,00 %	2	7936	s16bit	1
S3.4.2.6	AO2 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	7940	s16bit	1
S3.4.3	Entradas Digitales					
S3.4.3.1	DI	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8		7916	8bit	1
S3.4.4	Salidas Digitales					
S3.4.4.1	DO	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3		7927	8bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S3.4.4.2	DO Red	Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		7928	8bit	1
S3.4.4.3	DO SoftPLC	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		7929	8bit	1
S3.4.5	Encoder					
S3.4.5.1	Número Vueltas	0 a 65535	0	7911	16bit	1
S3.4.5.2	Fracción Vuelta	0 a 65535	0	7912	16bit	1
S3.4.5.3	Velocidad	-60000 a 60000 rpm	0	7914	s32bit	2
S3.4.5.4	Búsqueda de Cero	0 = Inactivo 1 = Concluido		7913	enum	1
S3.4.6	Temperaturas					
S3.4.6.1	Sensor 1	-100,0 a 250,0 °C	1	7921	s16bit	1
S3.4.6.2	Sensor 2	-100,0 a 250,0 °C	1	7922	s16bit	1
S3.4.6.3	Sensor 3	-100,0 a 250,0 °C	1	7923	s16bit	1
S3.4.6.4	Sensor 4	-100,0 a 250,0 °C	1	7924	s16bit	1
S3.4.6.5	Sensor 5	-100,0 a 250,0 °C	1	7925	s16bit	1
S3.4.6.6	Sensor 6	-100,0 a 250,0 °C	1	7926	s16bit	1
S3.5	Slot D Status					
S3.5.1	Entradas Analógicas					
S3.5.1.1	AI1	-100,00 a 100,00 %	2	8217	s16bit	1
S3.5.1.2	AI2	-100,00 a 100,00 %	2	8218	s16bit	1
S3.5.1.3	AI3	-100,00 a 100,00 %	2	8219	s16bit	1
S3.5.2	Salidas Analógicas					
S3.5.2.1	AO1	-100,00 a 100,00 %	2	8231	s16bit	1
S3.5.2.2	AO1 Red	-100,00 a 100,00 %	2	8235	s16bit	1
S3.5.2.3	AO1 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	8239	s16bit	1
S3.5.2.4	AO2	-100,00 a 100,00 %	2	8232	s16bit	1
S3.5.2.5	AO2 Red	-100,00 a 100,00 %	2	8236	s16bit	1
S3.5.2.6	AO2 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	8240	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S3.5.3	Entradas Digitales					
S3.5.3.1	DI	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8		8216	8bit	1
S3.5.4	Salidas Digitales					
S3.5.4.1	DO	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		8227	8bit	1
S3.5.4.2	DO Red	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		8228	8bit	1
S3.5.4.3	DO SoftPLC	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		8229	8bit	1
S3.5.5	Encoder					
S3.5.5.1	Número Vueltas	0 a 65535	0	8211	16bit	1
S3.5.5.2	Fracción Vuelta	0 a 65535	0	8212	16bit	1
S3.5.5.3	Velocidad	-60000 a 60000 rpm	0	8214	s32bit	2
S3.5.5.4	Búsqueda de Cero	0 = Inactivo 1 = Concluido		8213	enum	1
S3.5.6	Temperaturas					
S3.5.6.1	Sensor 1	-100,0 a 250,0 °C	1	8221	s16bit	1
S3.5.6.2	Sensor 2	-100,0 a 250,0 °C	1	8222	s16bit	1
S3.5.6.3	Sensor 3	-100,0 a 250,0 °C	1	8223	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S3.5.6.4	Sensor 4	-100,0 a 250,0 °C	1	8224	s16bit	1
S3.5.6.5	Sensor 5	-100,0 a 250,0 °C	1	8225	s16bit	1
S3.5.6.6	Sensor 6	-100,0 a 250,0 °C	1	8226	s16bit	1
S3.6	Slot E Status					
S3.6.1	Entradas Analógicas					
S3.6.1.1	AI1	-100,00 a 100,00 %	2	8517	s16bit	1
S3.6.1.2	AI2	-100,00 a 100,00 %	2	8518	s16bit	1
S3.6.1.3	AI3	-100,00 a 100,00 %	2	8519	s16bit	1
S3.6.2	Salidas Analógicas					
S3.6.2.1	AO1	-100,00 a 100,00 %	2	8531	s16bit	1
S3.6.2.2	AO1 Red	-100,00 a 100,00 %	2	8535	s16bit	1
S3.6.2.3	AO1 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	8539	s16bit	1
S3.6.2.4	AO2	-100,00 a 100,00 %	2	8532	s16bit	1
S3.6.2.5	AO2 Red	-100,00 a 100,00 %	2	8536	s16bit	1
S3.6.2.6	AO2 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	8540	s16bit	1
S3.6.3	Entradas Digitales					
S3.6.3.1	DI	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8		8516	8bit	1
S3.6.4	Salidas Digitales					
S3.6.4.1	DO	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		8527	8bit	1
S3.6.4.2	DO Red	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		8528	8bit	1
S3.6.4.3	DO SoftPLC	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4		8529	8bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8				
S3.6.5	Encoder					
S3.6.5.1	Número Vueltas	0 a 65535	0	8511	16bit	1
S3.6.5.2	Fracción Vuelta	0 a 65535	0	8512	16bit	1
S3.6.5.3	Velocidad	-60000 a 60000 rpm	0	8514	s32bit	2
S3.6.5.4	Búsqueda de Cero	0 = Inactivo 1 = Concluido		8513	enum	1
S3.6.6	Temperaturas					
S3.6.6.1	Sensor 1	-100,0 a 250,0 °C	1	8521	s16bit	1
S3.6.6.2	Sensor 2	-100,0 a 250,0 °C	1	8522	s16bit	1
S3.6.6.3	Sensor 3	-100,0 a 250,0 °C	1	8523	s16bit	1
S3.6.6.4	Sensor 4	-100,0 a 250,0 °C	1	8524	s16bit	1
S3.6.6.5	Sensor 5	-100,0 a 250,0 °C	1	8525	s16bit	1
S3.6.6.6	Sensor 6	-100,0 a 250,0 °C	1	8526	s16bit	1
S3.7	Slot F Status					
S3.7.1	Entradas Analógicas					
S3.7.1.1	AI1	-100,00 a 100,00 %	2	8817	s16bit	1
S3.7.1.2	AI2	-100,00 a 100,00 %	2	8818	s16bit	1
S3.7.1.3	AI3	-100,00 a 100,00 %	2	8819	s16bit	1
S3.7.2	Salidas Analógicas					
S3.7.2.1	AO1	-100,00 a 100,00 %	2	8831	s16bit	1
S3.7.2.2	AO1 Red	-100,00 a 100,00 %	2	8835	s16bit	1
S3.7.2.3	AO1 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	8839	s16bit	1
S3.7.2.4	AO2	-100,00 a 100,00 %	2	8832	s16bit	1
S3.7.2.5	AO2 Red	-100,00 a 100,00 %	2	8836	s16bit	1
S3.7.2.6	AO2 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	8840	s16bit	1
S3.7.3	Entradas Digitales					
S3.7.3.1	DI	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8		8816	8bit	1
S3.7.4	Salidas Digitales					
S3.7.4.1	DO	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7		8827	8bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S3.7.4.2	DO Red	Bit 7 = DO8 Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		8828	8bit	1
S3.7.4.3	DO SoftPLC	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		8829	8bit	1
S3.7.5	Encoder					
S3.7.5.1	Número Vueltas	0 a 65535	0	8811	16bit	1
S3.7.5.2	Fracción Vuelta	0 a 65535	0	8812	16bit	1
S3.7.5.3	Velocidad	-60000 a 60000 rpm	0	8814	s32bit	2
S3.7.5.4	Búsqueda de Cero	0 = Inactivo 1 = Concluido		8813	enum	1
S3.7.6	Temperaturas					
S3.7.6.1	Sensor 1	-100,0 a 250,0 °C	1	8821	s16bit	1
S3.7.6.2	Sensor 2	-100,0 a 250,0 °C	1	8822	s16bit	1
S3.7.6.3	Sensor 3	-100,0 a 250,0 °C	1	8823	s16bit	1
S3.7.6.4	Sensor 4	-100,0 a 250,0 °C	1	8824	s16bit	1
S3.7.6.5	Sensor 5	-100,0 a 250,0 °C	1	8825	s16bit	1
S3.7.6.6	Sensor 6	-100,0 a 250,0 °C	1	8826	s16bit	1
S3.8	Slot G Status					
S3.8.1	Entradas Analógicas					
S3.8.1.1	AI1	-100,00 a 100,00 %	2	9117	s16bit	1
S3.8.1.2	AI2	-100,00 a 100,00 %	2	9118	s16bit	1
S3.8.1.3	AI3	-100,00 a 100,00 %	2	9119	s16bit	1
S3.8.2	Salidas Analógicas					
S3.8.2.1	AO1	-100,00 a 100,00 %	2	9131	s16bit	1
S3.8.2.2	AO1 Red	-100,00 a 100,00 %	2	9135	s16bit	1
S3.8.2.3	AO1 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	9139	s16bit	1
S3.8.2.4	AO2	-100,00 a 100,00 %	2	9132	s16bit	1
S3.8.2.5	AO2 Red	-100,00 a 100,00 %	2	9136	s16bit	1
S3.8.2.6	AO2 SoftPLC	-100,00 a 100,00 %	2	9140	s16bit	1
S3.8.3	Entradas Digitales					
S3.8.3.1	DI	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2		9116	8bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8				
S3.8.4	Salidas Digitales					
S3.8.4.1	DO	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		9127	8bit	1
S3.8.4.2	DO Red	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		9128	8bit	1
S3.8.4.3	DO SoftPLC	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5 Bit 5 = DO6 Bit 6 = DO7 Bit 7 = DO8		9129	8bit	1
S3.8.5	Encoder					
S3.8.5.1	Número Vueltas	0 a 65535	0	9111	16bit	1
S3.8.5.2	Fracción Vuelta	0 a 65535	0	9112	16bit	1
S3.8.5.3	Velocidad	-60000 a 60000 rpm	0	9114	s32bit	2
S3.8.5.4	Búsqueda de Cero	0 = Inactivo 1 = Concluido		9113	enum	1
S3.8.6	Temperaturas					
S3.8.6.1	Sensor 1	-100,0 a 250,0 °C	1	9121	s16bit	1
S3.8.6.2	Sensor 2	-100,0 a 250,0 °C	1	9122	s16bit	1
S3.8.6.3	Sensor 3	-100,0 a 250,0 °C	1	9123	s16bit	1
S3.8.6.4	Sensor 4	-100,0 a 250,0 °C	1	9124	s16bit	1
S3.8.6.5	Sensor 5	-100,0 a 250,0 °C	1	9125	s16bit	1
S3.8.6.6	Sensor 6	-100,0 a 250,0 °C	1	9126	s16bit	1

S4 Status\Seguridad Funcional

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S4.1	Estado	0 = Reservado 1 = STO 2 = Operativo 3 = Programación 4 = SS1-t 5 = Falla		90	enum	1
S4.2	Tiempo Retardo SS1-t	0 a 999 s	0	92	16bit	1
S5 Status\Comunicaciones						
S5.1	Estados y Comandos					
S5.1.1	Palabra Estado 1	Bit 0 = STO Bit 1 = Comando Gira Bit 2 = Local Bit 3 = Reservado Bit 4 = Sin Parada Rápida Bit 5 = 2a. Rampa Bit 6 = Modo Config. Bit 7 = Alarma Bit 8 = Girando Bit 9 = Habilitado Bit 10 = Reverso Bit 11 = JOG Bit 12 = Remoto 2 Bit 13 = Subtensión Bit 14 = Reservado Bit 15 = Protección		680	16bit	1
S5.1.2	Velocidad	-200,00 a 200,00 %	2	681	s16bit	1
S5.1.3	Palabra Estado 2	Bit 0 = Autoajuste Bit 1 = Reservado Bit 2 = Precarga OK Bit 3 = Reducción FS Bit 4 = Reservado Bit 5 = Rampa Desacel. Bit 6 = Rampa Acel. Bit 7 = Rampa Congelada Bit 8 = Setpoint OK Bit 9 = Limitación Tensión CC Bit 10 = Limitación Corriente Bit 11 = Limitación Torque Bit 12 = Ride-Through Bit 13 = Flying Start Bit 14 = Frenado CC Bit 15 = Pulsos PWM		690	16bit	1
S5.1.4	Palabra Estado 3	Bit 0 = Tarjeta SD Bit 1 = Reservado		691	2bit	1
S5.2	Serial RS485					
S5.2.1	Estado Interfaz			735	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S5.2.2	Palabra Control	0 = Inactivo 1 = Activo 2 = Error de Timeout		682	8bit	1
S5.2.3	Referencia Velocidad	Bit 0 = Habilita Rampa Bit 1 = Habilita General Bit 2 = Girar Reverso Bit 3 = Habilita JOG Bit 4 = Modo R1/R2 Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Sin Parada Rápida Bit 7 = Reset Falla/Protección	2	683	s16bit	1
S5.2.5	Telegramas Recibidos	0 a 65535	0	736	16bit	1
S5.2.6	Telegramas Transmitidos	0 a 65535	0	737	16bit	1
S5.2.7	Telegramas con Error	0 a 65535	0	738	16bit	1
S5.2.8	Errores de recepción	0 a 65535	0	739	16bit	1
S5.3	Ethernet					
S5.3.1	Estado Interfaz	Bit 0 = Link 1 Bit 1 = Link 2		890	2bit	1
S5.3.2	Palabra Control	Bit 0 = Habilita Rampa Bit 1 = Habilita General Bit 2 = Girar Reverso Bit 3 = Habilita JOG Bit 4 = Modo R1/R2 Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Sin Parada Rápida Bit 7 = Reset Falla/Protección		664	8bit	1
S5.3.3	Referencia Velocidad	-200,00 a 200,00 %	2	665	s16bit	1
S5.3.5	Dirección IP Actual	0.0.0.0 a 255.255.255.255		846	STRING	2
S5.3.6	Estado MQTT	0 = Inactivo 1 = Sin Conexión 2 = Conectado		841	enum	1
S5.3.7	Última Public. MQTT	a	0	842	NONE	2
S5.3.8	SNTP - Estado	0 = Inactivo 1 = Sin Conexión 2 = Conectado		778	enum	1
S5.3.9	SNTP-Última actualización	a	0	780	NONE	2
S5.3.10	SymbiNet: Estado de los Grupos	Bit 0 = Estado Grupo1 Bit 1 = Estado Grupo 2 Bit 2 = Estado Grupo3 Bit 3 = Estado Grupo 4 Bit 4 = Estado Grupo 5 Bit 5 = Estado Grupo 6 Bit 6 = Estado Grupo 7		1067	8bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		Bit 7 = Estado Grupo 8				
S5.4	EtherNet/IP					
S5.4.1	Estado del Maestro EIP	0 = Run 1 = Idle		869	enum	1
S5.4.2	Estado Comunicación	0 = Inactivo 1 = Sin Conexión 2 = Conectado 3 = Timeout Conexión I/O 4 = IP Duplicado		870	enum	1
S5.4.3	Topología DLR	0 = Linear 1 = Ring		876	enum	1
S5.4.4	Estado DLR	0 = Idle State 1 = Normal State 2 = Fault State		877	enum	1
S5.5	Modbus TCP					
S5.5.1	Estado Comunicación	0 = Inactivo 1 = Sin Conexión 2 = Conectado 3 = Error Timeout		860	enum	1
S5.5.2	Telegramas Recibidos	0 a 65535	0	861	16bit	1
S5.5.3	Telegramas Transmitidos	0 a 65535	0	862	16bit	1
S5.5.4	Conexiones Activas	0 a 4	0	863	16bit	1
S5.7	CAN/CANopen/DNet					
S5.7.1	Estado Controlador CAN	0 = Inactivo 1 = Auto-Baud 2 = CAN activo 3 = Warning 4 = Error Passive 5 = Bus Off 6 = No Alimentado		705	enum	1
S5.7.2	Palabra Control	Bit 0 = Habilita Rampa Bit 1 = Habilita General Bit 2 = Girar Reverso Bit 3 = Habilita JOG Bit 4 = Modo R1/R2 Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Sin Parada Rápida Bit 7 = Reset Falla/Protección		684	8bit	1
S5.7.3	Referencia Velocidad	-200,00 a 200,00 %	2	685	s16bit	1
S5.7.5	Telegramas Recibidos	0 a 65535	0	706	16bit	1
S5.7.6	Telegramas Transmitidos	0 a 65535	0	707	16bit	1
S5.7.7	Contador Bus Off	0 a 65535	0	708	16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
S5.7.8	Mensajes Perdidos	0 a 65535	0	709	16bit	1
S5.7.9	Estado Com. CANopen	0 = Inactivo 1 = Reservado 2 = Comunic. Hab. 3 = Ctrl. Errores Hab. 4 = Error Guarding 5 = Error Heartbeat		721	enum	1
S5.7.10	Estado Nodo CANopen	0 = Inactivo 1 = Inicialización 2 = Parado 3 = Operacional 4 = Preoperacional		722	enum	1
S5.7.11	Estado Red DNet	0 = Offline 1 = Online No Conec. 2 = OnLine Conectado 3 = La Conexión Expiró 4 = Falla Conexión 5 = Auto-Baud		716	enum	1
S5.7.12	Estado Maestro DNet	0 = Run 1 = Idle		717	enum	1
S5.9	Bluetooth					
S5.9.1	Dirección MAC	00:00:00:00:00:00 a FF:FF:FF:FF:FF:FF		801	NONE	3
S6 Status\SoftPLC						
S6.1	Ejecución Programa					
S6.1.1	Estado	0 = Sin Programa 1 = Guardando Programa 2 = Programa Inválido 3 = Programa Parado 4 = Programa en Ejecución		5000	enum	1
S6.1.2	Tiempo	0 a 65535 ms	0	5001	16bit	1
S6.2	Control y Referencias					
S6.2.1	Palabra Control	Bit 0 = Habilita Rampa Bit 1 = Habilita General Bit 2 = Girar Reverso Bit 3 = Habilita JOG Bit 4 = Modo R1/R2 Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Sin Parada Rápida Bit 7 = Reset Falla/Protección		5110	8bit	1
S6.2.3	Referencia Velocidad	-200,00 a 200,00 %	2	5112	s16bit	1
S7 Status\Usuario						
S7.1	Login Activo			199	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		0 = Administrador 1 = Operador 2 ... 5 = Reservado				
D1 Diagnósticos\Protecciones						
D1.1	Actual					
D1.1.1	Protección 1	0 a 1999	0	60	16bit	1
D1.1.2	Protección 2	0 a 1999	0	61	16bit	1
D1.1.3	Protección 3	0 a 1999	0	62	16bit	1
D1.1.4	Protección 4	0 a 1999	0	63	16bit	1
D1.1.5	Protección 5	0 a 1999	0	64	16bit	1
D1.2	Histórico					
D2 Diagnósticos\Alarmas						
D2.1	Actual					
D2.1.1	Alarma 1	0 a 1999	0	50	16bit	1
D2.1.2	Alarma 2	0 a 1999	0	51	16bit	1
D2.1.3	Alarma 3	0 a 1999	0	52	16bit	1
D2.1.4	Alarma 4	0 a 1999	0	53	16bit	1
D2.1.5	Alarma 5	0 a 1999	0	54	16bit	1
D2.2	Histórico					
D3 Diagnósticos\Control Horas						
D3.1	Horas Energizado	0 a 65536 h	0	42	NONE	2
D3.2	Horas Habilitado	0 a 65536 h	0	44	NONE	2
D3.3	Horas Vent. Encendido	0 a 65536 h	0	46	NONE	2
D4 Diagnósticos\Convertidor y Acces. Control						
D4.1	Convertidor					
D4.1.1	Veloc. Ventiladores					
D4.1.1.1	Veloc. Vent. Potencia 1	0 a 30000 rpm	0	2014	16bit	1
D4.1.1.2	Veloc. Vent. Potencia 2	0 a 30000 rpm	0	2015	16bit	1
D4.1.1.3	Veloc. Vent. Potencia 3	0 a 30000 rpm	0	2016	16bit	1
D4.1.1.4	Veloc. Vent. Potencia 4	0 a 30000 rpm	0	2017	16bit	1
D4.1.1.5	Veloc. Vent. Int. 1	0 a 30000 rpm	0	2018	16bit	1
D4.1.1.6	Veloc. Vent. Int. 2	0 a 30000 rpm	0	2019	16bit	1
D4.1.2	Temperaturas					
D4.1.2.2	Temperatura Control 2	-50,0 a 250,0 °C	1	991	s16bit	1
D4.1.2.3	Temperatura Control 3	-50,0 a 250,0 °C	1	992	s16bit	1
D4.1.2.4	Temp. Potencia 2	-50,0 a 250,0 °C	1	2030	s16bit	1
D4.1.3	Link CC					
D4.1.3.1	Armónico 100Hz	0,0 a 999,9 V	1	624	16bit	1
D4.1.3.2	Armónico 120Hz	0,0 a 999,9 V	1	625	16bit	1
D4.1.4	Tensiones Control					
D4.1.4.1	Tensión 24V IO	0,00 a 655,35 V	2	1004	16bit	1
D4.1.4.2	Tensión Batería	0,00 a 655,35 V	2	1003	16bit	1
D4.1.4.3	Tensión 3.3V Control	0,00 a 655,35 V	2	1005	16bit	1
D4.1.4.4	Tensión 24V Control	0,00 a 655,35 V	2	1006	16bit	1
D4.1.4.5	Tensión 3.3V IO	0,00 a 655,35 V	2	1007	16bit	1
D4.1.4.6	Tensión 5V AUI	0,00 a 655,35 V	2	1002	16bit	1
D4.1.5	Protección Sobrec. Motor					
D4.1.5.1	Nivel lxt Motor	0 a 100 %	0	37	16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
D4.1.6	Gestión Térmica					
D4.1.6.1	Status Sobrecarga IGBTs	0 = Sin Sobrecarga 1 = Sobrecarga Curva Lenta 2 = Sobrecarga Curva Rápida 1 3 = Sobrecarga Curva Rápida 2		1200	enum	1
D4.1.6.2	Contador Sobrecarga IGBTs	0,00 a 100,00 %	2	1201	16bit	1
D4.1.6.3	Temp. Disipador	0,00 a 655,35 °C	2	3063	16bit	1
D4.1.6.4	Temp. Junción IGBT	0,00 a 655,35 °C	2	3062	16bit	1
D4.1.6.5	Temp. Junción Diodo	0,00 a 655,35 °C	2	3066	16bit	1
D4.2	Accesorios Control					
D4.2.1	Slot A Diag.					
D4.2.1.1	Estado	0 = No Conectado 1 = Inicializando 2 = Activo 3 = Error		7400	enum	1
D4.2.1.2	Causa Error	0 = Sin Error 1 = Error Reconocimiento 2 = Accesorio No Soportado 3 = Error de inicialización 4 = Reservado 5 = Accesorio Incorrecto 6 = Desconectado 7 = Error Datos 1 8 = Reservado		7401	enum	1
D4.2.1.3	Temperatura	-100,0 a 250,0 °C	1	7406	s16bit	1
D4.2.2	Slot B Diag.					
D4.2.2.1	Estado	0 = No Conectado 1 = Inicializando 2 = Activo 3 = Error		7700	enum	1
D4.2.2.2	Causa Error	0 = Sin Error 1 = Error Reconocimiento 2 = Accesorio No Soportado 3 = Error de inicialización 4 = Reservado 5 = Accesorio Incorrecto 6 = Desconectado 7 = Error Datos 1 8 = Reservado		7701	enum	1
D4.2.2.3	Temperatura	-100,0 a 250,0 °C	1	7706	s16bit	1
D4.2.3	Slot C Diag.					
D4.2.3.1	Estado	0 = No Conectado 1 = Inicializando		8000	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
D4.2.3.2	Causa Error	2 = Activo 3 = Error		8001	enum	1
D4.2.3.3	Temperatura	0 = Sin Error 1 = Error Reconocimiento 2 = Accesorio No Soportado 3 = Error de inicialización 4 = Reservado 5 = Accesorio Incorrecto 6 = Desconectado 7 = Error Datos 1 8 = Reservado -100,0 a 250,0 °C	1	8006	s16bit	1
D4.2.4	Slot D Diag.					
D4.2.4.1	Estado	0 = No Conectado 1 = Inicializando 2 = Activo 3 = Error		8300	enum	1
D4.2.4.2	Causa Error	0 = Sin Error 1 = Error Reconocimiento 2 = Accesorio No Soportado 3 = Error de inicialización 4 = Reservado 5 = Accesorio Incorrecto 6 = Desconectado 7 = Error Datos 1 8 = Reservado		8301	enum	1
D4.2.4.3	Temperatura	-100,0 a 250,0 °C	1	8306	s16bit	1
D4.2.5	Slot E Diag.					
D4.2.5.1	Estado	0 = No Conectado 1 = Inicializando 2 = Activo 3 = Error		8600	enum	1
D4.2.5.2	Causa Error	0 = Sin Error 1 = Error Reconocimiento 2 = Accesorio No Soportado 3 = Error de inicialización 4 = Reservado 5 = Accesorio Incorrecto 6 = Desconectado 7 = Error Datos 1 8 = Reservado		8601	enum	1
D4.2.5.3	Temperatura	-100,0 a 250,0 °C	1	8606	s16bit	1
D4.2.6	Slot F Diag.					
D4.2.6.1	Estado			8900	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
D4.2.6.2	Causa Error	0 = No Conectado 1 = Inicializando 2 = Activo 3 = Error		8901	enum	1
D4.2.6.3	Temperatura	0 = Sin Error 1 = Error Reconocimiento 2 = Accesorio No Soportado 3 = Error de inicialización 4 = Reservado 5 = Accesorio Incorrecto 6 = Desconectado 7 = Error Datos 1 8 = Reservado	1	8906	s16bit	1
D4.2.7	Slot G Diag.	-100,0 a 250,0 °C				
D4.2.7.1	Estado	0 = No Conectado 1 = Inicializando 2 = Activo 3 = Error		9200	enum	1
D4.2.7.2	Causa Error	0 = Sin Error 1 = Error Reconocimiento 2 = Accesorio No Soportado 3 = Error de inicialización 4 = Reservado 5 = Accesorio Incorrecto 6 = Desconectado 7 = Error Datos 1 8 = Reservado		9201	enum	1
D4.2.7.3	Temperatura	-100,0 a 250,0 °C	1	9206	s16bit	1
D5 Diagnósticos\Parámetros Alterados						
D5.1	Configuraciones					
D5.2	Aplicación					
C1 Configuraciones\Convertidor y Red						
C1.1	Fuente Aliment. Potencia					
C1.1.1	Tipo	0 = CA Trifásico 1 = CA Monofásico 2 = CC		1294	enum	1
C1.1.2	Tensión Nominal	1 a 1200 V	0	1296	16bit	1
C1.2	Uso del Convertidor					
C1.2.1	Régimen Sobrecarga	0 = Uso Normal(ND) 1 = Uso Pesado(HD)		1298	enum	1
C1.3	Frecuencia Conmutación					
C1.3.1	Usuario	1,0 a 16,0 kHz	1	1297	16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C1.3.2	Minima	1,00 a 16,00 kHz	2	3038	16bit	1
C1.4	Modulación PWM					
C1.4.1	Tipo	0 = Estándar 1 = Reservado 2 = Modulación p/ Cable Largo		4000	enum	1
C1.4.4	Aj. Larg. PWM cable Largo	0,00 a 1,00	2	3061	16bit	1
C1.4.5	Compens. Tiempo Muerto	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		356	enum	1
C1.5	Config. Ventiladores					
C1.5.1	Config. Vent. Potencia	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = Ctrl Temp.c/ Prueba Inic. 3 = Control por Temperatura		2000	enum	1
C1.5.2	Config. Vent. Interno	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = Ctrl Temp.c/ Prueba Inic. 3 = Control por Temperatura		2001	enum	1
C1.6	Otros Ajustes Convertidor					
C1.6.1	Sec. Fases Salida convertidor	0 = U(T1)/V(T2)/W(T3) 1 = W(T3)/V(T2)/U(T1)		3060	enum	1
C1.6.2	Resetear Contadores	0 = Deshabilitado 1 = Energía 2 = Ventilador Encendido 3 = Convertidor Habilitado		3047	enum	1
C1.6.3	Delta Temp. Usuario	0,0 a 100,0 °C	1	1293	s16bit	1
C1.6.4	Reducción Manual Inom	0,0 a 100,0 %	1	1292	16bit	1
C2 Configuraciones\Motor						
C2.1	Datos Motor					
C2.1.1	Tipo Motor	0 = Inducción 1 = Imán Permanente (PM)		205	enum	1
C2.1.2	Unidad Potencia Motor	0 = HP/cv 1 = kW		405	enum	1
C2.1.3	Potencia Nominal	0,0 a 2000,0	1	404	16bit	1
C2.1.4	Tensión Nominal	1 a 690 V	0	400	16bit	1
C2.1.5	Corriente Nominal	0,0 a 2223,0 A	1	401	16bit	1
C2.1.6	Frecuencia Nominal	1 a 500 Hz	0	403	16bit	1
C2.1.7	Número Pares Polos	1 a 48	0	431	16bit	1
C2.1.8	Rotación Nominal	0 a 18000 rpm	0	402	16bit	1
C2.1.9	Eficiencia Nominal	50,0 a 99,9 %	1	399	16bit	1
C2.1.10	cos phi Nominal	0,50 a 0,99	2	407	16bit	1
C2.1.11	Factor Servicio	1,00 a 1,50	2	398	16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C2.1.12	Ventilación	0 = Autoventilado 1 = Independiente		406	enum	1
C2.2	Parámetros Modelo Motor					
C2.2.1	Resistencia Estator	0,000 a 10,000 Ω	3	409	16bit	1
C2.2.2	Reactancia Magnetización	0,0 a 500,0 Ω	1	410	16bit	1
C2.2.3	Reactancia Dispersión	0,00 a 50,00 Ω	2	411	16bit	1
C2.2.4	Resistencia Rotor	0,000 a 10,000 Ω	3	412	16bit	1
C2.2.5	Reactancia Rotor	0,00 a 50,00 Ω	2	413	16bit	1
C2.2.8	Constante Ke	0,0 a 2000,0	1	435	16bit	1
C3 Configuraciones\Control						
C3.1	Configuración					
C3.1.1	Tipo de Control	0 = Escalar 1 = VVW+ 2 = Vectorial Encoder 3 = Vectorial Sensorless		202	enum	1
C3.2	Control Escalar y VVW+					
C3.2.1	Curva V/F					
C3.2.1.1	Boost Torque Manual	0.0 a 20.0 %	1	136	TIME	2
C3.2.1.2	Tensión Baja Salida	0.0 a 100.0 %	1	144	TIME	2
C3.2.1.3	Tensión Interm. Salida	0.0 a 100.0 %	1	143	TIME	2
C3.2.1.4	Tensión Máxima Salida	0.0 a 100.0 %	1	142	TIME	2
C3.2.1.5	Veloc. Baja	0,0 a 200,0 %	1	147	16bit	1
C3.2.1.6	Veloc. Intermediaria	0,0 a 200,0 %	1	146	16bit	1
C3.2.1.7	Veloc. Inicio Enf. Campo	0,0 a 200,0 %	1	145	16bit	1
C3.2.1.8	Flujo Nominal	0.0 a 120.0 %	1	148	TIME	2
C3.2.2	Optimización VVW+					
C3.2.2.1.1	Ganancia Comp.Desliz.	0,00 a 10,00	2	3022	16bit	1
C3.2.2.1.2	Ganancia Comp. Tensión	0,00 a 5,00	2	3023	16bit	1
C3.2.2.1.3	Frec. de Corte de Filtro Deslizante	1 a 100 Hz	0	3088	16bit	1
C3.2.2.2.1	Función MTPA	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		619	enum	1
C3.2.2.2.2	Optimizador MTPA	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		613	enum	1
C3.2.2.2.3	Veloc. Mínima MTPA	0 a 100 %	0	618	16bit	1
C3.2.2.2.4	Ganancia Ajuste Eficiencia	0,000 a 4,000	3	620	16bit	1
C3.2.2.2.5	Ganancia Kp MTPA	0,000 a 1,000	3	617	16bit	1
C3.2.2.2.6	Ganancia Ki MTPA	0,000 a 1,000	3	616	16bit	1
C3.2.2.2.7	Referencia MTPA	0 a 100 %	0	615	s16bit	1
C3.2.2.2.8	Tensión Mínima MTPA	0 a 100 %	0	614	16bit	1
C3.2.3	Estabilización Corriente					
C3.2.3.1	Habilitar Función	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		359	enum	1
C3.2.3.2	Ganancia Kp Estabilización	0,000 a 1,999	3	621	16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C3.2.3.3	Ganancia KI Estabilización	0,000 a 1,999	3	622	16bit	1
C3.2.3.4	Saturación PI Estab.	0,0 a 10,0 %	1	623	16bit	1
C3.2.3.5	Frec. Máx. Operación	0 a 300 %	0	3067	16bit	1
C3.2.4	Premagnetización					
C3.2.4.1	Habilitar Función	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		3077	enum	1
C3.2.4.2	Corriente	0 a 350 %	0	3025	16bit	1
C3.2.4.3	Tiempo	0 a 5000 ms	0	3024	16bit	1
C3.2.4.4	Ganancia	1,0 a 7,0	1	3027	16bit	1
C3.2.5	Control I/F					
C3.2.5.1	Activada	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		3093	enum	1
C3.2.5.2	Habilitar en Reversión	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		3099	enum	1
C3.2.5.3	Corriente	0 a 200 %	0	3094	16bit	1
C3.2.5.4	Velocidad de Transición	0 a 100 %	0	3095	16bit	1
C3.2.5.5	Tiempo de Arrastre	0 a 10 s	0	3096	16bit	1
C3.2.5.6	Velocidad de Lanzamiento	0 a 50 %	0	3097	16bit	1
C3.3	Control Vectorial					
C3.3.1	Configuración					
C3.3.1.1	Modo Control	0 = Velocidad 1 = Torque 2 = Definido por DI		3000	enum	1
C3.3.1.2	Config. DI Modo Control	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6		3001	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C3.3.1.3	Encoder Control	0 = Slot X 1 = Slot A 2 = Slot B 3 = Slot C 4 = Slot D 5 = Slot E 6 = Slot F 7 = Slot G		3017	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C3.3.1.6	Modo magnetización	8 = Ninguno 0 = Habilita General 1 = Gira/Para		181	enum	1
C3.3.2	Reguladores					
C3.3.2.1.1	Ganancia Ajustada	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		160	enum	1
C3.3.2.1.2	Ganancia Proporcional	0,0 a 50,0	1	161	16bit	1
C3.3.2.1.3	Ganancia Integral	0,001 a 1,000	3	162	16bit	1
C3.3.2.1.4	Ganancia Diferencial	0,00 a 7,99	2	166	16bit	1
C3.3.2.1.5	Filtro	0,012 a 1,000 s	3	165	16bit	1
C3.3.2.2.1	Ganancia Proporcional	0,00 a 5,00	2	3002	16bit	1
C3.3.2.2.2	Ganancia Integral	0,000 a 1,000	3	3003	16bit	1
C3.3.2.2.3	Ganancia Diferencial	0,00 a 7,99	2	3084	16bit	1
C3.3.2.2.4	Filtro	0,012 a 10,000	3	3016	16bit	1
C3.3.2.3.1	Ganancia Proporcional	0,0 a 5,0	1	175	16bit	1
C3.3.2.3.2	Ganancia Integral	0,000 a 1,000	3	176	16bit	1
C3.3.2.3.3	Flujo Nominal	0,0 a 120,0 %	1	178	16bit	1
C3.3.2.4.1	Ganancia Prop. Id	0,00 a 1,99	2	440	16bit	1
C3.3.2.4.2	Ganancia Integral Id	0,001 a 1,000	3	441	16bit	1
C3.3.2.4.3	Ganancia Prop. Iq	0,00 a 1,99	2	438	16bit	1
C3.3.2.4.4	Ganancia Integral Iq	0,001 a 1,000	3	439	16bit	1
C3.3.3	Limitador Tensión Salida					
C3.3.3.1	Máxima Tensión Salida	0,0 a 120,0 %	1	190	16bit	1
C3.3.3.2	Ganancia Proporcional	0,00 a 5,00	2	3030	16bit	1
C3.3.3.3	Ganancia Integral	0,000 a 1,000	3	3031	16bit	1
C3.3.4	Modo torque					
C3.3.4.1.1	Velocidad Directa	0 a 32000 rpm	0	171	16bit	1
C3.3.4.1.2	Velocidad Reversa	0 a 32000 rpm	0	172	16bit	1
C3.3.4.1.3	Ganancia Proporcional	0,00 a 5,00	2	3043	16bit	1
C3.3.4.1.4	Ganancia Integral	0,000 a 1,000	3	3044	16bit	1
C3.3.5	Modo Velocidad					
C3.3.5.1.1	Torque Global	0,0 a 400,0 %	1	3015	16bit	1
C3.3.5.1.2	Torque Q1	0,0 a 400,0 %	1	169	16bit	1
C3.3.5.1.3	Torque Q2	0,0 a 400,0 %	1	170	16bit	1
C3.3.5.1.4	Torque Q3	0,0 a 400,0 %	1	3013	16bit	1
C3.3.5.1.5	Torque Q4	0,0 a 400,0 %	1	3014	16bit	1
C3.3.5.1.6	Config. AI Torque Global	0 = Inactiva 1 = AI X-1 2 = AI X-2 3 = AI A-1 4 = AI A-2 5 = AI A-3 6 = Reservado 7 = AI B-1 8 = AI B-2 9 = AI B-3 10 = Reservado		3011	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		11 = AI C-1 12 = AI C-2 13 = AI C-3 14 = Reservado 15 = AI D-1 16 = AI D-2 17 = AI D-3 18 = Reservado 19 = AI E-1 20 = AI E-2 21 = AI E-3 22 = Reservado 23 = AI F-1 24 = AI F-2 25 = AI F-3 26 = Reservado 27 = AI G-1 28 = AI G-2 29 = AI G-3 30 = Reservado				
C3.3.5.1.7	Ganancia Proporcional	0,00 a 5,00	2	3032	16bit	1
C3.3.5.1.8	Ganancia Integral	0,00 a 100,00	2	3033	16bit	1
C3.3.7	Estimador Veloc. Régimen					
C3.3.7.1	Ajuste de la Velocidad	0,10 a 10,00	2	3079	16bit	1
C3.3.7.2	Compensador Regenerativo	0,00 a 2,00	2	3059	16bit	1
C3.3.7.3	Ganancia Proporcional	0,00 a 10,00	2	3053	16bit	1
C3.3.7.4	Ganancia Integral	0,00 a 10,00	2	3054	16bit	1
C3.3.7.5	Filtro.	1 a 15 ms	0	3083	16bit	1
C3.3.9	Estimación de Parámetros en Línea					
C3.3.9.1	Config. Estimación.	Bit 0 = Habilite la Estimación de Xm Bit 1 = Habilite la Estimación de Taus Bit 2 = Habilite la Estimación Taur		3058	3bit	1
C3.4	Limitador Corriente					
C3.4.1	Nivel Actuación	0 a 300 %	0	135	16bit	1
C3.4.3	Ganancia Proporcional	0,0 a 5,0	1	3034	16bit	1
C3.4.4	Ganancia Integral	0,0 a 5,0	1	3035	16bit	1
C3.5	Límit. Tensión Link CC					
C3.5.1	Config. Límit.Tens.Link CC					
C3.5.1.1	Habilitar Función	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		3029	enum	1
C3.5.2	Control Escalar y VVW+					
C3.5.2.1	Lím.Tens.Link CC-Nivel	114,0 a 160,0 %	1	151	16bit	1
C3.5.2.2	Lim.Tens.Link CC-Gan.Kp	0,00 a 9,99	2	152	16bit	1
C3.5.2.3	Lim.Tens.Link CC-Gan.Ki	0,000 a 1,000	3	3018	16bit	1
C3.5.2.4	Lim.Tens.Link CC-Gan.Est.	0,000 a 9,999	3	3026	s16bit	1
C3.5.3	Control Vectorial					

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C3.5.3.1	Hab. Función Fren. Óptimo	0 = No 1 = Sí		184	enum	1
C3.5.3.2	Lim.Tens.Link CC-Nivel	114,0 a 160,0 %	1	185	16bit	1
C3.5.3.3	Lim.Tens.Link CC-Gan.Kp	0,00 a 6,39	2	186	16bit	1
C3.5.3.4	Lim.Tens.Link CC-Gan.Ki	0,000 a 1,000	3	187	16bit	1
C3.6	Frenado Reostático					
C3.6.1	Nivel Tensión Link CC	0,1 a 100,0 %	1	153	16bit	1
C3.7	Frenado CC					
C3.7.1	Habilitar Función	0 = Deshabilitar 1 = Solamente Arranque 2 = Solamente Parada 3 = Arranque y Parada 4 = Siempre Habilitado		307	enum	1
C3.7.2	Tiempo Fren. Arranque	0,0 a 15,0 s	1	299	16bit	1
C3.7.3	Tiempo Fren. Parada	0,0 a 15,0 s	1	300	16bit	1
C3.7.4	Velocidad Inicio	0 a 450 rpm	0	301	16bit	1
C3.7.5	Corriente	0,0 a 100,0 %	1	302	16bit	1
C3.8	Flying Start					
C3.8.1	Config. Flying Start					
C3.8.1.1	Habilitar Función	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		3008	enum	1
C3.8.1.2	Reset Función	0 = Habilita General 1 = Gira/Para		327	enum	1
C3.8.1.3	Rastreo	0 = Dos Búsquedas 1 = Una Búsqueda		328	enum	1
C3.8.1.4	Rampa	0,2 a 60,0 s	1	331	16bit	1
C3.8.1.5	Deshab. Flying Start	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2		6012	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C3.8.2	Control Escalar y VVW+					
C3.8.2.1	Corriente	0,0 a 100,0 %	1	332	16bit	1
C3.8.3	Control Vectorial					
C3.8.3.1	Referencia Flujo	0.0 a 100.0 %	1	329	TIME	2

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C3.9	Ride-Through					
C3.9.1	Config. Ride-Through					
C3.9.1.1	Habilita Función	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		320	enum	1
C3.9.2	Control Escalar y VVW+					
C3.9.2.1	Ride-Through-Tens.Link CC	76,0 a 95,0 %	1	3021	16bit	1
C3.9.2.2	Ride-Through-Ganancia Kp	0,00 a 2,00	2	3019	16bit	1
C3.9.2.3	Ride-Through-Ganancia Ki	0,000 a 1,000	3	3020	16bit	1
C3.9.3	Control Vectorial					
C3.9.3.1	Ride-Through-Tens.Link CC	76,0 a 95,0 %	1	322	16bit	1
C3.9.3.2	Ride-Through-Ganancia Kp	0,00 a 2,00	2	325	16bit	1
C3.9.3.3	Ride-Through-Ganancia Ki	0,000 a 1,000	3	326	16bit	1
C3.10	Ahorro Energía Avanzada					
C3.10.1	Habilitar Función	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		3028	enum	1
C3.10.2	Config. Flujo Óptimo Avan.	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		592	enum	1
C3.10.3	Referencia cos phi	0,50 a 0,99	2	3009	s16bit	1
C3.10.4	Torque Máximo	0 a 150 %	0	588	s16bit	1
C3.10.5	Tensión Mínima	40 a 80 %	0	589	s16bit	1
C3.10.6	Velocidad Mínima	0 a 100 %	0	590	s16bit	1
C3.10.7	Histéresis Torque	0 a 30 %	0	591	s16bit	1
C4 Configuraciones\Comandos y Referencias						
C4.1	Definición Modo LOC/REM					
C4.1.1	Modo de comando	0 = Siempre Local 1 = Remoto 1 2 = Remoto 2 3 = Serial 4 = Reservado 5 = CAN/CO/DN 6 = SoftPLC 7 = Reservado 8 = Ethernet 9 = Entrada Digital (DI)		220	enum	1
C4.1.2	DI Remoto 1/Remoto 2	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3		6011	enum	1



Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6				

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C4.1.3	Tecla HMI LOC/REM	61 = DI G-7 62 = DI G-8 0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		9803	enum	1
C4.2	Comandos					
C4.2.1	Config. Comandos R1					
C4.2.1.1	Habilita General	0 = Siempre habilitado 1 = HMI 2 = Serial 3 = Reservado 4 = CAN/CO/DN 5 = SoftPLC 6 = Reservado 7 = Ethernet 8 = Entrada Digital (DI)		240	enum	1
C4.2.1.2	Gira/Para	0 = Teclas HMI I/O 1 = Serial 2 = Reservado 3 = CAN/CO/DN 4 = SoftPLC 5 = Reservado 6 = Ethernet 7 = DI Gira/Para 8 = DI Avance/Retorno 9 = DI Start/Stop 3 cables		224	enum	1
C4.2.1.3	Sentido Giro	0 = Directo 1 = Tecla HMI SG 2 = Serial 3 = Reservado 4 = CAN/CO/DN 5 = SoftPLC 6 = Reservado 7 = Ethernet 8 = DI Sentido de Giro 9 = DI Avance/Retorno 10 = Referencia Velocidad		223	enum	1
C4.2.1.4	JOG	0 = Inactivo 1 = Tecla HMI JOG 2 = Serial 3 = Reservado 4 = CAN/CO/DN 5 = SoftPLC 6 = Reservado 7 = Ethernet 8 = Entrada Digital (DI)		225	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C4.2.2	Config. Comandos R2					
C4.2.2.1	Habilita General	0 = Siempre habilitado 1 = HMI 2 = Serial 3 = Reservado 4 = CAN/CO/DN 5 = SoftPLC 6 = Reservado 7 = Ethernet 8 = Entrada Digital (DI)		241	enum	1
C4.2.2.2	Gira/Para	0 = Teclas HMI I/O 1 = Serial 2 = Reservado 3 = CAN/CO/DN 4 = SoftPLC 5 = Reservado 6 = Ethernet 7 = DI Gira/Para 8 = DI Avance/Retorno 9 = DI Start/Stop 3 cables		227	enum	1
C4.2.2.3	Sentido Giro	0 = Directo 1 = Tecla HMI SG 2 = Serial 3 = Reservado 4 = CAN/CO/DN 5 = SoftPLC 6 = Reservado 7 = Ethernet 8 = DI Sentido de Giro 9 = DI Avance/Retorno 10 = Referencia Velocidad		226	enum	1
C4.2.2.4	JOG	0 = Inactivo 1 = Tecla HMI JOG 2 = Serial 3 = Reservado 4 = CAN/CO/DN 5 = SoftPLC 6 = Reservado 7 = Ethernet 8 = Entrada Digital (DI)		228	enum	1
C4.2.3	Config. DIs p/ Comandos					
C4.2.3.1	Habilita General	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3		6000	enum	1



Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8				

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.3.2	Gira/Para	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3		6004	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.3.3	Start 3 Cables	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6		6005	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.3.4	Stop 3 cables	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1		6006	enum	1



Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.3.5	Avance	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2		6007	enum	1



Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7				

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.3.6	Retorno	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2		6008	enum	1



Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.3.7	Parada Rápida	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5		6001	enum	1



Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.3.8	Sentido Giro	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8		6010	enum	1



Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.3.9	JOG	0 = Inactiva 1 = DI X-1		6009	enum	1



Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6				

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.3.10	Selección Rampa	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1		6003	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.3.11	Reset Falla/Protección	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4		6002	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.2.4	Config. HMI p/ Comandos					
C4.2.4.1	Función Tecla Parada	0 = Parada por Rampa 1 = Parada por Hab. Geral 2 = Parada Rápida		229	enum	1
C4.3	Referencias					
C4.3.1	Velocidad					
C4.3.1.1.1	Referencia Mínima	0 a 60000 rpm	0	133	16bit	1
C4.3.1.1.2	Referencia Máxima	1 a 60000 rpm	0	134	16bit	1
C4.3.1.2.1	Modo Remoto 1	0 = HMI 1 = E.P. 2 = Multispeed 3 = Serial		221	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		4 = Reservado 5 = CAN/CO/DN 6 = Ethernet 7 = Reservado 8 = SoftPLC 9 = Entrada Analógica (AI) 10 = Entrada en Frecuencia (FI)				
C4.3.1.2.2	Modo Remoto 2	0 = HMI 1 = E.P. 2 = Multispeed 3 = Serial 4 = Reservado 5 = CAN/CO/DN 6 = Ethernet 7 = Reservado 8 = SoftPLC 9 = Entrada Analógica (AI) 10 = Entrada en Frecuencia (FI)		222	enum	1
C4.3.1.3.1	Ref. Velocidad Vía HMI	0 a 60000 rpm	0	121	16bit	1
C4.3.1.3.2	Config. AI Ref. Velocidad	0 = Inactiva 1 = AI X-1 2 = AI X-2 3 = AI A-1 4 = AI A-2 5 = AI A-3 6 = Reservado 7 = AI B-1 8 = AI B-2 9 = AI B-3 10 = Reservado 11 = AI C-1 12 = AI C-2 13 = AI C-3 14 = Reservado 15 = AI D-1 16 = AI D-2 17 = AI D-3 18 = Reservado 19 = AI E-1 20 = AI E-2 21 = AI E-3 22 = Reservado 23 = AI F-1 24 = AI F-2 25 = AI F-3 26 = Reservado 27 = AI G-1 28 = AI G-2 29 = AI G-3		6017	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C4.3.1.3.3	Config. FI Ref. Velocidad	30 = Reservado 0 = Inactiva 1 = FI X-5 2 = FI X-6		6018	enum	1
C4.3.1.4.1	DI Acelera E.P.	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6		6033	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.3.1.4.2	DI Desacelera E.P.	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1		6034	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.3.1.5.1	Ref. 1 Multispeed	0 a 60000 rpm	0	124	16bit	1
C4.3.1.5.2	Ref. 2 Multispeed	0 a 60000 rpm	0	125	16bit	1
C4.3.1.5.3	Ref. 3 Multispeed	0 a 60000 rpm	0	126	16bit	1
C4.3.1.5.4	Ref. 4 Multispeed	0 a 60000 rpm	0	127	16bit	1
C4.3.1.5.5	Ref. 5 Multispeed	0 a 60000 rpm	0	128	16bit	1
C4.3.1.5.6	Ref. 6 Multispeed	0 a 60000 rpm	0	129	16bit	1
C4.3.1.5.7	Ref. 7 Multispeed	0 a 60000 rpm	0	130	16bit	1
C4.3.1.5.8	Ref. 8 Multispeed	0 a 60000 rpm	0	131	16bit	1
C4.3.1.5.9	Config. DI Multispeed 1	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4		6030	enum	1



Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7				

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C4.3.1.5.10	Config. DI Multispeed 2	62 = DI G-8 0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2		6031	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.3.1.5.11	Config. DI Multispeed 3	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5		6032	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C4.3.1.6.1	Velocidad 1	0 a 60000 rpm	0	303	16bit	1
C4.3.1.6.2	Velocidad 2	0 a 60000 rpm	0	304	16bit	1
C4.3.1.6.3	Velocidad 3	0 a 60000 rpm	0	305	16bit	1
C4.3.1.6.4	Rango Rechazado	0 a 750 rpm	0	306	16bit	1
C4.3.2	Velocidad JOG					
C4.3.2.1	Referencia JOG	0 a 60000 rpm	0	118	16bit	1
C4.3.3	Torque					
C4.3.3.1	Referencia Torque vía HMI	-400,0 a 400,0 %	1	119	s16bit	1
C4.3.3.2	Torque Máximo	0,0 a 400,0 %	1	3070	16bit	1
C4.3.3.3	Torque Mínimo	0,0 a 400,0 %	1	3071	16bit	1
C4.3.3.4	Fuente Ref. Torque			9802	enum	1
		0 = HMI 1 = Entrada Analógica (AI) 2 = Entrada en Frecuencia (FI)				
C4.3.3.5	Config. AI Ref. Torque			9801	enum	1
		0 = Inactiva 1 = AI X-1 2 = AI X-2 3 = AI A-1 4 = AI A-2 5 = AI A-3 6 = Reservado 7 = AI B-1				

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		8 = AI B-2 9 = AI B-3 10 = Reservado 11 = AI C-1 12 = AI C-2 13 = AI C-3 14 = Reservado 15 = AI D-1 16 = AI D-2 17 = AI D-3 18 = Reservado 19 = AI E-1 20 = AI E-2 21 = AI E-3 22 = Reservado 23 = AI F-1 24 = AI F-2 25 = AI F-3 26 = Reservado 27 = AI G-1 28 = AI G-2 29 = AI G-3 30 = Reservado				
C4.3.3.6	Config. FI Ref. Torque	0 = Inactiva 1 = FI X-5 2 = FI X-6		9800	enum	1
C5 Configuraciones I/Os						
C5.1	Slot X					
C5.1.1	Slot X-Entrad. Analógicas					
C5.1.1.1	AI1 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		7126	2bit	1
C5.1.1.2	AI1 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	7130	16bit	1
C5.1.1.3	AI1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7134	16bit	1
C5.1.1.4	AI1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7138	s16bit	1
C5.1.1.5	AI1 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	7142	16bit	1
C5.1.1.6	AI2 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		7127	2bit	1
C5.1.1.7	AI2 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	7131	16bit	1
C5.1.1.8	AI2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7135	16bit	1
C5.1.1.9	AI2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7139	s16bit	1
C5.1.1.10	AI2 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	7143	16bit	1
C5.1.2	Slot X-Salidas Analógicas					
C5.1.2.1	AO1 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA		7179	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.1.2.2	AO1 Ganancia	3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 0,000 a 9,999	3	7183	16bit	1
C5.1.2.3	AO1 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		7187	enum	1
C5.1.2.4	AO1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7191	s16bit	1
C5.1.2.5	AO2 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V		7180	enum	1
C5.1.2.6	AO2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7184	16bit	1
C5.1.2.7	AO2 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado		7188	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.1.2.8	AO2 Offset	20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total -100,00 a 100,00 %	2	7192	s16bit	1
C5.1.3	Slot X-Entradas Digitales					
C5.1.3.4	DI5 Modo Operación	0 = Muestreo 1 = Reservado 2 = Frecuencia 3 = Encoder		7289	enum	1
C5.1.3.5	FI5 Frecuencia Mínima	0 a 32000 Hz	0	7273	16bit	1
C5.1.3.6	FI5 Frecuencia Máxima	0 a 32000 Hz	0	7271	16bit	1
C5.1.3.7	FI5 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7269	16bit	1
C5.1.3.8	FI5 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7267	s16bit	1
C5.1.3.9	DI6 Modo Operación	0 = Muestreo 1 = Reservado 2 = Frecuencia 3 = Encoder		7290	enum	1
C5.1.3.10	FI6 Frecuencia Mínima	0 a 32000 Hz	0	7274	16bit	1
C5.1.3.11	FI6 Frecuencia Máxima	0 a 32000 Hz	0	7272	16bit	1
C5.1.3.12	FI6 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7270	16bit	1
C5.1.3.13	FI6 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7268	s16bit	1
C5.1.4	Slot X-Salidas Digitales					
C5.1.4.1	DO1 Modo Operación	0 = Muestreo 1 = Frecuencia		7293	enum	1
C5.1.4.2	DO1 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma		7155	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.1.4.3	FO1 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = Reservado 16 = lxt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		7275	enum	1
C5.1.4.4	FO1 Frecuencia Mínima	0 a 32000 Hz	0	7283	16bit	1
C5.1.4.5	FO1 Frecuencia Máxima	0 a 32000 Hz	0	7281	16bit	1
C5.1.4.6	FO1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7279	16bit	1
C5.1.4.7	FO1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7277	s16bit	1
C5.1.4.10	DO2 Modo Operación	0 = Muestreo 1 = Frecuencia		7294	enum	1
C5.1.4.11	DO2 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2		7156	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.1.4.12	FO2 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = Reservado 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		7276	enum	1
C5.1.4.13	FO2 Frecuencia Mínima	0 a 32000 Hz	0	7284	16bit	1
C5.1.4.14	FO2 Frecuencia Máxima	0 a 32000 Hz	0	7282	16bit	1
C5.1.4.15	FO2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7280	16bit	1
C5.1.4.16	FO2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7278	s16bit	1
C5.1.5	Slot X-Encoder					
C5.1.5.1	Número Pulsos	1 a 65535 ppr	0	7123	16bit	1
C5.2	Slot A					
C5.2.1	Slot A-Entrad. Analógicas					
C5.2.1.1	AI1 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		7426	2bit	1
C5.2.1.2	AI1 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	7430	16bit	1
C5.2.1.3	AI1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7434	16bit	1
C5.2.1.4	AI1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7438	s16bit	1
C5.2.1.5	AI1 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	7442	16bit	1
C5.2.1.6	AI2 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		7427	2bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.2.1.7	AI2 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	7431	16bit	1
C5.2.1.8	AI2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7435	16bit	1
C5.2.1.9	AI2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7439	s16bit	1
C5.2.1.10	AI2 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	7443	16bit	1
C5.2.1.11	AI3 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		7428	2bit	1
C5.2.1.12	AI3 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	7432	16bit	1
C5.2.1.13	AI3 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7436	16bit	1
C5.2.1.14	AI3 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7440	s16bit	1
C5.2.1.15	AI3 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	7444	16bit	1
C5.2.2	Slot A-Salidas Analógicas					
C5.2.2.1	AO1 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		7479	enum	1
C5.2.2.2	AO1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7483	16bit	1
C5.2.2.3	AO1 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		7487	enum	1
C5.2.2.4	AO1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7491	s16bit	1
C5.2.2.5	AO2 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		7480	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.2.2.6	AO2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7484	16bit	1
C5.2.2.7	AO2 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		7488	enum	1
C5.2.2.8	AO2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7492	s16bit	1
C5.2.4	Slot A-Salidas Digitales					
C5.2.4.1	DO1 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo		7455	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.2.4.4	DO2 Función	29 = Ride-Through 30 = Precarga OK 0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		7456	enum	1
C5.2.4.7	DO3 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run		7457	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.2.4.10	DO4 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		7458	enum	1
C5.2.4.13	DO5 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix		7459	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.2.4.16	DO6 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		7460	enum	1
C5.2.4.19	DO7 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		7461	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.2.4.22	DO8 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot.		7462	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.2.5	Slot A-Encoder					
C5.2.5.1	Número Pulsos	1 a 65535 ppr	0	7423	16bit	1
C5.2.5.2	Configuraciones	Bit 0 = Cable Roto A Bit 2 = Cable Roto B Bit 4 = Cable Roto Z Bit 6 = Búsqueda Cero Bit 7 = Sentido señal		7424	5bit	1
C5.2.6	Slot A-Temperaturas					
C5.2.6.1	Tipo Sensor	0 = PT100 1 = PT1000 2 = PTC Simple 3 = PTC Triple		7446	enum	1
C5.2.6.2	Config. Sobretemperatura	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		7447	6bit	1
C5.2.6.3	Config. error medición	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		7448	6bit	1
C5.2.6.4	Nivel Sensor Temp. 1	-100,0 a 250,0 °C	1	7449	s16bit	1
C5.2.6.5	Nivel Sensor Temp. 2	-100,0 a 250,0 °C	1	7450	s16bit	1
C5.2.6.6	Nivel Sensor Temp. 3	-100,0 a 250,0 °C	1	7451	s16bit	1
C5.2.6.7	Nivel Sensor Temp. 4	-100,0 a 250,0 °C	1	7452	s16bit	1
C5.2.6.8	Nivel Sensor Temp. 5	-100,0 a 250,0 °C	1	7453	s16bit	1
C5.2.6.9	Nivel Sensor Temp. 6	-100,0 a 250,0 °C	1	7454	s16bit	1
C5.3	Slot B					
C5.3.1	Slot B-Entrad. Analógicas					
C5.3.1.1	AI1 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		7726	2bit	1
C5.3.1.2	AI1 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	7730	16bit	1
C5.3.1.3	AI1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7734	16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.3.1.4	AI1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7738	s16bit	1
C5.3.1.5	AI1 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	7742	16bit	1
C5.3.1.6	AI2 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		7727	2bit	1
C5.3.1.7	AI2 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	7731	16bit	1
C5.3.1.8	AI2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7735	16bit	1
C5.3.1.9	AI2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7739	s16bit	1
C5.3.1.10	AI2 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	7743	16bit	1
C5.3.1.11	AI3 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		7728	2bit	1
C5.3.1.12	AI3 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	7732	16bit	1
C5.3.1.13	AI3 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7736	16bit	1
C5.3.1.14	AI3 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7740	s16bit	1
C5.3.1.15	AI3 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	7744	16bit	1
C5.3.2	Slot B-Salidas Analógicas					
C5.3.2.1	AO1 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		7779	enum	1
C5.3.2.2	AO1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	7783	16bit	1
C5.3.2.3	AO1 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		7787	enum	1
C5.3.2.4	AO1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7791	s16bit	1
C5.3.2.5	AO2 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA		7780	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.3.2.6	AO2 Ganancia	2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado 0,000 a 9,999	3	7784	16bit	1
C5.3.2.7	AO2 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		7788	enum	1
C5.3.2.8	AO2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	7792	s16bit	1
C5.3.4	Slot B-Salidas Digitales					
C5.3.4.1	DO1 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Nx 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot.		7755	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.3.4.4	DO2 Función	24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		7756	enum	1
C5.3.4.7	DO3 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		7757	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.3.4.10	DO4 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		7758	enum	1
C5.3.4.13	DO5 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx		7759	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.3.4.16	DO6 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red		7760	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.3.4.19	DO7 Función	27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK 0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		7761	enum	1
C5.3.4.22	DO8 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1		7762	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.3.5	Slot B-Encoder					
C5.3.5.1	Número Pulsos	1 a 65535 ppr	0	7723	16bit	1
C5.3.5.2	Configuraciones	Bit 0 = Cable Roto A Bit 2 = Cable Roto B Bit 4 = Cable Roto Z Bit 6 = Búsqueda Cero Bit 7 = Sentido señal		7724	5bit	1
C5.3.6	Slot B-Temperaturas					
C5.3.6.1	Tipo Sensor	0 = PT100 1 = PT1000 2 = PTC Simple 3 = PTC Triple		7746	enum	1
C5.3.6.2	Config. Sobretemperatura	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		7747	6bit	1
C5.3.6.3	Config. Cable Roto	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		7748	6bit	1
C5.3.6.4	Nivel Sensor Temp. 1	-100,0 a 250,0 °C	1	7749	s16bit	1
C5.3.6.5	Nivel Sensor Temp. 2	-100,0 a 250,0 °C	1	7750	s16bit	1
C5.3.6.6	Nivel Sensor Temp. 3	-100,0 a 250,0 °C	1	7751	s16bit	1
C5.3.6.7	Nivel Sensor Temp. 4	-100,0 a 250,0 °C	1	7752	s16bit	1
C5.3.6.8	Nivel Sensor Temp. 5	-100,0 a 250,0 °C	1	7753	s16bit	1
C5.3.6.9	Nivel Sensor Temp. 6	-100,0 a 250,0 °C	1	7754	s16bit	1
C5.4	Slot C					
C5.4.1	Slot C-Entrad. Analógicas					

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.4.1.1	AI1 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8026	2bit	1
C5.4.1.2	AI1 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8030	16bit	1
C5.4.1.3	AI1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8034	16bit	1
C5.4.1.4	AI1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8038	s16bit	1
C5.4.1.5	AI1 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8042	16bit	1
C5.4.1.6	AI2 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8027	2bit	1
C5.4.1.7	AI2 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8031	16bit	1
C5.4.1.8	AI2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8035	16bit	1
C5.4.1.9	AI2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8039	s16bit	1
C5.4.1.10	AI2 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8043	16bit	1
C5.4.1.11	AI3 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8028	2bit	1
C5.4.1.12	AI3 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8032	16bit	1
C5.4.1.13	AI3 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8036	16bit	1
C5.4.1.14	AI3 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8040	s16bit	1
C5.4.1.15	AI3 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8044	16bit	1
C5.4.2	Slot C-Salidas Analógicas					
C5.4.2.1	AO1 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		8079	enum	1
C5.4.2.2	AO1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8083	16bit	1
C5.4.2.3	AO1 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque		8087	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.4.2.4	AO1 Offset	21 = Ref. Torque Total -100,00 a 100,00 %	2	8091	s16bit	1
C5.4.2.5	AO2 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		8080	enum	1
C5.4.2.6	AO2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8084	16bit	1
C5.4.2.7	AO2 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		8088	enum	1
C5.4.2.8	AO2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8092	s16bit	1
C5.4.4	Slot C-Salidas Digitales					
C5.4.4.1	DO1 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1		8055	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.4.4.4	DO2 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8056	enum	1
C5.4.4.7	DO3 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado		8057	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.4.4.10	DO4 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through		8058	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.4.4.13	DO5 Función	30 = Precarga OK 0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8059	enum	1
C5.4.4.16	DO6 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready		8060	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.4.4.19	DO7 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8061	enum	1
C5.4.4.22	DO8 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix		8062	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.4.5	Slot C-Encoder					
C5.4.5.1	Número Pulsos	1 a 65535 ppr	0	8023	16bit	1
C5.4.5.2	Configuraciones	Bit 0 = Cable Roto A Bit 2 = Cable Roto B Bit 4 = Cable Roto Z Bit 6 = Búsqueda Cero Bit 7 = Sentido señal		8024	5bit	1
C5.4.6	Slot C-Temperaturas					
C5.4.6.1	Tipo Sensor	0 = PT100 1 = PT1000 2 = PTC Simple 3 = PTC Triple		8046	enum	1
C5.4.6.2	Config. Sobretemperatura	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		8047	6bit	1
C5.4.6.3	Config. Cable Roto	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		8048	6bit	1
C5.4.6.4	Nivel Sensor Temp. 1	-100,0 a 250,0 °C	1	8049	s16bit	1
C5.4.6.5	Nivel Sensor Temp. 2	-100,0 a 250,0 °C	1	8050	s16bit	1
C5.4.6.6	Nivel Sensor Temp. 3	-100,0 a 250,0 °C	1	8051	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.4.6.7	Nivel Sensor Temp. 4	-100,0 a 250,0 °C	1	8052	s16bit	1
C5.4.6.8	Nivel Sensor Temp. 5	-100,0 a 250,0 °C	1	8053	s16bit	1
C5.4.6.9	Nivel Sensor Temp. 6	-100,0 a 250,0 °C	1	8054	s16bit	1
C5.5	Slot D					
C5.5.1	Slot D-Entrad. Analógicas					
C5.5.1.1	AI1 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8326	2bit	1
C5.5.1.2	AI1 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8330	16bit	1
C5.5.1.3	AI1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8334	16bit	1
C5.5.1.4	AI1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8338	s16bit	1
C5.5.1.5	AI1 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8342	16bit	1
C5.5.1.6	AI2 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8327	2bit	1
C5.5.1.7	AI2 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8331	16bit	1
C5.5.1.8	AI2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8335	16bit	1
C5.5.1.9	AI2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8339	s16bit	1
C5.5.1.10	AI2 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8343	16bit	1
C5.5.1.11	AI3 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8328	2bit	1
C5.5.1.12	AI3 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8332	16bit	1
C5.5.1.13	AI3 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8336	16bit	1
C5.5.1.14	AI3 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8340	s16bit	1
C5.5.1.15	AI3 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8344	16bit	1
C5.5.2	Slot D-Salidas Analógicas					
C5.5.2.1	AO1 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		8379	enum	1
C5.5.2.2	AO1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8383	16bit	1
C5.5.2.3	AO1 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC		8387	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.5.2.4	AO1 Offset	16 = lxt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total -100,00 a 100,00 %	2	8391	s16bit	1
C5.5.2.5	AO2 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		8380	enum	1
C5.5.2.6	AO2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8384	16bit	1
C5.5.2.7	AO2 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = lxt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		8388	enum	1
C5.5.2.8	AO2 Offset	21 = Ref. Torque Total -100,00 a 100,00 %	2	8392	s16bit	1
C5.5.4	Slot D-Salidas Digitales					
C5.5.4.1	DO1 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx		8355	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.5.4.4	DO2 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8356	enum	1
C5.5.4.7	DO3 Función	0 = Apagado 1 = Encendido		8357	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.5.4.10	DO4 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma		8358	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.5.4.13	DO5 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8359	enum	1
C5.5.4.16	DO6 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado		8360	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.5.4.19	DO7 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8361	enum	1
C5.5.4.22	DO8 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny		8362	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.5.5	Slot D-Encoder					
C5.5.5.1	Número Pulsos	1 a 65535 ppr	0	8323	16bit	1
C5.5.5.2	Configuraciones	Bit 0 = Cable Roto A Bit 2 = Cable Roto B Bit 4 = Cable Roto Z Bit 6 = Búsqueda Cero Bit 7 = Sentido señal		8324	5bit	1
C5.5.6	Slot D-Temperaturas					
C5.5.6.1	Tipo Sensor	0 = PT100 1 = PT1000 2 = PTC Simple 3 = PTC Triple		8346	enum	1
C5.5.6.2	Config. Sobretemperatura	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		8347	6bit	1
C5.5.6.3	Config. Cable Roto	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A		8348	6bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A				
C5.5.6.4	Nivel Sensor Temp. 1	-100,0 a 250,0 °C	1	8349	s16bit	1
C5.5.6.5	Nivel Sensor Temp. 2	-100,0 a 250,0 °C	1	8350	s16bit	1
C5.5.6.6	Nivel Sensor Temp. 3	-100,0 a 250,0 °C	1	8351	s16bit	1
C5.5.6.7	Nivel Sensor Temp. 4	-100,0 a 250,0 °C	1	8352	s16bit	1
C5.5.6.8	Nivel Sensor Temp. 5	-100,0 a 250,0 °C	1	8353	s16bit	1
C5.5.6.9	Nivel Sensor Temp. 6	-100,0 a 250,0 °C	1	8354	s16bit	1
C5.6	Slot E					
C5.6.1	Slot E-Entrad. Analógicas					
C5.6.1.1	AI1 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8626	2bit	1
C5.6.1.2	AI1 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8630	16bit	1
C5.6.1.3	AI1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8634	16bit	1
C5.6.1.4	AI1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8638	s16bit	1
C5.6.1.5	AI1 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8642	16bit	1
C5.6.1.6	AI2 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8627	2bit	1
C5.6.1.7	AI2 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8631	16bit	1
C5.6.1.8	AI2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8635	16bit	1
C5.6.1.9	AI2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8639	s16bit	1
C5.6.1.10	AI2 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8643	16bit	1
C5.6.1.11	AI3 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8628	2bit	1
C5.6.1.12	AI3 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8632	16bit	1
C5.6.1.13	AI3 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8636	16bit	1
C5.6.1.14	AI3 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8640	s16bit	1
C5.6.1.15	AI3 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8644	16bit	1
C5.6.2	Slot E-Salidas Analógicas					
C5.6.2.1	AO1 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		8679	enum	1
C5.6.2.2	AO1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8683	16bit	1
C5.6.2.3	AO1 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida		8687	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total				
C5.6.2.4	AO1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8691	s16bit	1
C5.6.2.5	AO2 Tipo Señal			8680	enum	1
		0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado				
C5.6.2.6	AO2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8684	16bit	1
C5.6.2.7	AO2 Función			8688	enum	1
		0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total				
C5.6.2.8	AO2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8692	s16bit	1
C5.6.4	Slot E-Salidas Digitales					
C5.6.4.1	DO1 Función			8655	enum	1
		0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny				

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.6.4.4	DO2 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC		8656	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.6.4.7	DO3 Función	28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK 0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8657	enum	1
C5.6.4.10	DO4 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2		8658	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.6.4.13	DO5 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8659	enum	1
C5.6.4.16	DO6 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx		8660	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.6.4.19	DO7 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8661	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.6.4.22	DO8 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8662	enum	1
C5.6.5	Slot E-Encoder					
C5.6.5.1	Número Pulsos	1 a 65535 ppr	0	8623	16bit	1
C5.6.5.2	Configuraciones	Bit 0 = Cable Roto A Bit 2 = Cable Roto B Bit 4 = Cable Roto Z Bit 6 = Búsqueda Cero Bit 7 = Sentido señal		8624	5bit	1
C5.6.6	Slot E-Temperaturas					
C5.6.6.1	Tipo Sensor	0 = PT100 1 = PT1000 2 = PTC Simple 3 = PTC Triple		8646	enum	1
C5.6.6.2	Config. Sobretemperatura	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A		8647	6bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.6.6.3	Config. Cable Roto	Bit 10 = Sensor S6 F/A Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		8648	6bit	1
C5.6.6.4	Nivel Sensor Temp. 1	-100,0 a 250,0 °C	1	8649	s16bit	1
C5.6.6.5	Nivel Sensor Temp. 2	-100,0 a 250,0 °C	1	8650	s16bit	1
C5.6.6.6	Nivel Sensor Temp. 3	-100,0 a 250,0 °C	1	8651	s16bit	1
C5.6.6.7	Nivel Sensor Temp. 4	-100,0 a 250,0 °C	1	8652	s16bit	1
C5.6.6.8	Nivel Sensor Temp. 5	-100,0 a 250,0 °C	1	8653	s16bit	1
C5.6.6.9	Nivel Sensor Temp. 6	-100,0 a 250,0 °C	1	8654	s16bit	1
C5.7	Slot F					
C5.7.1	Slot F-Entrad. Analógicas					
C5.7.1.1	AI1 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8926	2bit	1
C5.7.1.2	AI1 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8930	16bit	1
C5.7.1.3	AI1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8934	16bit	1
C5.7.1.4	AI1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8938	s16bit	1
C5.7.1.5	AI1 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8942	16bit	1
C5.7.1.6	AI2 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8927	2bit	1
C5.7.1.7	AI2 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8931	16bit	1
C5.7.1.8	AI2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8935	16bit	1
C5.7.1.9	AI2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8939	s16bit	1
C5.7.1.10	AI2 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8943	16bit	1
C5.7.1.11	AI3 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		8928	2bit	1
C5.7.1.12	AI3 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	8932	16bit	1
C5.7.1.13	AI3 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8936	16bit	1
C5.7.1.14	AI3 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8940	s16bit	1
C5.7.1.15	AI3 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	8944	16bit	1
C5.7.2	Slot F-Salidas Analógicas					
C5.7.2.1	AO1 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		8979	enum	1
C5.7.2.2	AO1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8983	16bit	1
C5.7.2.3	AO1 Función	0 = Apagado (0 %)		8987	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total				
C5.7.2.4	AO1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8991	s16bit	1
C5.7.2.5	AO2 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		8980	enum	1
C5.7.2.6	AO2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	8984	16bit	1
C5.7.2.7	AO2 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		8988	enum	1
C5.7.2.8	AO2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	8992	s16bit	1
C5.7.4	Slot F-Salidas Digitales					

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.7.4.1	DO1 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8955	enum	1
C5.7.4.4	DO2 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO		8956	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.7.4.7	DO3 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8957	enum	1
C5.7.4.10	DO4 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx		8958	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.7.4.13	DO5 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8959	enum	1
C5.7.4.16	DO6 Función	0 = Apagado 1 = Encendido		8960	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.7.4.19	DO7 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma		8961	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.7.4.22	DO8 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		8962	enum	1
C5.7.5	Slot F-Encoder					
C5.7.5.1	Número Pulsos	1 a 65535 ppr	0	8923	16bit	1
C5.7.5.2	Configuraciones	Bit 0 = Cable Roto A Bit 2 = Cable Roto B Bit 4 = Cable Roto Z Bit 6 = Búsqueda Cero Bit 7 = Sentido señal		8924	5bit	1
C5.7.6	Slot F-Temperaturas					
C5.7.6.1	Tipo Sensor	0 = PT100 1 = PT1000 2 = PTC Simple 3 = PTC Triple		8946	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.7.6.2	Config. Sobretemperatura	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		8947	6bit	1
C5.7.6.3	Config. Cable Roto	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		8948	6bit	1
C5.7.6.4	Nivel Sensor Temp. 1	-100,0 a 250,0 °C	1	8949	s16bit	1
C5.7.6.5	Nivel Sensor Temp. 2	-100,0 a 250,0 °C	1	8950	s16bit	1
C5.7.6.6	Nivel Sensor Temp. 3	-100,0 a 250,0 °C	1	8951	s16bit	1
C5.7.6.7	Nivel Sensor Temp. 4	-100,0 a 250,0 °C	1	8952	s16bit	1
C5.7.6.8	Nivel Sensor Temp. 5	-100,0 a 250,0 °C	1	8953	s16bit	1
C5.7.6.9	Nivel Sensor Temp. 6	-100,0 a 250,0 °C	1	8954	s16bit	1
C5.8	Slot G					
C5.8.1	Slot G-Entrad. Analógicas					
C5.8.1.1	AI1 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		9226	2bit	1
C5.8.1.2	AI1 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	9230	16bit	1
C5.8.1.3	AI1 Ganancia	0,000 a 9,999	3	9234	16bit	1
C5.8.1.4	AI1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	9238	s16bit	1
C5.8.1.5	AI1 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	9242	16bit	1
C5.8.1.6	AI2 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		9227	2bit	1
C5.8.1.7	AI2 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	9231	16bit	1
C5.8.1.8	AI2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	9235	16bit	1
C5.8.1.9	AI2 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	9239	s16bit	1
C5.8.1.10	AI2 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	9243	16bit	1
C5.8.1.11	AI3 Configuraciones	Bit 0 = Detec. Desconexión Bit 2 = Config. Señal		9228	2bit	1
C5.8.1.12	AI3 Filtro	0,00 a 16,00 s	2	9232	16bit	1
C5.8.1.13	AI3 Ganancia	0,000 a 9,999	3	9236	16bit	1
C5.8.1.14	AI3 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	9240	s16bit	1
C5.8.1.15	AI3 Zona Muerta	0,00 a 100,00 %	2	9244	16bit	1
C5.8.2	Slot G-Salidas Analógicas					
C5.8.2.1	AO1 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA		9279	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.8.2.2	AO1 Ganancia	4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado 0,000 a 9,999	3	9283	16bit	1
C5.8.2.3	AO1 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red 19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total		9287	enum	1
C5.8.2.4	AO1 Offset	-100,00 a 100,00 %	2	9291	s16bit	1
C5.8.2.5	AO2 Tipo Señal	0 = 0 a 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 20 a 0 mA 3 = 20 a 4 mA 4 = 0 a 10 V 5 = 10 a 0 V 6 ... 7 = Reservado		9280	enum	1
C5.8.2.6	AO2 Ganancia	0,000 a 9,999	3	9284	16bit	1
C5.8.2.7	AO2 Función	0 = Apagado (0 %) 1 = Encendido (100 %) 2 = Ref. Veloc. 3 = Ref. Veloc. Total 4 = Veloc. Real 5 ... 6 = Reservado 7 = Corriente Salida 8 ... 9 = Reservado 10 = Potencia Salida 11 ... 12 = Reservado 13 = Torque Motor 14 = SoftPLC 15 = PTC 16 = Ixt Motor 17 = Veloc. Encoder 18 = Red		9288	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.8.2.8	AO2 Offset	19 = Reservado 20 = Ref. Torque 21 = Ref. Torque Total -100,00 a 100,00 %	2	9292	s16bit	1
C5.8.4	Slot G-Salidas Digitales					
C5.8.4.1	DO1 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		9255	enum	1
C5.8.4.4	DO2 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local		9256	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.8.4.7	DO3 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		9257	enum	1
C5.8.4.10	DO4 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N*		9258	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.8.4.13	DO5 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo		9259	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.8.4.16	DO6 Función	29 = Ride-Through 30 = Precarga OK 0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		9260	enum	1
C5.8.4.19	DO7 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run		9261	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK				
C5.8.4.22	DO8 Función	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = N* >Nx 3 = N >Nx 4 = N <Ny 5 = N = N* 6 ... 7 = Reservado 8 = F >Fx 9 = Is >Ix 10 = Is <Ix 11 = Torque >Tx 12 = Torque <Tx 13 = Horas Habilitado >Hx 14 ... 15 = Reservado 16 = Modo Local 17 = Modo Remoto 1 18 = Modo Remoto 2 19 = Run 20 = Ready 21 = STO 22 = Sin Falla/Prot. 23 = Com Falla/Prot. 24 = Sin Alarma 25 = Sin Falla/Prot. y Alarma 26 = Red 27 = SoftPLC 28 = Sentido Directo 29 = Ride-Through 30 = Precarga OK		9262	enum	1
C5.8.5	Slot G-Encoder					
C5.8.5.1	Número Pulsos	1 a 65535 ppr	0	9223	16bit	1
C5.8.5.2	Configuraciones	Bit 0 = Cable Roto A Bit 2 = Cable Roto B Bit 4 = Cable Roto Z Bit 6 = Búsqueda Cero Bit 7 = Sentido señal		9224	5bit	1
C5.8.6	Slot G-Temperaturas					

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C5.8.6.1	Tipo Sensor	0 = PT100 1 = PT1000 2 = PTC Simple 3 = PTC Triple		9246	enum	1
C5.8.6.2	Config. Sobretemperatura	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		9247	6bit	1
C5.8.6.3	Config. Cable Roto	Bit 0 = Sensor S1 F/A Bit 2 = Sensor S2 F/A Bit 4 = Sensor S3 F/A Bit 6 = Sensor S4 F/A Bit 8 = Sensor S5 F/A Bit 10 = Sensor S6 F/A		9248	6bit	1
C5.8.6.4	Nivel Sensor Temp. 1	-100,0 a 250,0 °C	1	9249	s16bit	1
C5.8.6.5	Nivel Sensor Temp. 2	-100,0 a 250,0 °C	1	9250	s16bit	1
C5.8.6.6	Nivel Sensor Temp. 3	-100,0 a 250,0 °C	1	9251	s16bit	1
C5.8.6.7	Nivel Sensor Temp. 4	-100,0 a 250,0 °C	1	9252	s16bit	1
C5.8.6.8	Nivel Sensor Temp. 5	-100,0 a 250,0 °C	1	9253	s16bit	1
C5.8.6.9	Nivel Sensor Temp. 6	-100,0 a 250,0 °C	1	9254	s16bit	1
C5.9	Niveles Actuación DOs					
C5.9.1	Frecuencia Fx	0,0 a 300,0 Hz	1	281	16bit	1
C5.9.2	Histéresis Fx	0,0 a 15,0 Hz	1	282	16bit	1
C5.9.3	Histéresis Nx/Ny	0 a 900 rpm	0	287	16bit	1
C5.9.4	Velocidad Nx	0 a 18000 rpm	0	288	16bit	1
C5.9.5	Velocidad Ny	0 a 18000 rpm	0	289	16bit	1
C5.9.6	Corriente Ix	0,0 a 200,0 %	1	290	16bit	1
C5.9.8	Rango para N = N*	0 a 18000 rpm	0	292	16bit	1
C5.9.9	Torque Tx	0,0 a 200,0 %	1	293	16bit	1
C5.9.10	Horas Hx	0 a 65536 h	0	294	NONE	2
C6 Configuraciones\Rampas						
C6.1	Rampas Ctrl Velocidad					
C6.1.1	Tiempo Aceleración	0,1 a 999,9 s	1	100	16bit	1
C6.1.2	Tiempo Desaceleración	0,1 a 999,9 s	1	101	16bit	1
C6.1.3	Selección 1ª/2ª Rampa	0 = 1ª Rampa 1 = 2ª Rampa 2 = Serial 3 = Reservado 4 = CAN/CO/DN 5 = SoftPLC 6 = Reservado 7 = Ethernet 8 = DI Selección Rampa		105	enum	1
C6.1.4	Tiempo Accl. 2ª Rampa	0,1 a 999,9 s	1	102	16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C6.1.5	Tiempo Desac. 2ª Rampa	0,1 a 999,9 s	1	103	16bit	1
C6.1.6	Tiempo Parada Rápida	0,1 a 999,9 s	1	106	16bit	1
C6.1.7	Tipo Rampa	0 = Lineal 1 = Curva S		104	enum	1
C6.2	Rampas Ctrl Torque					
C6.2.1	Rampa Incremento	0,1 a 999,9 s	1	4001	16bit	1
C6.2.2	Rampa Decremento	0,1 a 999,9 s	1	4002	16bit	1
C7 Configuraciones\Protecciones						
C7.1	Falta Fase Red					
C7.1.1	Tiempo Mín. Detección	0 a 60 s	0	357	16bit	1
C7.1.2	Ajuste Fino Nivel	0,1 a 5,0	1	358	16bit	1
C7.2	Falta Tierra					
C7.2.1	Configuración	0 = Inactiva 1 = Protección Hab.; Nivel Estándar 2 = Protección Hab.; Nivel Extendido		2002	enum	1
C7.4	Prot. Sobrecarga Motor					
C7.4.1	Habilitar Protección	0 = Deshabilitar 1 = Protección y Alarma 2 = Protección 3 = Alarma		348	enum	1
C7.4.2	Nivel Alarma	10 a 100 %	0	349	16bit	1
C7.4.3	Factor @ 100 % Rot. Nom.	0 a 200 %	0	156	s16bit	1
C7.4.4	Factor @ 50 % Rot. Nom.	0 a 200 %	0	157	s16bit	1
C7.4.5	Factor @ 5 % Rotación Nom.	0 a 200 %	0	158	s16bit	1
C7.4.6	Clase Térmica Motor	0 = Clase 5E 1 = Clase 10E 2 = Clase 15 3 = Clase 20E 4 = Clase 25 5 = Clase 30E 6 = Clase 35 7 = Clase 40 8 = Clase 45		159	enum	1
C7.5	Prot. Sobre/Subtemp.					
C7.5.1	Configuración	Bit 0 = Sobretemp. IGBT Bit 1 = Sobretemp. Rectificador Bit 2 = Sobretemp. Aire Interno Potencia Bit 3 = Sobretemp. Aire Interno Control Bit 4 = Subtemperatura		353	5bit	1
C7.5.2	Conf. Sobretemp. Motor	0 = Alarma y Protección		351	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		1 = Protección 2 = Alarma 3 = Deshabilitada				
C7.6	Prot. Velocidad Vent.					
C7.6.1	Config. Vent. Potencia	0 = Alarma/Protección 1 = Alarma		354	enum	1
C7.6.2	Config. Vent. Interno	0 = Alarma/Protección 1 = Alarma		1054	enum	1
C7.7	Sobrevelocidad Motor					
C7.7.1	Nivel Máx. Sobreveloc.	0.0 a 100.0 %	0	132	TIME	2
C7.8	Precarga					
C7.8.1	Config. Protección Precarga	Bit 0 = Fase desconectada Bit 1 = Frec. fuera del rango Bit 2 = Desequilibrio tensión entrada Bit 3 = Desequilibrio Fase Entrada		2008	4bit	1
C7.9	Autorreset					
C7.9.1	Tiempo	0 a 3600 s	0	340	16bit	1
C7.10	Protección/Alarma Externa					
C7.10.1	DI Alarma Externa	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7 14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4		6038	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C7.10.2	DI Protección Externa	0 = Inactiva 1 = DI X-1 2 = DI X-2 3 = DI X-3 4 = DI X-4 5 = DI X-5 6 = DI X-6 7 = DI A-1 8 = DI A-2 9 = DI A-3 10 = DI A-4 11 = DI A-5 12 = DI A-6 13 = DI A-7		6037	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		14 = DI A-8 15 = DI B-1 16 = DI B-2 17 = DI B-3 18 = DI B-4 19 = DI B-5 20 = DI B-6 21 = DI B-7 22 = DI B-8 23 = DI C-1 24 = DI C-2 25 = DI C-3 26 = DI C-4 27 = DI C-5 28 = DI C-6 29 = DI C-7 30 = DI C-8 31 = DI D-1 32 = DI D-2 33 = DI D-3 34 = DI D-4 35 = DI D-5 36 = DI D-6 37 = DI D-7 38 = DI D-8 39 = DI E-1 40 = DI E-2 41 = DI E-3 42 = DI E-4 43 = DI E-5 44 = DI E-6 45 = DI E-7 46 = DI E-8 47 = DI F-1 48 = DI F-2 49 = DI F-3 50 = DI F-4 51 = DI F-5 52 = DI F-6 53 = DI F-7 54 = DI F-8 55 = DI G-1 56 = DI G-2 57 = DI G-3 58 = DI G-4 59 = DI G-5 60 = DI G-6 61 = DI G-7 62 = DI G-8				
C7.11	Gestión Térmica					
C7.11.1	Tj,min Curva Rápida Sobrec. IGBTs	-50 a 200 °C	0	1202	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C7.11.2	Config. Reguladores Temperatura	Bit 0 = Reg. Temp. Disip. con Actuación fsw Bit 1 = Regulador Temperatura Junción Bit 2 = Reg. Temp. Disip. c/ At. Veloc. Vent. Pot.		3037	3bit	1
C7.11.7	Regul. Temp. Junción - Ganancia Proporc.	0,00 a 20,00	2	3039	16bit	1
C7.11.8	Regul. Temp. Junción - Ganancia Integral	0,00 a 20,00	2	3065	16bit	1
C7.11.9	Regul. Temp. NTC - Ganancia Proporc.	0,00 a 20,00	2	3080	16bit	1
C7.11.10	Regul. Temp. NTC - Ganancia Integral	0,00 a 20,00	2	3081	16bit	1
C8 Configuraciones\Seguridad Funcional						
C8.1	Tiempo Desac. Rampa SS1-t	0,1 a 999,9 s	1	96	16bit	1
C9 Configuraciones\Comunicaciones						
C9.1	Errores Comunicación					
C9.1.1	Maestro Offline					
C9.1.1.1	Modo	0 = Inactiva 1 = Protección 2 = Alarma		895	enum	1
C9.1.1.2	Acción Alarma	0 = Off 1 = Para por Rampa 2 = Deshabilita General 3 = Pasa a R1 4 = Pasa a R2		896	enum	1
C9.1.2	Maestro Idle/Prog					
C9.1.2.1	Modo	0 = Inactiva 1 = Protección 2 = Alarma		897	enum	1
C9.1.2.2	Acción Alarma	0 = Off 1 = Para por Rampa 2 = Deshabilita General 3 = Pasa a R1 4 = Pasa a R2		898	enum	1
C9.2	Datos I/O					
C9.2.1	Datos Lectura					
C9.2.1.1	Palabra #1	0 a 9999	0	1300	s16bit	1
C9.2.1.2	Palabra #2	0 a 9999	0	1301	s16bit	1
C9.2.1.3	Palabra #3	0 a 9999	0	1302	s16bit	1
C9.2.1.4	Palabra #4	0 a 9999	0	1303	s16bit	1
C9.2.1.5	Palabra #5	0 a 9999	0	1304	s16bit	1
C9.2.1.6	Palabra #6	0 a 9999	0	1305	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C9.2.1.7	Palabra #7	0 a 9999	0	1306	s16bit	1
C9.2.1.8	Palabra #8	0 a 9999	0	1307	s16bit	1
C9.2.1.9	Palabra #9	0 a 9999	0	1308	s16bit	1
C9.2.1.10	Palabra #10	0 a 9999	0	1309	s16bit	1
C9.2.1.11	Palabra #11	0 a 9999	0	1310	s16bit	1
C9.2.1.12	Palabra #12	0 a 9999	0	1311	s16bit	1
C9.2.1.13	Palabra #13	0 a 9999	0	1312	s16bit	1
C9.2.1.14	Palabra #14	0 a 9999	0	1313	s16bit	1
C9.2.1.15	Palabra #15	0 a 9999	0	1314	s16bit	1
C9.2.1.16	Palabra #16	0 a 9999	0	1315	s16bit	1
C9.2.1.17	Palabra #17	0 a 9999	0	1316	s16bit	1
C9.2.1.18	Palabra #18	0 a 9999	0	1317	s16bit	1
C9.2.1.19	Palabra #19	0 a 9999	0	1318	s16bit	1
C9.2.1.20	Palabra #20	0 a 9999	0	1319	s16bit	1
C9.2.1.21	Palabra #21	0 a 9999	0	1320	s16bit	1
C9.2.1.22	Palabra #22	0 a 9999	0	1321	s16bit	1
C9.2.1.23	Palabra #23	0 a 9999	0	1322	s16bit	1
C9.2.1.24	Palabra #24	0 a 9999	0	1323	s16bit	1
C9.2.1.25	Palabra #25	0 a 9999	0	1324	s16bit	1
C9.2.1.26	Palabra #26	0 a 9999	0	1325	s16bit	1
C9.2.1.27	Palabra #27	0 a 9999	0	1326	s16bit	1
C9.2.1.28	Palabra #28	0 a 9999	0	1327	s16bit	1
C9.2.1.29	Palabra #29	0 a 9999	0	1328	s16bit	1
C9.2.1.30	Palabra #30	0 a 9999	0	1329	s16bit	1
C9.2.1.31	Palabra #31	0 a 9999	0	1330	s16bit	1
C9.2.1.32	Palabra #32	0 a 9999	0	1331	s16bit	1
C9.2.1.33	Palabra #33	0 a 9999	0	1332	s16bit	1
C9.2.1.34	Palabra #34	0 a 9999	0	1333	s16bit	1
C9.2.1.35	Palabra #35	0 a 9999	0	1334	s16bit	1
C9.2.1.36	Palabra #36	0 a 9999	0	1335	s16bit	1
C9.2.1.37	Palabra #37	0 a 9999	0	1336	s16bit	1
C9.2.1.38	Palabra #38	0 a 9999	0	1337	s16bit	1
C9.2.1.39	Palabra #39	0 a 9999	0	1338	s16bit	1
C9.2.1.40	Palabra #40	0 a 9999	0	1339	s16bit	1
C9.2.1.41	Palabra #41	0 a 9999	0	1340	s16bit	1
C9.2.1.42	Palabra #42	0 a 9999	0	1341	s16bit	1
C9.2.1.43	Palabra #43	0 a 9999	0	1342	s16bit	1
C9.2.1.44	Palabra #44	0 a 9999	0	1343	s16bit	1
C9.2.1.45	Palabra #45	0 a 9999	0	1344	s16bit	1
C9.2.1.46	Palabra #46	0 a 9999	0	1345	s16bit	1
C9.2.1.47	Palabra #47	0 a 9999	0	1346	s16bit	1
C9.2.1.48	Palabra #48	0 a 9999	0	1347	s16bit	1
C9.2.1.49	Palabra #49	0 a 9999	0	1348	s16bit	1
C9.2.1.50	Palabra #50	0 a 9999	0	1349	s16bit	1
C9.2.1.51	Palabra #51	0 a 9999	0	1350	s16bit	1
C9.2.1.52	Palabra #52	0 a 9999	0	1351	s16bit	1
C9.2.1.53	Palabra #53	0 a 9999	0	1352	s16bit	1
C9.2.1.54	Palabra #54	0 a 9999	0	1353	s16bit	1
C9.2.1.55	Palabra #55	0 a 9999	0	1354	s16bit	1
C9.2.1.56	Palabra #56	0 a 9999	0	1355	s16bit	1
C9.2.1.57	Palabra #57	0 a 9999	0	1356	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C9.2.1.58	Palabra #58	0 a 9999	0	1357	s16bit	1
C9.2.1.59	Palabra #59	0 a 9999	0	1358	s16bit	1
C9.2.1.60	Palabra #60	0 a 9999	0	1359	s16bit	1
C9.2.1.61	Palabra #61	0 a 9999	0	1360	s16bit	1
C9.2.1.62	Palabra #62	0 a 9999	0	1361	s16bit	1
C9.2.1.63	Palabra #63	0 a 9999	0	1362	s16bit	1
C9.2.1.64	Palabra #64	0 a 9999	0	1363	s16bit	1
C9.2.1.65	Palabra #65	0 a 9999	0	1364	s16bit	1
C9.2.1.66	Palabra #66	0 a 9999	0	1365	s16bit	1
C9.2.1.67	Palabra #67	0 a 9999	0	1366	s16bit	1
C9.2.1.68	Palabra #68	0 a 9999	0	1367	s16bit	1
C9.2.1.69	Palabra #69	0 a 9999	0	1368	s16bit	1
C9.2.1.70	Palabra #70	0 a 9999	0	1369	s16bit	1
C9.2.1.71	Palabra #71	0 a 9999	0	1370	s16bit	1
C9.2.1.72	Palabra #72	0 a 9999	0	1371	s16bit	1
C9.2.1.73	Palabra #73	0 a 9999	0	1372	s16bit	1
C9.2.1.74	Palabra #74	0 a 9999	0	1373	s16bit	1
C9.2.1.75	Palabra #75	0 a 9999	0	1374	s16bit	1
C9.2.1.76	Palabra #76	0 a 9999	0	1375	s16bit	1
C9.2.1.77	Palabra #77	0 a 9999	0	1376	s16bit	1
C9.2.1.78	Palabra #78	0 a 9999	0	1377	s16bit	1
C9.2.1.79	Palabra #79	0 a 9999	0	1378	s16bit	1
C9.2.1.80	Palabra #80	0 a 9999	0	1379	s16bit	1
C9.2.1.81	Palabra #81	0 a 9999	0	1380	s16bit	1
C9.2.1.82	Palabra #82	0 a 9999	0	1381	s16bit	1
C9.2.1.83	Palabra #83	0 a 9999	0	1382	s16bit	1
C9.2.1.84	Palabra #84	0 a 9999	0	1383	s16bit	1
C9.2.1.85	Palabra #85	0 a 9999	0	1384	s16bit	1
C9.2.1.86	Palabra #86	0 a 9999	0	1385	s16bit	1
C9.2.1.87	Palabra #87	0 a 9999	0	1386	s16bit	1
C9.2.1.88	Palabra #88	0 a 9999	0	1387	s16bit	1
C9.2.1.89	Palabra #89	0 a 9999	0	1388	s16bit	1
C9.2.1.90	Palabra #90	0 a 9999	0	1389	s16bit	1
C9.2.1.91	Palabra #91	0 a 9999	0	1390	s16bit	1
C9.2.1.92	Palabra #92	0 a 9999	0	1391	s16bit	1
C9.2.1.93	Palabra #93	0 a 9999	0	1392	s16bit	1
C9.2.1.94	Palabra #94	0 a 9999	0	1393	s16bit	1
C9.2.1.95	Palabra #95	0 a 9999	0	1394	s16bit	1
C9.2.1.96	Palabra #96	0 a 9999	0	1395	s16bit	1
C9.2.1.97	Palabra #97	0 a 9999	0	1396	s16bit	1
C9.2.1.98	Palabra #98	0 a 9999	0	1397	s16bit	1
C9.2.1.99	Palabra #99	0 a 9999	0	1398	s16bit	1
C9.2.1.100	Palabra #100	0 a 9999	0	1399	s16bit	1
C9.2.2	Datos Escritura					
C9.2.2.1	Atraso Actualización	0,0 a 999,0 s	1	899	16bit	1
C9.2.2.2	Palabra #1	0 a 9999	0	1400	s16bit	1
C9.2.2.3	Palabra #2	0 a 9999	0	1401	s16bit	1
C9.2.2.4	Palabra #3	0 a 9999	0	1402	s16bit	1
C9.2.2.5	Palabra #4	0 a 9999	0	1403	s16bit	1
C9.2.2.6	Palabra #5	0 a 9999	0	1404	s16bit	1
C9.2.2.7	Palabra #6	0 a 9999	0	1405	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C9.2.2.8	Palabra #7	0 a 9999	0	1406	s16bit	1
C9.2.2.9	Palabra #8	0 a 9999	0	1407	s16bit	1
C9.2.2.10	Palabra #9	0 a 9999	0	1408	s16bit	1
C9.2.2.11	Palabra #10	0 a 9999	0	1409	s16bit	1
C9.2.2.12	Palabra #11	0 a 9999	0	1410	s16bit	1
C9.2.2.13	Palabra #12	0 a 9999	0	1411	s16bit	1
C9.2.2.14	Palabra #13	0 a 9999	0	1412	s16bit	1
C9.2.2.15	Palabra #14	0 a 9999	0	1413	s16bit	1
C9.2.2.16	Palabra #15	0 a 9999	0	1414	s16bit	1
C9.2.2.17	Palabra #16	0 a 9999	0	1415	s16bit	1
C9.2.2.18	Palabra #17	0 a 9999	0	1416	s16bit	1
C9.2.2.19	Palabra #18	0 a 9999	0	1417	s16bit	1
C9.2.2.20	Palabra #19	0 a 9999	0	1418	s16bit	1
C9.2.2.21	Palabra #20	0 a 9999	0	1419	s16bit	1
C9.2.2.22	Palabra #21	0 a 9999	0	1420	s16bit	1
C9.2.2.23	Palabra #22	0 a 9999	0	1421	s16bit	1
C9.2.2.24	Palabra #23	0 a 9999	0	1422	s16bit	1
C9.2.2.25	Palabra #24	0 a 9999	0	1423	s16bit	1
C9.2.2.26	Palabra #25	0 a 9999	0	1424	s16bit	1
C9.2.2.27	Palabra #26	0 a 9999	0	1425	s16bit	1
C9.2.2.28	Palabra #27	0 a 9999	0	1426	s16bit	1
C9.2.2.29	Palabra #28	0 a 9999	0	1427	s16bit	1
C9.2.2.30	Palabra #29	0 a 9999	0	1428	s16bit	1
C9.2.2.31	Palabra #30	0 a 9999	0	1429	s16bit	1
C9.2.2.32	Palabra #31	0 a 9999	0	1430	s16bit	1
C9.2.2.33	Palabra #32	0 a 9999	0	1431	s16bit	1
C9.2.2.34	Palabra #33	0 a 9999	0	1432	s16bit	1
C9.2.2.35	Palabra #34	0 a 9999	0	1433	s16bit	1
C9.2.2.36	Palabra #35	0 a 9999	0	1434	s16bit	1
C9.2.2.37	Palabra #36	0 a 9999	0	1435	s16bit	1
C9.2.2.38	Palabra #37	0 a 9999	0	1436	s16bit	1
C9.2.2.39	Palabra #38	0 a 9999	0	1437	s16bit	1
C9.2.2.40	Palabra #39	0 a 9999	0	1438	s16bit	1
C9.2.2.41	Palabra #40	0 a 9999	0	1439	s16bit	1
C9.2.2.42	Palabra #41	0 a 9999	0	1440	s16bit	1
C9.2.2.43	Palabra #42	0 a 9999	0	1441	s16bit	1
C9.2.2.44	Palabra #43	0 a 9999	0	1442	s16bit	1
C9.2.2.45	Palabra #44	0 a 9999	0	1443	s16bit	1
C9.2.2.46	Palabra #45	0 a 9999	0	1444	s16bit	1
C9.2.2.47	Palabra #46	0 a 9999	0	1445	s16bit	1
C9.2.2.48	Palabra #47	0 a 9999	0	1446	s16bit	1
C9.2.2.49	Palabra #48	0 a 9999	0	1447	s16bit	1
C9.2.2.50	Palabra #49	0 a 9999	0	1448	s16bit	1
C9.2.2.51	Palabra #50	0 a 9999	0	1449	s16bit	1
C9.2.2.52	Palabra #51	0 a 9999	0	1450	s16bit	1
C9.2.2.53	Palabra #52	0 a 9999	0	1451	s16bit	1
C9.2.2.54	Palabra #53	0 a 9999	0	1452	s16bit	1
C9.2.2.55	Palabra #54	0 a 9999	0	1453	s16bit	1
C9.2.2.56	Palabra #55	0 a 9999	0	1454	s16bit	1
C9.2.2.57	Palabra #56	0 a 9999	0	1455	s16bit	1
C9.2.2.58	Palabra #57	0 a 9999	0	1456	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C9.2.2.59	Palabra #58	0 a 9999	0	1457	s16bit	1
C9.2.2.60	Palabra #59	0 a 9999	0	1458	s16bit	1
C9.2.2.61	Palabra #60	0 a 9999	0	1459	s16bit	1
C9.2.2.62	Palabra #61	0 a 9999	0	1460	s16bit	1
C9.2.2.63	Palabra #62	0 a 9999	0	1461	s16bit	1
C9.2.2.64	Palabra #63	0 a 9999	0	1462	s16bit	1
C9.2.2.65	Palabra #64	0 a 9999	0	1463	s16bit	1
C9.2.2.66	Palabra #65	0 a 9999	0	1464	s16bit	1
C9.2.2.67	Palabra #66	0 a 9999	0	1465	s16bit	1
C9.2.2.68	Palabra #67	0 a 9999	0	1466	s16bit	1
C9.2.2.69	Palabra #68	0 a 9999	0	1467	s16bit	1
C9.2.2.70	Palabra #69	0 a 9999	0	1468	s16bit	1
C9.2.2.71	Palabra #70	0 a 9999	0	1469	s16bit	1
C9.2.2.72	Palabra #71	0 a 9999	0	1470	s16bit	1
C9.2.2.73	Palabra #72	0 a 9999	0	1471	s16bit	1
C9.2.2.74	Palabra #73	0 a 9999	0	1472	s16bit	1
C9.2.2.75	Palabra #74	0 a 9999	0	1473	s16bit	1
C9.2.2.76	Palabra #75	0 a 9999	0	1474	s16bit	1
C9.2.2.77	Palabra #76	0 a 9999	0	1475	s16bit	1
C9.2.2.78	Palabra #77	0 a 9999	0	1476	s16bit	1
C9.2.2.79	Palabra #78	0 a 9999	0	1477	s16bit	1
C9.2.2.80	Palabra #79	0 a 9999	0	1478	s16bit	1
C9.2.2.81	Palabra #80	0 a 9999	0	1479	s16bit	1
C9.2.2.82	Palabra #81	0 a 9999	0	1480	s16bit	1
C9.2.2.83	Palabra #82	0 a 9999	0	1481	s16bit	1
C9.2.2.84	Palabra #83	0 a 9999	0	1482	s16bit	1
C9.2.2.85	Palabra #84	0 a 9999	0	1483	s16bit	1
C9.2.2.86	Palabra #85	0 a 9999	0	1484	s16bit	1
C9.2.2.87	Palabra #86	0 a 9999	0	1485	s16bit	1
C9.2.2.88	Palabra #87	0 a 9999	0	1486	s16bit	1
C9.2.2.89	Palabra #88	0 a 9999	0	1487	s16bit	1
C9.2.2.90	Palabra #89	0 a 9999	0	1488	s16bit	1
C9.2.2.91	Palabra #90	0 a 9999	0	1489	s16bit	1
C9.2.2.92	Palabra #91	0 a 9999	0	1490	s16bit	1
C9.2.2.93	Palabra #92	0 a 9999	0	1491	s16bit	1
C9.2.2.94	Palabra #93	0 a 9999	0	1492	s16bit	1
C9.2.2.95	Palabra #94	0 a 9999	0	1493	s16bit	1
C9.2.2.96	Palabra #95	0 a 9999	0	1494	s16bit	1
C9.2.2.97	Palabra #96	0 a 9999	0	1495	s16bit	1
C9.2.2.98	Palabra #97	0 a 9999	0	1496	s16bit	1
C9.2.2.99	Palabra #98	0 a 9999	0	1497	s16bit	1
C9.2.2.100	Palabra #99	0 a 9999	0	1498	s16bit	1
C9.2.2.101	Palabra #100	0 a 9999	0	1499	s16bit	1
C9.3	Serial RS485					
C9.3.1	Protocolo	0 ... 1 = Reservado 2 = Modbus RTU		730	enum	1
C9.3.2	Dirección	1 a 247	0	731	8bit	1
C9.3.3	Tasa Comunicación	0 = 9600 bit/s 1 = 19200 bit/s		732	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C9.3.4	Configuración Bytes	2 = 38400 bit/s 3 = 57600 bit/s		733	enum	1
C9.3.5	Timeout RS485	0 = 8-bits, sin, 1 1 = 8-bits, par, 1 2 = 8-bits, imp, 1 3 = 8-bits, sin, 2 4 = 8-bits, par, 2 5 = 8-bits, imp, 2 0,0 a 999,0 s	1	734	16bit	1
C9.4	Ethernet					
C9.4.1	Configuración Dirección IP	0 = Parámetros 1 = DHCP		850	enum	1
C9.4.2	Dirección IP	0.0.0.0 a 255.255.255.255		852	STRING	2
C9.4.3	Máscara Red	0 = Reservado 1 = 128.0.0.0 2 = 192.0.0.0 3 = 224.0.0.0 4 = 240.0.0.0 5 = 248.0.0.0 6 = 252.0.0.0 7 = 254.0.0.0 8 = 255.0.0.0 9 = 255.128.0.0 10 = 255.192.0.0 11 = 255.224.0.0 12 = 255.240.0.0 13 = 255.248.0.0 14 = 255.252.0.0 15 = 255.254.0.0 16 = 255.255.0.0 17 = 255.255.128.0 18 = 255.255.192.0 19 = 255.255.224.0 20 = 255.255.240.0 21 = 255.255.248.0 22 = 255.255.252.0 23 = 255.255.254.0 24 = 255.255.255.0 25 = 255.255.255.128 26 = 255.255.255.192 27 = 255.255.255.224 28 = 255.255.255.240 29 = 255.255.255.248 30 = 255.255.255.252 31 = 255.255.255.254		855	enum	1
C9.4.4	Gateway	0.0.0.0 a 255.255.255.255		856	STRING	2
C9.4.5	SNTP - Servidor 1	0.0.0.0 a 255.255.255.255		770	STRING	2

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C9.4.6	SNTP - Servidor 2	0.0.0.0 a 255.255.255.255		774	STRING	2
C9.4.7	SNTP - Actualización	0 a 65535	0	779	16bit	1
C9.5	EtherNet/IP					
C9.5.1	Instancias I/O EtherNet/IP	0 = 20/70 CIP 1 = 21/71 CIP 2 ... 3 = Reservado 4 = 120/170 CIP + I/O data 5 = 121/171 CIP + I/O data 6 ... 7 = Reservado 8 = 100/150 Manuf. + I/O data 9 = 101/151 Manuf. + I/O data 10 = 102/152 Config I/O data		871	enum	1
C9.5.2	Lectura 1ª Palabra	1 a 100	0	872	s16bit	1
C9.5.3	Lectura Cantidad	0 a 50	0	873	s16bit	1
C9.5.4	Escritura 1ª Palabra	1 a 100	0	874	s16bit	1
C9.5.5	Escritura Cantidad	0 a 50	0	875	s16bit	1
C9.6	Modbus TCP					
C9.6.1	Puerto TCP	0 a 65535	0	865	16bit	1
C9.6.3	Timeout	0,0 a 999,0 s	1	868	16bit	1
C9.8	CAN/CANopen/DNet					
C9.8.1	Protocolo	0 = Deshabilitado 1 = CANopen 2 = DeviceNet		700	enum	1
C9.8.2	Dirección	0 a 127	0	701	16bit	1
C9.8.3	Tasa Comunicación	0 = 1 Mbps/Auto 1 = Reservado/Auto 2 = 500 Kbps 3 = 250 Kbps 4 = 125 Kbps 5 = 100 Kbps/Auto		702	enum	1
C9.8.4	Reset Bus Off	0 = Manual 1 = Automático		703	enum	1
C9.8.5	Instancias I/O DeviceNet	0 = 20/70 CIP 1 = 21/71 CIP 2 ... 3 = Reservado 4 = 120/170 CIP + I/O data 5 = 121/171 CIP + I/O data 6 ... 7 = Reservado 8 = 100/150 Manuf. + I/O data 9 = 101/151 Manuf. + I/O data 10 = 102/152 Config I/O data		710	enum	1
C9.8.6	DNet Lectura 1ª Palabra	1 a 100	0	712	s16bit	1
C9.8.7	DNet Lectura Cantidad	0 a 50	0	713	s16bit	1
C9.8.8	DNet Escritura 1ª palabra	1 a 100	0	714	s16bit	1
C9.8.9	DNet Escritura Cantidad	0 a 50	0	715	s16bit	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C9.10	Bluetooth					
C9.10.1	Modo	0 = Inactivo 1 = Activo		800	enum	1
C9.10.2	PIN	6 a 6	0	804	NONE	0
C9.10.3	Nombre Dispositivo	1 a 15	0	808	NONE	0
C9.11	SymbiNet					
C9.11.1	Habilita Protocolo	0 = Deshabilitar 1 = Habilitar		1060	enum	1
C9.11.2	Tiempo de Publicación	2 a 100 ms	0	1061	16bit	1
C9.11.3	Grp1: Direc. Fuente	0 a 254	0	1068	16bit	1
C9.11.4	Grp1: Reg. Fuente	0 a 65535	0	1069	16bit	1
C9.11.5	Grp1: Reg. Destino	0 a 65535	0	1070	16bit	1
C9.11.6	Grp1: Núm. Registradores	0 a 8	0	1071	16bit	1
C9.11.7	Grp2: Direc. Fuente	0 a 254	0	1072	16bit	1
C9.11.8	Grp2: Reg. Fuente	0 a 65535	0	1073	16bit	1
C9.11.9	Grp2: Reg. Destino	0 a 65535	0	1074	16bit	1
C9.11.10	Grp2: Núm. Registradores	0 a 8	0	1075	16bit	1
C9.11.11	Grp3: Direc. Fuente	0 a 254	0	1076	16bit	1
C9.11.12	Grp3: Reg. Fuente	0 a 65535	0	1077	16bit	1
C9.11.13	Grp3: Reg. Destino	0 a 65535	0	1078	16bit	1
C9.11.14	Grp3: Núm. Registradores	0 a 8	0	1079	16bit	1
C9.11.15	Grp4: Direc. Fuente	0 a 254	0	1080	16bit	1
C9.11.16	Grp4: Reg. Fuente	0 a 65535	0	1081	16bit	1
C9.11.17	Grp4: Reg. Destino	0 a 65535	0	1082	16bit	1
C9.11.18	Grp4: Núm. Registradores	0 a 8	0	1083	16bit	1
C9.11.19	Grp5: Direc. Fuente	0 a 254	0	1084	16bit	1
C9.11.20	Grp5: Reg. Fuente	0 a 65535	0	1085	16bit	1
C9.11.21	Grp5: Reg. Destino	0 a 65535	0	1086	16bit	1
C9.11.22	Grp5: Núm. Registradores	0 a 8	0	1087	16bit	1
C9.11.23	Grp6: Direc. Fuente	0 a 254	0	1088	16bit	1
C9.11.24	Grp6: Reg. Fuente	0 a 65535	0	1089	16bit	1
C9.11.25	Grp6: Reg. Destino	0 a 65535	0	1090	16bit	1
C9.11.26	Grp6: Núm. Registradores	0 a 8	0	1091	16bit	1
C9.11.27	Grp7: Direc. Fuente	0 a 254	0	1092	16bit	1
C9.11.28	Grp7: Reg. Fuente	0 a 65535	0	1093	16bit	1
C9.11.29	Grp7: Reg. Destino	0 a 65535	0	1094	16bit	1
C9.11.30	Grp7: Núm. Registradores	0 a 8	0	1095	16bit	1
C9.11.31	Grp8: Direc. Fuente	0 a 254	0	1096	16bit	1
C9.11.32	Grp8: Reg. Fuente	0 a 65535	0	1097	16bit	1
C9.11.33	Grp8: Reg. Destino	0 a 65535	0	1098	16bit	1
C9.11.34	Grp8: Núm. Registradores	0 a 8	0	1099	16bit	1
C10 Configuraciones\SoftPLC						
C10.1	Configuración					
C10.1.1	Comando	0 = Parar 1 = Ejecutar 2 ... 4 = Reservado 5 = Borrar		5100	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
C10.1.2	Aplicación activa	0 = Aplicación 1 Usuario 1 = Aplicación 2 Usuario 2 ... 6 = Reservado		5101	enum	1
C10.1.3	Acción Aplicación Parada	0 = Inactivo 1 = Genera Alarma 2 = Actúa PROTECCIÓN		5102	enum	1
C10.2	Unidad de Ingeniería					
C10.2.1	Unidad Ingeniería 1	0 = Sin Unidad 1 = A 2 = bar 3 = °C 4 = CPM 5 = CV 6 = ft ³ 7 = ft ³ /h 8 = ft ³ /min 9 = ft ³ /s 10 = m ³ 11 = m ³ /h 12 = m ³ /min 13 = m ³ /s 14 = °F 15 = ft 16 = ft/h 17 = ft/min 18 = ft/s 19 = gal 20 = gal/h 21 = gal/min 22 = gal/s 23 = H 24 = Hz 25 = HP 26 = h 27 = in 28 = lnWC 29 = K 30 = kg 31 = kgf 32 = kgf/cm ² 33 = kgf/m ² 34 = kl/h 35 = kPa 36 = kW 37 = kWh 38 = l 39 = l/h		5120	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		40 = l/min 41 = l/s 42 = lbf 43 = mA 44 = mca 45 = m 46 = m/h 47 = m/min 48 = m/s 49 = mbar 50 = ms 51 = min 52 = MPa 53 = mwc 54 = N 55 = Nm 56 = Pa 57 = % 58 = psi 59 = rpm 60 = s 61 = V 62 = W 63 = W/m ² 64 = Wh/m ²				
C10.2.2	Punto Dec. Uni. Ing.1	0 a 3	0	5121	8bit	1
C10.2.3	Unidad Ingeniería 2	0 = Sin Unidad 1 = A 2 = bar 3 = °C 4 = CPM 5 = CV 6 = ft ³ 7 = ft ³ /h 8 = ft ³ /min 9 = ft ³ /s 10 = m ³ 11 = m ³ /h 12 = m ³ /min 13 = m ³ /s 14 = °F 15 = ft 16 = ft/h 17 = ft/min 18 = ft/s 19 = gal 20 = gal/h 21 = gal/min 22 = gal/s 23 = H		5122	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		24 = Hz 25 = HP 26 = h 27 = in 28 = lnWC 29 = K 30 = kg 31 = kgf 32 = kgf/cm ² 33 = kgf/m ² 34 = kl/h 35 = kPa 36 = kW 37 = kWh 38 = l 39 = l/h 40 = l/min 41 = l/s 42 = lbf 43 = mA 44 = mca 45 = m 46 = m/h 47 = m/min 48 = m/s 49 = mbar 50 = ms 51 = min 52 = MPa 53 = mwc 54 = N 55 = Nm 56 = Pa 57 = % 58 = psi 59 = rpm 60 = s 61 = V 62 = W 63 = W/m ² 64 = Wh/m ²				
C10.2.4	Punto Dec. Uni. Ing.2	0 a 3	0	5123	8bit	1
C10.2.5	Unidad Ingeniería 3	0 = Sin Unidad 1 = A 2 = bar 3 = °C 4 = CPM 5 = CV 6 = ft ³ 7 = ft ³ /h		5124	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		8 = ft ³ /min 9 = ft ³ /s 10 = m ³ 11 = m ³ /h 12 = m ³ /min 13 = m ³ /s 14 = °F 15 = ft 16 = ft/h 17 = ft/min 18 = ft/s 19 = gal 20 = gal/h 21 = gal/min 22 = gal/s 23 = H 24 = Hz 25 = HP 26 = h 27 = in 28 = lnWC 29 = K 30 = kg 31 = kgf 32 = kgf/cm ² 33 = kgf/m ² 34 = kl/h 35 = kPa 36 = kW 37 = kWh 38 = l 39 = l/h 40 = l/min 41 = l/s 42 = lbf 43 = mA 44 = mca 45 = m 46 = m/h 47 = m/min 48 = m/s 49 = mbar 50 = ms 51 = min 52 = MPa 53 = mwc 54 = N 55 = Nm 56 = Pa 57 = % 58 = psi				

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		59 = rpm 60 = s 61 = V 62 = W 63 = W/m ² 64 = Wh/m ²				
C10.2.6	Punto Dec. Uni. Ing.3	0 a 3	0	5125	8bit	1
C10.2.7	Unidad Ingeniería 4	0 = Sin Unidad 1 = A 2 = bar 3 = °C 4 = CPM 5 = CV 6 = ft ³ 7 = ft ³ /h 8 = ft ³ /min 9 = ft ³ /s 10 = m ³ 11 = m ³ /h 12 = m ³ /min 13 = m ³ /s 14 = °F 15 = ft 16 = ft/h 17 = ft/min 18 = ft/s 19 = gal 20 = gal/h 21 = gal/min 22 = gal/s 23 = H 24 = Hz 25 = HP 26 = h 27 = in 28 = lnWC 29 = K 30 = kg 31 = kgf 32 = kgf/cm ² 33 = kgf/m ² 34 = kl/h 35 = kPa 36 = kW 37 = kWh 38 = l 39 = l/h 40 = l/min 41 = l/s 42 = lbf		5126	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		43 = mA 44 = mca 45 = m 46 = m/h 47 = m/min 48 = m/s 49 = mbar 50 = ms 51 = min 52 = MPa 53 = mwc 54 = N 55 = Nm 56 = Pa 57 = % 58 = psi 59 = rpm 60 = s 61 = V 62 = W 63 = W/m ² 64 = Wh/m ²				
C10.2.8	Punto Dec. Uni. Ing.4	0 a 3	0	5127	8bit	1
C11 Configuraciones\HMI						
C11.1	Configuración					
C11.1.1	Huso Horario	0 = UTC-12:00 1 = UTC-11:30 2 = UTC-11:00 3 = UTC-10:30 4 = UTC-10:00 5 = UTC-09:30 6 = UTC-09:00 7 = UTC-08:30 8 = UTC-08:00 9 = UTC-07:30 10 = UTC-07:00 11 = UTC-06:30 12 = UTC-06:00 13 = UTC-05:30 14 = UTC-05:00 15 = UTC-04:30 16 = UTC-04:00 17 = UTC-03:30 18 = UTC-03:00 19 = UTC-02:30 20 = UTC-02:00 21 = UTC-01:30 22 = UTC-01:00 23 = UTC-00:30 24 = UTC+00:00		196	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		25 = UTC+00:30 26 = UTC+01:00 27 = UTC+01:30 28 = UTC+02:00 29 = UTC+02:30 30 = UTC+03:00 31 = UTC+03:30 32 = UTC+04:00 33 = UTC+04:30 34 = UTC+05:00 35 = UTC+05:30 36 = UTC+06:00 37 = UTC+06:30 38 = UTC+07:00 39 = UTC+07:30 40 = UTC+08:00 41 = UTC+08:30 42 = UTC+09:00 43 = UTC+09:30 44 = UTC+10:00 45 = UTC+10:30 46 = UTC+11:00 47 = UTC+11:30 48 = UTC+12:00 49 = UTC+12:30 50 = UTC+13:00 51 = UTC+13:30 52 = UTC+14:00				
C11.1.2	Fecha/Hora	a	0	194	NONE	2
C11.1.3	Idioma	0 = Portugués 1 = English 2 = Español 3 = Deutsch		201	enum	1
C11.1.4	Brillo Pantalla	0 a 100 %	0	216	16bit	1
C11.1.5	Contraste	0 a 100 %	0	217	16bit	1
C11.2	Pantalla Principal					
C11.3	Usuario					
C11.3.1	Login					
C11.3.2	Alterar contraseña					
C12 Configuraciones\Backup						
C12.1	Carga Parám.	0 = Sin función 1 = Estándar 60 Hz 2 = Estándar 50 Hz 3 = Conj. Parám. 1 ->CFW 4 = Conj. Parám. 2 ->CFW 5 = Conj. Parám. 3 ->CFW 6 = CFW ->Conj. Parám. 1 7 = CFW ->Conj. Parám. 2		204	enum	1

Parámetro	Descripción	Rango de valores	Posiciones decimales	Net Id	Tamaño	Cant. palabras mapeadas
		8 = CFW ->Conj. Parám. 3 9 = Tarjeta SD ->CFW 10 = CFW ->Tarjeta SD 11 = HMI ->CFW 12 = CFW ->HMI				

A1 Aplicación\Parámetros del Usuario



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