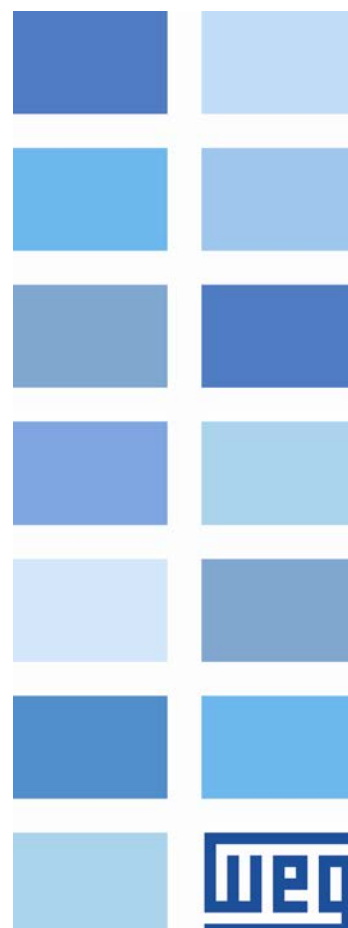


SoftPLC

CFW100

Manual do Usuário





Manual do Usuário SoftPLC

Série: CFW100

Idioma: Português

Número do Documento: 10002325779 / 05

Data de Publicação: 10/2014

SUMÁRIO

SOBRE O MANUAL	5
ABREVIACÕES E DEFINIÇÕES	5
1 INTRODUÇÃO A SOFTPLC	6
1.1 SÍMBOLO DOS TIPOS DE DADOS	6
2 MEMÓRIA DA SOFTPLC	7
2.1 MEMÓRIA	7
2.2 MEMÓRIA DE DADOS	7
2.2.1 Constantes	7
2.2.2 Entradas e Saídas Físicas (Hardware).....	7
2.2.3 Marcadores Voláteis (Variáveis).....	8
2.2.4 Marcadores do Sistema	8
2.2.5 Parâmetros	10
2.3 MODBUS	11
2.3.1 Endereços SoftPLC no protocolo Modbus	11
2.3.2 Protocolo	11
3 DESCRIÇÃO SIMPLIFICADA DOS BLOCOS DE FUNÇÃO	12
3.1 CONTATOS	12
3.1.1 Contato Normalmente Aberto – NO CONTACT	12
3.1.2 Contato Normalmente Fechado – NC CONTACT	12
3.1.3 Lógicas “E (AND)” com Contatos	12
3.1.4 Lógicas “OU (OR)” com Contatos.....	12
3.2 BOBINAS	13
3.2.1 Bobina Normal – COIL	13
3.2.2 Bobina Negada – NEG COIL	13
3.2.3 Seta Bobina – SET COIL.....	13
3.2.4 Reseta Bobina – RESET COIL.....	13
3.2.5 Bobina de Transição Positiva – PTS COIL	13
3.2.6 Bobina de Transição Negativa – NTS COIL.....	13
3.3 BLOCOS DE MOVIMENTO	13
3.3.1 Referência de Velocidade e/ou Torque – REF	13
3.4 BLOCOS DE CLP	14
3.4.1 Temporizador – TON.....	14
3.4.2 Contador Incremental – CTU.....	14
3.4.3 Controlador Proporcional-Integral-Derivativo – PID.....	14
3.4.4 Filtro Passa-Baixa ou Passa-Alta – FILTER	15
3.5 BLOCOS DE CÁLCULO	15
3.5.1 Comparador – COMP	15
3.5.2 Operação Matemática – MATH	15
3.5.3 Função Matemática – FUNC	16
3.5.4 Saturador – SAT	16
3.6 BLOCOS DE TRANSFERÊNCIA	17
3.6.1 Transfere Dados – TRANSFER	17
3.6.2 Converte de Inteiro (16 bits) para Ponto Flutuante – INT2FL	17
3.6.3 Gerador de Falha ou Alarme do Usuário – USERERR.....	17
3.6.4 Converte de Ponto Flutuante para Inteiro (16 bits) – FL2INT	17
3.6.5 Transfere Dados Indireta – IDATA.....	18
3.6.6 Multiplexador – MUX	18
3.6.7 Demultiplexador – DMUX.....	19
4 PARAMETRIZAÇÃO DO INVERSOR	20
4.1 SÍMBOLOS PARA DESCRIÇÃO DAS PROPRIEDADES	20
4.2 PARÂMETROS DE CONFIGURAÇÃO DO CFW100	20
4.3 PARÂMETROS EXCLUSIVOS DA SOFTPLC	21

P900 – Estado da SoftPLC	21
P901 – Comando para SoftPLC	21
P902 – Tempo Ciclo de Scan	21
P910 até P959 – Parâmetros do Usuário da SoftPLC.....	21
5 RESUMO DAS PRINCIPAIS FUNÇÕES DO WLP	22
5.1 PROJETO – NOVO	22
5.2 PROJETO – ABRIR	22
5.3 PROJETO – PROPRIEDADES.....	22
5.4 EXIBIR – INFORMAÇÕES DA COMPILAÇÃO	23
5.5 EXIBIR – CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DO USUÁRIO	23
5.6 CONSTRUIR – COMPILAR	24
5.7 COMUNICAÇÃO – CONFIGURAÇÃO	24
5.8 COMUNICAÇÃO – DOWNLOAD.....	25
5.9 COMUNICAÇÃO – UPLOAD	25
6 FALHAS, ALARMES E POSSÍVEIS CAUSAS	27

SOBRE O MANUAL

Este manual fornece a descrição necessária para a operação do inversor de frequência CFW100 utilizando o módulo de programação do usuário, denominado SoftPLC. Este manual deve ser utilizado em conjunto com manual do usuário do CFW100 e do software WLP.

ABREVIações E DEFINIções

CLP	Controlador Lógico Programável
CRC	Cycling Redundancy Check
RAM	Random Access Memory
WLP	Software de Programação em Linguagem Ladder
USB	Universal Serial Bus

1 INTRODUÇÃO A SOFTPLC

A SoftPLC é um recurso que incorpora ao CFW100 as funcionalidades de um CLP, agregando flexibilidade ao produto e permitindo que o usuário desenvolva seus próprios aplicativos (programas do usuário).

As principais características da SoftPLC são:

- Programação em “Linguagem Ladder” utilizando o software WLP.
- Acesso a todos os Parâmetros e I/O's do CFW100.
- 50 parâmetros configuráveis para uso do usuário.
- Blocos de CLP, Matemáticos e de Controle.
- Transferência e monitoração *on-line* do software aplicativo via interface Serial/USB.
- Transferência do software aplicativo instalado do CFW100 para o PC dependendo de senha.
- Armazenamento do software aplicativo no cartão de memória FLASH.
- Execução diretamente em RAM.

1.1 SÍMBOLO DOS TIPOS DE DADOS

%KW	constantes do tipo word (16 bits)
%KF	constantes do tipo float (32 bits, ponto flutuante)
%MX	marcadores de bit
%MW	marcadores de word (16 bits)
%MF	marcadores de float (32 bits, ponto flutuante)
%SX	marcadores de bit de sistema
%SW	marcadores de word do sistema (16 bits)
%IX	entradas digitais
%IW	entradas analógicas (16 bits)
%QX	saídas digitais
%QW	saídas analógicas (16 bits)
%UW	parâmetro do usuário (16 bits)
%UW	parâmetro do sistema (16 bits)
%PD	parâmetro do drive (16 bits)

2 MEMÓRIA DA SOFTPLC

O tamanho total de memória da SoftPLC é de 4712 bytes para memória de programa e memória de dados.

2.1 MEMÓRIA

- Função SoftPLC: 4712 bytes
- Parâmetros do Usuário SoftPLC: 408 bytes

2.2 MEMÓRIA DE DADOS

Na SoftPLC, a área de memória de dados (variáveis do usuário) e de programa é compartilhada. Por isso um aplicativo pode variar o tamanho total em função da quantidade de variáveis utilizadas pelo usuário.

Os marcadores de bit, word e float são alocados de acordo com o **ÚLTIMO** endereço utilizado no aplicativo, ou seja, quanto maior for este último endereço, maior será a área alocada. Por isso, é recomendado ao usuário utilizar os marcadores de maneira **SEQUENCIAL**.

As constantes word e float também utilizam espaço de programa.

2.2.1 Constantes

Tabela 2.1: Mapa de Memória das Constantes

Símb.	Descrição	Bytes
%KW	Constantes Word (16 bits)	Depende da quantidade de constantes word diferentes. Ex: Se foram utilizados as: - %KW: 327 = 2 bytes - %KW: 5; 67 = 4 bytes - %KW: 13; 1000; 13; 4 = 6 bytes
%KF	Constantes Float (32 bits – IEEE)	Depende da quantidade de constantes float diferentes. Ex: Se foram utilizados as: - %KF: -0,335 = 4 bytes - %KF: 5,1; 114,2 = 8 bytes - %KF: 0,0; 115,3; 0;0; 13,333 = 12 bytes

2.2.2 Entradas e Saídas Físicas (Hardware)

Tabela 2.2: Mapa de Memória dos I/O's

Símb.	Descrição	Faixa	Bytes
%IX	Entradas Digitais	1 ... 8	2
%QX	Saídas Digitais	1 ... 3	2
%IW	Entradas Analógicas/Frequência	1 ... 2	4
%QW	Saída Analógica	1	2



NOTA!

O marcador %IW3 corresponde a entrada em frequência. Para que esta entrada seja ativada é necessário o ajuste de P246 em 1.



NOTA!

Os valores das Entradas Analógica/Frequência (%IW) e da Saída Analógica (%QW) lidos e escritos respectivamente via SoftPLC, respeitam seus ganhos (P232, P247: %IW1, %IW3 e P252: %QW1) e offsets (P234, P249: %IW1, %IW3).


NOTA!

Os valores lidos via SoftPLC obedecem as seguintes regras, respeitando-se os parâmetros relativos aos sinais das entradas e saídas analógicas (P233: %IW1 e P253: %QW1):

- Opção: 0 a 10 V / 20 mA
 - 0 V ou 0 mA = 0
 - 10 V ou 20 mA = 32767
- Opção: 4 a 20 mA
 - 4 mA = 0
 - 20 mA = 32767
- Opção: 10 V / 20 mA a 0
 - 10 V ou 20 mA = 0
 - 0 V ou 0 mA = 32767
- Opção: 20 a 4 mA
 - 20 mA = 0
 - 4 mA = 32767

2.2.3 Marcadores Voláteis (Variáveis)

Consistem em variáveis que podem ser utilizadas pelo usuário para executar as lógicas do aplicativo. Podem ser marcadores de bit (1 bit), marcadores de word (16 bits) ou marcadores de float (32 bits – IEEE).

Tabela 2.3: Mapa de Memória dos Marcadores Voláteis

Símb.	Descrição	Faixa	Quantidade de Bytes Alocados
%MX	Marcadores de Bit	5000 ... 6099	Depende do último marcador utilizado. São organizados de 2 em 2 bytes. Ex: - último marcador: %MX5000 = 2 bytes - último marcador: %MX5014 = 2 bytes - último marcador: %MX5016 = 4 bytes - último marcador: %MX5039 = 6 bytes
%MW	Marcadores de Word	8000 ... 8199	Depende do último marcador utilizado. Ex: - último marcador: %MX8000 = 2 bytes - último marcador: %MX8001 = 4 bytes - último marcador: %MX8007 = 16 bytes
%MF	Marcadores de Float	9000 ... 9199	Depende do último marcador utilizado. Ex: - último marcador: %MX9000 = 4 bytes - último marcador: %MX9001 = 8 bytes - último marcador: %MX9007 = 32 bytes


NOTA!

Para minimizar o tamanho do aplicativo, utilizar marcadores de forma sequencial.

Ex:

- Marcadores de bit: %MX5000, %MX5001, %MX5002, ...
- Marcadores de word: %MW8000, %MW8001, %MW8002, ...
- Marcadores de float: %MF9000, %MF9001, %MF9002, ...

2.2.4 Marcadores do Sistema

Consistem em variáveis especiais que permitem ao usuário ler e alterar dados do inversor que podem ou não estar disponíveis nos parâmetros. Podem ser: marcadores de bit do sistema (1 bit) ou marcadores de word do sistema (16 bits).

Tabela 2.4.a: Mapa de Memória dos Marcadores de Bit do Sistema – Escrita/Comando - Ímpares

Símb.	Descrição	Faixa	Bytes
Tipo	Bits do Sistema	3000 ... 3040	4 bytes
<i>Escrita/Comando (Ímpares)</i>			
%SX	3001	Habilita Geral	0: Desabilita geral o inversor, interrompendo a alimentação para o motor. 1: Habilita geral o inversor, permitindo a operação do motor.
	3003	Gira/Para	0: Para motor por rampa de desaceleração. 1: Gira motor de acordo com a rampa de aceleração até atingir o valor da referência de velocidade.
	3005	Sentido de Giro	0: Gira motor no sentido anti-horário. 1: Gira motor no sentido horário.
	3007	JOG	0: Desabilita a função JOG. 1: Habilita a função JOG.
	3009	LOC/REM	0: Inversor vai para o modo local. 1: Inversor vai para o modo remoto.
	3011	Reset de Falhas	0: Sem função. 1: Se em estado de falha, executa o reset do inversor. NOTA: Ao ser executado este comando, o inversor e o Aplicativo SoftPLC serão reinicializados. O mesmo vale para o comando de Reset via HMI.
	3021	Ativa 2ª Rampa	0: Valores para aceleração e desaceleração do motor são os da 1ª Rampa (P100 e P101). 1: Valores para aceleração e desaceleração do motor são os da 2ª Rampa (P102 e P103). Obs.: Programar P105 em 6 para habilitar a seleção via SoftPLC.

Tabela 2.4.b: Mapa de Memória dos Marcadores de Bit do Sistema – Leitura/Estado - Pares

Símb.	Descrição	Faixa	Bytes
Tipo	Bits do Sistema	3000 ... 3020	4 bytes
<i>Leitura/Estado (Pares)</i>			
%SX	3000	Habilitado Geral	0: Inversor está desabilitado geral. 1: Inversor está habilitado geral e pronto para girar motor.
	3002	Motor Girando (RUN)	0: Motor está parado. 1: Inversor está girando o motor à velocidade de referência, ou executando rampa de aceleração ou desaceleração.
	3004	Sentido de Giro	0: Motor girando no sentido anti-horário. 1: Motor girando no sentido horário.
	3006	JOG	0: Função JOG inativa. 1: Função JOG ativa.
	3008	LOC/REM	0: Inversor em modo local. 1: Inversor em modo remoto.
	3010	Em Falha	0: Inversor não está no estado de falha. 1: Alguma falha registrada pelo inversor. Obs.: O número da falha pode ser lido através do parâmetro P049 – Falha Atual.
	3012	Em Subtensão	0: Sem subtensão. 1: Com subtensão.
	3016	Em Alarme	0: Inversor não está no estado de alarme. 1: Inversor está no estado de alarme. Obs.: O número do alarme pode ser lido através do parâmetro P048 – Alarme Atual.
	3018	Em Modo de Configuração	0: Inversor operando normalmente. 1: Inversor em modo de configuração. Indica uma condição especial na qual o inversor não pode ser habilitado: - Possui incompatibilidade de parametrização. Obs.: O parâmetro P047 indica a causa da incompatibilidade de parametrização.
	3020	Rampa Ativa	0: Indica que a 1ª Rampa está ativa. 1: Indica que a 2ª Rampa está ativa.
	3032	Tecla Start (🟢)	0: Não pressionada. 1: Pressionada por 1 ciclo de scan. Obs.: Utilizar somente para visualizar estado da tecla com seleção Gira/Para via Teclas HMI (P224 = 0 ou P227 = 0).
	3034	Tecla Stop (🔴)	
	3046	Tecla Up (⬆)	0: Não pressionada. 1: Pressionada por 1 ciclo de scan.
3048	Tecla Down (⬇)		

Tabela 2.5: Mapa de Memória dos Marcadores de Word do Sistema - Pares

Símb.	Descrição	Faixa	Bytes
	Words do Sistema	3300 ... 3324	48 bytes
	<i>Marcadores de Leitura/Status (Pares)</i>		
%SW	3300	Velocidade do motor [13 bits]	
	3302	Velocidade síncrona do motor [rpm]	
	3304	Velocidade do motor [rpm]	
	3306	Referência de velocidade [rpm]	
	3308	Alarme	
	3310	Falha	
	3320	Corrente nominal (HD) do inversor [A x10]	
	3322	Corrente do motor sem filtro (P003) [A x10]	
	3324	Torque do motor sem filtro [% x10]	


NOTA!

Os marcador de word do sistema %SW3300 utiliza uma resolução de 13 bits (8192 → 0 à 8191), que representa a velocidade síncrona do motor. Assim, para um motor de VI pólos (isto significa uma velocidade síncrona de 1200 rpm) se a referência de velocidade via bloco "Reference" (%SW3301) for de 4096, o motor irá girar em 600 rpm.


NOTA!

Equação para o cálculo do valor da velocidade do motor em rpm:

$$\text{Velocidade em rpm} = \frac{\text{velocidade síncrona em rpm} \times \text{velocidade em 13 bits}}{8192}$$


NOTA!

Equação para o cálculo do valor da velocidade do motor em Hz:

$$\text{Velocidade em Hz} = \frac{\text{frequência síncrona em Hz (P403)} \times \text{velocidade em 13 bits}}{8192}$$

2.2.5 Parâmetros

Os parâmetros P910 a P959 somente aparecem na HMI do CFW100 quando existe algum aplicativo (programa do usuário) válido contido na memória, ou seja, P900 > 0.

Tabela 2.6: Mapa de Memória dos Parâmetros

Símb.	Descrição	Faixa	Bytes
%PD	Parâmetros do Sistema (ver manual do CFW100)	0... 999	
%PW	Parâmetros SoftPLC	900 ... 959	6 bytes
	P900: Estado da SoftPLC [Parâmetro de Leitura]	0: Sem Aplicativo 1: Instal. Aplic. 2: Aplic. Incomp. 3: Aplic. Parado 4: Aplic. Rodando	
	P901: Comando para a SoftPLC	0: Pára Aplic. 1: Executa Aplic. 2: Exclui Aplic.	
	P902: Tempo Ciclo de Scan [ms] [Parâmetro de Leitura]		
%UW	Parâmetros do Usuário	910 ... 959	100 bytes

2.3 MODBUS

2.3.1 Endereços SoftPLC no protocolo Modbus

Tabela 2.7: Faixa de Endereços SoftPLC x Modbus

Símb.	Descrição	SoftPLC	Modbus
%IX	Entradas Digitais	1 ... 8	2201...2208
%QX	Saídas Digitais	1 ... 3	2401...2403
%IW	Entradas Analógicas/Frequência	1 ... 2	2601...2602
%QW	Saída Analógica	1	2801



NOTA!

O marcador %IW3 corresponde a entrada em frequência. Para que esta entrada seja ativada é necessário o ajuste de P246 em 1.



NOTA!

Todos os demais tipos de dados possuem endereços do usuário (SoftPLC) iguais aos endereços Modbus. Ex: %PD0100 = endereço Modbus 100; %MX5000 = endereço Modbus 5000; %SW3308 = endereço Modbus 3308.

2.3.2 Protocolo

Consultar Manual do Usuário Modbus RTU (CFW100), capítulo referente ao Protocolo Modbus.

3 DESCRIÇÃO SIMPLIFICADA DOS BLOCOS DE FUNÇÃO

Neste capítulo será apresentado um resumo dos blocos de funções que estão disponíveis para a programação do usuário.

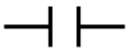
3.1 CONTATOS

Carregam para a pilha o conteúdo de um dado programado (0 ou 1), que pode ser do tipo:

- %MX: Marcador de Bit
- %IX: Entrada Digital
- %QX: Saída Digital
- %UW: Parâmetro do Usuário
- %SX: Marcador de Bit do Sistema – Leitura

3.1.1 Contato Normalmente Aberto – NO CONTACT

%MX5000



Menu: *Inserir-Contatos-NO CONTACT.*

Ex: Envia para a pilha o conteúdo do marcador de bit 5000.

3.1.2 Contato Normalmente Fechado – NC CONTACT

%QX1



Menu: *Inserir-Contatos-NC CONTACT.*

Ex: Envia para a pilha o conteúdo negado da saída digital 1.

3.1.3 Lógicas “E (AND)” com Contatos

Quando os contatos estão em série, uma lógica “E” é executada entre eles armazenando o resultado na pilha. Exemplos:

Exemplo	Tabela Verdade		
	%IX1	%IX2	Pilha
<p style="text-align: center;">%IX1.%IX2</p>	0	0	0
	0	1	0
	1	0	0
	1	1	1
<p style="text-align: center;">%UW910. (~%QX1)</p>	%UW910	%QX1	Pilha
	0	0	0
	0	1	0
	1	0	1
	1	1	0

3.1.4 Lógicas “OU (OR)” com Contatos

Quando os contatos estão em paralelo, uma lógica “OU” é executada entre eles armazenando o resultado na pilha. Exemplos:

Exemplo	Operação	Tabela Verdade		
		%IX1	%IX2	Pilha
	%IX1 + %IX2	0	0	0
		0	1	1
		1	0	1
		1	1	1
	%UW910 + (~%QX1)	%UW910	%QX1	Pilha
		0	0	1
		0	1	0
		1	0	1
		1	1	1

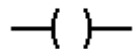
3.2 BOBINAS

Salvam o conteúdo da pilha no dado programado (0 ou 1), que pode ser do tipo:

- %MX: Marcador de Bit
- %QX: Saída Digital
- %UW: Parâmetro do Usuário
- %SX: Marcador de Bit do Sistema – Escrita

É permitido adicionar bobinas em paralelo na última coluna.

3.2.1 Bobina Normal – COIL


%MX5001

Menu: *Inserir-Bobinas-COIL*
 Ex: Seta o marcador de bit 5001 com o conteúdo da pilha

3.2.2 Bobina Negada – NEG COIL


%QX2

Menu: *Inserir-Bobinas-NEG COIL*
 Ex: Seta a saída digital 2 com o conteúdo negado da pilha


3.2.3 Seta Bobina – SET COIL

%UW911

Menu: *Inserir-Bobinas-SET COIL*
 Ex: Seta o parâmetro do usuário 911 se o conteúdo da pilha não for 0


3.2.4 Reseta Bobina – RESET COIL

%UW911

Menu: *Inserir-Bobinas-RESET COIL*
 Ex: Reseta o parâmetro do usuário 911 se o conteúdo da pilha não for 0

3.2.5 Bobina de Transição Positiva – PTS COIL

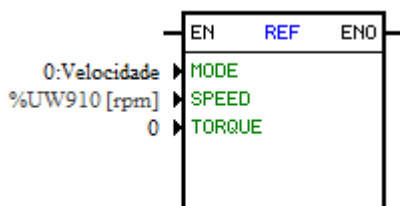
%MX5002

Menu: *Inserir-Bobinas-PTS COIL*
 Ex: Seta o marcador de bit 5002 durante 1 ciclo de varredura, se for detectado uma transição de 0 para 1 no conteúdo da pilha

3.2.6 Bobina de Transição Negativa – NTS COIL

%SX3011

Menu: *Inserir-Bobinas-NTS COIL*
 Ex: Seta o marcador de bit do sistema 3011 durante 1 ciclo de varredura, se for detectado uma transição de 1 para 0 no conteúdo da pilha

3.3 BLOCOS DE MOVIMENTO

3.3.1 Referência de Velocidade e/ou Torque – REF



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Movimento-REF*

Entrada:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Vai para 1 quando EN ≠ 0 e Sem erro

Propriedades:

MODE: 0=Modo Velocidade

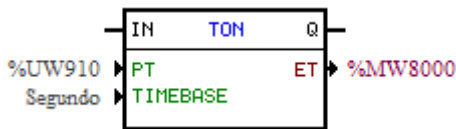
SPEED: Referência de velocidade [RPM, 13 Bits, Hz (x10)]

TORQUE: Não disponível

No exemplo acima, se a entrada EN estiver ativa, a entrada digital 1 estiver desligada, o bloco irá gerar uma referência de velocidade conforme o parâmetro do usuário 910 na unidade rpm. Se não houver erro (exemplo: inversor desabilitado), a saída ENO vai para 1.

3.4 BLOCOS DE CLP

3.4.1 Temporizador – TON



Menu: *Inserir-Blocos de Função-CLP-TON*

Entrada:

IN: Habilita o bloco

Saída:

Q: Vai para 1 quando $IN \neq 0$ e $ET \geq PT$

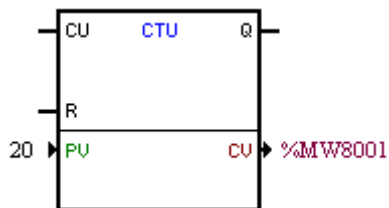
Propriedades:

PT: Tempo programado (*Preset Time*)

ET: Tempo decorrido (*Elapsed Time*)

No exemplo acima, se a entrada IN estiver ativa e o conteúdo do marcador de word 8000 for maior ou igual ao conteúdo do parâmetro do usuário 910, a saída Q vai para 1.

3.4.2 Contador Incremental – CTU



Menu: *Inserir-Blocos de Função-CLP-CTU*

Entradas:

CU: Captura as transições de 0 para 1 nesta entrada (*Counter Up*)

R: Reseta CV

Saída:

Q: Vai para 1 quando $CV \geq PV$

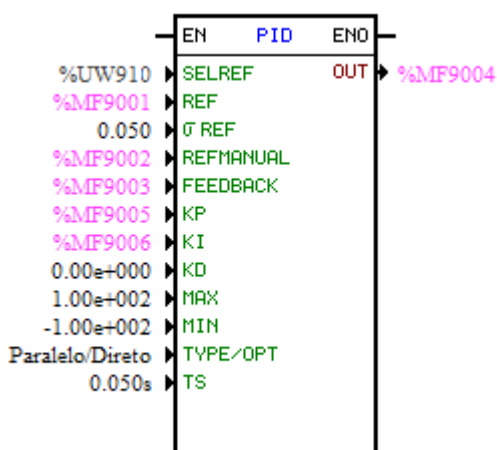
Propriedades:

PV: Valor programado (*Preset Value*)

CV: Valor de Contagem (*Counter Value*)

No exemplo acima, se o conteúdo do marcador de word 8001 for maior ou igual a 20, a saída Q vai para 1.

3.4.3 Controlador Proporcional-Integral-Derivativo – PID



Menu: *Inserir-Blocos de Função-CLP-PID*

Entradas:

EN: Habilita o bloco

ENO: Imagem da entrada EN

Propriedades:

TS: Período de amostragem

SELREF: Referência automática/manual

REF: Referência automática

σ REF: Constante de tempo do filtro da referência automática

REFMANUAL: Referência manual

FEEDBACK: Realimentação do processo

KP: Ganho proporcional

KI: Ganho integral

KD: Ganho derivativo

MAX: Valor máximo da saída

MIN: Valor mínimo da saída

TYPE: Acadêmico/paralelo

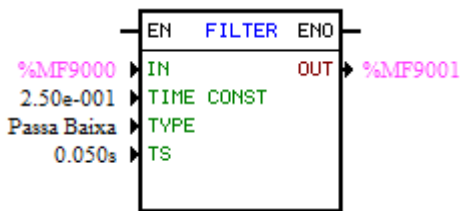
OPT: Direto/reverso

OUT: Saída do controlador

No exemplo acima, se a entrada EN estiver ativa, o controlador começa o seu trabalho. O conteúdo do parâmetro do usuário 910 seleciona a referência que está ativa, ou seja, se é o marcador de float 9001 (referência automática) ou 9002 (referência manual). Para a referência automática há um filtro de 0.05s. Como o ganho derivativo está fixo em 0, isto indica que o PID foi transformado para um PI. O valor da saída de controle

OUT, representado pelo marcador de float 9004, possui os limites máximo e mínimo de 100 e -100 e o tempo de amostragem de 0.050s.

3.4.4 Filtro Passa-Baixa ou Passa-Alta – FILTER



Menu: *Inserir-Blocos de Função-CLP-FILTER*

Entradas:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Imagem da entrada EN

Propriedades:

TS: Período de amostragem

IN: Dado de entrada

TIMECONST: Constante de tempo do filtro

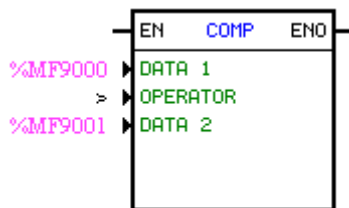
TYPE: Passa-baixa/Passa-alta

OUT: Valor filtrado do dado de entrada

No exemplo acima, se a entrada EN estiver ativa, o conteúdo do marcador de float 9000 será filtrado com uma constante de tempo de 0,25s por um filtro passa-baixa e será transferido marcador de float 9001.

3.5 BLOCOS DE CÁLCULO

3.5.1 Comparador – COMP



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Cálculo-COMP*

Entrada:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Vai para 1 quando a condição de comparação for satisfeita

Propriedades:

FORMAT: Inteiro ou ponto flutuante

DATA 1: Dado 1 de comparação

OPERATOR: Operador de comparação

DATA 2: Dado 2 de comparação

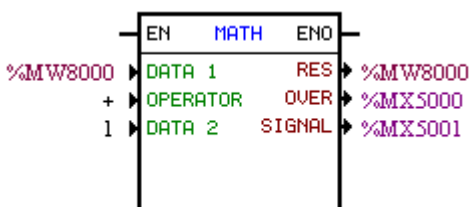
No exemplo acima, se a entrada EN estiver ativa e o conteúdo do marcador de float 9000 for maior que o do marcador de float 9001, então seta a saída ENO vai para 1.



NOTA!

Se FORMAT for inteiro, todos os dados numéricos são considerados words de 15 bits + sinal (-32768 a 32767).

3.5.2 Operação Matemática – MATH



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Cálculo-MATH*

Entrada:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Indica se o cálculo foi executado

Propriedades:

FORMAT: Inteiro ou ponto flutuante

DATA1: Dado 1 do cálculo. Também pode aparecer como DATA1H e DATA1L (representando as partes alta e baixa do dado 1)

OPERATOR: Operador matemático (+, -, *, etc)

DATA2: Dado 2 do cálculo. Também pode aparecer como DATA2H e DATA2L (representando as partes alta e baixa do dado 2)

RES: Resultado do cálculo. Também pode aparecer

como RESH e RESL (representando as partes alta e baixa do resultado) e também como QUOC e REM (representando o quociente e o resto de uma divisão)

OVER: Indica se o resultado ultrapassou o seu limite.
 SIGNAL: Sinal do resultado

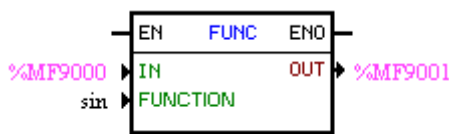
No exemplo acima, quando a entrada EN está ativa, o valor do marcador de word 8000 é incrementado a cada ciclo de scan. Quando o marcador de bit 5000 vai para 1, indica que houve um estouro de limite e o marcador de word 8000 permanece em 32767.



NOTA!

Se FORMAT for inteiro, todos os dados numéricos são considerados words de 15 bits + sinal (-32768 a 32767).

3.5.3 Função Matemática – FUNC



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Cálculo-FUNC*

Entrada:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Indica se o cálculo foi executado

Propriedades:

FORMAT: Inteiro ou ponto flutuante

IN: Dado a ser cálculo

FUNCTION: Função matemática (sen, cos, etc)

OUT: Resultado do cálculo

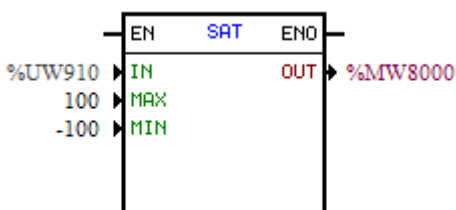
No exemplo acima, quando a entrada EN está ativa, o marcador de float 9001 apresenta o resultado do cálculo do seno do marcador de float 9000.



NOTA!

Se FORMAT for inteiro, todos os dados numéricos são considerados words de 15 bits + sinal (-32768 a 32767).

3.5.4 Saturador – SAT



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Cálculo-SAT*

Entrada:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Indica se houve saturação, se EN ≠ 0

Propriedades:

FORMAT: Inteiro ou ponto flutuante

IN: Dado de entrada

MAX: Valor máximo permitido

MIN: Valor mínimo permitido

OUT: Dado de saída

No exemplo acima, quando a entrada EN está ativa, o marcador de word 8000 conterá o valor do parâmetro do usuário 910, porém limitado entre o máximo de 100 e o mínimo de -100.



NOTA!

Se FORMAT for inteiro, todos os dados numéricos são considerados words de 15 bits + sinal (-32768 a 32767).

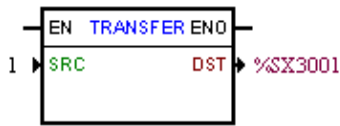


NOTA!

Caso o valor de MIN seja maior que o MAX as saídas OUT e ENO são zeradas.

3.6 BLOCOS DE TRANSFERÊNCIA

3.6.1 Transfere Dados – TRANSFER



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Transferência-TRANSFER*

Entrada:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Indica que a transferência foi feita

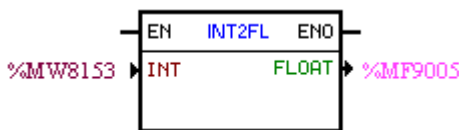
Propriedades:

SRC: Dado fonte

DST: Dado destino

No exemplo acima, se a entrada EN estiver ativa, a constante word 1 é transferida ao marcador de bit do sistema 3001 (habilita geral).

3.6.2 Converte de Inteiro (16 bits) para Ponto Flutuante – INT2FL



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Transferência-INT2FL*

Entrada:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Indica que a transferência foi feita

Propriedades:

INT: Dado inteiro

FLOAT: Dado convertido em ponto flutuante

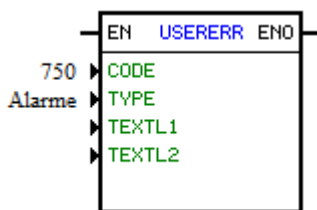
No exemplo acima, se a entrada EN estiver ativa, o conteúdo do marcador de word 8153 (levando em conta o seu sinal) é convertido para ponto flutuante ao marcador de float 9005.



NOTA!

INT é tratado como word de 15 bits + sinal (-32768 a 32767).

3.6.3 Gerador de Falha ou Alarme do Usuário – USERERR



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Transferência-USERERR*

Entrada:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Indica 1 quando EN = 1 e o alarme ou erro foi efetivamente gerado.

Propriedades:

CODE: Código do alarme ou falha.

TYPE: 0: Gera alarme, 1: Gera falha

TEXTL1: Texto da linha 1 da HMI (Não disponível)

TEXTL2: Texto da linha 2 da HMI (Não disponível)

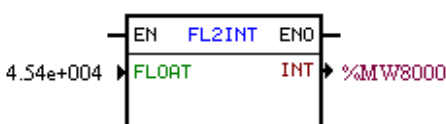
No exemplo acima, se a entrada EN estiver ativa, aparecerá o código A750.



NOTA!

Se este bloco for configurado como Falha, é necessário resetar o drive para poder habilitar o drive novamente.

3.6.4 Converte de Ponto Flutuante para Inteiro (16 bits) – FL2INT



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Transferência-FL2INT*

Entrada:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Indica que a transferência foi feita

Propriedades:

FLOAT: Dado em ponto flutuante

INT: Dado convertido para inteiro

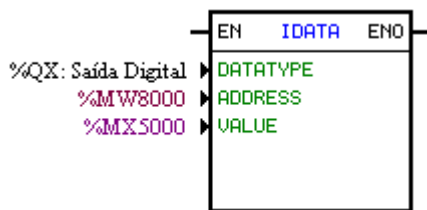
No exemplo acima, se a entrada EN estiver ativa, a constante float $4,54 \times 10^4$ é convertida para um inteiro com sinal via marcador de word 8000. Todavia, após a conversão, o marcador de word 8000 ficará com o valor de 32767, pois este é o limite positivo de uma word.



NOTA!

INT é tratado como word de 15 bits + sinal (-32768 a 32767).

3.6.5 Transfere Dados Indireta – IDATA



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Transferência-IDATA*

Entrada:

EN: Habilita o bloco

Saída:

ENO: Indica que a transferência foi feita

Propriedades:

CMD: Comando de Leitura/Escrita

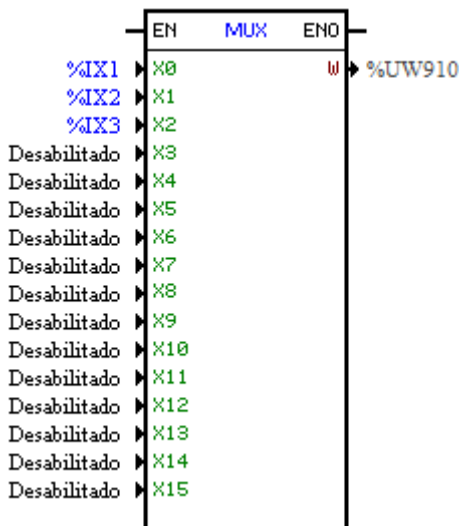
DATATYPE: Tipo de dado

ADDRESS: Endereço do usuário.

VALUE: Conteúdo lido/Valor a ser escrito

No exemplo acima, se a entrada EN estiver ativa, o conteúdo do marcador de bit 5000 é escrito para a saída digital cujo endereço é o conteúdo do marcador de word 8000.

3.6.6 Multiplexador – MUX



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Transferência-MUX*

Entrada:

EN: Habilita a operação matemática

Saída:

ENO: Indica que a transferência foi feita

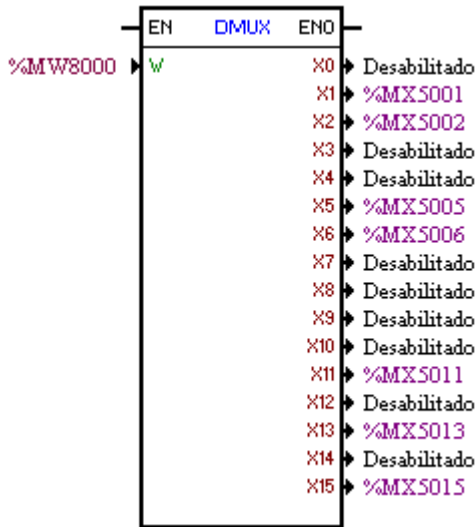
Propriedades:

X0-X15: Vetor de dados binários

W: Word resultante

No exemplo acima, quando a entrada EN está ativa, as entradas digitais 1, 2 e 3 transferem o seu conteúdo aos bits 0, 1 e 2 do parâmetro do usuário P910.

3.6.7 Demultiplexador – DMUX



Menu: *Inserir-Blocos de Função-Transferência-DMUX*

Entrada:

EN: Habilita a operação matemática

Saída:

ENO: Indica que a transferência foi feita

Propriedades:

W: Word fonte

X0-X15: Vetor de dados binários resultante

No exemplo acima, quando a entrada EN está ativa, os bits 1, 2, 5, 6, 11, 13 e 15 do marcador de word 8000 são transferidos respectivamente aos marcadores de bit 5001, 5002, 5005, 5006, 5011, 5013 e 5015.

4 PARAMETRIZAÇÃO DO INVERSOR

A seguir serão apresentados apenas os parâmetros do inversor de frequência CFW100 que possuem relação com a SoftPLC.

4.1 SÍMBOLOS PARA DESCRIÇÃO DAS PROPRIEDADES

ro	Parâmetro somente de leitura
cfg	Parâmetro somente pode ser alterado com motor parado

4.2 PARÂMETROS DE CONFIGURAÇÃO DO CFW100

P100 – Tempo de Aceleração

P101 – Tempo de Desaceleração

P220 – Seleção da Fonte LOCAL/REMOTO

P221 – Seleção da Referência de Velocidade - Situação LOCAL

P222 – Seleção da Referência de Velocidade - Situação REMOTO

P223 – Seleção do Sentido de Giro - Situação LOCAL

P224 – Seleção de Gira / Para - Situação LOCAL

P225 – Seleção de JOG - Situação LOCAL

P226 – Seleção do Sentido de Giro - Situação REMOTO

P227 – Seleção de Gira / Para - Situação REMOTO

P228 – Seleção de JOG - Situação REMOTO

P246 – Entrada em Frequência FI

P251 – Função da Saída Analógica AO1

P263 – Função da Entrada Digital DI1

P264 – Função da Entrada Digital DI2

P265 – Função da Entrada Digital DI3

P266 – Função da Entrada Digital DI4

P267 – Função da Entrada Digital DI5

P268 – Função da Entrada Digital DI6

P269 – Função da Entrada Digital DI7

P270 – Função da Entrada Digital DI8

P271 – Sinal das Entradas Digitais

P275 – Função da Saída DO1 (RL1)

P276 – Função da Saída DO2 (RL2)

P277 – Função da Saída DO3 (RL3)

NOTA!

Os recursos de entradas e saídas disponíveis dependem do acessório utilizado. Mais informações, consultar o Manual de Programação do CFW100.

4.3 PARÂMETROS EXCLUSIVOS DA SOFTPLC
P900 – Estado da SoftPLC

Faixa de Valores: 0 = Sem Aplicativo **Padrão:** 0
 1 = Instal. Aplic.
 2 = Aplic. Incomp.
 3 = Aplic. Parado
 4 = Aplic. Rodando

Propriedades: ro

Descrição:

Permite ao usuário visualizar o status em que a SoftPLC se encontra. Se não há aplicativo instalado, os parâmetros P910 a P959 não serão mostrados na HMI.

Se este parâmetro apresentar a opção 2 (“Aplic. Incomp.”), indica que a versão que foi carregada do módulo de memória flash, não é compatível com o firmware atual do CFW100.

Neste caso, é necessário que o usuário recompila o seu projeto no WLP, considerando a nova versão do CFW100 e refazer o “download”. Caso isto não seja possível, pode-se fazer o “upload” deste aplicativo com o WLP, desde que a senha do aplicativo seja conhecida ou a senha não esteja habilitada.

P901 – Comando para SoftPLC

Faixa de Valores: 0 = Para Aplic. **Padrão:** 0
 1 = Roda Aplic.
 2 = Exclui Aplic.

Propriedades: cfg

Descrição:

Permite parar, rodar ou excluir um aplicativo instalado, mas para isto, o motor deve estar desabilitado.

P902 – Tempo Ciclo de Scan

Faixa de Valores: 0.00 a 9.999 s **Padrão:** não há

Propriedades: ro

Descrição:

Consiste no tempo de varredura do aplicativo. Quanto maior o aplicativo, maior tende a ficar o tempo de varredura.

P910 até P959 – Parâmetros do Usuário da SoftPLC

Faixa de Valores: -9999 a 9999 **Padrão:** 0

Propriedades: -

Descrição:

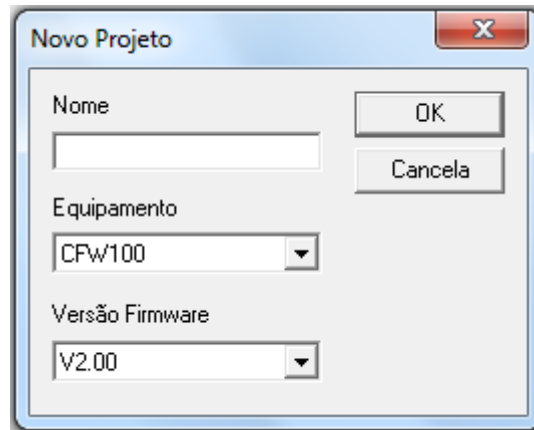
Consistem em parâmetros de uso definido pelo usuário via software WLP, conforme descrito no item 5.5.

5 RESUMO DAS PRINCIPAIS FUNÇÕES DO WLP

Este capítulo traz informações básicas sobre as operações feitas com o software WLP para uso no inversor CFW100. Maiores informações podem ser obtidas na ajuda (help) do software WLP.

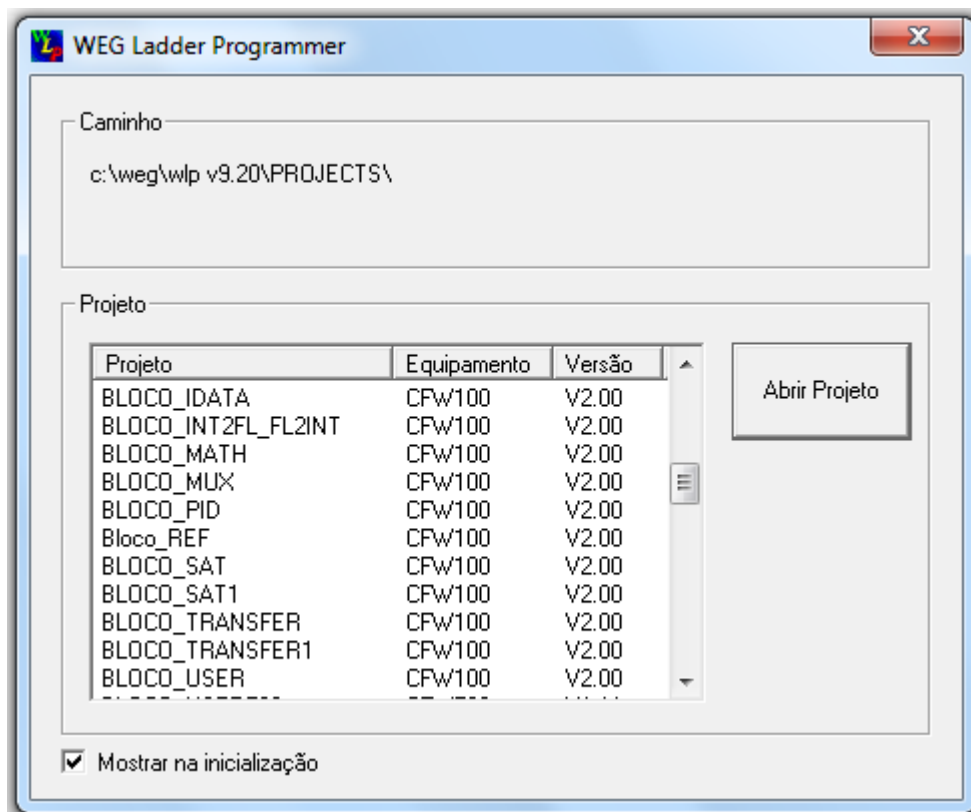
5.1 PROJETO – NOVO

Cria um novo projeto. Além de definir o nome do projeto, é necessário configurar o equipamento e a respectiva versão de firmware.



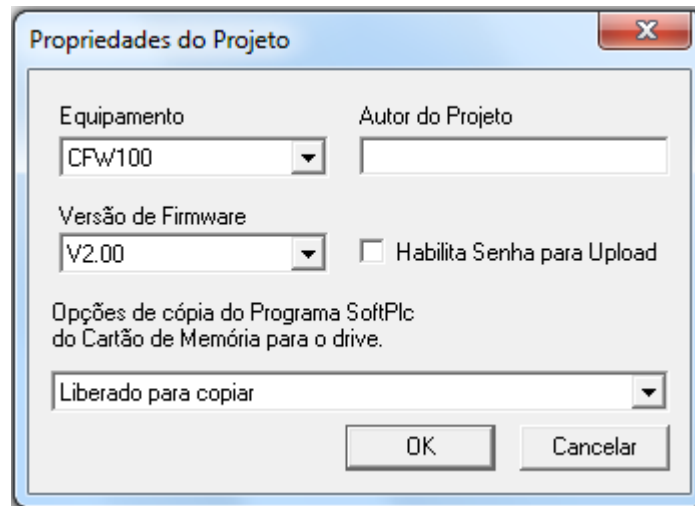
5.2 PROJETO – ABRIR

Abre o projeto selecionado.



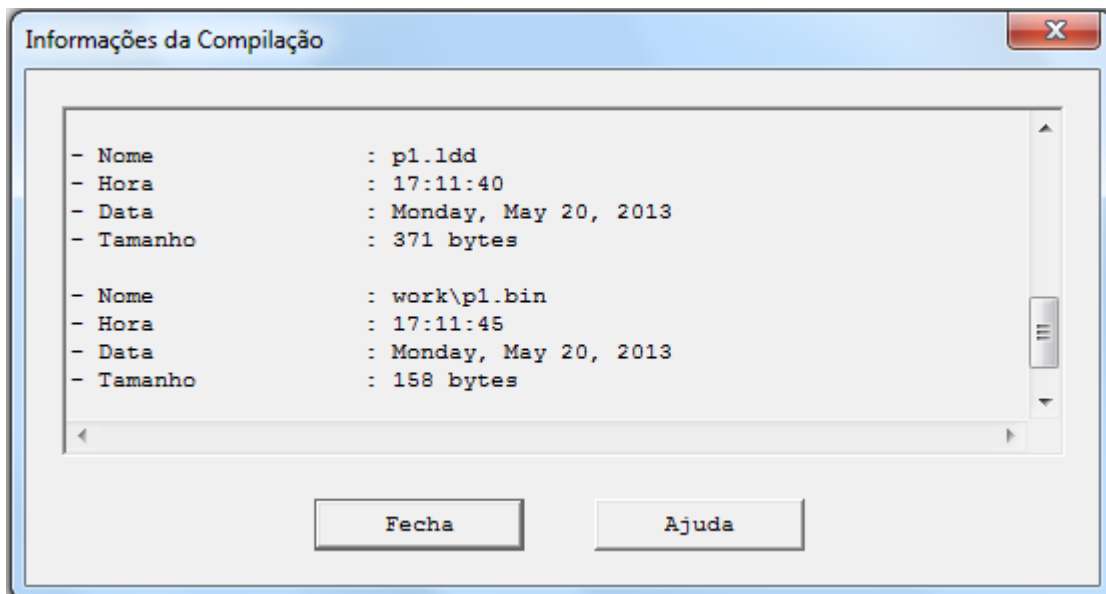
5.3 PROJETO – PROPRIEDADES

Permite ao usuário redefinir o equipamento e a versão de firmware. Nesta janela, também se configura se o projeto terá senha para upload.



5.4 EXIBIR – INFORMAÇÕES DA COMPILAÇÃO

Permite ao usuário saber o tamanho em bytes do aplicativo compilado (<nomedoprojeto>.bin) a ser enviado ao equipamento.

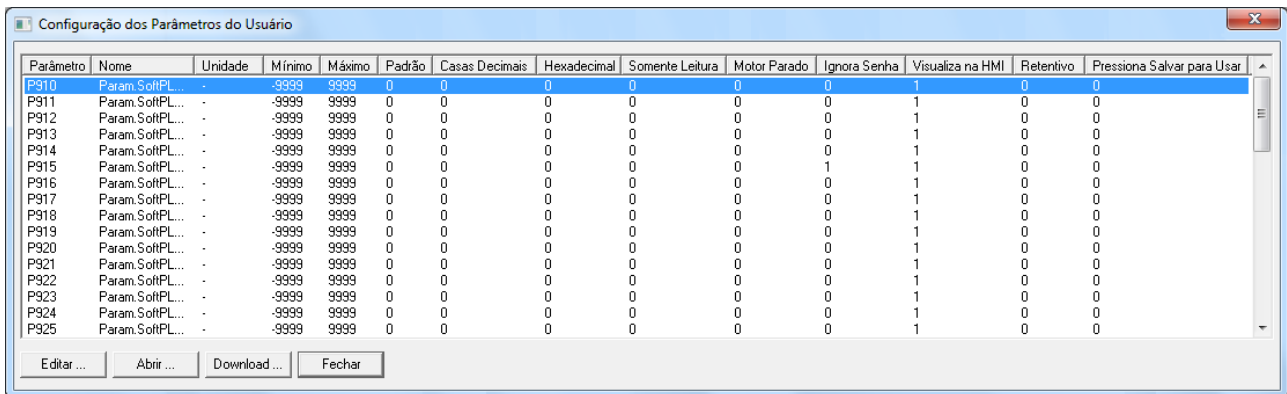


5.5 EXIBIR – CONFIGURAÇÃO DOS PARÂMETROS DO USUÁRIO

Abre uma janela de visualização dos atributos de todos os parâmetros do usuário. Com um duplo clique sobre o parâmetro selecionado, é permitida a configuração destes atributos, que incluem:

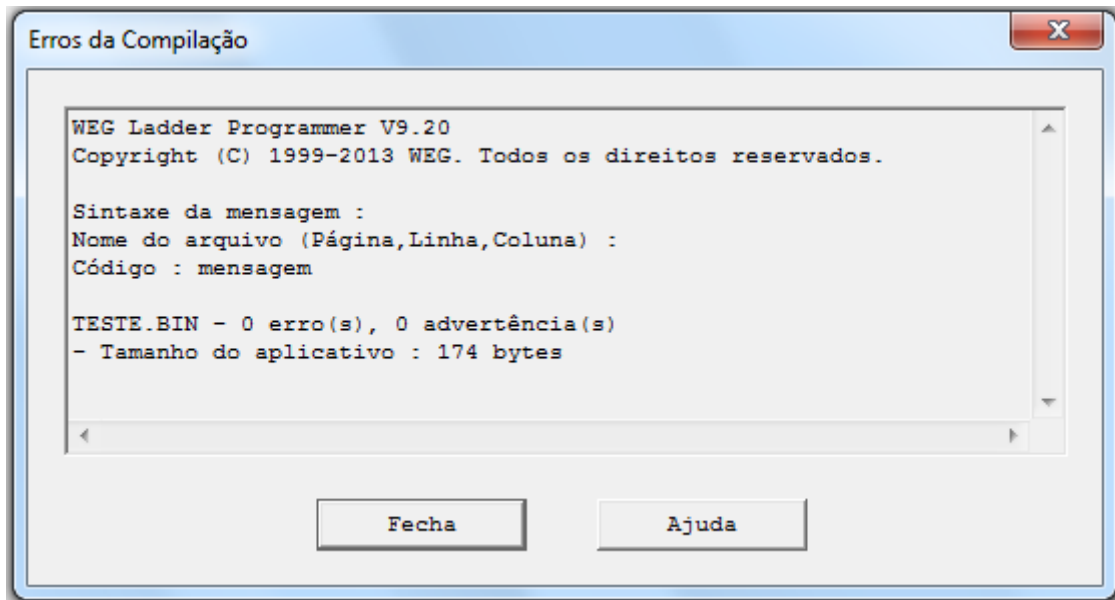
- Texto descritivo do parâmetro (até 21 caracteres);
- Seleção da unidade;
- Limite mínimo e máximo;
- Valor padrão;
- Número de casas decimais;
- Formato hexadecimal ou normal;
- Somente leitura ou escrita;
- Alteração somente com o motor parado ou online;
- Ignora a senha (permite alteração independentemente da senha do inversor (P000)) ou normal;
- Visualiza ou esconde o parâmetro;
- Permite salvar o valor do parâmetro (retentivo), quando o mesmo é utilizado em blocos (CLP, Cálculos e Transferências) na desenergização;
- Parâmetro de configuração que permite alteração com motor girando.

Estas configurações podem ser transmitidas ao CFW100 pelo botão “Download”.



5.6 CONSTRUIR – COMPILAR

Analisa o aplicativo e gera o código compilado para o equipamento especificado.



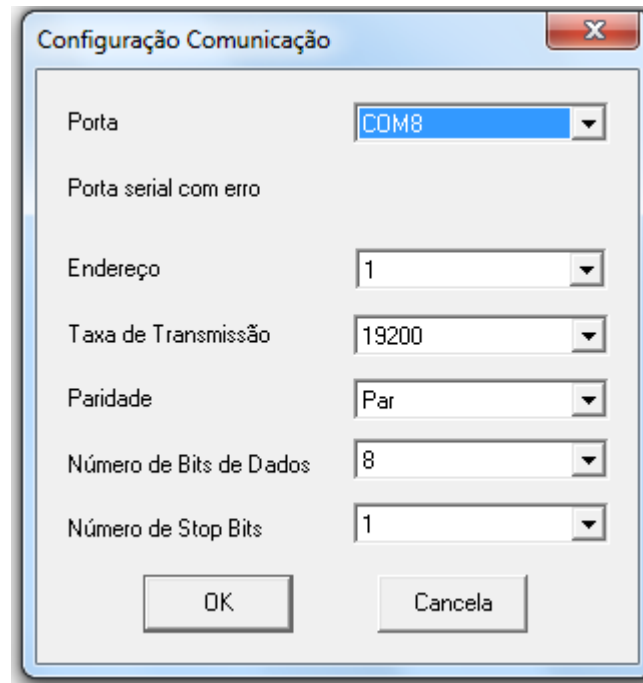
5.7 COMUNICAÇÃO – CONFIGURAÇÃO

Para o CFW100 se utiliza a porta Serial.



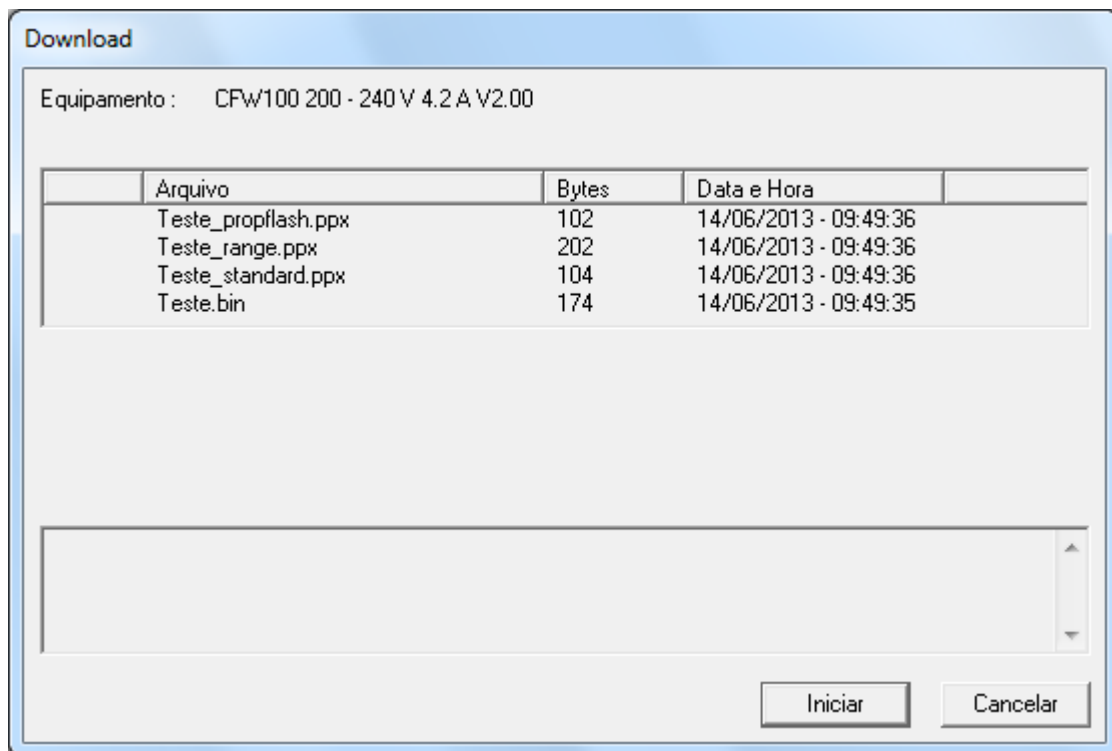
NOTA!

Recomenda-se utilizar os acessórios CFW100-CRS485 e CFW100-CUSB para estabelecimento da comunicação do CFW100 com o WLP.



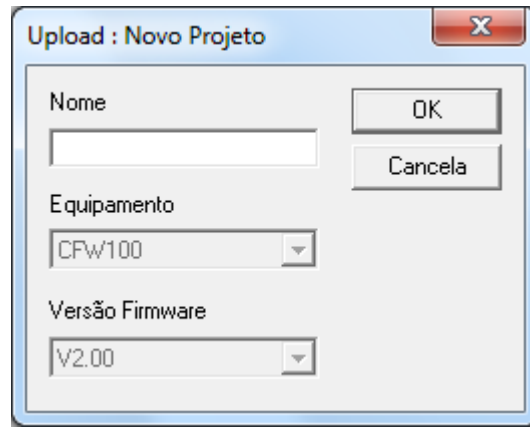
5.8 COMUNICAÇÃO – DOWNLOAD

Este comando permite enviar ao CFW100 o aplicativo e/ou as configurações dos parâmetros do usuário.



5.9 COMUNICAÇÃO – UPLOAD

Este comando permite ler e copiar o aplicativo que está instalado no CFW100, se a senha for válida, e abri-lo.



Upload : Novo Projeto

Nome

Equipamento

CFW100

Versão Firmware

V2.00

OK

Cancela

6 FALHAS, ALARMES E POSSÍVEIS CAUSAS

Tabela 6.1: “Falhas”, “Alarmes” e causas mais prováveis

Falha/Alarme	Descrição	Causas mais Prováveis
A702: Inversor Desabilitado	Ocorre quando um bloco de movimento da SoftPLC (Bloco REF) é ativo e o comando de habilita geral do drive não está ativo.	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Verificar se o comando de habilita geral do drive está ativo;
A704: Dois Movim. Habilitados	Ocorre quando 2 ou mais blocos de movimento (Bloco REF) estão habilitados ao mesmo tempo.	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Verificar lógica do programa do usuário.
A706: Ref. Não Progr. SPLC	Ocorre quando um bloco de movimento é habilitado e a referência de velocidade não está programada para a SoftPLC.	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Verificar a programação das referências no modo local e/ou remoto (P221 e P222).
F711: Falha no carregamento do aplicativo da SoftPLC	Ocorreu falha durante o carregamento do aplicativo da SoftPLC.	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Falha na inicialização da SoftPLC pela CPU; ▪ Aplicativo carregado incompatível (P900=2) e Comando Para Aplicativo (P901=0);
A712: SoftPLC protegido contra cópia	Ocorreu quando se tenta copiar aplicativo SoftPLC protegido contra cópias.	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Tentativa de copiar aplicativo WLP protegido contra cópias (“nunca permite copiar”); ▪ Tentativa de copiar WLP de uma cópia protegida contra cópias (“não permite copiar de uma cópia”).