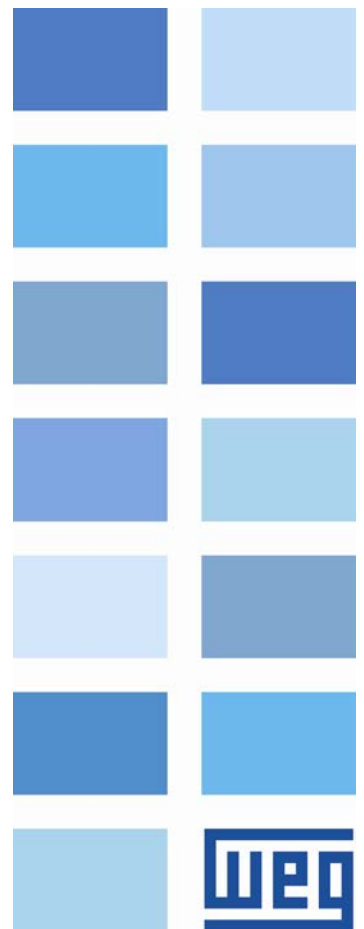


# SoftPLC

CFW701

## Manual de la SoftPLC

Idioma: Español





## **Manual de la SoftPLC**

Serie: CFW701

Idioma: Español

Nº del Documento: 10001618046 / 01

Fecha de la Publicación: 10/2013

## Sumario

|  |           |
|--|-----------|
| ABREVIACIONES Y DEFINICIONES .....                                     | 5         |
| REPRESENTACIÓN NUMÉRICA.....   | 5         |
| <b>1 INTRODUCCIÓN A LA SOFTPLC .....</b>                               | <b>6</b>  |
| 1.1 SÍMBOLO DE LOS TIPOS DE DATOS.....                                 | 6         |
| <b>2 MEMORIA DE LA SOFTPLC .....</b>                                   | <b>7</b>  |
| 2.1 MEMORIA.....   | 7         |
| 2.2 MEMORIA DE DATOS .....   | 7         |
| 2.2.1 Constantes .....   | 7         |
| 2.2.2 Entradas y Salidas Físicas (Hardware) .....                      | 7         |
| 2.2.3 Marcadores Volátiles (Variables).....                            | 8         |
| 2.2.4 Marcadores del Sistema .....                                     | 8         |
| 2.2.5 Parámetros .....   | 11        |
| 2.3 MODBUS .....   | 11        |
| 2.3.1 Direcciones SoftPLC en el protocolo Modbus .....                 | 11        |
| 2.3.2 Protocolo .....  | 11        |
| <b>3 RESUME DE LOS BLOQUES DE FUNCIÓN .....</b>                        | <b>12</b> |
| 3.1 CONTACTOS.....   | 12        |
| 3.1.1 Contacto Normalmente Abierto – NO CONTACT .....                  | 12        |
| 3.1.2 Contacto Normalmente Fechado – NC CONTACT .....                  | 12        |
| 3.1.3 Lógicas “E (AND)” con Contactos.....                             | 12        |
| 3.1.4 Lógicas “O (OR)” con Contactos.....                              | 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 Transición Positiva – PTS COIL .....                   | 13        |
| 3.2.6 Bobina de Transición Negada – NTS COIL.....                      | 13        |
| 3.3 BLOQUES DE MOVIMIENTO .....  | 14        |
| 3.3.1 Referencia de Velocidad y/o Torque – REF.....                    | 14        |
| 3.4 BLOQUES DE CLP.....  | 14        |
| 3.4.1 Temporizador – TON.....  | 14        |
| 3.4.2 Contador Incremental – CTU .....                                 | 14        |
| 3.4.3 Controlador Proporcional-Integral-Derivativo – PID .....         | 15        |
| 3.4.4 Filtro Pasa-Baja o Pasa-Alta – FILTER .....                      | 15        |
| 3.5 BLOQUES DE CÁLCULO .....   | 16        |
| 3.5.1 Comparador – COMP .....  | 16        |
| 3.5.2 Operación Matemática – MATH .....                                | 16        |
| 3.5.3 Función Matemática – FUNC.....                                   | 17        |
| 3.5.4 Saturador – SAT .....  | 17        |
| 3.6 BLOQUES DE TRANSFERENCIA .....                                     | 17        |
| 3.6.1 Transfiere Datos – TRANSFER .....                                | 17        |
| 3.6.2 Convierte de Entero (16 bits) para Punto Flotante – INT2FL ..... | 18        |
| 3.6.3 Generador de Falla o Alarma del Usuario – USERERR.....           | 18        |
| 3.6.4 Convierte de Punto Flotante para Entero (16 bits) – FL2INT ..... | 18        |
| 3.6.5 Transfiere Datos Indirecta – IDATA.....                          | 19        |
| 3.6.6 Multiplexador – MUX .....  | 19        |
| 3.6.7 Demultiplexador – DMUX.....                                      | 19        |
| <b>4 PARAMETRIZACIÓN DEL CONVERTIDOR .....</b>                         | <b>20</b> |
| 4.1 SÍMBOLOS PARA DESCRIPCIÓN DE LAS PROPIEDADES .....                 | 20        |
| 4.2 PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DEL CFW701 .....                       | 20        |
| 4.3 PARÁMETROS EXCLUSIVOS DE LA SOFTPLC .....                          | 21        |
| P1000 – ESTADO DE LA SOFTPLC.....                                      | 21        |
| P1001 – COMANDO PARA SOFTPLC.....                                      | 21        |

---

|   |           |
|---|-----------|
| P1002 – TIEMPO CICLO DE SCAN .....                              | 21        |
| P1003 – APLICACIÓN EN LA SOFTPLC .....                          | 21        |
| P1010 HASTA P1099 - PARÁMETROS SOFTPLC .....                    | 23        |
| <br>  |           |
| <b>5 RESUME DE LAS PRINCIPALES FUNCIONES DEL WLP .....</b>      | <b>23</b> |
| 5.1 PROYECTO – NUEVO.....                                       | 23        |
| 5.2 PROYECTO – ABRIR .....                                      | 23        |
| 5.3 PROYECTO – PROPIEDADES .....                                | 23        |
| 5.4 EXHIBIR – INFORMACIONES DE LA COMPILACIÓN .....             | 24        |
| 5.5 EXHIBIR – CONFIGURACIÓN DE LOS PARÁMETROS DEL USUARIO ..... | 24        |
| 5.6 CONSTRUIR – COMPILAR .....                                  | 25        |
| 5.7 COMUNICACIÓN – CONFIGURACIÓN .....                          | 25        |
| 5.8 COMUNICACIÓN – TRANSMITIR .....                             | 26        |
| <br>  |           |
| <b>6 FALLAS, ALARMAS Y POSIBLES CAUSAS.....</b>                 | <b>27</b> |

### A RESPECTO DEL MANUAL

Este manual suministra la descripción necesaria para la operación del convertidor de frecuencia CFW701 utilizando el módulo de programación del usuario, denominado SoftPLC. Este manual debe ser utilizado en conjunto con el manual del usuario del CFW701 y del software WLP.

### ABREVIACIONES Y DEFINICIONES

|            |   |
|------------|---|
| <b>CLP</b> | Controlador Lógico Programable              |
| <b>CRC</b> | Cycling Redundancy Check                    |
| <b>RAM</b> | Random Access Memory                        |
| <b>WLP</b> | Software de Programación en Lenguaje Ladder |
| <b>USB</b> | Universal Serial Bus                        |

### REPRESENTACIÓN NUMÉRICA

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

### COMPATIBILIDAD

**¡NOTA!**

Utilice el WLP V9.50 o superior para programas SoftPLC en la versión de firmware V2.01.

**¡NOTA!**

Programas SoftPLC de la versión de firmware V2.01 no son compatibles con los programas de las versiones anteriores de firmware.

## 1 INTRODUCCIÓN A LA SOFTPLC

La SoftPLC es un recurso que agrega al CFW701 las funcionalidades de un CLP, sumando flexibilidad al producto y permitiendo que el usuario desarrolle sus propios aplicativos (programas del usuario).

Las principales características de la SoftPLC son:

Programación en “Lenguaje Ladder” utilizando el software WLP;

- Acceso a todos los Parámetros y I/O's del CFW701.
- 50 parámetros configurables para uso del usuario.
- Bloques de CLP, Matemáticos y de Control.
- Transferencia y monitoreo *on-line* del software aplicativo vía USB.
- Transferencia del software aplicativo instalado al PC dependiendo de la contraseña.
- Almacenado del software aplicativo en la tarjeta de memoria FLASH.
- Ejecución directamente en RAM.

### 1.1 SÍMBOLO DE LOS TIPOS DE DATOS

|     |   |
|-----|---|
| %KW | constantes del tipo word (16 bits)                  |
| %KF | constantes del tipo float (32 bits, punto flotante) |
| %MX | marcadores de bit                                   |
| %MW | marcadores de word (16 bits)                        |
| %MF | marcadores de float (32 bits, punto flotante)       |
| %SX | marcadores de bit de sistema                        |
| %SW | marcadores de word del sistema (16 bits)            |
| %IX | entradas digitales                                  |
| %IW | entradas analógicas (16 bits)                       |
| %QX | salidas digitales                                   |
| %QW | salidas analógicas (16 bits)                        |

## 2 MEMORIA DE LA SOFTPLC

### 2.1 MEMORIA

- RAM SoftPLC: 4536 bytes
- FLASH SoftPLC: 32768 bytes



**¡NOTA!**

El aplicativo SoftPLC almacenado en FLASH es ejecutado en RAM. Por este motivo, siempre que el aplicativo fuera mayor que 4536 bytes, el ciclo de scan quedará más lento, debido a las cargas de la memoria FLASH para la RAM.

### 2.2 MEMORIA DE DATOS

En la SoftPLC, el área de memoria de datos (variables del usuario) y de programa es compartida. Por eso un aplicativo puede variar el tamaño total en función de la cantidad de variables utilizadas por el usuario.

Los marcadores de bit, word y float son alocados de acuerdo con la **ÚLTIMA** dirección utilizada en el aplicativo, o sea, cuanto mayor es esta última dirección, mayor será el área alocada. Por eso, es recomendado que el usuario utilice los marcadores de manera **SECUENCIAL**.

Las constantes word y float también utilizan espacio de programa.

#### 2.2.1 Constantes

*Tabla 2.1 - Mapeado de Memoria de las Constantes*

| Símbolo | Descripción                       | Bytes   |
|---------|-----------------------------------|---|
| %KW     | Constantes Word (16 bits)         | Depende de la cantidad de constantes word distintas. Ex: Si fueran utilizadas las:<br>- %KW: 327 = 2 bytes<br>- %KW: 5; 67 = 4 bytes<br>- %KW: 13; 1000; 4 = 6 bytes                  |
| %KF     | Constantes Float (32 bits – IEEE) | Depende de la cantidad de constantes float distintas. Ex: Si fueran utilizadas las:<br>- %KF: -0,335 = 4 bytes<br>- %KF: 5,1; 114,2 = 8 bytes<br>- %KF: 0,0; 115,3; 13,333 = 12 bytes |

#### 2.2.2 Entradas y Salidas Físicas (Hardware)

*Tabla 2.2 - Mapeado de Memoria de los I/O's*

| Símbolo | Descripción         | Rango   | Bytes |
|---------|---------------------|---------|-------|
| %IX     | Entradas Digitales  | 1 ... 8 | 2     |
| %QX     | Salidas Digitales   | 1 ... 5 | 2     |
| %IW     | Entradas Analógicas | 1 ... 3 | 6     |
| %QW     | Salidas Analógicas  | 1 ... 2 | 4     |



**¡NOTA!**

Los valores de las Entradas Analógicas (%IW) y de las Salidas Analógicas (%QW) leídos y escritos respectivamente vía SoftPLC, respectan las suyas ganancias (P0232, P0237, P0242: %IW1–%IW4 y P0252, P0255: %QW1–%QW2) y offsets (P0234, P0239, P0244: %IW1–%IW3).



**¡NOTA!**

Los valores leídos o escritos vía SoftPLC obedecen las siguientes reglas, respectándose los parámetros relativos a las señales de las entradas y salidas analógicas (P0233, P0238, P0243, P0248: %IW1–%IW3 y P0253, P0256, P0259, P0262: %QW1–%QW4):

- Opción: 0 a 10 V / 20 mA
  - 0 V o 0 mA = 0
  - 10 V o 20 mA = 32767
- Opción: 4 a 20 mA
  - 4 mA = 0
  - 20 mA = 32767
- Opción: 10 V / 20 mA a 0
  - 10 V o 20 mA = 0
  - 0 V o 0 mA = 32767
- Opción: 20 a 4 mA
  - 20 mA = 0
  - 4 mA = 32767
- Opción: -10 a +10 V
  - -10 V = -32768 (o 32768 para parámetro sin señal)
  - -5 V = -16384 (o 49152 para parámetro sin señal)
  - 0 = 0
  - +10 V = 32767

**2.2.3 Marcadores Volátiles (Variables)**

Consisten en variables que pueden ser utilizadas por el usuario para ejecutar las lógicas del aplicativo. Pueden ser marcadores de bit (1 bit), marcadores de word (16 bits) o marcadores de float (32 bits – IEEE).

*Tabla 2.3 - Mapeado de Memoria de los Marcadores Volátiles*

| Símbolo | Descripción         | Rango         | Bytes   |
|---------|---------------------|---------------|---|
| %MX     | Marcadores de Bit   | 5000 ... 6099 | Depende del último marcador utilizado. Son organizados de 2 en 2 bytes. Ex:<br>- último marcador: %MX5000 = 2 bytes<br>- último marcador: %MX5014 = 2 bytes<br>- último marcador: %MX5016 = 4 bytes<br>- último marcador: %MX5039 = 6 bytes |
| %MW     | Marcadores de Word  | 8000 ... 8199 | Depende del último marcador utilizado. Ex:<br>- último marcador: %MX8000 = 2 bytes<br>- último marcador: %MX8001 = 4 bytes<br>- último marcador: %MX8007 = 16 bytes   |
| %MF     | Marcadores de Float | 9000 ... 9199 | Depende del último marcador utilizado. Ex:<br>- último marcador: %MX9000 = 4 bytes<br>- último marcador: %MX9001 = 8 bytes<br>- último marcador: %MX9007 = 32 bytes   |



**¡NOTA!**

Para disminuir el tamaño del aplicativo, utilizar marcadores de forma secuencial.

Ex:

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

**2.2.4 Marcadores del Sistema**

Consisten en variables especiales que permiten al usuario leer y modificar datos del convertidor que pueden o no estar disponibles en los parámetros. Pueden ser: marcadores de bit del sistema (1 bit) o marcadores de word del sistema (16 bits).



**Tabla 2.4.a - Mapeado de Memoria de los Marcadores de Bit del Sistema - Impares**

| Símbolo | Descripción                    | Rango                    | Bytes  |
|---------|--------------------------------|--------------------------|--|
| Tipo    | Bits del Sistema               | 3000 ... 3040            | 4 bytes  |
| %SX     | <i>Escrita/Comando (Impar)</i> |                          |  |
|         | 3001                           | Habilita General         | <b>0:</b> Deshabilita general el convertidor, interrumpiendo la alimentación para el motor.<br><b>1:</b> Habilita general el convertidor, permitiendo la operación del motor.  |
|         | 3003                           | Gira/Para                | <b>0:</b> Para el motor por rampa de desaceleración.<br><b>1:</b> Gira el motor de acuerdo con la rampa de aceleración hasta alcanzar el valor de la referencia de velocidad.  |
|         | 3005                           | Sentido de Giro          | <b>0:</b> Gira el motor en el sentido antihorario.<br><b>1:</b> Gira el motor en el sentido horario.   |
|         | 3007                           | JOG                      | <b>0:</b> Deshabilita la función JOG.<br><b>1:</b> Habilita la función JOG.  |
|         | 3009                           | LOC/REM                  | <b>0:</b> Convertidor se va para el modo local.<br><b>1:</b> Convertidor se va para el modo remoto.  |
|         | 3011                           | Reset de Fallas          | <b>0:</b> Sin función.<br><b>1:</b> Si en estado de falla, ejecuta el reset del convertidor.<br><b>¡NOTA!</b> Al ser ejecutado este comando, el convertidor y el Aplicativo SoftPLC serán reinicializados. El mismo vale para el comando de Reset vía HMI.   |
|         | 3021                           | Activa 2ª Rampa          | <b>0:</b> Acelera y desacelera el eje del motor a través de la 1ª Rampa (los tiempos son programados en los parámetros P0100 y P0101).<br><b>1:</b> Acelera y desacelera el eje del motor a través de la 2ª Rampa (los tiempos son programados en los parámetros P0102 y P0103).<br><b>Obs.:</b> Programar P0105 en 6 para habilitar la selección vía SoftPLC. |
|         | 3023                           | Fuerza Gira/Para SoftPLC | <b>0:</b> Sin función.<br><b>1:</b> Hace que el %SX3003 (gira/para) sea condición de liberación del comando gira/para del CFW701.  |

**Tabla 2.4.b - Mapeado de Memoria de los Marcadores de Bit del Sistema - Pares**

| Símbolo | Descripción                 | Rango         | Bytes  |
|---------|-----------------------------|---------------|--|
| Tipo    | Bits del Sistema            | 3000 ... 3040 | 4 bytes  |
| %SX     | <i>Lectura/Estado (Par)</i> |               |  |
| 3000    | Habilitado General          |               | <b>0:</b> Convertidor está deshabilitado general.<br><b>1:</b> Convertidor está habilitado general y listo para girar el motor.  |
| 3002    | Motor Girando (RUN)         |               | <b>0:</b> Motor está parado.<br><b>1:</b> Convertidor está girando el motor a la velocidad de referencia, o ejecutando rampa de aceleración o desaceleración.  |
| 3004    | Sentido de Giro             |               | <b>0:</b> Motor girando en el sentido antihorario.<br><b>1:</b> Motor girando en el sentido horario.   |
| 3006    | JOG                         |               | <b>0:</b> Función JOG inactiva.<br><b>1:</b> Función JOG activa.   |
| 3008    | LOC/REM                     |               | <b>0:</b> Convertidor en modo local.<br><b>1:</b> Convertidor en modo remoto.  |
| 3010    | En Falla                    |               | <b>0:</b> Convertidor no está en el estado de falla.<br><b>1:</b> Alguna falla registrada por el convertidor.<br><b>Obs.:</b> El número de la falla puede ser leído a través del parámetro P0049 – Falla Actual.   |
| 3012    | En Subtensión               |               | <b>0:</b> Sin subtensión.<br><b>1:</b> Con subtensión.   |
| 3014    | Modo de Operación del PID   |               | <b>0:</b> En modo manual (función PID).<br><b>1:</b> En modo automático (función PID).   |
| 3016    | En Alarma                   |               | <b>0:</b> Convertidor no está en el estado de alarma.<br><b>1:</b> Convertidor está en el estado de alarma.<br><b>Obs.:</b> El número de la alarma puede ser leído a través del parámetro P0048 – Alarma Actual.   |
| 3018    | En Modo de Configuración    |               | <b>0:</b> Convertidor operando normalmente.<br><b>1:</b> Convertidor en modo de configuración. Indica una condición especial en la cual el convertidor no puede ser habilitado: <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ejecutando rutina de autoajuste.</li> <li>■ Ejecutando rutina de <i>start-up</i> orientado.</li> <li>■ Ejecutando función <i>copy</i> de la HMI.</li> <li>■ Ejecutando rutina autoguiada de la tarjeta de memoria flash.</li> <li>■ Posee incompatibilidad de parametrización.</li> </ul> <b>Obs.:</b> Es posible obtener la descripción exacta del modo especial de operación en el parámetro P0692. |
| 3020    | Rampa Activa                |               | <b>0:</b> Señaliza que la 1ª Rampa está activa.<br><b>1:</b> Señaliza que la 2ª Rampa está activa.   |
| 3032    | Tecla Start (1)             |               | <b>0:</b> No presionada.<br><b>1:</b> Presionada por 1 ciclo de scan   |
| 3034    | Tecla Stop (0)              |               |  |
| 3036    | Tecla Sentido de Giro (↻)   |               |  |
| 3038    | Tecla Local/Remoto          |               |  |
| 3040    | Tecla JOG                   |               |  |
|         |                             |               | <b>0:</b> No presionada.<br><b>1:</b> Presionada.  |

**Tabla 2.5 - Mapeado de Memoria de los Marcadores de Word del Sistema**

| Símbolo | Descripción  | Rango         | Bytes    |
|---------|--|---------------|----------|
| %SW     | Words del Sistema  | 3300 ... 3324 | 22 bytes |
|         | <i>Marcadores de Lectura/Status (Pares)</i>                  |               |          |
| 3300    | Velocidad del motor [13 bits]                                |               |          |
| 3302    | Velocidad sincrónica del motor [rpm]                         |               |          |
| 3304    | Velocidad del motor [rpm]                                    |               |          |
| 3306    | Referencia de velocidad [rpm]                                |               |          |
| 3308    | Alarma   |               |          |
| 3310    | Falla  |               |          |
| 3312    | Corriente de Flujo Id [13 bits]                              |               |          |
| 3314    | Corriente de Par (Torque) Iq [13 bits]                       |               |          |
| 3316    | Referencia de la Corriente de Flujo Id* [13 bits]            |               |          |
| 3318    | Referencia de la Corriente de Par (Torque) Iq* [13 bits]     |               |          |
| 3320    | Corriente Nominal (HD) del Convertidor de Frecuencia [A x10] |               |          |
| 3322    | Corriente del motor sin filtro (P003) [A x10]                |               |          |
| 3324    | Torque del motor sin filtro [% x10]                          |               |          |



**¡NOTA!**

Los marcadores de word del sistema %SW3300 y %SW3301 utilizan una resolución de 13 bits (8192 → 0 a 8191), que representa la velocidad sincrónica del motor. Así, para un motor de VI polos (eso significa una velocidad sincrónica de 1200 rpm) si la referencia de velocidad vía SoftPLC (%SW3301) es de 4096, el motor irá girar en 600 rpm.



**¡NOTA!**

Ecuación para el cálculo del valor de la velocidad del motor en rpm:

$$\text{Velocidad en rpm} = \frac{\text{velocidad sincrónica en rpm} \times \text{velocidad en 13 bits}}{8192}$$

## 2.2.5 Parámetros

Los parámetros P1011 a P1049 solamente aparecen en la HMI del CFW701 cuando existe algún aplicativo (programa del usuario) válido contenido en la memoria, o sea, P1000 > 0.

*Tabla 2.6 - Mapeado de Memoria de los Parámetros*

| Símbolo | Descripción   | Rango  | Bytes     |  |
|---------|---|--|-----------|--|
| %PW     | Parámetros del Sistema (consultar manual del CFW701)    | 0... 999   |           |  |
|         | Parámetros SoftPLC                                      | 1000 ... 1049  | 6 bytes   |  |
|         | P1000: Estado de la SoftPLC [Parámetro de Lectura]      | 0: Sin Aplicativo<br>1: Instal. Aplic.<br>2: Aplic. Incomp.<br>3: Aplic. Parado<br>4: Aplic. Rodando |           |  |
|         | P1001: Comando para la SoftPLC                          | 0: Para Aplic.<br>1: Ejecuta Aplic.<br>2: Borra Aplic.   |           |  |
|         | P1002: Tiempo Ciclo de Scan [ms] [Parámetro de Lectura] |  |           |  |
|         | P1003: Aplicación en la SoftPLC                         | 0: Usuario<br>1: Función HVAC  |           |  |
| %UW     | Parámetros do Usuario                                   | P1010 ... P1099  | 180 bytes |  |

## 2.3 MODBUS

### 2.3.1 Direcciones SoftPLC en el protocolo Modbus

*Tabla 2.7 - Rango de Direcciones SoftPLC x Modbus*

| Símb. | Descripción         | SoftPLC | Modbus      |
|-------|---------------------|---------|-------------|
| %IX   | Entradas Digitales  | 1 ... 8 | 2201...2208 |
| %QX   | Salidas Digitales   | 1 ... 5 | 2401...2405 |
| %IW   | Entradas Analógicas | 1 ... 3 | 2601...2603 |
| %QW   | Salidas Analógicas  | 1 ... 2 | 2801...2802 |



**¡NOTA!**

Todos los demás tipos de datos poseen direcciones de usuario (SoftPLC) iguales a las direcciones Modbus. Ej.: %PW100 = dirección Modbus 100; %MX5000 = dirección Modbus 5000; %SW3308 = dirección Modbus 3308.

### 2.3.2 Protocolo

Consultar Manual de la Comunicación Serie RS232 / RS485, capítulo referente al Protocolo Modbus.

## 3 RESUME DE LOS BLOQUES DE FUNCIÓN

En este capítulo será presentado un resume de los bloques de función que están disponibles para la programación del usuario.

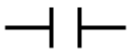
### 3.1 CONTACTOS

Cargan para la pila el contenido de un dado programado (0 o 1), que puede ser del tipo:

- %MX: Marcador de Bit
- %IX: Entrada Digital
- %QX: Salida Digital
- %UW: Parámetro del Usuario
- %SX: Marcador de Bit del Sistema – Lectura

#### 3.1.1 Contacto Normalmente Abierto – NO CONTACT

%MX5000

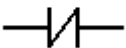


Menú: *Inserir-Contactos-NO CONTACT.*

Ex: Envía para la pila el contenido del marcador de bit 5000.

#### 3.1.2 Contacto Normalmente Fechado – NC CONTACT

%QX1



Menú: *Inserir-Contactos-NC CONTACT.*

Ex: Envía para la pila el contenido negado de la salida digital 1.

#### 3.1.3 Lógicas “E (AND)” con Contactos

Cuando los contactos están en serie, una lógica “Y” es ejecutada entre ellos almacenando el resultado en la pila. Ejemplos:

| Ejemplo  | Tabla Verdad |      |      |
|--|--------------|------|------|
|  | %IX1         | %IX2 | Pila |
| <p>%IX1      %IX2</p> <p>%IX1.%IX2</p>           | 0            | 0    | 0    |
|  | 0            | 1    | 0    |
|  | 1            | 0    | 0    |
|  | 1            | 1    | 1    |
|  |              |      |      |
| Ejemplo  | Tabla Verdad |      |      |
|  | %UW1010      | %QX1 | Pila |
| <p>%UW1010      %QX1</p> <p>%UW1010. (~%QX1)</p> | 0            | 0    | 0    |
|  | 0            | 1    | 0    |
|  | 1            | 0    | 1    |
|  | 1            | 1    | 0    |

#### 3.1.4 Lógicas “O (OR)” con Contactos

Cando los contactos están en paralelo, una lógica “O” es ejecutada entre ellos almacenando el resultado en la pila. Ejemplos:

| Ejemplo   | Operación | Tabla Verdad |      |      |
|---|-----------|--------------|------|------|
|   |           | %IX1         | %IX2 | Pila |
| <p>%IX1</p> <p>%IX2</p> <p>%IX1 + %IX2</p>          | 0         | 0            | 0    |      |
|   | 0         | 1            | 1    |      |
|   | 1         | 0            | 1    |      |
|   | 1         | 1            | 1    |      |
|   |           |              |      |      |
| Ejemplo   | Operación | Tabla Verdad |      |      |
|   |           | %UW1010      | %QX1 | Pila |
| <p>%UW1010</p> <p>%QX1</p> <p>%UW1010 + (~%QX1)</p> | 0         | 0            | 1    |      |
|   | 0         | 1            | 0    |      |
|   | 1         | 0            | 1    |      |
|   | 1         | 1            | 1    |      |

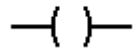
## 3.2 BOBINAS

Guardan el contenido de la pila en el dato programado (0 o 1), que puede ser del tipo:

- %MX: Marcador de Bit
- %QX: Salida Digital
- %UW: Parámetro do Usuario
- %SX: Marcador de Bit del Sistema – Escrita

Es permitido adicionar bobinas en paralelo en la última columna.

### 3.2.1 Bobina Normal – COIL

**%MX5001**  
 **Menú:** *Inserir-Bobinas-COIL.*  
Ex: Seta el marcador de bit 5001 con el contenido de la pila.

### 3.2.2 Bobina Negada – NEG COIL

**%QX2**  
 **Menú:** *Inserir-Bobinas-NEG COIL.*  
Ex: Seta la salida digital 2 con el contenido negado de la pila.


### 3.2.3 Seta Bobina – SET COIL

**%UW1011**  
 **Menú:** *Inserir-Bobinas-SET COIL.*  
Ex: Seta el parámetro del usuario P1011 si el contenido de la pila no es 0.


### 3.2.4 Reseta Bobina – RESET COIL

**%UW1011**  
 **Menú:** *Inserir-Bobinas-RESET COIL.*  
Ex: Reseta el parámetro del usuario P1011 si el contenido de la pila no es 0.

### 3.2.5 Bobina de Transición Positiva – PTS COIL

**%MX5002**  
 **Menú:** *Inserir-Bobinas-PTS COIL.*  
Ex: Seta el marcador de bit 5002 durante 1 ciclo de barradura, si es detectada una transición de 0 para 1 en el contenido de la pila.

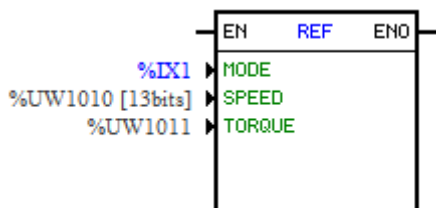
### 3.2.6 Bobina de Transición Negada – NTS COIL

**%SX3011**  
 **Menú:** *Inserir-Bobinas-NTS COIL.*  
Ex: Seta el marcador de bit del sistema 3011 durante 1 ciclo de barradura, si es detectada una transición de 1 para 0 en el contenido de la pila.

## Parametrización del Convertidor

### 3.3 BLOQUES DE MOVIMIENTO

#### 3.3.1 Referencia de Velocidad y/o Torque – REF



**Menú:** *Insertar-Bloques de Función-Movimiento-REF*

**Entrada:**

EN: Habilita o bloque

**Salida:**

ENO: Cambia para 1 cuando EN ≠ 0 y Sin error

**Propiedades:**

MODE: 0=Modo Velocidad, 1=Modo Torque

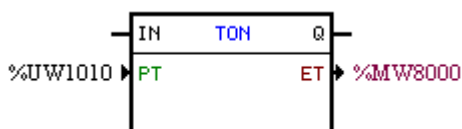
SPEED: Referencia de velocidad [RPM ó 13 Bits]

TORQUE: Referencia de torque [13 Bits]

En el ejemplo anterior, si la entrada EN estuviera activa y la entrada digital 1 estuviera abierta, el bloque generará una referencia de velocidad conforme el parámetro del usuario P1010 en la unidad 13 Bits. Si no hay error (ejemplo: convertidor deshabilitado), la salida ENO cambiará para 1.

### 3.4 BLOQUES DE CLP

#### 3.4.1 Temporizador – TON



**Menú:** *Insertar-Bloques de Función-CLP-TON.*

**Entrada:**

IN: Habilita el bloque.

**Salida:**

Q: Se va para “1” cuando IN ≠ 0 y ET ≥ PT.

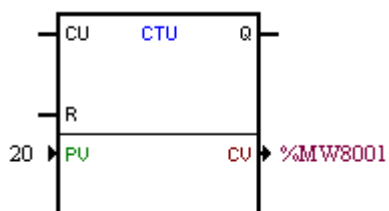
**Propiedades:**

PT: Tiempo programado (*Preset Time*).

ET: Tiempo transcurrido (*Elapsed Time*).

En el ejemplo arriba, si la entrada IN se encuentra activa y el contenido del marcador de word 8000 fuera mayor o igual al contenido del parámetro del usuario P1010, la salida Q es setada.

#### 3.4.2 Contador Incremental – CTU



**Menú:** *Insertar-Bloques de Función-CLP-CTU.*

**Entradas:**

CU: Captura las transiciones de 0 para 1 en esta entrada (*Counter Up*).

R: Reseta CV.

**Salida:**

Q: Se va para 1 cuando CV ≥ PV.

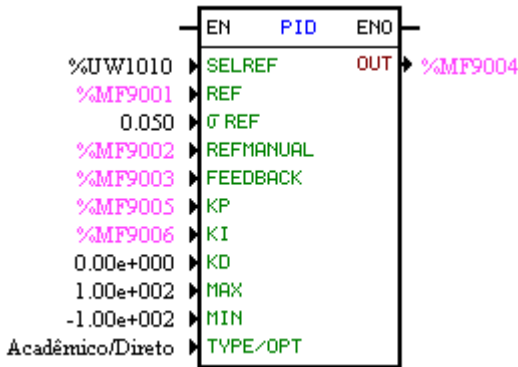
**Propiedades:**

PV: Valor programado (*Preset Value*).

CV: Valor de Conteo (*Counter Value*).

En el ejemplo arriba, si el contenido del marcador de word 8001 es mayor o igual a 20, la salida Q es setada.

## 3.4.3 Controlador Proporcional-Integral-Derivativo – PID



**Menú:** *Inserir-Bloques de Función-PLC-PID.*

**Entradas:**

EN: Habilita el bloque.

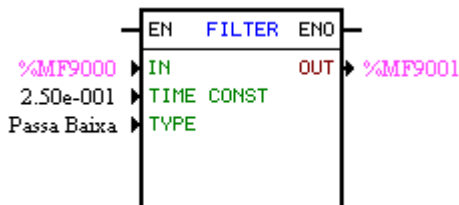
**Salida:**  
ENO: Imagen de la entrada EN.

**Propiedades:**

- TS: Período de muestreo.
- SELREF: Referencia automática/manual.
- REF: Referencia automática.
- δREF: Constante de tiempo del filtro de la referencia automática.
- REFMANUAL: Referencia manual.
- FEEDBACK: Realimentación del proceso.
- KP: Ganancia proporcional.
- KI: Ganancia integral.
- KD: Ganancia derivativa.
- MAX: Valor máximo de la salida.
- MIN: Valor mínimo de la salida.
- TYPE: Académico/paralelo.
- OPT: Directo/reverso.
- OUT: Salida del controlador.

En el ejemplo arriba, si la entrada EN se encuentra activa, el controlador empieza su trabajo. El contenido del parámetro del usuario P1010 selecciona la referencia que está activa, o sea, se es el marcador de float 9001 (referencia automática) o 9003 (referencia manual). Para la referencia automática hay un filtro de 0.05s. Como la ganancia derivativa está fija en 0, eso indica que el PID fue transformado para un PI. El valor de la salida de control OUT, representado por el marcador de float 9004, posee los límites máximo y mínimo de 100 y -100.

## 3.4.4 Filtro Pasa-Baja o Pasa-Alta – FILTER



**Menú:** *Inserir-Bloques de Función-CLP-FILTER.*

**Entradas:**

EN: Habilita el bloque.

**Salida:**  
ENO: Imagen de la entrada EN.

**Propiedades:**

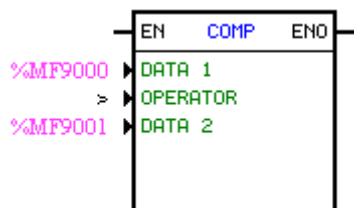
- TS: Período de muestreo.
- IN: Dato de entrada.
- TIMECONST: Constante de tiempo del filtro.
- TYPE: Pasa-baja/Pasa-alta.
- OUT: Valor filtrado del dato de entrada.

En el ejemplo arriba, si la entrada EN se encuentra activa, el contenido del marcador de float 9000 será filtrado con una constante de tiempo de 0,25s por un filtro pasa-baja y será transferido para el marcador de float 9001.

## Parametrización del Convertidor

### 3.5 BLOQUES DE CÁLCULO

#### 3.5.1 Comparador – COMP



**Menú:** *Inserir-Bloques de Función-Cálculo-COMP.*

**Entrada:**

EN: Habilita el bloque.

**Salida:**

ENO: Se va para 1 cuando la condición de comparación es satisfecha.

**Propiedades:**

FORMAT: Entero o punto flotante.

DATA 1: Dato 1 de comparación.

OPERATOR: Operador de comparación.

DATA 2: Dato 2 de comparación.

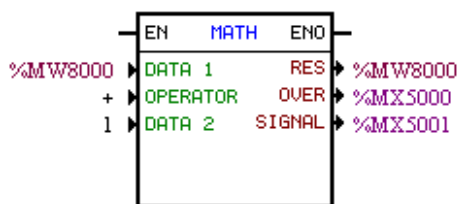
En el ejemplo arriba, si la entrada EN se encuentra activa y el contenido del marcador de float 9000 es mayor que el del marcador de float 9001, entonces seta la salida ENO.



**¡NOTA!**

Si FORMAT es entero, todos los datos numéricos son considerados words de 15 bits + señal (-32768 a 32767).

#### 3.5.2 Operación Matemática – MATH



**Menú:** *Inserir-Bloques de Función-Cálculo-MATH.*

**Entrada:**

EN: Habilita el bloque.

**Salida:**

ENO: Indica si el cálculo fue ejecutado.

**Propiedades:**

FORMAT: Entero o punto flotante.

DATA1: Dato 1 del cálculo. También puede aparecer como DATA1H y DATA1L (representando las partes alta y baja del dato 1).

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

DATA2: Dato 2 del cálculo. También puede aparecer como DATA2H y DATA2L (representando las partes alta y baja del dato 2).

RES: Resultado del cálculo. También puede aparecer como RESH y RESL (representando las partes alta y baja del resultado) y también como QUOC y REM (representando el cociente y el resto de una división).

OVER: Indica si el resultado ultrapasa su limite.

SIGNAL: Señal del resultado.

En el ejemplo arriba, cuando la entrada EN está activa, el valor del marcador de word 8000 es incrementado a cada ciclo de “scan” (barredura). Cuando el marcador de bit 5000 se va para 1, indica que el límite se ha pasado y el marcador de word 8000 permanece en 32767.



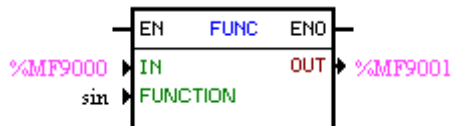
**¡NOTA!**

Si FORMAT es entero, todos los datos numéricos son considerados words de 15 bits + señal (-32768 a 32767).



## Parametrización del Convertidor

### 3.5.3 Función Matemática – FUNC



**Menú:** *Inserir-Bloques de Función-Cálculo-FUNC.*

**Entrada:**

EN: Habilita el bloque.

**Salida:**

ENO: Indica si el cálculo fue ejecutado.

**Propiedades:**

FORMAT: Entero o punto flotante.

IN: Dato a ser cálculo.

FUNCTION: Función matemática (sen, cos, etc).

OUT: Resultado del cálculo.

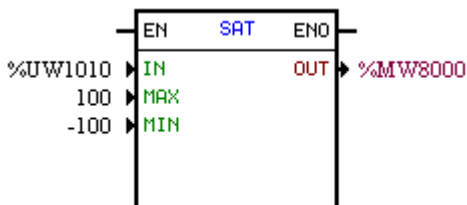
En el ejemplo arriba, cuando la entrada EN está activa, el marcador de float 9001 presenta el resultado del cálculo del seno del marcador de float 9000.



**¡NOTA!**

Si FORMAT es entero, todos los datos numéricos son considerados words de 15 bits + señal (-32768 a 32767).

### 3.5.4 Saturador – SAT



**Menú:** *Inserir-Bloques de Función-Cálculo-SAT.*

**Entrada:**

EN: Habilita el bloque.

**Salida:**

ENO: Indica si ha ocurrido la saturación, si EN ≠ 0.

**Propiedades:**

FORMAT: Entero o punto flotante.

IN: Dato de entrada.

MAX: Valor máximo permitido.

MIN: Valor mínimo permitido.

OUT: Dato de salida.

En el ejemplo arriba, cuando la entrada EN está activa, el marcador de word 8000 contendrá el valor del parámetro del usuario P1010, sin embargo limitado entre el máximo de 100 y el mínimo de -100.



**¡NOTA!**

Si FORMAT es entero, todos los datos numéricos son considerados words de 15 bits + señal (-32768 a 32767).

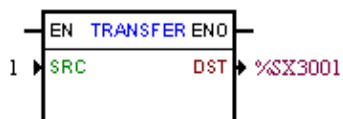


**¡NOTA!**

Caso el valor de MIN sea mayor que el MAX las salidas OUT y ENO son puestas a cero.

## 3.6 BLOQUES DE TRANSFERENCIA

### 3.6.1 Transfiere Datos – TRANSFER



**Menú:** *Inserir-Bloques de Función-Transferencia-TRANSFER.*

**Entrada:**

EN: Habilita el bloque.

**Salida:**

ENO: Indica que la transferencia fue hecha.

**Propiedades:**

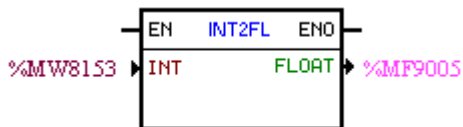
SRC: Dato fuente.

DST: Dato destino.

## Parametrización del Convertidor

En el ejemplo arriba, si la entrada EN se encuentra activa, la constante word 1 es transferida al marcador de bit del sistema 3001 (habilita general).

### 3.6.2 Convierte de Entero (16 bits) para Punto Flotante – INT2FL



**Menú:** *Inserir-Bloques de Função-Transferencia-INT2FL.*

**Entrada:**

EN: Habilita el bloque.

**Salida:**

ENO: Indica que la transferencia fue hecha.

**Propiedades:**

INT: Dato entero.

FLOAT: Dato convertido en punto flotante.

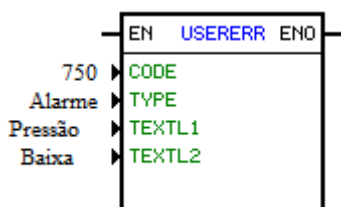
En el ejemplo arriba, si la entrada EN se encuentra activa, el contenido del marcador de word 8153 (llevando en cuenta su señal) es convertido para punto flotante en el marcador de float 9005.



**¡NOTA!**

INT es tratado como word de 15 bits + señal (-32768 a 32767).

### 3.6.3 Generador de Falla o Alarma del Usuario – USERERR



**Menú:** *Inserir-Bloques de Função-Transferencia-USERERR*

**Entrada:**

EN: Habilita el bloque

**Salida:**

ENO: Indica 1 cuando EN = 1 y la alarma o error fuera efectivamente generada.

**Propiedades:**

CODE: Código de la alarma o falla.

TYPE: 0: Genera alarma, 1: Genera falla

TEXTL1: Texto de la línea 1 de la HMI

TEXTL2: Texto de la línea 2 de la HMI

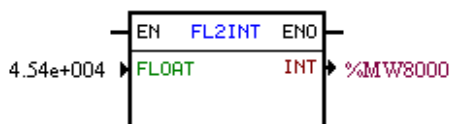
En el ejemplo anterior, si la entrada EN estuviera activa, aparecerá A750 con el texto “Presión Baja” en la HMI.



**¡NOTA!**

Si este bloque fuera configurado como Falla, es necesario resetear el drive, para que el texto desaparezca de la HMI y pudiera habilitarse el drive nuevamente.

### 3.6.4 Convierte de Punto Flotante para Entero (16 bits) – FL2INT



**Menú:** *Inserir-Bloques de Função-Transferencia-FL2INT.*

**Entrada:**

EN: Habilita el bloque.

**Salida:**

ENO: Indica que la transferencia fue hecha.

**Propiedades:**

FLOAT: Dato en punto flotante.

INT: Dato convertido para entero.

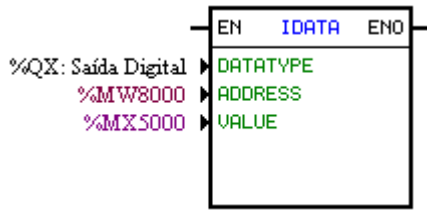
En el ejemplo arriba, si la entrada EN se encuentra activa, la constante float  $4,54 \times 10^4$  es convertida para un entero con señal vía marcador de word 8000. Todavía, luego de la conversión, el marcador de word 8000 se quedará con el valor de 32767, pues este es el límite positivo de una word.



**¡NOTA!**

INT es tratado como word de 15 bits + señal (-32768 a 32767).

## 3.6.5 Transfiere Datos Indirecta – IDATA



**Menú:** *Insertar-Bloques de Función-Transferencia-IDATA.*

**Entrada:**

EN: Habilita el bloque.

**Salida:**

ENO: Indica que la transferencia fue hecha.

**Propiedades:**

CMD: Comando de Lectura/Escrita

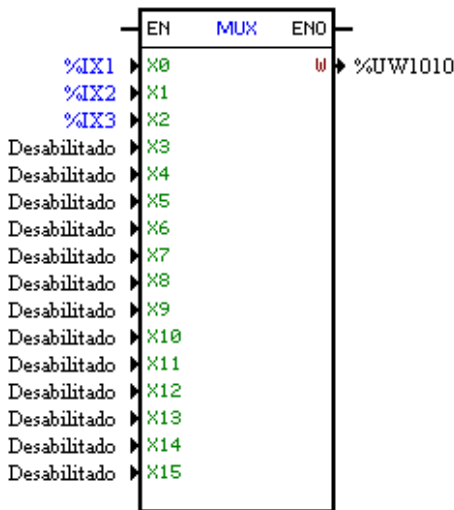
DATATYPE: Tipo de dato

ADDRESS: Dirección del usuario.

VALUE: Contenido leído/Valor a ser escrito

En el ejemplo arriba, si la entrada EN se encuentra activa, el contenido del marcador de bit 5000 es escrito para la salida digital cuya dirección es el contenido del marcador de word 8000.

## 3.6.6 Multiplexador – MUX



**Menú:** *Insertar-Bloques de Función-Transferencia-MUX*

**Entrada:**

EN: Habilita la operación matemática.

**Salida:**

ENO: Indica que la transferencia fue hecha.

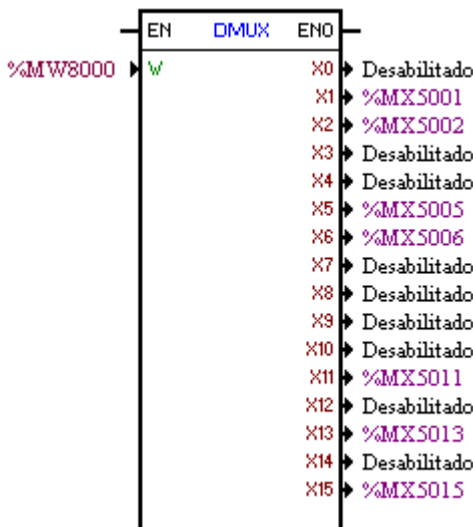
**Propiedades:**

X0-X15: Vector de datos binarios.

W: Word resultante.

En el ejemplo arriba, cuando la entrada EN está activa, las entradas digitales 1, 2 y 3 transfieren su contenido a los bits 0, 1 y 2 del parámetro del usuario P1010.

## 3.6.7 Demultiplexador – DMUX



**Menú:** *Insertar-Bloques de Función-Transferencia-DMUX*

**Entrada:**

EN: Habilita la operación matemática.

**Salida:**

ENO: Indica que la transferencia fue hecha.

**Propiedades:**

W: Word fuente.

X0-X15: Vector de datos binarios resultante.

En el ejemplo arriba, cuando la entrada EN está activa, los bits 1, 2, 5, 6, 11, 13 y 15 del marcador de word 8000 son transferidos respectivamente a los marcadores de bit 5001, 5002, 5005, 5006, 5011, 5013 y 5015.

## 4 PARAMETRIZACIÓN DEL CONVERTIDOR

A seguir serán presentados solo los parámetros del convertidor de frecuencia CFW701 que poseen relación con la SoftPLC.

### 4.1 SÍMBOLOS PARA DESCRIPCIÓN DE LAS PROPIEDADES

|               |  |
|---------------|--|
| <b>RO</b>     | Parámetro solamente de lectura   |
| <b>CFG</b>    | Parámetro solamente puede ser modificado con el motor parado   |
| <b>Net</b>    | Parámetro visible a través de la HMI si el convertidor posee interface de red instalada – RS232, RS485, CAN, Anybus-CC, Profibus – o si la interface USB es conectada. |
| <b>Serial</b> | Parámetro visible a través de la HMI si el convertidor posee interface RS232 o RS485 instalada.  |

### 4.2 PARÁMETROS DE CONFIGURACIÓN DEL CFW701

**P0100 – Tiempo de Aceleración**

**P0101 – Tiempo de Desaceleración**

**P0220 – Selección de la Fuente LOCAL/REMOTO**

**P0221 – Selección de la Referencia de Velocidad - Situación LOCAL**

**P0222 – Selección de la Referencia de Velocidad - Situación REMOTO**

**P0223 – Selección del Sentido de Giro - Situación LOCAL**

**P0226 – Selección del Sentido de Giro - Situación REMOTO**

**P0224 – Selección Gira / Para - Situación LOCAL**

**P0227 – Selección Gira / Para - Situación REMOTO**

**P0225 – Selección JOG - Situación LOCAL**

**P0228 – Selección JOG - Situación REMOTO**

**P0251 – Función de la Salida AO1**

**P0254 – Función de la Salida AO2**

**P0275 – Función de la Salida DO1 (RL1)**

**P0276 – Función de la Salida DO2 (RL2)**

**P0277 – Función de la Salida DO3 (RL3)**

**P0278 – Función de la Salida DO4**

**P0279 – Función de la Salida DO5**



#### ¡NOTA!

Para más informaciones, consulte el Manual de Programación del CFW701.

## 4.3 PARÁMETROS EXCLUSIVOS DE LA SOFTPLC

### P1000 – Estado de la SoftPLC

|                                  |  |                  |
|----------------------------------|--|------------------|
| <b>Rango:</b>                    | 0 = Sin Aplicativo<br>1 = Instal. Aplic.<br>2 = Aplic. Incomp.<br>3 = Aplic. Parado<br>4 = Aplic. Ejecutando | <b>Padrón:</b> 0 |
| <b>Propiedades:</b>              | RO   |                  |
| <b>Grupos de Acceso vía HMI:</b> | HVAC o READ  |                  |

#### Descripción:

Permite al usuario visualizar el status en que la SoftPLC se encuentra. Si no hay aplicativo instalado, los parámetros P1001 a P1049 no serán presentados en la HMI.

Si este parámetro presentar la opción 2 (“Aplic. Incomp.”), indica que la versión que fue cargada de la tarjeta de memoria flash, no es compatible con el “firmware” actual del CFW701.

En este caso, es necesario que el usuario recompile su proyecto en el WLP, considerando la nueva versión del CFW701 y rehacer el “download”. Caso eso no sea posible, se puede hacer el “upload” de este aplicativo con el WLP, desde que la contraseña del aplicativo sea conocida o la contraseña no este habilitada.

### P1001 – Comando para SoftPLC

|                                  |   |                  |
|----------------------------------|---|------------------|
| <b>Rango:</b>                    | 0 = Para Aplic.<br>1 = Ejecuta Aplic.<br>2 = Borra Aplic. | <b>Padrón:</b> 0 |
| <b>Propiedades:</b>              | RO  |                  |
| <b>Grupos de Acceso vía HMI:</b> | HVAC  |                  |

#### Descripción:

Permite parar, ejecutar o borrar un aplicativo instalado, más para eso, el motor debe estar deshabilitado.

### P1002 – Tiempo Ciclo de Scan

|                                  |               |                       |
|----------------------------------|---------------|-----------------------|
| <b>Rango:</b>                    | 0.0 a 999.9 s | <b>Padrón:</b> no hay |
| <b>Propiedades:</b>              | CFG           |                       |
| <b>Grupos de Acceso vía HMI:</b> | HVAC o READ   |                       |

#### Descripción:

Consiste en el tiempo “scan” (barredura) del aplicativo. Cuanto mayor el aplicativo, mayor se quedará el tiempo de barredura generalmente.

### P1003 – Aplicación en la SoftPLC

|                                  |                                 |                  |
|----------------------------------|---------------------------------|------------------|
| <b>Rango:</b>                    | 0 = Usuario<br>1 = Función HVAC | <b>Padrón:</b> 1 |
| <b>Propiedades:</b>              | CFG                             |                  |
| <b>Grupos de Acceso vía HMI:</b> | HVAC                            |                  |

#### Descripción:

Permite al usuario seleccionar aplicaciones incorporadas al CFW701.

| P1003 | Descripción  |
|-------|--|
| 0     | Define que la aplicación que se ejecutará en la SoftPLC es aquella cargada por el usuario a través de la herramienta de programación Ladder. |
| 1     | Ejecuta la Función HVAC del CFW701.  |



**¡NOTA!**

Para más informaciones sobre las aplicaciones en el CFW701, consultar el capítulo 19 en el manual del convertidor de frecuencia CFW701.

## P1010 hasta P1099 – Parámetros SoftPLC

**Rango:** 0 a 65535 **Padrón:** 0

**Propiedades:** CFG

**Grupos de Acceso vía HMI:** HVAC

**Descripción:**

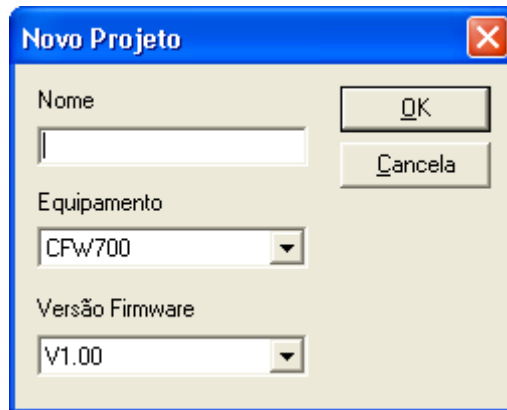
Consisten en parámetros de uso definido por el usuario vía software WLP. También es posible al usuario configurar estos parámetros, conforme descrito en el ítem 5.5.

## 5 RESUME DE LAS PRINCIPALES FUNCIONES DEL WLP

Este capítulo trae informaciones básicas sobre las operaciones hechas con el software WLP para programación del convertidor CFW701. Más informaciones pueden ser obtenidas en el manual o en la ayuda del software WLP.

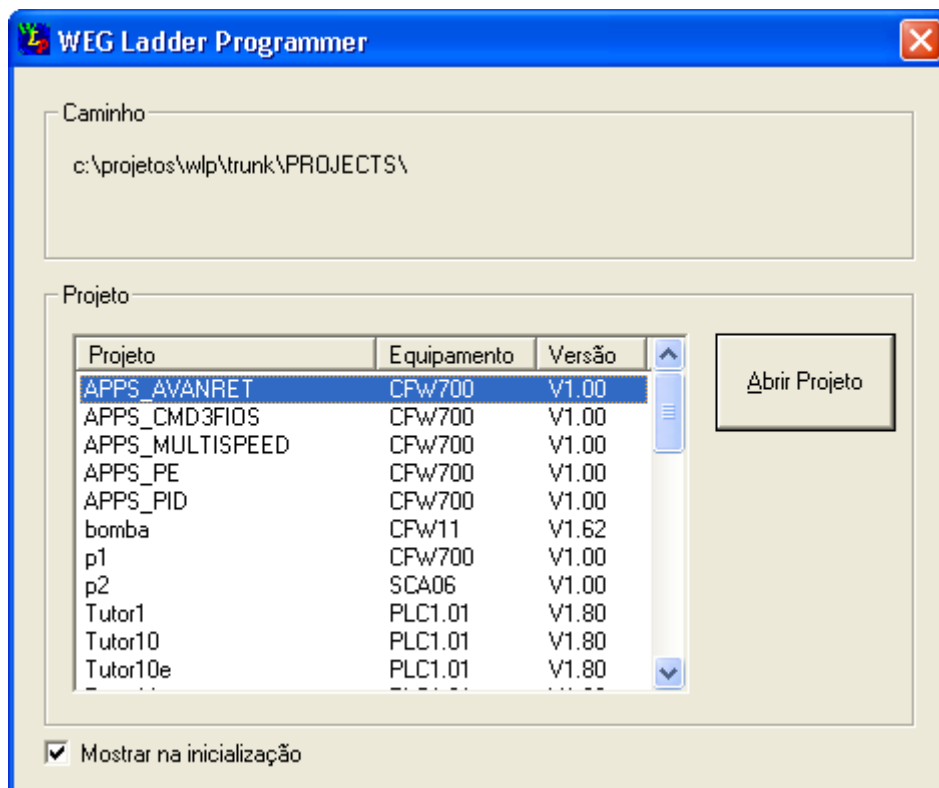
### 5.1 PROYECTO – NUEVO

Crea un nuevo proyecto. Además de definir el nombre del proyecto, es necesario configurar el equipamiento y la respectiva versión de “firmware”.



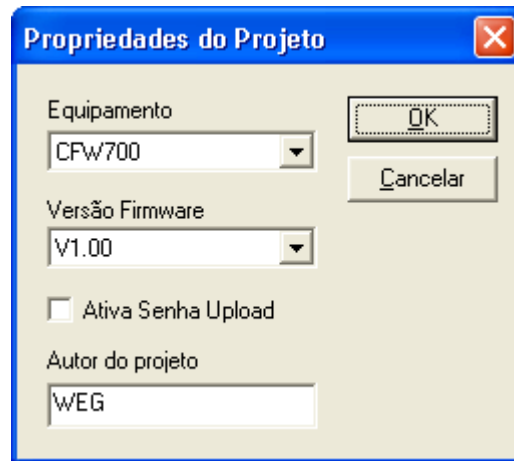
### 5.2 PROYECTO – ABRIR

Abre el proyecto seleccionado.



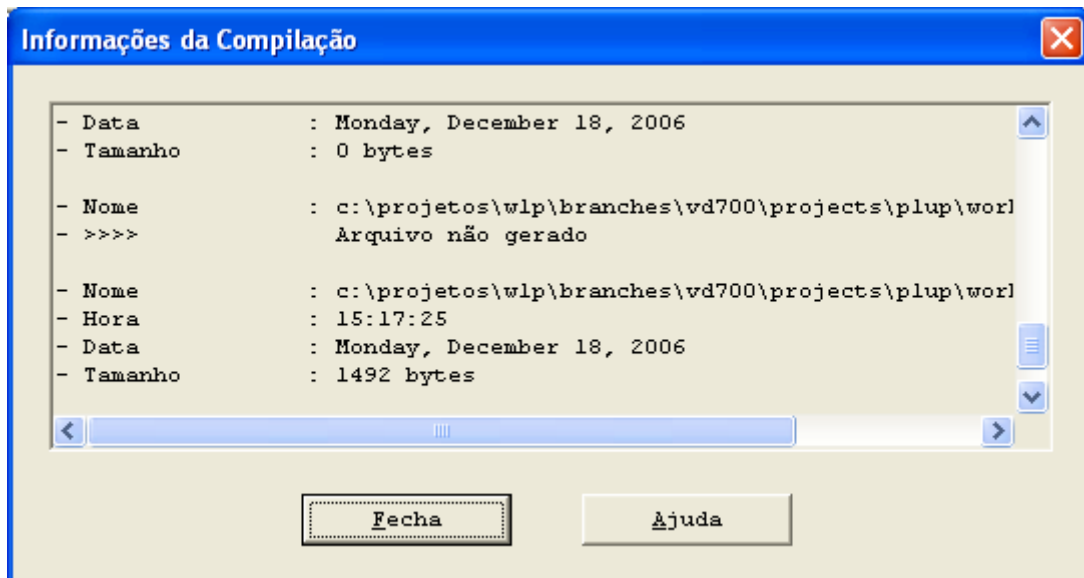
### 5.3 PROYECTO – PROPIEDADES

Permite al usuario redefinir el equipamiento y la versión de “firmware”. En esta ventana, también se configura si el proyecto tendrá contraseña para “upload”.



## 5.4 EXHIBIR – INFORMACIONES DE LA COMPILACIÓN

Permite al usuario saber el tamaño en bytes del aplicativo compilado (<nombre del proyecto>.bin) a ser enviado al equipamiento.



## 5.5 EXHIBIR – CONFIGURACIÓN DE LOS PARÁMETROS DEL USUARIO

Abre una ventana de visualización de los atributos de todos los parámetros del usuario. Con un doble clic sobre el parámetro seleccionado, se permite la configuración de estos atributos, que incluyen:

- Unidades.
- Límite mínimo y máximo.
- Número de casas decimales.
- Formato hexadecimal o normal.
- Solamente lectura o escrita.
  - Alteración del parámetro: sin confirmación, motor parado o motor parado+guardar.
- Con señal o sin señal.
  - Nivel de la clave: siempre visualiza e ignora clave, siempre visualiza y habilita la clave, solamente visualiza o nunca visualiza.
- Guardar el valor del parámetro (retentivo), cuando el mismo es utilizado en bloques de funciones (CLP, Cálculos y Transferencias) en la desenergización.

Estas configuraciones pueden ser transmitidas al CFW701 por el botón "Transmitir".



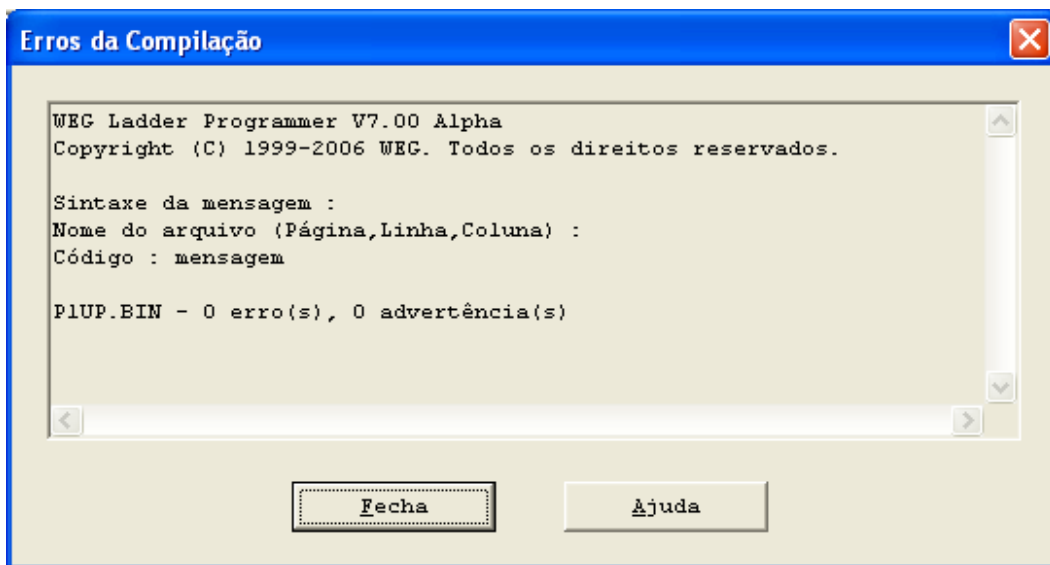
**Configuração dos Parâmetros do Usuário**

| Parâmetro | Nome            | Unidade | Mínimo | Máximo | Padrão | Casas Decimais | Hexadecimal | Somente Leitura | Motor Parado | Sinal | Pressiona Salvar para Usar | Nível da Senha |
|-----------|-----------------|---------|--------|--------|--------|----------------|-------------|-----------------|--------------|-------|----------------------------|----------------|
| P1010     | Versão PID      |         | 0.00   | 10.00  | 0.00   | 2              | 0           | 1               | 0            | 0     | 0                          | 0              |
| P1011     | Setpoint PID    | %       | 0.0    | 100.0  | 0.0    | 1              | 0           | 1               | 0            | 0     | 0                          | 0              |
| P1012     | Realiment. PID  | %       | 0.0    | 100.0  | 0.0    | 1              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 0              |
| P1013     | *****           |         | 0      | 1      | 0      | 0              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 6              |
| P1014     | *****           |         | 0      | 1      | 0      | 0              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 6              |
| P1015     | *****           |         | 0      | 1      | 0      | 0              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 6              |
| P1016     | Seleção SP PID  |         | 0      | 4      | 0      | 0              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 1              |
| P1017     | Seleção MV PID  |         | 0      | 1      | 0      | 0              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 1              |
| P1018     | *****           |         | 0      | 1      | 0      | 0              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 6              |
| P1019     | *****           |         | 0      | 1      | 0      | 0              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 6              |
| P1020     | Ganho Prop PID  |         | 0.000  | 30.000 | 0.000  | 3              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 1              |
| P1021     | Ganho Integ PID |         | 0.000  | 30.000 | 0.000  | 3              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 1              |
| P1022     | Ganho Deriv PID |         | 0.000  | 30.000 | 0.000  | 3              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 1              |
| P1023     | Filtro SP PID   | s       | 0.00   | 650.00 | 0.00   | 2              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 1              |
| P1024     | Tipo Ação PID   |         | 0      | 1      | 0      | 0              | 0           | 0               | 0            | 0     | 0                          | 1              |

Editar ...    Abrir ...    Download ...    Fechar

## 5.6 CONSTRUIR – COMPILAR

Analiza el aplicativo y genera el código para el equipamiento especificado.



## 5.7 COMUNICACIÓN – CONFIGURACIÓN

Para el CFW701, si utiliza la comunicación RS485.

**Configuração Comunicação**

Porta: COM1

Porta serial Ok

Endereço: 1

Taxa de Transmissão: 19200

Paridade: Par

Número de Bits de Dados: 8

Número de Stop Bits: 1

OK      Cancela

## 5.8 COMUNICACIÓN – TRANSMITIR

Este comando permite enviar al CFW701 el aplicativo y/o las configuraciones de los parámetros del usuario.



## 6 FALLAS, ALARMAS Y POSIBLES CAUSAS

*Tabla 6.1 - Fallas, alarmas y causas más probables*

| Falla/Alarma                      | Descripción   | Causas Más Probables  |
|-----------------------------------|---|---|
| A702:<br>Convertidor Deshabilit.  | Ocurre cuando un bloque de movimiento (Bloque REF) es activo e el comando de "habilita general" del drive no está activo. | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verificar se el comando de "habilita geral" del drive está activo.</li> </ul>                      |
| A704:<br>Dos Movimie. Habilitados | Ocurre cuando 2 o más bloque de movimiento (Bloque REF) están habilitados al mismo tiempo.                                | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verificar lógica del programa del usuario.</li> </ul>  |
| A706:<br>Refer. no Progr. S PLC   | Ocurre cuando un bloque de movimiento es habilitado y la referencia de velocidad no está programada para la SoftPLC.      | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verificar la programación de las referencias en el modo local y/o remoto (P221 y P222).</li> </ul> |