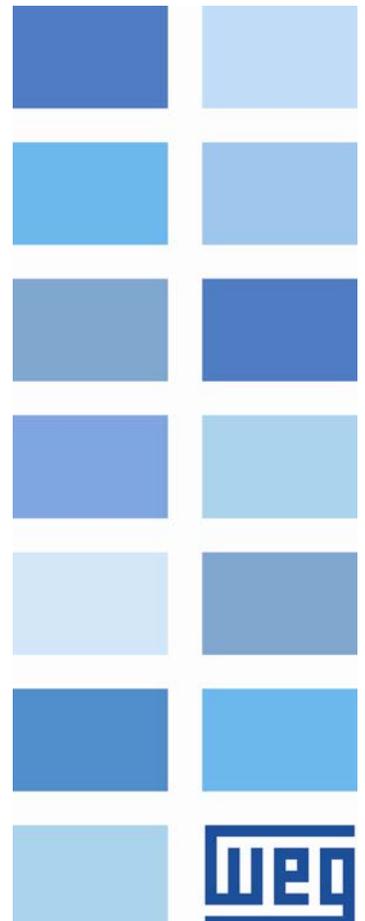


BACnet

CFW100

Manual del Usuario





Manual del Usuario BACnet

Serie: CFW100

Idioma: Español

N ° del Documento: 10007481066 / 00

Fecha de la Publicación: 03/2020

CONTENIDOS

CONTENIDOS	3
A RESPECTO DEL MANUAL	5
ABREVIACIONES Y DEFINICIONES	5
REPRESENTACIÓN NUMÉRICA	5
DOCUMENTOS	5
1 INTRODUCCIÓN A LA COMUNICACIÓN SERIAL	6
2 INTRODUCCIÓN A LA COMUNICACIÓN BACNET	7
2.1 BACNET MS/TP	8
2.1.1 Estructura de los Mensajes en el BACnet MS/TP	8
2.2 DIRECCIÓN	10
2.3 PERFIL BACNET	10
2.3.1 ReadProperty (DS-RP-B).....	10
2.3.2 WriteProperty (DS-WP-B).....	10
2.3.3 WHO IS / I AM (DM-DDB-B)	10
2.3.4 Device Management-Reinitialize Device-B (DM-RD-B).....	11
3 DESCRIPCIÓN DE LAS INTERFACES	12
3.1 MÓDULO DE COMUNICACIÓN RS485 (CFW100-CRS485)	12
3.1.1 Conector RS485 del módulo.....	12
3.1.2 Características de la interfaz RS485.....	13
3.1.3 Resistor de terminación	13
3.1.4 Señalizaciones	13
3.1.5 Conexão com a Rede RS485	13
4 PARAMETRIZACIÓN DEL CONVERTIDOR DE FRECUENCIA	14
4.1 SÍMBOLOS PARA DESCRIPCIÓN DE LAS PROPIEDADES	14
P105 – SELECCIÓN 1ª/2ª RAMPA	14
P220 – SELECCIÓN FUENTE LOCAL/REMOTO	14
P221 – SELECCIÓN REFERENCIA LOCAL	14
P222 – SELECCIÓN REFERENCIA REMOTA.....	14
P223 – SELECCIÓN GIRO LOCAL	14
P224 – SELECCIÓN GIRA/PARA LOCAL	14
P225 – SELECCIÓN JOG LOCAL.....	14
P226 – SELECCIÓN GIRO REMOTO	14
P227 – SELECCIÓN GIRA/PARA REMOTO	14
P228 – SELECCIÓN JOG REMOTO.....	14
P308 – DIRECCIÓN SERIAL	14
P310 – TASA DE COMUNICAÇÃO SERIAL	15
P311 – CONFIGURACIÓN DE LOS BYTES DE LA INTERFAZ SERIAL.....	15
P312 – PROTOCOLO SERIAL.....	15
P313 – ACCIÓN PARA ERROR DE COMUNICACIÓN	16
P314 – WATCHDOG SERIAL	17
P316 – ESTADO DE LA INTERFAZ SERIAL	17
P680 – ESTADO LÓGICO	17
P681 – VELOCIDAD DEL MOTOR EN 13 BITS	19
P682 – PALABRA DE CONTROL VÍA SERIAL.....	19
P683 – REFERENCIA DE VELOCIDAD VÍA SERIAL.....	20
P760 – INSTANCIA DEL EQUIPO BACNET – PARTE ALTA	21
P761 – INSTANCIA DEL EQUIPO BACNET – PARTE BAJA	21
P762 – NÚMERO MÁXIMO DE MAESTRO	22

P763 – NÚMERO MÁXIMO DE FRAMES MS/TP	23
P764 – TRANSMISION I AM	23
P765 – CANTIDAD DE TOKENS RECIBIDOS	23
5 MODELADO DE LOS OBJETOS BACNET	24
5.1 OBJETOS BACNET	25
5.1.1 Objeto ANALOG VALUE	25
5.1.2 Objeto BINARY INPUT	25
5.1.3 Objeto BINARY VALUE	26
5.1.4 Objeto DEVICE	26
5.1.5 Mailbox.....	27
6 FALLOS Y ALARMAS RELACIONADOS CON LA COMUNICACIÓN SERIAL..	28
A128/F228 – TIMEOUT EN LA RECEPCIÓN DE TELEGRAMAS.....	28

A RESPECTO DEL MANUAL

Este manual suministra la descripción necesaria para la operación del convertidor de frecuencia CFW100 con el protocolo BACnet. Este manual debe ser utilizado en conjunto con el manual del usuario del CFW100.

ABREVIACIONES Y DEFINICIONES

ASCII	American Standard Code for Information Interchange
PLC	Programmable Logic Controller
HMI	Human-Machine Interface
ro	Read only (solamente lectura)
rw	Read/write (escrita y lectura)

REPRESENTACIÓN NUMÉRICA

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

DOCUMENTOS

El protocolo BACnet fue desarrollado basado en las siguientes especificaciones y documentos:

Documento	Versión	Fuente
Standard 135-2004.	1.0	ANSI/ASHRAE/ISO

Para obtener esta documentación, se debe consultar la BACnet ORG, que actualmente es la organización que mantiene, promovió y actualiza las informaciones relativas a la red BACnet.

1 INTRODUCCIÓN A LA COMUNICACIÓN SERIAL

En una interfaz serial los bits de datos son enviados secuencialmente a través de un canal de comunicación o bus. Diversas tecnologías utilizan la comunicación serial para transferencia de datos, incluyendo la interface RS485.

Las normas que especifican el estándar RS485, sin embargo, no especifican el formato ni la secuencia de caracteres para la transmisión y recepción de los datos. En este sentido, además de la interfaz, es necesario identificar también el protocolo utilizado para comunicación.

La red BACnet MS/TP define el intercambio de mensajes BACnet utilizando el estándar RS485 como medio físico.

A seguir serán presentadas las características de las interfaces seriales RS485 disponibles para el inversor CFW100 y el protocolo BACnet.

2 INTRODUCCIÓN A LA COMUNICACIÓN BACNET

BACnet, abreviación de "Building Automation Control Network", es un protocolo estándar definido por ANSI/ASHRAE/ISO Standard 135-2004. El protocolo define un modelo de sistema de automatización predial, que describe la interacción entre dispositivos y sistemas.

El protocolo define:

- Datos y comandos estructurados en un modelo orientado a objeto;
- Servicios que describen el acceso a los datos;
- Una arquitectura de red flexible.

El estándar BACnet define seis tipos de redes de comunicación para transporte de mensajes BACnet, como presenta la Figura 2.1. El tipo de red define la camada física y de enlace. Los seis tipos de redes son:

- BACnet ARCnet;
- BACnet Ethernet;
- BACnet Lontalk;
- BACnet MS/TP;
- BACnet Point-to-Point;
- BACnet IP;

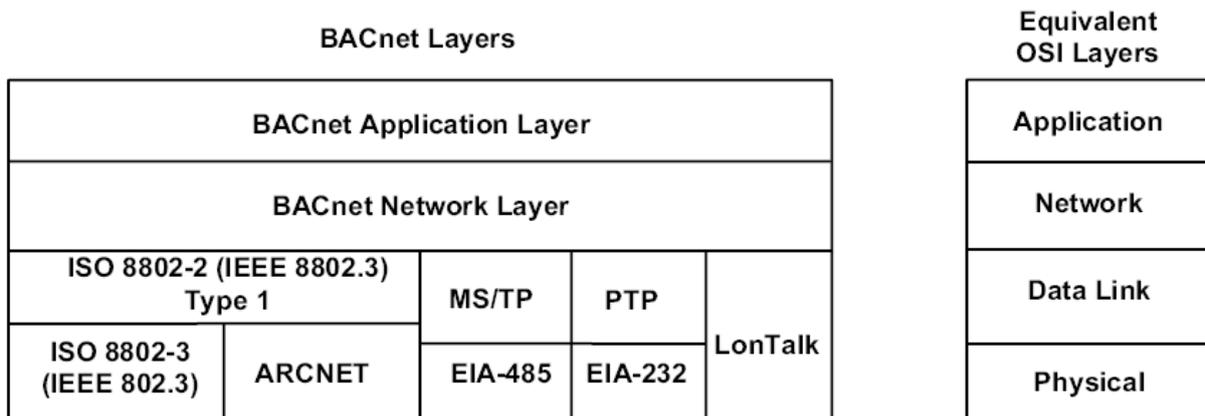


Figura 2.1: Arquitectura del protocolo BACnet

Un equipo BACnet posee una colección de informaciones definida como objetos y propiedades.

Un objeto BACnet representa una información física o virtual del equipo, como una entrada o salida digital o analógica, variables de control y parámetros. La norma BACnet define 25 tipos de objetos. Cada objeto es identificado por una propiedad llamada Identificador de Objeto (Object Identifier) que codifica la instancia y el tipo del objeto en un número binario de 32 bits.

Una propiedad BACnet representa características o informaciones de un objeto BACnet. Es a través de las propiedades que los otros elementos pueden acceder a las informaciones del equipo. El acceso a la propiedad puede ser definido como solamente lectura o escrita/lectura. La especificación BACnet define servicios que son agrupados en cinco categorías:

- Acceso a objetos;
- Gestión del equipo;
- Alarmas y eventos;
- Transferencia de archivos;
- Terminal virtual.

Conforme el conjunto de servicios ofrecidos en el equipo se puede clasificar los dispositivos BACnet en seis diferentes perfiles:

- BACnet Operator Workstation (B-OWS);
- BACnet Building Controller (B-BC);
- BACnet Advanced Application Controller (B-AAC);
- BACnet Application Specific Controller (B-ASC);
- BACnet Smart Actuator (B-AS);
- BACnet Smart Sensor (B-SS);

2.1 BACNET MS/TP

En el convertidor de frecuencia CFW100 fue desarrollado el Protocolo BACnet utilizando el estándar RS485 para las capas física y de enlace, denominado BACnet MS/TP (Maestro Esclavo / Token Passing). Las estaciones BACnet MS/TP pueden ser divididas en dos grupos, estaciones maestro y estaciones esclavas, conforme el rango de dirección de la estación.

El control de acceso al medio de comunicación es realizado de dos formas:

- **Maestro/Esclavo (MS):** es utilizado en la comunicación entre una estación maestra con una estación esclava;
- **Token passing (TP):** comunicación solamente entre estaciones maestra. Se define un anillo lógico y el maestro que posee el Token puede establecer comunicación con estaciones esclavas y otros maestros.

En una red BACnet MS/TP, las estaciones son inicializadas y van para el estado IDLE (ocioso), aguardando el recibimiento de un telegrama que puede ser:

- “Frame” Inválido: permanece en IDLE;
- “Frame” no deseado: permanece en IDLE;
- “Token”: va para el estado USE TOKEN, ejecuta la comunicación necesaria (con esclavos o otros maestros) y pasa el token para la próxima estación;
- Recepción de un “Poll of Master”: envía un telegrama para la estación con dirección del campo “Source Address”;
- Recepción de un “DataNoReplay”: señala la recepción para las capas superiores;
- Recepción de un “DataNeedingReplay”: señala la recepción para las capas superiores y envía la respuesta solicitada;

2.1.1 Estructura de los Mensajes en el BACnet MS/TP

La especificación BACnet define que el “frame” puede tener de 0 a 501 bytes (octetos) y cada byte es formado por 8 bits sin paridad con “start bit” y “stop bit”, conforme presenta la Figura 2.2.

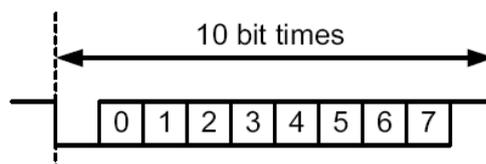


Figura 2.2: Estructura del byte

Recepción (RX): El tiempo máximo entre cada byte ($T_{framegap}$) es de 20 bit times. El tiempo mínimo entre frames ($T_{turnaround}$) luego del “stop bit” del último byte del frame es de 40 bit times, conforme presenta la Figura 2.3.

Transmisión (TX): la señal RTS debe ser deshabilitada luego del ($T_{postdrive}$) 15 bit times después del envío del stop bit.

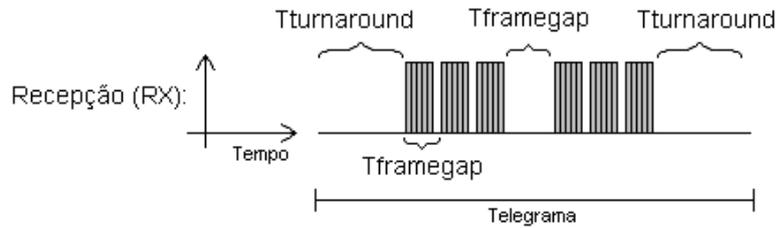


Figura 2.3: Recepción de datos BACnet

El frame de datos BACnet es formado por un encabezamiento (header) y por datos, conforme presenta la Figura 2.4

HEADER								DATOS		
0x55	0xFF	Tipo Frame	End destino	End fuente	Tamaño	Tamaño	CRC	datos	CRC	CRC

Figura 2.4: Frame BACnet

Preámbulo: formado por dos bytes con los valores 55h, FFh respectivamente.

Tipo de frame: La especificación BACnet define 8 tipos de frame de 0 a 7. Los tipos de 8 a 127 están reservados para ampliaciones de la especificación y los tipos 128 a 255 son reservados para frames específicos de cada fabricante. Los tipos definidos son:

- 0 Token;
- 1 Poll for Master;
- 2 Reply to poll for Master;
- 3 Test Request;
- 4 Test Response;
- 5 BACnet data expecting Reply;
- 6 BACnet not expecting Reply;
- 7 Reply Postponed;

Los frames del tipo 0, 1 y 2 deben ser comprendidos solo por las estaciones maestras, las estaciones esclavas deben ignorarlos.

Frame tipo Token (0): utilizado en el relacionamiento entre estaciones maestras. No presenta datos. La estación maestra que está con el Token puede iniciar la comunicación. Luego de enviar el número máximo de datos definido (Nmax_info_frames) y esperar cualquier respuesta, ella debe pasar el Token para el próximo maestro.

Frame tipo Poll for Master (1): es transmitido periódicamente durante la configuración. Utilizado para descubrir la presencia de otros maestros en la red y determinar la secuencia del token. Estaciones maestras deben contestar y las estaciones esclavas deben ignorar. No presenta datos.

Frame tipo Reply to Poll Master (2): respuesta de las estaciones maestras para el "Poll for Master" (frame tipo 1). No presenta datos.

Frame tipo Test Request (3): utilizado para iniciar la comunicación en la red MS/TP. Utilizado para enviar una información particular a una estación.

Frame tipo Test Response (4): contesta a un Test Request.

Frame tipo BACnet Data Expecting Reply (5): utilizado por estaciones maestros para transmitir datos de parámetros de un DL_UNITDATA.request que presenta dirección destino, datos, prioridad y código del mensaje. Se queda en el aguardando una respuesta de la estación destino.

Frame tipo BACnet Data not Expecting Reply (6): utilizado por estaciones maestros para transmitir datos de parámetros de un DL_UNITDATA.request que presenta dirección destino, datos, prioridad y código del mensaje. No aguarda la respuesta de la estación destino.

Frame Reply Postponed (7): utilizado por estaciones maestro para señalar que la respuesta a un frame Data Expecting Reply será enviada más tarde. No presenta datos.

Direcciones Destino y Fuente: formado por dos bytes, destino y fuente, respectivamente.

Tamaño: formado por dos bytes que informan la cantidad de bytes de datos del mensaje.

CRC encabezamiento: La última parte del encabezamiento es el campo para chequeo de errores de transmisión del encabezamiento. El método utilizado es el CRC-8 (Cycling Redundancy Check).

Datos: puede presentar 0 a 501 bytes, conforme especificaciones BACnet. En el CFW100 los datos pueden presentar hasta 59 bytes.

CRC datos: La última parte del telegrama es el campo para chequeo de errores de transmisión de los datos. El método utilizado es el CRC-16 (Cycling Redundancy Check).

2.2 DIRECCIÓN

Presenta el rango de direcciones de 0 a 254 donde:

- el rango de 0 a 127 es reservado para la estaciones maestros o esclavas;
- el rango de direcciones de 128 a 254 es utilizado solamente para estaciones esclavas.

Telegrama broadcast debe poseer en el campo la dirección de destino FFh (255).

2.3 PERFIL BACNET

El perfil BACnet desarrollado para el convertidor de frecuencia CFW100 es el B-ASC, con servicios de gestión de comunicación y de compartir datos que presenta los siguientes BIBBs (BACnet interoperability Building Blocks):

2.3.1 ReadProperty (DS-RP-B)

El servicio ReadProperty es utilizado por un cliente BACnet (estación que realiza una requisición a una estación servidora) para obtener un valor de una propiedad de un objeto BACnet. Este servicio permite acceso a la lectura de las propiedades que poseen el tipo de acceso R (lectura).

2.3.2 WriteProperty (DS-WP-B)

El servicio WriteProperty es utilizado por un cliente BACnet para modificar el valor de una propiedad específica de un objeto BACnet. Este servicio permite acceso a escrita de las propiedades que poseen el tipo de acceso W (escrita) y C (commandable).

2.3.3 WHO IS / I AM (DM-DDB-B)

El servicio WHO IS / I AM es utilizado para la identificación de los equipos que están conectados en la red. El mensaje WHO IS es enviado por el controlador BACnet y las estaciones contestan con un mensaje I AM,

informando su Object Identifier y la dirección. El mensaje I AM es transmitido en broadcast y puede ser transmitido en la inicialización o periódicamente, conforme el parámetro P764.

2.3.4 Device Management-Reinitialize Device-B (DM-RD-B)

El servicio Reinitialize Device es utilizado para reiniciar remotamente el equipo y utiliza una contraseña para validar la ejecución del servicio.

El padrón BACnet define que la contraseña es una string (conjunto de caracteres ASCII) de hasta 20 posiciones. En el convertidor de frecuencia CFW100 la contraseña utilizada para la reiniciar remotamente el equipo es la misma contraseña que libera la modificación del contenido de los parámetros, informada en el parámetro P000. Esta contraseña puede ser un número entre 0 e 9999.

La contraseña BACnet para el convertidor de frecuencia CFW100 es una string de 4 caracteres. Por lo tanto, la contraseña BACnet puede ser un número entre 0000 y 9999.

Ejemplo: Considerando que la contraseña padrón del convertidor de frecuencia CFW100 es 5, el servicio de reiniciar remotamente el convertidor de frecuencia será solamente realizado si la contraseña recibida es igual a "0005".

3 DESCRIPCIÓN DE LAS INTERFACES

Las interfaces de comunicación serie RS485 o USB disponible para el convertidor de frecuencia CFW100 dependen del módulo de comunicación seleccionado para el producto. A continuación se presentan información sobre la conexión y la instalación de equipos de redes con diferentes módulos.

3.1 MÓDULO DE COMUNICACIÓN RS485 (CFW100-CRS485)



Figura 3.1: Módulo de comunicación RS485

Este módulo para el convertidor de frecuencia CFW100 tiene una interfaz RS485. Esta interfaz RS485 estándar tiene dos funciones:

- Conexión punto a punto con el HMI remoto, vía conector mini USB¹.
- Conexión a través de RS485 para operación en red, vía conector terminal.



¡NOTA!

A pesar de la señal de comunicación RS485 está disponible en dos conectores - USB y terminal - estas señales son internamente la misma. Por esta razón, no es posible utilizar simultáneamente la interfaz RS485 como la fuente de comandos o referencias y HMI remoto.

3.1.1 Conector RS485 del módulo

Para el módulo de comunicación, la conexión con la interfaz RS485 está disponible a través del conector terminal utilizando los siguientes terminales:

Tabla 3.1: Terminales del conector RS485 para el módulo (CFW100-CRS485)

Terminal	Nombre	Función
6	B-Line (-)	RxD/TxD negativo
7	A-Line (+)	RxD/TxD positivo
8	GND	0V del circuito RS485

Tabla 3.2: Los ajustes de los interruptores S1 para configurar el módulo RS485

Ajuste das Chaves	Opção
S1.1 = OFF e S1.2 = OFF	Terminación RS485 desactivada
S1.1 = ON e S1.2 = ON	Terminación RS485 activada
S1.1 = OFF e S1.2 = ON	Combinación no permitida
S1.1 = ON e S1.2 = OFF	

¹ Para conexiones que requieren distancia mayores de 3m, utilizando la conexión remota de serie a través de lo conector terminal.

3.1.2 Características de la interfaz RS485

- Interfaz sigue el estándar EIA-485.
- Posibilita comunicación utilizando tasas de 9600 hasta 76800 Kbits/s.
- Interfaz aislada galvanicamente y con señal diferencial, confiriendo mayor robustez contra interferencia electromagnética.
- Permite la conexión de hasta 32 dispositivos en el mismo segmento. Una cantidad mayor de dispositivos puede ser conectada con el uso de repetidores.²
- Longitud máxima del bus es 1000 metros.

3.1.3 Resistor de terminación

Para cada segmento de la red RS485, es necesario habilitar una resistencia de terminación en los puntos extremos del bus principal. Si el equipo situado en los extremos del bus no tiene resistencias de terminación, utilizar terminadores activos para habilitar estos resistores.

3.1.4 Señalizaciones

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

3.1.5 Conexão com a Rede RS485

Para a ligação del convertidor de frecuencia CFW100 utilizando a interface RS485, os seguintes pontos devem ser observados:

- Es recomendado el uso de un cable con par tranzado blindado.
- Se recomienda también que el cable posea más un conductor para la conexión de la señal de referencia (GND). Caso el cable no posea el conductor adicional, se debe dejar la señal GND desconectado.
- La instalación del cable debe ser separado (y si possible lejos) del cableados de potencia.
- Todos los dispositivos de la red deben estar debidamente puestos a tierra, de preferencia en la misma conexión con a tierra. El blindaje del cable también debe ser puesto a tierra.
- Habilitar os resistores de terminação apenas em dois pontos, nos extremos do barramento principal, mesmo que existam derivações a partir do barramento.
- Habilitar los resistores de terminación solo em dos puntos, em los extremos del bus principal, mismo que existan derivaciones a partir del bus.

² El número límite de equipos que pueden ser conectados en la red también depende del protocolo utilizado.

4 PARAMETRIZACIÓN DEL CONVERTIDOR DE FRECUENCIA

A seguir serán presentados solamente los parámetros del convertidor de frecuencia CFW100 que poseen relación directa con la comunicación BACnet.

4.1 SÍMBOLOS PARA DESCRIPCIÓN DE LAS PROPIEDADES

RO	Parámetro solamente de lectura.
CFG	Parámetro solamente modificado con el motor parado.

P105 – SELECCIÓN 1ª/2ª RAMPA

P220 – SELECCIÓN FUENTE LOCAL/REMOTO

P221 – SELECCIÓN REFERENCIA LOCAL

P222 – SELECCIÓN REFERENCIA REMOTA

P223 – SELECCIÓN GIRO LOCAL

P224 – SELECCIÓN GIRA/PARA LOCAL

P225 – SELECCIÓN JOG LOCAL

P226 – SELECCIÓN GIRO REMOTO

P227 – SELECCIÓN GIRA/PARA REMOTO

P228 – SELECCIÓN JOG REMOTO

Estos parámetros son utilizados en la configuración de la fuente de los comandos para los modos de operación local y remota del convertidor de frecuencia CFW100. Para que el equipo sea controlado a través de la interfaz BACnet, se debe seleccionar una de las opciones 'serial' disponibles en los parámetros.

La descripción detallada de estos parámetros se encuentra en el manual de programación del convertidor de frecuencia CFW100.

P308 – DIRECCIÓN SERIAL

Rango de 1 a 247

Padrón: 1

Valores:

Propiedades: CFG

Descripción:

Permite programar la dirección utilizada para la comunicación serial del convertidor de frecuencia. Es necesario que cada equipo de la red posea una dirección distinta de las demás.

P310 – TASA DE COMUNICAÇÃO SERIAL

Rango de Valores:	0 = 9600 bit/s 1 = 19200 bit/s 2 = 38400 bit/s 3 = 57600 bits/s 4 = 76800 bits/s	Padrón: 0
Propiedades:	CFG	

Descripción:

Permite programar 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.

P311 – CONFIGURACIÓN DE LOS BYTES DE LA INTERFAZ SERIAL

Rango de Valores:	0 = 8 bits de datos, sin paridad, 1 stop bit 1 = 8 bits de datos, paridad par, 1 stop bit 2 = 8 bits de datos, paridad impar, 1 stop bit 3 = 8 bits de datos, sin paridad, 2 stop bits 4 = 8 bits de datos, paridad par, 2 stop bits 5 = 8 bits de datos, paridad impar, 2 stop bits	Padrón: 1
Propiedades:	CFG	

Descripción:

Permite 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.


¡NOTA!

Para el protocolo BACnet se debe seleccionar la opción 0 (padrón).

P312 – PROTOCOLO SERIAL

Faixa de Valores:	0 = Reservado 1 = Reservado 2 = Modbus RTU Esclavo 3 = BACnet MS/TP 4 = Reservado 5 = Modbus RTU Maestro	Padrão: 2
Rango de Valores:	0 = Reservado 1 = Reservado 2 = Modbus RTU Esclavo 3 = Reservado 4 = Reservado 5 = Modbus RTU Maestro	Padrón: 2
Propiedades:	CFG	

Descripción:

Permite seleccionar el protocolo deseado para la interfaz serial.

Tabela 4.1: Opções para o parâmetro P312

Opción	Descripción
0 ... 1 = Reservado	
2 = Modbus RTU Esclavo	Selecciona el protocolo de comunicación Modbus RTU Esclavo.
3 = BACnet	Selecciona el protocolo de comunicación BACnet MS/TP.
4 = Reservado	
5 = Modbus RTU Maestro	Selecciona el protocolo de comunicación Modbus RTU Maestro.


¡NOTA!

Para más detalles sobre la función maestro Modbus RTU, consulte el menú “Ayuda” del software WPS. Esta funcionalidad está disponible desde la versión de firmware V3.X (ver P023).

P313 – ACCIÓN PARA ERROR DE COMUNICACIÓN

Rango de Valores:	0 = Inactivo 1 = Para por Rampa 2 = Deshabilita General 3 = Va para modo Local 4 = Va para modo Local y mantiene comandos y referencia 5 = Causa Falla	Padrón: 1
Propiedades:	CFG	

Descripción:

Este parámetro permite seleccionar cual es la acción que debe ser ejecutada por el equipo, caso elle sea controlado vía red y un error de comunicación sea detectado.

Tabla 4.1: Valores de lo parâmetro P313

Opciones	Descripción
0 = Inactivo	Ninguna acción es tomada, el equipo permanece en el estado actual.
1 = Para por Rampa	El comando de parada por rampa es ejecutado, y el motor para de acuerdo con la rampa de desaceleración programada.
2 = Deshabilita General	El equipo es deshabilitado general, y el motor para por inercia.
3 = Va para modo Local	El equipo es comandado para el modo local.
4 = Va para modo Local y mantiene comandos y referencia	El equipo es comandado para el modo local, más los comandos de habilita y de referencia de velocidad recibidos vía red son mantenidos en modo local, desde que el equipo sea programado para utilizar, en modo local, comandos vía HMI o 3 “wire start stop”, y la referencia de velocidad vía HMI o potenciómetro electrónico.
5 = Causa Falla	En el lugar de alarma, un error de comunicación causa una falla en el convertidor de frecuencia; siendo necesario hacer el reset de fallas en el convertidor de frecuencia para que el mismo regrese a su operación normal.

Se considera errores de comunicación los siguientes eventos:

Comunicación Serial (RS485):

- Alarma A128/Falla F228: *timeout* de la interfaz serial.

Las acciones descritas en este parámetro son ejecutadas a través de la escrita automática de los respectivos bits en el parámetro de control de la interfaz de red que corresponde a la falla detectada. De esta forma, para que los comandos escritos en este parámetro tengan efecto, es necesario que el equipo se encuentre programado para ser controlado vía la interfaz de red utilizada (a excepción de la opción “Causa Falla”, que

bloquea el equipo aunque el mismo no sea controlado vía red). Esta programación es hecha a través de los parámetros P220 hasta P228.

P314 – WATCHDOG SERIAL

Rango de 0,0 a 999,0s **Padrón:** 0,0
Valores:
Propiedades: CFG

Descripción:

Permite programar un tiempo para la detección de error de comunicación vía interfaz serial. Caso el convertidor de frecuencia se queda sin recibir telegramas válidos por un tiempo mayor del que el programado en este parámetro, será considerado que ha ocurrido un error de comunicación, señalizando el alarma A128 en la HMI (o falla F228, dependiendo de la programación hecha en el P313) y la acción programada en el P313 será ejecutada.

Luego de energizado, el convertidor de frecuencia empezará a contar este tiempo a partir del primero telegrama válido recibido. El valor 0,0 deshabilita esta función.

P316 – ESTADO DE LA INTERFAZ SERIAL

Rango de 0 = Inactivo **Padrón:** -
Valores: 1 = Activo
 2 = Error de Watchdog
Propiedades: RO

Descripción:

Permite identificar si la tarjeta de interfaz serial RS232 o RS485 está debidamente instalado, y si la comunicación serial presenta errores.

Tabla 4.2: Valores de lo parámetro P316

Opciones	Descripción
0 = Inactivo	Interfaz serial sin tráfico de datos válido
1 = Activo	Interfaz serial con el tráfico de datos válido.
2 = Error de Watchdog	Interfaz serial activa, más detectado error de comunicación serial – alarma A128 / falla F228.

P680 – ESTADO LÓGICO

Rango de 0000h a FFFFh **Padrón:** -
Valores:
Propiedades: RO

Descripción:

Permite el monitoreo del estado del equipo. Cada bit representa un estado:

Bits	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4 a 3	2	1	0
Función	En Falla	Manual/ Automático	Subtensión	LOC/REM	JOG	Sentido de Giro	Habilitado General	Motor Girando	En Alarma	En modo de configuración	Segunda Rampa	Reservado	Fire Mode	Comando de gira	Reservado

Tabla 4.3: Función de los bits para el parámetro P680

Bits	Valores
Bit 0	Reservado.
Bit 1 Comando de gira	0: Comando de gira/para está inactivo. 1: Comando de gira/para está activo. Este bit es mapeado en el objeto BV1
Bit 2 Fire Mode	0: El drive no está en Fire Mode. 1: El drive está en Fire Mode. Este bit es mapeado en el objeto BV2
Bits 3 e 4	Reservado
Bit 5 Segunda Rampa	0: Drive configurado para rampa de aceleración y de desaceleración del motor vía primera rampa; valores programados en los parámetros P100 y P101. 1: Drive configurado para rampa de aceleración y de desaceleración del motor vía segunda rampa; valores programados en los parámetros P102 y P103. Este bit es mapeado en el objeto BV5
Bit 6 En Modo de Configuración	0: Drive operando normalmente. 1: Drive en modo de configuración. Indica una condición especial en la cual el drive no puede ser habilitado: Ejecutando la rutina de autoajuste. Ejecutando la rutina de puesta en marcha (start-up) orientada. Ejecutando la función copy de la HMI. Ejecutando la rutina auto-guiada de la tarjeta de memoria flash. Posee incompatibilidad de parametrización. Sin alimentación en el circuito de potencia del drive. Este bit es mapeado en el objeto BV6
Bit 7 En Alarma	0: Drive no está en el estado de alarma. 1: Drive está en el estado de alarma. Observación: el número de la alarma puede ser leído a través del parámetro P048 – Alarma Actual. Este bit es mapeado en el objeto BV7
Bit 8 Motor Girando	0: Motor está parado. 1: Drive está girando el eje del motor a la velocidad de referencia, o ejecutando rampa de aceleración o desaceleración. Este bit es mapeado en el objeto BV8
Bit 9 Habilitado General	0: Drive está deshabilitado general. 1: Drive está habilitado general y listo para girar el eje del motor. Este bit es mapeado en el objeto BV9
Bit 10 Sentido de Giro	0: Motor girando en el sentido reverso. 1: Motor girando en el sentido directo. Este bit es mapeado en el objeto BV10
Bit 11 JOG	0: Función JOG inactiva. 1: Función JOG activa. Este bit es mapeado en el objeto BV11
Bit 12 LOC/REM	0: Drive en modo local. 1: Drive en modo remoto. Este bit es mapeado en el objeto BV12
Bit 13 Subtensión	0: Sin subtensión. 1: Con subtensión. Este bit es mapeado en el objeto BV13
Bit 14	Reservado
Bit 15 En Falla	0: Drive no está en el estado de falla. 1: Algún falla registrado por el drive. Observación: El número del falla puede ser leído a través del parámetro P049 – Falla Actual. Este bit es mapeado en el objeto BV15

P681 – VELOCIDAD DEL MOTOR EN 13 BITS

Rango de Valores:	- 32768 a 32767	Padrón:	-
Propiedades:	RO		

Descripción:

Permite monitorear la velocidad del motor. Esta palabra utiliza resolución de 13 bits con señal para representar la frecuencia nominal (P403) del motor:

- P681 = 0000h (0 decimal) → velocidad del motor = 0
- P681 = 2000h (8192 decimal) → velocidad del motor = frecuencia nominal

Valores de velocidad intermedios o superiores pueden ser obtenidos utilizando esta escala. Por ejemplo, 60 Hz de frecuencia nominal, caso el valor leído sea 2048 (0800h), para obtener el valor en Hz se debe calcular:

8192 => 60 Hz 2048 => Frecuencia en Hz
$\text{Frecuencia en Hz} = \frac{60 \times 2048}{8192}$
Frecuencia en Hz = 15 Hz

Valores negativos para este parámetro indican motor girando en el sentido reverso.

P682 – PALABRA DE CONTROL VÍA SERIAL

Rango de Valores:	0000h a FFFFh	Padrón:	0000h
Propiedades:	-		

Descripción:

Palabra de comando del **convertidor de frecuencia** vía interfaz BACnet. Este parámetro solamente puede ser modificado vía interfaz serial. Para las demás fuentes (HMI, etc.) ele se comporta como un parámetro solamente de lectura.

Para que los comandos escritos en este parámetro sean ejecutados, es necesario que el equipo se encuentre programado para ser controlado vía serial. Esta programación es hecha a través de los parámetros P105 y P220 hasta P228.

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

Bits	15 a 8	7	6	5	4	3	2	1	0
Función	Reservado	Reset de Falias	Reservado	Utiliza Segunda Rampa	LOC/REM	JOG	Sentido de Giro	Habilita General	Gira/Para

Tabla 4.4: Función de los bits para el parámetro P682

Bits	Valores
Bit 0 Gira/Para	0: Para el eje del motor por rampa de desaceleración. 1: Gira el eje del motor de acuerdo con la rampa de aceleración hasta alcanzar el valor de la referencia de velocidad. Este bit es mapeado en el objeto BV16
Bit 1 Habilita General	0: Deshabilita general el drive de frecuencia, interrumpiendo la alimentación para el motor. 1: Habilita general el drive, permitiendo la operación del motor. Este bit es mapeado en el objeto BV17
Bit 2 Sentido de Giro	0: Girar el eje del motor en el sentido opuesto al de la referencia. 1: Girar el eje del motor en el sentido indicado en la referencia. Este bit es mapeado en el objeto BV18
Bit 3 JOG	0: Deshabilita la función JOG. 1: Habilita la función JOG. Este bit es mapeado en el objeto BV19
Bit 4 LOC/REM	0: Drive va para el modo local. 1: Drive va para el modo remoto. Este bit es mapeado en el objeto BV20
Bit 5 Utiliza Segunda Rampa	0: Drive configurado para rampa de aceleración y de desaceleración del motor vía primera rampa; valores programados en los parámetros P100 y P101. 1: Drive configurado para rampa de aceleración y de desaceleración del motor vía segunda rampa; valores programados en los parámetros P102 y P103. Este bit es mapeado en el objeto BV21
Bit 6	Reservado.
Bit 7 Reset de Fallas	0: Sin función. 1: Si en estado de falla, ejecuta el reset del drive. Este bit es mapeado en el objeto BV23
Bits 8 a 15	Reservado.

P683 – REFERENCIA DE VELOCIDAD VÍA SERIAL

Rango de -32768 a 32767

Padrón: 0

Valores:
Propiedades: -

Descripción:

Permite programar la referencia de velocidad para el motor vía interfaz BACnet. Este parámetro solamente puede ser modificado vía interfaz serial. Para las demás fuentes (HMI, etc.) elle se comporta como un parámetro solamente de lectura.

Para que la referencia escrita en este parámetro sea utilizada, es necesario que el equipo se encuentre programado para utilizar la referencia de velocidad vía serial. Esta programación es hecha a través de los parámetros P221 y P222.

Esta palabra utiliza resolución de 13 bits con señal para representar la frecuencia nominal (P403) del motor:

- P683 = 0000h (0 decimal) → velocidad del motor = 0
- P683 = 2000h (8192 decimal) → velocidad del motor = frecuencia nominal (P403)

Valores de referencias intermediarias o superiores pueden ser programados utilizando esta escala. Por ejemplo, 60 Hz de frecuencia nominal, caso se dese una referencia de 30 Hz, se debe calcular:

60 Hz => 8192 30 Hz => Referencia en 13 bits

Referencia en 13 bits = $\frac{60 \times 8192}{30}$

Referencia en 13 bits = 4096	=> Valor correspondiente a 30 Hz en la escala de 13 bits
------------------------------	--

Este parámetro también acepta valores negativos para cambiar el sentido de la rotación del motor. El sentido de la rotación de la referencia, sin embargo, depende también del valor del bit 2 de la palabra de control – P682:

- Bit 2 = 1 y P683 > 0: referencia para el sentido directo
- Bit 2 = 1 y P683 < 0: referencia para el sentido reverso
- Bit 2 = 0 y P683 > 0: referencia para el sentido reverso
- Bit 2 = 0 y P683 < 0: referencia para el sentido directo

P760 – INSTANCIA DEL EQUIPO BACNET – PARTE ALTA

Rango de Valores:	0 a 419	Padrón: 0
Propiedades:	CFG	

Descripción:
Define la parte alta de la instancia del equipo BACnet.



¡NOTE!

Para más detalles consultar la descripción del parámetro P761.

P761 – INSTANCIA DEL EQUIPO BACNET – PARTE BAJA

Rango de Valores:	0 a 9999	Padrón: 0
Propiedades:	CFG	

Descripción:
Define la parte baja de la instancia del equipo BACnet.

El padrón BACnet define que la instancia del equipo debe ser única en la red y presentar un valor entre 0 e 4194304. La instancia BACnet ira formar la propiedad Object Identifier del objeto DEVICE, lo cual define las características del equipo en la red.

La instancia BACnet puede ser definida automáticamente o de forma manual:

Automáticamente:

Si el valor de los parámetros P760 y P761 se encuentran en 0 (valor padrón), el convertidor de frecuencia creará automáticamente la instancia BACnet basado en el BACnet ID del fabricante (BACnet ID WEG = 359) y en la dirección serial. En esta configuración el usuario deberá solo informar la dirección serial en el parámetro P308.

Instancia BACnet = BACnet ID + Dirección Serial

Ejemplo 1: dirección serial = 102

Instancia = 359102

Ejemplo 2: dirección serial = 15

Instancia = 359015

**¡NOTE!**

La instancia creada automáticamente no es visualizada en los parámetros P760 y P761, que permanecen con el valor 0.

Manual:

La instancia BACnet es definida utilizando los parámetros P760 y P761. El contenido del parámetro P760 es multiplicado por 10000 y la parte decimal es guardada en el parámetro P761.

Ejemplo 1: Instancia = 542786

$$542786 / 10000 = 54,2786$$

P760 = 54 (parte entera)

P761 = 2786 (parte decimal)

Ejemplo 2: Instancia = 66789

$$66789 / 10000 = 6,6789$$

P760 = 6 (parte entera)

P761 = 6789 (parte decimal)

Ejemplo 3: Instancia = 35478

$$35478 / 10000 = 3,5478$$

P760 = 3 (parte entera)

P761 = 5478 (parte decimal)

**¡NOTE!**

Los parámetros P760 y P761 posibilitan el ajuste del valor máximo de 4199999. Sin embargo, el valor máximo de la instancia será 4194304.

**¡NOTE!**

El equipo debe ser reinicializado cuando el contenido de los parámetros P760 y P761 son modificados.

P762 – NÚMERO MÁXIMO DE MAESTRO

Rango de 0 a 127

Padrón: 127

Valores:

Propiedades: CFG

Descripción:

Permite programar la mayor dirección utilizada por un maestro en la red BACnet, posibilitando la optimización de la comunicación. Todos los equipamientos de la red deben ser programados con el mismo valor en este parámetro.

Con el valor estándar (127) para este parámetro, cualquier dirección programada para el equipamiento podrá participar de la comunicación. Esto, sin embargo, hará que los equipamientos presentes en la red envíen requisiciones buscando equipamientos en todo el rango de direcciones, tornando más lento el ciclo de intercambio de datos y la entrada de nuevos equipamientos en la red. Al limitar la mayor dirección permitida, direcciones por encima de este valor serán ignorados, evitando la búsqueda por direcciones innecesarias y optimizando la comunicación.

Es recomendado que los equipamientos en la red sean direccionados en secuencia, a partir de la dirección 1, y que este parámetro sea programado con el mismo valor de la última dirección de la red.



¡NOTE!

El equipo debe ser reinicializado cuando el contenido del parámetro P762 es modificado.

P763 – NÚMERO MÁXIMO DE FRAMES MS/TP

Rango de 1 a 65535 **Padrón:** 1
Valores:
Propiedades: CFG

Descripción:

Define la cantidad de telegramas que la estación podrá transmitir cuando recibe el token. Luego debe transmitir el token para la próxima estación.



¡NOTE!

El equipo debe ser reinicializado cuando el contenido del parámetro P763 es modificado.

P764 – TRANSMISION I AM

Rango de 0 = Energización **Padrón:** 0
Valores: 1 = Continuo
Propiedades: CFG

Descripción:

El telegrama I AM es utilizado para identificar la estación en la red BACnet. Cuando es seleccionado el valor 1, Continuo, el convertidor de frecuencia transmite un telegrama I AM a cada 200 ms.

P765 – CANTIDAD DE TOKENS RECIBIDOS

Rango de 0 a 65535 **Padrón:** -
Valores:
Propiedades: RO

Descripción:

Contador del número de tokens recibidos de otras estaciones BACnet. Permite la verificación de la comunicación serial.

5 MODELADO DE LOS OBJETOS BACNET

Un objeto BACnet representa una información física o virtual del equipo, como una entrada digital o parámetros. El convertidor de frecuencia CFW100 presenta los siguientes tipos de objetos:

- ANALOR VALUE;
- BINARY INPUT;
- BINARY VALUE;
- DEVICE OBJECT.

Cada tipo de objeto define una estructura de datos, formada por propiedades, que permiten el acceso a las informaciones del objeto. La tabla 5.1 presenta las propiedades implementadas para cada tipo de objeto en el convertidor de frecuencia CFW100.

Tabla 5.1: Propiedad de los objetos BACnet

Propiedad	DEVICE	ANALOG INPUT	ANALOG OUTPUT	ANALOG VALUE	BINARY INPUT	BINARY OUTPUT	BINARY VALUE
Object Identifier	X	X	X	X	X	X	X
Object Name	X	X	X	X	X	X	X
Object Type	X	X	X	X	X	X	X
System Status	X						
Vendor Name	X						
Vendor Identifier	X						
Model Name	X						
Firmware Revision	X						
Application Software Version	X						
Description	X	X	X	X	X	X	X
Protocol Version	X						
Protocol Revision	X						
Protocol service supported	X						
Protocol object types Supported	X						
Object List	X						
Max APDU Len Accepted	X						
Segmentation Supported	X						
APDU timeout	X						
Number of APDU retries	X						
Max Master	X						
Max info frames	X						
Device Address Binding	X						
Database revision	X						
Present Value		X	X	X	X	X	X
Status Flags		X	X	X	X	X	X
Event State		X	X	X	X	X	X
Out of Service		X	X	X	X	X	X
Units		X	X	X	X	X	X
Priority Array			X	X		X	X
Relinquish Default			X	X		X	X
Polarity					X	X	

* Las prioridades Priority Array y Relinquish Default están disponibles para Objetos con el tipo de acceso C (commandable).

Cada objeto presenta un identificador único en la red, denominado Object Identifier. La propiedad Object Identifier es formada por dos partes:

Object Type – 10 bits	Instancia del objeto – 22 bits
-----------------------	--------------------------------

En cuanto a la propiedad Present Value, cada objeto se puede presentar uno de los siguientes tipos de acceso

R	Solamente lectura
C	Commandable – utiliza array de prioridad
W	Solamente escrita
R/W	Lectura y Escrita – sin array de prioridad

El tipo de acceso Commandable (C) presenta un arreglo de prioridad con 16 niveles, donde la prioridad 1 es la más alta y 16 es la más baja. Si todas las prioridades se encuentran deshabilitadas (NULL) el valor de la propiedad Relinquish Default es atribuido a la propiedad Present Value.

5.1 OBJETOS BACNET

Los parámetros del convertidor de frecuencia CFW100 son mapeados a través de objetos BACnet los cuales son descritos a seguir.



¡NOTA!

Consultar el manual del producto para más detalles de los parámetros.

5.1.1 Objeto ANALOG VALUE

Representan parámetros de control del sistema que pueden ser leídos, escritos o comandados por el controlador. Objetos del tipo ANALOG_VALUE para el CFW100 son descritos en la tabla 5.2. Los objetos ANALOG VALUE son del tipo REAL.

Tabla 5.2: Objeto ANALOG VALUE

Instancia del Objeto	Nombre del Objeto	Parámetros relacionados	Unidad	Tipo de acceso
AV0	Motor Speed	P002	rpm	R
AV1	Motor Current	P003	A	R
AV2	DC Link Voltage (Ud)	P004	V	R
AV3	Motor Frequency	P005	Hz	R
AV4	Motor Voltage	P007	V	R
AV5	Motor Torque	P009	%	R
AV7	Heatsink Temperature	P030	°C	R
AV12	Present Alarm	P048		R
AV13	Present Fault	P049		R
AV14	Acceleration Time	P100	s	C
AV15	Deceleration Time	P101	s	C
AV16	Speed in 13 bits	P681		R
AV17	Serial/USB Speed Ref.	P683		C
AV100	Mailbox: param. number	-		R/W
AV101	Mailbox: param. value	-		R/W

La descripción detallada de cada uno de los parámetros es hecha en el manual de programación del CFW100.

5.1.2 Objeto BINARY INPUT

Representa una entrada digital física donde su estado puede ser leído por el controlador. Objetos del tipo BINARY INPUT para el CFW100 son descritos en la tabla 5.3.

Tabla 5.3: Objeto BINARY INPUT para el parámetro P012

Instancia del Objeto	Nombre del Objeto	Parámetros relacionados	Estado (1/0)	Tipo de acceso
BI0	DI1	P012 – Bit 0	On/Off	R
BI1	DI2	P012 – Bit 1	On/Off	R
BI2	DI3	P012 – Bit 2	On/Off	R
BI3	DI4	P012 – Bit 3	On/Off	R

5.1.3 Objeto BINARY VALUE

Representan bits de parámetros de control del sistema que pueden ser leídos, escritos o comandados por el controlador. Objetos del tipo BINARY VALUE para el CFW100 son descritos en la tabla 5.4.

Tabla 5.4: Objeto BINARY VALUE para el parámetro P680

Instancia del Objeto	Nombre del Objeto	Parámetros relacionados	Estado (1/0)	Tipo de acceso
BV0	Reservado	P680 Bit 0		
BV1	Run Command	P680 Bit 1	On/Off	R
BV2	Fire mode	P680 Bit 2	On/Off	R
BV3	Reservado	P680 Bit 3		
BV4	Reservado	P680 Bit 4		
BV5	2nd Ramp	P680 Bit 5	On/Off	R
BV6	Config. Mode	P680 Bit 6	Config/Normal	R
BV7	Alarm	P680 Bit 7	Alarm/No Alarm	R
BV8	Running	P680 Bit 8	Running/Stopped	R
BV9	Enabled	P680 Bit 9	Enabled/Disabled	R
BV10	Forward	P680 Bit 10	Forward/Reverse	R
BV11	JOG	P680 Bit 11	On/Off	R
BV12	Remote	P680 Bit 12	Remote/Local	R
BV13	Subvoltage	P680 Bit 13	Subvoltage/No	R
BV14	Reservado	P680 Bit 14		
BV15	Fault	P680 Bit 15	Fault/No Fault	R
BV16	Ramp Enable	P682 Bit 0	Run/Stop	C
BV17	General Enable	P682 Bit 1	Enable/Disable	C
BV18	Run Forward	P682 Bit 2	Forward/Reverse	C
BV19	JOG Enable	P682 Bit 3	On/Off	C
BV20	Remote	P682 Bit 4	Remote/Local	C
BV21	2nd Ramp	P682 Bit 5	On/Off	C
BV22	Quick Stop	P682 Bit 6	On/Off	C
BV23	Fault Reset	P682 Bit 7	Reset/Off	C
BV100	Mailbox: exec. read	-	On/Off	R/W
BV101	Mailbox: exec. write	-	On/Off	R/W


¡NOTA!

Para que los comandos escritos en los objetos BV16 a BV31 sean ejecutados, es necesario que El convertidor estuviera programado para ser controlado vía comunicación serie. Esta programación es realizada a través de los parámetros P105 y P220 hasta P228.

5.1.4 Objeto DEVICE

El Objeto DEVICE informa las características del equipo BACnet. Sus propiedades representan estas características. Sus propiedades son descritas en la tabla 5.1. Debe existir solo un objeto DEVICE en cada equipo BACnet.

5.1.5 Mailbox

Es una estructura que posibilita la lectura y la escritura de los parámetros del convertidor de frecuencia CFW100. Esta estructura es formada por los siguientes objetos:

Tabla 5.5: Objetos para Mailbox

Instancia del Objeto	Nombre del Objeto	Descripción	Tipo de acceso
AV100	Mailbox: param. number	Informa el número del parámetro	R/W
AV101	Mailbox: param. value	Informa el dato leído o el dato a ser escrito en el parámetro	R/W
BV100	Mailbox: exec. read	Mando para lectura del parámetro	R/W
BV101	Mailbox: exec. write	Mando para escritura del parámetro	R/W

Procedimiento para lectura de un parámetro vía Mailbox:

1. Escribir el número del parámetro en la propiedad Present Value del objeto AV100;
2. Escribir "1" en la propiedad Present Value del objeto BV100;
3. Leer el valor del parámetro en la propiedad Present Value del objeto AV101.

Procedimiento para escritura de un parámetro vía Mailbox:

1. Escribir el número del parámetro en la propiedad Present Value del objeto ANV100;
2. Escribir el valor para el parámetro en la propiedad Present Value del objeto ANV101;
3. Escribir "1" en la propiedad Present Value del objeto BV101.

6 FALLOS Y ALARMAS RELACIONADOS CON LA COMUNICACIÓN SERIAL

A128/F228 – TIMEOUT EN LA RECEPCIÓN DE TELEGRAMAS

Descripción:

Único alarma/falla relacionado con la comunicación serial. Señaliza que el equipamiento ha parado de recibir telegramas seriales válidos por un período (tiempo) mayor del que el programado en el parámetro P314.

Actuación:

El parámetro P314 permite programar un tiempo dentro del cual el equipamiento deberá recibir al menos un telegrama válido vía interfaz serial – con dirección y campo de chequeo de errores correctos – caso contrario será considerado que ha ocurrido algún problema en la comunicación serial. El conteo del tiempo es iniciado luego de la recepción del primero telegrama válido. Esta función puede ser utilizada para cualquier protocolo serial soportado por el equipamiento.

Después de identificado el timeout en la comunicación serial, será señalizado a través de la HMI el mensaje de alarma A128 – o falla F228, dependiendo de la programación hecha en el P313. Para alarmas, caso la comunicación sea restablecida y nuevos telegramas válidos sean recibidos, la indicación del alarma será quitada de la HMI.

Posibles Causas/Corrección:

- Verificar factores que puedan provocar fallas en la comunicación (cables, instalación, puesta a tierra).
- Garantizar que el maestro envíe telegramas para el equipamiento siempre en un tiempo menor que el programado en el parámetro P314.
- Deshabilitar esta función en el P314.



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