

Instrucciones para SoMachine

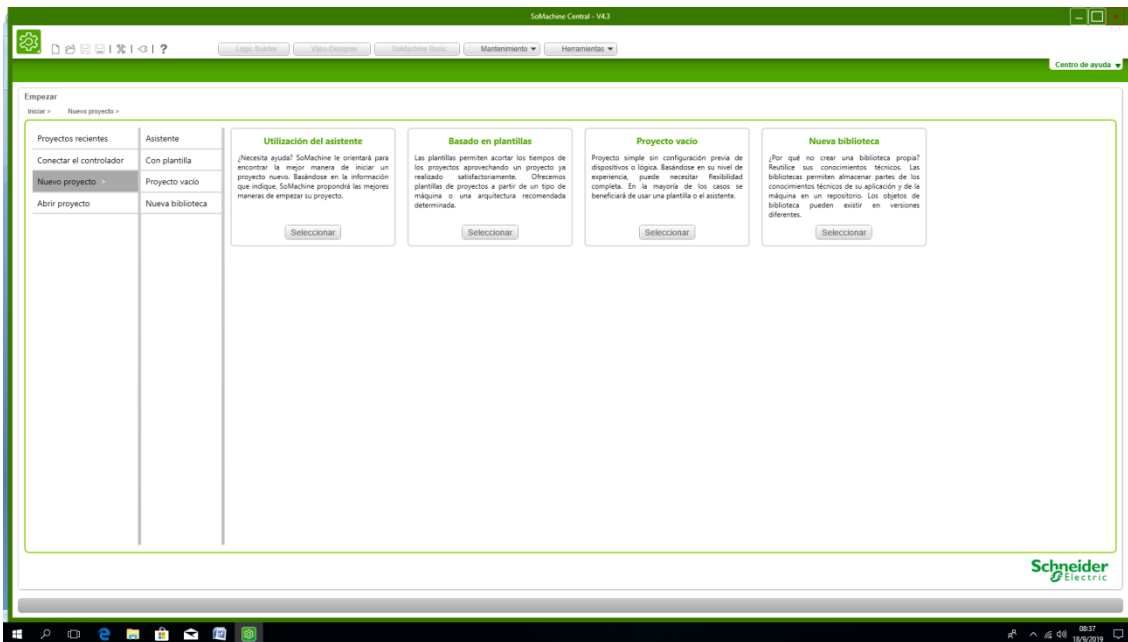
[Escribir el subtítulo del documento]

19/09/2019

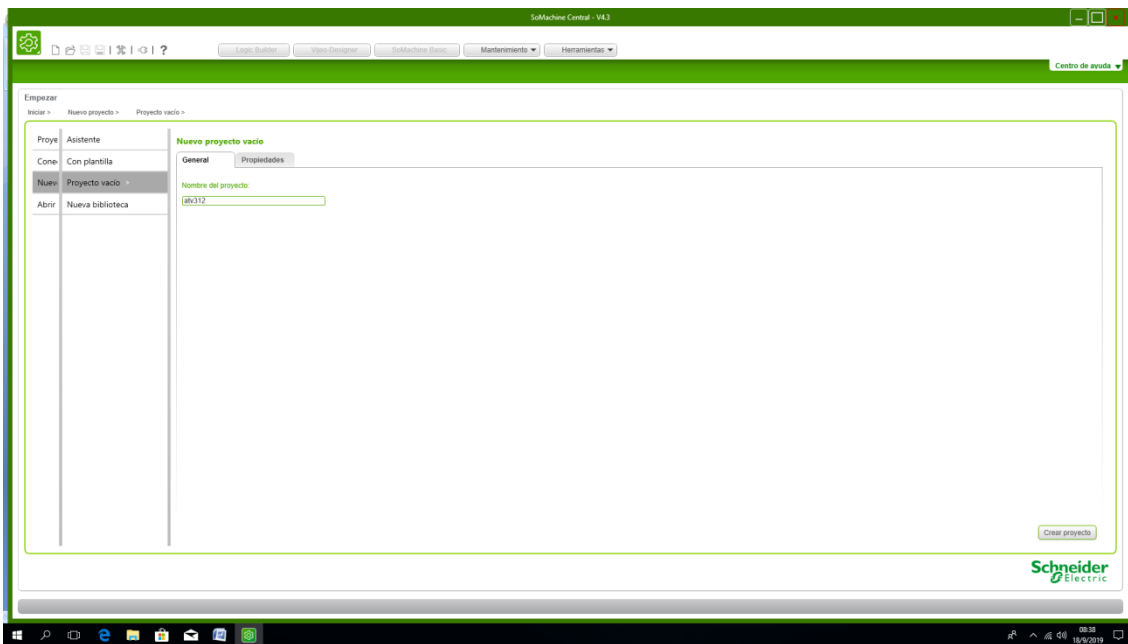
[Compañía]

MELO SILVA, DAIANA LISETTE

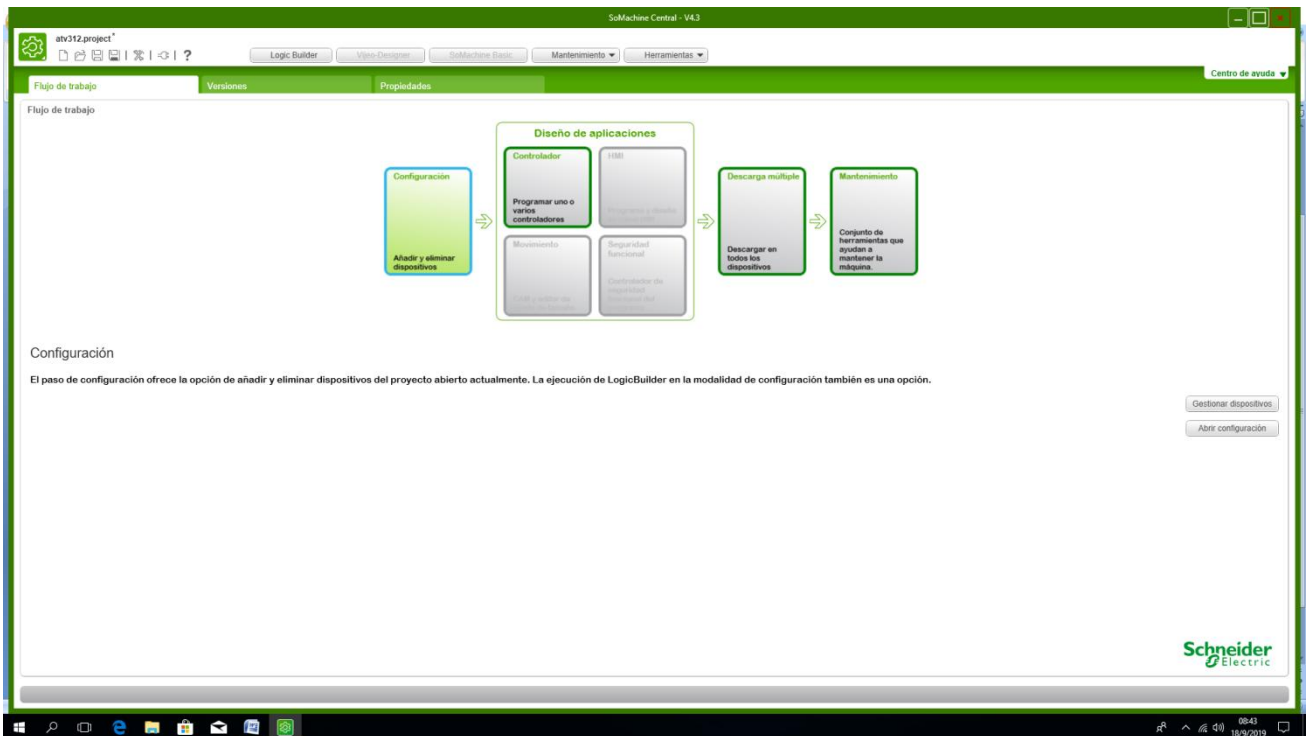
Abrimos SoMachine, “nuevo proyecto”



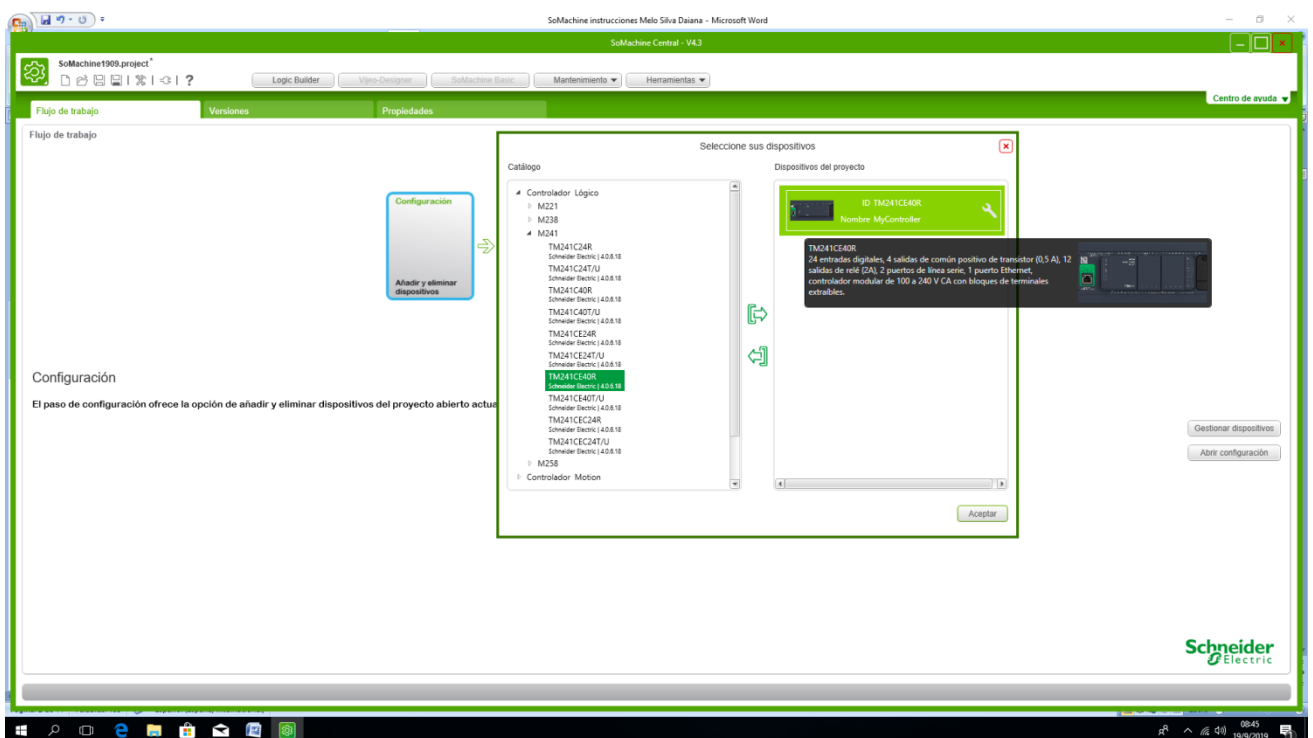
Proyecto nuevo, nombramos y vamos con el pulsador al botón de “crear proyecto”



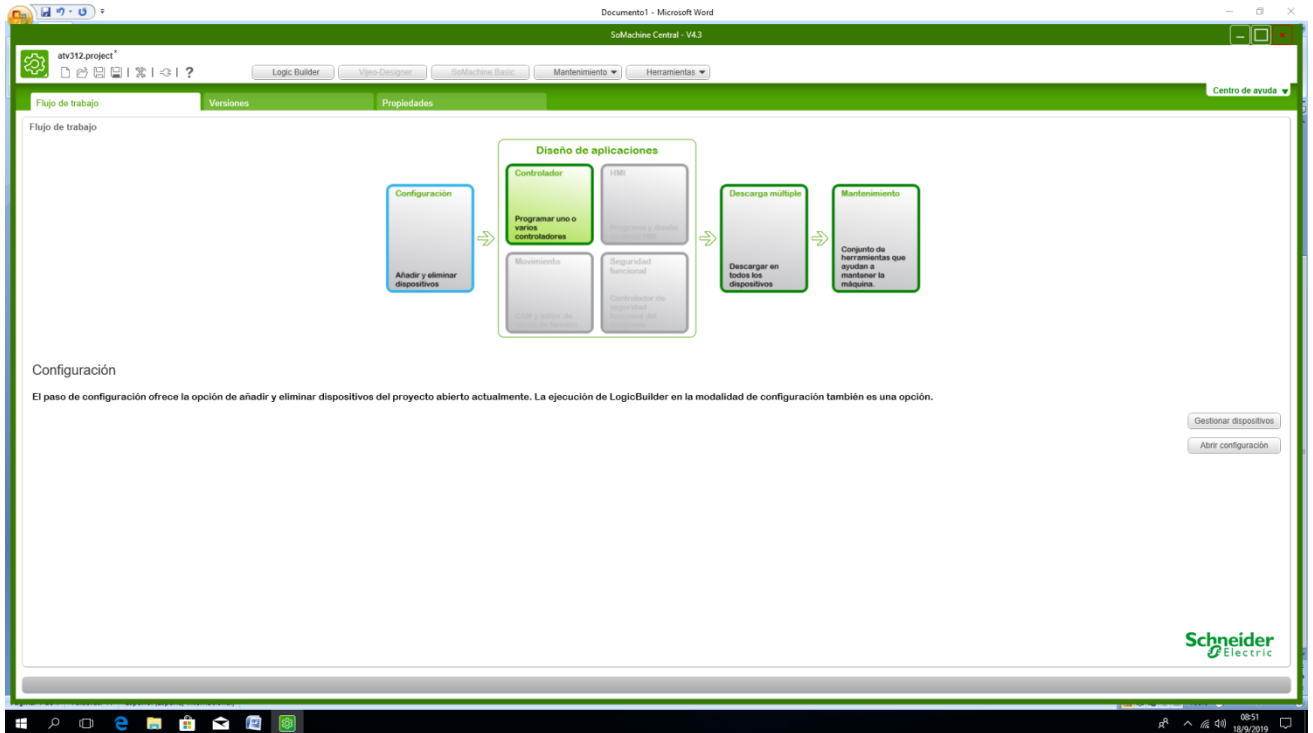
Al abrirse esta pantalla seleccionaremos **configuración** si desea agregar dispositivos



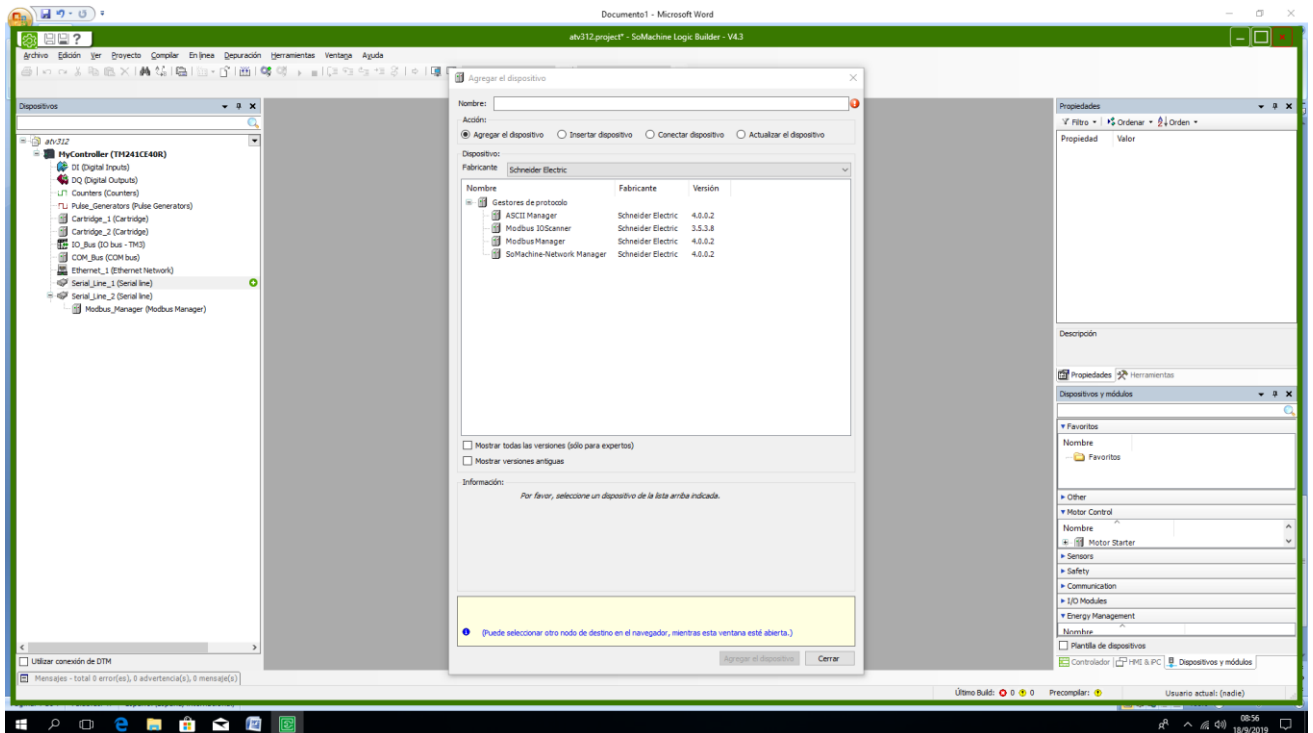
Seleccionamos nuestro dispositivo y esperamos que cargue en el proyecto, luego aceptamos



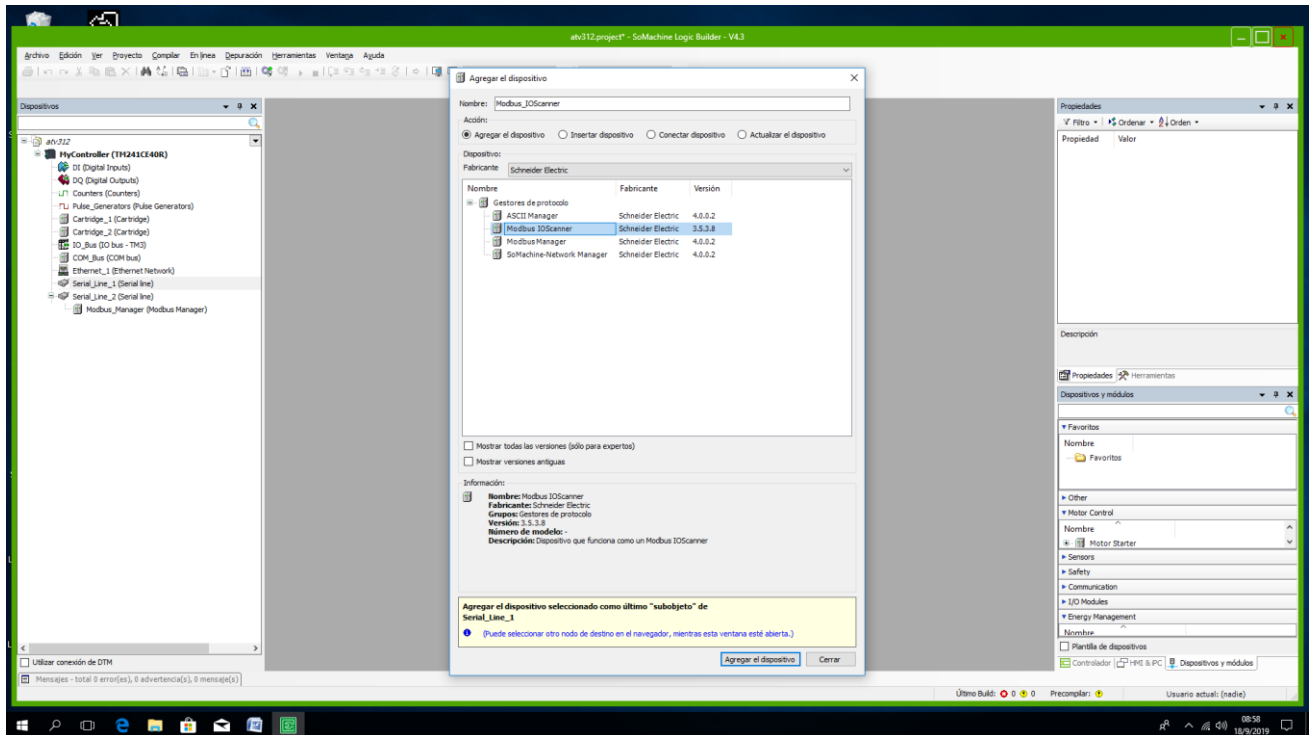
Seleccionamos “controlador” para empezar a programar



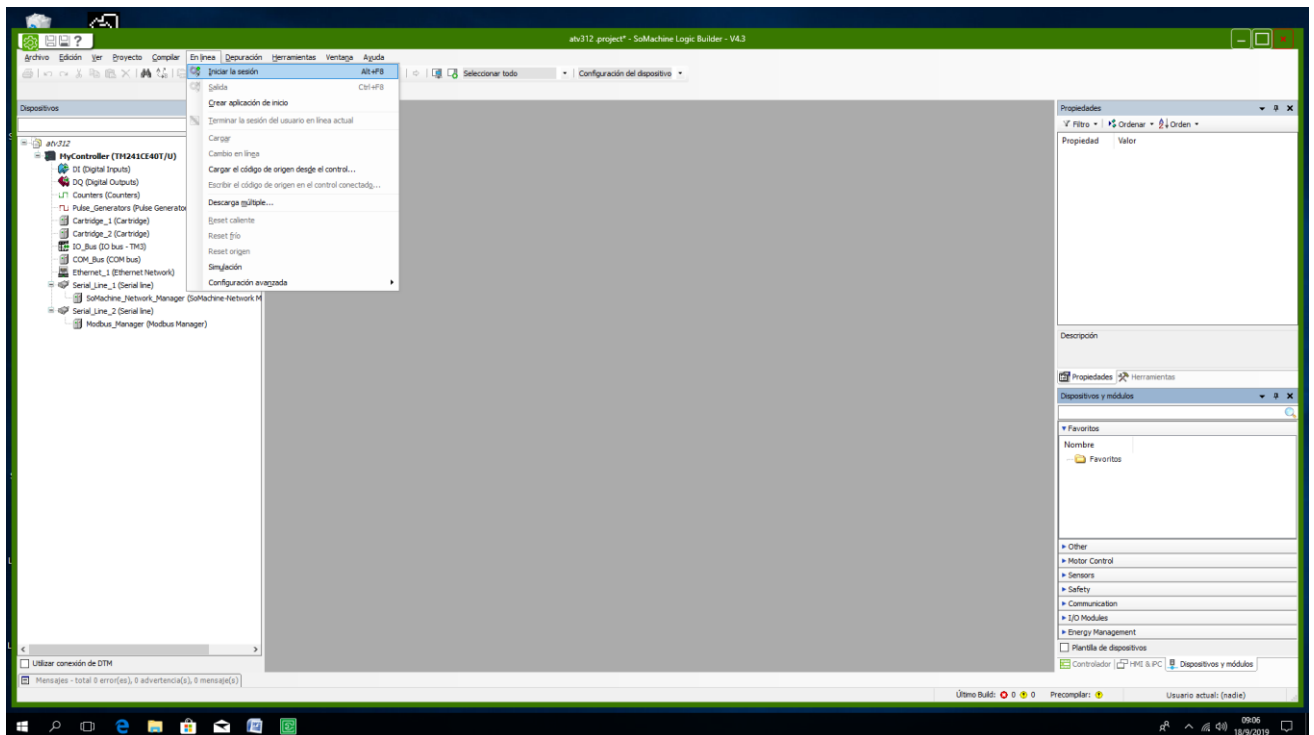
En la barra del lateral izquierdo, aparece “Serial_Line_1 (serial line)” seleccionamos



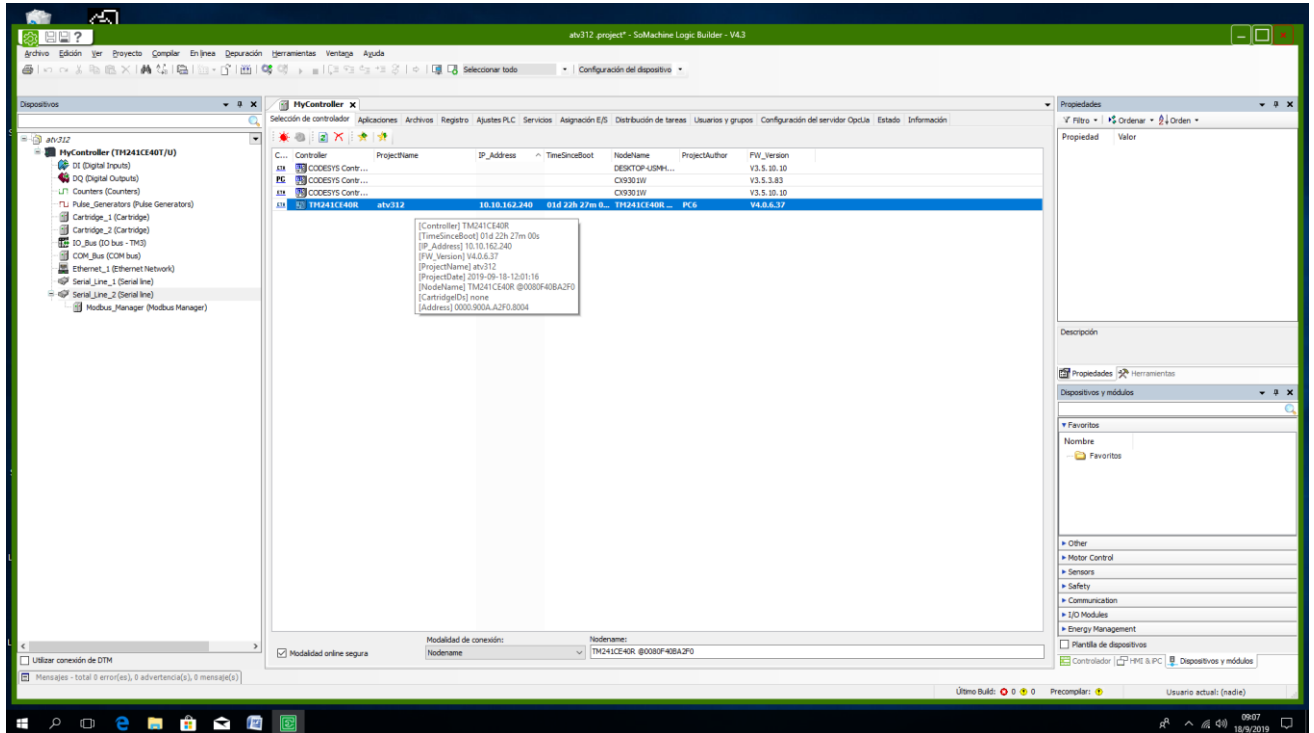
Emerge una tabla, donde seleccionamos nuestro gestor de protocolo, **Modbus IOScanner** y agregamos



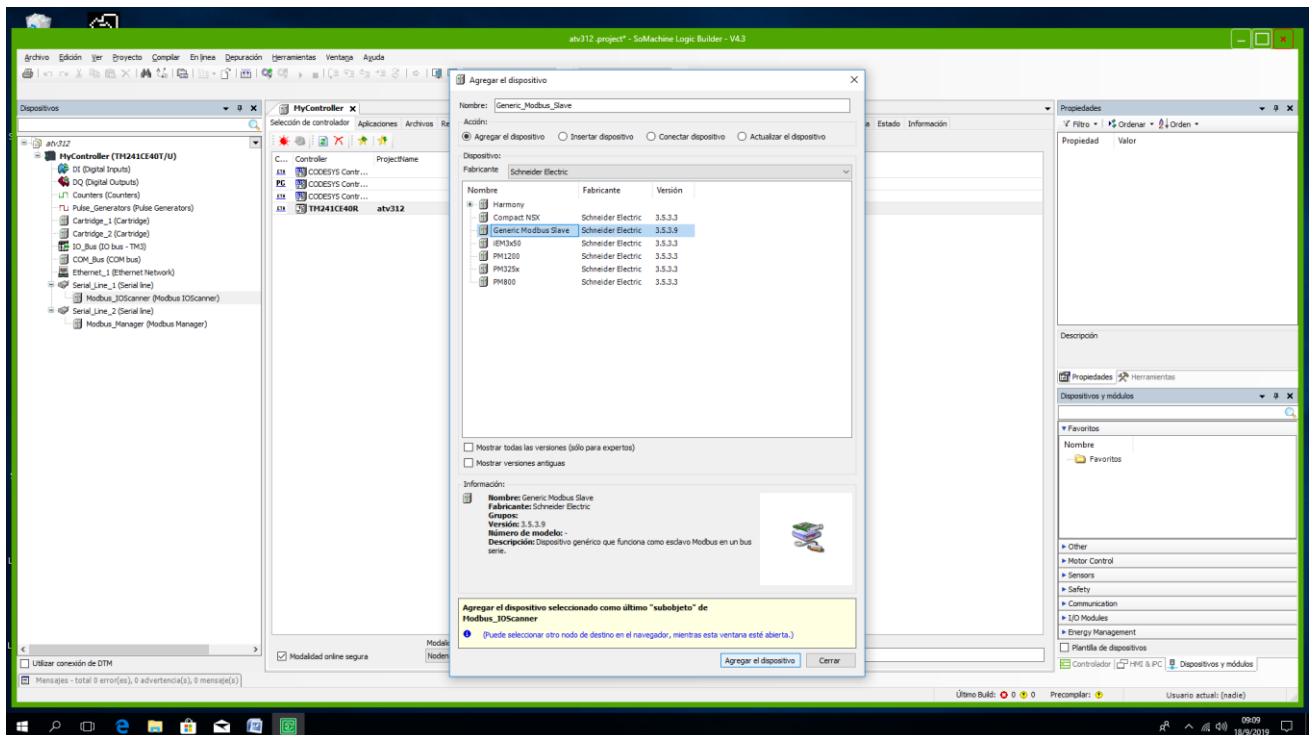
Para encontrar nuestro dispositivo vamos a la barra superior al botón **En línea** y tenemos que **iniciar sesión**



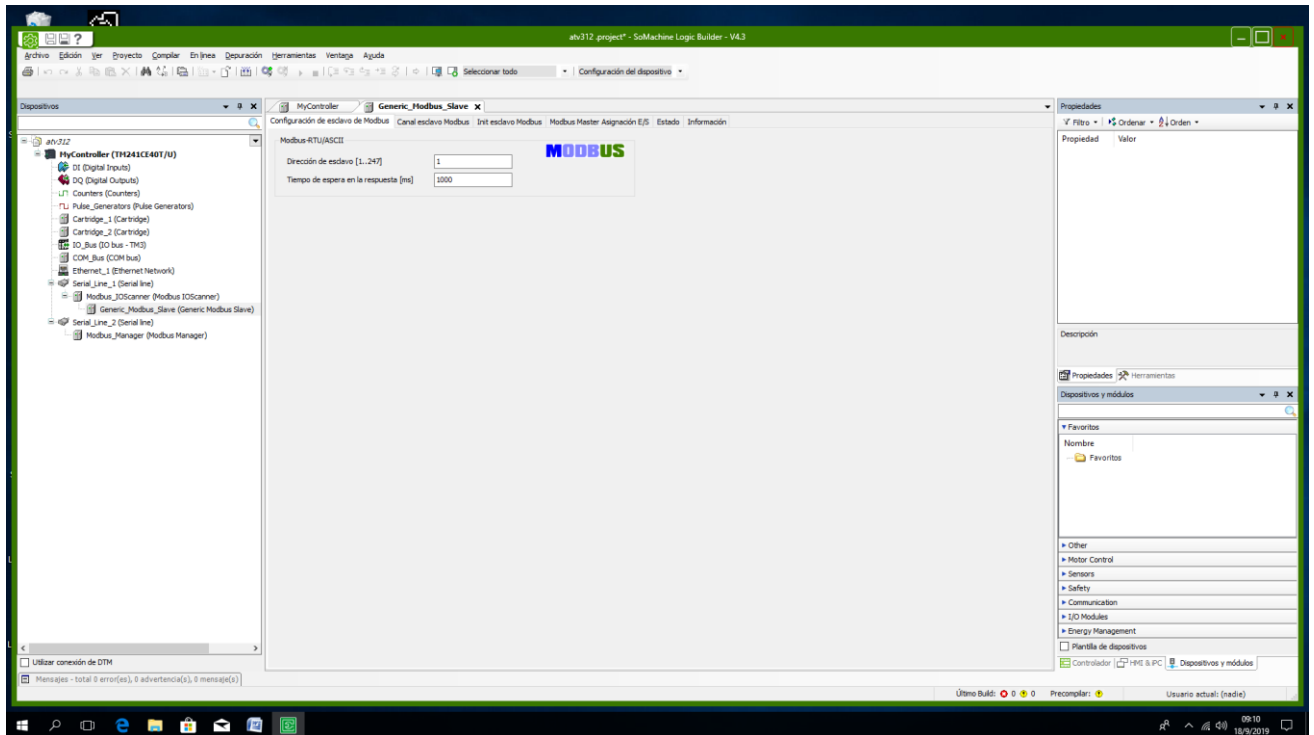
Al conectarnos seleccionamos nuestro controlador



Generamos un Modbus Slave y Agregamos el dispositivo

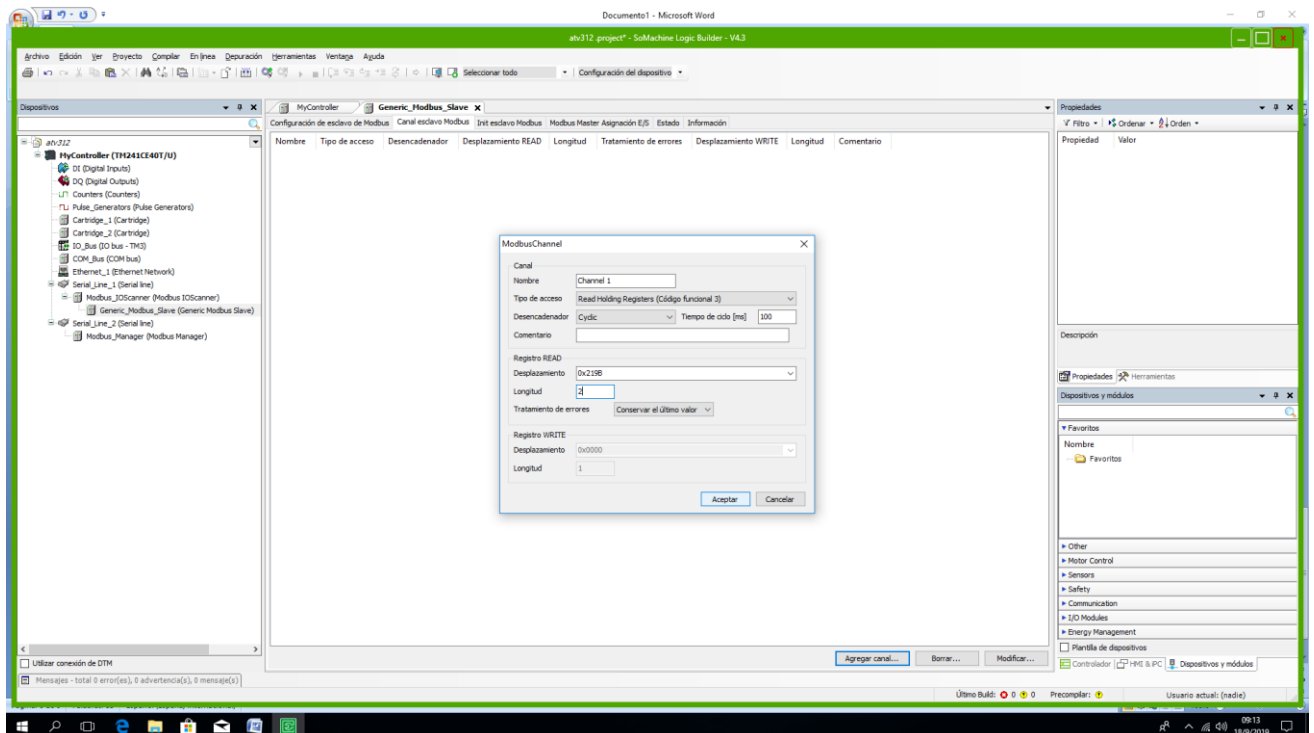


Cerramos la pestaña emergente y seleccionamos generic_Modbus_Slave

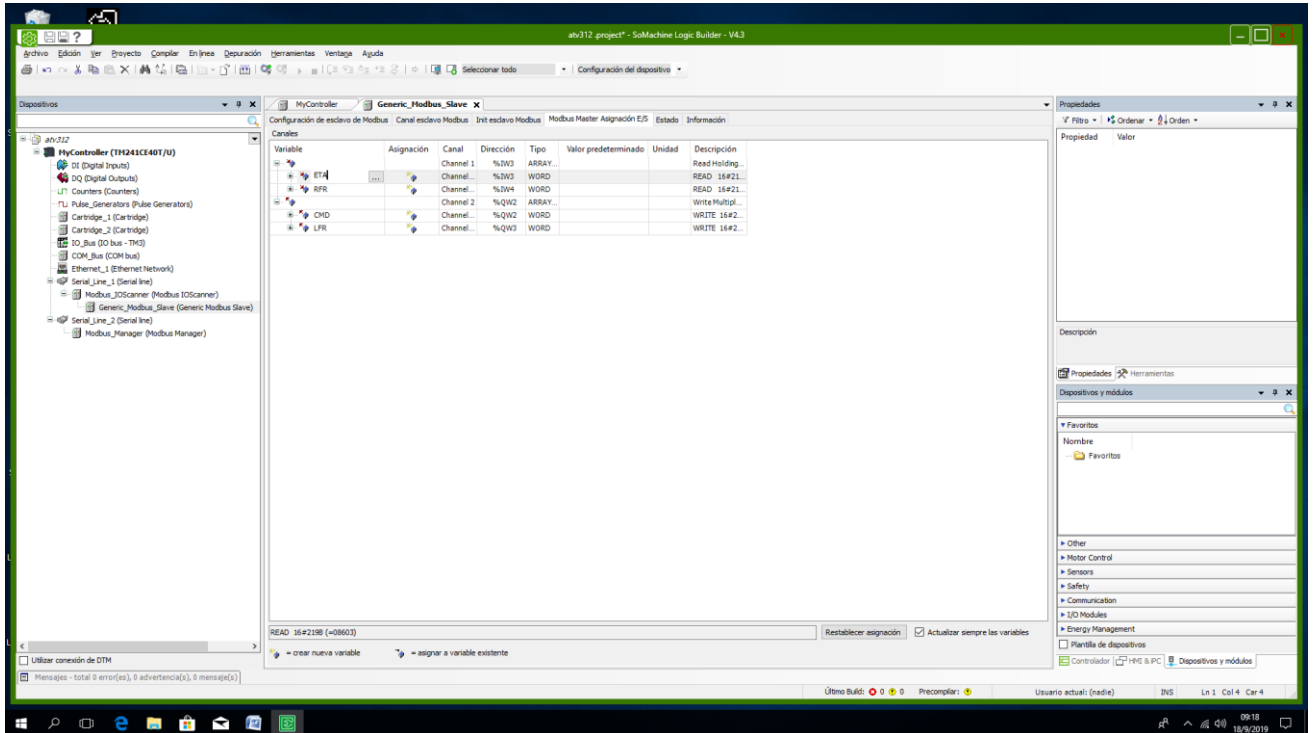


Vamos a la pestaña siguiente “canal multiesclavo Modbus” y agregamos canales designándoles

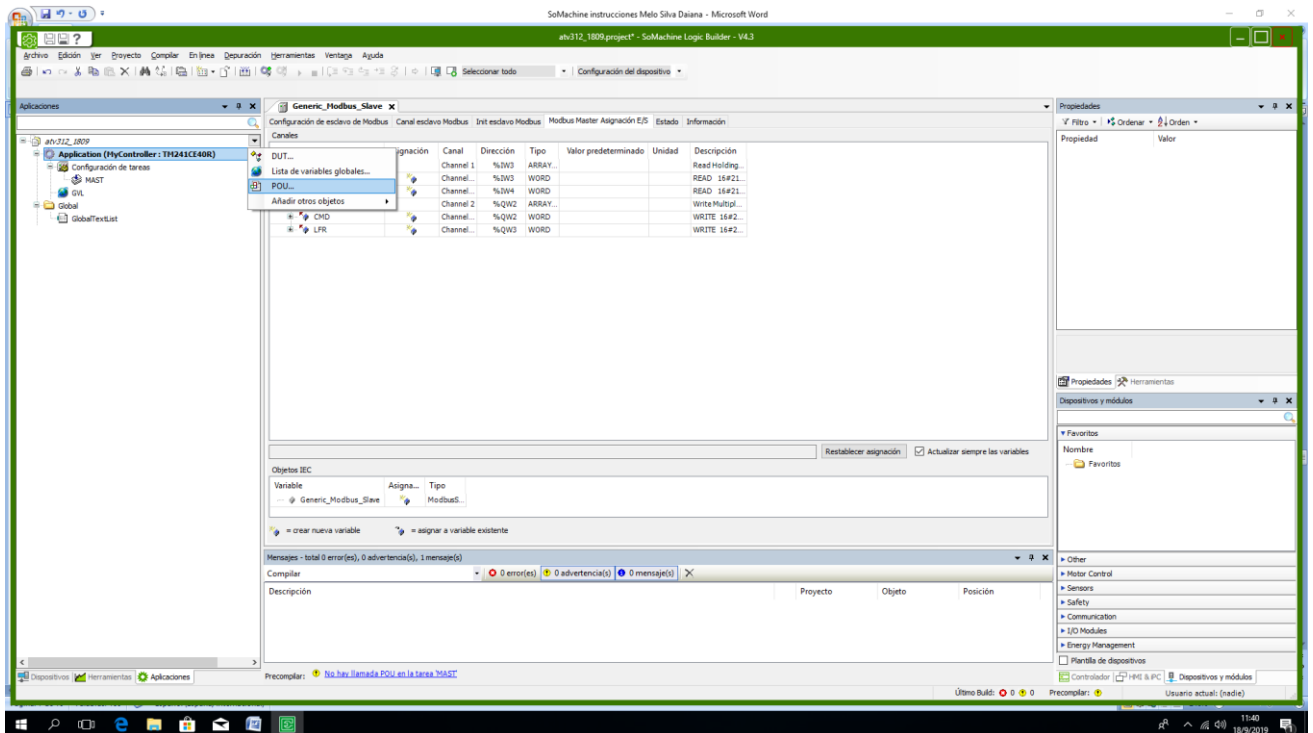
- Nombre
- Tipo de acceso
- Desplazamiento
- longitud



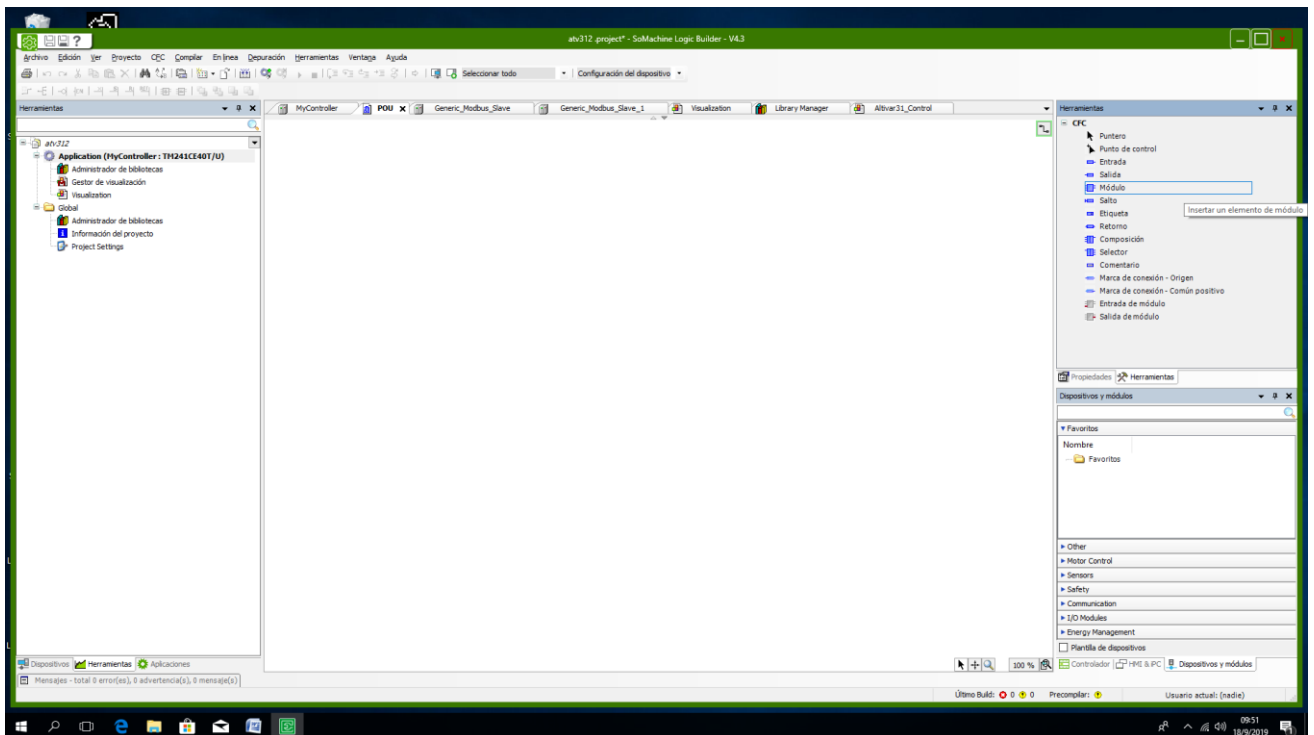
En la pestaña de **Modbus Máster Asignación E/S** nombramos las entradas y salidas del variador



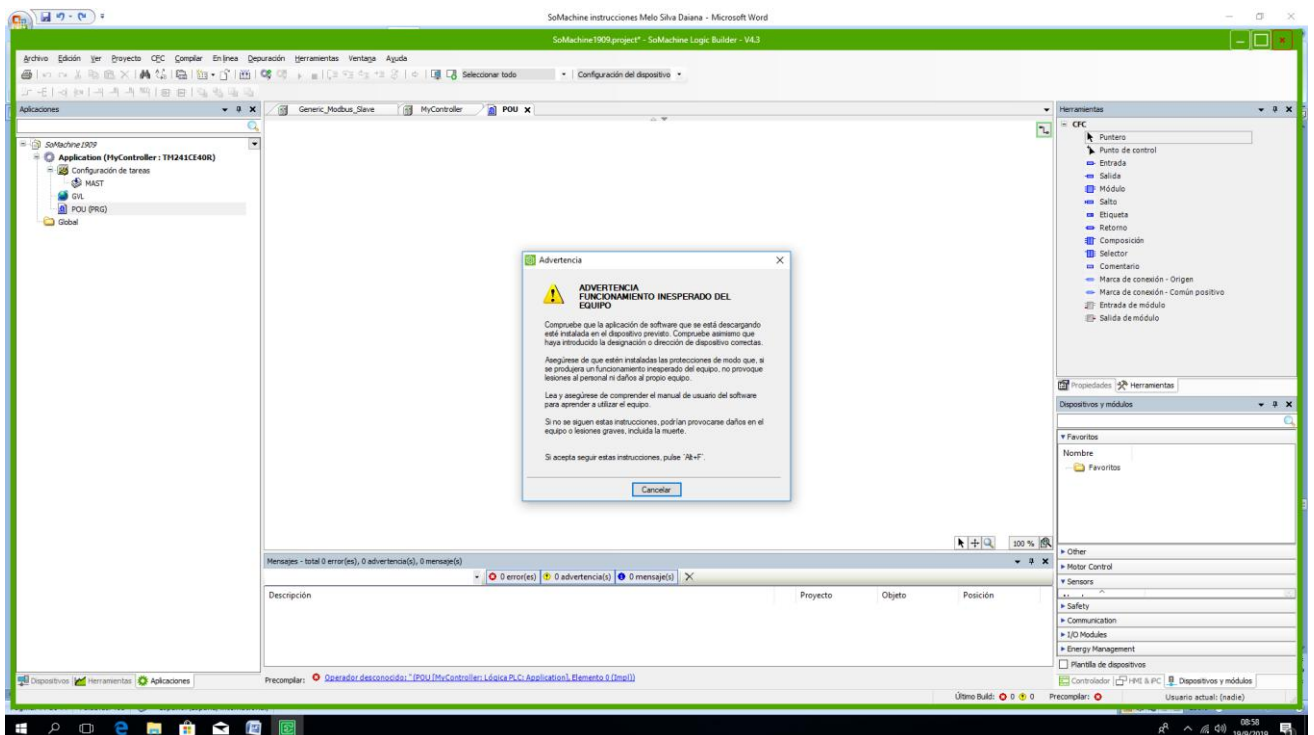
Creamos un **POU** desde **Application**



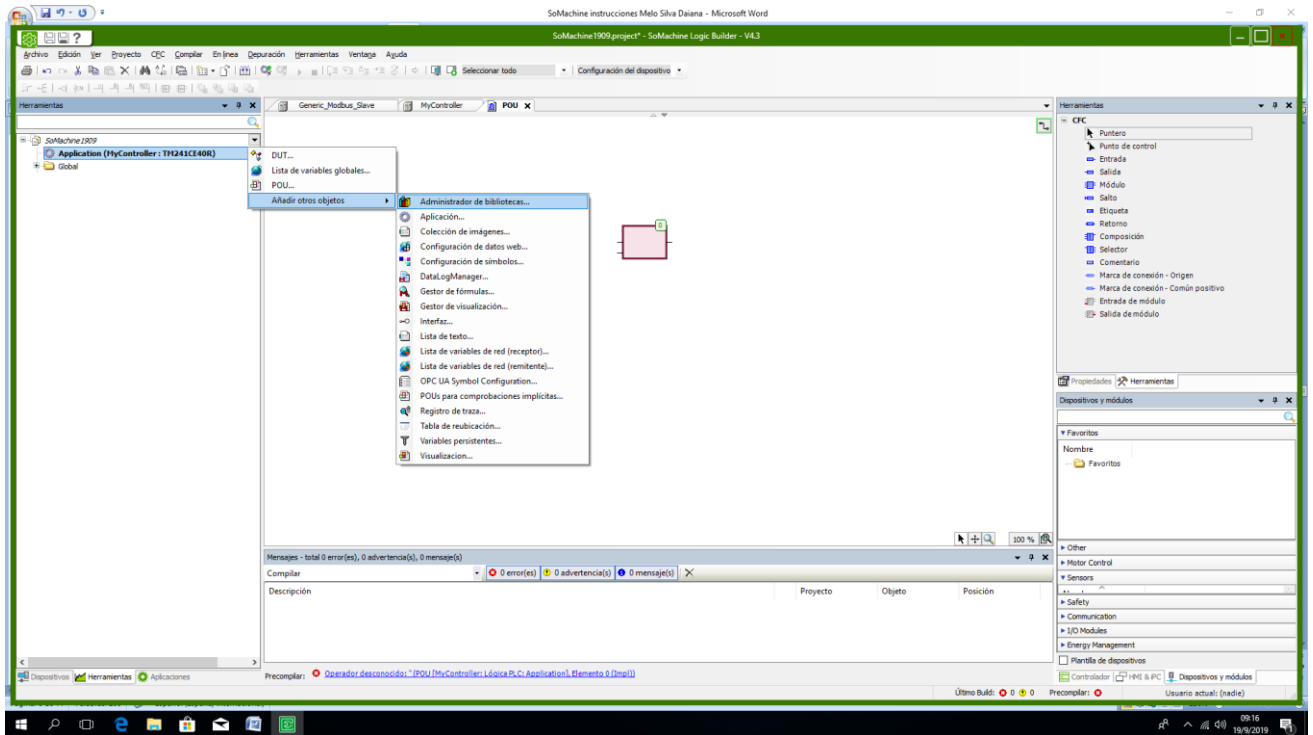
Una vez creado el POU nos conectamos “en línea” para agregar la biblioteca



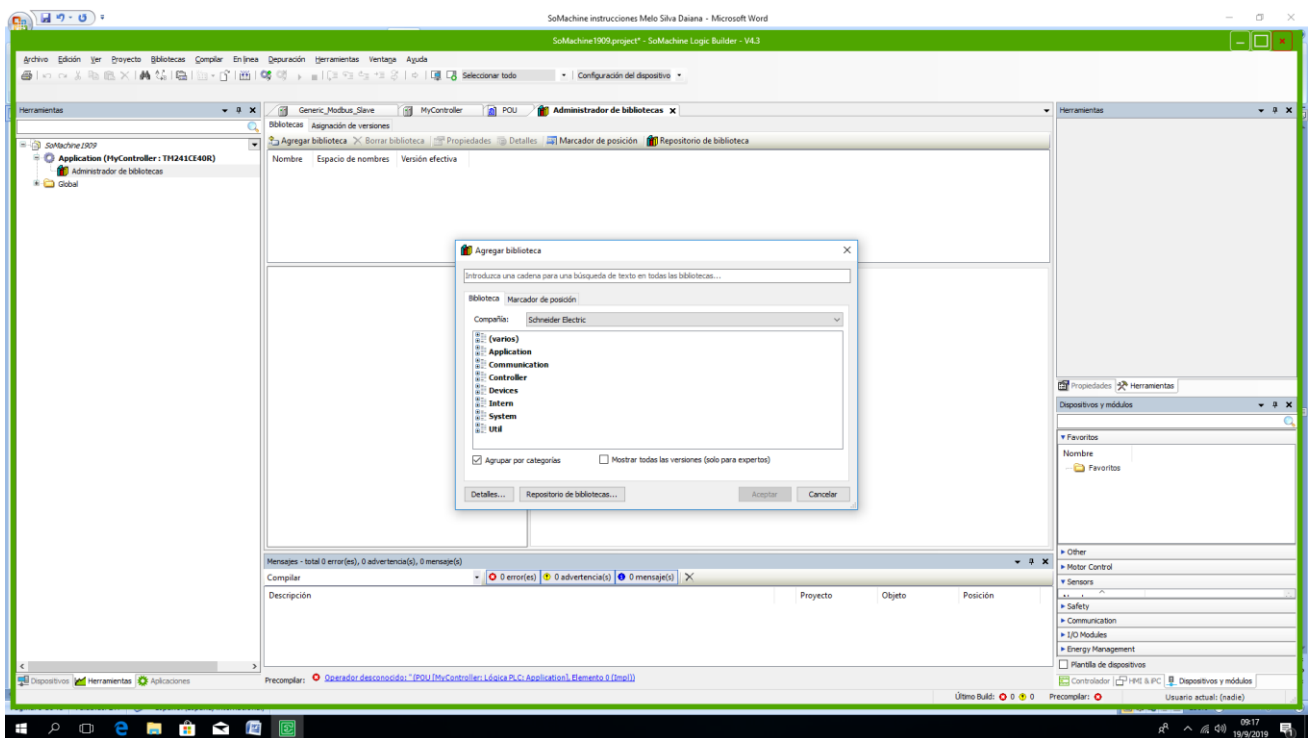
Para ello debemos estar en línea, en la advertencia emergente, pulsamos Alt+F, para seguir con la operación



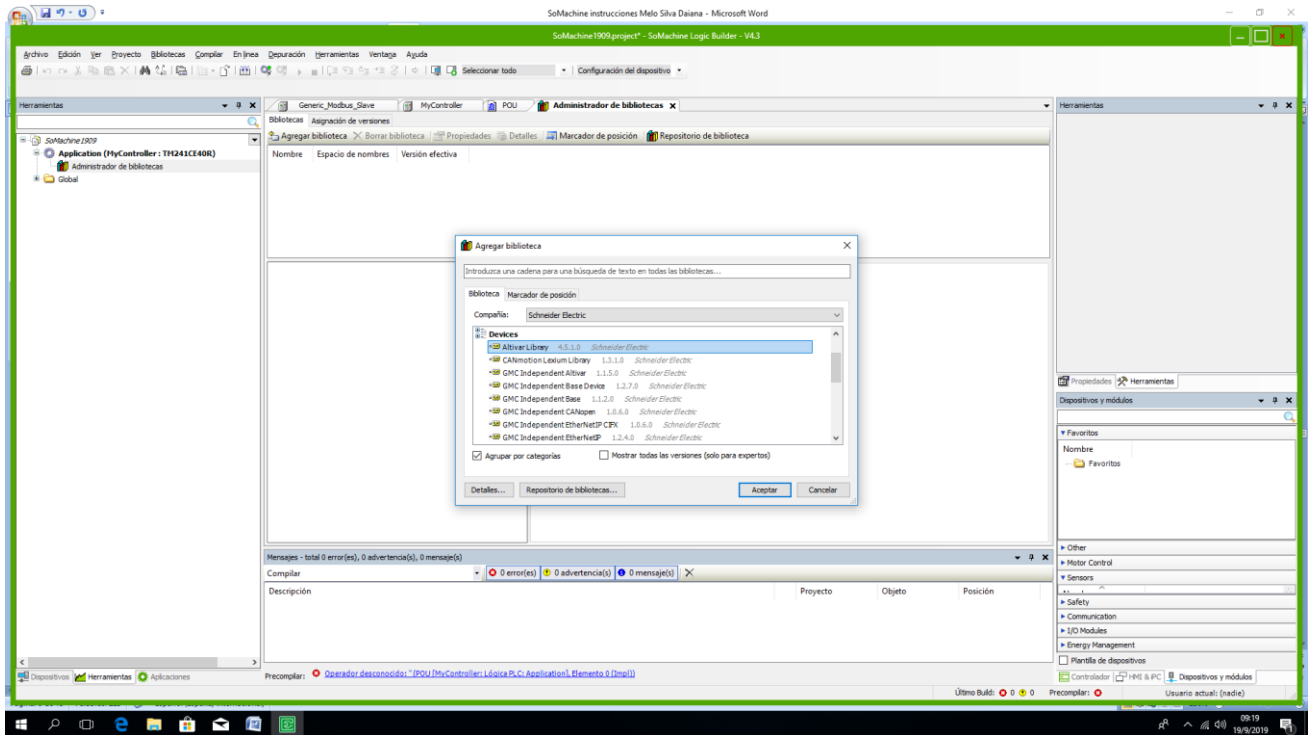
En la barra vertical izquierda agregamos biblioteca



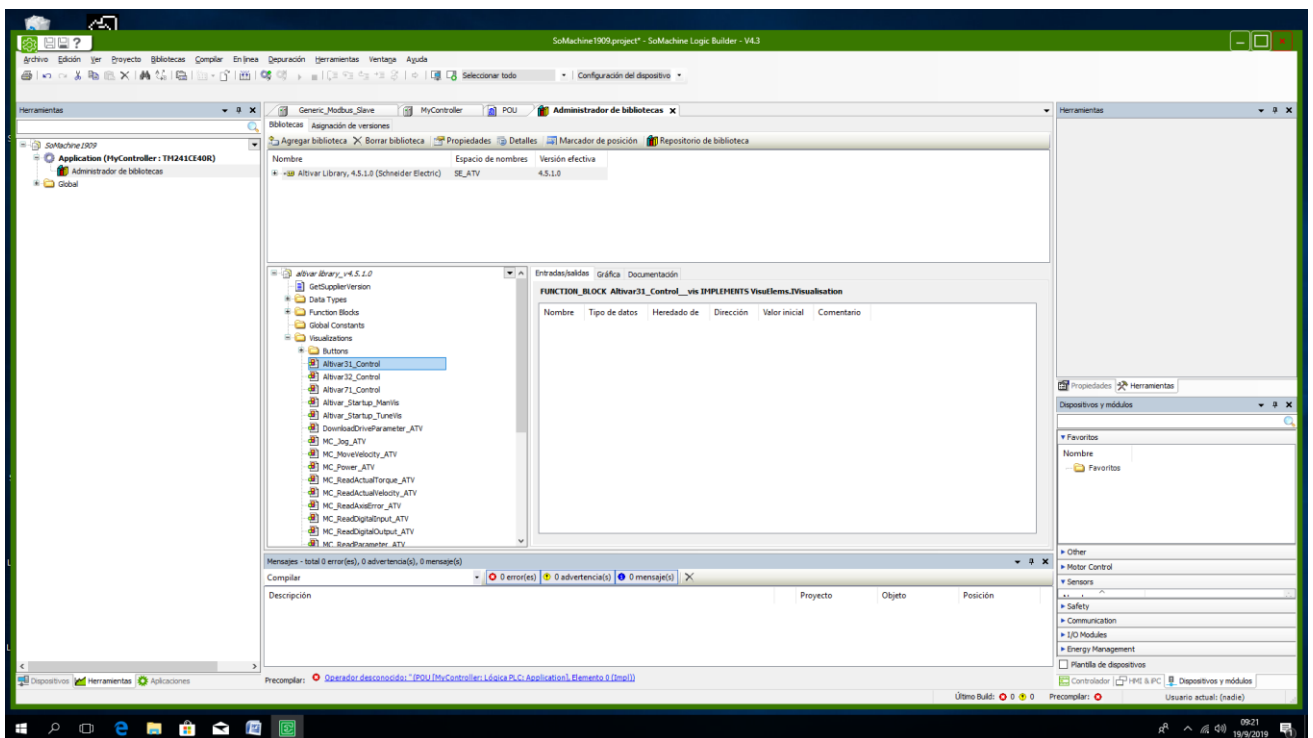
Pulsamos agregar biblioteca y seleccionamos "devices"



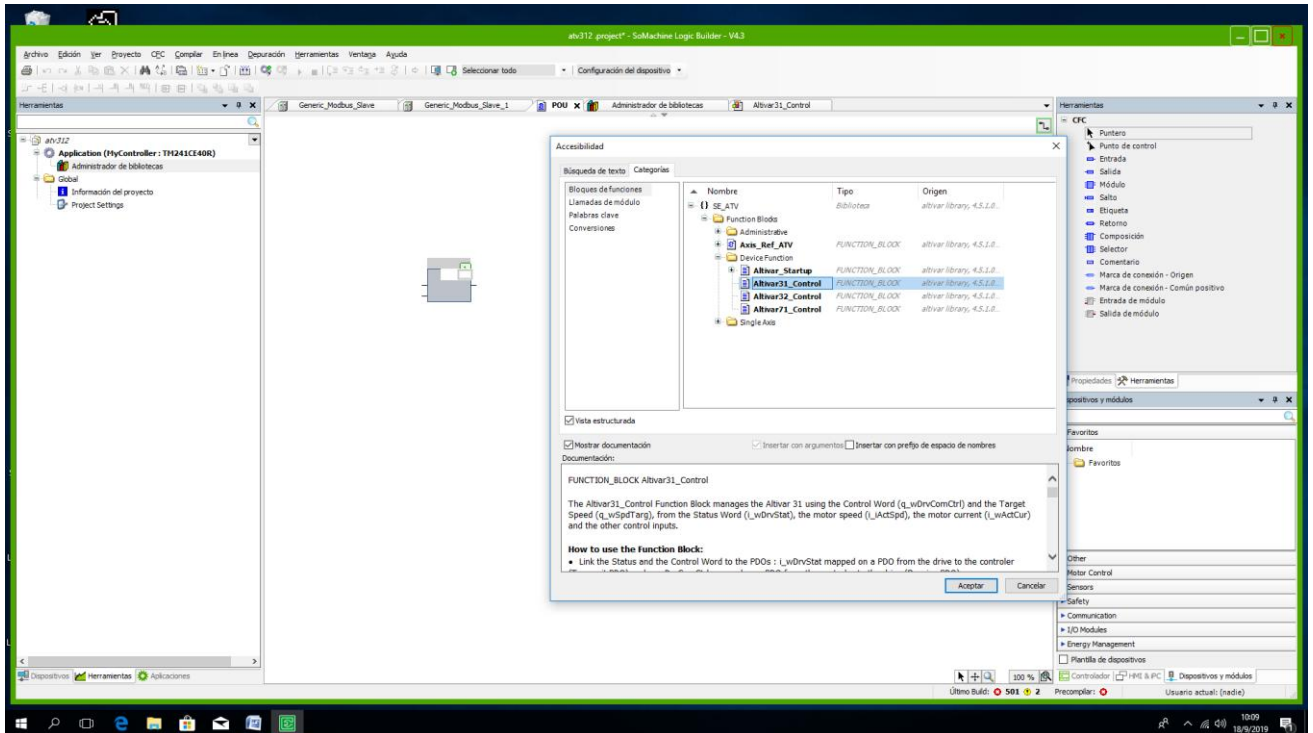
Activamos Altivar Library, agregamos



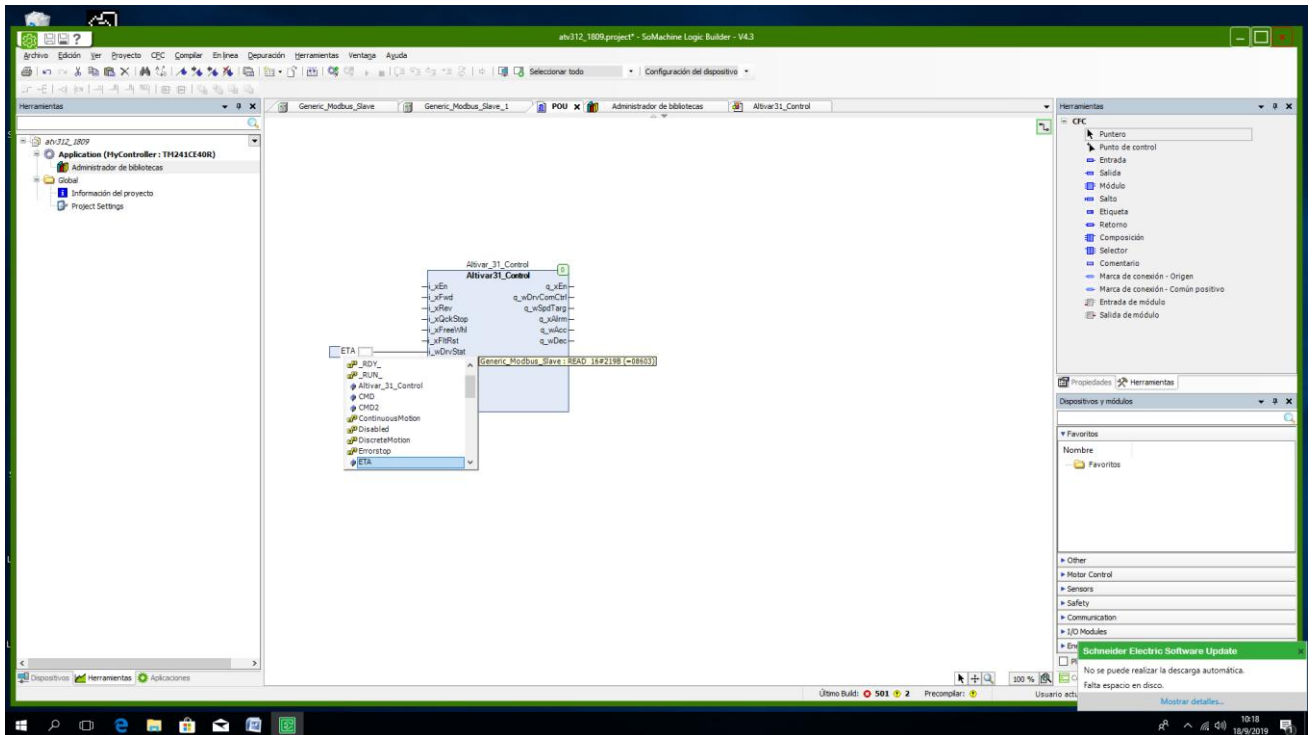
Desplegamos +VISUALIZATIONS y hacemos click a nuestro altivar31_Control

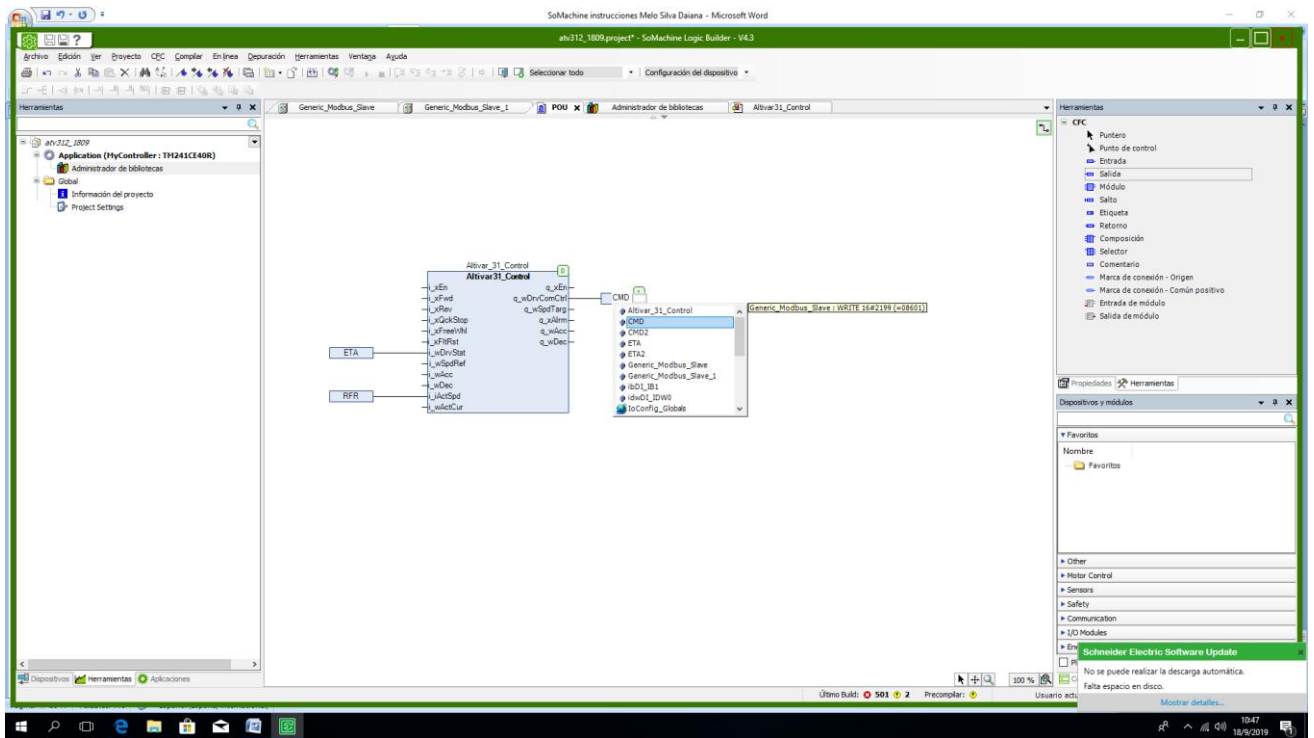
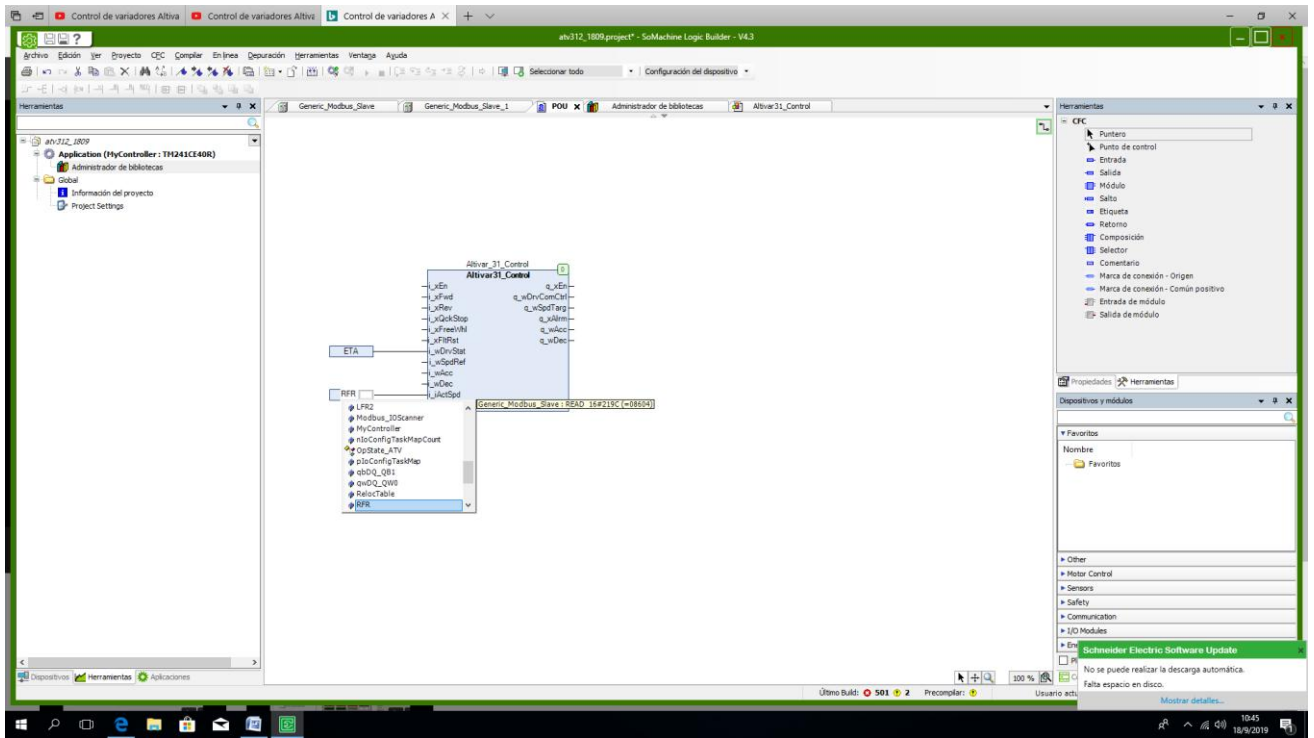


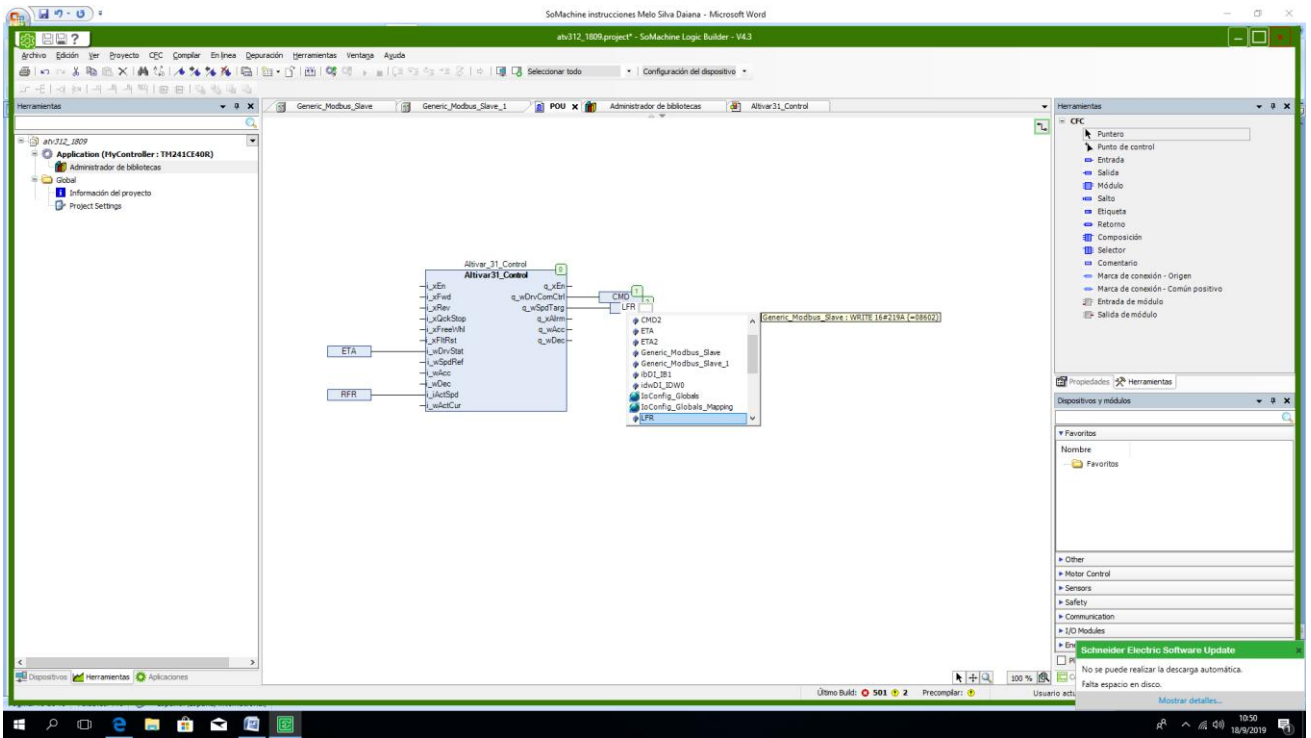
Buscamos en SE_ATV “function Blocks”, desplegamos “device function” y seleccionamos nuestro Altivar31_Control



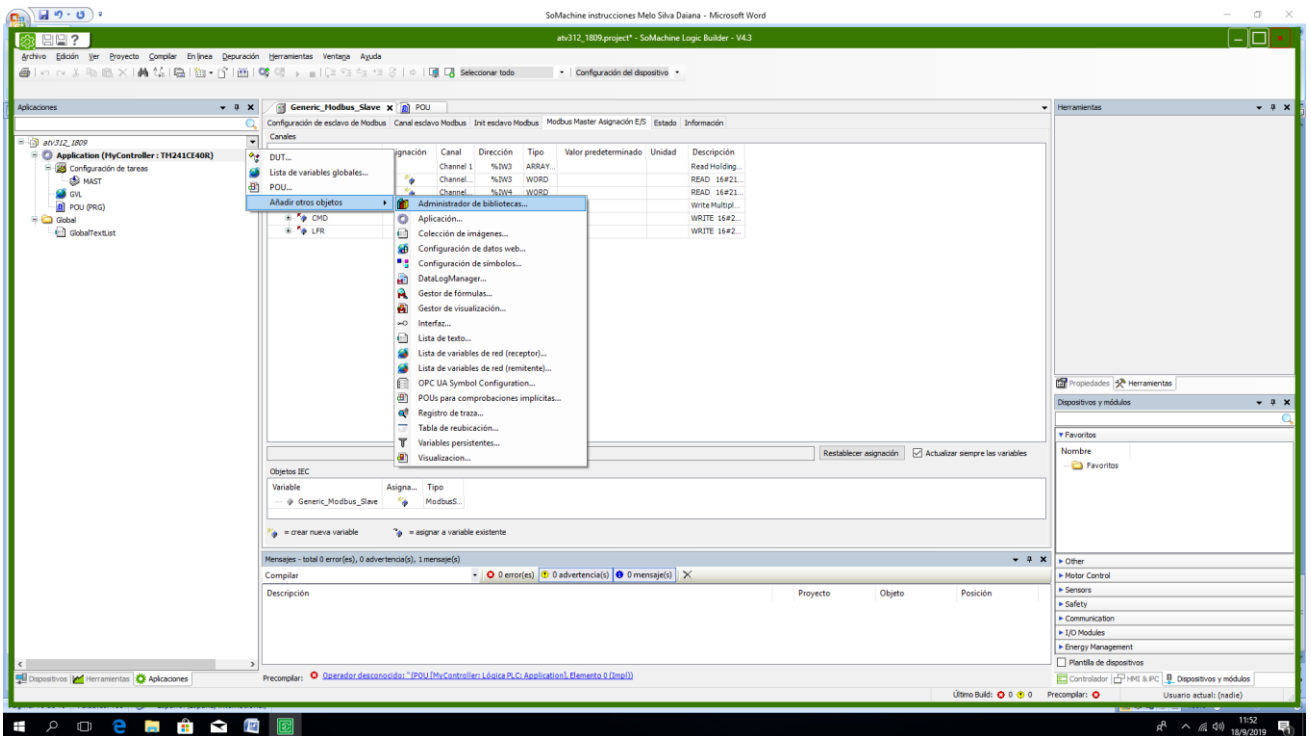
Nombramos las entradas y salidas, y las unimos al módulo



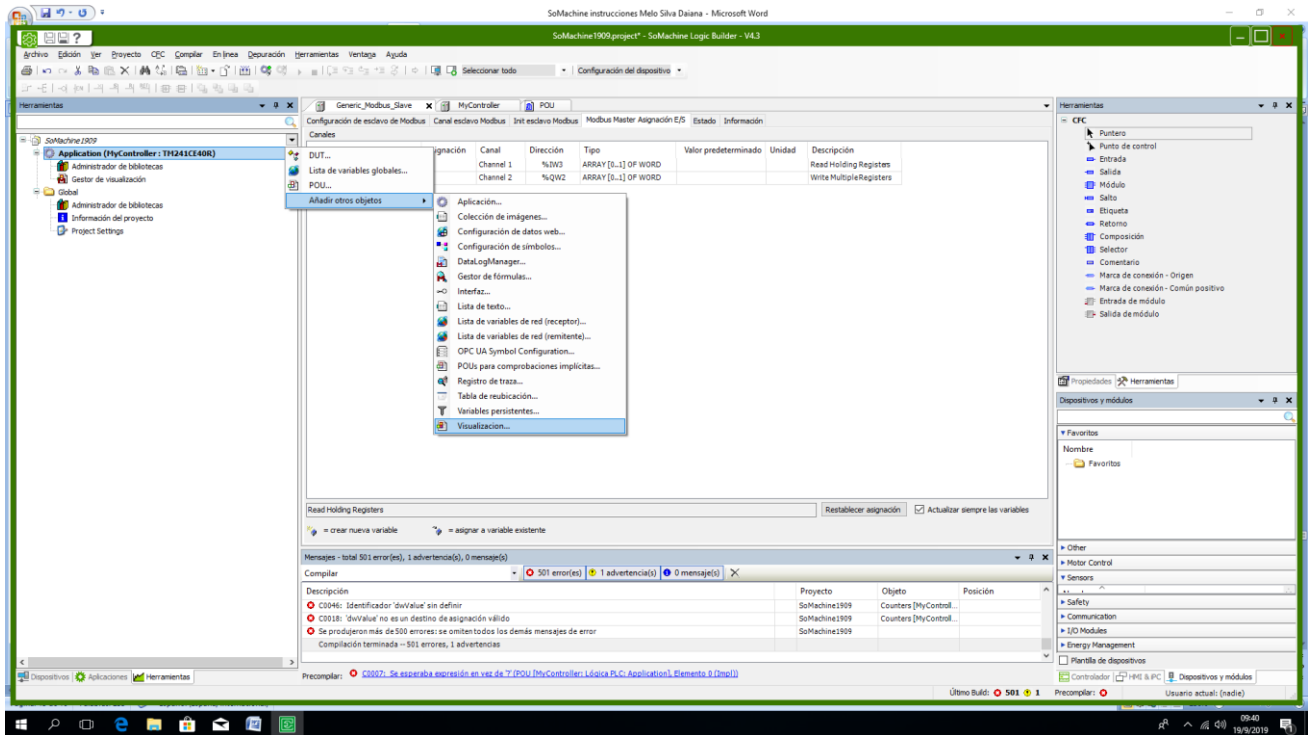




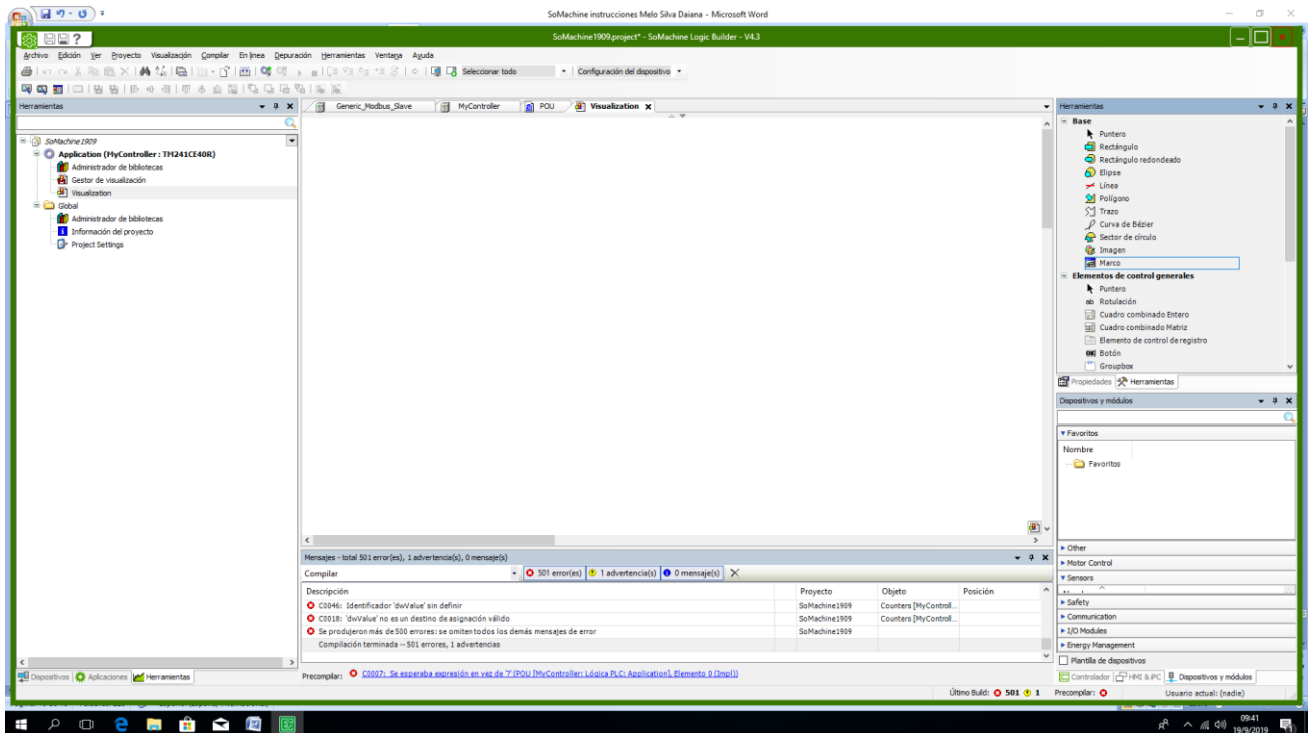
Agregamos biblioteca



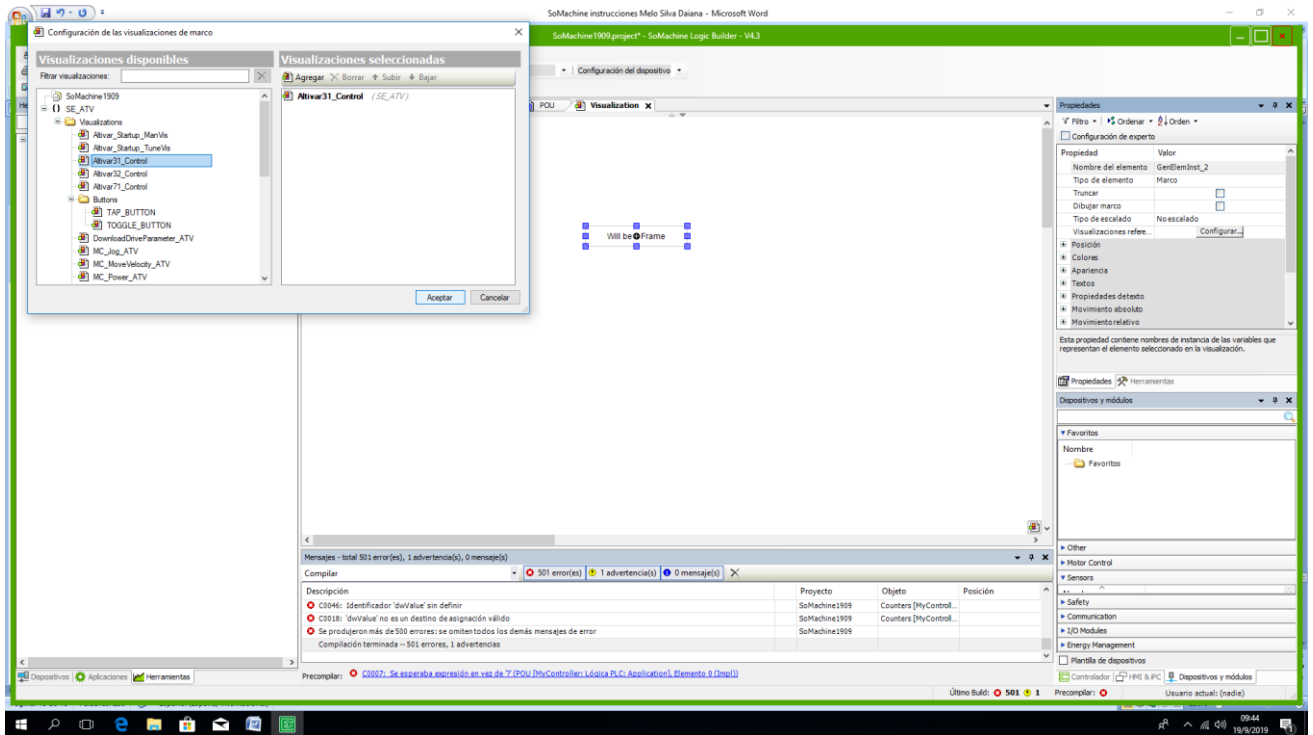
Agregamos visualización



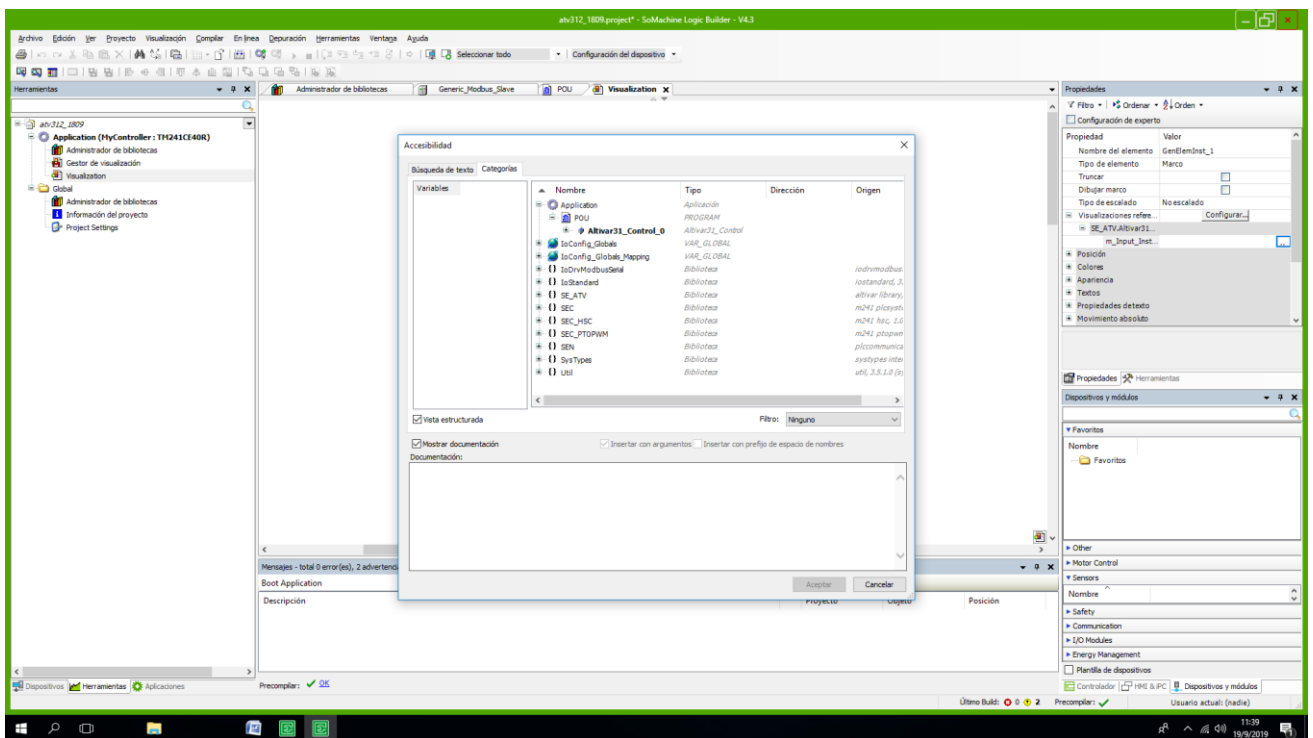
Una vez agregado el visualizador seleccionamos “Marco” de la barra de herramientas del lateral derecho de la pantalla y arrastramos al centro de la estaña de visualización



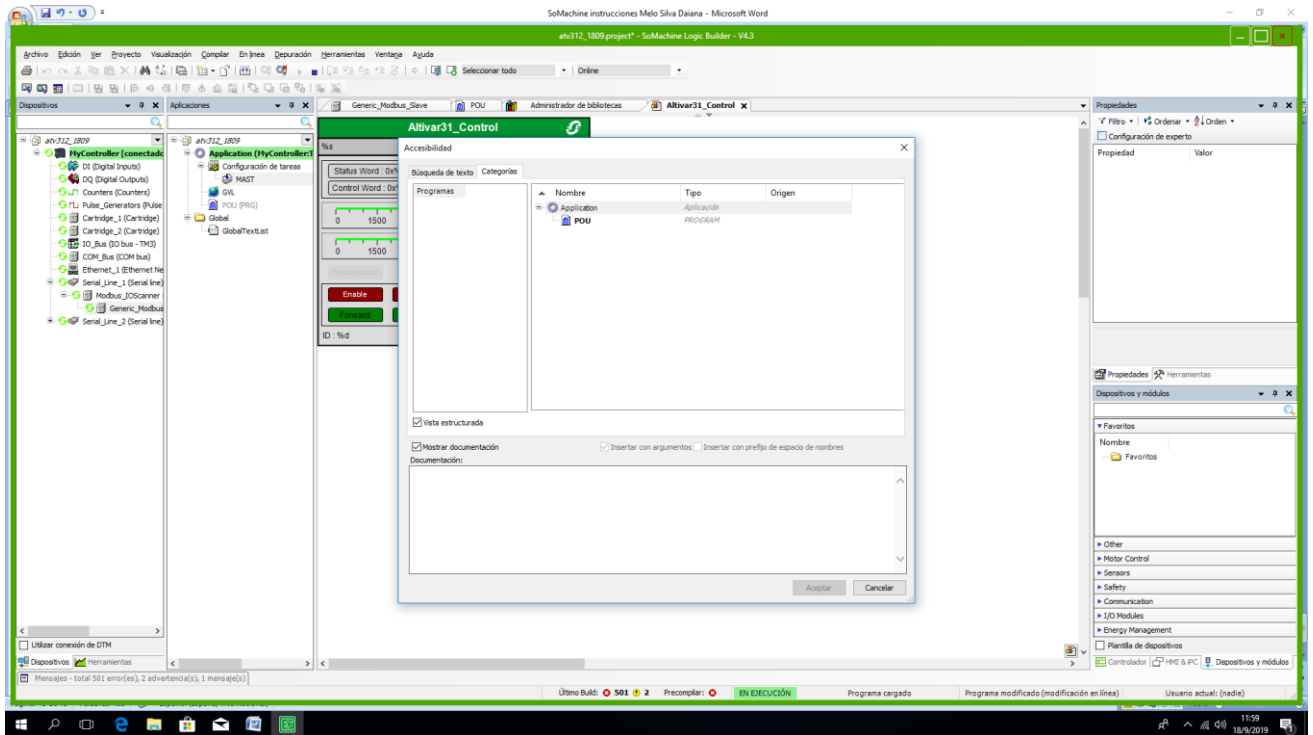
Agregamos el mismo programa de altivar31_control



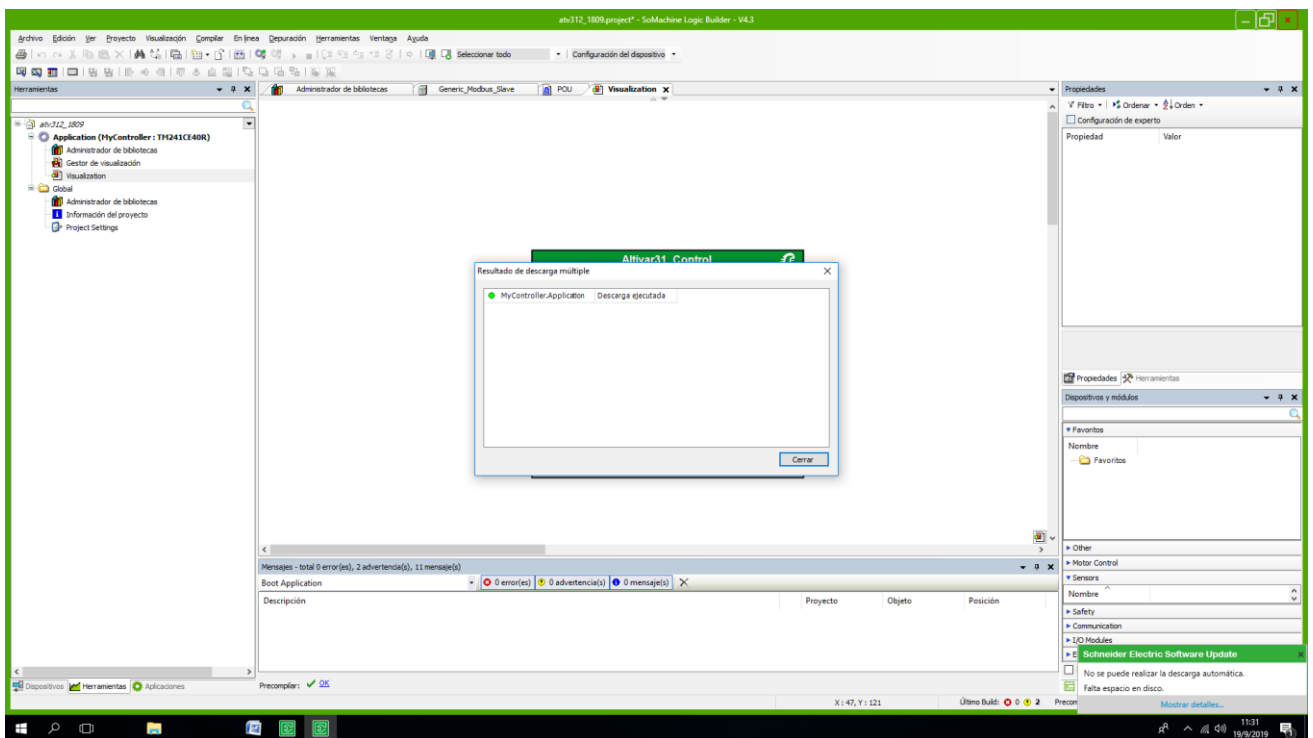
En la barra de propiedades de la derecha, buscamos nuestra aplicación de Pou y compilamos



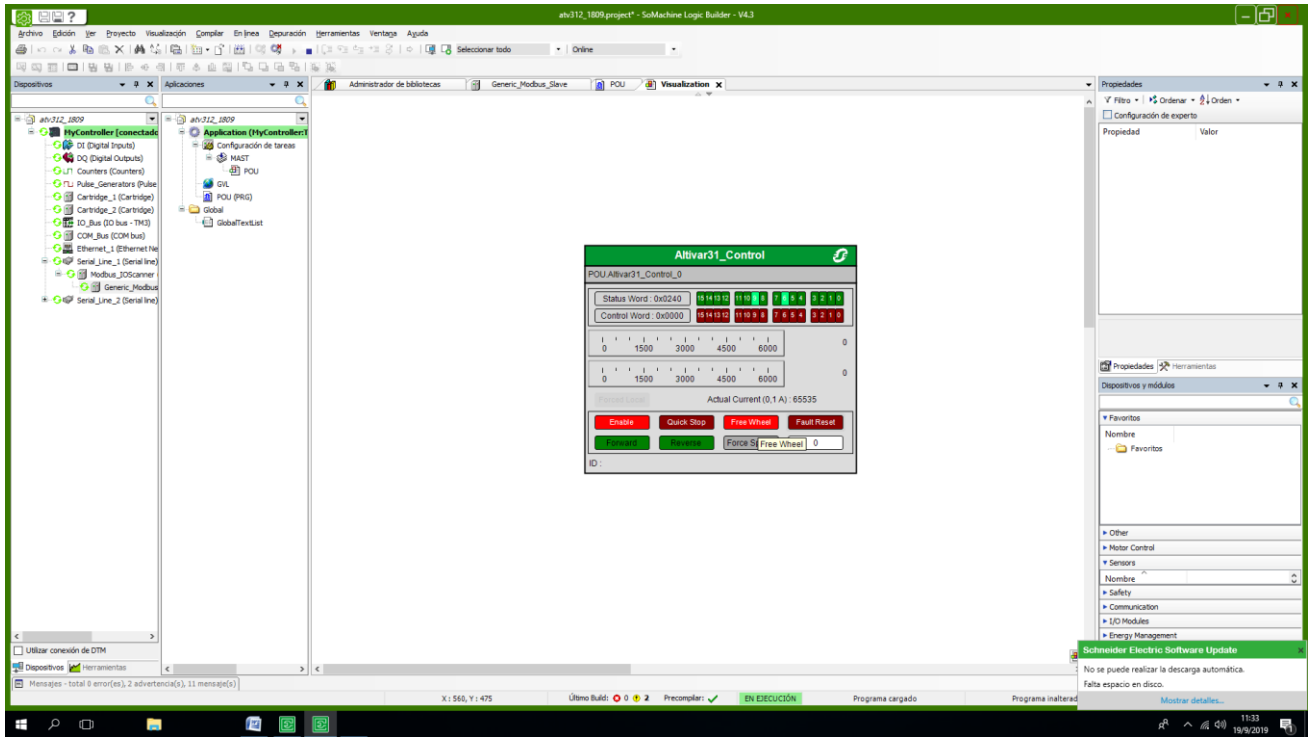
Obtenido el cuadro visualizador de altivar31_control



Conectamos en línea



Con ENABLE habilitamos el panel de control



Damos velocidad, Forward y el motor comienza a funcionar

