

Life Is On

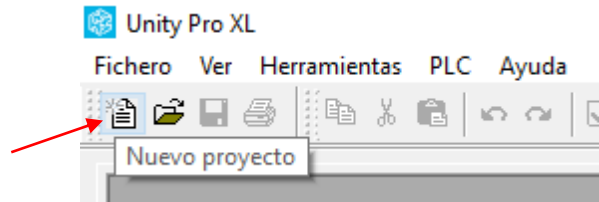
Schneider
Electric



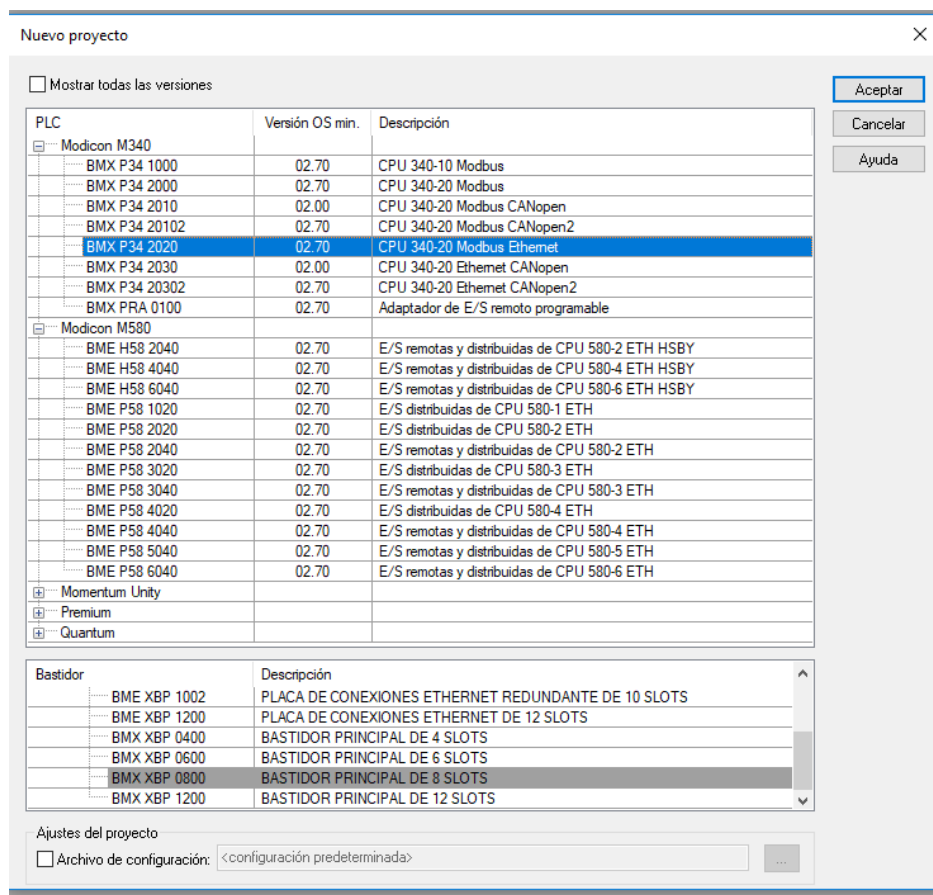
Nota de Aplicación.

- Programación en Unity Pro para el funcionamiento de un motor a través de Tesys t.

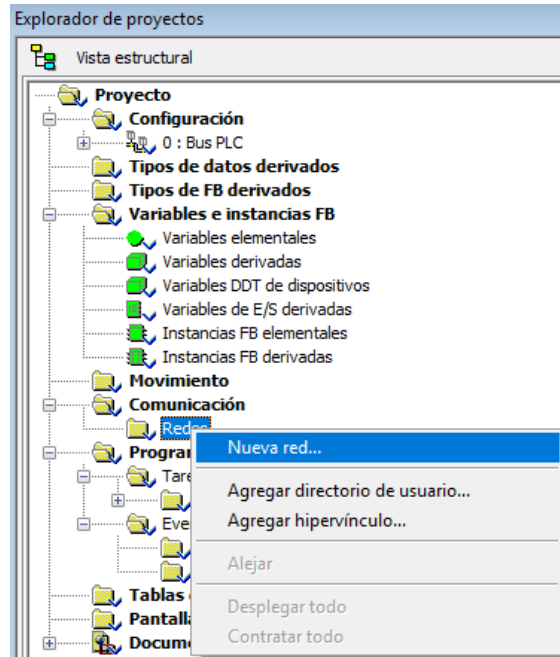
1- Una vez iniciado el Unity Pro XL, abrir **Nuevo Proyecto**.



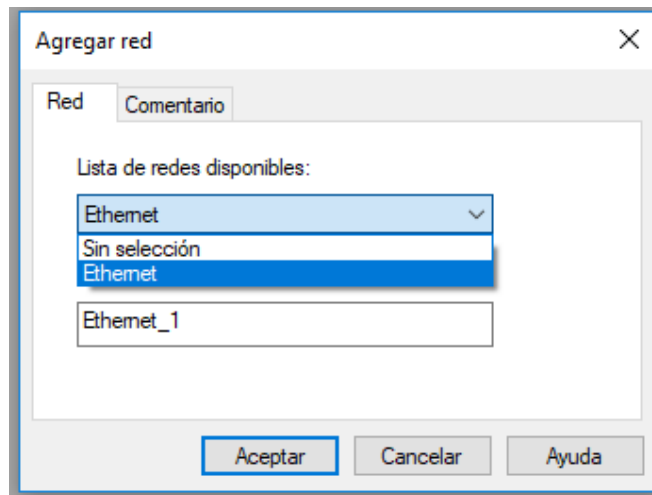
2- Seleccionar el PLC a programar. (En este caso es un M340 BMX P34 2020).



3- En Explorador de proyectos, abrir la sección **Comunicación**, luego hacer click derecho en **Redes, Nueva red..**



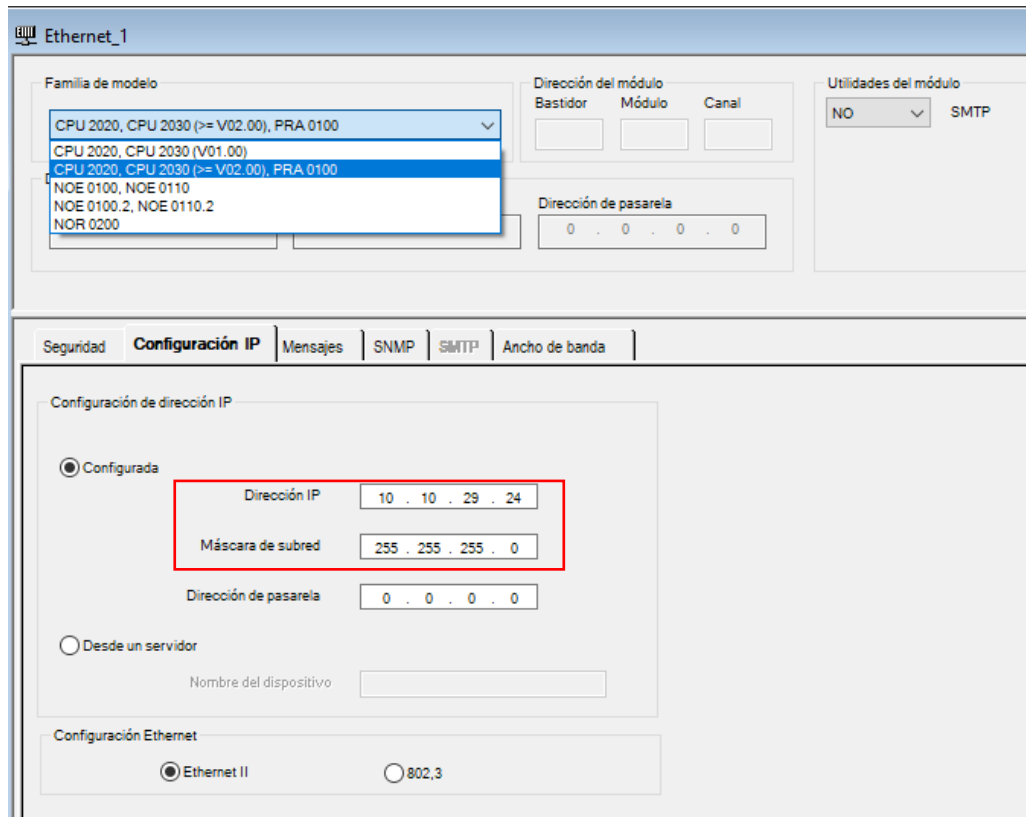
4- Seleccionar el tipo de red y asignarle un nombre.



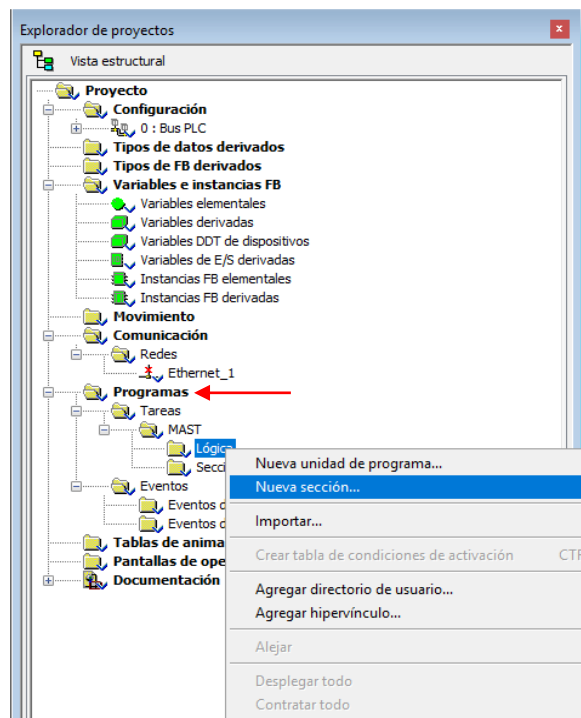
5- Doble click en la red creada (o click derecho, Abrir).



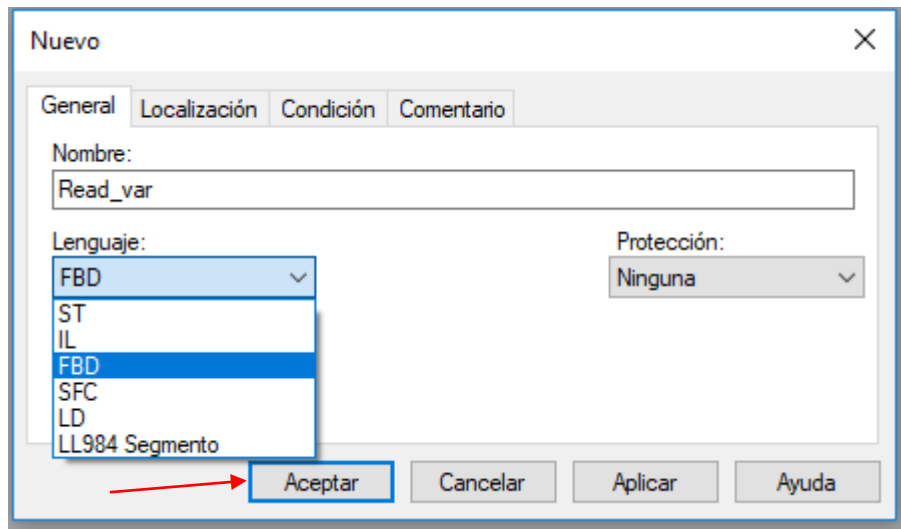
- 6- Una vez abierto, en la pestaña **Configuración IP**, se establece la dirección IP que posee el PLC, la máscara de subred y la familia de modelo.



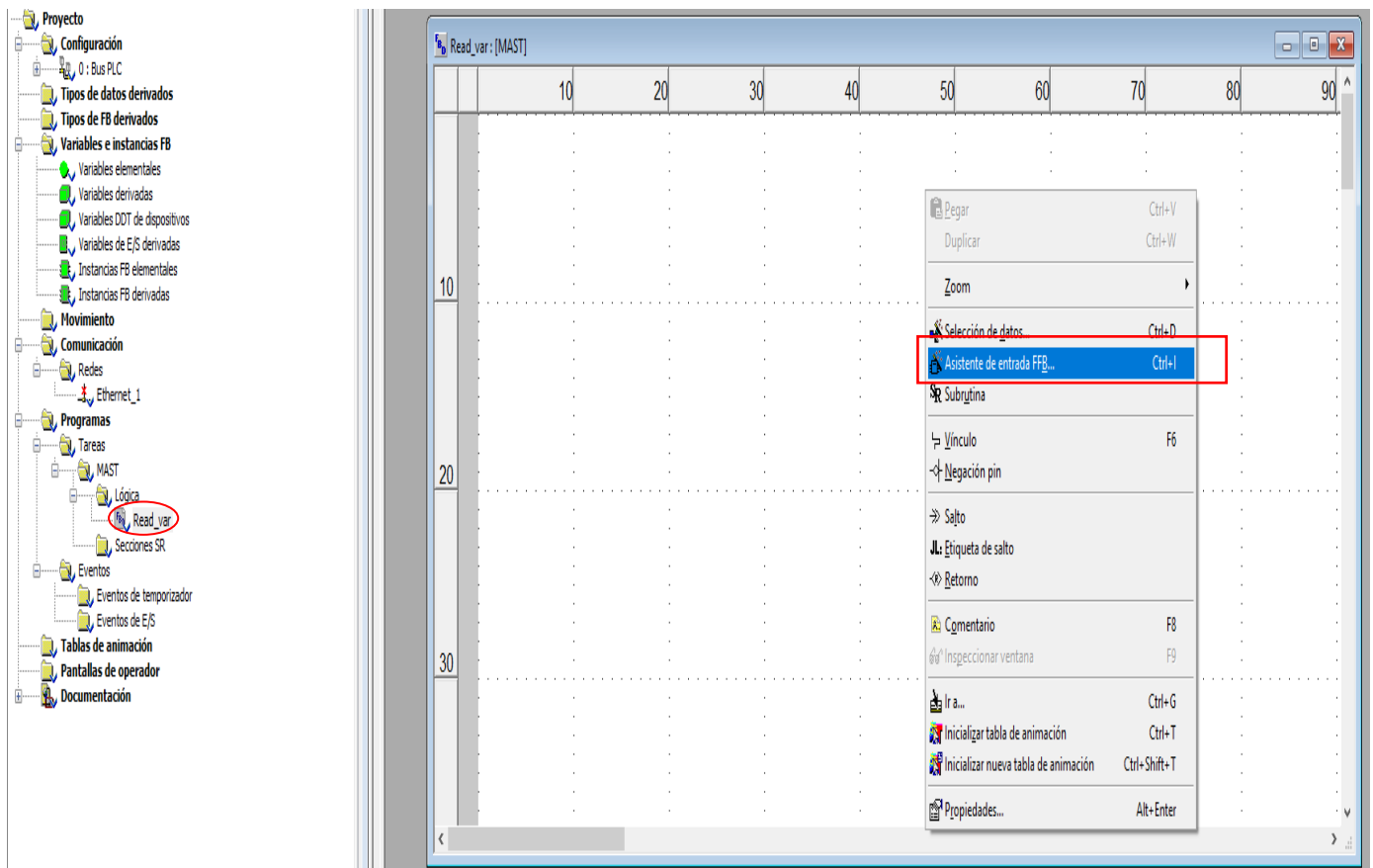
- 7- Abrir la sección **Programas**, **Tareas**, **MAST** y en lógica click derecho **Nueva sección...**



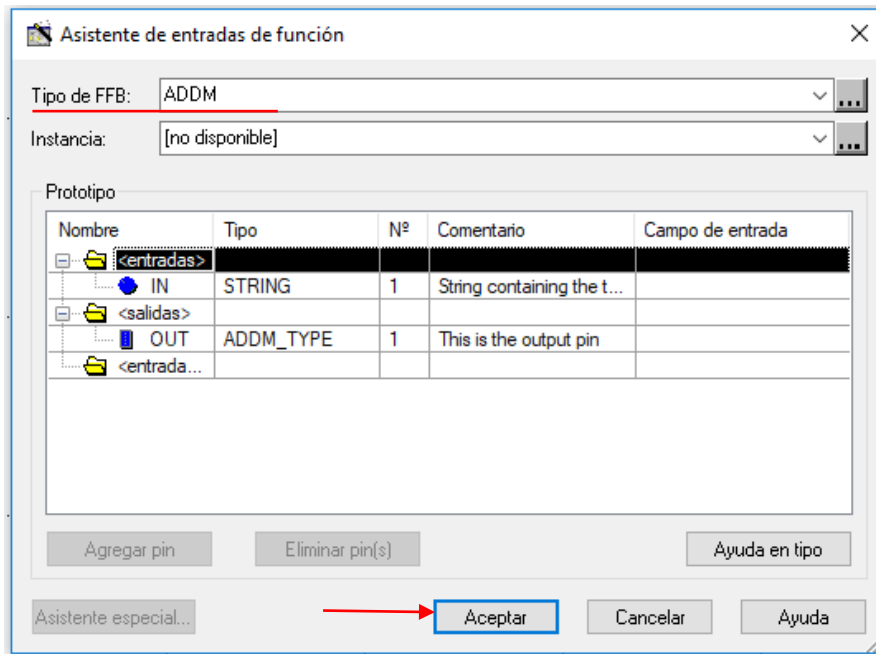
8- Una vez abierto asignarle el nombre “Read_var” y el lenguaje FBD.



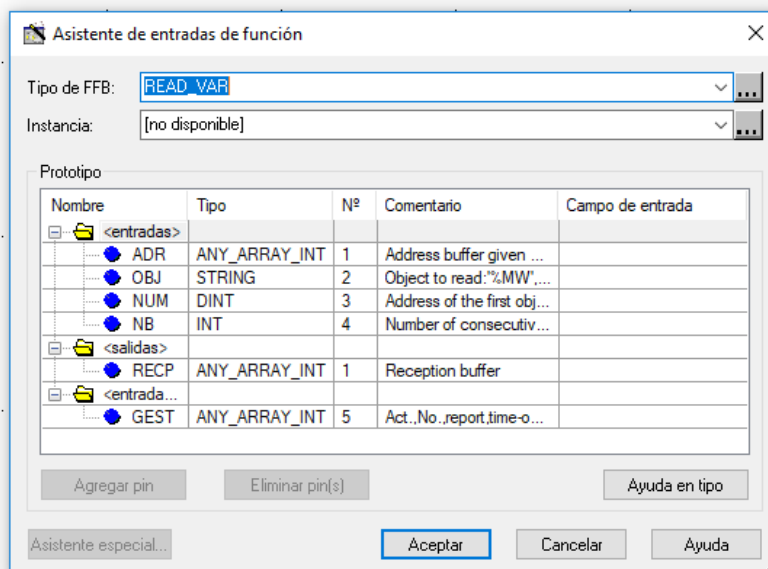
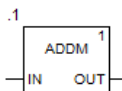
9- Al aceptar se abrirá una nueva pestaña, en esta hacer click derecho en Asistente de entrada FFB.



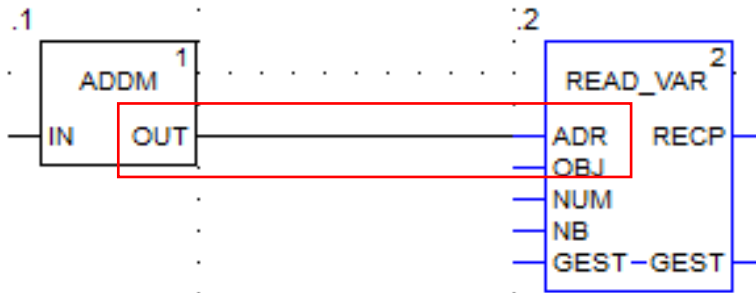
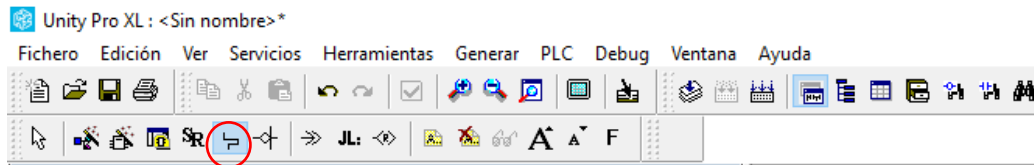
10- En Tipo de FFB, escribir “**ADDM**” y aceptar.



11- Una vez creado el ADDM, haga lo mismo pero en este caso el tipo de FFB se llamará “**READ_VAR**”.



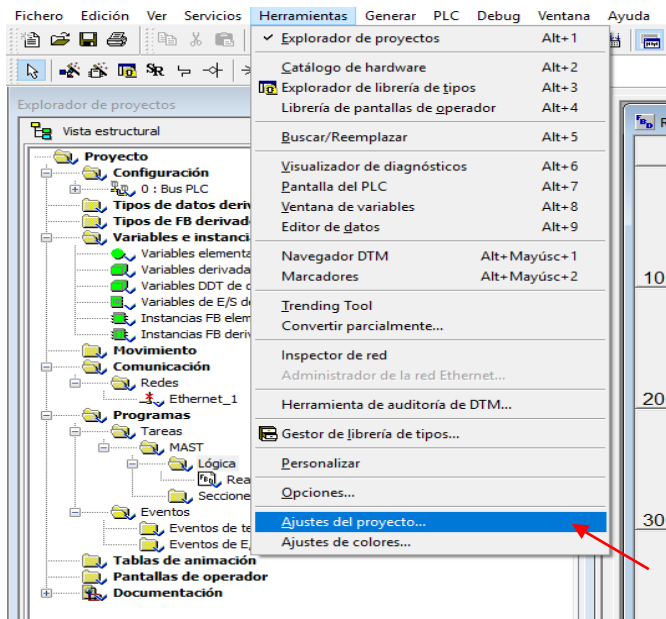
12-Luego una con la herramienta “**Conexión**”, una la salida (**OUT**) del ADDM con la entrada (**ADR**) que se encuentra en el READ_VAR.



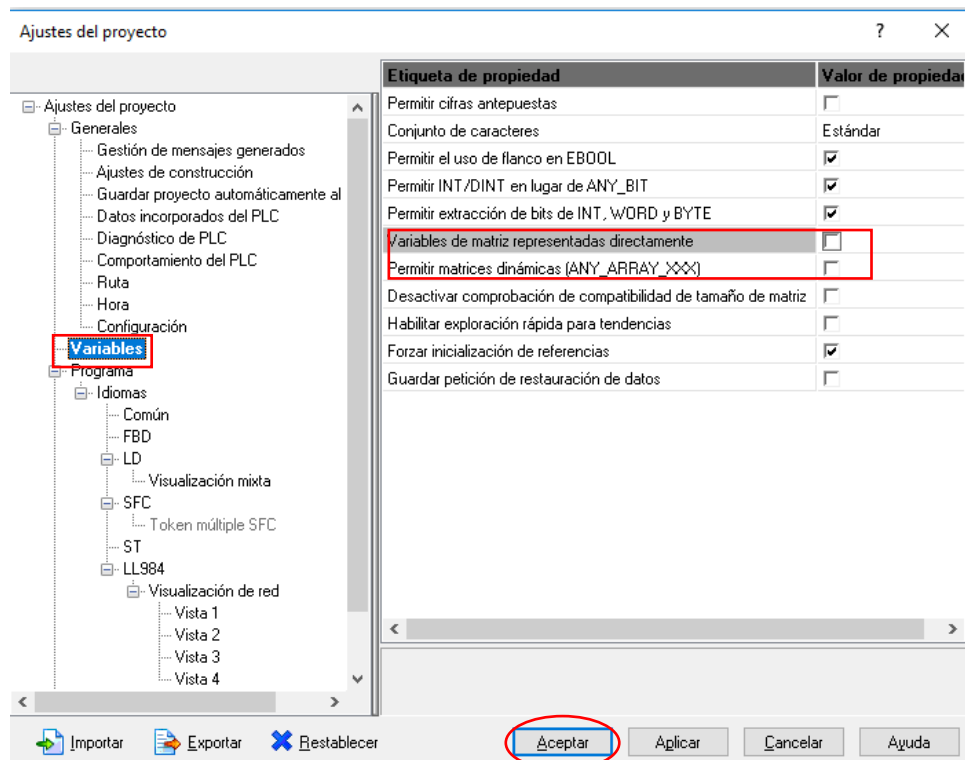
13- Se deberá configurar el READ_VAR con los siguientes parámetros:

<p>En la entrada llamada OBJ haga doble click y escriba: '%MW'</p>	
<p>En la entrada llamada NUM haga doble click y escriba: 457</p>	
<p>En la entrada llamada NB haga doble click y escriba: 1</p>	
<p>En la entrada llamada GEST haga doble click y escriba: %MW50:4</p>	
<p>En la salida llamada RECP haga doble click y escriba: %MW100:1</p>	

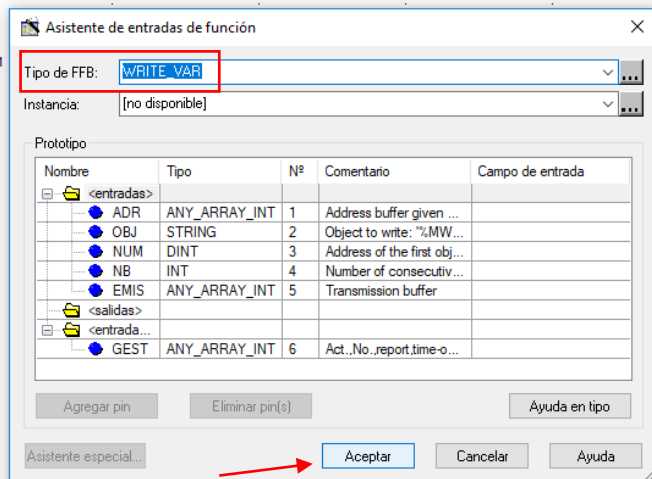
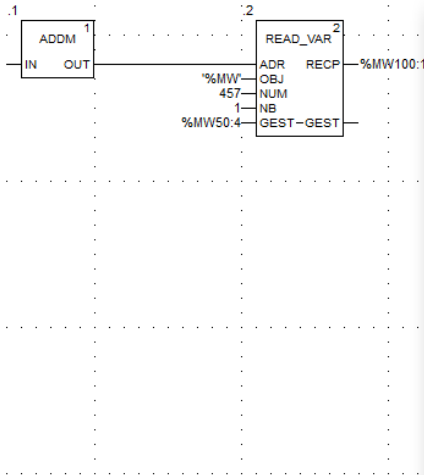
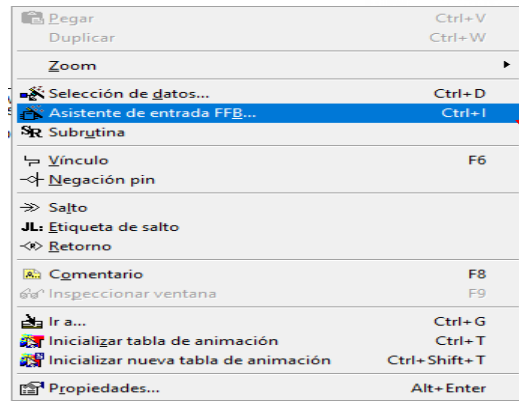
14- En la barra abrir **“Herramientas”** y seleccione **“Ajustes del proyecto”**.



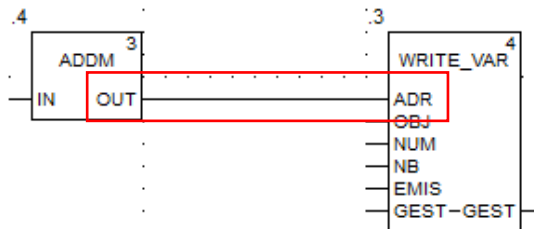
15- Una vez abierto debe ir a la sección llamada **“Variables”** y ACTIVAR **“Variables de matriz representadas directamente”** y **“Permitir matrices dinámicas”**.



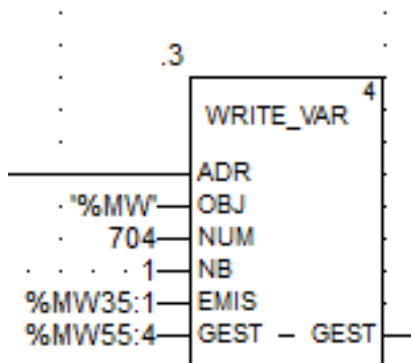
16- En la pestaña de lógica (punto 9) se deberá crear el WRITE_VAR, haga click derecho y seleccione nuevamente “Asistente de entrada FFB” y escriba “WRITE_VAR”.



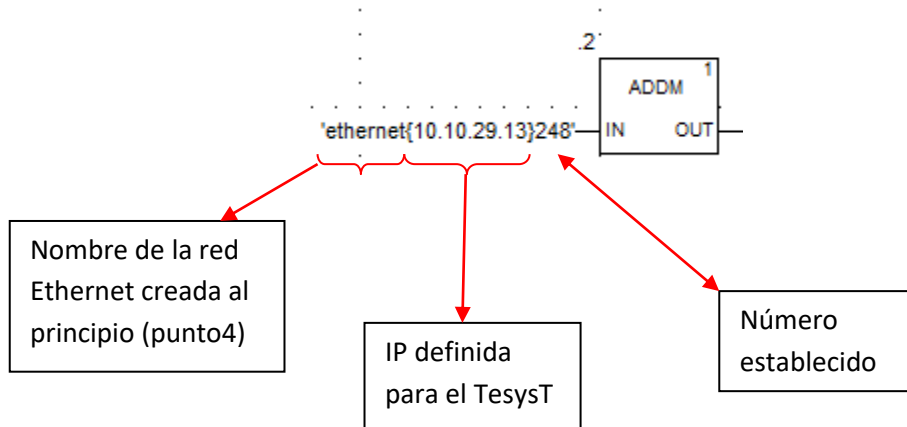
17- Deberá crear también otro ADDM. (punto 10). Se hará la conexión entre la salida (OUT) del ADDM con la entrada (ADR) del WRITE_VAR.



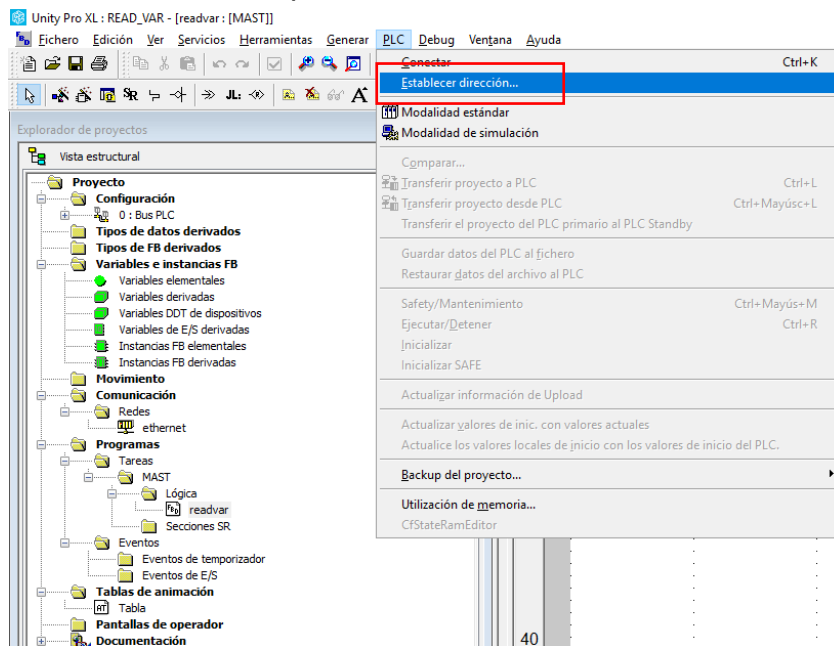
18- Para programar el WRITE_VAR se debe hacer lo mismo que con el READ_VAR pero con los siguientes valores:



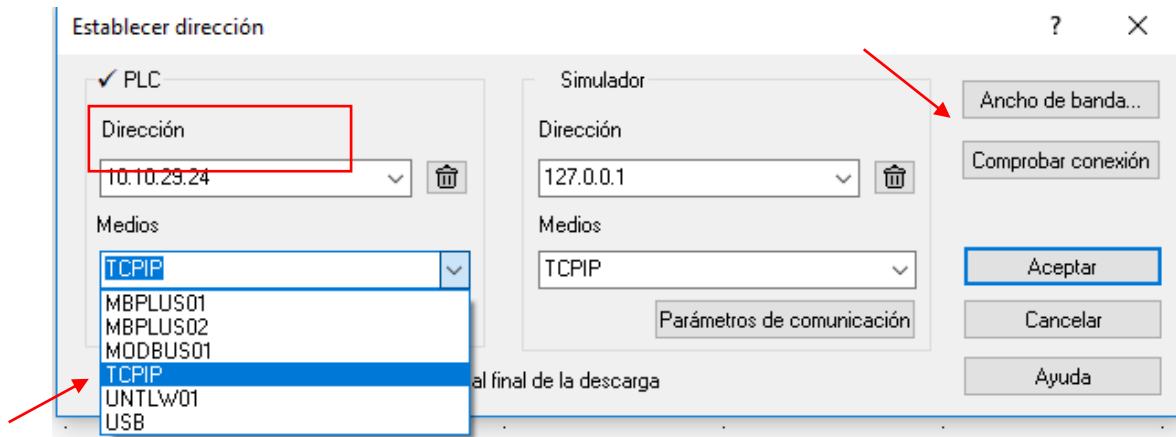
19-Para configurar los ADDM deberá seguir los siguientes pasos:



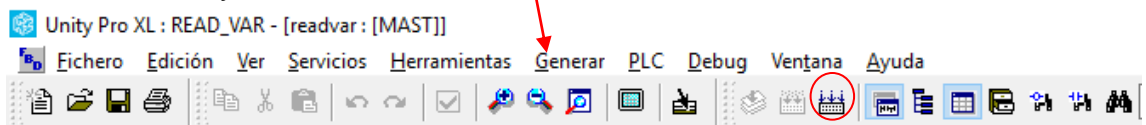
20- En la barra abrir la pestaña PLC, Establecer conexión..



21- Elegir el medio para conectarse, en este caso por Ethernet (TCPIP) y definir la dirección IP del PLC, luego dar en **“Comprobar conexión”**, si se conecta exitosamente damos en ACEPTAR.



22- Generar el Proyecto:



23- Conectarse al PLC:



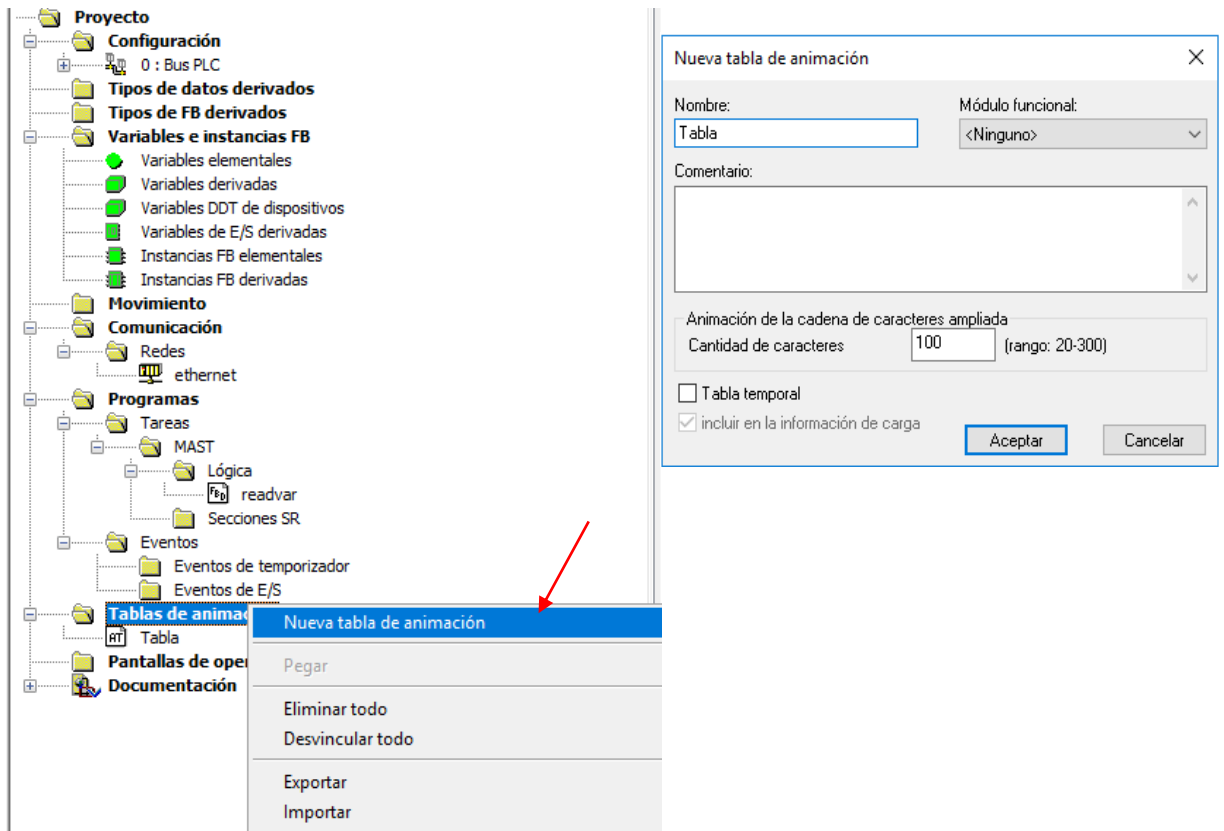
24- Una vez conectado, transfiera el proyecto al PLC:



25- Luego de transferir el proyecto, ponga a correr el proyecto.



26- En Explorador de proyectos, crear una tabla de animación haciendo click derecho, **nueva tabla de animación**.



27-Luego en la tabla creada, debe ingresar manualmente los siguientes nombres:

- gestión
- recepción
- %MW35
- %MW55

Nombre	Valor	Tipo	Comentario
gestión		ARRAY[1..4] OF...	
gestión[1]		INT	
gestión[2]		INT	
gestión[3]		INT	
gestión[4]		INT	
recepción		ARRAY[1..1] OF...	
recepción[1]		INT	
%MW35		INT	
%MW55		INT	

28-Por último haga click en la opción “**Modificación**”, y definimos en %MW35 sobre la columna valor, los valores 0 (parar motor); 1 (Arrancar el motor) y 2 (Arrancar motor).

Nombre	Valor	Tipo	Comentario
gestion		ARRAY[1..4] OF...	
gestion[1]		INT	
gestion[2]		INT	
gestion[3]		INT	
gestion[4]		INT	
repcion		ARRAY[1..1] OF...	
repcion[1]		INT	
%MW35		INT	
%MW55		INT	