



Nombre: Pablo Lombardo

Colegio: EEST N°2 (Alemania)

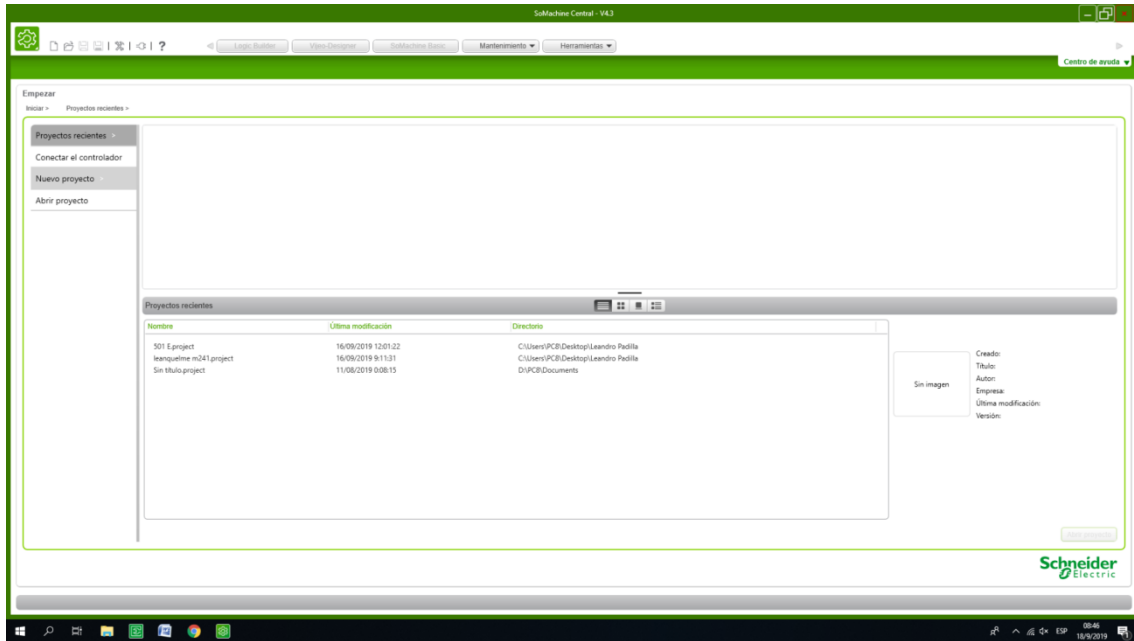
Empresa: Schneider Electric



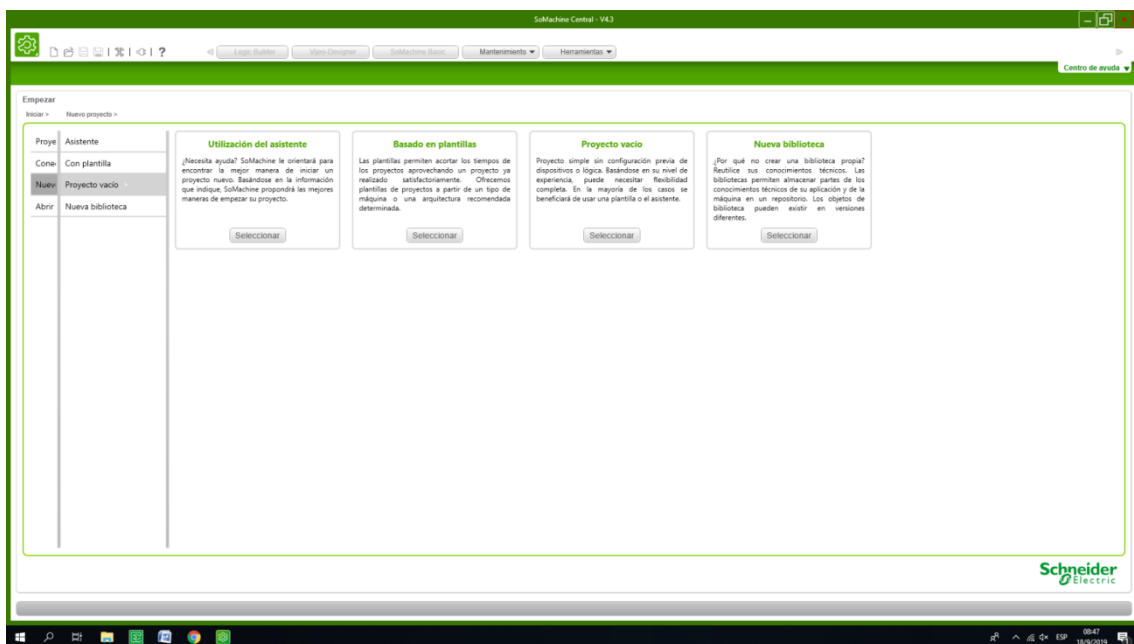
Proyecto: "CONTROL DE ATV312 A TRAVÉS DE M241".



- 1) Abrimos el programa SoMachine.
- 2) Este es un proyecto nuevo.

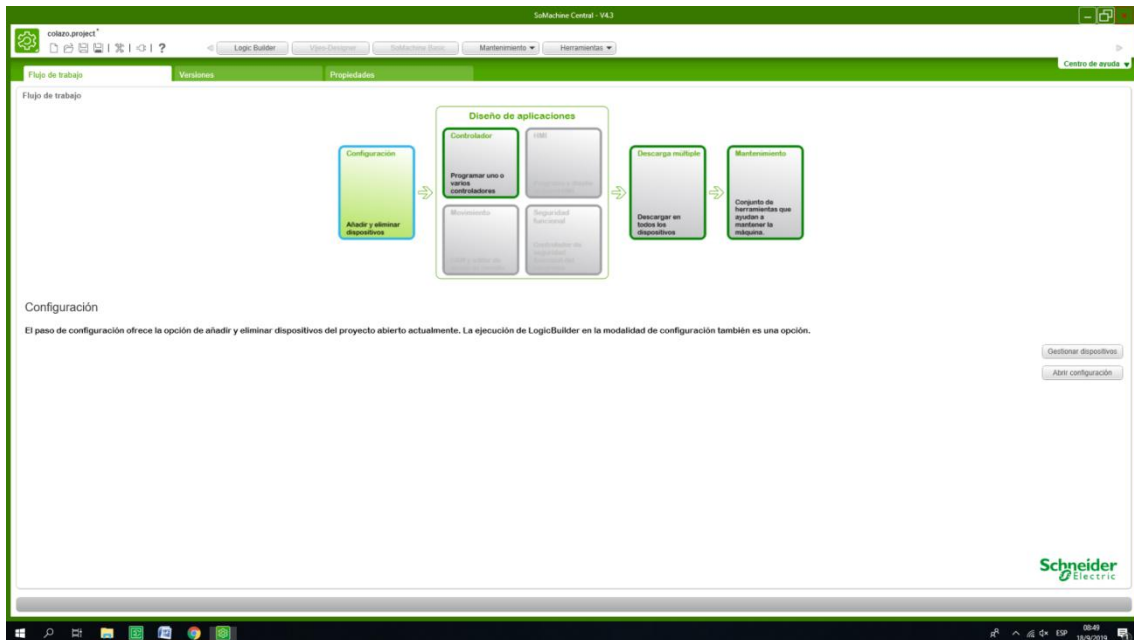


- 3) Elegimos Proyecto Vacio.

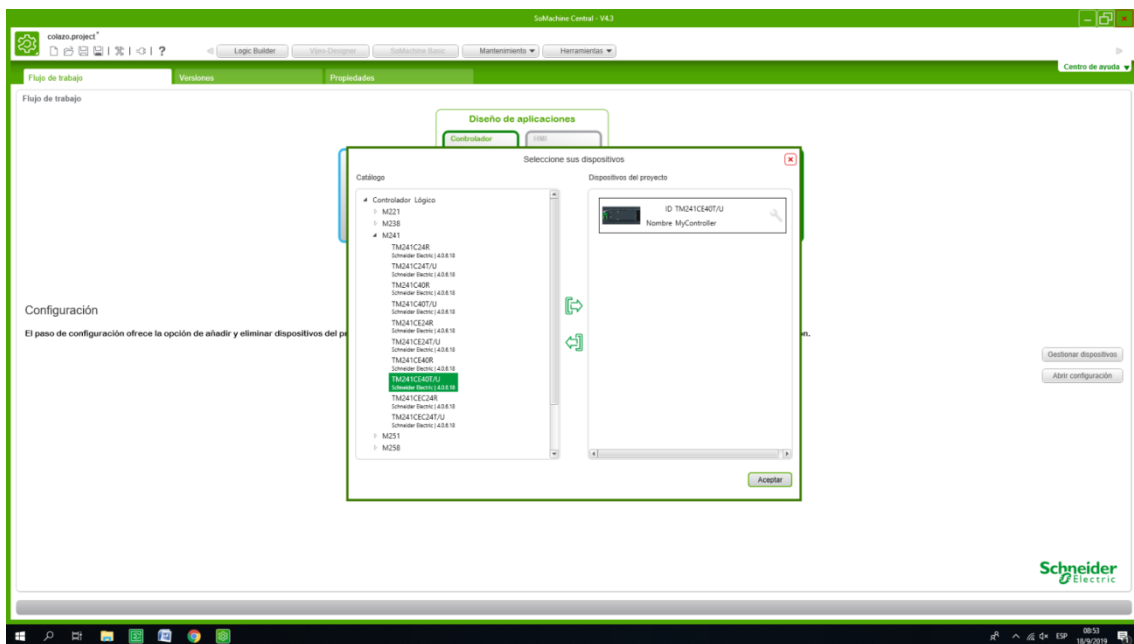




4) Agregamos dispositivos.

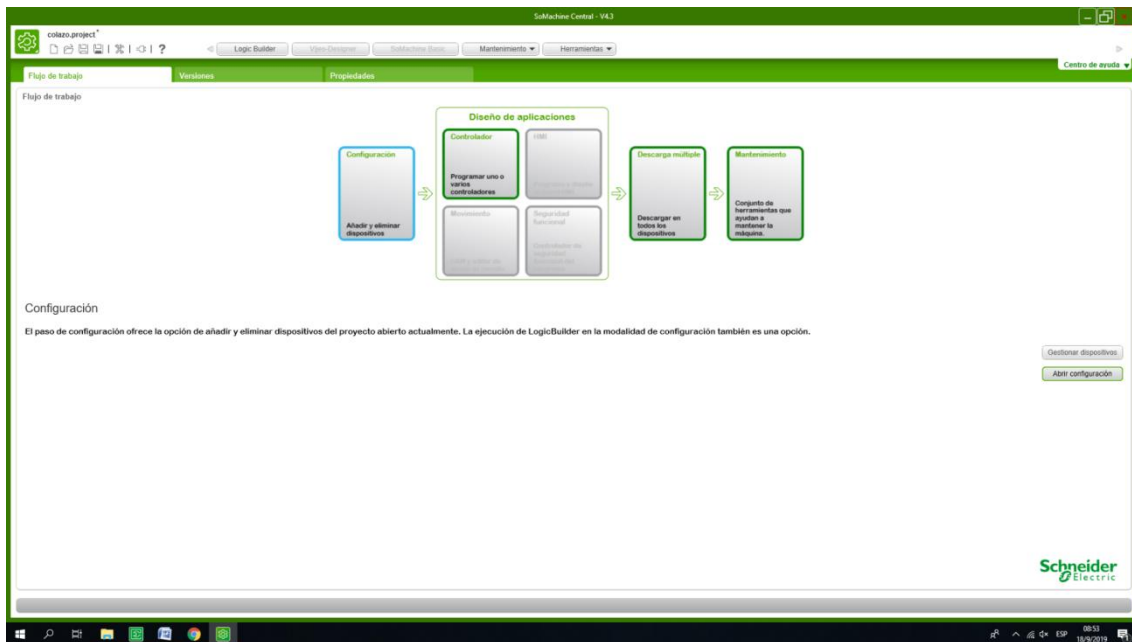


5) Examinamos nuestro plc.

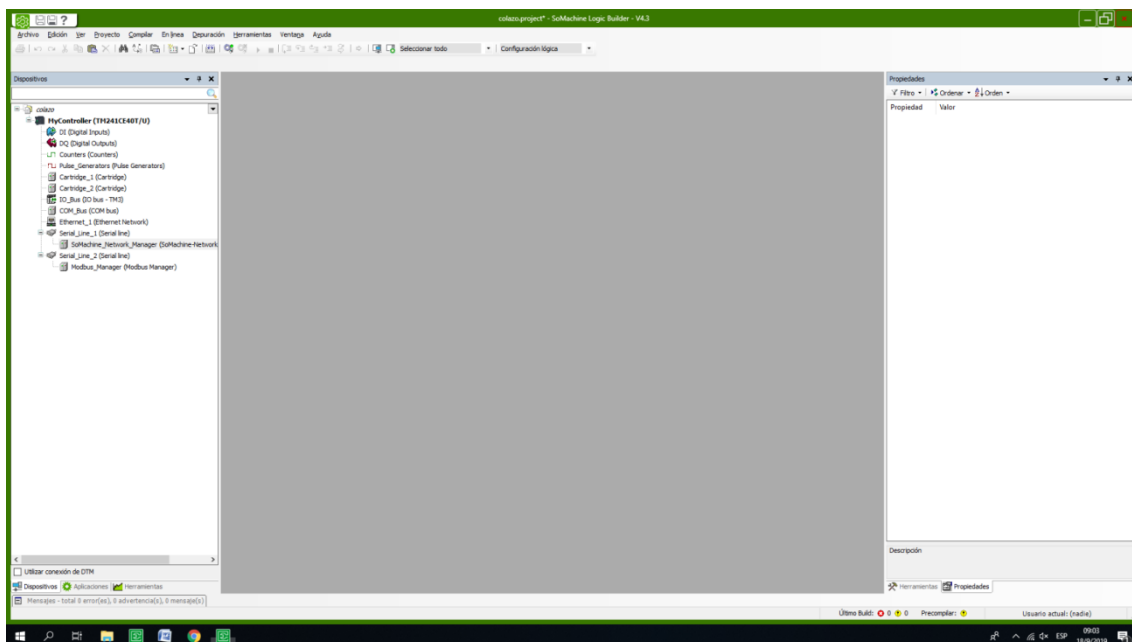




6) Seleccionamos Abrir configuración.

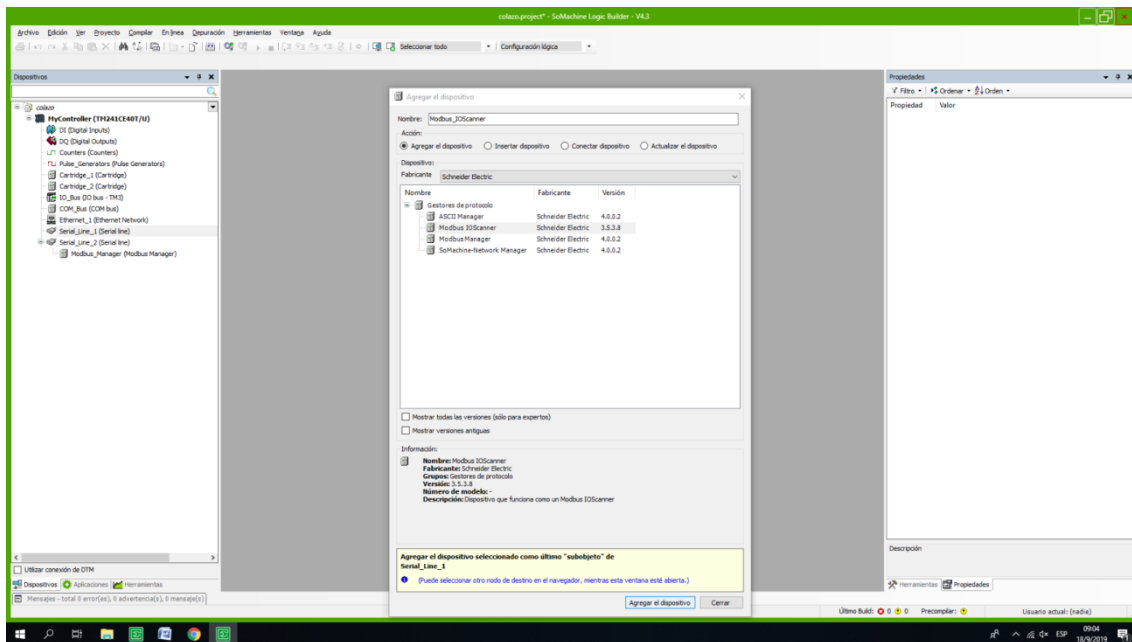


7) Abrimos el serie_line_1. Y eliminamos el Somachine_Network_Manager.

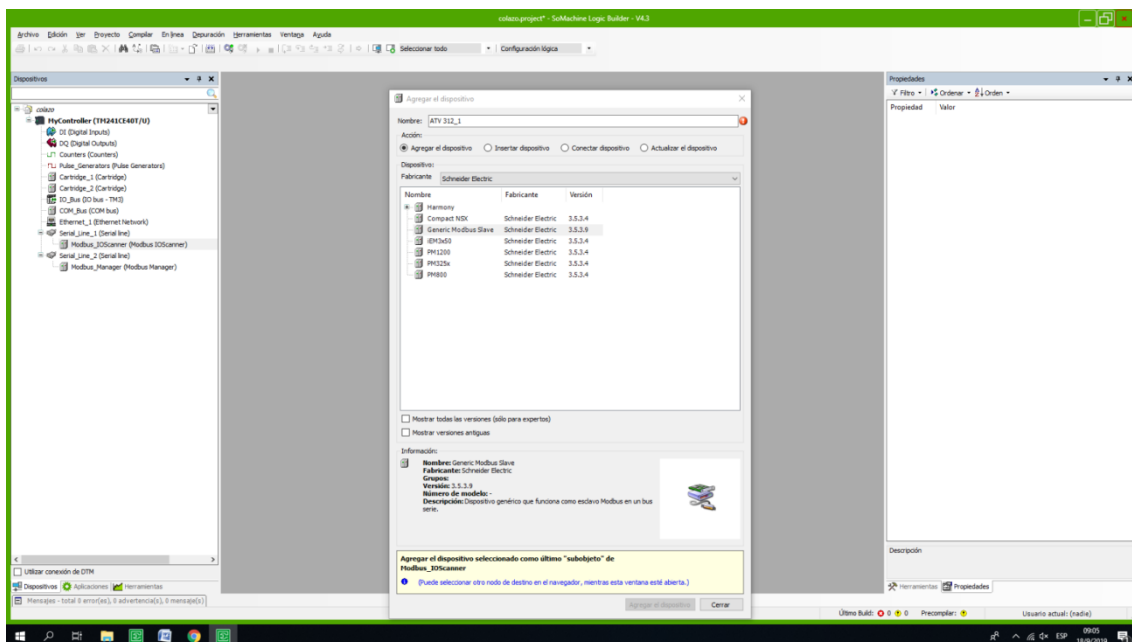




8) Agregamos en serie_Line_1 el ModBus IOScanner

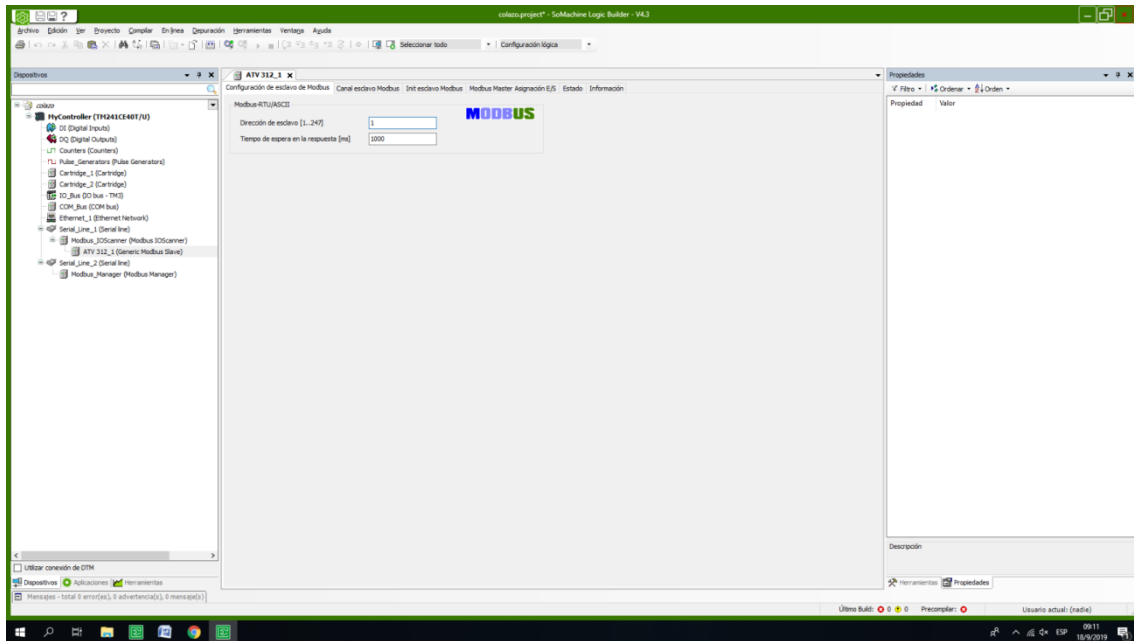


9) brimos ModBus IOScanner y seleccionamos Generic ModBus Slave.

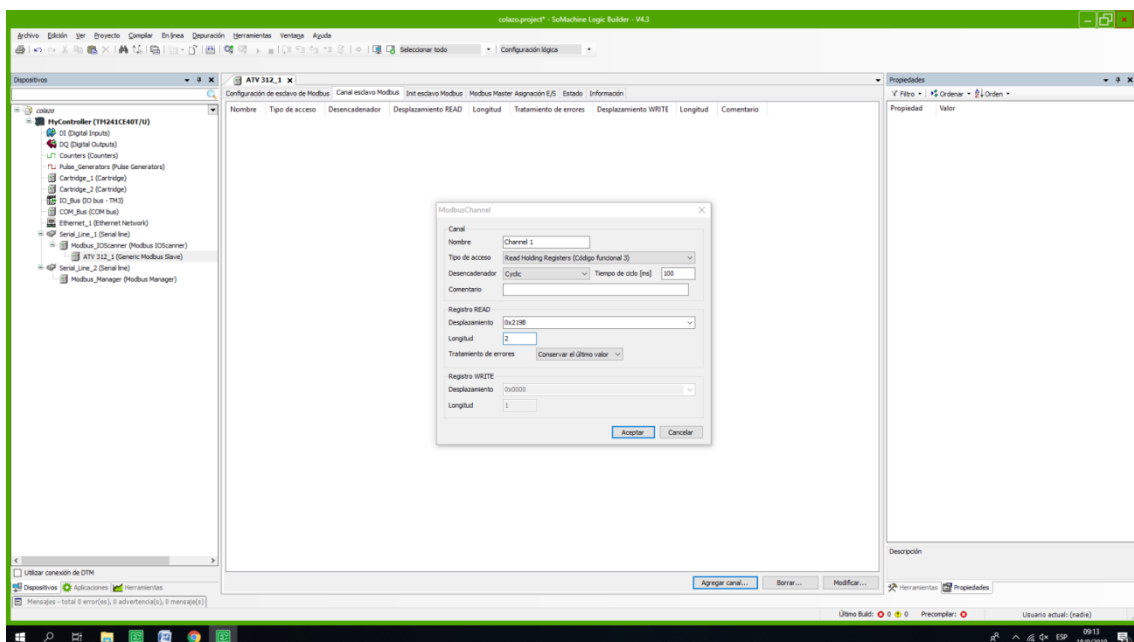




10) Seleccionamos el Canal esclavo ModBus.



11) Añadimos Canal de lectura.





12) Añadimos Canal De Escritura.

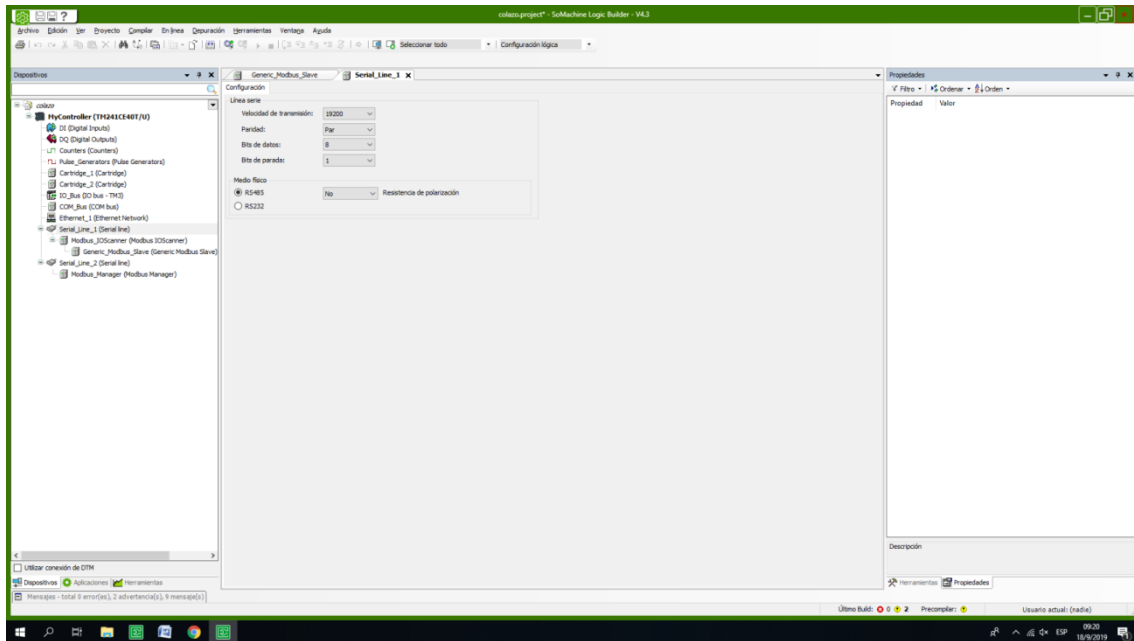
Nombre	Tipo de acceso	Desencadenador	Desplazamiento	Longitud	Tratamiento de errores	Desplazamiento WRITE	Longitud	Comentario
Chan...	Read/holdingRe...	CYCLIC, 1st20ms	164219B	2	Conserve el último valor			

13) Añadimos Los Nombre De Accionamiento.

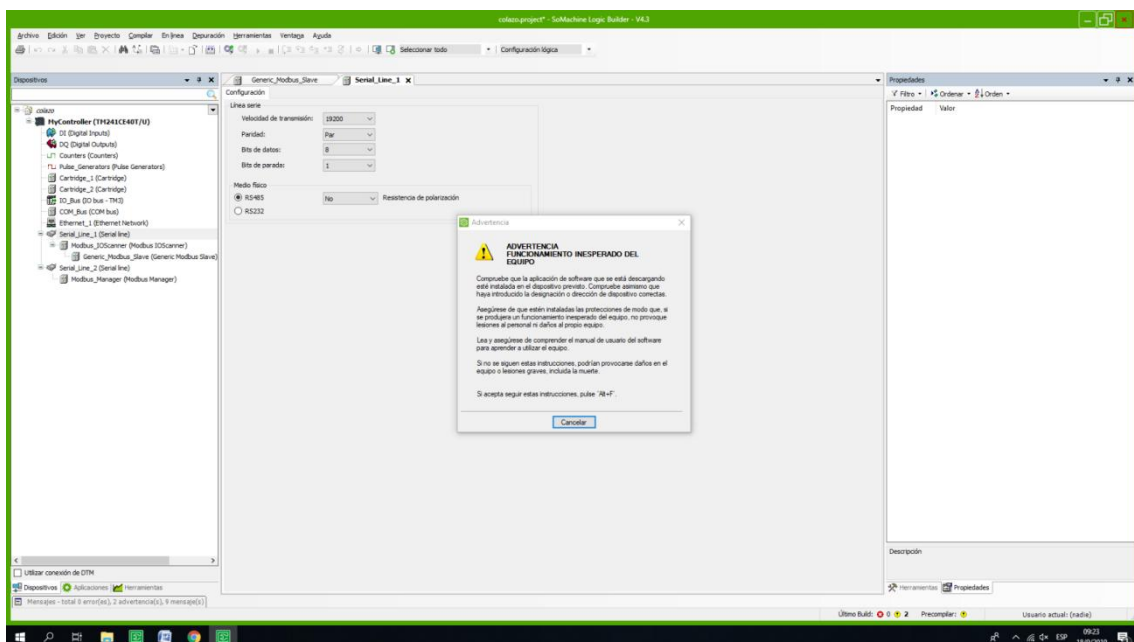
Variable	Asignación	Canal	Dirección	Tipo	Valor predeterminado	Unidad	Descripción
ETA	ETA	Channel 1	%S03	ARRAY [3..1] OF WORD			Read/holdingRegisters
RFR	RFR	Channel 2	%S03	WORD			READ 164219B (+08603)
CHD	CHD	Channel 2	%Q02	ARRAY [3..1] OF WORD			READ 164219C (+08604)
LFR	LFR	Channel 2	%Q03	WORD			WRITE 164219B (+086...)



14) Filtramos Todo para verificar que no haya errores e iniciamos sesión

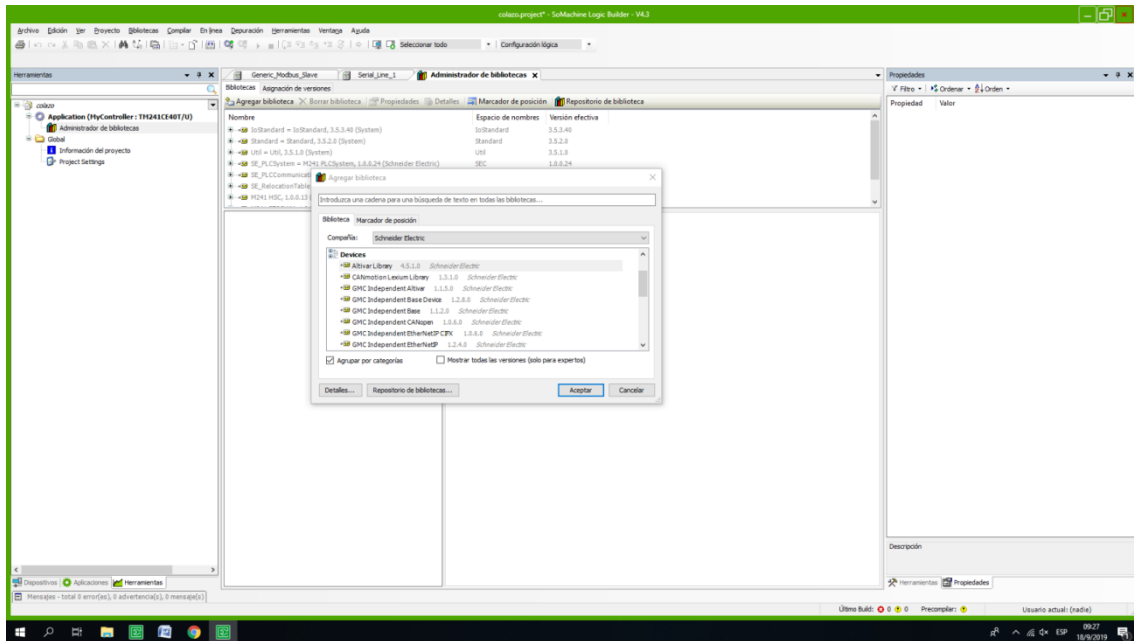


15) Presionamos alt + F. Para confirmar Inicio de sesión.

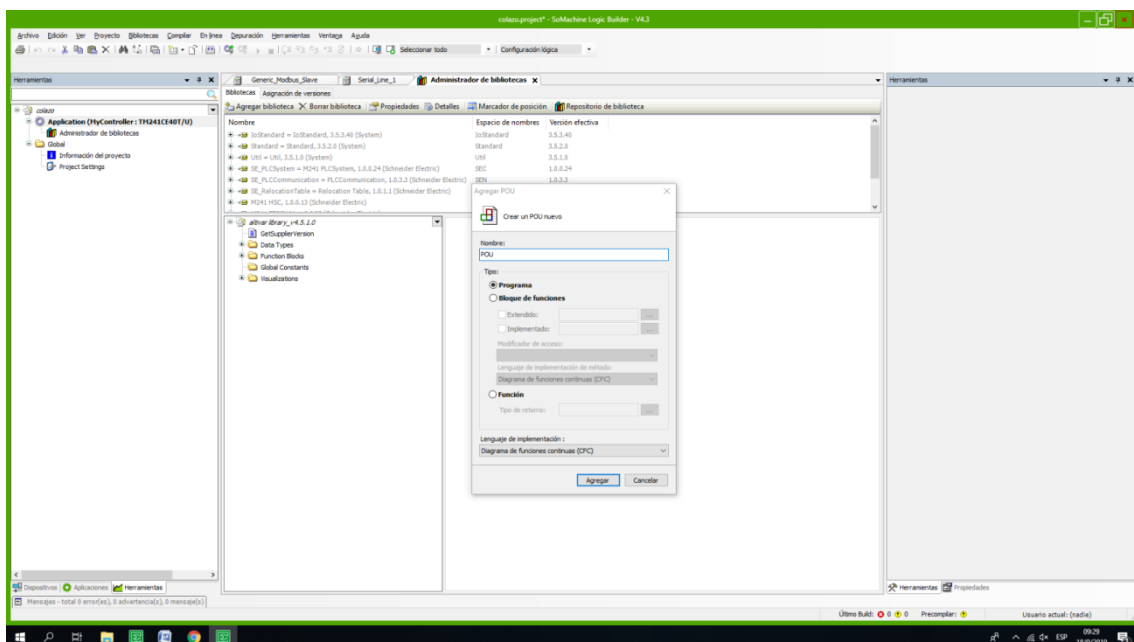




16) Seleccionamos Administrador De Biblioteca. Y Seleccionamos Altivar Library.

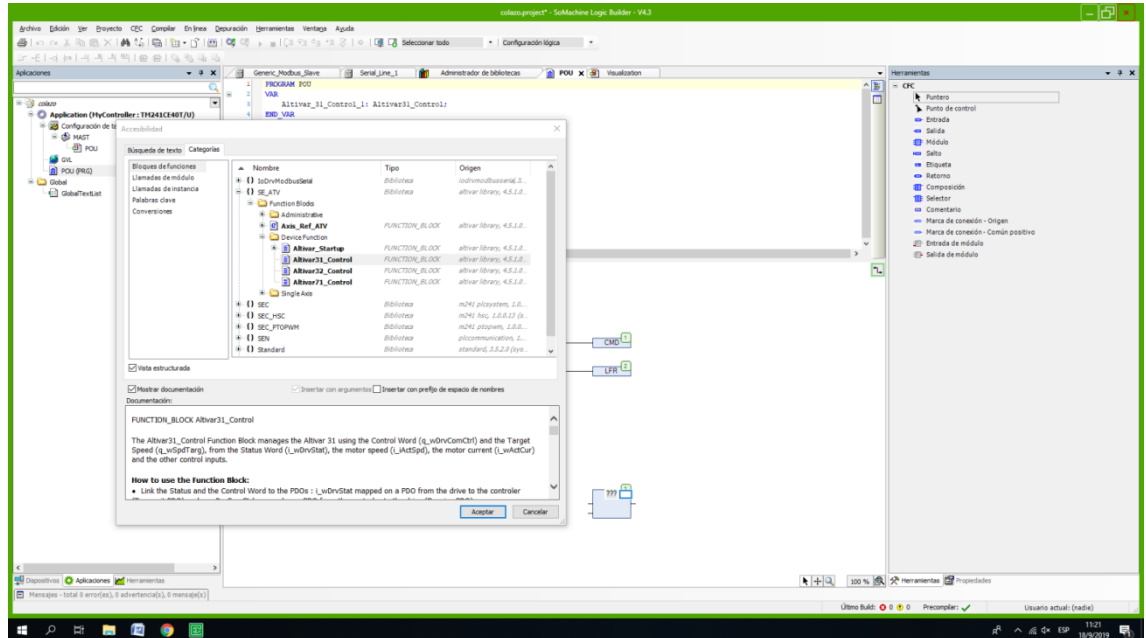


17) Despues vamos a Aplicación y añadimos nuestro POU

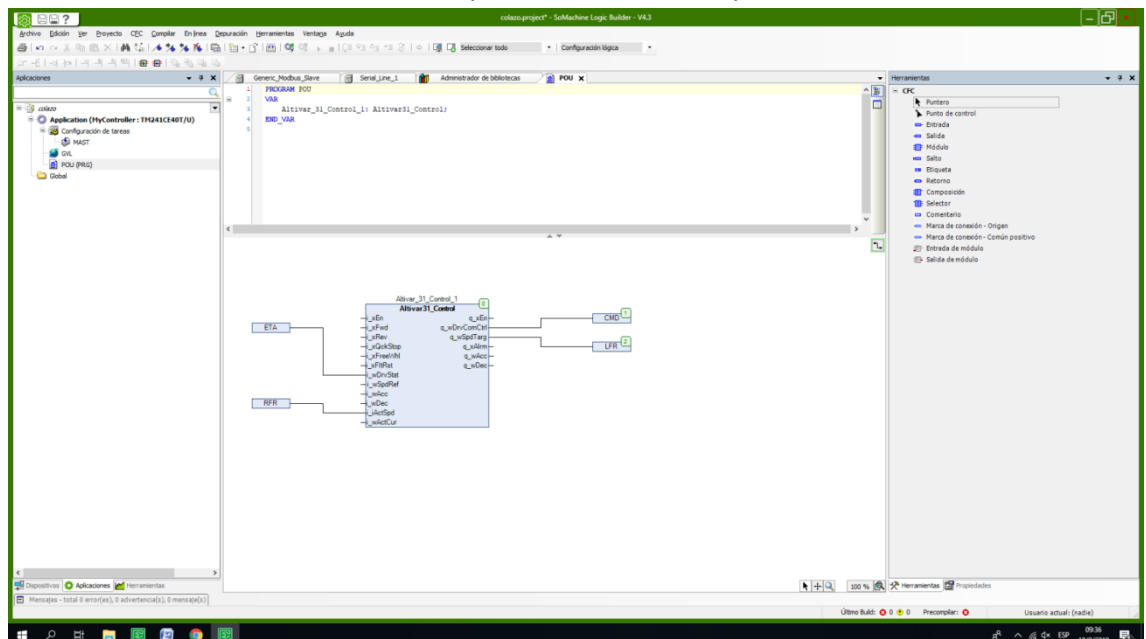




18) En herramientas, seleccionamos 'módulo', seleccionamos 'Altivar31_Control' y aceptamos

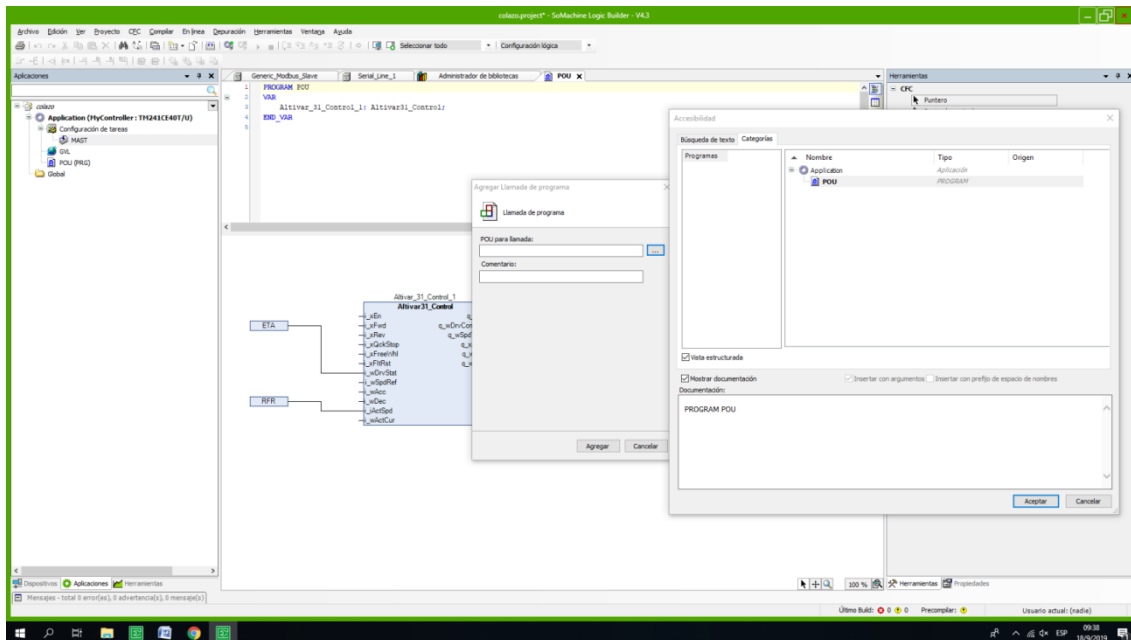


19) Una vez aceptado, le damos enter y nos aparecerá un cuadro como este, a continuación le añadimos las entradas y salidas con su correspondiente nombre

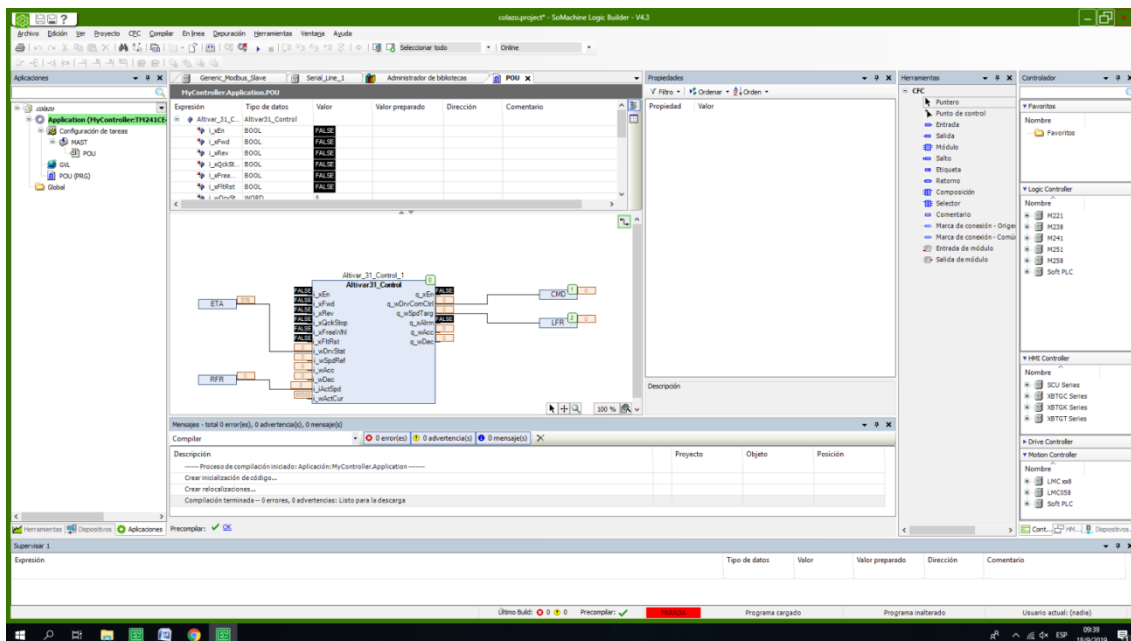




20) En 'MAST' añadimos llamada de programa y seleccionamos nuestro POU

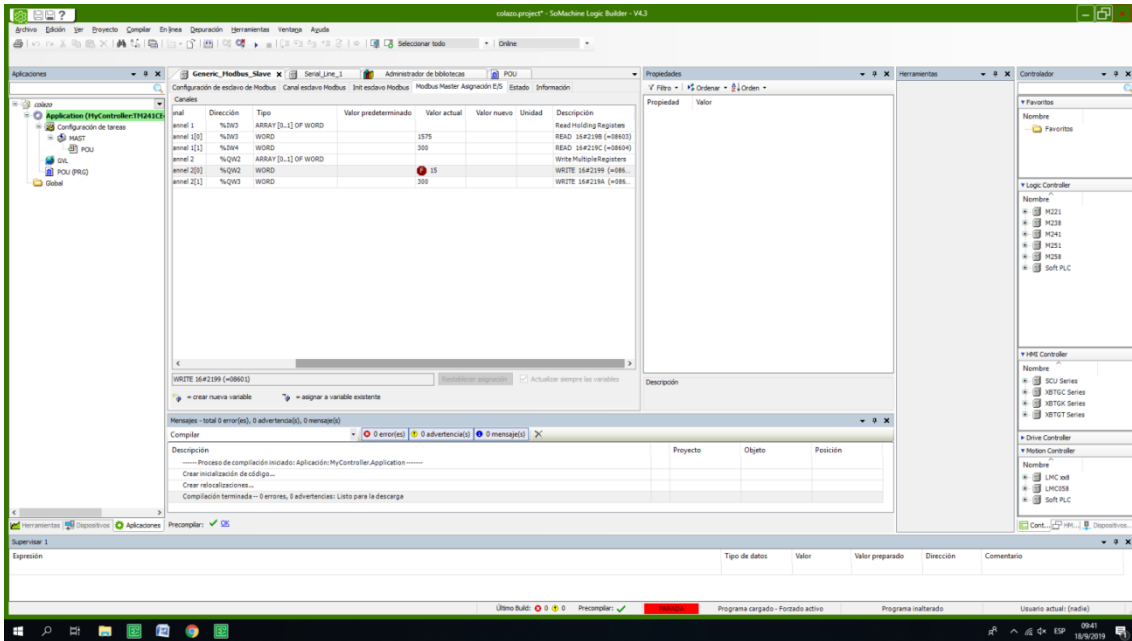


21) Iniciamos sesión, otra vez, para verificar que esté todo programado correctamente

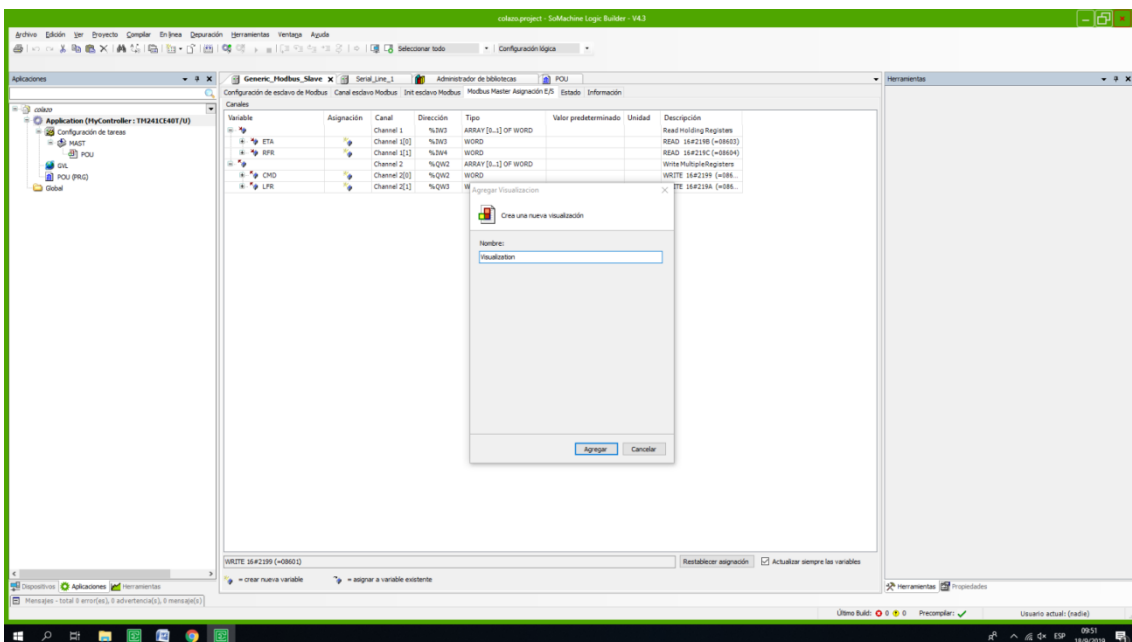




22) Luego, le otorgamos un valor de velocidad y le damos marcha introduciendo primero 6, luego 7 y por ultimo 15 para que el programa de la orden de arrancar

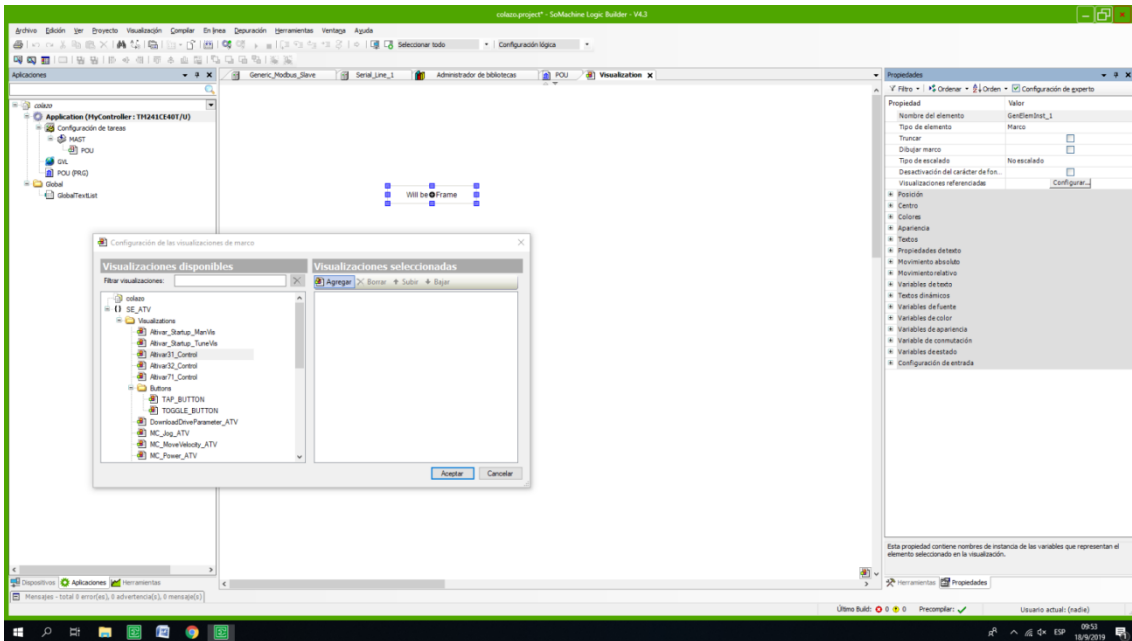


23) Desconectamos y en aplicación, agregamos otros objetos y ponemos 'visualización'

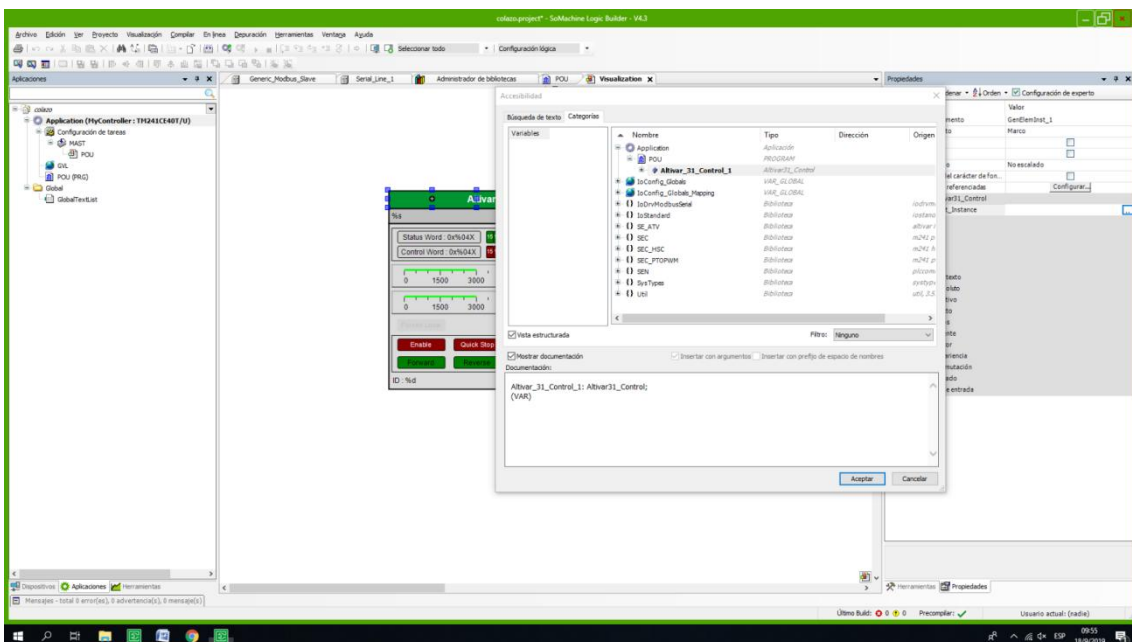




24) En esta pestaña, agregamos un marco, elegimos nuestro Altivar y una vez que lo agregamos le damos enter

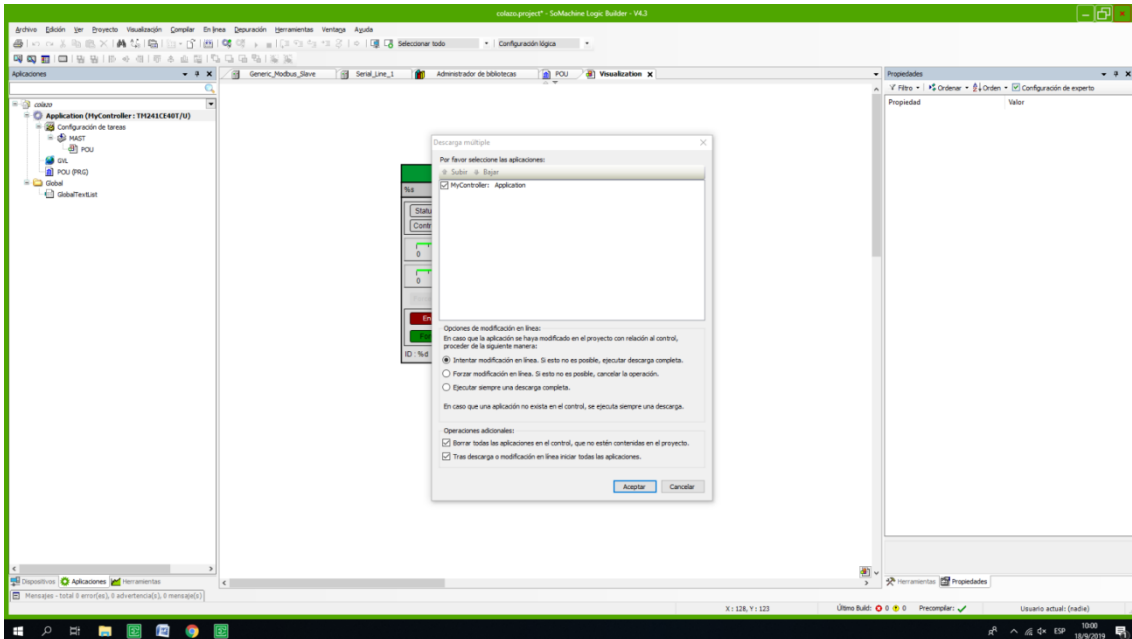


25) Vamos a 'Input Assistance', elegimos nuevamente nuestro Altivar y damos enter

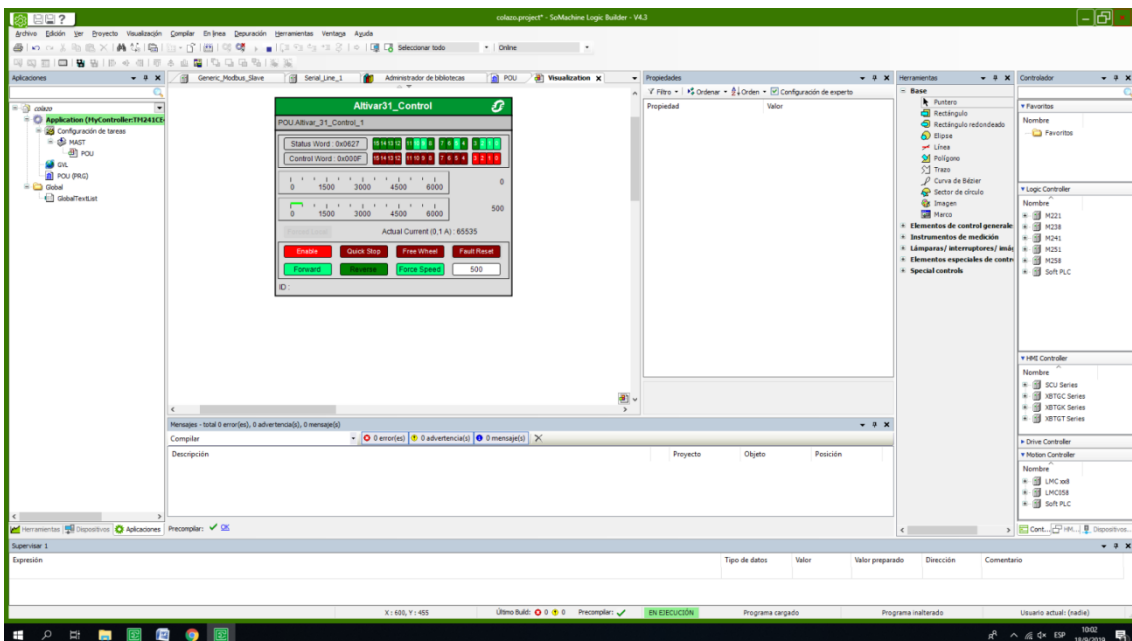




26) En la pestaña 'en línea', seleccionamos 'descarga múltiple' para que se guarden todas las aplicaciones al circuito y verificar que no haya ninguna falla



27) Para finalizar, nos conectamos en línea, damos un valor de velocidad en el marco previamente hecho, desactivamos todos los botones rojos menos 'enable', presionamos 'forward' y luego 'force speed' para darle arranque al motor





De tener dos variadores se realiza el mismo procedimiento, cambiando los valores de entrada ya que no puede ser la misma.