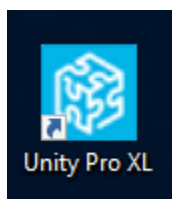


EJERCICIO IOS-CANNIG

Funcion Read_Var y Write_Var en Unity Pro XL en función con un Tesyst

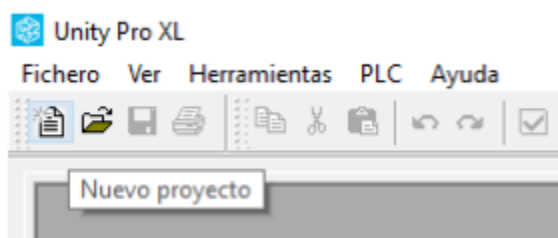
PASO 1

Iniciar el Unity Pro XL.



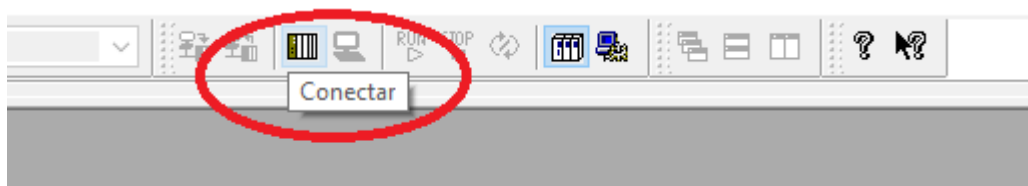
PASO 2

Abrir nuevo proyecto donde vamos a trabajar.

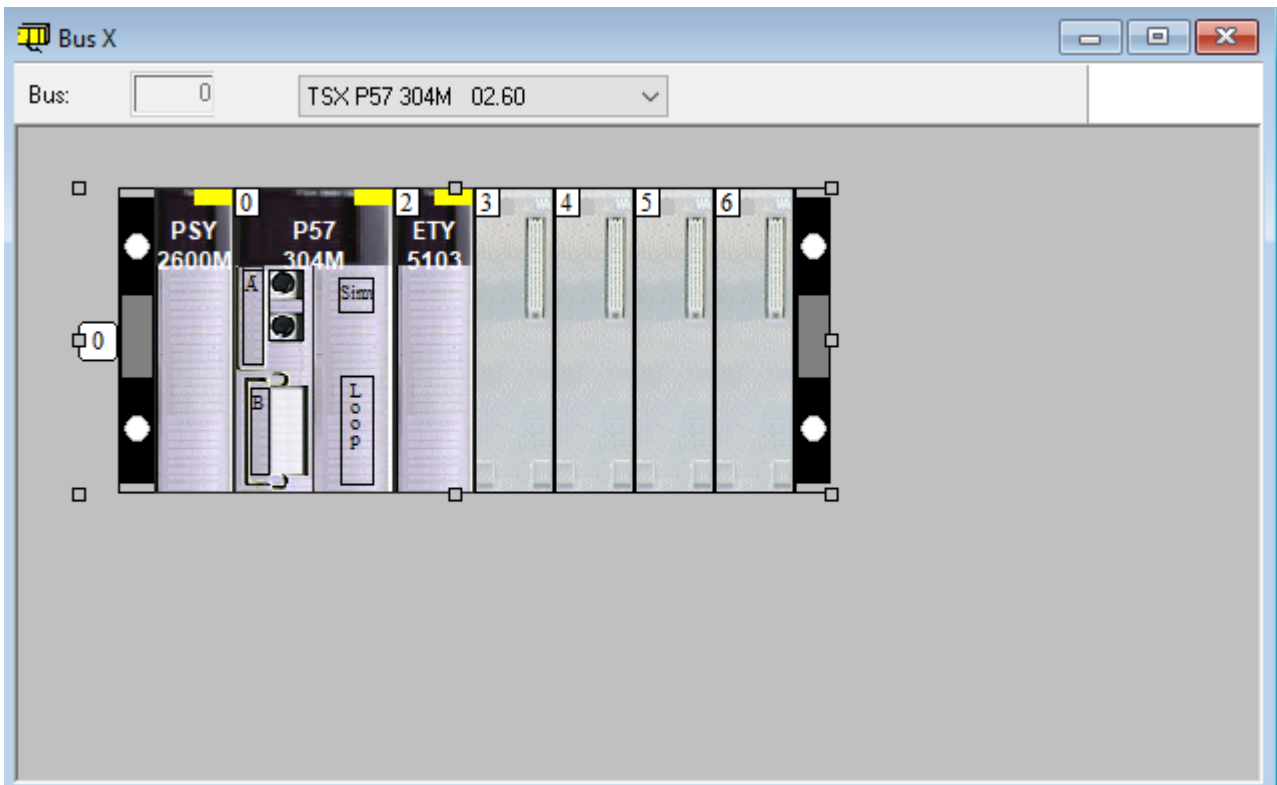


PASO 3

Seleccionar el PLC con el que vamos a trabajar y programar. Conectándolo al switch el cual estará conectado a nuestro computador. Luego conectar y traer el proyecto desde el PLC hacia nuestro programa. De la siguiente manera:



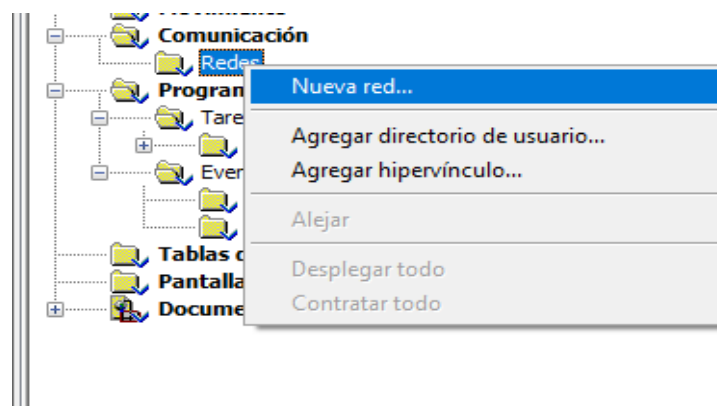
De esta manera nos deberá quedar los módulos en los cuales se verá el PLC y los módulos que vayamos a programa. En este caso será el MODICON TSX Premiun PSY2600 y el TSX ETY5103



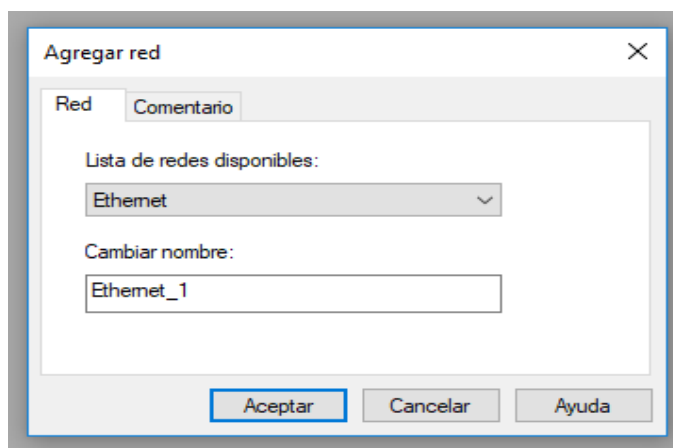
PASO 4

En este paso configuraremos los datos básicos del PLC.

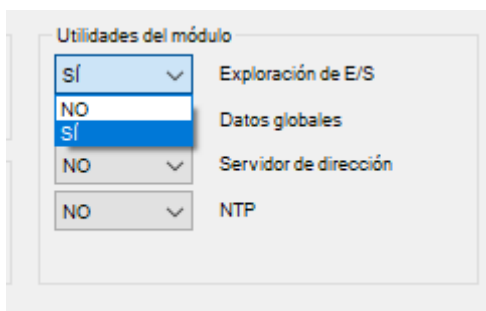
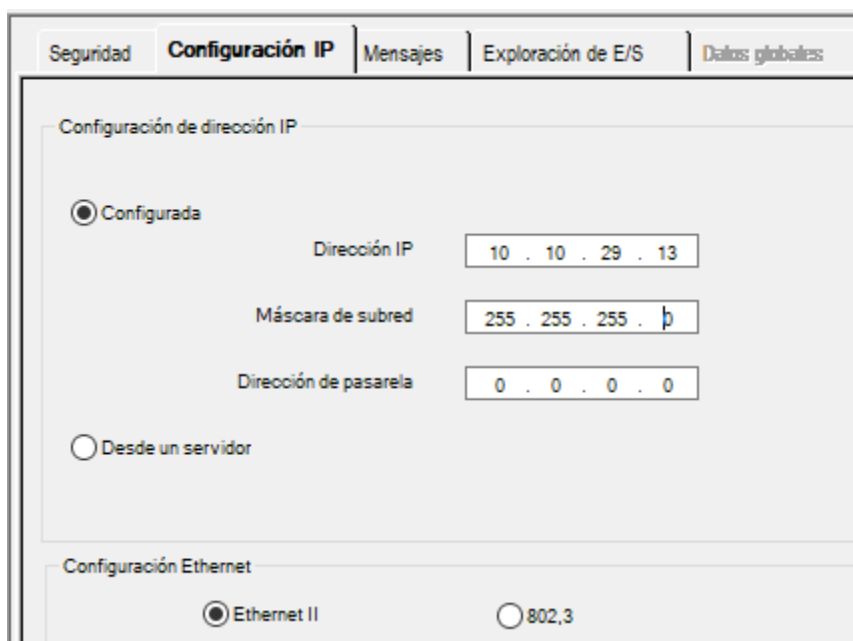
Al confirmar el tipo de PLC, se nos abrirá el **“explorador de proyectos”**. Allí nos dirigiremos a la solapa **“comunicación”**, y se nos desplazara otra carpeta llamada **“redes”**, le damos **“click”** derecho y creamos una nueva Red.



Ahora se nos abrirá una ventana donde seleccionaremos el tipo de red Ethernet y la nombraremos como queramos aunque ya tiene un nombre predeterminado.



Una vez creada la Red Ethernet, deberemos establecer la dirección IP, que dependerá del PLC.



Habilitamos la Exploración de E/S que es la función ioscanning.

PASO 5

Para poder utilizar modo vamos a cargar los siguientes valores en la tabla.

	Dirección IP	Nombre del dispositivo	ID de unidad	Sintaxis Esclavo	Timeout de estado funcional (ms)	Velocidad de repetición (ms)	Leer objeto maestro	Ref. lectura Esclavo	Leer longitud	Último valor (Entrada)	Escribir objeto maestro	Ref. escritura Esclavo	Escribir longitud	Dispositivo de puente/pasarela
1	10.10.29.13		255	Índice	1500	100	%MW110	457	1	Mantener último	%MW120	704	1	<input type="checkbox"/>
2														<input type="checkbox"/>
3														<input type="checkbox"/>
4														<input type="checkbox"/>

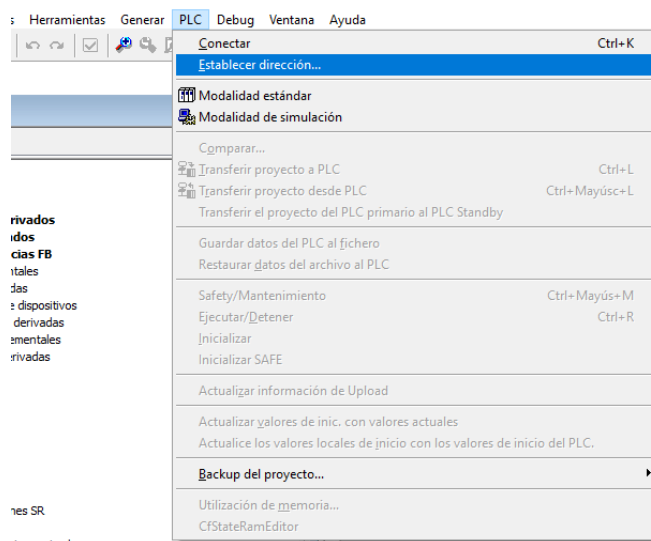
CUADRO ROJO: Aquí ponemos la dirección IP del esclavo la cual en este caso es la de nuestro TSYS.

CUADRO AMARILLO Y CUADRO AZUL: Le asignamos un valor que queremos al objeto de lectura.

CUADRO ROSA Y CUADRO MARRON: Le asignamos un modo y una magnitud de lectura.

PASO 6

En este paso lo que hacemos es configurar unos parámetros para conectarnos al PLC. En dirección, escribiremos la IP del PLC. Y en medios elegiremos "TCPIP".



Establecer dirección

PLC

Dirección: 10.10.29.42

Medios: TCPIP

Adaptación automática de la velocidad al final de la descarga

Simulador

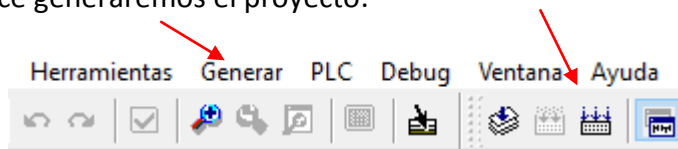
Dirección: 127.0.0.1

Medios: TCPIP

Botones: Ancho de banda..., Comprobar conexión, Aceptar, Cancelar, Ayuda

PASO 7

Como paso doce generaremos el proyecto.



PASO 8

Nos conectaremos al PLC .



PASO 9

Luego de conectarnos, lo que sigue es transferir el proyecto al PLC.



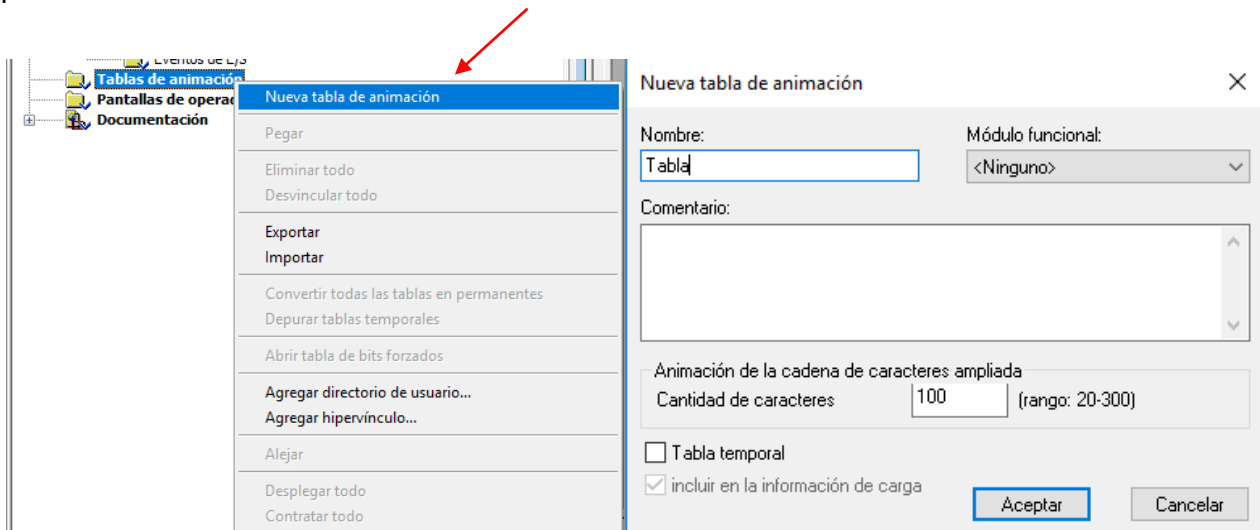
PASO 10

Ponemos a correr el proyecto.



PASO 11

Nos dirigimos nuevamente al explorador de proyectos, hacemos click derecho en la solapa de **“tablas de animación”** creamos una nueva tabla de animación y le ponemos el nombre que queramos.



PASO 12

Con la tabla ya creada ahora lo que haremos es ingresar los siguientes nombres:

Nombre	Valor	Tipo	Comentario
%MW110		INT	
%MW120		INT	

PASO 13

Como último paso lo que realizaremos es ir a **“modificación”** y escribiremos en la fila de %MW120, en la columna de “valor”, los valores 0, 1 y 2 según la función que le quiera dar al motor, si pararlo (0), o que gire (1 y 2).