Erronka4 ~~Descripción Microsoft Windows 10 Pro 6.3.9600.0 11.789.19041.0 DESKTOP-DHQFVGQ DESKTOP-DHQFVGQ\steel~~ ~~C:\Program Files\Siemens\Automation\Portal V15\_1~~

Totally Integrated Automation Portal

~~Versión Revisión V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.00.00.01 V1.0 + SP1 V01.00.01.00\_01.22.00.03 V1.0 + SP1 V01.00.01.00\_01.22.00.03 V01.00.01.00\_01.22.00.03 V1.0 + SP1 V01.00.01.00\_01.22.00.03~~ ~~V15.01.00.00\_28.01.00.01~~

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Proyecto | | | | | | | |
| Nombre: | Erronka4 | Fecha y hora decreación: | 04/03/2021 21:04:55 | Última modifi‐cación: | 24/03/2021 19:34:40 | Autor: | SergioZulueta |
| Autor de la últi‐ma modifica‐ción: | Aula135 | Versión: |  |  |  |  |  |
| Comentario: |  | | | | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| Sistema operativo | |
| Nombre |  |
| Sistema operativo |  |
| Versión del sistema operativo |  |
| Service Pack del sistema operativo |  |
| Versión del Internet Explorer |  |
| Nombre del equipo |  |
| Nombre del usuario |  |
| Ruta de instalación del TIA Portal |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Componentes | | |
| Nombre |  |  |
| TIA Portal Multiuser Server V15.1 - TIA Portal Multiuser Server Single Setup‐Package V15.1 (MUSERVERV15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - SIMATIC S7-PLCSIMV15.1 (S7\_PLCSIM\_V15\_1) | V15.1 |  |
| TIA Administrator - AWB Licensing Module V1.0 + SP1 (TIAADMIN) |  |  |
| TIA Administrator - AWB Software Management V1.0 + SP1 (TIAADMIN) |  |  |
| TIA Administrator - TIA UMC Agent Configurator Module V1.0 + SP1(TIAADMIN) | V1.0 + SP1 |  |
| TIA Administrator - TIA Administrator V1.0 SP1 (TIAADMIN) |  |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - HM All Editions Sin‐gle SetupPackage V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 | V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_11.01.00.07 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_11.01.00.07 V15.01.00.00\_11.01.00.07 V15.01.00.00\_11.01.00.07 V15.01.00.00\_11.01.00.07 V15.01.00.00\_11.01.00.07 V15.01.00.00\_11.01.00.07 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - HM NoBasic SingleSetupPackage V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Hardware SupportBase Package 0 V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 | V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Multiuser Client Sin‐gle SetupPackage V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - STEP 7 Single Setup‐Package V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Hardware SupportBase Package 02 V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Hardware SupportBase Package 03 V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Hardware SupportBase Package 04 V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Support Base Pack‐age TO-01 V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Support Base Pack‐age TO-02 V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Hardware SupportBase Package WCF-01 V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - TIACOMPCHECK Sin‐gle SetupPackage V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Simatic Single Setup‐Package V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - WinCC Single Setup‐Package V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 15.1.0.0 15.1.0.0 5.6.0.3 01.02.00.00 15.01.00 9.2 | V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V01.09.01.03\_01.01.00.11 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 K5.6.0.3\_1.1.0.2 V1.2.0.0\_2.1.0.1 15.01.00.00\_17.00.02.01 09.02.01.00\_01.11.00.01 |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Openness SetupPack‐age V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - WinCC Transfer Cur‐rent All Single SetupPackage V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - WinCC Transfer Cur‐rent CAP Single SetupPackage V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - WinCC Transfer Lega‐cy All Single SetupPackage V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - WinCC Transfer Lega‐cy CAP Single SetupPackage V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - WinCC Transfer Man‐datory Single SetupPackage V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| User Management Component - UserManagementComponentx64 01.9 +SP1 (UMC64) | V01.9 + SP1 + Upd3 |  |
| WinCC Runtime Advanced V15.1 - HMIRTM Tagging Package 01 Single Se‐tupPackage V15.1 (HMIRTM\_V11) | V15.1 02.04.0000 3.9 15.1.0.0 | V02.04.00.00\_01.12.00.05 03.09.08.00\_01.07.00.01 V15.01.00.00\_28.01.00.01 |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - Simatic Single Setup‐Package 32 Bit V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| Siemens Totally Integrated Automation Portal V15.1 - WinCC Single Setup‐Package 32 Bit V15.1 (TIAP15\_1) | V15.1 |  |
| SIMATIC HMI License Manager Panel Plugin (x64) |  |  |
| SIMATIC WinCC Runtime Advanced Driver (x64) |  |  |
| SIMATIC NCM FWL 64 |  |  |
| NCM GPRS 64 |  |  |
| SIMATIC PLCSIM 64 |  |  |
| SIMATIC Device Drivers |  |  |
| Automation Software Updater |  |  |
| SIEMENS OPC |  |  |
| SIMATIC HMI ProSave |  |  |

Automation Portal Versión Revisión 15.1.0.0 V15.01.00.00\_28.01.00.01 15.1.0.0 V15.01.00.00\_28.01.00.01 ~~29.2 29.02.01.00\_01.11.00.01 5.6 05.06.01.00\_02.01.00.01 2.5 V02.05.01.01\_01.01.00.02 15.1.0.0 V15.01.00.00\_28.01.00.01 Versión Revisión V15.1 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.1 V15.01.00.00\_28.00.00.01 V1.0 V01.00.00.00\_01.00.00.01 V15.1 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V15.1 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V1.9 SP1 V01.20.00.00\_01.01.00.01 V15.1 V15.01.00.00\_28.01.00.01 V6.0 + SP1 06.00.01.00\_02.01.00.02 V5.4 + SP8 V05.04.08.01\_01.24.00.01~~ ~~V15.1 V15.01.00.00\_28.01.00.01~~

Totally Integrated

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |
| SIMATIC HMI Symbol Library |  |  |
| SIMATIC HMI Touch Input |  |  |
| SIMATIC Device Drivers WoW |  |  |
| SIMATIC Event Database |  |  |
| SeCon |  |  |
| WinCC Runtime Advanced Simulator |  |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Productos | | |
| Nombre |  |  |
| TIA Portal Multiuser Server |  |  |
| SIMATIC S7-PLCSIM |  |  |
| TIA Administrator |  |  |
| Legacy Panel Images |  |  |
| SIMATIC STEP 7 Professional - WinCC Advanced |  |  |
| User Management Component x64 |  |  |
| SIMATIC WinCC Runtime Advanced Simulation |  |  |
| Automation License Manager |  |  |
| S7-PLCSIM |  |  |
| SIMATIC ProSave |  |  |

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4

PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| PLC\_1 | | | | | |
| General\Información del proyecto | | | | | |
| Nombre | PLC\_1 | Autor | SergioZulueta | Comentario |  |
| Slot | 1 | Rack | 0 |  |  |
| General\Información de catálogo | | | | | |
| Descripción abreviada | CPU 1214C AC/DC/Rly | Descripción ID de situación Nombre | Memoria de trabajo 75KB; fuente dealimentación120/240V AC con DI14 x24V DC SINK/SOURCE, DQ10 x relé yAI2 integradas; 6 contadores rápidos y4 salidas de impulso integradas; SignalBoard amplía I/O integradas; hasta 3módulos de comunicación para comu‐nicación serie; hasta 8 módulos deseñales para ampliación I/O; 0,04ms/1000 instrucciones; conexión PROFI‐NET para programación, HMI y comu‐nicación PLC-PLC | Referencia Fecha de instalación Nombre | 6ES7 214-1BG40-0XB0 |
| Versión de firmware | V4.0 |  |  |  |  |
| General\Identification & Maintenance | | | | | |
| ID de la instalación |  |  |  |  | 2021-03-04 21:14:36.273 |
| Información adicional |  |  |  |  |  |
| Recursos de conexión | | | | | |
| Comunicación PG: | 1 | Comunicación OP: | 1 | Comunicación básicaS7: | 0 |
| Comunicación S7: | 0 | Número máx. de re‐cursos de conexiónS7: | 38 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\General | | | | | |
| Nombre | Interfaz PROFINET\_1 | Autor | steel | Comentario |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\General\Información del proyecto | | | | | |
| Nombre | DI 14/DQ 10\_1 | Comentario |  |  | AI 2\_1 |
| Comentario |  |  | AQ 1x12BIT\_1 | Comentario |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\General\Información de catálogo | | | | | |
| Descripción abreviada | AQ1 Signal Board | Descripción | Signal board AQ1 x 12 bits; bloquesde bornes enchufables; salida: +/-10Vy 0..20mA; diagnóstico parametriza‐ble; valor sustitutivo parametrizablepara la salida | Referencia | 6ES7 232-4HA30-0XB0 |
| Versión de firmware | V1.0 |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones Ethernet\Interfaz conectada en red con | | | | | |
| Subred: | no conectada |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones Ethernet\Protocolo IP | | | | | |
| Configuración IP | Ajustar dirección IP en el proyecto | Dirección IP: | 192.168.0.1 | Máscara de subred: | 255.255.255.0 |
| Utilizar router | False |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones Ethernet\PROFINET | | | | | |
| Permitir ajustar elnombre de dispositi‐vo PROFINET directa‐mente en el dispositi‐vo | False | Generar automática‐mente el nombre deldispositivo PROFINET | True | Nombre del dispositi‐vo PROFINET: | plc\_1 |
| Nombre convertido: | plcxb1d0ed | Número de dispositi‐vo: | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Sincronización horaria | | | | | |
| Activar sincronizaciónhoraria vía servidorNTP | Activar sincronización horaria vía ser‐vidor NTP |  | Direcciones IP | Servidor 1 | 0.0.0.0 |
| Servidor 2 | 0.0.0.0 | Servidor 3 | 0.0.0.0 | Servidor 4 | 0.0.0.0 |
| Intervalo de actuali‐zación | 10sec |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal0 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.0 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal0\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49152 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente0 | Flanco ascendente0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal0\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49280 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente0 | Flanco descendente0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal1 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.1 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal1\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49153 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente1 | Flanco ascendente1 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal1\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49281 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente1 | Flanco descendente1 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal2 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.2 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |

Totally Integrated

Automation Portal

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal2\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49154 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente2 | Flanco ascendente2 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal2\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49282 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente2 | Flanco descendente2 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal3 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.3 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal3\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49155 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente3 | Flanco ascendente3 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal3\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49283 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente3 | Flanco descendente3 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal4 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.4 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal4\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49156 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente4 | Flanco ascendente4 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal4\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49284 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente4 | Flanco descendente4 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal5 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.5 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal5\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49157 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente5 | Flanco ascendente5 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal5\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49285 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente5 | Flanco descendente5 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal6 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.6 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal6\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49158 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente6 | Flanco ascendente6 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal6\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49286 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente6 | Flanco descendente6 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal7 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.7 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal7\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49159 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente7 | Flanco ascendente7 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal7\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49287 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente7 | Flanco descendente7 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal8 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.0 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal8\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49160 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente8 | Flanco ascendente8 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal8\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49288 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente8 | Flanco descendente8 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal9 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.1 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal9\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49161 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente9 | Flanco ascendente9 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal9\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49289 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente9 | Flanco descendente9 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal10 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.2 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |

Totally Integrated

Automation Portal

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal10\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49162 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente10 | Flanco ascendente10 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal10\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49290 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descen‐  dente10 | Flanco descendente10 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal11 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.3 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal11\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49163 | Nombre del evento: Activar diagnóstico Activar diagnóstico | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente11 | Flanco ascendente11 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal11\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49291 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descen‐  dente11 | Flanco descendente11 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal12 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.4 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal13 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.5 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas analógicas\Reducción de ruido | | | | | |
| Tiempo de integra‐ción | 50 Hz (20 ms) |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas analógicas\Canal0 | | | | | |
| Dirección de canal | IW64 | Tipo de medición | Tensión | Rango de tensión | de 0 a 10 V |
| Filtrado | Débil (4 ciclos) | Vacío |  | de rebase por exceso | 1 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas analógicas\Canal1 | | | | | |
| Dirección de canal | IW66 | Tipo de medición | Tensión | Rango de tensión | de 0 a 10 V |
| Filtrado | Débil (4 ciclos) | Vacío |  | de rebase por exceso | 1 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales | | | | | |
| Reacción a STOP de laCPU | Aplicar valor sustitutivo |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal0 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.0 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal1 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.1 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal2 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.2 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal3 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.3 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal4 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.4 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal5 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.5 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal6 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.6 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal7 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.7 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 | Número del dispositi‐ |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal8 | | | | | |
| Dirección de canal | Q1.0 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal9 | | | | | |
| Dirección de canal | Q1.1 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Modo de operación | | | | | |
| Controlador IO | True | Sistema IO |  | vo | 0 |
| Dispositivo IO | False |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas analógicas | | | | | |
| Reacción a STOP de laCPU | Aplicar valor sustitutivo |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas analógicas\Canal0 | | | | | |
| Dirección de canal | QW80 | Tipo de salida analóg‐ica | Tensión | Rango de tensión | +/- 10 V |

Automation Portal Activar diagnóstico Totally Integrated

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Valor sustitutivo paracanal en caso de tran‐sición de RUN a STOP | 0.000V | Vacío |  | de cortocircuito | 1 |
| Activar diagnósticode rebase por exceso | 1 | Activar diagnósticode rebase por defecto | 1 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones E/S\Direcciones de entrada | | | | | |
| Dirección inicial | 0.0 | Dirección final | 1.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 |
| Memoria imagen deproceso | 0 |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones E/S\Direcciones de entrada | | | | | |
| Dirección inicial | 64 | Dirección final | 67 | Bloque de organiza‐ción | 0 |
| Memoria imagen deproceso | 0 |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones E/S\Direcciones de salida | | | | | |
| Dirección inicial | 0.0 | Dirección final | 1.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 |
| Memoria imagen deproceso | 0 |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones E/S\Direcciones de salida | | | | | |
| Dirección inicial | 80 | Dirección final | 81 | Bloque de organiza‐ción | 0 |
| Memoria imagen deproceso | 0 |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Opciones de interfaz | | | | | |
| Permitir sustituciónde dispositivo sin me‐dio de almacena‐miento extraíble | True | Usar modo LLDP IECV2.2 | True | Enviar Keep Alivespara conexiones: | 30s |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Configuración en tiempo real\Comunicación IO | | | | | |
| Tiempo de ciclo deemisión: | 1.000ms |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Configuración en tiempo real\Opciones en tiempo real | | | | | |
| Ancho de banda cal‐culado para datos IOcíclicos: | 0.000ms | Ancho de banda cal‐culado para datos IOcíclicos: | 0.000% |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\General | | | | | |
| Nombre | Puerto\_1 | Autor | steel | Comentario |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\Interconexión de puertos\Puerto local: | | | | | |
| Puerto local: | PLC\_1\Interfaz PROFINET\_1 [X1]\Puer‐to\_1 [X1 P1] | Medio: | Cobre | Denominación del ca‐ble: | --- |
|  |  | Nombre Nombre |  | Nombre Nombre |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\Interconexión de puertos\Puerto interlocutor: | | | | | |
|  | La vigilancia del puerto del interlocu‐tor no es posible | Puerto interlocutor: | Cualquier interlocutor |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\Opciones de puerto\Activar | | | | | |
| Activar este puertopara el uso | True |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\Opciones de puerto\Conexión | | | | | |
| Velocidad de transfer‐encia/dúplex: | Automático | Monitorizar | False | Activar autonegotia‐tion | True |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\Opciones de puerto\Boundaries | | | | | |
| Fin del registro dedispositivos accesi‐bles | False | Fin de la detección detopología | False | Fin del dominio Sync | False |
| Contadores rápidos (HSC)\HSC1\General\Activar | | | | | |
| Activar este contadorrápido | 0 | Activar este contadorrápido | 0 | Activar este contadorrápido | 0 |
| Activar este contadorrápido | 0 | Activar este contadorrápido | 0 | Activar este contadorrápido | 0 |
| Contadores rápidos (HSC)\HSC1\General\Información del proyecto | | | | | |
| Nombre | HSC\_1 | Comentario |  |  | HSC\_2 |
| Comentario |  |  | HSC\_3 | Comentario |  |
| Nombre | HSC\_4 | Comentario |  |  | HSC\_5 |
| Comentario |  |  | HSC\_6 | Comentario |  |
| Contadores rápidos (HSC)\HSC1\Direcciones E/S\Direcciones de entrada | | | | | |
| Dirección inicial | 1000.0 | Dirección final | 1003.7 | Dirección inicial | 1004.0 |
| Dirección final | 1007.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 | Dirección inicial | 1008.0 |
| Dirección final | 1011.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 | Memoria imagen deproceso | 0 |
| Dirección inicial | 1012.0 | Dirección final | 1015.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 |
| Memoria imagen deproceso | 0 | Dirección inicial | 1016.0 | Dirección final | 1019.7 |
| Bloque de organiza‐ción | 0 | Memoria imagen deproceso | 0 | Dirección inicial | 1020.0 |
| Dirección final | 1023.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 | Memoria imagen deproceso | 0 |
| Bloque de organiza‐ción | 0 | Memoria imagen deproceso | 0 | Memoria imagen deproceso | 0 |

Automation Portal ~~Nombre~~

Totally Integrated

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Generadores de impulsos (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\General\Activar | | | | | | | | |
| Activar este genera‐dor de impulsos | 0 | | Activar este genera‐dor de impulsos | 0 | |  |  |  |
| Generadores de impulsos (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\General\Información del proyecto | | | | | | | | |
| Nombre | Pulse\_1 | | Comentario |  | |  | Pulse\_2 | |
| Comentario |  | |  |  |  |  |  |  |
| Generadores de impulsos (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Direcciones E/S\Direcciones de salida | | | | | | | | |
| Dirección inicial | 1000.0 | | Dirección final | 1001.7 | | Dirección inicial | 1002.0 | |
| Dirección final | 1003.7 | | Bloque de organiza‐ción | 0 | | Bloque de organiza‐ción | 0 | |
| Memoria imagen deproceso | 0 | | Memoria imagen deproceso | 0 | |  |  |  |
| Arranque | | | | | | | | |
| Tipo de arranque | Arranque en caliente - modo de opera‐ción antes de desconexión (POWEROFF) | | Comparación de con‐figuraciones teórica yreal | Arranque de la CPU aunque haya di‐  ferencias | | zación Siempre 0 (low)  Tiempo de parametri‐ | 60000ms | |
| Los OB deben poderinterrumpirse | 1 | |  |  |  |  |  |  |
| Ciclo | | | | | | | | |
| Tiempo de vigilanciadel ciclo | 150ms | |  |  | | Activar tiempo de ci‐clo mínimo para OBcíclicos | 0 | |
| Tiempo de ciclo míni‐mo | 1ms | |  |  |  |  |  |  |
| Carga por comunicación | | | | | | | | |
| Carga del ciclo por co‐municación | 20% | |  |  |  |  |  |  |
| Marcas de sistema y de ciclo\Bits de marcas de sistema | | | | | | | | |
| Activar la utilizacióndel byte de marcas desistema | 0 | | Dirección del byte demarcas de sistema  (MBx) | 1 | | Primer ciclo |  | |
| Diagrama de diagnós‐tico modificado |  | | Siempre 1 (high) |  | |  |  | |
| Marcas de sistema y de ciclo\Bits de marcas de ciclo | | | | | | | | |
| Activar la utilizacióndel byte de marcas deciclo | 0 Ruta de origen HTML | | marcas de ciclo (MBx) Reloj 2.5 Hz Reloj 1 Hz Página HTML predetermina‐  Dirección del byte de | 0 Idiomas de la interfaz Alemán Inglés Francés Español Italiano Chino (simplificado) Derechos de usuario .htm;.html | | Reloj 10 Hz Reloj 2 Hz Reloj 0.625 Hz 333 | Fragmento n.º de DB 334 | |
| Reloj 5 Hz |  | |  |  | |  |  | |
| Reloj 1.25 Hz |  | |  |  | |  |  | |
| Reloj 0.5 Hz |  | |  |  |  |  |  |  |
| Servidor web\General | | | | | | | | |
| Activar servidor weben el módulo | False | | Permitir el acceso só‐lo vía HTTPS | True | |  |  |  |
| Servidor web\Actualización automática | | | | | | | | |
| Activar actualizaciónautomática | True | | Intervalo de actuali‐zación | 0s | |  |  |  |
| Servidor web\Idiomas de la interfaz | | | | | | | | |
| Asignar idioma del proyecto | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Servidor web\Administración de usuarios | | | | | | | | |
| Nombre de usuario | | | | |  | | | |
| Everybody | | | | |  | | | |
| Servidor web\Páginas web definidas por el usuario | | | | | | | | |
| Nombre de la aplicación | |  | da | | mico Idiomas de la interfaz Alemán Inglés Francés Español Italiano Chino (simplificado)  Archivos con contenido diná‐ | Número de DB Web | |  |
|  | |  | index.htm | |  |  | |  |
| Idiomas de la interfaz | | | | | | | | |
| Asignar idioma del proyecto | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Hora\Hora local | | | | | | | | |
| Zona horaria | (UTC +01:00) Berlín, Berna, Bruselas,Roma, Estocolmo, Viena | |  |  |  |  |  |  |
| Hora\Horario de verano | | | | | | | | |
| Activar cambio dehorario de verano | 1 | | Diferencia entre hor‐ario de invierno y ve‐  rano | Domingo Domingo  60min. | |  |  |  |
| Hora\Horario de verano\Inicio del horario de verano | | | | | | | | |
| Semana de inicio delmes | Última | |  |  | | de | Marzo | |
| a las | 01:00 horas | |  |  |  |  |  |  |
| Hora\Horario de verano\Inicio del horario de invierno | | | | | | | | |
|  | Última | |  |  | | de | Octubre | |
| a las | 02:00 horas | |  |  |  |  |  |  |
| Protección & Seguridad | | | | | | | | |
| Nivel de protección | Sin protección | |  |  |  |  |  |  |

~~Dir. desde Dir. hasta Módulo IPP Nombre del dis‐ Sistema maes‐ Slot 0 1 DI 14/DQ 10\_1 Actualización 2 Bytes - 0 1 1~~ ~~0 1 DI 14/DQ 10\_1 Actualización 2 Bytes - 0 1 1~~

Totally Integrated

Automation Portal

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Protección & Seguridad\Mecanismos de conexión | | | | | | | | | | | | | | | |
| tor remoto 64 1000 1004 1008 1012  Permitir acceso víacomunicación  PUT/GET del interlocu‐ | | False 67 AI 2\_1 1003 HSC\_1 1007 HSC\_2 1011 HSC\_3 1015 HSC\_4 | | |  | Actualización Actualización Actualización Actualización Actualización |  |  |  | 4 Bytes 4 Bytes 4 Bytes 4 Bytes 4 Bytes |  | - - - - - |  | 0 0 0 0 0 | 1 2 1 16 1 17 1 18 1 19 |
| Sinóptico de direcciones\Sinóptico de direcciones\Sinóptico de direcciones | | | | | | | | | | | | | | | |
| Entradas | | True | | | Salidas | | | True | | | Huecos direcciones | | False | | |
| Slot | | True | | |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Tipo |  | |  |  | |  | positivo | | Número de dis‐positivo | Tamaño | | tro/IO | | Rack |  |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I | 1016 1020 | | 1019 1023 | HSC\_5 HSC\_6 | | automática Actualización Actualización | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - | 4 Bytes 4 Bytes | | - - | | 0 0 | 1 20 1 21 |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I | 1000 1002 1004 1006 80 | | 1001 1003 1005 1007 81 | Pulse\_1 Pulse\_2 Pulse\_3 Pulse\_4 AQ 1x12BIT\_1 | | automática Actualización Actualización Actualización Actualización Actualización | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - | 2 Bytes 2 Bytes 2 Bytes 2 Bytes 2 Bytes | | - - - - - | | 0 0 0 0 0 | 1 32 1 33 1 34 1 35 1 3 |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |

~~Comentario~~

~~Tipo de datos Valor predet. Comentario~~ Initial call of this OB =True, if remanent data are available

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa

Main [OB1]

Segmento 1: MainGrafcet ENO

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Main Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | Main | Número | 1 | Tipo | OB | Idioma | KOP |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título | "Main Program Sweep (Cy‐cle)" | Autor |  |  | En el main lo unico que ha‐cemos es llamar a cada unode los bloques de funcionesque tenemos y estamos uti‐lizando en este programa. | Familia |  |
| Versión | 0.1 | ID personaliza‐do |  |  |  |  |  |

Segmento 2: MainSalidas ~~ENO~~

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |
| Input |  |  |  |
| Initial\_Call | Bool |  |  |
| Remanence | Bool |  |  |
| Temp |  |  |  |
| Constant |  |  |  |

Segmento 3: MainPE ~~ENO~~

|  |
| --- |
| %M20.2 %FC1  %FC1  %M300.0  "GrafcetPrincipal"  "Tag\_3"  "Etapa22"  EN |

Segmento 4: MainSTOP ~~ENO~~

|  |
| --- |
| %FC4  "Salidas"  EN |

Segmento 5: MainTemporizador ~~ENO~~

|  |
| --- |
| %FC3  "ParadaEmergencia"  EN |

Segmento 6: MainContador ~~ENO~~

|  |
| --- |
| %FC2  "ParadaStop"  EN |

Segmento 7: MainVariador ~~ENO~~

|  |
| --- |
| %FC5  "Temporizador"  EN |

|  |
| --- |
| %FC6  "Contadores"  EN |

|  |
| --- |
| %FC7  "Variador de Velocidad"  EN |

Segmento 8: MainACDECVariador ~~ENO~~

Totally Integrated

Automation Portal

|  |
| --- |
| %FC8  "AcDecVariador"  EN |

~~Comentario Familia~~

~~Tipo de datos Valor predet. Comentario True if retentive data are lost~~ ~~True if date and time are lost~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa Startup [OB100]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Startup Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | Startup | Número | 100 | Tipo | OB | Idioma | KOP |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título | "Complete Restart" | Autor |  |  |  |  |  |
| Versión | 0.1 | ID personaliza‐do |  |  |  |  |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |
| Input |  |  |  |
| LostRetentive | Bool |  |  |
| LostRTC | Bool |  |  |
| Temp |  |  |  |
| Constant |  |  |  |

Segmento 1: Startup Etapa0

|  |
| --- |
| %M16.0  "Etapa0"  S |

Segmento 2: Startup STOP

|  |
| --- |
| %M20.0  "Etapa20"  S |

~~Autor Familia~~  ~~Tipo de datos Valor de arranque Remanen‐~~ Totally Integrated

Automation Portal

~~T#0ms False~~ True True True False ~~T#0ms False~~ True False True False ~~false False~~ True True True False ~~false False~~ True False True False

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa / Bloques de sistema / Recursos de programa

Temporizador1 [DB1]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Temporizador1 Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | Temporizador1 | Número | 1 | Tipo | DB | Idioma | DB |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título |  |  | Simatic | Comentario |  |  | IEC |
| Versión | 1.0 | ID personaliza‐do | IEC\_TMR |  |  |  |  |

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  | cia | Accesibledesde  HMI/OPCUA | Es‐  cribi‐ble  desde  HMI/OPC  UA | Visible enHMI Engi‐neering | Valor de    ajuste | Supervi‐  sión | Comentario |
| Static |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| PT | Time |  |  |  |  |  |  |  |  |
| ET | Time |  |  |  |  |  |  |  |  |
| IN | Bool |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Q | Bool |  |  |  |  |  |  |  |  |

~~Autor Familia~~  ~~Tipo de datos Valor de arranque Remanen‐~~ Totally Integrated

Automation Portal

~~false True~~ True True True False ~~false True~~ True True True False ~~false True~~ True True True False ~~false True~~ True True True False

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa / Bloques de sistema / Recursos de programa

Contador [DB3]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Contador Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | Contador | Número | 3 | Tipo | DB | Idioma | DB |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título |  |  | Simatic | Comentario |  |  | IEC |
| Versión | 1.0 | ID personaliza‐do | CNTR |  |  |  |  |

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  | false false 0 0 | cia True True True True | UA True True True True  Accesibledesde  HMI/OPC | UA True True True True  Es‐  cribi‐ble  desde  HMI/OPC | neering True True True True  Visible enHMI Engi‐ | ajuste False False False False  Valor de | Supervi‐  sión | Comentario |
| Static |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| CU | Bool |  |  |  |  |  |  |  |  |
| CD | Bool |  |  |  |  |  |  |  |  |
| R | Bool |  |  |  |  |  |  |  |  |
| LD | Bool |  |  |  |  |  |  |  |  |
| QU | Bool |  |  |  |  |  |  |  |  |
| QD | Bool |  |  |  |  |  |  |  |  |
| PV | Int |  |  |  |  |  |  |  |  |
| CV | Int |  |  |  |  |  |  |  |  |

~~Comentario~~

~~Tipo de datos Valor predet. Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa / Funciones / FuncionBotoneraParadaStop [FC2]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| ParadaStop Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | ParadaStop | Número | 2 | Tipo | FC | Idioma | KOP |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título | ParadaStop | Autor |  |  | Esta todo lo relacionado conel stop | Familia |  |
| Versión | 0.1 | ID personaliza‐do |  |  |  |  |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |
| Input |  |  |  |
| Output |  |  |  |
| InOut |  |  |  |
| Temp |  |  |  |
| Constant |  |  |  |
| Return |  |  |  |
| ParadaStop | Void |  |  |

Segmento 1: Etapa 20(stop)

La estapa 20 va a estar siempre activado por el startup o bien una vez ya se ha pausado el programa y pulsamos marcha para reanudarlo.

|  |
| --- |
| %M20.0  %I0.5 "Etapa20"  %M20.2  "Etapa22" SR  "M"  S  Q    %M20.1  "Etapa21"  R1 |

Segmento 2: Etapa21 (stop)

Cuando la etapa 20 esta activada y se pulsa el stop se activa la etapa 21 la cual poausa todo el programa.

|  |
| --- |
| %M20.1  %I0.0 "Etapa21"  %M20.0  "Etapa20" SR  "STOP"  S  Q    %M20.2  "Etapa22"  R1 |

Segmento 3: etapa22(stop)

Etapa de transicion.

|  |
| --- |
| %M20.2  %M20.1 "Etapa22"  "Etapa21" SR  S  Q    %M20.0  "Etapa20"  R1 |

~~Comentario~~

~~Tipo de datos Valor predet. Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa / Funciones / FuncionBotoneraParadaEmergencia [FC3]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| ParadaEmergencia Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | ParadaEmergencia | Número | 3 | Tipo | FC | Idioma | KOP |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título | ParadaEmergencia | Autor |  |  | Esta todo lo relacionado conla parada de emergencia. | Familia |  |
| Versión | 0.1 | ID personaliza‐do |  |  |  |  |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |
| Input |  |  |  |
| Output |  |  |  |
| InOut |  |  |  |
| Temp |  |  |  |
| Constant |  |  |  |
| Return |  |  |  |
| ParadaEmergencia | Void |  |  |

Segmento 1: PE tag3

|  |
| --- |
| %M300.0  %I0.6 "Tag\_3"  "PE" SR  S  Q    %M300.1  "Tag\_4"  R1 |

Segmento 2: PE tag4

|  |
| --- |
| %M300.1  %I0.6 "Tag\_4"  %M300.0  "Tag\_3" SR  "PE"  S  Q    %M16.0  "Etapa0"  R1 |

Segmento 3: Move a 0

|  |
| --- |
| %M300.0  "Tag\_3" MOVE  EN  ENO    0  IN  %MB302  "Tag\_7"  OUT1 |

Segmento 4: Move a 0 las etapas

|  |
| --- |
| %M300.0  "Tag\_3" MOVE  EN  ENO    0  IN  %MD16  "Tag\_8"  OUT1 |

Segmento 5: Move a 0 el motor

|  |
| --- |
| %M300.0  "Tag\_3" MOVE  EN  ENO  0  IN  %MD90  "Tag\_9"  OUT1  %M20.2  "Etapa22" |

Segmento 6: Move a 0 el variador

Totally Integrated

Automation Portal

|  |
| --- |
| %M300.0  "Tag\_3" MOVE  EN  ENO  0  IN  %MD70  "Tag\_13"  OUT1  %M20.2  "Etapa22" |

Segmento 7: Move a 0 la salida analogica del variador

|  |
| --- |
| %M300.0  "Tag\_3" MOVE  EN  ENO  0  IN  %QW80  "Tag\_16"  OUT1  %M20.2  "Etapa22" |

Segmento 8: Move a 0 el motor taladro

|  |
| --- |
| %M300.0  "Tag\_3" MOVE  EN  ENO    0  IN  %MD250  "Tag\_1"  OUT1  %M20.2  "Etapa22" |

~~Comentario~~

~~Tipo de datos Valor predet. Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa / Funciones / FuncionVariador AcDecVariador [FC8]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| AcDecVariador Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | AcDecVariador | Número | 8 | Tipo | FC | Idioma | KOP |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título | SeñalVariador | Autor |  |  | SeñalVariador | Familia |  |
| Versión | 0.1 | ID personaliza‐do |  |  |  |  |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |
| Input |  |  |  |
| Output |  |  |  |
| InOut |  |  |  |
| Temp |  |  |  |
| Constant |  |  |  |
| Return |  |  |  |
| AcDecVariador | Void |  |  |

Segmento 1: SeñalVariador

|  |
| --- |
| %Q0.0  %QW80  "SEÑAL  "Tag\_16"  VARIADOR"  >=  Int  1000 |

~~Comentario~~

~~Tipo de datos Valor predet. Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa / Funciones / FuncionVariador Variador de Velocidad [FC7]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Variador de Velocidad Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | Variador de Velocidad | Número | 7 | Tipo | FC | Idioma | KOP |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título | Variador | Autor |  |  | Variador | Familia |  |
| Versión | 0.1 | ID personaliza‐do |  |  |  |  |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |
| Input |  |  |  |
| Output |  |  |  |
| InOut |  |  |  |
| Temp |  |  |  |
| Constant |  |  |  |
| Return |  |  |  |
| Variador de Velocidad | Void |  |  |

Segmento 1: NORM\_X / SCALE\_X (Variador)

|  |
| --- |
| NORM\_X  SCALE\_X  Int to Real  Int to Real  Int to Real  Real to Int  Real to Int  Real to Int  EN  EN  ENO  ENO  EN  EN  ENO  ENO  0  %MD74 0  MIN  MIN  MIN  MIN  %QW80  "Tag\_14"  "Tag\_16"  OUT  OUT  OUT  OUT  %MD70  %MD74  "Tag\_13"  "Tag\_14"  VALUE  VALUE  VALUE  VALUE  10  27648  MAX  MAX  MAX  MAX |

Segmento 2: Move a 10V el variador

|  |
| --- |
| %M16.1  "Etapa1" MOVE  EN  ENO  10  IN  %MD70  "Tag\_13"  OUT1 |

Segmento 3: Move a 5V el variador

|  |
| --- |
| %M16.2  "Etapa2" MOVE  EN  ENO  5  IN  %MD70  "Tag\_13"  OUT1 |

Segmento 4: Move a 0V el variador

|  |
| --- |
| %M16.3  "Etapa3" MOVE  EN  ENO    0  IN  %MD70  "Tag\_13"  OUT1 |

~~Comentario~~

~~Tipo de datos Valor predet. Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa / Funciones / FuncionTemporizadorTemporizador [FC5]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Temporizador Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | Temporizador | Número | 5 | Tipo | FC | Idioma | KOP |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título | Temporizador | Autor |  |  | Temporizador | Familia |  |
| Versión | 0.1 | ID personaliza‐do |  |  |  |  |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |
| Input |  |  |  |
| Output |  |  |  |
| InOut |  |  |  |
| Temp |  |  |  |
| Constant |  |  |  |
| Return |  |  |  |
| Temporizador | Void |  |  |

Segmento 1: Temporizador

Este es el temporizador que cuenta los 5 segundos que esta taladrando el motor.

|  |
| --- |
| %DB1  "Temporizador1"  TON  %M16.7  "Etapa7" Time  Time  IN  Q  T#5S T#0ms  PT  ET |

~~Comentario~~

~~Tipo de datos Valor predet. Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa / Funciones / FuncionContador Contadores [FC6]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Contadores Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | Contadores | Número | 6 | Tipo | FC | Idioma | KOP |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título | Contadores | Autor |  |  | Contador | Familia |  |
| Versión | 0.1 | ID personaliza‐do |  |  |  |  |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |
| Input |  |  |  |
| Output |  |  |  |
| InOut |  |  |  |
| Temp |  |  |  |
| Constant |  |  |  |
| Return |  |  |  |
| Contadores | Void |  |  |

Segmento 1: Contador

Este es el contador el cual cuando llegue a 2 el programa se parara para poder contar las piezas.

Se acttiva y cuenta con la etapa 8 guardandolo en una variable llamada contadorsalida y se resetea cuando llega a la etapa 0, que es o pulsando la para de emergencia ocuando ha hecho 2 veces el ciclo completo.

|  |
| --- |
| %DB3  "Contador"  CTU  %M17.0  Int "Etapa8"  Int  Int  CU  CU  Q  Q    %MW100  %M16.0  "CONTADORSALID  A"  "Etapa0"  CV  CV  R  R  2  PV  PV |

~~Comentario~~

~~Tipo de datos Valor predet. Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa / Funciones / FuncionGrafcet GrafcetPrincipal [FC1]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| GrafcetPrincipal Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | GrafcetPrincipal | Número | 1 | Tipo | FC | Idioma | KOP |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título | GrafcetPrincipal | Autor |  |  | Grafcet, programa base. | Familia |  |
| Versión | 0.1 | ID personaliza‐do |  |  |  |  |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |
| Input |  |  |  |
| Output |  |  |  |
| InOut |  |  |  |
| Temp |  |  |  |
| Constant |  |  |  |
| Return |  |  |  |
| GrafcetPrincipal | Void |  |  |

Segmento 1:

(Segmento creado para comprobar tras pulsar el boton de parada de emergencia que el FC1 vuelve a estar funcional)

|  |
| --- |
| %M302.0  "Tag\_2" |

Segmento 2: Etapa0

En la etapa 0 empezamos nada mas encender el plc, ya que la activamos desde nuestro StartupOB100.

Tambien podemos entrar en el una vez pulsamos la parada de emergencia, que para en ese momento todo lo que esta haciendo, y vuelve a la etapa 0. La otra forma de entrar en la etapa 0 es cuando el

programa ha hecho los ciclos necesarios (en este caso 2) y los cilindros CC y CT estan en su posicion inicial, (CR se comprueba en la etapa anterior.)

|  |
| --- |
| %M16.0  %I1.1 "Etapa0"  %M300.1  %I0.7  %I1.3  "Tag\_4"  "CR0"  "CC0"  "CT0"  SR  S  Q    %MW100  %M17.0 "CONTADORSALID  A"  "Etapa8"  >=  Int  2  %M16.1  "Etapa1"  R1 |

Segmento 3: Etapa1

Etapa 1, la cual tras tras comprobar que los tres cilindros esten en su posicion y tras pulsar el boton de marcha,

y comprobar que los botones de parada y los sensores no estan activados, hara que el motor empiece a funcionar con su aceleracion correspondiente. Tambien podemos entrar desde la etapa 9 (es nuestra etapa de seguridad) una vez haber comprobado que esten los cilindros dentro. Siempre y cuando el contador sea menor que 2 (hemos puesto 2 en vez de 10 ya que era mas visual) tambien activaremos la etapa1.

La etapa 1 enciende el motor principal a traves de la señal analogica del variador a 50Hz por que le estamos enviando 10V.

|  |
| --- |
| %M16.1  %I1.3 "Etapa1"  %M16.0  %I0.5  %I0.1  %I0.2  %I0.7  %I1.1  "Etapa0"  "M"  "SDP1"  "SDP2"  "CR0"  "CT0"  "CC0"  SR  S  Q    %M17.1  "Etapa9"  %MW100  %M17.0 "CONTADORSALID  A"  "Etapa8"  <=  Int  1  %M16.2  "Etapa2"  R1 |

Totally Integrated

Automation Portal

Segmento 4: Etapa2

Esta es la etapa en la cual se activa teniendo la etapa 1 y el sensor 1 activados. Seria cuando la pieza esta a mitad de camino de la cinta transportadora. La etapa 2 reduce la velocidad del motor principal a traves de la señal analogica del variador a 25Hz por que le estamos enviando 5V.

|  |
| --- |
| %M16.2  %I0.1 "Etapa2"  %M16.1  "Etapa1" SR  "SDP1"  S  Q    %M16.3  "Etapa3"  R1 |

Segmento 5: Etapa3

Se activa con la etapa 2 y el segundo sensor.

Esta etapa 3 lo que hace es desactivar el motor cuando cae la pieza(el sensor 2 la detecta) aparte de eso saca el cilindro CR el cual empuja la pieza hasta la posicionsiguiente.

|  |
| --- |
| %M16.3  %I0.2 "Etapa3"  %M16.2  "Etapa2" SR  "SDP2"  S  Q    %M16.4  "Etapa4"  R1 |

Segmento 6: Etapa4

La estapa 4 se activa tras la etapa 3, cuando el cilindro CR esta en el final de carrera 1 (Ha salido previamente en la etapa 3) y detecta el sensor en el flanco de subida (estesensor lo usamos como flanco de subida para que detecte que la pieza esta situada debajo del cilindro del motor taladro y en modo flanco de bajada como contador depiezas).

La estapa 4 da la orden de meter el cilindro CR el cual habia empujado la pieza previamente y saca el cilindro CC el cual va a sujetar la pieza.

|  |
| --- |
| %M16.4  %I1.0 "Etapa4"  %M16.3  %I0.3  "Etapa3" SR  "SDP3"  "CR1"  P  S  Q  %M50.0  "Tag\_10"  %M16.5  "Etapa5"  R1 |

Segmento 7: Etapa5

Se activa con la etapa4, cuando el cilindro CR ha vuelto y el cilindro CC que es el que sujeta la pieza.

La funcion de la etapa 5 es sacar el cilindro CT que es el cual va a taladrar la pieza.

|  |
| --- |
| %M16.5  %I1.4 "Etapa5"  %M16.4  %I0.7  "Etapa4" SR  "CR0"  "CC1"  S  Q    %M16.6  "Etapa6"  R1 |

Segmento 8: Etapa6

La estapa 6 se activa con la etapa anterior y el sensor 4 (Este es un sensor magnetico el cual esta a mitad del cilindro CT)

|  |
| --- |
| %M16.6  %I0.4 "Etapa6"  %M16.5  "Etapa5" SR  "SDP4"  S  Q    %M16.7  "Etapa7"  R1 |

Segmento 9: Etapa7

La etapa 7 se activa con su etapa anterior y el final de carrera del cilindro CT.

Esta etapa activa un temporizador de 5 segundos y en el momento que el cilindro CT esta a mitad de recorrido se activa el motor por señal digital que funciona a 5V.

Totally Integrated

Automation Portal

|  |
| --- |
| %M16.7  %I1.2 "Etapa7"  %M16.6  "Etapa6" SR  "CT1"  S  Q    %M17.0  "Etapa8"  R1 |

Segmento 10: Etapa8

La etapa 8 se activa con su etapa anterior y cuando el temporizador ha pasado sus 5 segundos. Tambien tenemos que se tiene que detectar el sensor con flanco de bajado.Esta etaba vuelve a meter todos los cilindros y hace un ++1 al contador.

|  |
| --- |
| %M17.0  "Etapa8"  %M16.7 "Temporizador1".  %I0.3  Q "SDP3"  "Etapa7" SR  N  S  Q  %M50.1  "Tag\_12"  %M16.1  "Etapa1"  R1  %M16.0  "Etapa0" |

Segmento 11: Etapa9

Esta es la etapa 9, que es nuestra etapa de seguridad.

Si estamos en la etapa 0 y por lo que sea un cilindro esta sacado, se activa la etapa 9 que da la orden de que vuelvan los 3 cilindros. para asi poder ir a la etapa 1 ycontinuar correctamente.

|  |
| --- |
| %M17.1  %I0.2 "Etapa9"  %M16.0  %I0.5  %I1.1  %I0.1  "Etapa0" SR  "M"  "CT0"  "SDP1"  "SDP2"  S  Q    %M16.1  "Etapa1"  R1  %I0.7  "CR0"  %I1.3  "CC0" |

Segmento 12: Marca Motor Variador

Esta es la marca del motor el cual se activa con la etapa 1 y 2 y se desactiva con la 3 (esto seria en caso de que el motor sea por señal digital, aunque al ser por analogicano se esta utilizando, lo tenemos como version de pruebas)

|  |
| --- |
| %M90.0  %M16.1 "MRMarca"  "Etapa1" SR  S  Q    %M16.2  "Etapa2"  %M16.3  "Etapa3"  R1 |

Segmento 13:

esta es la marca del motor taladro la cual se activa con la etapa 6 y 7.

|  |
| --- |
| %M250.0  %M16.6 "MARCAMOTORT"  "Etapa6" SR  S  Q    %M16.7  "Etapa7"  %M17.0  "Etapa8"  R1  %M16.0  "Etapa0" |

~~Comentario~~

~~Tipo de datos Valor predet. Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Bloques de programa / Funciones / FuncionSalidas Salidas [FC4]

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Salidas Propiedades | | | | | | | |
| General | | | | | | | |
| Nombre | Salidas | Número | 4 | Tipo | FC | Idioma | KOP |
| Numeración | Automático |  |  |  |  |  |  |
| Información | | | | | | | |
| Título | Salidas | Autor |  |  | Salidas | Familia |  |
| Versión | 0.1 | ID personaliza‐do |  |  |  |  |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |
| Input |  |  |  |
| Output |  |  |  |
| InOut |  |  |  |
| Temp |  |  |  |
| Constant |  |  |  |
| Return |  |  |  |
| Salidas | Void |  |  |

Segmento 1: SalidaMotor

Marca que activa el motor(no se usa en el programa ya que va con el variador, son pruebas para comprobar que todo funcione a la perfeccion.)

|  |
| --- |
| %M90.0  %Q2.4  "MRMarca"  "MR" |

Segmento 2: MarcaACC

Marca que activa la aceleracion del motor(no se usa en el programa ya que va con el variador, son pruebas para comprobar que todo funcione a la perfeccion.)

|  |
| --- |
| %M16.1  %Q0.1  "Etapa1"  "ACC" |

Segmento 3: MarcaDEC

Marca que activa la deseleracion del motor(no se usa en el programa ya que va con el variador, son pruebas para comprobar que todo funcione a la perfeccion.)

|  |
| --- |
| %M16.2  %Q0.2  "Etapa2"  "DEC" |

Segmento 4: SalidaCR+

|  |
| --- |
| %M16.3  %Q0.3  "Etapa3"  "CR+" |

Segmento 5: SalidaCC+

|  |
| --- |
| %M16.4  %Q0.7  "Etapa4"  "CC+" |

Segmento 6: SalidaCT+

|  |
| --- |
| %M16.5  %Q0.5  "Etapa5"  "CT+"  %M16.6  "Etapa6" |

Segmento 7: SalidaMotorTaladro

el motor taladro se activa cuando su marca esta activada.

Totally Integrated

Automation Portal

|  |
| --- |
| %M250.0  %Q1.1  "MARCAMOTORT"  "MT" |

Segmento 8: SalidaCT-

|  |
| --- |
| %M17.0  %Q0.6  "Etapa8"  "CT-"  %M17.1  "Etapa9"  %M300.1  "Tag\_4" |

Segmento 9: SalidaCR-

|  |
| --- |
| %M17.0  %Q0.4  "Etapa8"  "CR-"  %M17.1  "Etapa9"  %M300.1  "Tag\_4"  %M16.4  "Etapa4" |

Segmento 10: SalidaCC-

|  |
| --- |
| %M17.1  %Q1.0  "Etapa9"  "CC-"  %M300.1  "Tag\_4"  %M17.0  "Etapa8" |

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] Objetos tecnológicos

Esta carpeta está vacía.

Variables PLC ~~Tipo de datos Dirección Rema‐ Comentario %M16.0 False True True True %M16.1 False True True True %M16.2 False True True True %M16.3 False True True True %M16.4 False True True True~~ ~~%M16.5 False True True True~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Variables PLC / Etapas [56]

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Variables PLC | | | | | | | | | |
|  | Nombre |  | %M16.6 %M16.7 %M17.0 %M17.1 %M20.0 %M20.1 %M20.2 %M90.0 %M302.0 %M300.0 %M300.1 %M301.0 | nencia False False False False False False False False False False False False | UA True True True True True True True True True True True True  Accesibledesde  HMI/OPC | UA True True True True True True True True True True True True  Escribibledesde  HMI/OPC | neering True True True True True True True True True True True True  Visible enHMI Engi‐ | Supervisión | ~~Inicio de STOP STOP STOP Marca del motor principal señal para ver si tenemos conexion~~ PE PE PE |
|  | Etapa0 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa1 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa2 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa3 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa4 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa5 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa6 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa7 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa8 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa9 | Bool | %MB302 %MD16 %MD90 %M50.0 %M50.1 %MD70 %MD74 %MW100 %M250.0 %MD250 | False False False False False False False False False False | True True True True True True True True True True | True True True True True True True True True True | True True True True True True True True True True |  | Doble Word de las etapas Tensión para mover MR |
|  | Etapa20 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa21 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Etapa22 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | MRMarca | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_2 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_3 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_4 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_6 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_7 | Byte |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_8 | DWord |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_9 | DWord |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_10 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_12 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_13 | DWord |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_14 | DWord |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CONTADORSALIDA | Int |  |  |  |  |  |  |  |
|  | MARCAMOTORT | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_1 | DWord |  |  |  |  |  |  |  |

Constantes de usuario ~~Tipo de datos Valor Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Variables PLC / Etapas [56]

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Constantes de usuario | | | | |
|  | Nombre |  |  |  |

Variables PLC ~~Tipo de datos Dirección Rema‐ Comentario %I0.1 False True True True Sensor inductivo %I0.2 False True True True Sensor (final de carrera) %I0.3 False True True True Sensor con flanco de subida y bajada %I0.4 False True True True Sensor magnetico en el cilindro CT %I0.5 False True True True Boton de marcha~~ ~~%I0.6 False True True True Boton de para de emergencia~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Variables PLC / Entradas [13]

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Variables PLC | | | | | | | | | |
|  | Nombre |  | %I0.7 %I1.0 %I1.1 %I1.2 %I1.3 %I1.4 %I0.0 | nencia False False False False False False False | UA True True True True True True True  Accesibledesde  HMI/OPC | UA True True True True True True True  Escribibledesde  HMI/OPC | neering True True True True True True True  Visible enHMI Engi‐ | Supervisión | ~~Final de carrera CR0 Final de carrera CR1 Final de carrera CT0 Final de carrera CT1 Final de carrera CC0 Final de carrera CC1~~ ~~Boton STOP~~ |
|  | SDP1 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | SDP2 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | SDP3 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | SDP4 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | M | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | PE | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CR0 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CR1 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CT0 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CT1 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CC0 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CC1 | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | STOP | Bool |  |  |  |  |  |  |  |

Constantes de usuario ~~Tipo de datos Valor Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Variables PLC / Entradas [13]

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Constantes de usuario | | | | |
|  | Nombre |  |  |  |

Variables PLC ~~Tipo de datos Dirección Rema‐ Comentario %Q2.4 False True True True Motor principal %Q0.1 False True True True Aceleracion %Q0.2 False True True True Deceleracion %Q0.3 False True True True Salida del cilindro CR %Q0.4 False True True True Entrada del cilindro CR~~ ~~%Q0.5 False True True True Salida del cilindro CT~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Variables PLC / Salidas [12]

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Variables PLC | | | | | | | | | |
|  | Nombre |  | %Q0.6 %Q0.7 %Q1.0 %Q1.1 %Q0.0 %QW80 | nencia False False False False False False | UA True True True True True True  Accesibledesde  HMI/OPC | UA True True True True True True  Escribibledesde  HMI/OPC | neering True True True True True True  Visible enHMI Engi‐ | Supervisión | ~~Entrada del cilindro CT Salida del cilindro CC Entrada del cilindro CC Motor Taladro~~ ~~Señal del Variador~~ |
|  | MR | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | ACC | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | DEC | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CR+ | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CR- | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CT+ | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CT- | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CC+ | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | CC- | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | MT | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | SEÑAL VARIADOR | Bool |  |  |  |  |  |  |  |
|  | Tag\_16 | Int |  |  |  |  |  |  |  |

Constantes de usuario ~~Tipo de datos Valor Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Variables PLC / Salidas [12]

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Constantes de usuario | | | | |
|  | Nombre |  |  |  |

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Tipos de datos PLC Tipos de datos de sistema

Esta carpeta está vacía.

~~Dirección Formato visualización Valor de forzado permanente Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Tablas de observación y forzado permanente Tabla de forzado permanente

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Nombre |  |  |  |  |

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]

Traces

|  |
| --- |
| Nombre |

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Traces Mediciones

Esta carpeta está vacía.

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Traces

Mediciones superpuestas

|  |
| --- |
| Nombre |

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] Listas de textos de aviso PLC Esta carpeta está vacía.

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly] / Módulos locales

PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| PLC\_1 | | | | | |
| General\Información del proyecto | | | | | |
| Nombre | PLC\_1 | Autor | SergioZulueta | Comentario |  |
| Slot | 1 | Rack | 0 |  |  |
| General\Información de catálogo | | | | | |
| Descripción abreviada | CPU 1214C AC/DC/Rly | Descripción ID de situación Nombre | Memoria de trabajo 75KB; fuente dealimentación120/240V AC con DI14 x24V DC SINK/SOURCE, DQ10 x relé yAI2 integradas; 6 contadores rápidos y4 salidas de impulso integradas; SignalBoard amplía I/O integradas; hasta 3módulos de comunicación para comu‐nicación serie; hasta 8 módulos deseñales para ampliación I/O; 0,04ms/1000 instrucciones; conexión PROFI‐NET para programación, HMI y comu‐nicación PLC-PLC | Referencia Fecha de instalación Nombre | 6ES7 214-1BG40-0XB0 |
| Versión de firmware | V4.0 |  |  |  |  |
| General\Identification & Maintenance | | | | | |
| ID de la instalación |  |  |  |  | 2021-03-04 21:14:36.273 |
| Información adicional |  |  |  |  |  |
| Recursos de conexión | | | | | |
| Comunicación PG: | 1 | Comunicación OP: | 1 | Comunicación básicaS7: | 0 |
| Comunicación S7: | 0 | Número máx. de re‐cursos de conexiónS7: | 38 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\General | | | | | |
| Nombre | Interfaz PROFINET\_1 | Autor | steel | Comentario |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\General\Información del proyecto | | | | | |
| Nombre | DI 14/DQ 10\_1 | Comentario |  |  | AI 2\_1 |
| Comentario |  |  | AQ 1x12BIT\_1 | Comentario |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\General\Información de catálogo | | | | | |
| Descripción abreviada | AQ1 Signal Board | Descripción | Signal board AQ1 x 12 bits; bloquesde bornes enchufables; salida: +/-10Vy 0..20mA; diagnóstico parametriza‐ble; valor sustitutivo parametrizablepara la salida | Referencia | 6ES7 232-4HA30-0XB0 |
| Versión de firmware | V1.0 |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones Ethernet\Interfaz conectada en red con | | | | | |
| Subred: | no conectada |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones Ethernet\Protocolo IP | | | | | |
| Configuración IP | Ajustar dirección IP en el proyecto | Dirección IP: | 192.168.0.1 | Máscara de subred: | 255.255.255.0 |
| Utilizar router | False |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones Ethernet\PROFINET | | | | | |
| Permitir ajustar elnombre de dispositi‐vo PROFINET directa‐mente en el dispositi‐vo | False | Generar automática‐mente el nombre deldispositivo PROFINET | True | Nombre del dispositi‐vo PROFINET: | plc\_1 |
| Nombre convertido: | plcxb1d0ed | Número de dispositi‐vo: | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Sincronización horaria | | | | | |
| Activar sincronizaciónhoraria vía servidorNTP | Activar sincronización horaria vía ser‐vidor NTP |  | Direcciones IP | Servidor 1 | 0.0.0.0 |
| Servidor 2 | 0.0.0.0 | Servidor 3 | 0.0.0.0 | Servidor 4 | 0.0.0.0 |
| Intervalo de actuali‐zación | 10sec |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal0 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.0 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal0\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49152 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente0 | Flanco ascendente0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal0\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49280 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente0 | Flanco descendente0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal1 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.1 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal1\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49153 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente1 | Flanco ascendente1 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal1\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49281 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente1 | Flanco descendente1 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal2 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.2 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |

Totally Integrated

Automation Portal

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal2\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49154 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente2 | Flanco ascendente2 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal2\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49282 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente2 | Flanco descendente2 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal3 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.3 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal3\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49155 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente3 | Flanco ascendente3 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal3\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49283 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente3 | Flanco descendente3 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal4 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.4 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal4\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49156 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente4 | Flanco ascendente4 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal4\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49284 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente4 | Flanco descendente4 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal5 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.5 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal5\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49157 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente5 | Flanco ascendente5 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal5\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49285 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente5 | Flanco descendente5 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal6 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.6 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal6\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49158 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente6 | Flanco ascendente6 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal6\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49286 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente6 | Flanco descendente6 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal7 | | | | | |
| Dirección de canal | I0.7 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal7\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49159 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente7 | Flanco ascendente7 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal7\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49287 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente7 | Flanco descendente7 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal8 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.0 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal8\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49160 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente8 | Flanco ascendente8 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal8\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49288 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente8 | Flanco descendente8 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal9 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.1 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal9\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49161 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente9 | Flanco ascendente9 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal9\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49289 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descendente9 | Flanco descendente9 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal10 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.2 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |

Totally Integrated

Automation Portal

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal10\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49162 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente10 | Flanco ascendente10 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal10\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49290 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descen‐  dente10 | Flanco descendente10 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal11 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.3 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal11\ | | | | | |
| Activar detección delflanco ascendente | 0 | RidPrefixRisingEdgeE‐vent | 49163 | Nombre del evento: Activar diagnóstico Activar diagnóstico | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco ascendente11 | Flanco ascendente11 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal11\ | | | | | |
| Activar detección deflanco descendente | 0 | RidPrefixFallingEdg‐eEvent | 49291 | Nombre del evento: | 0 |
| Alarma de proceso: | 0 | Flanco descen‐  dente11 | Flanco descendente11 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal12 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.4 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas digitales\Canal13 | | | | | |
| Dirección de canal | I1.5 | Filtros de entrada | 6.4 millisec | Activar toma de im‐pulso | 0 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas analógicas\Reducción de ruido | | | | | |
| Tiempo de integra‐ción | 50 Hz (20 ms) |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas analógicas\Canal0 | | | | | |
| Dirección de canal | IW64 | Tipo de medición | Tensión | Rango de tensión | de 0 a 10 V |
| Filtrado | Débil (4 ciclos) | Vacío |  | de rebase por exceso | 1 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Entradas analógicas\Canal1 | | | | | |
| Dirección de canal | IW66 | Tipo de medición | Tensión | Rango de tensión | de 0 a 10 V |
| Filtrado | Débil (4 ciclos) | Vacío |  | de rebase por exceso | 1 |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales | | | | | |
| Reacción a STOP de laCPU | Aplicar valor sustitutivo |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal0 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.0 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal1 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.1 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal2 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.2 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal3 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.3 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal4 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.4 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal5 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.5 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal6 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.6 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal7 | | | | | |
| Dirección de canal | Q0.7 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 | Número del dispositi‐ |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal8 | | | | | |
| Dirección de canal | Q1.0 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas digitales\Canal9 | | | | | |
| Dirección de canal | Q1.1 | Aplicar valor 1 en ca‐so de transición deRUN a STOP. | 0 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Modo de operación | | | | | |
| Controlador IO | True | Sistema IO |  | vo | 0 |
| Dispositivo IO | False |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas analógicas | | | | | |
| Reacción a STOP de laCPU | Aplicar valor sustitutivo |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Salidas analógicas\Canal0 | | | | | |
| Dirección de canal | QW80 | Tipo de salida analóg‐ica | Tensión | Rango de tensión | +/- 10 V |

Automation Portal Activar diagnóstico Totally Integrated

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Valor sustitutivo paracanal en caso de tran‐sición de RUN a STOP | 0.000V | Vacío |  | de cortocircuito | 1 |
| Activar diagnósticode rebase por exceso | 1 | Activar diagnósticode rebase por defecto | 1 |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones E/S\Direcciones de entrada | | | | | |
| Dirección inicial | 0.0 | Dirección final | 1.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 |
| Memoria imagen deproceso | 0 |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones E/S\Direcciones de entrada | | | | | |
| Dirección inicial | 64 | Dirección final | 67 | Bloque de organiza‐ción | 0 |
| Memoria imagen deproceso | 0 |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones E/S\Direcciones de salida | | | | | |
| Dirección inicial | 0.0 | Dirección final | 1.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 |
| Memoria imagen deproceso | 0 |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Direcciones E/S\Direcciones de salida | | | | | |
| Dirección inicial | 80 | Dirección final | 81 | Bloque de organiza‐ción | 0 |
| Memoria imagen deproceso | 0 |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Opciones de interfaz | | | | | |
| Permitir sustituciónde dispositivo sin me‐dio de almacena‐miento extraíble | True | Usar modo LLDP IECV2.2 | True | Enviar Keep Alivespara conexiones: | 30s |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Configuración en tiempo real\Comunicación IO | | | | | |
| Tiempo de ciclo deemisión: | 1.000ms |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Configuración en tiempo real\Opciones en tiempo real | | | | | |
| Ancho de banda cal‐culado para datos IOcíclicos: | 0.000ms | Ancho de banda cal‐culado para datos IOcíclicos: | 0.000% |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\General | | | | | |
| Nombre | Puerto\_1 | Autor | steel | Comentario |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\Interconexión de puertos\Puerto local: | | | | | |
| Puerto local: | PLC\_1\Interfaz PROFINET\_1 [X1]\Puer‐to\_1 [X1 P1] | Medio: | Cobre | Denominación del ca‐ble: | --- |
|  |  | Nombre Nombre |  | Nombre Nombre |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\Interconexión de puertos\Puerto interlocutor: | | | | | |
|  | La vigilancia del puerto del interlocu‐tor no es posible | Puerto interlocutor: | Cualquier interlocutor |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\Opciones de puerto\Activar | | | | | |
| Activar este puertopara el uso | True |  |  |  |  |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\Opciones de puerto\Conexión | | | | | |
| Velocidad de transfer‐encia/dúplex: | Automático | Monitorizar | False | Activar autonegotia‐tion | True |
| Interfaz PROFINET [X1]\Opciones avanzadas\Puerto [X1 P1]\Opciones de puerto\Boundaries | | | | | |
| Fin del registro dedispositivos accesi‐bles | False | Fin de la detección detopología | False | Fin del dominio Sync | False |
| Contadores rápidos (HSC)\HSC1\General\Activar | | | | | |
| Activar este contadorrápido | 0 | Activar este contadorrápido | 0 | Activar este contadorrápido | 0 |
| Activar este contadorrápido | 0 | Activar este contadorrápido | 0 | Activar este contadorrápido | 0 |
| Contadores rápidos (HSC)\HSC1\General\Información del proyecto | | | | | |
| Nombre | HSC\_1 | Comentario |  |  | HSC\_2 |
| Comentario |  |  | HSC\_3 | Comentario |  |
| Nombre | HSC\_4 | Comentario |  |  | HSC\_5 |
| Comentario |  |  | HSC\_6 | Comentario |  |
| Contadores rápidos (HSC)\HSC1\Direcciones E/S\Direcciones de entrada | | | | | |
| Dirección inicial | 1000.0 | Dirección final | 1003.7 | Dirección inicial | 1004.0 |
| Dirección final | 1007.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 | Dirección inicial | 1008.0 |
| Dirección final | 1011.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 | Memoria imagen deproceso | 0 |
| Dirección inicial | 1012.0 | Dirección final | 1015.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 |
| Memoria imagen deproceso | 0 | Dirección inicial | 1016.0 | Dirección final | 1019.7 |
| Bloque de organiza‐ción | 0 | Memoria imagen deproceso | 0 | Dirección inicial | 1020.0 |
| Dirección final | 1023.7 | Bloque de organiza‐ción | 0 | Memoria imagen deproceso | 0 |
| Bloque de organiza‐ción | 0 | Memoria imagen deproceso | 0 | Memoria imagen deproceso | 0 |

Automation Portal ~~Nombre~~

Totally Integrated

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Generadores de impulsos (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\General\Activar | | | | | | | | |
| Activar este genera‐dor de impulsos | 0 | | Activar este genera‐dor de impulsos | 0 | |  |  |  |
| Generadores de impulsos (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\General\Información del proyecto | | | | | | | | |
| Nombre | Pulse\_1 | | Comentario |  | |  | Pulse\_2 | |
| Comentario |  | |  |  |  |  |  |  |
| Generadores de impulsos (PTO/PWM)\PTO1/PWM1\Direcciones E/S\Direcciones de salida | | | | | | | | |
| Dirección inicial | 1000.0 | | Dirección final | 1001.7 | | Dirección inicial | 1002.0 | |
| Dirección final | 1003.7 | | Bloque de organiza‐ción | 0 | | Bloque de organiza‐ción | 0 | |
| Memoria imagen deproceso | 0 | | Memoria imagen deproceso | 0 | |  |  |  |
| Arranque | | | | | | | | |
| Tipo de arranque | Arranque en caliente - modo de opera‐ción antes de desconexión (POWEROFF) | | Comparación de con‐figuraciones teórica yreal | Arranque de la CPU aunque haya di‐  ferencias | | zación Siempre 0 (low)  Tiempo de parametri‐ | 60000ms | |
| Los OB deben poderinterrumpirse | 1 | |  |  |  |  |  |  |
| Ciclo | | | | | | | | |
| Tiempo de vigilanciadel ciclo | 150ms | |  |  | | Activar tiempo de ci‐clo mínimo para OBcíclicos | 0 | |
| Tiempo de ciclo míni‐mo | 1ms | |  |  |  |  |  |  |
| Carga por comunicación | | | | | | | | |
| Carga del ciclo por co‐municación | 20% | |  |  |  |  |  |  |
| Marcas de sistema y de ciclo\Bits de marcas de sistema | | | | | | | | |
| Activar la utilizacióndel byte de marcas desistema | 0 | | Dirección del byte demarcas de sistema  (MBx) | 1 | | Primer ciclo |  | |
| Diagrama de diagnós‐tico modificado |  | | Siempre 1 (high) |  | |  |  | |
| Marcas de sistema y de ciclo\Bits de marcas de ciclo | | | | | | | | |
| Activar la utilizacióndel byte de marcas deciclo | 0 Ruta de origen HTML | | marcas de ciclo (MBx) Reloj 2.5 Hz Reloj 1 Hz Página HTML predetermina‐  Dirección del byte de | 0 Idiomas de la interfaz Alemán Inglés Francés Español Italiano Chino (simplificado) Derechos de usuario .htm;.html | | Reloj 10 Hz Reloj 2 Hz Reloj 0.625 Hz 333 | Fragmento n.º de DB 334 | |
| Reloj 5 Hz |  | |  |  | |  |  | |
| Reloj 1.25 Hz |  | |  |  | |  |  | |
| Reloj 0.5 Hz |  | |  |  |  |  |  |  |
| Servidor web\General | | | | | | | | |
| Activar servidor weben el módulo | False | | Permitir el acceso só‐lo vía HTTPS | True | |  |  |  |
| Servidor web\Actualización automática | | | | | | | | |
| Activar actualizaciónautomática | True | | Intervalo de actuali‐zación | 0s | |  |  |  |
| Servidor web\Idiomas de la interfaz | | | | | | | | |
| Asignar idioma del proyecto | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Servidor web\Administración de usuarios | | | | | | | | |
| Nombre de usuario | | | | |  | | | |
| Everybody | | | | |  | | | |
| Servidor web\Páginas web definidas por el usuario | | | | | | | | |
| Nombre de la aplicación | |  | da | | mico Idiomas de la interfaz Alemán Inglés Francés Español Italiano Chino (simplificado)  Archivos con contenido diná‐ | Número de DB Web | |  |
|  | |  | index.htm | |  |  | |  |
| Idiomas de la interfaz | | | | | | | | |
| Asignar idioma del proyecto | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Español (España) | | | | |  | | | |
| Hora\Hora local | | | | | | | | |
| Zona horaria | (UTC +01:00) Berlín, Berna, Bruselas,Roma, Estocolmo, Viena | |  |  |  |  |  |  |
| Hora\Horario de verano | | | | | | | | |
| Activar cambio dehorario de verano | 1 | | Diferencia entre hor‐ario de invierno y ve‐  rano | Domingo Domingo  60min. | |  |  |  |
| Hora\Horario de verano\Inicio del horario de verano | | | | | | | | |
| Semana de inicio delmes | Última | |  |  | | de | Marzo | |
| a las | 01:00 horas | |  |  |  |  |  |  |
| Hora\Horario de verano\Inicio del horario de invierno | | | | | | | | |
|  | Última | |  |  | | de | Octubre | |
| a las | 02:00 horas | |  |  |  |  |  |  |
| Protección & Seguridad | | | | | | | | |
| Nivel de protección | Sin protección | |  |  |  |  |  |  |

~~Dir. desde Dir. hasta Módulo IPP Nombre del dis‐ Sistema maes‐ Slot 0 1 DI 14/DQ 10\_1 Actualización 2 Bytes - 0 1 1~~ ~~0 1 DI 14/DQ 10\_1 Actualización 2 Bytes - 0 1 1~~

Totally Integrated

Automation Portal

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Protección & Seguridad\Mecanismos de conexión | | | | | | | | | | | | | | | |
| tor remoto 64 1000 1004 1008 1012  Permitir acceso víacomunicación  PUT/GET del interlocu‐ | | False 67 AI 2\_1 1003 HSC\_1 1007 HSC\_2 1011 HSC\_3 1015 HSC\_4 | | |  | Actualización Actualización Actualización Actualización Actualización |  |  |  | 4 Bytes 4 Bytes 4 Bytes 4 Bytes 4 Bytes |  | - - - - - |  | 0 0 0 0 0 | 1 2 1 16 1 17 1 18 1 19 |
| Sinóptico de direcciones\Sinóptico de direcciones\Sinóptico de direcciones | | | | | | | | | | | | | | | |
| Entradas | | True | | | Salidas | | | True | | | Huecos direcciones | | False | | |
| Slot | | True | | |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Tipo |  | |  |  | |  | positivo | | Número de dis‐positivo | Tamaño | | tro/IO | | Rack |  |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I | 1016 1020 | | 1019 1023 | HSC\_5 HSC\_6 | | automática Actualización Actualización | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - | 4 Bytes 4 Bytes | | - - | | 0 0 | 1 20 1 21 |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| I | 1000 1002 1004 1006 80 | | 1001 1003 1005 1007 81 | Pulse\_1 Pulse\_2 Pulse\_3 Pulse\_4 AQ 1x12BIT\_1 | | automática Actualización Actualización Actualización Actualización Actualización | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - | 2 Bytes 2 Bytes 2 Bytes 2 Bytes 2 Bytes | | - - - - - | | 0 0 0 0 0 | 1 32 1 33 1 34 1 35 1 3 |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |
| S |  | |  |  | | automática | PLC\_1 [CPU  1214C AC/DC/Rly] | | - |  | |  | |  |  |

Totally Integrated Automation Portal

Erronka4 Dispositivos no agrupados Esta carpeta está vacía.

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4

Configuración de seguridad Esta carpeta está vacía.

Categorías ~~Nombre de visualización Con acuse Prioridad~~ ~~A True 0~~

~~NA False 0~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / Datos comunes

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Categorías | | | |
| Nombre |  |  |  |
| Acknowledgement |  |  |  |
| No Acknowledgement |  |  |  |

Totally Integrated Automation Portal

Erronka4 / Datos comunes Informes

Esta carpeta está vacía.

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / Idiomas y recursos

Idiomas del proyecto

|  |
| --- |
| Idiomas |
| Idioma de referencia |
| Español (España) |

|  |
| --- |
| Idioma de edición |
| Español (España) |

|  |
| --- |
| Otros idiomas del proyecto |
| Vacío |

Textos del proyecto ~~Categoría Referencia Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\Etapa0\Comentario Comentario del bloque Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Startup [OB100]\Título del blo‐ Comentario del bloque Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Main [OB1]\Título del bloque Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Texto de categoría de aviso Erronka4\Acknowledgement\AlarmClassData\_IDisplayNaming\_DisplayName Texto de categoría de aviso Erronka4\Acknowledgement\ShortName Categoría de texto Comentario de variable Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\ACC\Comentario~~ ~~Categoría de texto Comentario de variable Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\M\Comentario~~

Totally Integrated

Automation Portal

Erronka4 / Idiomas y recursos / Textos del proyecto

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Textos del proyecto | | |
| Español (España) |  |  |
|  | Categoría de texto Comentario de variable |  |
| "Complete Restart" |  | que |
| "Main Program Sweep (Cycle)" |  |  |
| (Segmento creado para comprobar tras pulsarel boton de parada de emergencia que el FC1vuelve a estar funcional) | Comentario del bloque Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\PE\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\STOP\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionContador Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionContador Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionContador Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\DEC\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\Tag\_8\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Main [OB1]\Comentario del blo‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐cetPrincipal [FC1]\Segmento 1\Comentario |
| A |  |  |
| A |  |  |
| Aceleracion |  |  |
| Boton de marcha |  |  |
| Boton de para de emergencia |  |  |
| Boton STOP |  |  |
| Contador |  | \Contadores [FC6]\Comentario del bloque |
| Contador |  | \Contadores [FC6]\Segmento 1\Título |
| Contadores |  | \Contadores [FC6]\Título del bloque |
| Cuando la etapa 20 esta activada y se pulsa elstop se activa la etapa 21 la cual poausa todoel programa. | Comentario del bloque | adaStop [FC2]\Segmento 2\Comentario |
| Deceleracion |  |  |
| Doble Word de las etapas |  |  |
| el motor taladro se activa cuando su marca es‐ta activada. | Comentario del bloque | das [FC4]\Segmento 7\Comentario |
| En el main lo unico que hacemos es llamar acada uno de los bloques de funciones que ten‐emos y estamos utilizando en este programa. | Comentario del bloque | que |
| En la etapa 0 empezamos nada mas encenderel plc, ya que la activamos desde nuestro Star‐tupOB100. Tambien podemos entrar en el una  vez pulsamos la parada de emergencia, quepara en ese momento todo lo que esta hacien‐do, y vuelve a la etapa 0. La otra forma de en‐trar en la etapa 0 es cuando el programa hahecho los ciclos necesarios (en este caso 2) ylos cilindros CC y CT estan en su posicion ini‐cial, (CR se comprueba en la etapa anterior.) | Comentario del bloque Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\CC-\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\CR-\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\CT-\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐cetPrincipal [FC1]\Segmento 2\Comentario |
| Entrada del cilindro CC |  |  |
| Entrada del cilindro CR |  |  |
| Entrada del cilindro CT |  |  |
| Esta es la etapa 9, que es nuestra etapa de se‐guridad. Si estamos en la etapa 0 y por lo quesea un cilindro esta sacado, se activa la etapa 9que da la orden de que vuelvan los 3 cilindros.para asi poder ir a la etapa 1 y continuar cor‐rectamente. | Comentario del bloque | cetPrincipal [FC1]\Segmento 11\Comentario |
| Esta es la etapa en la cual se activa teniendo laetapa 1 y el sensor 1 activados. Seria cuando lapieza esta a mitad de camino de la cinta trans‐  portadora. La etapa 2 reduce la velocidad delmotor principal a traves de la señal analogicadel variador a 25Hz por que le estamos envian‐do 5V. | Comentario del bloque Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionContadorcetPrincipal [FC1]\Segmento 4\Comentario |
| Esta es la marca del motor el cual se activa conla etapa 1 y 2 y se desactiva con la 3 (esto seriaen caso de que el motor sea por señal digital,aunque al ser por analogica no se esta utilizan‐do, lo tenemos como version de pruebas) | Comentario del bloque | cetPrincipal [FC1]\Segmento 12\Comentario |
| esta es la marca del motor taladro la cual seactiva con la etapa 6 y 7. | Comentario del bloque | cetPrincipal [FC1]\Segmento 13\Comentario |
| Esta todo lo relacionado con el stop |  | adaStop [FC2]\Comentario del bloque |
| Esta todo lo relacionado con la parada deemergencia. | Comentario del bloque | adaEmergencia [FC3]\Comentario del bloque |
| Este es el contador el cual cuando llegue a 2 elprograma se parara para poder contar las pie‐zas. Se acttiva y cuenta con la etapa 8 guar‐dandolo en una variable llamada contadorsali‐da y se resetea cuando llega a la etapa 0, quees o pulsando la para de emergencia o cuandoha hecho 2 veces el ciclo completo. | Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionTemporiza‐\Contadores [FC6]\Segmento 1\Comentario |
| Este es el temporizador que cuenta los 5 se‐gundos que esta taladrando el motor. | Comentario del bloque | dor\Temporizador [FC5]\Segmento 1\Comentario |

Automation Portal Categoría Referencia Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐

Totally Integrated

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Español (España) |  |  |
| Etapa 1, la cual tras tras comprobar que lostres cilindros esten en su posicion y tras pulsarel boton de marcha, y comprobar que los bo‐tones de parada y los sensores no estan activa‐dos, hara que el motor empiece a funcionarcon su aceleracion correspondiente. Tambienpodemos entrar desde la etapa 9 (es nuestraetapa de seguridad) una vez haber comproba‐do que esten los cilindros dentro. Siempre ycuando el contador sea menor que 2 (hemospuesto 2 en vez de 10 ya que era mas visual)tambien activaremos la etapa1. La etapa 1 en‐ciende el motor principal a traves de la señalanalogica del variador a 50Hz por que le esta‐mos enviando 10V. | Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐cetPrincipal [FC1]\Segmento 3\Comentario |
| Etapa 20(stop) | Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐adaStop [FC2]\Segmento 1\Título |
| Etapa de transicion. |  | adaStop [FC2]\Segmento 3\Comentario |
| Etapa0 | Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\CC0\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\CC1\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\CR0\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\CR1\ComentariocetPrincipal [FC1]\Segmento 2\Título |
| Etapa1 |  | cetPrincipal [FC1]\Segmento 3\Título |
| Etapa2 | Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\CT0\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\CT1\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐cetPrincipal [FC1]\Segmento 4\Título |
| Etapa21 (stop) |  | adaStop [FC2]\Segmento 2\Título |
| etapa22(stop) |  | adaStop [FC2]\Segmento 3\Título |
| Etapa3 | Comentario del bloque Categoría de texto Comentario de variable | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\Etapa20\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐cetPrincipal [FC1]\Segmento 5\Título |
| Etapa4 |  | cetPrincipal [FC1]\Segmento 6\Título |
| Etapa5 |  | cetPrincipal [FC1]\Segmento 7\Título |
| Etapa6 |  | cetPrincipal [FC1]\Segmento 8\Título |
| Etapa7 |  | cetPrincipal [FC1]\Segmento 9\Título |
| Etapa8 |  | cetPrincipal [FC1]\Segmento 10\Título |
| Etapa9 |  | cetPrincipal [FC1]\Segmento 11\Título |
| Final de carrera CC0 |  |  |
| Final de carrera CC1 |  |  |
| Final de carrera CR0 |  |  |
| Final de carrera CR1 |  |  |
| Final de carrera CT0 |  |  |
| Final de carrera CT1 |  |  |
| Grafcet, programa base. |  | cetPrincipal [FC1]\Comentario del bloque |
| GrafcetPrincipal |  | cetPrincipal [FC1]\Título del bloque |
| Inicio de STOP |  |  |
| La estapa 20 va a estar siempre activado por elstartup o bien una vez ya se ha pausado el pro‐grama y pulsamos marcha para reanudarlo. | Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐adaStop [FC2]\Segmento 1\Comentario |
| La estapa 4 se activa tras la etapa 3, cuando elcilindro CR esta en el final de carrera 1 (Ha sali‐do previamente en la etapa 3) y detecta el sen‐  sor en el flanco de subida (este sensor lo usa‐mos como flanco de subida para que detecteque la pieza esta situada debajo del cilindro delmotor taladro y en modo flanco de bajada co‐mo contador de piezas). La estapa 4 da la or‐den de meter el cilindro CR el cual habia em‐pujado la pieza previamente y saca el cilindroCC el cual va a sujetar la pieza. | Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Main [OB1]\Segmento 8\Título Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Main [OB1]\Segmento 6\Título Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Main [OB1]\Segmento 1\Título Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Main [OB1]\Segmento 3\Título Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Main [OB1]\Segmento 2\Título Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Main [OB1]\Segmento 4\Título Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Main [OB1]\Segmento 5\TítulocetPrincipal [FC1]\Segmento 6\Comentario |
| La estapa 6 se activa con la etapa anterior y elsensor 4 (Este es un sensor magnetico el cualesta a mitad del cilindro CT) | Comentario del bloque | cetPrincipal [FC1]\Segmento 8\Comentario |
| La etapa 7 se activa con su etapa anterior y elfinal de carrera del cilindro CT. Esta etapa acti‐va un temporizador de 5 segundos y en el mo‐  mento que el cilindro CT esta a mitad de recor‐rido se activa el motor por señal digital quefunciona a 5V. | Comentario del bloque Comentario del bloque Categoría de texto Comentario de variable | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Main [OB1]\Segmento 7\Título Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\MRMarca\ComentariocetPrincipal [FC1]\Segmento 9\Comentario |
| La etapa 8 se activa con su etapa anterior ycuando el temporizador ha pasado sus 5 se‐gundos. Tambien tenemos que se tiene quedetectar el sensor con flanco de bajado. Esta  etaba vuelve a meter todos los cilindros y haceun ++1 al contador. | Comentario del bloque | cetPrincipal [FC1]\Segmento 10\Comentario |
| MainACDECVariador |  |  |
| MainContador |  |  |
| MainGrafcet |  |  |
| MainPE |  |  |
| MainSalidas |  |  |
| MainSTOP |  |  |
| MainTemporizador |  |  |
| MainVariador |  |  |
| Marca del motor principal |  |  |

Automation Portal Categoría Referencia Comentario del bloque Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ ~~Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐~~ ~~Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐~~

Totally Integrated

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Español (España) |  |  |
| Marca Motor Variador |  | cetPrincipal [FC1]\Segmento 12\Título |
| Marca que activa el motor(no se usa en el pro‐grama ya que va con el variador, son pruebaspara comprobar que todo funcione a la perfec‐cion.) | Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\MR\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\MT\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐das [FC4]\Segmento 1\Comentario |
| Marca que activa la aceleracion del motor(nose usa en el programa ya que va con el varia‐dor, son pruebas para comprobar que todofuncione a la perfeccion.) | Comentario del bloque | das [FC4]\Segmento 2\Comentario |
| Marca que activa la deseleracion del motor(nose usa en el programa ya que va con el varia‐dor, son pruebas para comprobar que todofuncione a la perfeccion.) | Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Texto de categoría de aviso Texto de categoría de aviso | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionVariador\Var‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionVariador\Var‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionVariador\Var‐ Erronka4\No Acknowledgement\AlarmClassData\_IDisplayNaming\_DisplayName Erronka4\No Acknowledgement\ShortNamedas [FC4]\Segmento 3\Comentario |
| MarcaACC | Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionVariador\Var‐das [FC4]\Segmento 2\Título |
| MarcaDEC |  | das [FC4]\Segmento 3\Título |
| Motor principal |  |  |
| Motor Taladro |  |  |
| Move a 0 |  | adaEmergencia [FC3]\Segmento 3\Título |
| Move a 0 el motor | Comentario del bloque Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐adaEmergencia [FC3]\Segmento 5\Título |
| Move a 0 el motor taladro |  | adaEmergencia [FC3]\Segmento 8\Título |
| Move a 0 el variador |  | adaEmergencia [FC3]\Segmento 6\Título |
| Move a 0 la salida analogica del variador |  | adaEmergencia [FC3]\Segmento 7\Título |
| Move a 0 las etapas |  | adaEmergencia [FC3]\Segmento 4\Título |
| Move a 0V el variador |  | iador de Velocidad [FC7]\Segmento 4\Título |
| Move a 10V el variador |  | iador de Velocidad [FC7]\Segmento 2\Título |
| Move a 5V el variador |  | iador de Velocidad [FC7]\Segmento 3\Título |
| NA |  |  |
| NA |  |  |
| NORM\_X / SCALE\_X (Variador) |  | iador de Velocidad [FC7]\Segmento 1\Título |
| ParadaEmergencia |  | adaEmergencia [FC3]\Título del bloque |
| ParadaStop | Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Comentario del bloque Comentario del bloque Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\Tag\_3\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\Tag\_4\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\Tag\_6\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionBotonera\Par‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\CC+\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\CR+\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\CT+\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐adaStop [FC2]\Título del bloque |
| PE |  |  |
| PE |  |  |
| PE |  |  |
| PE tag3 |  | adaEmergencia [FC3]\Segmento 1\Título |
| PE tag4 |  | adaEmergencia [FC3]\Segmento 2\Título |
| Salida del cilindro CC |  |  |
| Salida del cilindro CR |  |  |
| Salida del cilindro CT |  |  |
| SalidaCC- |  | das [FC4]\Segmento 10\Título |
| SalidaCC+ |  | das [FC4]\Segmento 5\Título |
| SalidaCR- |  | das [FC4]\Segmento 9\Título |
| SalidaCR+ |  | das [FC4]\Segmento 4\Título |
| SalidaCT- | Comentario del bloque Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionSalidas\Sali‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐das [FC4]\Segmento 8\Título |
| SalidaCT+ |  | das [FC4]\Segmento 6\Título |
| SalidaMotor |  | das [FC4]\Segmento 1\Título |
| SalidaMotorTaladro |  | das [FC4]\Segmento 7\Título |
| Salidas |  | das [FC4]\Comentario del bloque |
| Salidas |  | das [FC4]\Título del bloque |
| Se activa con la etapa 2 y el segundo sensor.Esta etapa 3 lo que hace es desactivar el motorcuando cae la pieza(el sensor 2 la detecta)aparte de eso saca el cilindro CR el cual empujala pieza hasta la posicion siguiente. | Comentario del bloque Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable Categoría de texto Comentario de variable | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionGrafcet\Graf‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\SDP2\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\SDP3\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\SDP1\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Entradas [13]\SDP4\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Salidas [12]\SEÑAL VARIADOR\Comen‐cetPrincipal [FC1]\Segmento 5\Comentario |
| Se activa con la etapa4, cuando el cilindro CRha vuelto y el cilindro CC que es el que sujetala pieza. La funcion de la etapa 5 es sacar el cil‐indro CT que es el cual va a taladrar la pieza. | Comentario del bloque | cetPrincipal [FC1]\Segmento 7\Comentario |
| Sensor (final de carrera) |  |  |
| Sensor con flanco de subida y bajada |  |  |
| Sensor inductivo |  |  |
| Sensor magnetico en el cilindro CT |  |  |
| Señal del Variador |  | tario |

Automation Portal Categoría Referencia Categoría de texto Comentario de variable Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\Tag\_2\Comentario Comentario del bloque Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionVariador\Ac‐ ~~Comentario del bloque Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionVariador\Ac‐ Comentario del bloque Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionVariador\Ac‐ Comentario del bloque Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Startup [OB100]\Segmento 1\Tí‐ Comentario del bloque Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Startup [OB100]\Segmento 2\Tí‐ Categoría de texto Comentario de variable Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\Etapa21\Comentario~~ ~~Categoría de texto Comentario de variable Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\Etapa22\Comentario~~

Totally Integrated

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Español (España) |  |  |
| señal para ver si tenemos conexion |  |  |
| SeñalVariador |  | DecVariador [FC8]\Comentario del bloque |
| SeñalVariador |  | DecVariador [FC8]\Título del bloque |
| SeñalVariador | Comentario del bloque Comentario del bloque Comentario del bloque Categoría de texto Comentario de variable Comentario del bloque Comentario del bloque | Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionTemporiza‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionTemporiza‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionTemporiza‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Variables PLC\Etapas [56]\Tag\_13\Comentario Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionVariador\Var‐ Erronka4\PLC\_1 [CPU 1214C AC/DC/Rly]\Bloques de programa\Funciones\FuncionVariador\Var‐DecVariador [FC8]\Segmento 1\Título |
| Startup Etapa0 |  | tulo |
| Startup STOP |  | tulo |
| STOP |  |  |
| STOP |  |  |
| Temporizador |  | dor\Temporizador [FC5]\Comentario del bloque |
| Temporizador |  | dor\Temporizador [FC5]\Título del bloque |
| Temporizador |  | dor\Temporizador [FC5]\Segmento 1\Título |
| Tensión para mover MR |  |  |
| Variador |  | iador de Velocidad [FC7]\Comentario del bloque |
| Variador |  | iador de Velocidad [FC7]\Título del bloque |