

UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA PATAGONIA SAN JUAN BOSCO

AUTOMATIZACIÓN INDUSTRIAL

TRABAJO FINAL

Banco de pruebas para motor trifásico

Alumnos

CAAMIÑA, Daniela
YAPURA, Cristian

Docentes

Ing. LORENC, Marcelo
Dr. PEÑA, Ramiro

MES AÑO



Índice

1. Introducción	3
2. Objetivo	4
3. Definiciones	5
3.1. Banco de pruebas	5
3.2. Variador de velocidad	5
3.3. Motor asincrónico trifásico	5
3.4. ModBus	5
3.5. CanOpen	5
3.6. HMI SCADA	5
4. Elementos	5
4.1. Motor	5
4.1.1. Especificaciones	5
4.2. Variador de velocidad	8
4.2.1. Especificaciones	8
4.2.2. Configuración de parámetros primarios	8
4.2.3. Configuración de comunicación CANopen	8
4.2.3.1. Registros a utilizar	8
4.3. PLC	9
4.3.1. Módulos PLC M340	9
4.3.2. Comunicación	9
4.3.2.1. Configuración CANopen	9
4.3.2.2. Configuración Modbus	9
4.3.3. Programación Unity Pro	9
4.3.3.1. Guia	9
4.3.3.2. Programa básico	9
5. Pruebas	10
5.1. Variador- PLC	10
5.2. Motor-Variador- PLC	10
5.3. Visualización de registros	10
6. HMI SCADA	10
6.1. MBE	10
6.2. iFix	10
6.2.1. Guia	10
6.2.2. Programa	10
6.2.3. Alarmas- iHistorian	11
7. Banco de pruebas	11
7.1. Construcción	11
7.2. Presupuesto–Valor–Costo a tal día	11
8. Conclusiones	12
9. Bibliografía	13
10. Anexos	13

Índice de figuras

1.	Motor Altium	7
2.	Variador de velocidad Altivar 312	8

1. Introducción

Actualmente en el Laboratorio de Automatización y Control de la Universidad, se cursan distintas materias en las cuales se necesitan herramientas para realizar diversas prácticas, con el fin de afianzar los conocimientos que se adquieren a lo largo del año.

Para llevar a cabo estas actividades con varias etapas, se requiere demasiado tiempo en realizar pruebas sobre un esquema complejo, es decir con varios elementos, ya que se necesita armar un prototipo de banco de prueba cada vez que sea necesario. Por ejemplo, realizar la conexión de un PLC, variador de frecuencia y un motor puede ser una tarea repetitiva que se busca suprimir.

2. Objetivo

El objetivo de este trabajo final para la cátedra de Automatización Industrial es construir un banco de pruebas para ser utilizado por cualquier persona dentro el laboratorio de Automatización y Control. Se espera generar un banco de pruebas que cuente con:

- Motor trifásico 1,5kW (Altium) -Proporcionado por la cátedra-
- PLC (Schneider - M340) -Proporcionado por la cátedra-
- Variador de velocidad (Schneider - ATV312) -Proporcionado por la cátedra-
- Freno mecánico
- Panel de control
 - Botón de emergencia
 - Encendido/ apagado
 - Potenciómetro para variar velocidad
 - Display para observar velocidad
 - Alarmas visuales
- HMI
 - Alarmas
 - Información en tiempo real
 - Histórico de datos
 - Control general del banco

3. Definiciones

3.1. Banco de pruebas

Un banco de pruebas de un motor cuenta con un punto de apoyo donde se conecta el motor y sus componentes mecánicos, además dentro de esta plataforma existe un sistema de medición que posee sensores y variador y PLC para los procedimientos de prueba. Un banco de pruebas puede ser un prototipo de un gran desarrollo industrial o simplemente un banco formado para realizar pruebas educativas.

3.2. Variador de velocidad

Un variador de velocidad (VSD, por sus siglas en inglés Variable Speed Drive) es utilizado para controlar la velocidad de giro de un motor.

Para regular las revoluciones, se debe tener en cuenta las características del motor, ya que este tiene una curva propia de funcionamiento. Para seguir esta curva se emplea un variador pudiendo este ser utilizado junto con ventiladores, bombas, elevadores, portones, etc generando en estos elementos control de aceleración, frenado, seguridad, control del torque y operaciones que mejoran la eficiencia energética.

3.3. Motor asincrónico trifásico

Los motores eléctricos son máquinas que transforman la energía eléctrica en movimiento (energía cinética). Estos aparatos se componen, básicamente, del rotor y de un estator donde tiene bobinas inductoras desfasadas entre sí 120° .

3.4. ModBus

Modbus es un protocolo de comunicaciones situado en el nivel 7 del Modelo OSI, basado en la arquitectura maestro/esclavo o cliente/servidor, diseñado en 1979 por Modicon para su gama de controladores lógicos programables (PLCs). Convertido en un protocolo de comunicaciones estándar en la industria, es el que goza de mayor disponibilidad para la conexión de dispositivos electrónicos industriales.

3.5. CanOpen

3.6. HMI SCADA

4. Elementos

4.1. Motor

4.1.1. Especificaciones

El motor (Figura 1) asincrónico que se utiliza es de la marca **Altium** perteneciente a la firma **Schneider Electric**. Las especificaciones se muestran a continuación

Altium Eff2

- Tipo: TE2A90SP2
- Tensión nominal: 220/380 V

- Corriente nominal: 5.97 A
- Frecuencia nominal: 50 Hz.
- Potencia: 1.5kW / 2 HP
- Fases: 3
- Factor de Potencia: 0.84



Figura 1: Motor Altium

4.2. Variador de velocidad

4.2.1. Especificaciones

El variador de velocidad que se utilizó pertenece a la marca **Schneider Electric** (Figura 2) que posee las siguientes características.

Altivar 312

- Modelo: ATV312HU15N4
- Tensión: 380-500 V
- Frecuencia: 50/60 Hz
- Potencia: 1.5kW / 2 HP
- Fases: 3



Figura 2: Variador de velocidad Altivar 312

4.2.2. Configuración de parámetros primarios

Para realizar la configuración del motor se utilizó el software SoMove. Se descargó la última versión desde la página oficial de Schneider¹ y luego, la librería DTM correspondiente al variador a utilizar².

Una vez realizado esto se procedió a generar un nuevo proyecto eligiendo las opciones correctas del variador.

4.2.3. Configuración de comunicación CANopen

4.2.3.1. Registros a utilizar

ir a ANEXO y poner la lista completa de direcciones

¹<https://www.se.com/ar/es/product-range-presentation/2714-somove/>

²https://www.se.com/ar/es/download/document/Altivar_DTM_Library/

4.3. PLC

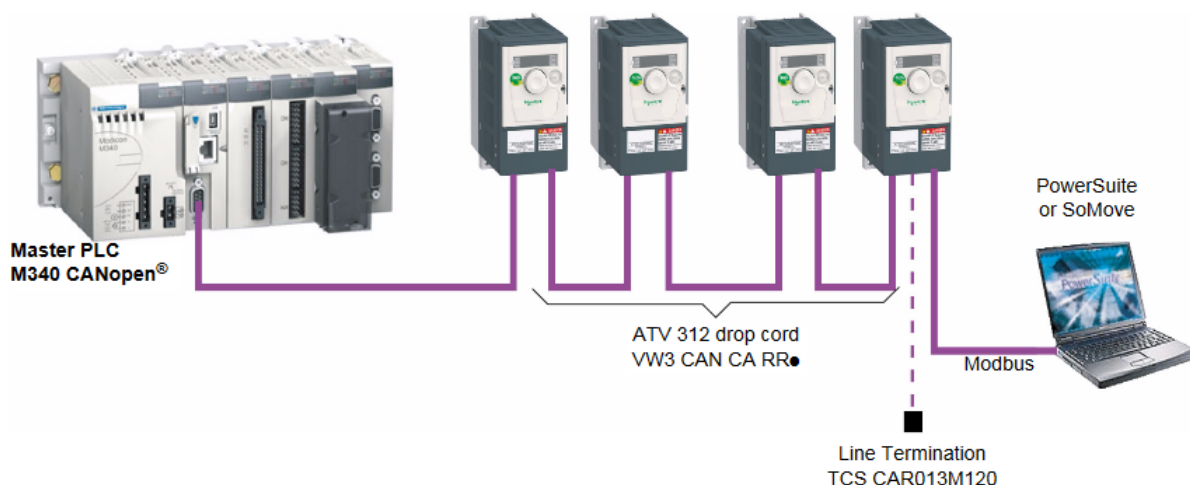
4.3.1. Módulos PLC M340

4.3.2. Comunicación

poner el diagrama El variador también se puede controlar en modo remoto. Es adecuado para aplicaciones en las que los cambios de variables del variador se realizan frecuentemente durante el proceso. Dichos cambios pueden realizarse por parte del propio operario (mediante potenciómetros, interruptores, selectores rotativos o BCD, etc.). Sin embargo, la situación más común es que los parámetros del variador los establezca el equipo de control y supervisión del proceso, al que está conectado el variador de frecuencia: reguladores de tensión y/o corriente, finales de carrera, pantallas de operador, etc., o incluso un ordenador personal y/o PLC. Para el caso de estos controles remotos, la comunicación se puede realizar de dos modos:

Mediante un número determinado de conductores, que depende de los elementos que se tengan conectados al variador de frecuencia, por el que se transmiten señales digitales (finales de carrera, interruptores, salidas digitales de un PLC), o analógicas (potenciómetro, salida analógica de un PLC):

Mediante un bus de comunicaciones industriales (de 2 o 4 hilos), sobre el que se transmiten mensajes de ajuste de parámetros siguiendo un protocolo preestablecido (Modbus, CanBus, ProfiBus, EtherCat, etc.). Con 2 conductores la comunicación se hace más lenta (modo semidúplex), pero lógicamente representa un menor coste.



4.3.2.1. Configuración CANopen

imagenes. y paso a paso

4.3.2.2. Configuración Modbus

imagenes. y paso a paso

4.3.3. Programación Unity Pro

4.3.3.1. Guía

4.3.3.2. Programa básico

5. Pruebas

5.1. Variador- PLC

5.2. Motor-Variador- PLC

5.3. Visualización de registros

6. HMI SCADA

6.1. MBE

6.2. iFix

6.2.1. Guia

6.2.2. Programa

Se realizó una interfaz humana maquina con los siguientes elementos:

- boton de start(acá o en el tablero???)
- varias velocidades configuradas previamente
- inversión y señalización del mismo
- torque???
- HMI

Alarmas

Información en tiempo real

Histórico de datos

Control general del banco



6.2.3. Alarmas- iHistorian

7. Banco de pruebas

7.1. Construcción

Se decidió que el banco de pruebas cuente con los siguientes elementos:

- interruptor
- botón de marcha/ parada
- botón parada de emergencia
- señalización lumínica
- freno para generar perturbaciones
- riel para colocar un nuevo motor que actuará como carga
- Panel de control
 - Botón de emergencia
 - Encendido/ apagado
 - Potenciómetro para variar velocidad
 - Display para observar velocidad
 - Alarmas visuales

7.2. Presupuesto–Valor–Costo a tal día

8. Conclusiones

9. Bibliografía

10. Anexos