

# Ajuste parámetros comunicación variador SALICRU CV-30

Antes de comenzar, hay que cambiar la posición del micro switch que hay justo encima de los terminales, a la derecha que indica 485, hay que ponerlo a ON (arriba), cuando por defecto está a OFF (abajo)

Código de función	Nombre	Explicación detallada del parámetro	Valor por defecto	Modificar
-------------------	--------	-------------------------------------	-------------------	-----------

Grupo P14 – Comunicación serie				
P14.00	Dirección local de comunicación	<p>Rango de ajuste:1~247</p> <p>Cuando el maestro está escribiendo el comando, la dirección de comunicación del esclavo se ajusta a 0; la dirección de transmisión es la dirección de comunicación. Todos los esclavos del bus MODBUS puede recibir el comando, pero los esclavos no contestan.</p> <p>La dirección de comunicación del variador es única en la red de comunicación. Ésto es fundamental para la comunicación punto a punto entre el supervisor y el variador.</p> <p><b>Nota:</b> La dirección del esclavo no puede ajustarse a 0.</p>	1	<input type="radio"/>

Código de función	Nombre	Explicación detallada del parámetro	Valor por defecto	Modificar
P14.01	Velocidad de transmisión	<p>Ajusta la velocidad de transmisión digital entre el supervisor y el variador.</p> <p>0: 1200BPS 1: 2400BPS 2: 4800BPS <b>3: 9600BPS</b> 4: 19200BPS 5: 38400BPS</p> <p><b>Nota:</b> La velocidad de transmisión entre el supervisor y el variador debe ser la misma. De no ser así, la comunicación no se puede establecer. Cuanto mayor sea la velocidad de transmisión, mayor será la velocidad de la comunicación.</p>	4	<input type="radio"/>

P14.02	Ajuste de la comprobación de bit digital	<p>El formato de datos entre el supervisor y el variador debe ser el mismo. De no ser así, la comunicación no se puede establecer.</p> <p><b>0: Sin comprobación (N,8,1) para RTU</b></p> <p>1: Comprobación par (E,8,1) para RTU</p> <p>2: Comprobación impar (O,8,1) para RTU</p> <p>3: Sin comprobación (N,8,2) para RTU</p> <p>4: Comprobación par (E,8,2) para RTU</p> <p>5: Comprobación impar (O,8,2) para RTU</p> <p>6: Sin comprobación (N,7,1) para ASCII</p> <p>7: Comprobación par (E,7,1) para ASCII</p> <p>8: Comprobación impar (O,7,1) para ASCII</p> <p>9: Sin comprobación (N,7,2) para ASCII</p>	1	○
P14.06	Acción de proceso de comunicación	<p>0x00~0x11</p> <p><b><u>Dígito unidades:</u></b></p> <p><b>0: Operación con respuesta.</b> El variador responderá a todos los comandos de lectura y escritura del supervisor.</p> <p><b>1: Operación sin respuesta.</b> El variador sólo responderá a los comandos de lectura y no a los de escritura. La eficiencia de la comunicación se puede incrementar utilizando este método.</p> <p><b><u>Dígito decenas:</u></b></p> <p><b>0: Comunicación encriptada habilitada</b></p> <p><b>1: Comunicación encriptada deshabilitada</b></p>	0x00	○

P14.06 debe ser 00

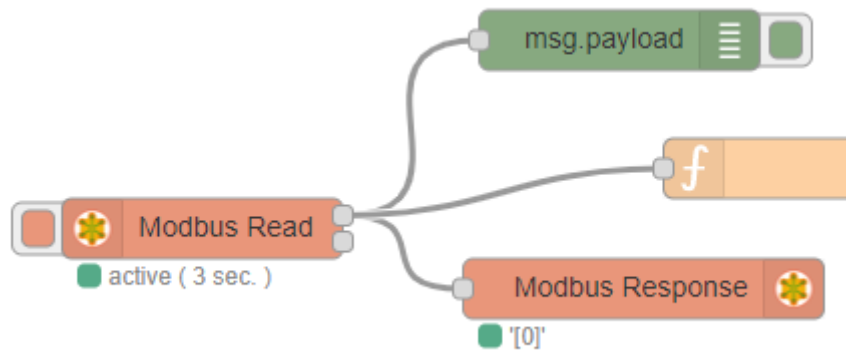
#### Lectura de velocidad

Velocidad de operación	3005H	Rango: 0~65535 RPM	R
------------------------	-------	--------------------	---

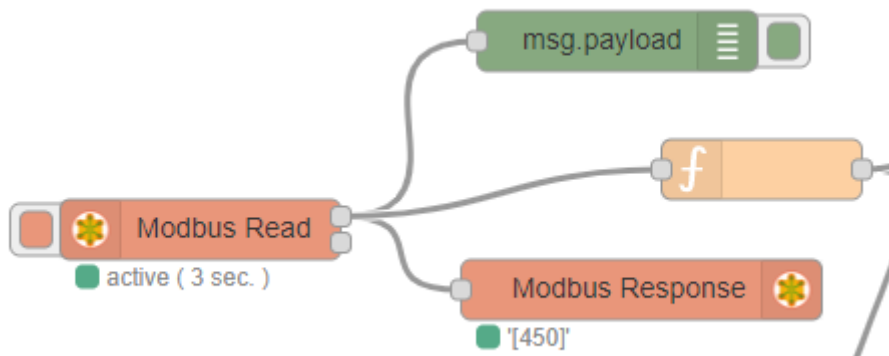
Parametro 12293 en decimal es 3005 en HEx

Funciona, si arranco el variador marca la velocidad

En parado



Y corriendo a 14,80 Hz o 450 RPM



## Edit Modbus-Read node

Delete

Cancel

Done

### Properties



#### Settings

#### Optionals

Name

Name

Topic

Topic

Unit-Id

FC

FC 3: Read Holding Registers ▾

Address

12293


Quantity

1

Poll Rate

3

second(s) ▾

 Delay on start

☐

Server

modbus-serial@/dev/ttyUSB0:9600 ▾



Edit Modbus-Read node > **Edit modbus-client node**

Delete

Cancel

Update

**Properties**

Name

Type

Serial

▼

Serial port

Serial type

RTU-BUFFERD

▼

Baud rate

9600

▼

Unit-Id

Timeout (ms)

Reconnect  
timeout (ms)

Log states changes

☐

Queue commands

☒

Queue delay (ms)

Y aquí está el código

<https://github.com/xavierflorensa/SALICRU-VFD-control-over-mqtt>

## Modificación velocidad por Modbus

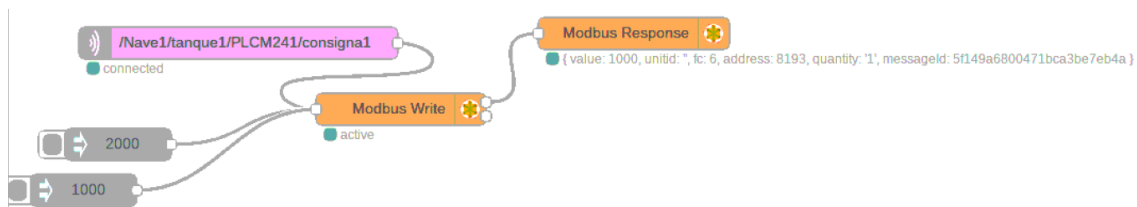
Por defecto la velocidad se ajusta mediante AI2

Pues  $P00.06=2$

P00.06	Modo de frecuencia A	<p><b>Nota 1: Las frecuencias A y B no pueden ajustarse mediante el mismo método.</b></p> <p><b>Nota 2: El resultado final de la consigna de frecuencia puede ser una combinación de A y B (ver P00.09)</b></p> <p><b>0: <u>Ajuste mediante consola</u></b>  Modifique el valor del código de función P00.10 para establecer la consigna de frecuencia.</p> <p><b>1: <u>Ajuste analógico AI1</u></b> (corresponde al <b>potenciómetro de la consola</b>)</p> <p><b>2: <u>Ajuste analógico AI2</u></b> (corresponde al terminal AI2)</p>	0
--------	----------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---

Hay que poner P00.06=2 a 8

Funciona, escribiendo el valor de la velocidad en el registro 8193 (=2001H)



Por ejemplo 2000 RPM son 30,15 Hz y 1000 RPM son 21 Hz

2001H	Consigna de frecuencia por comunicación (0~Fmax(unidad: 0.01Hz))	V//D
-------	---------------------------------------------------------------------	------

Tal y como se ve en el vídeo

<https://www.youtube.com/watch?v=1mMrdk1RM4s>

## Arranque y paro del variador por Modbus

Seleccionar modo comando desde Modbus

P00.01=2 (por defecto 1)

El LED local / Remote deja de parpadear y se queda activo a ON

P00.01	Canal de comando de operación (modo RUN/STOP)	<p>[STOP/RST] de la consola.</p> <p>Ajuste la tecla multifunción [QUICK/JOG] a función [FWD/REV] estableciendo P07.02=3 (permite cambiar el sentido de giro); presione [RUN] y [STOP/RST] simultáneamente en el estado de operación para realizar un paro en rueda libre (por inercia).</p> <p><b>1: Canal de comando de operación mediante terminal de control</b> ("LOCAL/REMOT" parpadeando)</p> <p>Llevar a cabo el control de comando de operación mediante los terminales multifunción: comando de marcha con rotación adelante, con rotación inversa, con velocidad JOG adelante y con velocidad JOG inversa</p> <p><b>2: Canal de comando de operación mediante comunicación</b> ("LOCAL/REMOT" encendido);</p> <p>El comando de operación es controlado por un elemento supervisor (PLC, sistema Scada, etc) via comunicación</p>	0	○
--------	-----------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---	---

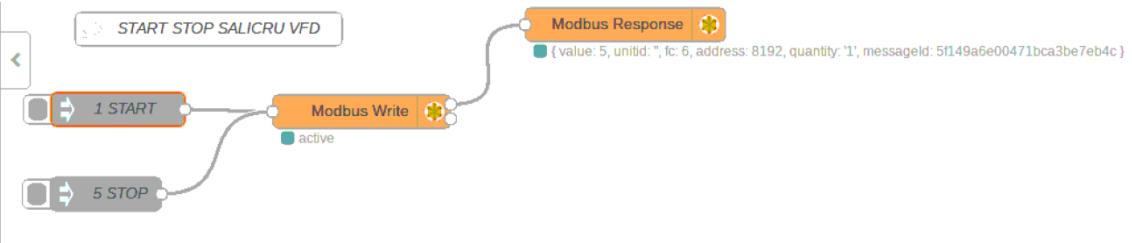
Dirección 8192 (=2000H)

Instrucción de función	Definición dirección	Significado de datos	Característica W/R
Comando de control de comunicación	2000H	0001H: Operación hacia adelante	W/R
		0002H: Operación en sentido inverso	
		0003H: Operación JOG hacia adelante	
		0004H: Operación JOG en sentido inverso	
		0005H: Detención	
		0006H: Detención por inercia (paro de emergencia)	
		0007H: Reinicio de fallos	
		0008H: Detención de velocidad JOG	

Funciona!

Arranque, escribimos 1

Paro, escribimos 5



# Control desde teléfono móvil mediante MQTT

