

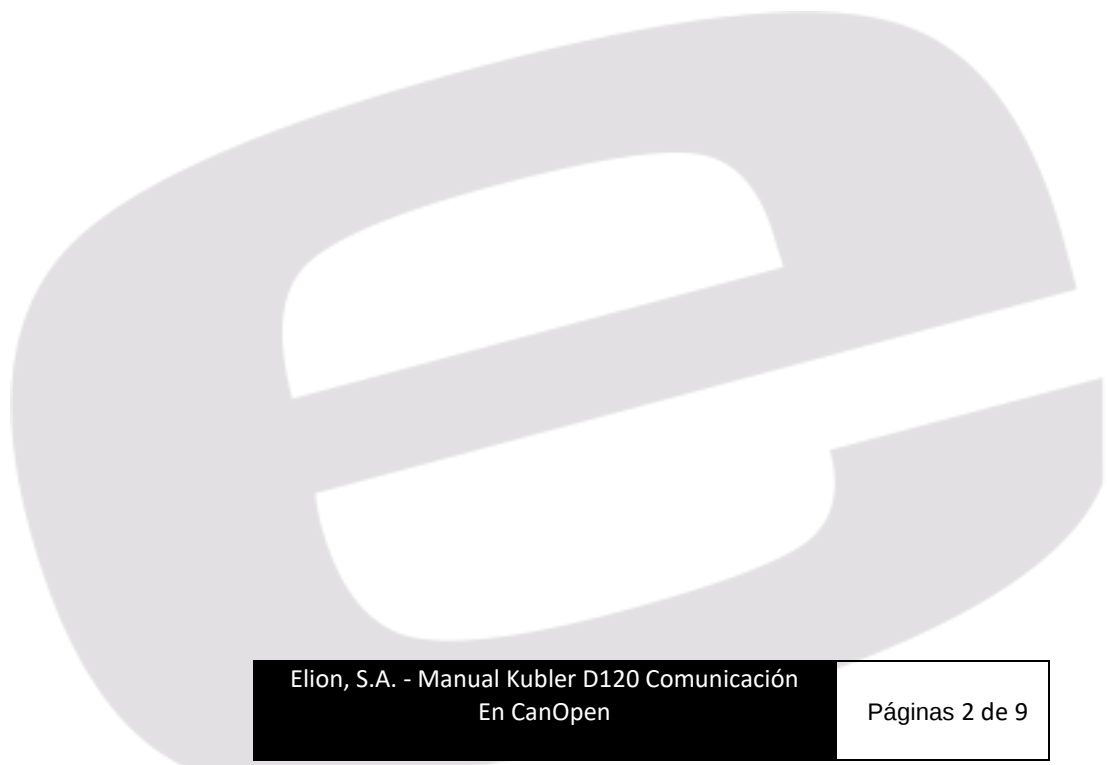
Manual técnico

Manual configuración Kubler D120 en CanOpen

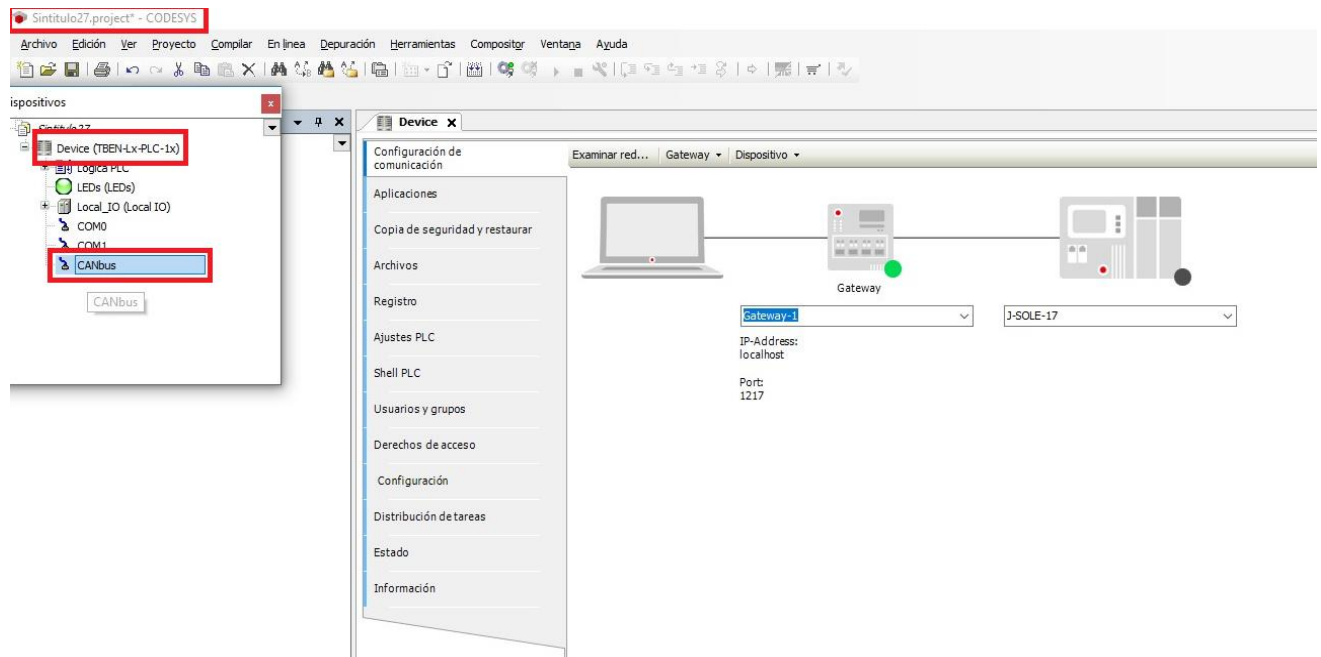
1. Presentación

En esta guía se mostrará como configurar el Encoder Lineal de Kubler D120, con el EDS proporcionado por fábrica, para visualizar el valor de la medida.

- Material usado para la guía:
 - TBEN-L5_PLC-10
 - D8.D120.A114.CC13.0000.
 - Codesys 3.5 SP12

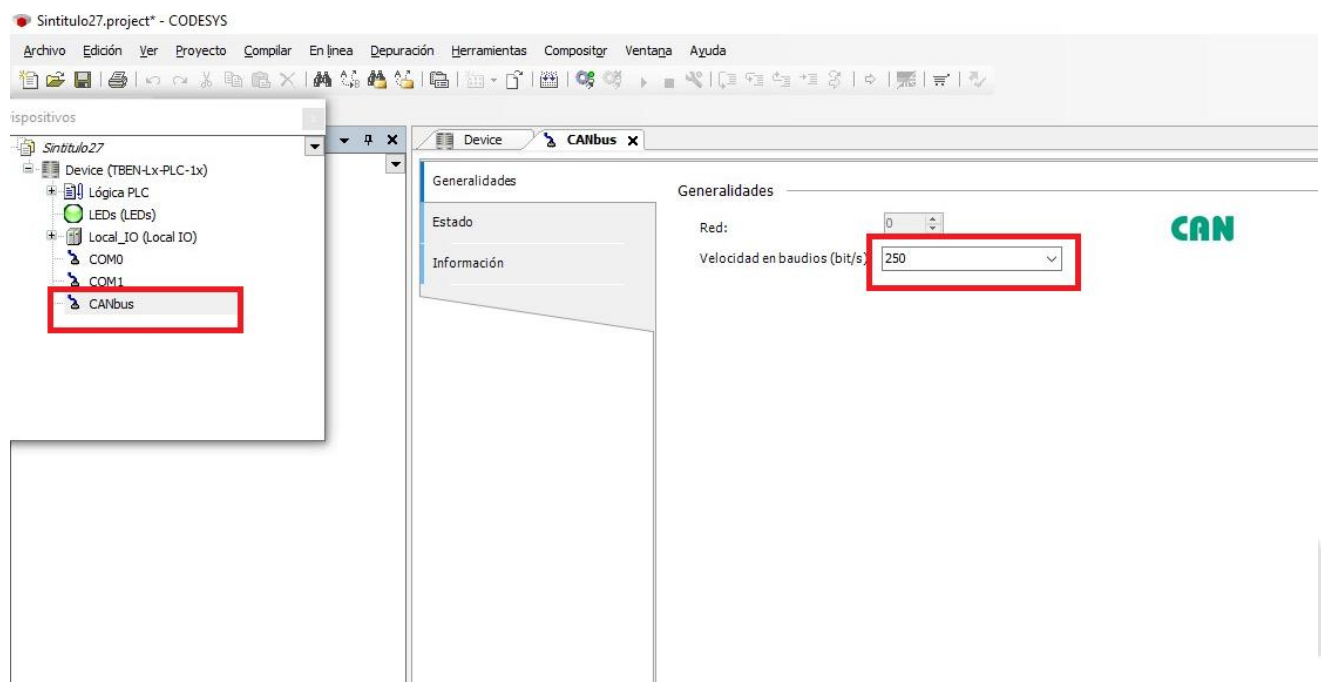


2. Creación del proyecto en Codesys 3.5 SP12



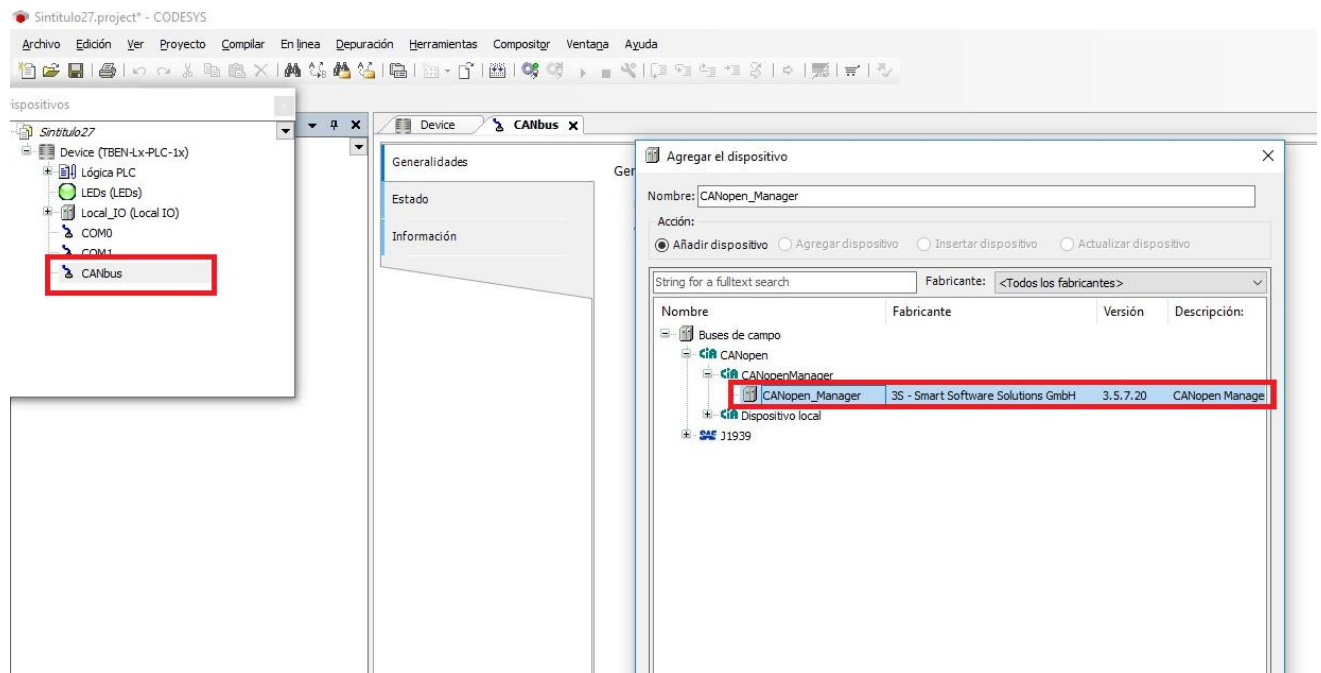
Ejecutamos Codesys 3.5 y creamos un proyecto nuevo, en nuestro caso seleccionamos la CPU

TBEN-L5-PLC-10, la cual dispone de Puerto CanOpen.

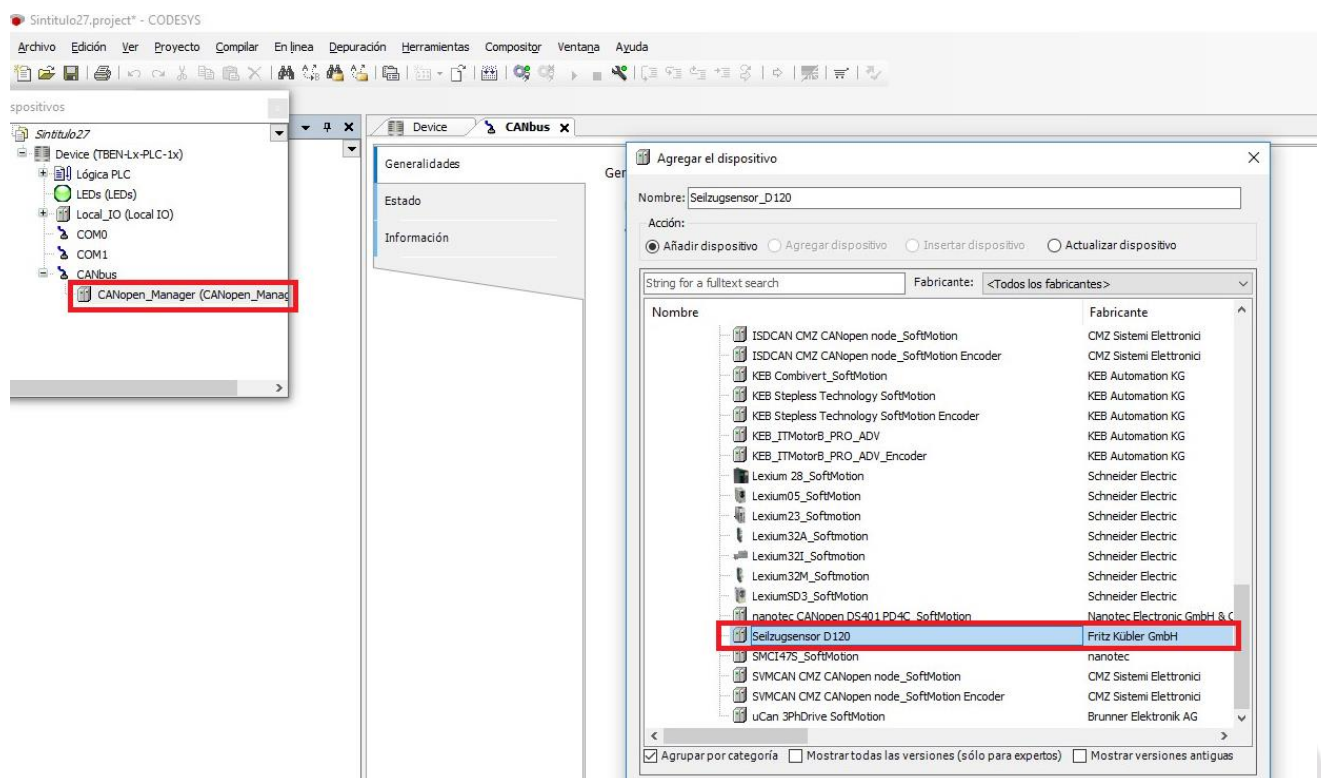


Pulsaremos doble Click sobre el puerto CanBus y en la pestaña de generalidades, configuramos la velocidad de la red. (Por defecto 250).

A tener en cuenta que el dispositivo D8.D120.A114.CC13.0000 está configurado por defecto como el esclavo Can número 7 y con velocidad 250Kb

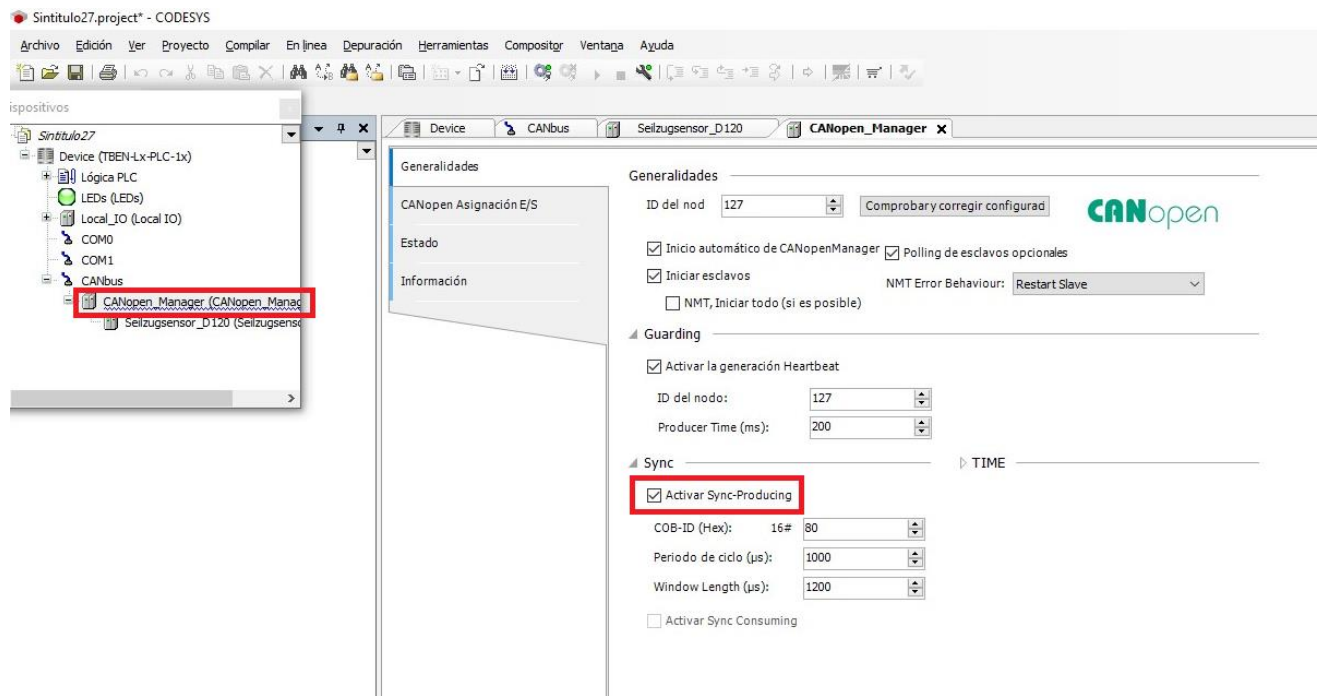


Haremos doble Click sobre CanBus con el botón izquierdo y agregaremos un dispositivo, en primer término, será el Driver CanOpen Manager.

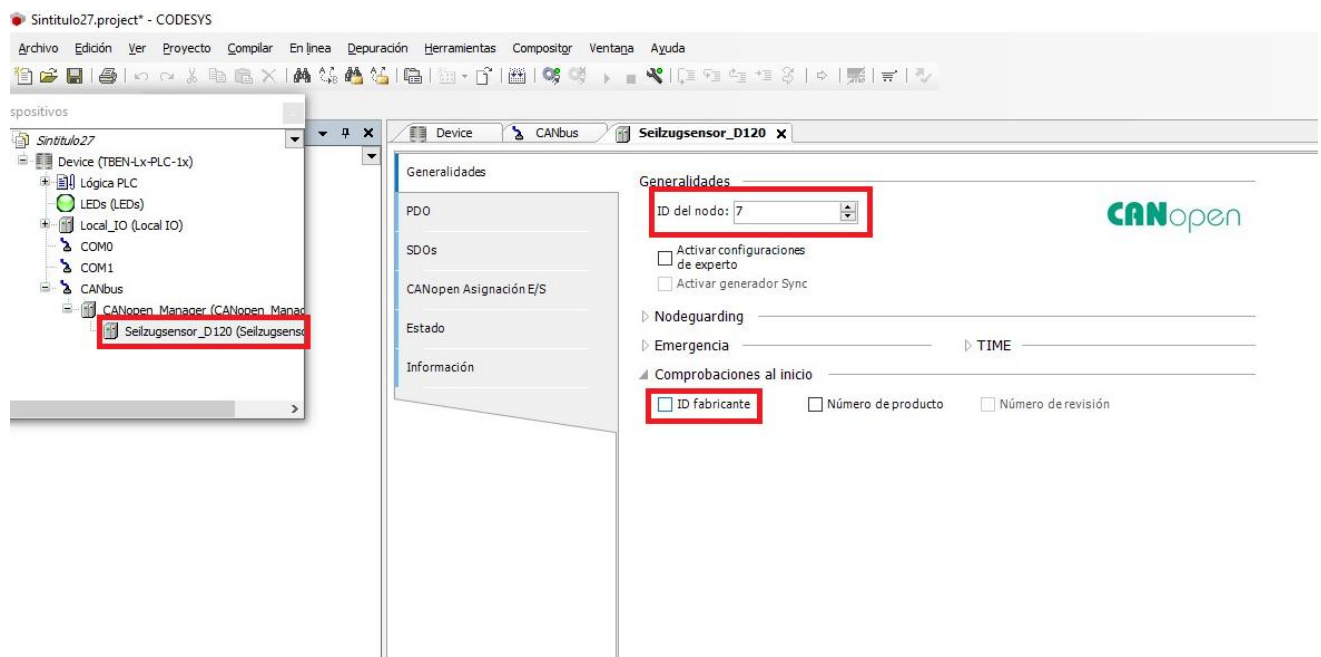


Posicionamos el cursor sobre CanOpen_Manager y nos aparecerá la librería para añadir dispositivos.

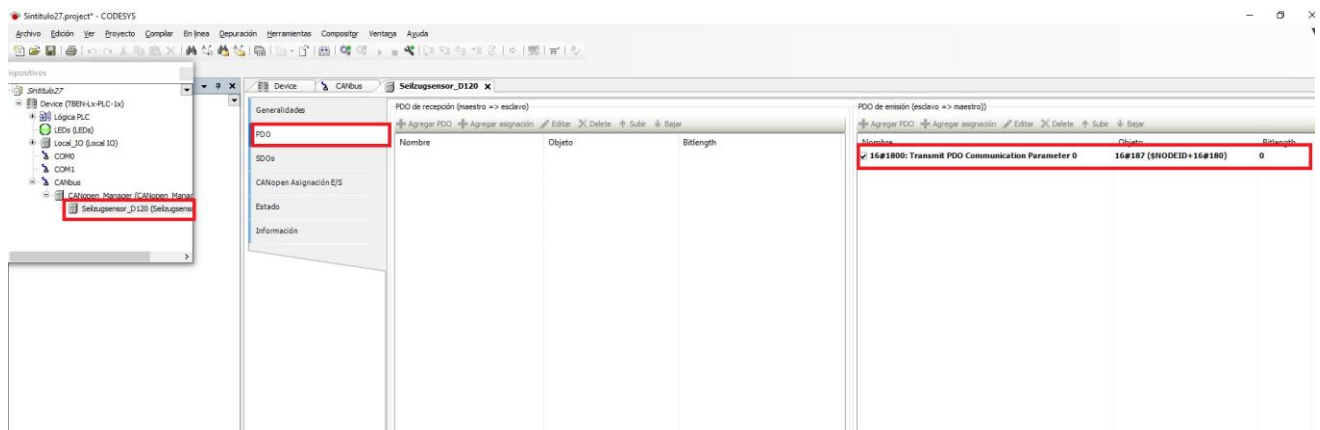
Seleccionaremos el dispositivo D120 de Kubler. (EDS previamente instalado).



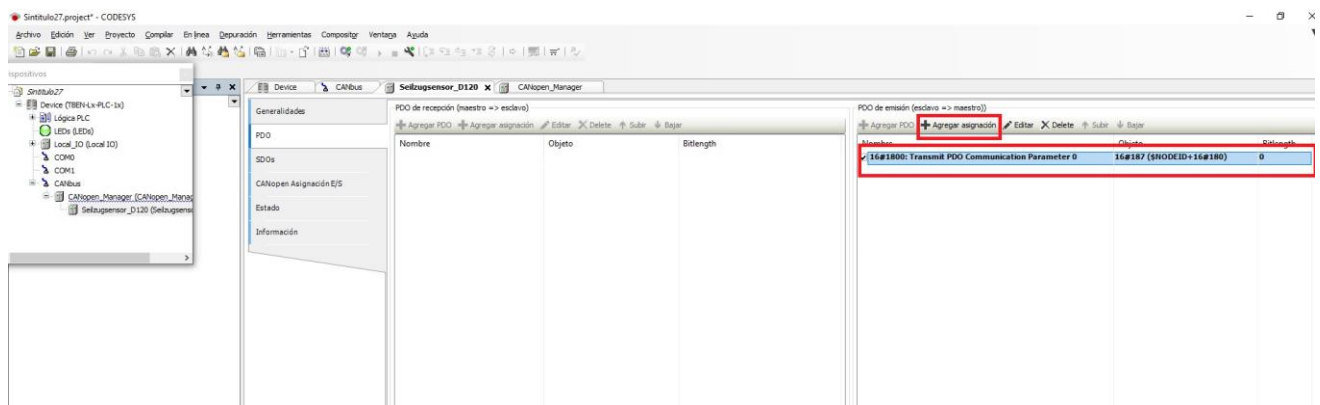
Seleccionando el Driver CanOpen_Manager, y en la pestaña de generalidades, marcaremos en el apartado Sync, Activar Sync-Producing.



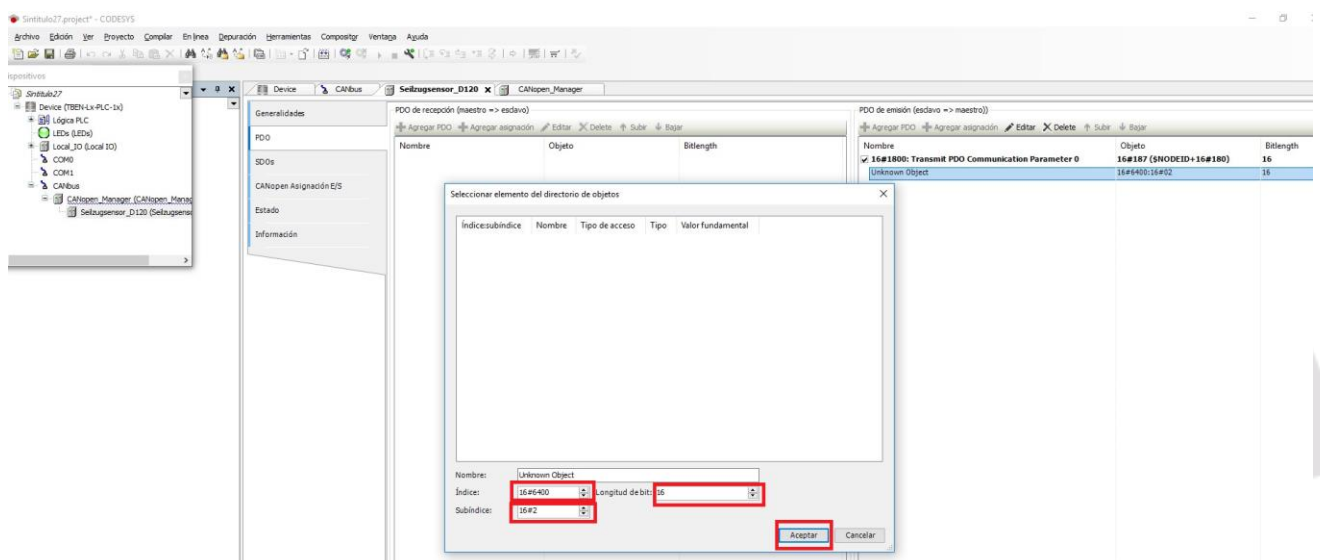
A Continuación, marcaremos el Driver del dispositivo D120 y en la pestaña de generalidades, configuraremos la dirección del dispositivo, número 7 (por defecto) y deseleccionaremos la opción de Comprobar ID Fabricante.



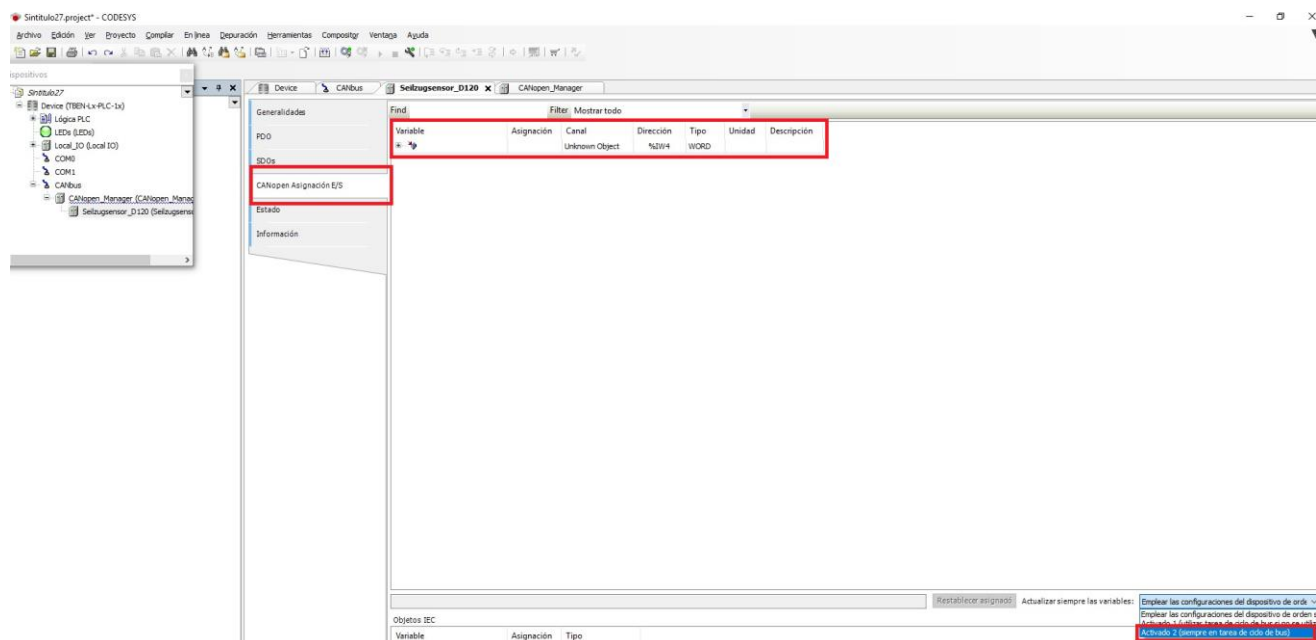
A continuación, seleccionaremos, en el dispositivo, D120 y en la pestaña PDO, aparecerá la configuración generada por el EDS. (Direccionamiento del dispositivo).



Marcando el PDO 1800 generado por el EDS, marcaremos la opción de Agregar Asignación.

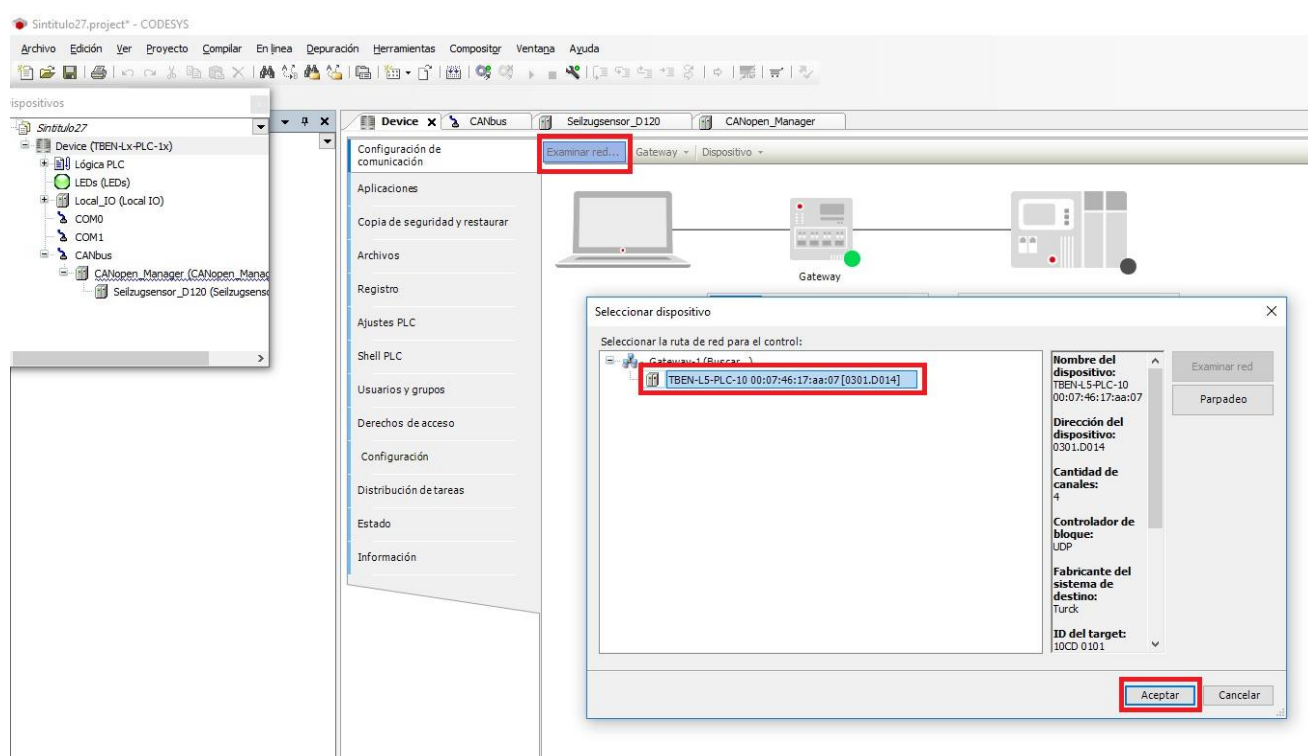


En la pantalla que aparecerá, configuramos el Objeto #6400, que pertenece a la variable de Medida de Posición, Subíndice con valor 2 y con una longitud de 16 bits, que es donde leeremos la medida.

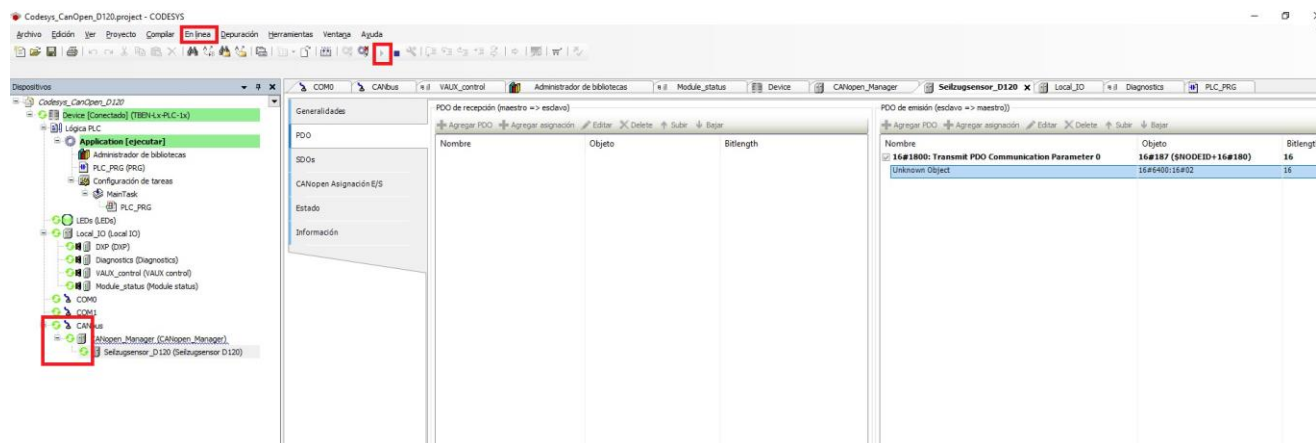


Seguidamente, veremos la asignación de la lectura del Objeto #6400 a las variables %IW4.

Después, seleccionaremos que la actualización de las variables en la Opción 2. (Siempre en tarea de ciclo de Bus).

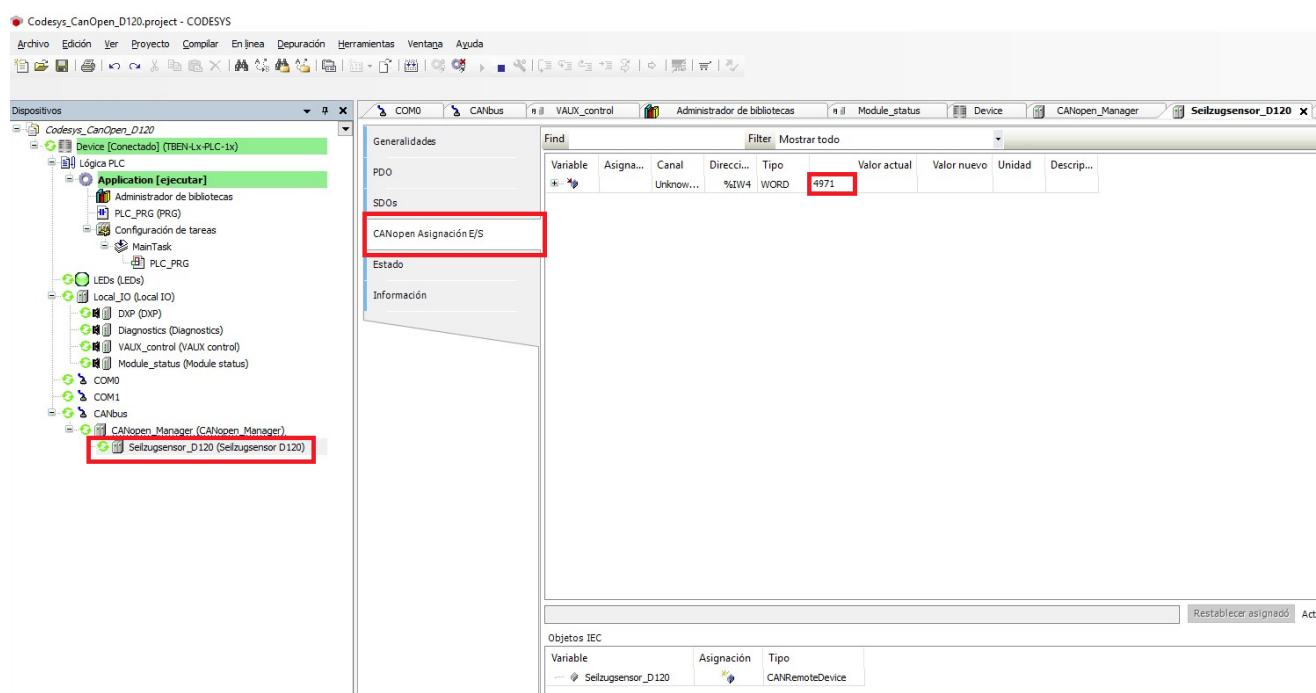


A continuación, en el apartado de Device y configuraciones pulsaremos la pestaña Examinar Red, aceptaremos y cargaremos el programa en la CPU.



Desde el menú En Línea, transferimos el programa y ponemos la CPU en RUN.

Debemos observar que las conexiones CanBus, están en Verde, lo que significa que están funcionando correctamente.



Nos posicionaremos sobre el dispositivo D120, y en la pestaña CanOpen Asignación E/S, podremos observar el valor, en dinámico, leído del dispositivo Kubler

DELEGACIONES:

Cataluña:

Tel. 932 982 000
elion@elion.es

Centro:

Tel. 913 835 709
elionmad@elion.es

Sur:

Tel. 955 943 441
egiraldez@elion.es

Norte:

Tel. 943 217 200
imorales@elion.es

Servicio Asistencia Técnica

Farell, 5

0814 Barcelona

servicio.tecnico@elion.es



ELION, S.A.

Farell, 5
08014 Barcelona
Tel. 932 982 000
Fax 934 311 800
elion@elion.es
www.elion.es