

Documentación del proyecto

Proyecto: Aplicacions_Control_de_Moviment.project

Fecha: 26/08/2017

Autor: José Gabriel Hernández López

Empresa: Schneider Electric

Versión: 4.1.0.166

Última modificación: 26/08/2017

1 Información del proyecto: Project Information

Archivo

Nombre	Aplicacions_Control_de_Moviment.project
Ubicación	C:\Users\Jose Gabriel\Desktop\TFG\TFG_JOSE_GABRIEL\Documents_Projecte_Jose_Gabriel\Programes\Aplicacions_Control_de_Moviments\Programa
Tamaño	20,25 MB (21.233.744 bytes)
Nombre MS-DOS	C:\Users\JOSEGA~1\Desktop\TFG\TFG_JO~1\DOCUME~1\PROGRA~1\APLICA~1\Programa\APLICA~1.PRO
Creado	sábado, 26 de agosto de 2017 11:54:54
Modificado	sábado, 26 de agosto de 2017 14:54:34
Último acceso	sábado, 26 de agosto de 2017 11:54:54
Atributos	Archivo
Guardado con	V1.51.28.0

Resumen

Compañía	Schneider Electric
Título	Aplicacions_Control_de_Moviment
Versión	4.1.0.166
Categorías de biblioteca	
Espacio predeterminado de nombres	
Autor	José Gabriel Hernández López
Descripción	Controller LMC058LF42

Aquest projecte forma part del treball final de grau (TFG) de l'universitat politècnica de Girona.

Al següent projecte inclou diferents aplicacions de moviment per introduir a l'automatització de qualsevol procés de posicionament.

Propiedades

Author	[Texto] José Gabriel Hernández López
Company	[Texto] Schneider Electric
Description	[Texto] Controller LMC058LF42

Aquest projecte forma part del treball final de grau (TFG) de l'universitat politècnica de Girona.

Al següent projecte inclou diferents aplicacions de moviment per introduir a l'automatització de qualsevol procés de posicionament.

Title	[Texto] Aplicacions_Control_de_Moviment
Version	[Versión] 4.1.0.166

Estadísticas

Gestor de visualización	1
Registro de traza	2
Información del proyecto	1
Dispositivo	11
Visualización	1
Administrador de bibliotecas	2
Connector	8
Configuración de tareas	1
POU	9
Lógica PLC	1
Aplicación	1

Tarea	2
Carpeta	2
GlobalTextList	1
Llamada de programa	9
	1
Lista de variables globales	1

2 Dispositivo: ModicomLMC058

Asignación E/S

Objetos IEC:

Variable:	Tipo:
ModicomLMC058	PLCSystemFB(udiAppversion := 16#04000206)
RelocTable	RelocationTableFB(pHiddenFunc := ADR(HiddenPOU))

Información

Nombre:	LMC058LF42
Fabricante:	Schneider Electric
Versión:	4.0.2.6
Número de pedido:	LMC058LF42
Descripción:	Motion Controller de rendimiento LMC058: 2 x 5 entradas rápidas de común positivo (200 kHz, 24 V CC), 2 x 2 salidas rápidas de contrafase (100 kHz, 24 V CC, 0,2 A), 2 x 2 entradas de común positivo (24 V CC), 12 entradas de común positivo (24 V CC) y 12 salidas de común negativo (24 V CC, 0,5 A). 1 puerto Ethernet, 1 puerto de línea serie, 1 maestro CANopen, 1 maestro CANmotion y 1 conector de codificador. Temporizador y calendario. Bloques de terminales extraíbles.

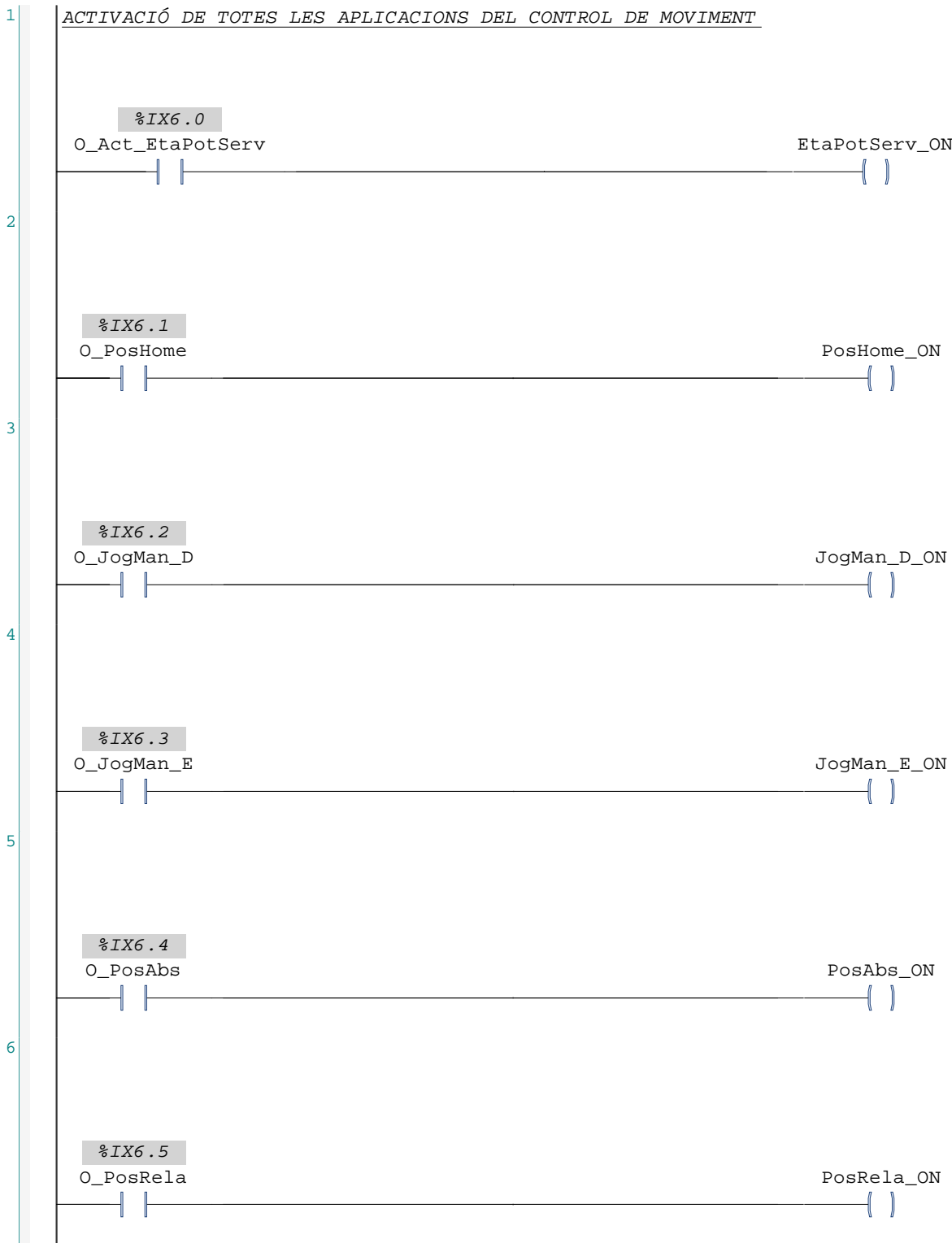
2.1 Lógica PLC: Plc Logic

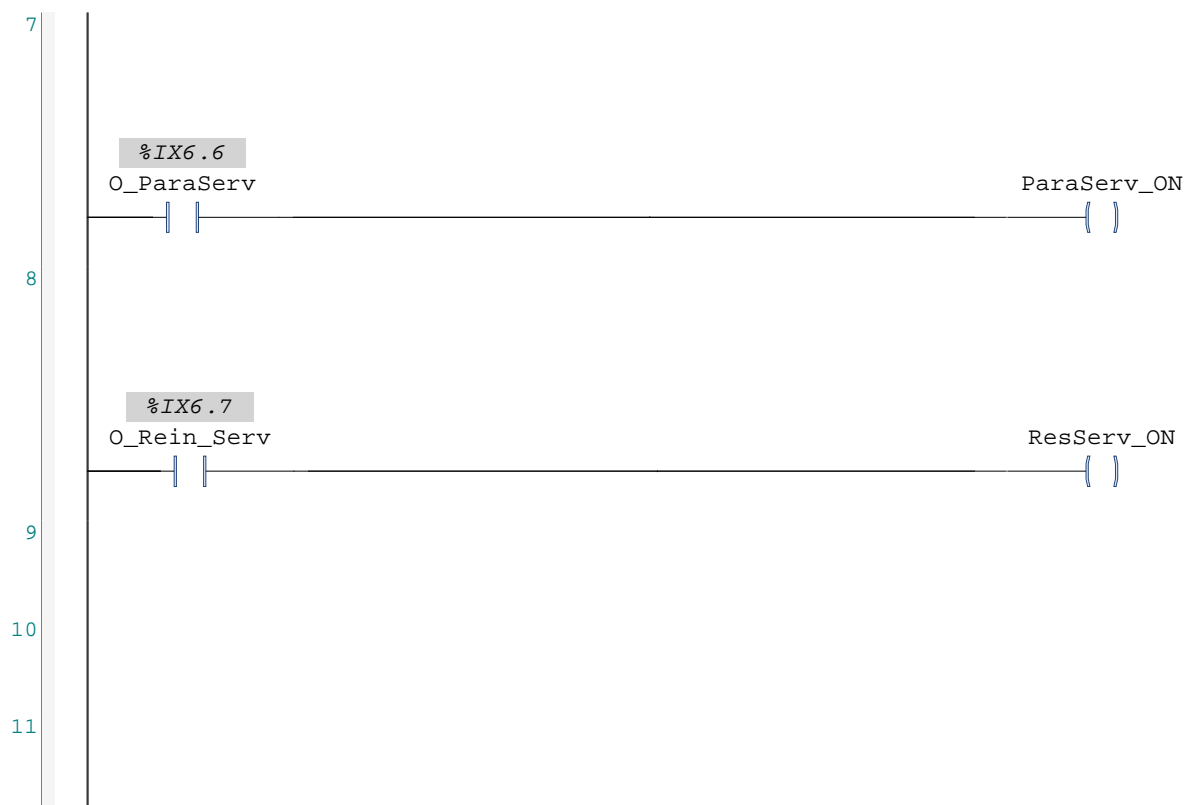
2.1.1 Aplicación: Application

2.1.1.1 Carpeta: ACTIVACIÓ_MOVIMENTS

2.1.1.1.1 POU: ACTIVACIO_CONTROL_MOVIMENT

```
1  PROGRAM  ACTIVACIO_CONTROL_MOVIMENT
2  VAR
3  END_VAR
4
```

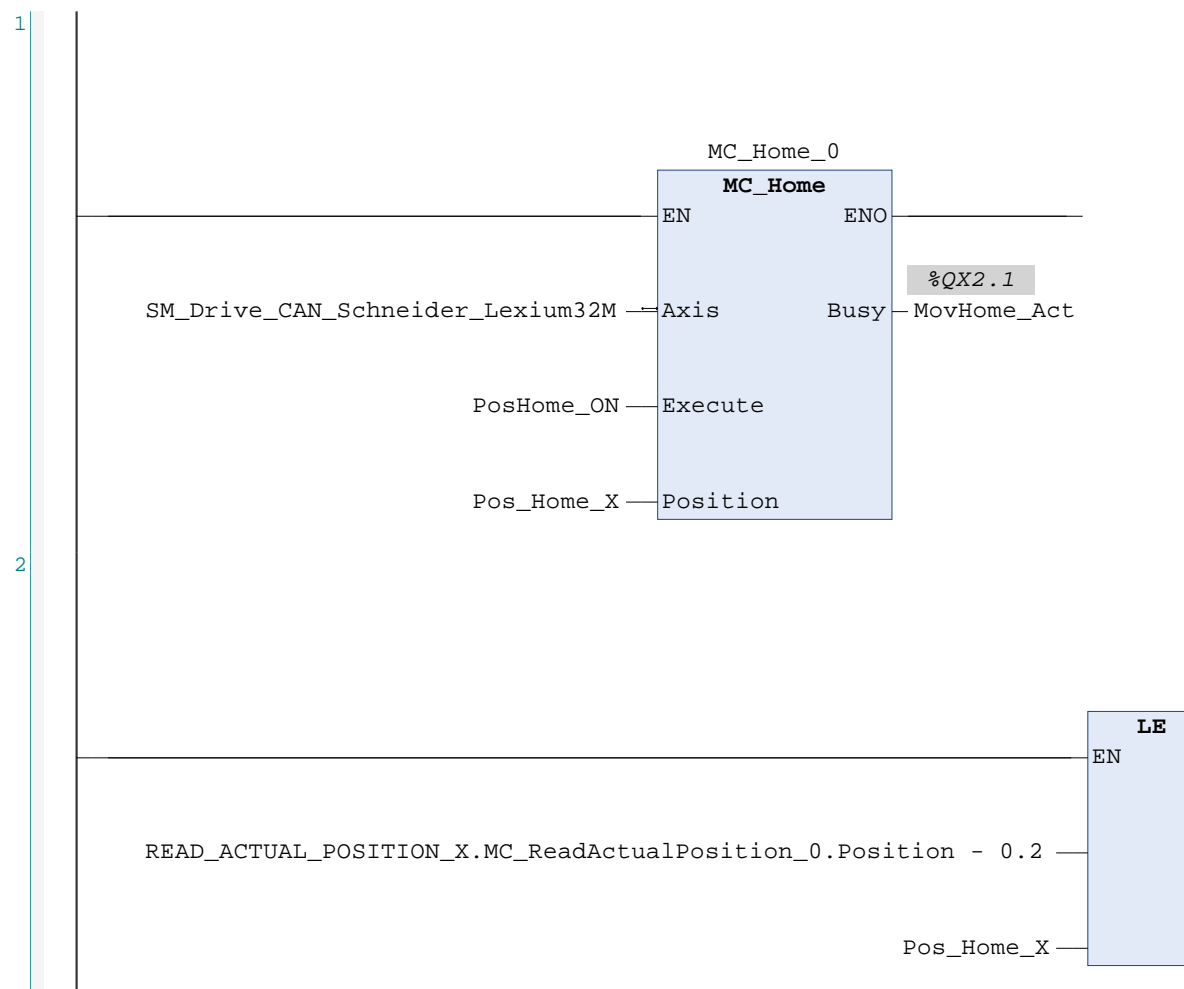


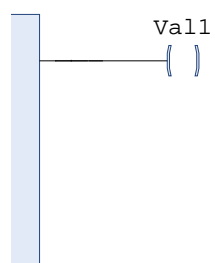


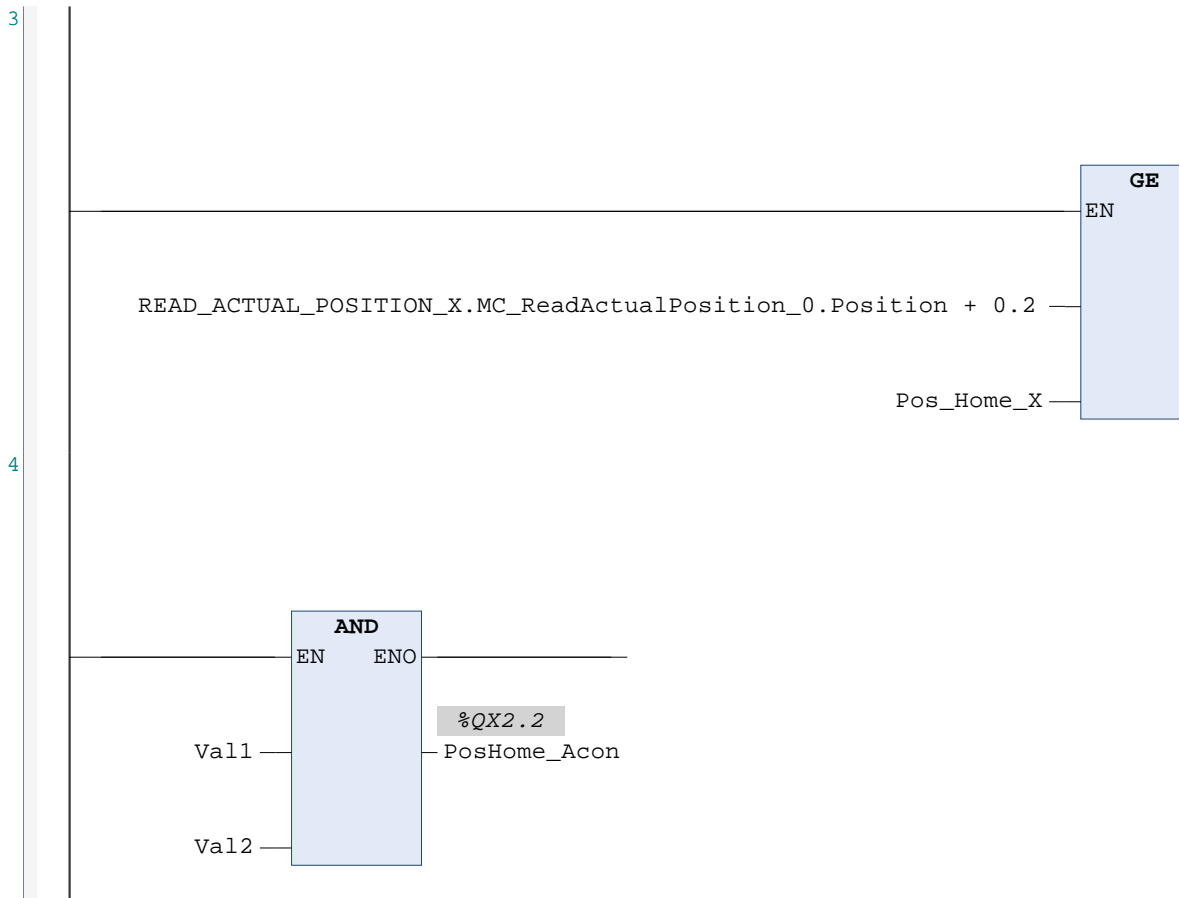
2.1.1.2 Carpeta: APLICACIONES_EIX_X

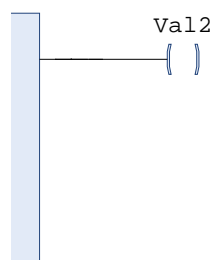
2.1.1.2.1 POU: HOME_X

```
1  PROGRAM HOME_X
2  VAR
3      MC_Home_0 : MC_Home ; // Bloc de funció per realitzar el mètode homing
4      Val1 : BOOL ; // Valor comparació per sota posició home
5      Val2 : BOOL ; // Valor comparació per sobre posició home
6  END_VAR
7  VAR CONSTANT
8      Pos_Home_X : LREAL := 0 ; // Posició home de l'eix X
9  END_VAR
10
```



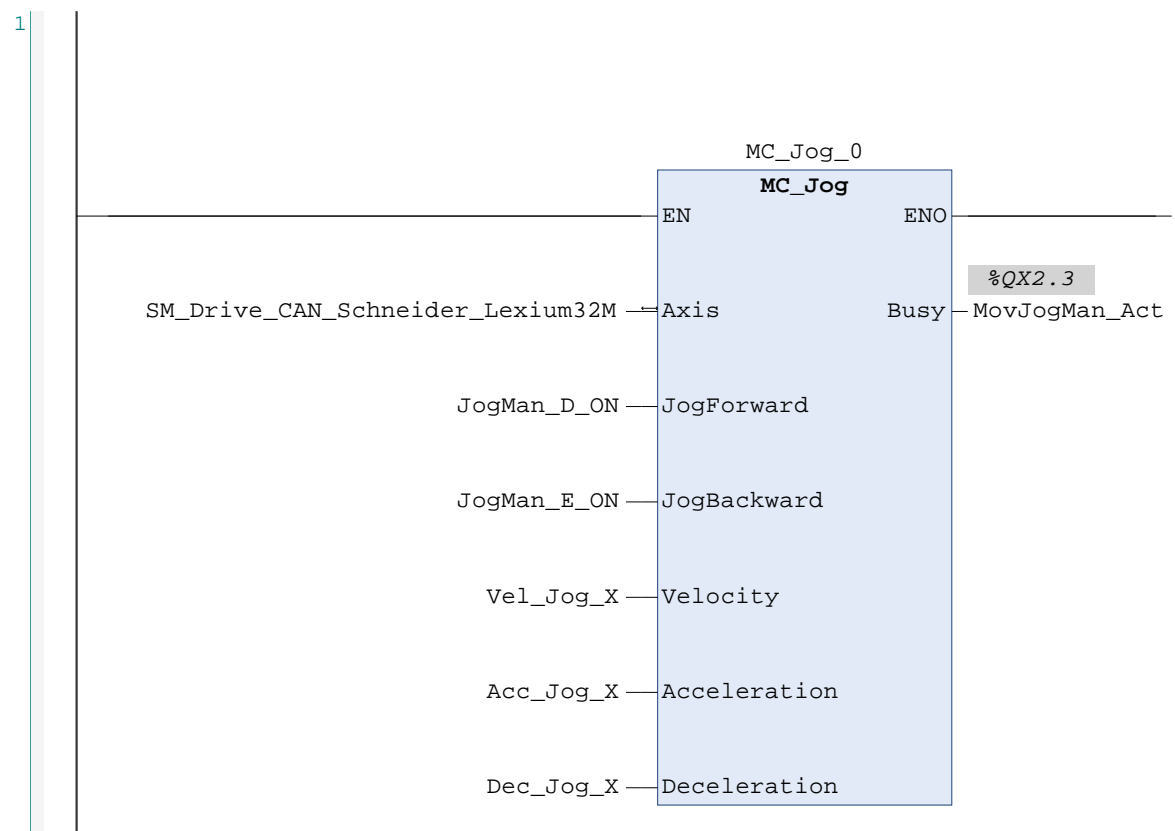






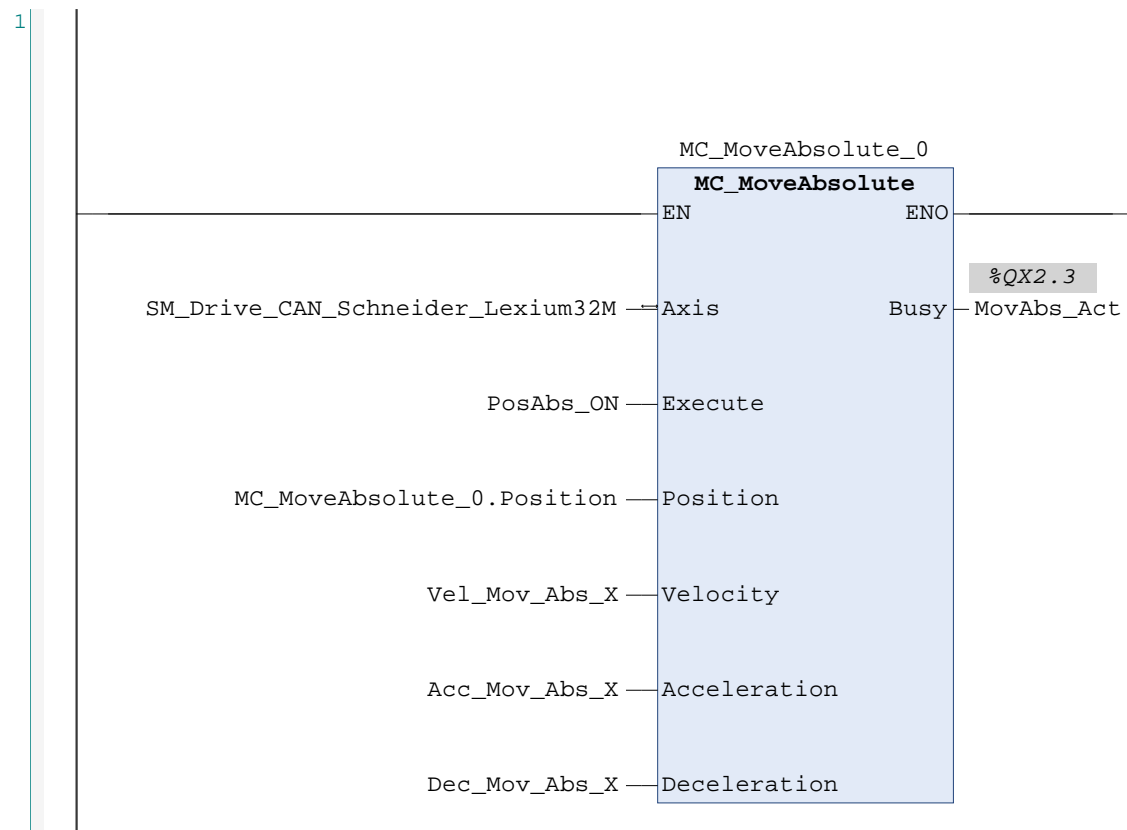
2.1.1.2.2 POU: JOG_X

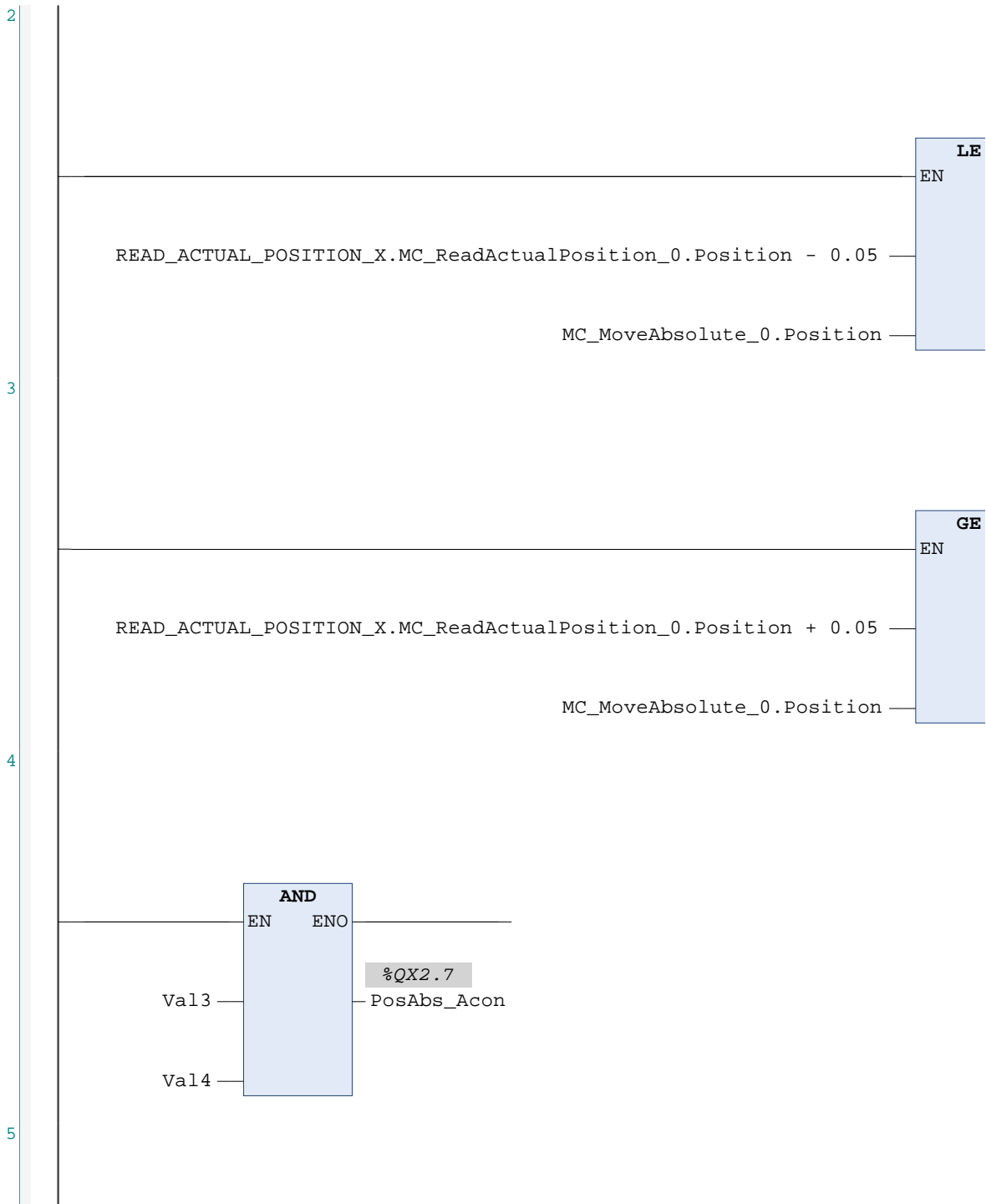
```
1  PROGRAM JOG_X
2  VAR
3      MC_Jog_0 : MC_Jog ; // Bloc de funció per realitzar moviments en manual
4  END_VAR
5  VAR CONSTANT
6      Vel_Jog_X : LREAL := 100 ; // Velocitat moviment manual
7      Acc_Jog_X : LREAL := 1000 ; // Acceleració moviment manual
8      Dec_Jog_X : LREAL := 1000 ; // Deceleració moviment manual
9  END_VAR
10
```

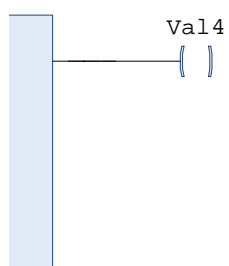
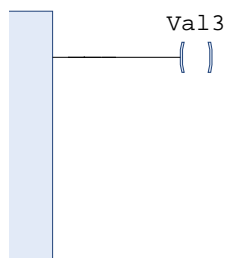


2.1.1.2.3 POU: MOVE_ABSOLUTE_X

```
1  PROGRAM MOVE_ABSOLUTE_X
2  VAR
3      MC_MoveAbsolute_0 : MC_MoveAbsolute ;
4      // Bloc de funció per realitzar moviment absolut
5      Val3 : BOOL ; // Valor comparació per sota posició absoluta
6      Val4 : BOOL ; // Valor comparació per sobre posició absoluta
7  END_VAR
8  VAR CONSTANT
9      Vel_Mov_Abs_X : LREAL := 1000 ; // Velocitat moviment absolut
10     Acc_Mov_Abs_X : LREAL := 1000 ; // Acceleració moviment absolut
11     Dec_Mov_Abs_X : LREAL := 2000 ; // Deceleració moviment absolut
12 END_VAR
```





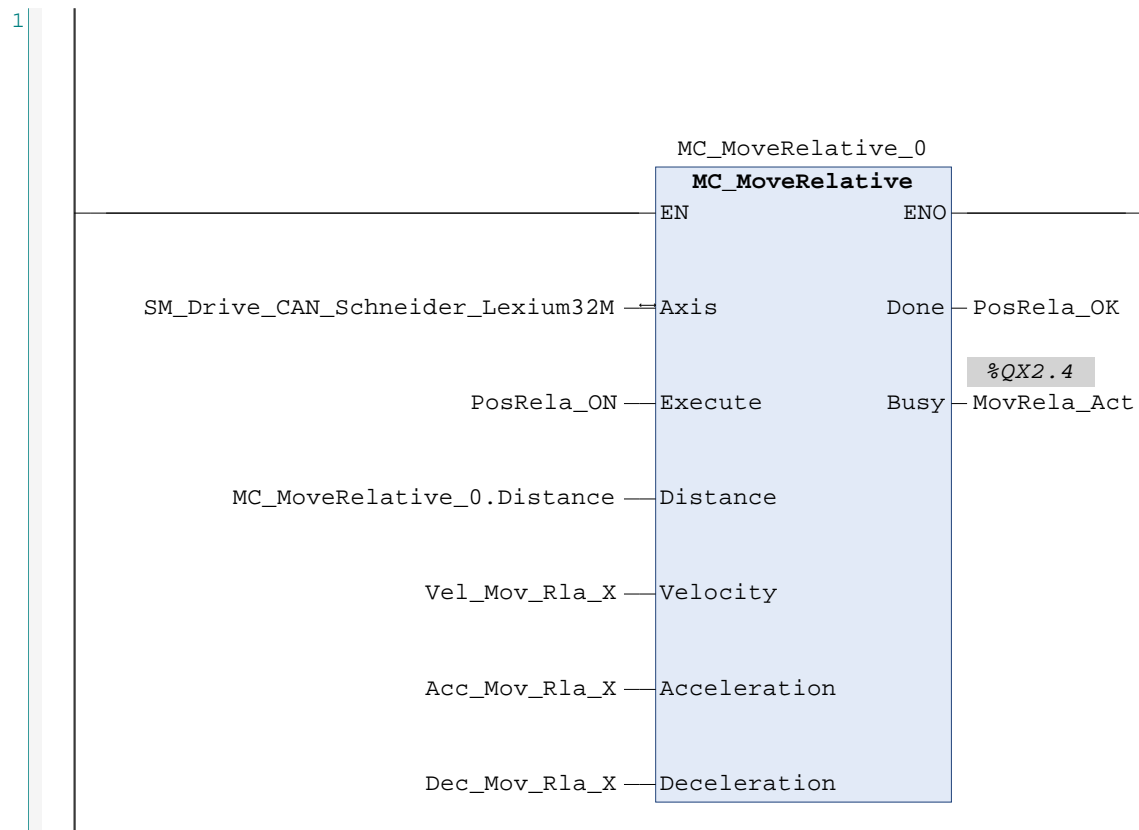


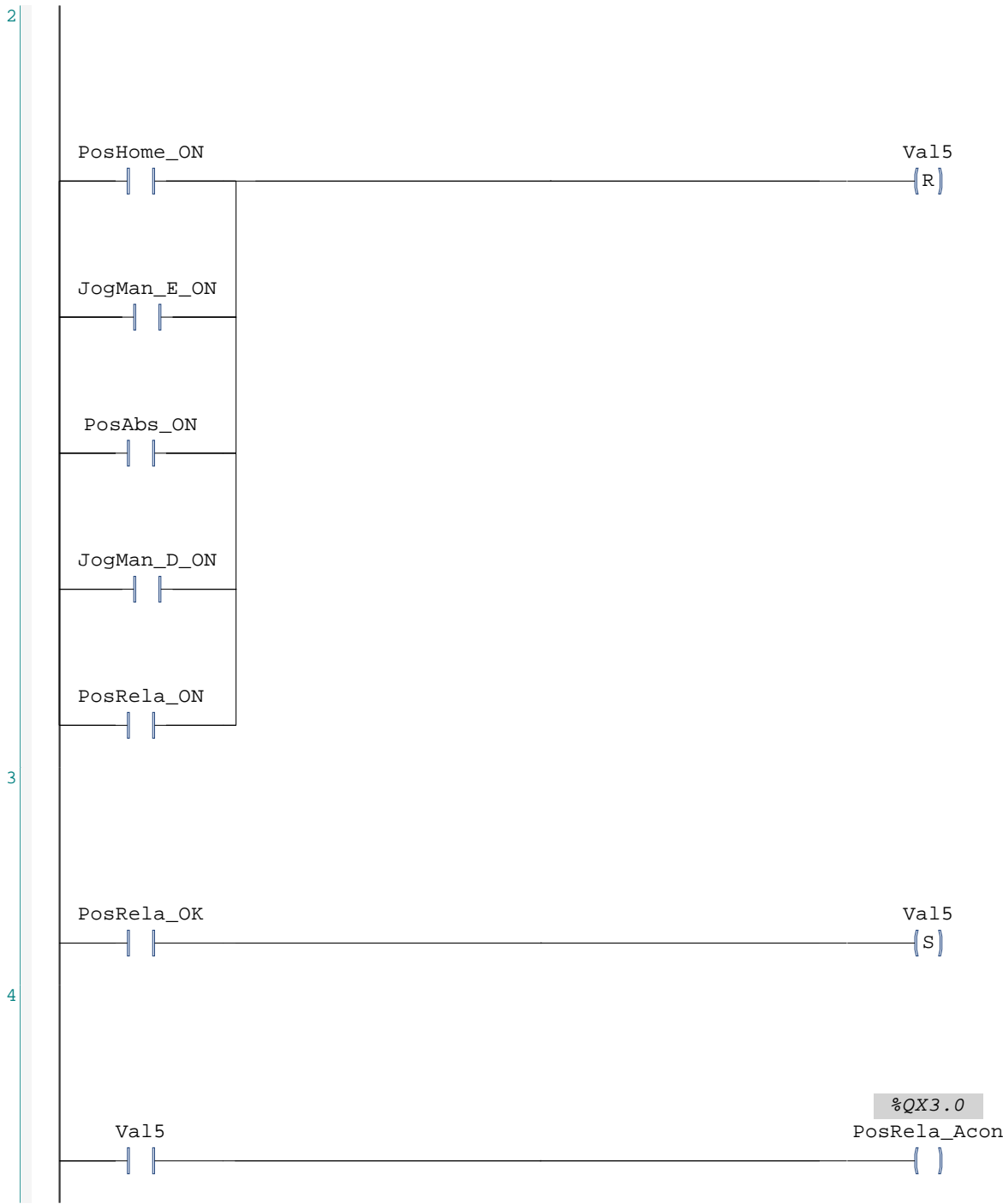
2.1.1.2.4 POU: MOVE_RELATIVE_X

```

1  PROGRAM MOVE_RELATIVE_X
2  VAR
3      MC_MoveRelative_0 : MC_MoveRelative ;
4      // Bloc de funció per realitzar moviments relatius
5      Val5 : BOOL ; // Valor estat posició relativa
6      PosRela_OK : BOOL ; // Posició relativa aconseguida
7      Flanc_PosRela_ON : BOOL ; //
8  END_VAR
9  VAR CONSTANT
10     Vel_Mov_Rla_X : LREAL := 5000 ; // Velocitat moviment relatiu
11     Acc_Mov_Rla_X : LREAL := 10000 ; // Acceleració moviment relatiu
12     Dec_Mov_Rla_X : LREAL := 20000 ; // Deceleració moviment relatiu
13 END_VAR

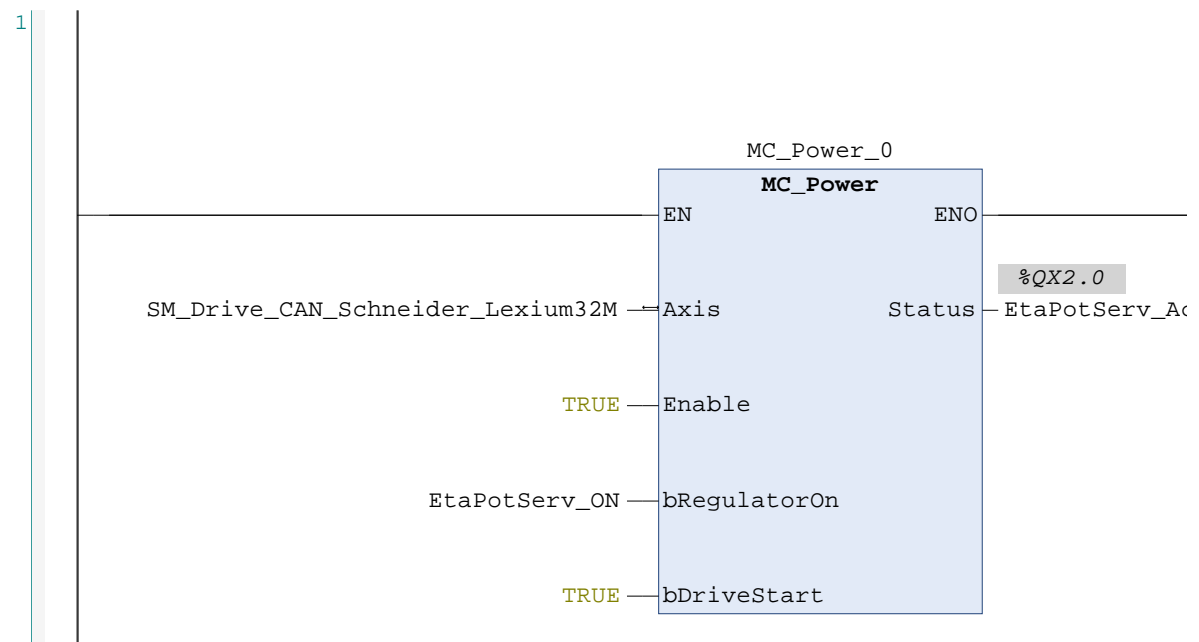
```





2.1.1.2.5 POU: POWER_X

```
1  PROGRAM POWER_X
2  VAR
3      MC_Power_0 : MC_Power ;
4      // Bloc de funció d'habilitació de l'etapa potència servodriver
5  END_VAR
```

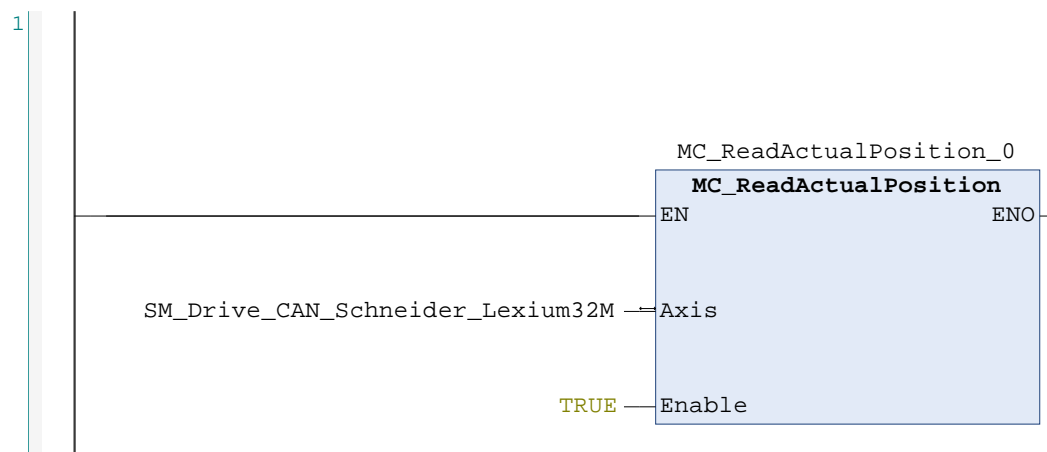


—

st

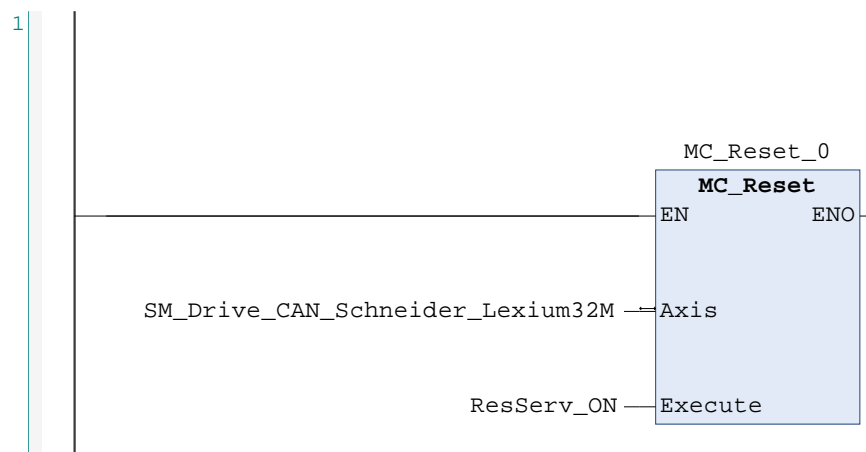
2.1.1.2.6 POU: READ_ACTUAL_POSITION_X

```
1  PROGRAM READ_ACTUAL_POSITION_X
2  VAR
3      MC_ReadActualPosition_0 : MC_ReadActualPosition ;
4      // Bolc de funció per llegir la posició actual de l'eix
5  END_VAR
```



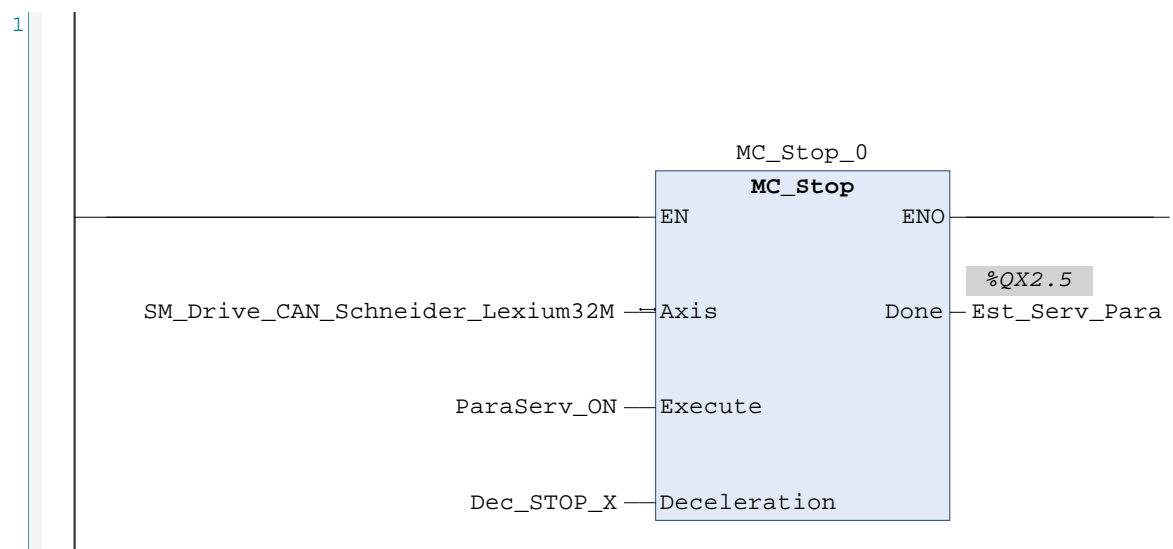
2.1.1.2.7 POU: RESET_X

```
1  PROGRAM RESET_X
2  VAR
3      MC_Reset_0 : MC_Reset ;
4      // Bloc de funció per realitzar un reset al servodriver
5  END_VAR
```



2.1.1.2.8 POU: STOP_X

```
1  PROGRAM STOP_X
2  VAR
3      MC_Stop_0 : MC_Stop ;
4      // Bloc de funció per parar qualsevol moviment de l'eix
5  END_VAR
6  VAR CONSTANT
7      Dec_STOP_X : LREAL := 2000 ; // Deceleració moviment de parada
8  END_VAR
```



2.1.1.3 Configuración de tareas: Configuración de tareas

Cantidad máxima de tareas: 21
Cantidad máxima de tareas de intervalo: 4
Cantidad máxima de tareas de ejecución libre: 1
Cantidad máxima de tareas de eventos: 8
Cantidad máxima de tareas externas de eventos: 9

Eventos del sistema:

2.1.1.3.1 Tarea: MAST

Prioridad: 15
Tipo: Cíclico
Interval: 20 Unit: ms
Watchdog: Inactivo
POUs: ACTIVACIO_CONTROL_MOVIMENT

2.1.1.3.1.1 Llamada de programa: ACTIVACIO_CONTROL_MOVIMENT

2.1.1.3.2 Tarea: Motion

Prioridad: 1
Tipo: externo
External Event: CAN1_SYNC
Watchdog: Inactivo
POUs: HOME_X
JOG_X
READ_ACTUAL_POSITION_X
MOVE_ABSOLUTE_X
MOVE_RELATIVE_X
POWER_X
RESET_X
STOP_X

2.1.1.3.2.1 Llamada de programa: HOME_X

2.1.1.3.2.2 Llamada de programa: JOG_X

2.1.1.3.2.3 Llamada de programa: READ_ACTUAL_POSITION_X

2.1.1.3.2.4 Llamada de programa: MOVE_ABSOLUTE_X

2.1.1.3.2.5 Llamada de programa: MOVE_RELATIVE_X

2.1.1.3.2.6 Llamada de programa: POWER_X

2.1.1.3.2.7 Llamada de programa: RESET_X

2.1.1.3.2.8 Llamada de programa: STOP_X

2.1.1.4 Registro de traza: Frafics

Configuración:

Frecuencia de actualización: 500 ms

Cantidad máxima de entradas de trazas: 10001

Registro 'Frafics':

Variable desencadenador:

Flanco desencadenador: Positivo

"Post"-desencadenador (registros):: 51

Nivel desencadenador::

Tarea: Motion

Registrar en todos: 1o ciclo

Condición de registro:

Tamaño del búfer: 101

Comentario:

POU para visualización: False

Variables: READ_ACTUAL_POSITION_X.MC_ReadActualPosition_0.Position

2.1.1.5 Registro de traza: Traza

Configuración:

Frecuencia de actualización: 500 ms
Cantidad máxima de entradas de trazas: 10001

Registro 'Traza':

Variable desencadenador:
Flanco desencadenador: Ninguno
"Post"-desencadenador (registros):: 51
Nivel desencadenador::
Tarea:
Registrar en todos: 1o ciclo
Condición de registro:
Tamaño del búfer: 100
Comentario:
POU para visualización: False
Variables:

2.1.1.6 Lista de variables globales: Variables_Globals

```
1      VAR_GLOBAL
2          EtaPotServ_ON : BOOL ; // Etapa Potència Servodriver ON
3          PosHome_ON : BOOL ; // Moviment Home ON
4          JogMan_D_ON : BOOL ; //Jog Manual Dreta ON
5          JogMan_E_ON : BOOL ; // Jog Manual Esquerra ON
6          PosAbs_ON : BOOL ; // Posició Absolut ON
7          ResServ_ON : BOOL ; // Reiniciar Servodriver ON
8          ParaServ_ON : BOOL ; // Parada Servomotor ON
9          PosRela_ON : BOOL ; // Posició Relativa ON
10     END_VAR
11
```

2.1.1.7 Visualizacion: VISUALITZACIO_MOVIMENTS

2.2 Connector: TM5

2.2.1 Dispositivo: TM5_Manager

E/S de configuraci3n

<i>Nombre visible</i>	<i>Tipos de base</i>	<i>Valor</i>	<i>Valor predeterminado (si es diferente)</i>
Bus Cycle Time	ENUM	1 ms	
Maximum number of physical slots	UINT	250	
Name of FW repository (for FW update support)	STRING	'/usr/app/MFW'	
Maximum bus length in meters	UINT	100	
Computed Bus Cycle Time	UDINT	1000	

TM5 Asignaci3n E/S

Informaci3n

Nombre: TM5 Manager
 Fabricante: Schneider Electric
 Versi3n: 2.0.2.5
 N3mero de pedido: TM5
 Descripci3n: TM5 Manager

2.2.1.1 Connector: Embedded Bus

2.2.1.1.1 Dispositivo: Module_1

E/S de configuraci3n

<i>Nombre visible</i>	<i>Tipos de base</i>	<i>Valor</i>	<i>Valor predeterminado (si es diferente)</i>
General			
Module address	USINT	1	0
Input filter	USINT	10	
Terminal block	ENUM	TM5ACTB12	

Asignaci3n E/S

Par3metros de entrada:

Asignaci3n:	Canal:	Tipo:	Direcci3n:	Unidad:	Descripci3n:
luiModule_1_DigitalInputs	DigitalInputs	UINT	%IW3		
O_Act_EtaPotServ	DigitalInput00	BOOL	%IX6.0		Ordre Activar Etapa Pot3ncia Servodriver
O_PosHome	DigitalInput01	BOOL	%IX6.1		Ordre Posici3 Home
O_JogMan_D	DigitalInput02	BOOL	%IX6.2		Ordre Jog Manual Dreta
O_JogMan_E	DigitalInput03	BOOL	%IX6.3		Ordre Jog Manual Esquerra
O_PosAbs	DigitalInput04	BOOL	%IX6.4		Ordre Posici3 Absoluta
O_PosRela	DigitalInput05	BOOL	%IX6.5		Ordre Posici3 Relativa
O_ParaServ	DigitalInput06	BOOL	%IX6.6		Ordre Parada Servomotor
O_Rein_Serv	DigitalInput07	BOOL	%IX6.7		Ordre Reinici del Servodriver

Información

Nombre: DI12DE
Fabricante: Schneider Electric
Versión: 3.1.2.0
Número de pedido: DI12DE
Descripción: 12 entradas digitales 24 V CC, común positivo, IEC 61131-2, tipo 1

2.2.1.1.2 Dispositivo: Module_2**E/S de configuración**

<i>Nombre visible</i>	<i>Tipos de base</i>	<i>Valor</i>	<i>Valor predeterminado (si es diferente)</i>
General			
Module address	USINT	2	0
Output status information	ENUM	on	
Terminal block	ENUM	TM5ACTB12	
24V I/O segment external current	UINT	2000	

Asignación E/S**Parámetros de entrada:**

Asignación:	Canal:	Tipo:	Dirección:	Unidad:	Descripción:
luiModule_2_StatusDigitalOutputs	StatusDigitalOutputs	UINT	%IW4		

Parámetros de salida:

Asignación:	Canal:	Tipo:	Dirección:	Unidad:	Descripción:
EtaPotServ_Act	DigitalOutput00	BOOL	%QX2.0		Etapa Potència Servodriver Activa
MovHome_Act	DigitalOutput01	BOOL	%QX2.1		Moviment Home Activat
MovJogMan_Act	DigitalOutput02	BOOL	%QX2.2		Moviment Jog Manual Activat
MovAbs_Act	DigitalOutput03	BOOL	%QX2.3		Moviment Absolut Activat
MovRela_Act	DigitalOutput04	BOOL	%QX2.4		Moviment Relatiu Activat
Est_Serv_Para	DigitalOutput05	BOOL	%QX2.5		Estat Servomotor Parat
PosHome_Acon	DigitalOutput06	BOOL	%QX2.6		Posició Home Aconseguida
PosAbs_Acon	DigitalOutput07	BOOL	%QX2.7		Posició Absoluta Aconseguida
PosRela_Acon	DigitalOutput08	BOOL	%QX3.0		Posició Relativa Aconseguida

Información

Nombre: DO12TE
Fabricante: Schneider Electric
Versión: 3.1.2.1
Número de pedido: DO12TE
Descripción: 12 salidas 24 V CC / 0,5 A

2.3 Connector: Serial Line

Configuración

<i>Nombre visible</i>	<i>Tipos de base</i>	<i>Valor</i>	<i>Valor predeterminado (si es diferente)</i>
Serial Line Configuration			
Baudrate	ENUM	115200	
Parity	ENUM	Ninguno	
Medium	ENUM	RS485	
Polarization	ENUM	No	
DataBits	ENUM	8	
StopBits	ENUM	1	

2.3.1 Dispositivo: SoMachine_Network_Manager

Información

Nombre: SoMachine-Network Manager
Fabricante: Schneider Electric
Versión: 4.0.0.2
Número de pedido:
Descripción: SoMachine - Administrador de la red

2.4 Connector: CAN1

2.4.1 Dispositivo: CANmotion

CANmotion Asignación E/S

Objetos IEC:

Variable:	Tipo:
CANmotion	CANOpenManager
CANmotion_CANOpenFDTDriver	CANOpenFDTDriver

Información

Nombre: CANmotion
Fabricante: Schneider Electric
Versión: 3.0.1.22
Número de pedido: 1806
Descripción: Gestor de CANmotion, compatibilidad con FDT, 8 esclavos, gestión de sincronización

2.4.1.1 Dispositivo: Lexium_32_M

CANopen Configuración

Parámetros:

Nombre:	Tipo:	Valor:	Unidad:	Descripción:
Supported Functions	DWORD			
Nodeguarding	BOOL	FALSE		
Heartbeat-Consuming	BOOL	FALSE		
Heartbeat-Producing	BOOL	FALSE		
TimeStamp	BOOL	FALSE		
Time Stamp 29 Bit COBID	BOOL	FALSE		
High Resolution Time Stamp	BOOL	FALSE		
Sync	BOOL	TRUE		
Sync 29 Bit COBID	BOOL	FALSE		
Sync Window Length	BOOL	FALSE		
Emergency	BOOL	FALSE		
29 Bit Emergency-COBID	BOOL	FALSE		
Inhibit Time	BOOL	TRUE		
Baudrate_10	BOOL	FALSE		
Baudrate_20	BOOL	FALSE		
Baudrate_50	BOOL	TRUE		
Baudrate_100	BOOL	FALSE		
Baudrate_125	BOOL	TRUE		
Baudrate_250	BOOL	TRUE		
Baudrate_500	BOOL	TRUE		
Baudrate_800	BOOL	FALSE		
Baudrate_1000	BOOL	TRUE		
SimpleBootupMaster	BOOL	FALSE		
SimpleBootupSlave	BOOL	TRUE		
RXPDOs available	BOOL	TRUE		
TXPDOs available	BOOL	TRUE		
RXPDOMapping available	BOOL	TRUE		
TXPDOMapping available	BOOL	TRUE		
DynamicChannelsSupported	BOOL	FALSE		
GroupMessaging	BOOL	FALSE		
MultipleSDOChannelsSupported	BOOL	TRUE		
Node-ID	USINT	1		
General Options	BYTE			
Write DCF	BOOL	FALSE		
Create all SDOs	BOOL	FALSE		
Optional Device	BOOL	TRUE		
Not initialize	BOOL	FALSE		
Reset Node	BOOL	FALSE		
Granularity	USINT	8		
NrOfRXPDO	UINT	4		
NrOfTXPDO	UINT	4		
SDO Timeout	UDINT	1000000		
Explicit Deactivate PDOs	BOOL	FALSE		
Device-Type	UDINT	16#420192		
Sync-General Parameters				
Sync-COBID	UDINT	16#00000080		
Communication Cycle Period	UDINT	16#00000FA0	usec	
Nodeguarding				
Guard Time	UINT	0	ms	
Life Time Factor	USINT	0		
Emergency-General Parameters				

Emergency enabled	BOOL	FALSE
Emergency COBID	UDINT	16#81
Generic Emergency COBID	STRING	'\$NODEID+16#80'
Inhibit Time	UINT	0
Heartbeat-Producer Time	UINT	0
PDO 16#1400		
COBID	UDINT	16#C0000201
Transmission Type	USINT	16#01
available PDO-Parameter	BYTE	
Inhibit Time available	BOOL	FALSE
Event Timer available	BOOL	FALSE
Inhibit Time	UINT	0
Event Timer	UINT	0
Generic COBID	STRING	'\$NODEID+16#C0000200'
PDO 16#1401		
COBID	UDINT	16#40000301
Transmission Type	USINT	16#01
available PDO-Parameter	BYTE	
Inhibit Time available	BOOL	FALSE
Event Timer available	BOOL	FALSE
Inhibit Time	UINT	0
Event Timer	UINT	0
Generic COBID	STRING	'\$NODEID+16#40000300'
PDO 16#1402		
COBID	UDINT	16#C0000401
Transmission Type	USINT	16#01
available PDO-Parameter	BYTE	
Inhibit Time available	BOOL	FALSE
Event Timer available	BOOL	FALSE
Inhibit Time	UINT	0
Event Timer	UINT	0
Generic COBID	STRING	'\$NODEID+16#C0000400'
PDO 16#1403		
COBID	UDINT	16#C0000501
Transmission Type	USINT	16#01
available PDO-Parameter	BYTE	
Inhibit Time available	BOOL	FALSE
Event Timer available	BOOL	FALSE
Inhibit Time	UINT	0
Event Timer	UINT	0
Generic COBID	STRING	'\$NODEID+16#C0000500'
PDO 16#1800		
COBID	UDINT	16#80000181
Transmission Type	USINT	16#01
available PDO-Parameter	BYTE	
Inhibit Time available	BOOL	FALSE
Event Timer available	BOOL	FALSE
Inhibit Time	UINT	0
Event Timer	UINT	0
Generic COBID	STRING	'\$NODEID+16#80000180'
PDO 16#1801		
COBID	UDINT	16#0281
Transmission Type	USINT	16#01
available PDO-Parameter	BYTE	
Inhibit Time available	BOOL	FALSE
Event Timer available	BOOL	FALSE
Inhibit Time	UINT	0
Event Timer	UINT	0
Generic COBID	STRING	'\$NODEID+16#0000280'
PDO 16#1802		

COBID	UDINT	16#80000381	
Transmission Type	USINT	16#01	
available PDO-Parameter	BYTE		
Inhibit Time available	BOOL	FALSE	
Event Timer available	BOOL	FALSE	
Inhibit Time	UINT	0	
Event Timer	UINT	0	
Generic COBID	STRING	'\$NODEID+16#80000380'	
PDO 16#1803			
COBID	UDINT	16#80000481	
Transmission Type	USINT	16#01	
available PDO-Parameter	BYTE		
Inhibit Time available	BOOL	FALSE	
Event Timer available	BOOL	FALSE	
Inhibit Time	UINT	0	
Event Timer	UINT	0	
Generic COBID	STRING	'\$NODEID+16#80000480'	
Heartbeat-Consuming1			
Node-ID	USINT	0	
Heartbeat-Time	UINT	0	ms
Heartbeat-Consuming2			
Node-ID	USINT	0	
Heartbeat-Time	UINT	0	ms
Heartbeat-Consuming3			
Node-ID	USINT	0	
Heartbeat-Time	UINT	0	ms
Vendor ID	DWORD	16#0800005A	
Product Code	DWORD	91200	
Controlword			
Index	UINT	16#6040	
Subindex	USINT	16#00	
ObjectLength	USINT	16	
Target position			
Index	UINT	16#607A	
Subindex	USINT	16#00	
ObjectLength	USINT	32	
Target velocity			
Index	UINT	16#60FF	
Subindex	USINT	16#00	
ObjectLength	USINT	32	
Target torque			
Index	UINT	16#6071	
Subindex	USINT	16#00	
ObjectLength	USINT	16	
Modes of operation			
Index	UINT	16#6060	
Subindex	USINT	16#00	
ObjectLength	USINT	8	
Statusword			
Index	UINT	16#6041	
Subindex	USINT	16#00	
ObjectLength	USINT	16	
Statusword			
Index	UINT	16#6041	
Subindex	USINT	16#00	
ObjectLength	USINT	16	
Position actual value			
Index	UINT	16#6064	
Subindex	USINT	16#00	
ObjectLength	USINT	32	

Velocity actual value		
Index	UINT	16#606C
Subindex	USINT	16#00
ObjectLength	USINT	32
Torque actual value		
Index	UINT	16#6077
Subindex	USINT	16#00
ObjectLength	USINT	16
Modes of operation display		
Index	UINT	16#6061
Subindex	USINT	16#00
ObjectLength	USINT	8
SDO List		
Set COB-ID sync		
Index	UINT	16#1005
Subindex	USINT	16#00
Value	UDINT	16#00000080
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Set communication cycle period		
Index	UINT	16#1006
Subindex	USINT	16#00
Value	UDINT	16#00000FA0
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Disable PDO		
Index	UINT	16#1400
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#C0000201
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Disable PDO		
Index	UINT	16#1401
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#C0000301
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Set transmission type		
Index	UINT	16#1401
Subindex	USINT	16#02
Value	UDINT	16#01
Size	UINT	8
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Clear pdo mapping		
Index	UINT	16#1601
Subindex	USINT	16#00
Value	UDINT	16#0
Size	UINT	8
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE

Line	UINT	0
Set Mapping		
Index	UINT	16#1601
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#60400010
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Set Mapping		
Index	UINT	16#1601
Subindex	USINT	16#02
Value	UDINT	16#607A0020
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Set number of pdos		
Index	UINT	16#1601
Subindex	USINT	16#00
Value	UDINT	16#02
Size	UINT	8
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Set and enable COB-ID		
Index	UINT	16#1401
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#40000301
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Disable PDO		
Index	UINT	16#1402
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#C0000401
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Disable PDO		
Index	UINT	16#1403
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#C0000501
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Disable PDO		
Index	UINT	16#1800
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#80000181
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Disable PDO		
Index	UINT	16#1801
Subindex	USINT	16#01

Value	UDINT	16#80000281
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Set transmission type		
Index	UINT	16#1801
Subindex	USINT	16#02
Value	UDINT	16#01
Size	UINT	8
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Clear pdo mapping		
Index	UINT	16#1A01
Subindex	USINT	16#00
Value	UDINT	16#0
Size	UINT	8
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Set Mapping		
Index	UINT	16#1A01
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#60410010
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Set Mapping		
Index	UINT	16#1A01
Subindex	USINT	16#02
Value	UDINT	16#60640020
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Set number of pdos		
Index	UINT	16#1A01
Subindex	USINT	16#00
Value	UDINT	16#02
Size	UINT	8
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Set and enable COB-ID		
Index	UINT	16#1801
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#00000281
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Disable PDO		
Index	UINT	16#1802
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#80000381
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE

Line	UINT	0
Disable PDO		
Index	UINT	16#1803
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	16#80000481
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
IOfunct_DI5		
Index	UINT	16#3007
Subindex	USINT	16#06
Value	UDINT	0
Size	UINT	16
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
IOfunct_DI4		
Index	UINT	16#3007
Subindex	USINT	16#05
Value	UDINT	0
Size	UINT	16
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Reset Fault		
Index	UINT	16#6040
Subindex	USINT	16#00
Value	UDINT	16#80
Size	UINT	16
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Scaling1		
Index	UINT	16#3006
Subindex	USINT	16#07
Value	UDINT	16#20000
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Scaling2		
Index	UINT	16#3006
Subindex	USINT	16#08
Value	UDINT	1
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
CTRL_KFP		
Index	UINT	16#3012
Subindex	USINT	16#06
Value	UDINT	1000
Size	UINT	16
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
ScalingVel_denom		
Index	UINT	16#3006
Subindex	USINT	16#21

Value	UDINT	1
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
ScalingVel_nom		
Index	UINT	16#3006
Subindex	USINT	16#22
Value	UDINT	1
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Compatibility to V3		
Index	UINT	16#3006
Subindex	USINT	16#3D
Value	UDINT	1
Size	UINT	16
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Modulo deactivate		
Index	UINT	16#3006
Subindex	USINT	16#38
Value	UDINT	0
Size	UINT	16
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Homing method		
Index	UINT	16#6098
Subindex	USINT	16#00
Value	UDINT	16#00000002
Size	UINT	8
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
Homing speed during search for switch		
Index	UINT	16#6099
Subindex	USINT	16#01
Value	UDINT	60
Size	UINT	32
AbortIfError	BOOL	FALSE
JumpToLine	BOOL	FALSE
Line	UINT	0
ConfigVersion	UDINT	50659584

CANopen Asignación E/S**Parámetros de entrada:**

Asignación:	Canal:	Tipo:	Dirección:	Unidad:	Descripción:
luiLexium_32_M_Statusword	Statusword	UINT	%IW6		
idiLexium_32_M_Position_actual_value	Position actual value	DINT	%ID4		

Parámetros de salida:

Asignación:	Canal:	Tipo:	Dirección:	Unidad:	Descripción:
quiLexium_32_M_Controlword	Controlword	UINT	%QW2		
qdiLexium_32_M_Target_position	Target position	DINT	%QD2		

Objetos IEC:

Variable:	Tipo:
Lexium_32_M	CANRemoteDevice

Información

Nombre:	Lexium 32 M
Fabricante:	Schneider Electric
Versión:	SM=4.5.0.0
Número de pedido:	91200
Descripción:	Lexium 32 Modular Servo Drive 110 ... 480 VAC single / three phase 1,5 ... 24 A / 0,15 ... 7kW 0.5 ... 33.4 Nm with BSH and BMH servo synchronous motors Lexium 32 Servo drive Option modules : Communication, Safety, Encoder

2.4.1.1.1 : SM_Drive_CAN_Schneider_Lexium32M**Información**

Nombre:	SM_Drive_CAN_Schneider_Lexium32M
Fabricante:	Schneider Electric
Versión:	SM=4.5.0.0
Número de pedido:	0
Descripción:	SoftMotion property of Schneider Lexium drive