

# Função MFB – ATV31 V1.7

Funcionamento da configuração MFB com  
M340 e ATV31 V1.7 em CANopen

# Características dos equipamentos usados na simulação

- PLC

- M340

- Inversor

- ATV31

Referência: ATV31075M2A

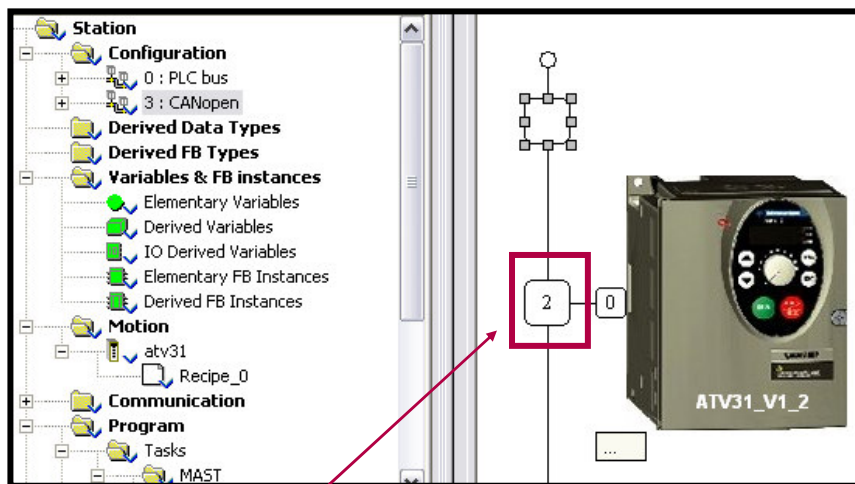
Versão: V1.7IE15

- Comunicação

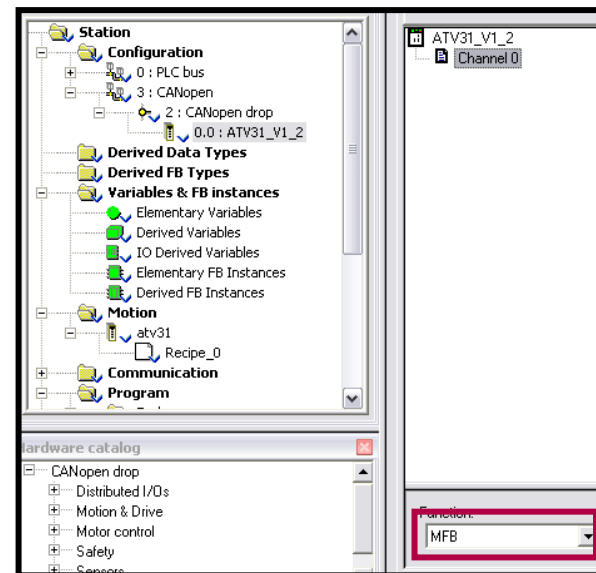
- CANopen

# Simulação

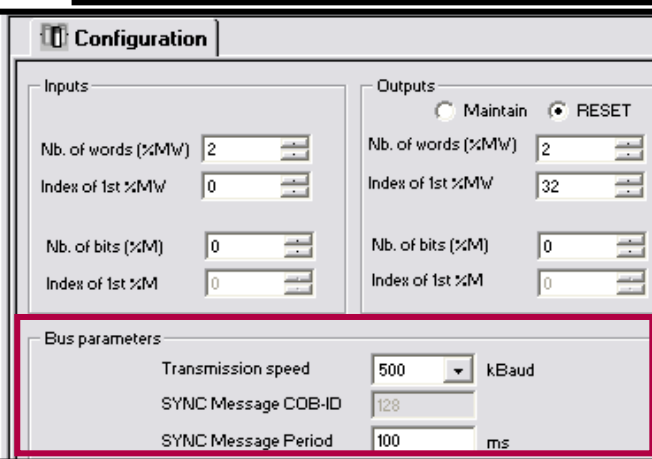
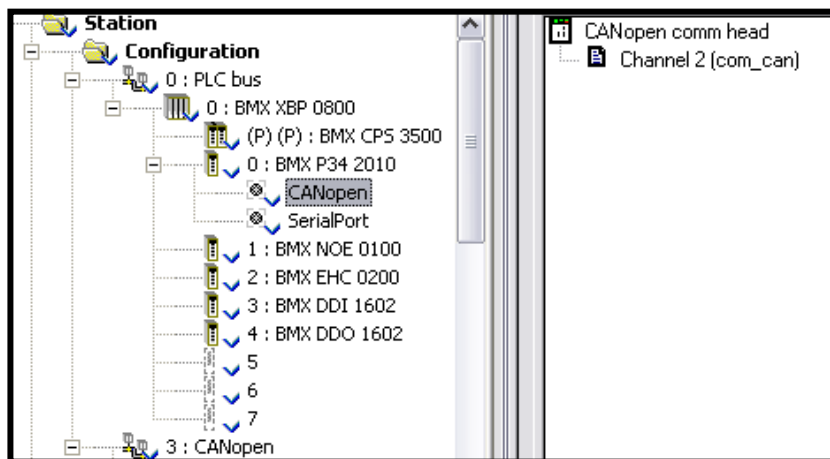
- Configuração no PLC



Endereço de escravo



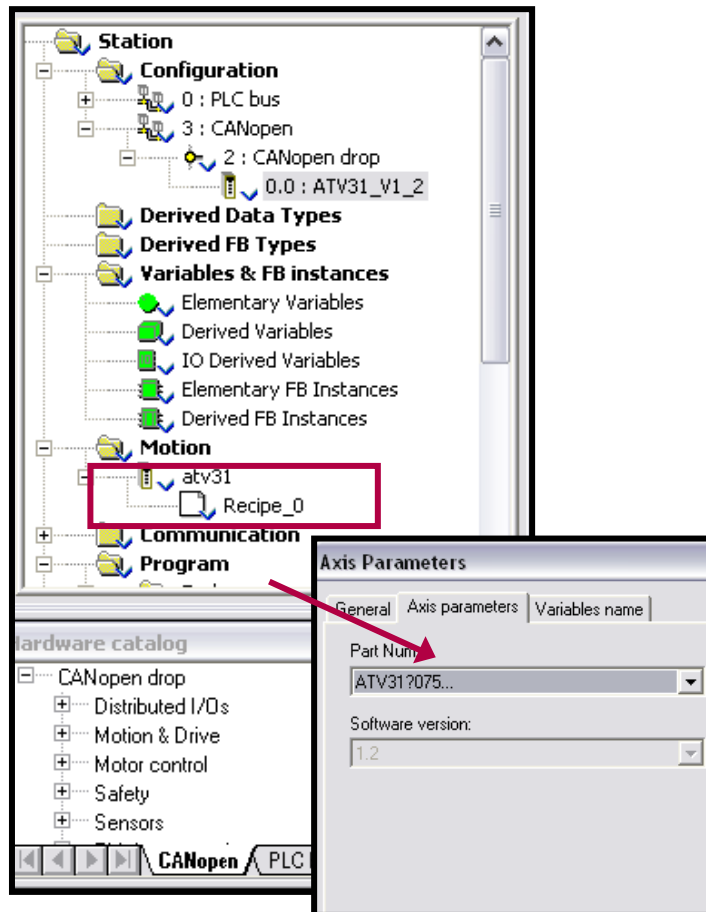
Habilita função MFB



Seleção baudrate

# Simulação

- Configuração no PLC



- Configuração do “Axis”

*Part Num:*

Atentar para a referência do inversor

Ex.: ATV31075M2A

*Software version:*

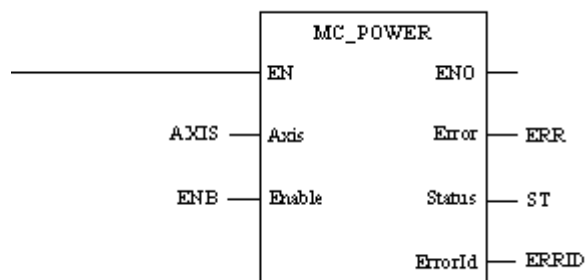
1.2

A função MFB está disponível para ATV31 V1.2 . É possível trabalhar com inversores cuja versão de firmware é V1.7

# Função dos blocos

- MC\_POWER

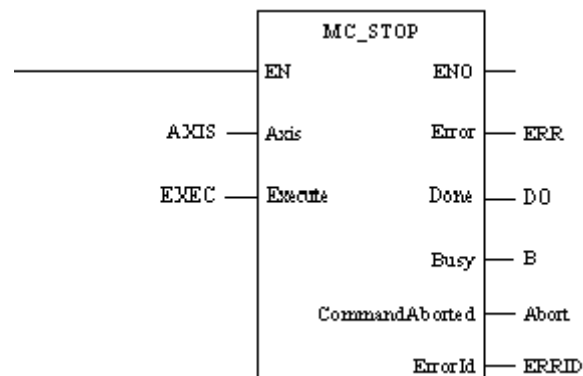
A função do MC\_POWER é habilitar o inversor no barramento CANopen, baseado no eixo configurado.



# Função dos blocos

- MC\_STOP

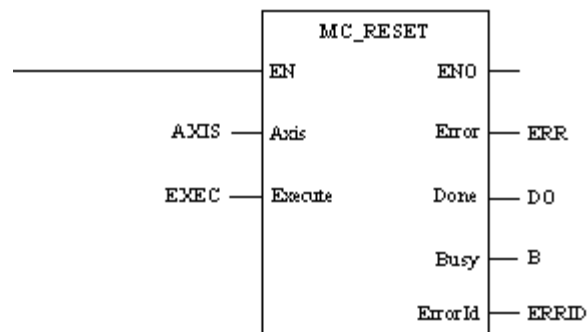
Com a função MC\_STOP ocorre a parada do inversor.  
É possível monitorar o ERRID e se o canal está ocupado (BUSY)



# Função dos blocos

- MC\_RESET

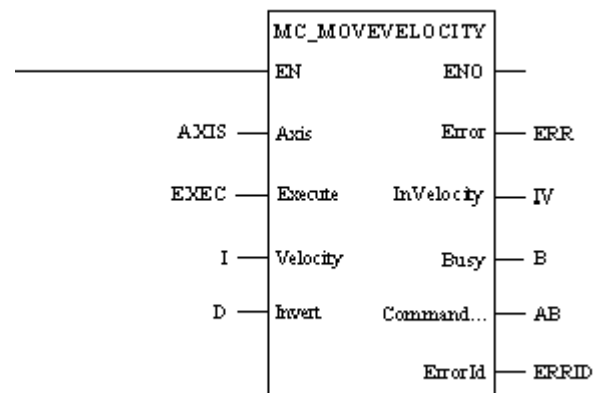
A função MC\_RESET é usada retornar o sistema a seu estado inicial, sem a exibição dos erros e advertências ocorridos durante a simulação.



# Função dos blocos

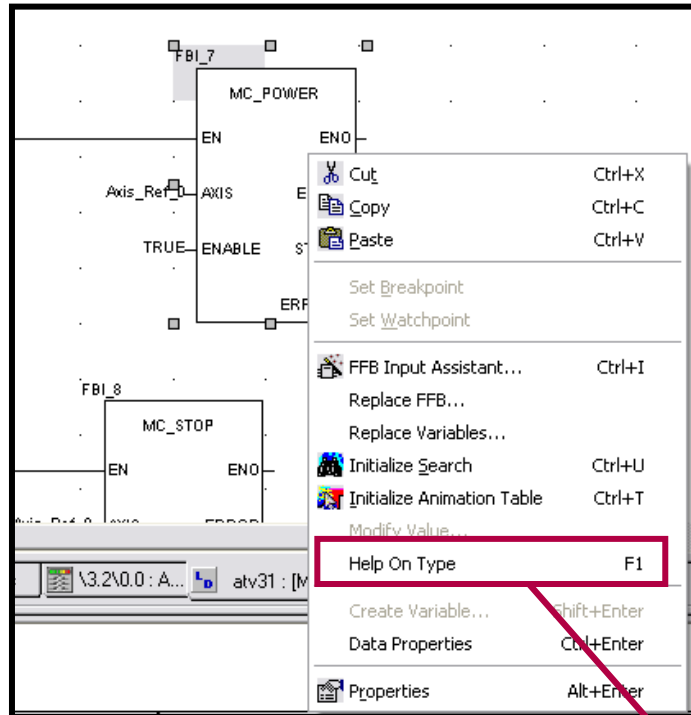
- MC\_MOVEVELOCITY

A função MC\_MOVEVELOCITY é usada para determinar o setpoint de velocidade. A entrada **Execute** possibilita habilitar o sistema para sentido avanço com o setpoint. Para inversão é necessária habilitar a entrada **Invert** e em seguida a entrada **Execute** para habilitar o sentido.



# Simulação

- Dica na solução de erros



- Clicando com o lado direito do mouse, no bloco atribuído, selecionar Help On Type.
- Pesquisar ErroId

The 'Motion Function Block' help window is shown. The search bar contains 'ErrorId' and the results list is displayed. The 'Error Codes and Values' section is highlighted, and a table of error codes is visible.

Error_Id (decimal format)	Error mean
0	No error.
1	PLC messag
2	-
3	The block w
4	Cancelled bl
5	-
6	Faulty axis c
7	Axisref c
8	If the value l
9	The servodr
10	-
11	The block w
12	The block w
13	The block ha

# Simulação

- Configuração no ATV31

- Dados da placa do motor anteriormente ajustados

- Os seguintes parâmetros foram modificados

## Menu CtL-

LAC (nível de acesso) = L3

Fr1 (configuração de referência) = CAn

CHCF (modo misto) = SEP

Cd1 (configuração do canal de comando) = CAn

## Menu Con-

AdCO (endereço do inversor) = 2

bdCO (velocidade de transmissão) = 500kbps

(velocidade conforme configurada no “bus parameters” no M340)