

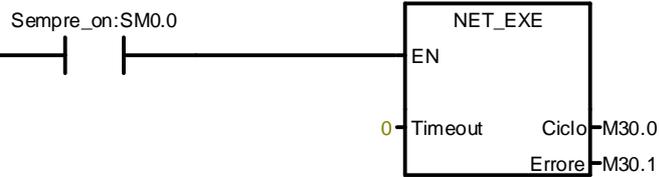
Blocco: MAIN
 Autore:
 Data di creazione: 26.04.2006 13:30:03
 Ultima modifica: 16.11.2006 11:55:47

Simbolo	Tipo variabile	Tipo di dati	Commento
	TEMP		

PROGRAMMA STAZIONE REMOTA CAMERA DI COLAGGIO

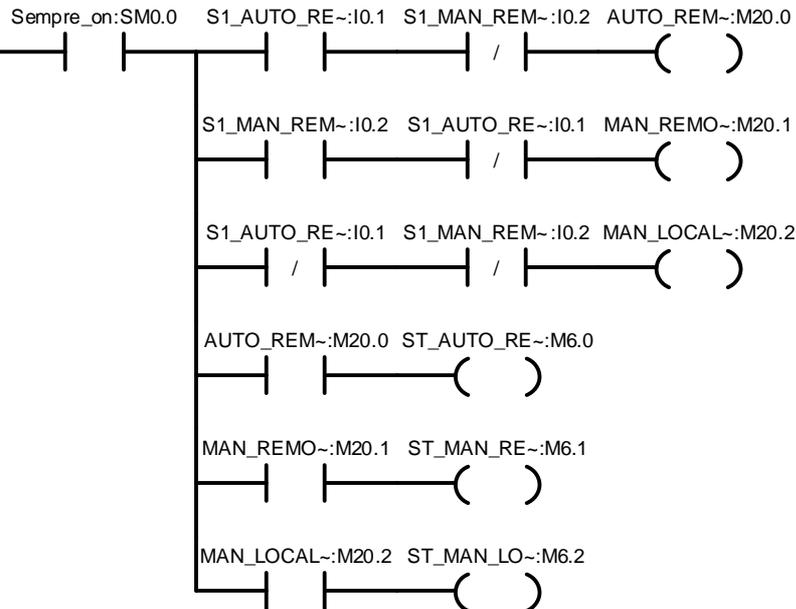
Segmento 1

Gestione comunicazione Profibus



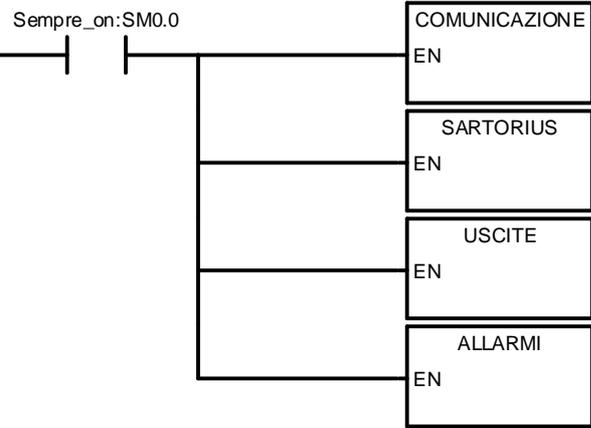
Simbolo	Indirizzo	Commento
Sempre_on	SM0.0	Sempre ON

Segmento 2 GESTIONE STATO DI FUNZIONAMENTO



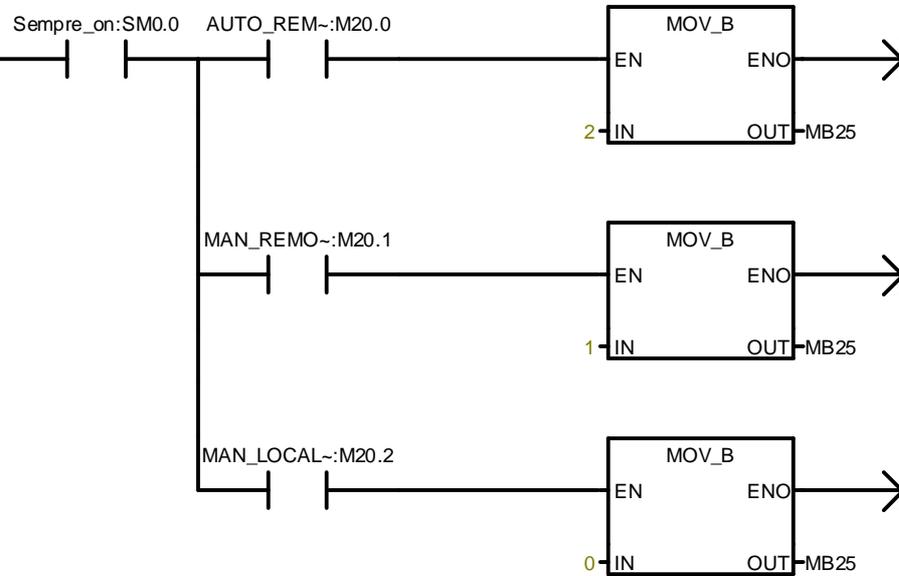
Simbolo	Indirizzo	Commento
AUTO_REMOTO	M20.0	
MAN_LOCALE	M20.2	
MAN_REMOTO	M20.1	
S1_AUTO_REMOTO	I0.1	S1
S1_MAN_REMOTO	I0.2	S1
Sempre_on	SM0.0	Sempre ON
ST_AUTO_REMOTO	M6.0	A PLC LOCALE
ST_MAN_LOCALE	M6.2	A PLC LOCALE
ST_MAN_REMOTO	M6.1	A PLC LOCALE

Segmento 3 CHIAMATA SOTTOPROGRAMMI



Simbolo	Indirizzo	Commento
Sempre_on	SM0.0	Sempre ON

Segmento 4 VISUALIZZAZIONE OP



Simbolo	Indirizzo	Commento
AUTO_REMOTO	M20.0	
MAN_LOCALE	M20.2	
MAN_REMOTO	M20.1	
Sempre_on	SM0.0	Sempre ON

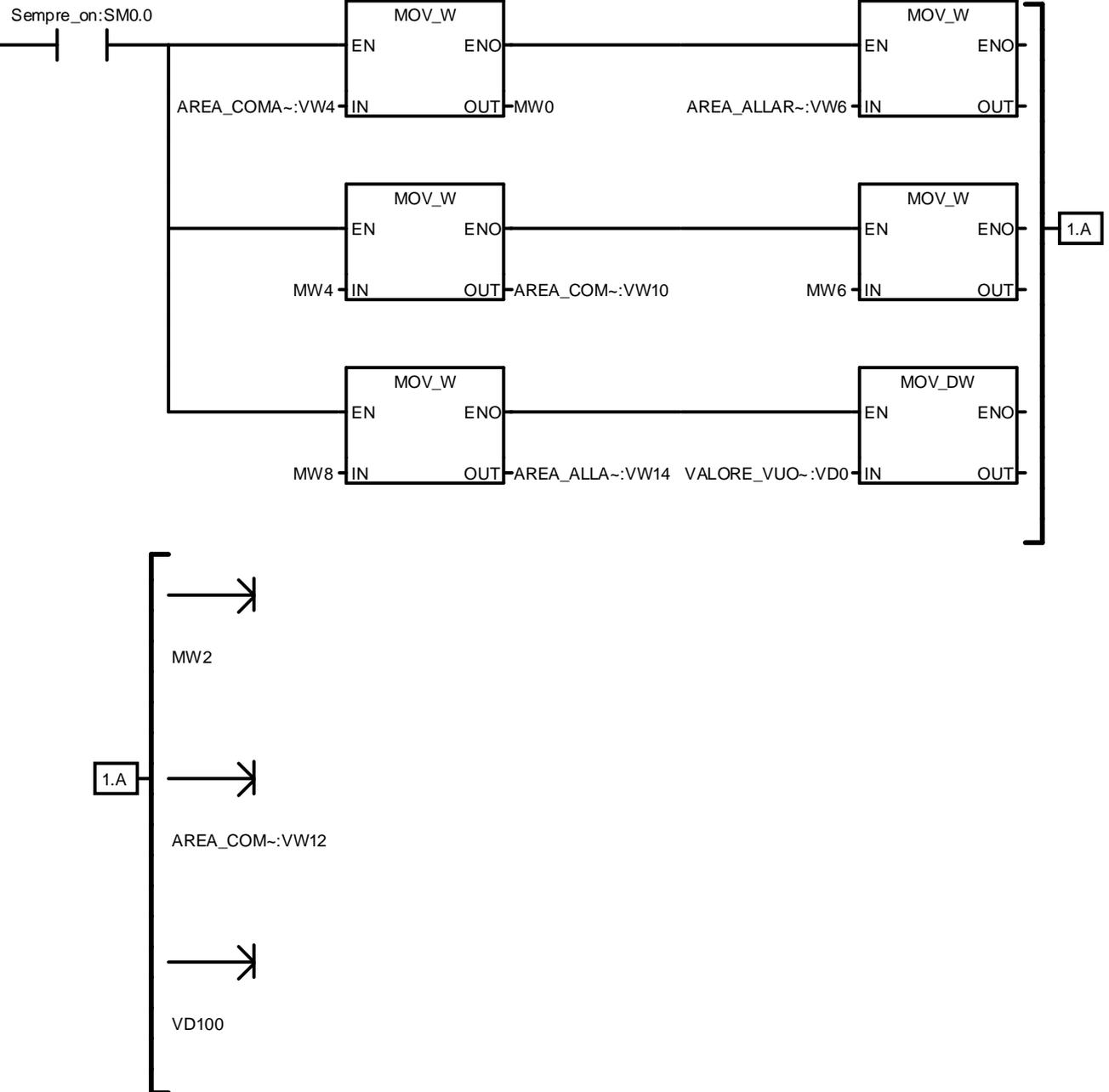
Blocco: COMUNICAZIONE
Autore:
Data di creazione: 10.05.2006 11:54:28
Ultima modifica: 16.11.2006 8:22:48

Simbolo	Tipo variabile	Tipo di dati	Commento
EN	IN	BOOL	
	IN		
	IN_OUT		
	OUT		
	TEMP		

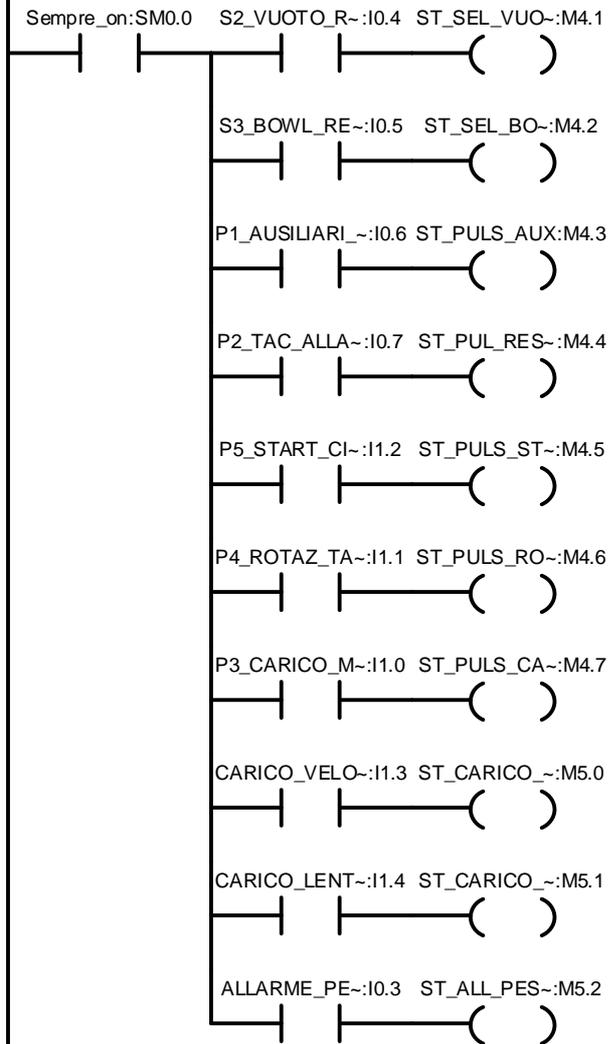
COMMENTI SUL SOTTOPROGRAMMA

Segmento 1 PASSAGGIO DATI TRA PLC

Commento del segmento



Simbolo	Indirizzo	Commento
AREA_ALLARMI	VW6	DA LOCALE A REMOTO
AREA_ALLARMI_1	VW14	DA REMOTO A LOCALE
AREA_COMANDI	VW4	DA LOCALE A REMOTO
AREA_COMANDI_1	VW10	DA REMOTO A LOCALE
AREA_COMANDI_2	VW12	DA REMOTO A LOCALE
Sempre_on	SM0.0	Sempre ON
VALORE_VUOTO	VD0	DA LOCALE A REMOTO

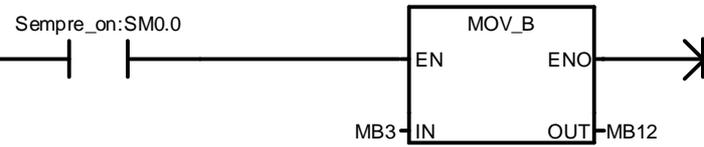
Segmento 2 **PASSAGGIO DATI TRA PLC**


Simbolo	Indirizzo	Commento
ALLARME_PESATURA	I0.3	RA4
CARICO_LENTO	I1.4	RA2
CARICO_VELOCE	I1.3	RA1
P1_AUSILIARI_REM	I0.6	P1
P2_TAC_ALLARMI_REM	I0.7	P2
P3_CARICO_MANUALE	I1.0	P3
P4_ROTAZ_TAVOLA_REM	I1.1	P4
P5_START_CICLO	I1.2	P5
S2_VUOTO_REMOTO	I0.4	S2
S3_BOWL_REMOTO	I0.5	S3
Sempre_on	SM0.0	Sempre ON
ST_ALL_PESATURA	M5.2	A PLC LOCALE
ST_CARICO_LENTO	M5.1	A PLC LOCALE
ST_CARICO_VELOCE	M5.0	A PLC LOCALE
ST_PUL_RES_ALL	M4.4	A PLC LOCALE
ST_PULS_AUX	M4.3	A PLC LOCALE
ST_PULS_CAR_MAN	M4.7	A PLC LOCALE
ST_PULS_ROT_TAVOLA	M4.6	A PLC LOCALE
ST_PULS_START_CICLO	M4.5	A PLC LOCALE
ST_SEL_BOWL	M4.2	A PLC LOCALE
ST_SEL_VUOTO	M4.1	A PLC LOCALE

Segmento 3 **PASSAGGIO DATI A OP**

Commento del segmento

Sempre_on:SM0.0



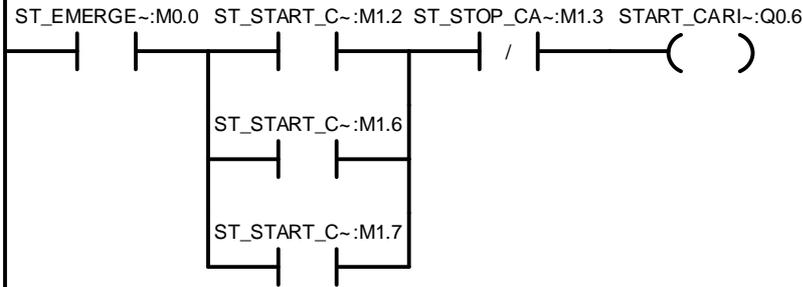
Simbolo	Indirizzo	Commento
Sempre_on	SM0.0	Sempre ON

Blocco: SARTORIUS
 Autore:
 Data di creazione: 10.05.2006 11:54:48
 Ultima modifica: 07.11.2006 15:25:04

Simbolo	Tipo variabile	Tipo di dati	Commento
EN	IN	BOOL	
	IN		
	IN_OUT		
	OUT		
	TEMP		

COMMENTI SUL SOTTOPROGRAMMA

Segmento 1 START CARICO A SARTORIUS



Simbolo	Indirizzo	Commento
ST_EMERGENZA	M0.0	DA PLC LOCALE
ST_START_CARICO	M1.2	DA PLC LOCALE
ST_START_CARICO_1	M1.6	DA PLC LOCALE
ST_START_CARICO_2	M1.7	DA PLC LOCALE
ST_STOP_CARICO	M1.3	DA PLC LOCALE
START_CARICO	Q0.6	R1

Segmento 2 STOP CARICO A SARTORIUS



Simbolo	Indirizzo	Commento
ST_EMERGENZA	M0.0	DA PLC LOCALE
ST_STOP_CARICO	M1.3	DA PLC LOCALE
STOP_CARICO	Q0.7	R2

Segmento 3 Titolo del segmento

Commento del segmento

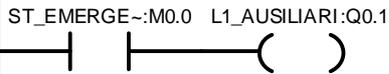


Blocco: USCITE
 Autore:
 Data di creazione: 10.05.2006 11:56:55
 Ultima modifica: 07.11.2006 14:28:44

Simbolo	Tipo variabile	Tipo di dati	Commento
EN	IN	BOOL	
	IN		
	IN_OUT		
	OUT		
	TEMP		

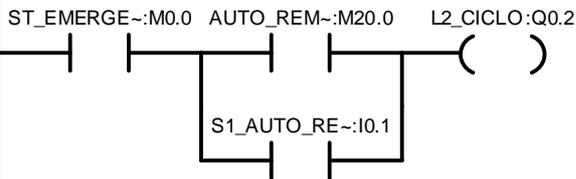
COMMENTI SUL SOTTOPROGRAMMA

Segmento 1 LAMPADA AUSILIARI



Simbolo	Indirizzo	Commento
L1_AUSILIARI	Q0.1	L1
ST_EMERGENZA	M0.0	DA PLC LOCALE

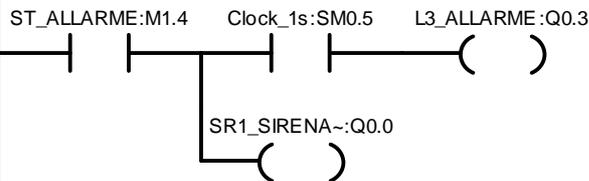
Segmento 2 LAMPADA CICLO



Simbolo	Indirizzo	Commento
AUTO_REMOTO	M20.0	
L2_CICLO	Q0.2	L2
S1_AUTO_REMOTO	I0.1	S1
ST_EMERGENZA	M0.0	DA PLC LOCALE

Segmento 3 LAMPADA ALLARMI

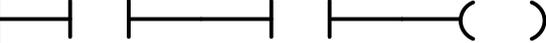
Commento del segmento



Simbolo	Indirizzo	Commento
Clock_1s	SM0.5	Impulso di clock che è ON per 0,5 s, OFF per 0,5 s, per un duty cycle di 1 s.
L3_ALLARME	Q0.3	L3
SR1_SIRENA_ALL	Q0.0	SR1
ST_ALLARME	M1.4	DA PLC LOCALE

Segmento 4 LAMPADA PORTA CHIUSA

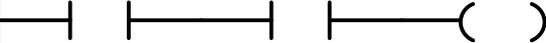
ST_EMERGE~:M0.0 ST_PORTELLO:M1.5 L4_PORTA_C~:Q0.4



Simbolo	Indirizzo	Commento
L4_PORTA_CHIUSA	Q0.4	L4
ST_EMERGENZA	M0.0	DA PLC LOCALE
ST_PORTELLO	M1.5	DA PLC LOCALE

Segmento 5 LAMPADA INTERDIZIONE ACCESSI

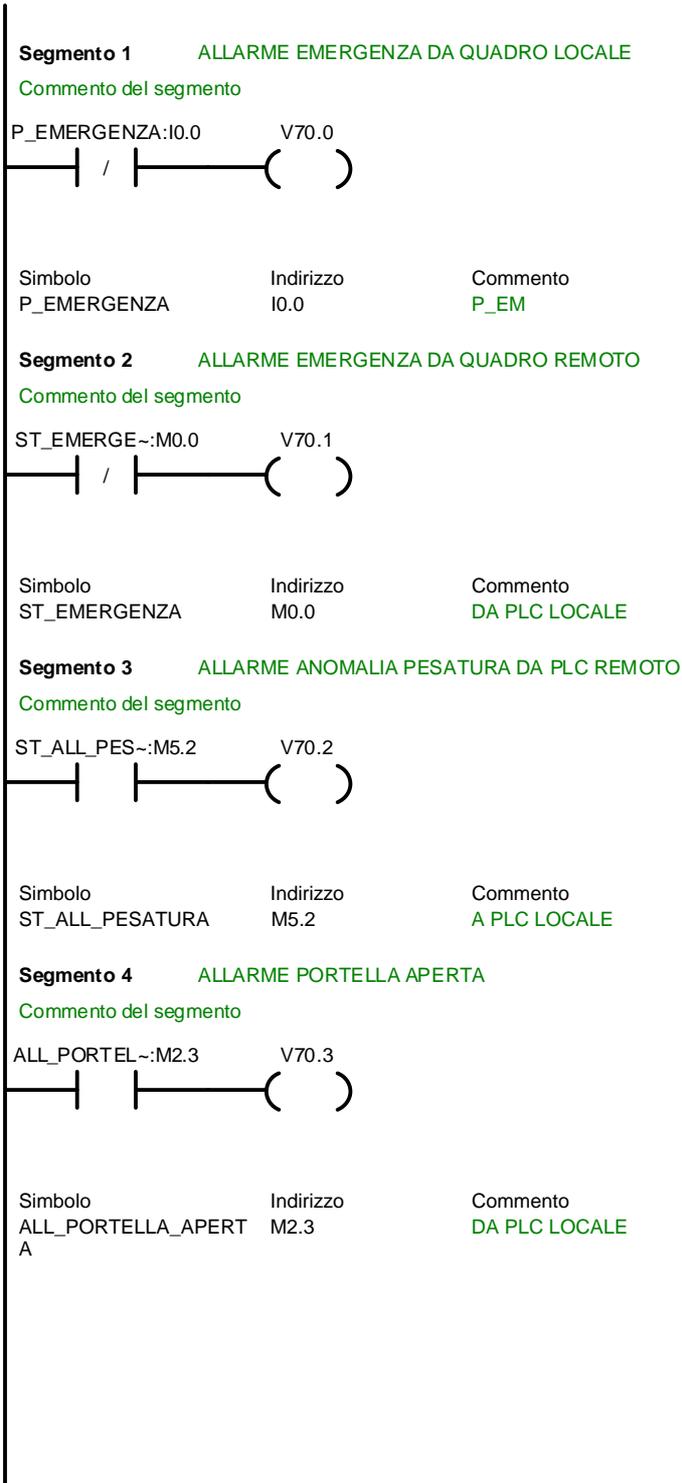
ST_EMERGE~:M0.0 ST_ACCESSI:M0.1 L5_INTERD_A~:Q0.5



Simbolo	Indirizzo	Commento
L5_INTERD_ACCESSI	Q0.5	L5
ST_ACCESSI	M0.1	DA PLC LOCALE
ST_EMERGENZA	M0.0	DA PLC LOCALE

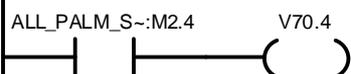
Blocco: ALLARMI
 Autore:
 Data di creazione: 03.05.2006 11:30:07
 Ultima modifica: 16.11.2006 11:55:47

Simbolo	Tipo variabile	Tipo di dati	Commento
EN	IN	BOOL	
	IN		
	IN_OUT		
	OUT		
	TEMP		



Segmento 5 ALLARME PALMELLA APERTA

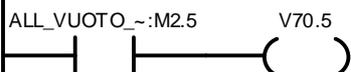
Commento del segmento



Simbolo	Indirizzo	Commento
ALL_PALM_SBLOCCATA	M2.4	DA PLC LOCALE

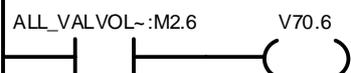
Segmento 6 ALLARME VUOTO NON RAGGIUNTO

Commento del segmento



Simbolo	Indirizzo	Commento
ALL_VUOTO_NON_RAGG	M2.5	DA PLC LOCALE
G		

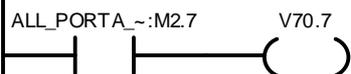
Segmento 7 ALLARME WATCHDOG VALVOLE PESATURA



Simbolo	Indirizzo	Commento
ALL_VALVOLE_CARICO	M2.6	DA PLC LOCALE

Segmento 8 ALLARME PORTA LOCALE APERTA

Commento del segmento

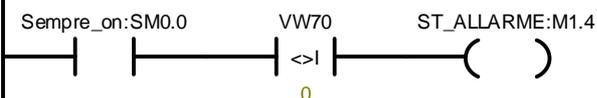


Simbolo	Indirizzo	Commento
ALL_PORTA_APERTA	M2.7	DA PLC LOCALE

Segmento 9 ALLARME COMUNICAZIONE PROFIBUS

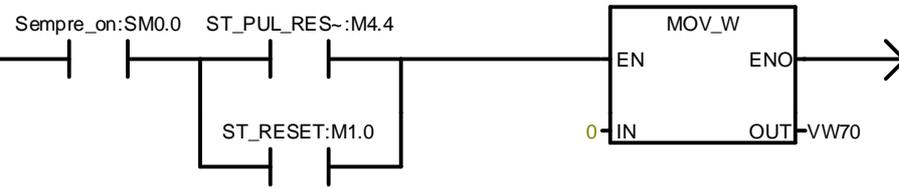


Segmento 10 ALLARMI PRESENTI



Simbolo	Indirizzo	Commento
Sempre_on	SM0.0	Sempre ON
ST_ALLARME	M1.4	DA PLC LOCALE

Segmento 11 RESET ALLARMI



Simbolo	Indirizzo	Commento
Sempre_on	SM0.0	Sempre ON
ST_PUL_RES_ALL	M4.4	A PLC LOCALE
ST_RESET	M1.0	DA PLC LOCALE

Blocco: NET_EXE
 Autore:
 Data di creazione: 07.11.2006 12:55:58
 Ultima modifica: 07.11.2006 12:55:58

	Simbolo	Tipo variabile	Tipo di dati	Commento
	EN	IN	BOOL	
LW0	Timeout	IN	INT	Temporizzatore di timeout 0=nessuno; 1-32767=valore del temporizzatore in secondi.
		IN		
		IN_OUT		
L2.0	Ciclo	OUT	BOOL	Commutato ogni volta che vengono concluse tutte le operazioni NET.
L2.1	Errore	OUT	BOOL	0=Nessun errore; 1=Errore (codice del byte di stato di NETR/NETW).
		OUT		
		TEMP		



Questa unità di programma è stata creata dalla formula NETR/NETW dell'Assistente istruzioni S7-200.
 Per attivare questa configurazione nel programma, utilizzare SMO.0 per richiamare il sottoprogramma dal blocco di codice MAIN in tutti i cicli di scansione.

NETR operazione 1 di 2
 Tabella dei dati locali della CPU CPU remota = 5 Stato dell'operazione
 VB0 - VB7 <--- VB0 - VB7 NETR1_Status:VB75
 Lunghezza dei dati: 8 byte

NETW operazione 2 di 2
 Tabella dei dati locali della CPU CPU remota = 5 Stato dell'operazione
 VB10 - VB15 --> VB10 - VB15 NETW2_Status:VB90
 Lunghezza dei dati: 6 byte

Per modificare le operazioni di rete di questa configurazione, riavviare l'Assistente NETR/NETW. Per monitorare lo stato delle operazioni di rete creare una tabella di stato contenente i simboli sopra indicati. Per maggiori informazioni sugli errori delle operazioni NETR e NETW consultare la Guida in linea.

 Simbolo	Indirizzo	Commento
SR1_SIRENA_ALL	Q0.0	SR1
L1_AUSILIARI	Q0.1	L1
L2_CICLO	Q0.2	L2
L3_ALLARME	Q0.3	L3
L4_PORTA_CHIUSA	Q0.4	L4
L5_INTERD_ACCESSI	Q0.5	L5
START_CARICO	Q0.6	R1
STOP_CARICO	Q0.7	R2
	Q1.0	
	Q1.1	
P_EMERGENZA	I0.0	P_EM
S1_AUTO_REMOTO	I0.1	S1
S1_MAN_REMOTO	I0.2	S1
ALLARME_PESATURA	I0.3	RA4
S2_VUOTO_REMOTO	I0.4	S2
S3_BOWL_REMOTO	I0.5	S3
P1_AUSILIARI_REM	I0.6	P1
P2_TAC_ALLARMI_REM	I0.7	P2
P3_CARICO_MANUALE	I1.0	P3
P4_ROTAZ_TAVOLA_R EM	I1.1	P4
P5_START_CICLO	I1.2	P5
CARICO_VELOCE	I1.3	RA1
CARICO_LENTO	I1.4	RA2
 RISERVA_SARTORIUS	I1.5	RA3
ST_EMERGENZA	M0.0	DA PLC LOCALE
ST_ACCESSI	M0.1	DA PLC LOCALE
 ST_PALMELLA	M0.2	DA PLC LOCALE
 ST_SEL_MAN_LOCALE	M0.3	DA PLC LOCALE
 ST_POS_TAVOLA	M0.4	DA PLC LOCALE
 ST_VALV_CHIUSA	M0.5	DA PLC LOCALE
 ST_VALV_AP_50	M0.6	DA PLC LOCALE
 ST_VALV_AP_100	M0.7	DA PLC LOCALE
ST_RESET	M1.0	DA PLC LOCALE
 ST_CONDIZIONI_OK	M1.1	DA PLC LOCALE
ST_START_CARICO	M1.2	DA PLC LOCALE
ST_STOP_CARICO	M1.3	DA PLC LOCALE
ST_ALLARME	M1.4	DA PLC LOCALE
ST_PORTELLO	M1.5	DA PLC LOCALE
ST_START_CARICO_1	M1.6	DA PLC LOCALE
ST_START_CARICO_2	M1.7	DA PLC LOCALE
 ST_PULS_EMERG	M4.0	A PLC LOCALE
ST_SEL_VUOTO	M4.1	A PLC LOCALE
ST_SEL_BOWL	M4.2	A PLC LOCALE
ST_PULS_AUX	M4.3	A PLC LOCALE
ST_PUL_RES_ALL	M4.4	A PLC LOCALE
ST_PULS_START_CICL O	M4.5	A PLC LOCALE
ST_PULS_ROT_TAVOL A	M4.6	A PLC LOCALE
ST_PULS_CAR_MAN	M4.7	A PLC LOCALE
ST_CARICO_VELOCE	M5.0	A PLC LOCALE
ST_CARICO_LENTO	M5.1	A PLC LOCALE
ST_ALL_PESATURA	M5.2	A PLC LOCALE
ST_AUTO_REMOTO	M6.0	A PLC LOCALE
ST_MAN_REMOTO	M6.1	A PLC LOCALE
ST_MAN_LOCALE	M6.2	A PLC LOCALE

  Simbolo	Indirizzo	Commento
AUTO_REMOTO	M20.0	
MAN_REMOTO	M20.1	
MAN_LOCALE	M20.2	
VALORE_VUOTO	VD0	DA LOCALE A REMOTO
AREA_COMANDI	VW4	DA LOCALE A REMOTO
AREA_ALLARMI	VW6	DA LOCALE A REMOTO
AREA_COMANDI_1	VW10	DA REMOTO A LOCALE
AREA_COMANDI_2	VW12	DA REMOTO A LOCALE
AREA_ALLARMI_1	VW14	DA REMOTO A LOCALE
 ALL_EMERGENZA	M2.0	DA PLC LOCALE
	M2.1	DA PLC LOCALE
	M2.2	DA PLC LOCALE
ALL_PORTELLA_APERTA	M2.3	DA PLC LOCALE
ALL_PALM_SBLOCCATA	M2.4	DA PLC LOCALE
ALL_VUOTO_NON_RAGGI	M2.5	DA PLC LOCALE
ALL_VALVOLE_CARICO	M2.6	DA PLC LOCALE
ALL_PORTA_APERTA	M2.7	DA PLC LOCALE

 Simbolo	Indirizzo	Commento
 Sempre_on	SM0.0	Sempre ON
 On_primo_ciclo	SM0.1	ON solo per il primo ciclo di scansione
 Perdita_ritenzione	SM0.2	ON per 1 ciclo di scansione in caso di perdita dei dati a ritenzione
 RUN_accensione	SM0.3	ON per 1 ciclo di scansione se si passa a RUN da una condizione di accensione
 Clock_60s	SM0.4	Impulso di clock che è ON per 30 s, OFF per 30 s, per un duty cycle di 1 minuto
 Clock_1s	SM0.5	Impulso di clock che è ON per 0,5 s, OFF per 0,5 s, per un duty cycle di 1 s.
 Clock_ciclo_scan	SM0.6	Clock del ciclo di scansione che è ON per un ciclo e OFF per il ciclo successivo
 Selettore_modi	SM0.7	Indica la posizione del selettore dei modi di funzionamento: 0 = TERM, 1 = RUN
 Risultato_0	SM1.0	Impostato a 1 in seguito all'esecuzione di certe operazioni se il risultato = 0
 Overflow_illegale	SM1.1	Impostato a 1 da certe istruzioni in caso di overflow o val. numerico illegale
 Risultato_negativo	SM1.2	Impostato a 1 quando un'operazione matematica dà un risultato negativo
 Dividi_per_0	SM1.3	Impostato a 1 se si cerca di effettuare una divisione per zero
 Overflow_tabella	SM1.4	Impostato a 1 se Registra valore nella tabella riempie troppo la tabella
 Tabella_vuota	SM1.5	Impostato a 1 se un'istruzione LIFO o FIFO cerca di leggere una tabella vuota
 Non_BCD	SM1.6	Impostato a 1 se si cerca di convertire un valore non BCD in valore binario
 Non_esadecimale	SM1.7	Impostato a 1 se un valore ASCII non è convertibile in valore esadecimale valido
 Errore_parità	SM3.0	Impostato a 1 se errore di parità in un carattere ricevuto nelle porte 0 o 1
 Overflow_interrupt_com	SM4.0	On in caso di overflow nella coda interrupt di comunicaz. (solo rout. interr.)
 Overflow_interrupt_ingr	SM4.1	On in caso di overflow nella coda interrupt di ingresso (solo rout. interr.)
 Overflow_interr_tempo	SM4.2	On in caso di overflow nella coda degli interrupt a tempo (solo rout. interr.)
 Errore_RUNTIME	SM4.3	Impostato a 1 in caso di errore di programmazione di run time
 Abilitaz_interrupt	SM4.4	Indica lo stato di abilitazione degli interrupt: 1 = interrupt abilitati
 Trasm0_inattivo	SM4.5	Impostato a 1 quando il trasmettitore è inattivo (porta 0)
 Trasm1_inattivo	SM4.6	Impostato a 1 quando il trasmettitore è inattivo (porta 1)
 Forzamento_on	SM4.7	On in caso di forzamento: 1 = valore forzato, 0 = nessuno forzato (solo 22x)
 Errori_IO	SM5.0	Impostato a 1 se sono presenti errori di I/O
 Troppi_IO_digitali	SM5.1	Impostato a 1 se sono stati collegati al bus di I/O troppi I/O digitali
 Troppi_IO_analogici	SM5.2	Impostato a 1 se sono stati collegati al bus di I/O troppi I/O analogici
 Troppe_unità_intell	SM5.3	Impostato a 1 se sono collegate al bus di I/O troppe unità di I/O intelligenti
 Errore_DP	SM5.7	Impostato a 1 in caso di errore nel bus standard DP (solo per S7-215)
 Configura_P0_0	SM30.0	Seleziona il protocollo freeport o di sistema per la porta 0
 Salva_in_EEPROM_7	SM31.7	Richiesta utente di salvataggio nella memoria permanente (0=nessuna, 1=salva) La CPU resetta questo bit al termine di tutte le operazioni di salvataggio
 Stato_HSC0_5	SM36.5	Stato della direzione di conteggio di HSC0: 1= in avanti
 Stato_HSC0_6	SM36.6	Stato di HSC0 'valore attuale = valore di preimpostazione': 1 = uguale
 Stato_HSC0_7	SM36.7	Stato di HSC0 'valore attuale > valore di preimpostazione': 1= maggiore

	Simbolo	Indirizzo	Commento
	Livello_reset_HSC0	SM37.0	Controllo del livello di attività di Resetta per HSC0: 0=attività alta; 1=bassa
	Velocità_HSC0	SM37.2	Selezione velocità di conteggio di HSC0: 0=4x (quadratura); 1=singola
	Dir_HSC0	SM37.3	Controllo della direzione di conteggio di HSC0: 0 = indietro; 1 = avanti
	Aggiorna_dir_HSC0	SM37.4	Aggiornamento della direzione di conteggio HSC0: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
	Aggiorna_VP_HSC0	SM37.5	Aggiornamento valore di preimpostazione di HSC0: 0=nessuno; 1=aggiorna
	Aggiorna_VA_HSC0	SM37.6	Aggiornamento valore attuale di HSC0: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
	Abilita_HSC0	SM37.7	Abilitazione HSC0: 0 = disabilita; 1 = abilita
	Stato_HSC1_5	SM46.5	Stato della direzione di conteggio di HSC1: 1= in avanti
	Stato_HSC1_6	SM46.6	Stato di HSC1 'valore attuale = valore di preimpostazione': 1 = uguale
	Stato_HSC1_7	SM46.7	Stato di HSC1 'valore attuale > valore di preimpostazione': 1= maggiore
	Livello_reset_HSC1	SM47.0	Controllo del livello di attività di Resetta per HSC1: 0=attività alta; 1=bassa
	Livello_avvio_HSC1	SM47.1	Controllo del livello di attività di Avvio per HSC1: 0=attività alta; 1=bassa
	Velocità_HSC1	SM47.2	Selezione velocità di conteggio di HSC1: 0=4x (quadratura); 1=singola
	Dir_HSC1	SM47.3	Controllo della direzione di conteggio di HSC1: 0 = indietro; 1 = avanti
	Aggiorna_dir_HSC1	SM47.4	Aggiornamento della direzione di conteggio HSC1: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
	Aggiorna_VP_HSC1	SM47.5	Aggiornamento valore di preimpostazione di HSC1: 0=nessuno; 1=aggiorna
	Aggiorna_VA_HSC1	SM47.6	Aggiornamento valore attuale di HSC1: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
	Abilita_HSC1	SM47.7	Abilitazione HSC1: 0 = disabilita; 1 = abilita
	Stato_HSC2_5	SM56.5	Stato della direzione di conteggio di HSC2: 1= in avanti
	Stato_HSC2_6	SM56.6	Stato di HSC2 'valore attuale = valore di preimpostazione': 1 = uguale
	Stato_HSC2_7	SM56.7	Stato di HSC2 'valore attuale > valore di preimpostazione': 1= maggiore
	Livello_reset_HSC2	SM57.0	Controllo del livello di attività di Resetta per HSC2: 0=attività alta; 1=bassa
	Livello_avvio_HSC2	SM57.1	Controllo del livello di attività di Avvio per HSC2: 0=attività alta; 1=bassa
	Velocità_HSC2	SM57.2	Selezione velocità di conteggio di HSC2: 0=4x (quadratura); 1=singola
	Dir_HSC2	SM57.3	Controllo della direzione di conteggio di HSC2: 0 = indietro; 1 = avanti
	Aggiorna_dir_HSC2	SM57.4	Aggiornamento della direzione di conteggio HSC2: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
	Aggiorna_VP_HSC2	SM57.5	Aggiornamento valore di preimpostazione di HSC2: 0=nessuno; 1=aggiorna
	Aggiorna_VA_HSC2	SM57.6	Aggiornamento valore attuale di HSC2: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
	Abilita_HSC2	SM57.7	Abilitazione HSC2: 0 = disabilita; 1 = abilita
	Interruzione_err_PLS0	SM66.4	Profilo PTO0 interrotto: 0=nessun errore, 1=interruz. per errore calcolo delta
	Interruzione_cmd_PLS0	SM66.5	Profilo PTO0 interrotto: 0= non da comando utente, 1 = da comando utente
	Overflow_PLS0	SM66.6	Overflow di pipeline PTO0 (resettato dal sistema in caso di profili esterni, altrimenti deve essere resettato dall'utente): 0=nessun overflow; 1= overflow
	PLS0_inattivo	SM66.7	PTO0 inattivo: 0 = PTO in esecuzione, 1 = PTO inattivo

Simbolo	Indirizzo	Commento
Aggiorna_ciclo_PLS0	SM67.0	Aggiorna il valore del tempo di ciclo di PTO0/PWM0: 1 = scrivi nuovo valore
Aggiorna_dur_imp_PWM0	SM67.1	Aggiorna la durata degli impulsi di PTO0/PWM0: 1 = scrivi nuova durata
Aggiorna_cont_imp_PTO0	SM67.2	Aggiorna il valore di conteggio impulsi di PTO0: 1= scrivi nuovo valore
Base_tempi_PLS0	SM67.3	Base dei tempi di PTO0/PWM0: 0=1µs/impulso, 1=1ms/impulso
Sinc_PWM0	SM67.4	Aggiornamento sincrono di PWM0: 0=asincrono; 1=sincrono
Funzion_PTO0	SM67.5	PTO0: 0 = a un segmento; 1= a più segmenti
Selez_modolo_PLS0	SM67.6	Seleziona modo PTO0/PWM0: 0=PTO; 1=PWM
Abilita_PLS0	SM67.7	Abilitazione di PTO0/PWM0: 1=abilita
Interruzione_err_PLS1	SM76.4	Profilo PTO1 interrotto: 0=nessun errore, 1=interruz. per errore calcolo delta
Interruzione_cmd_PLS1	SM76.5	Profilo PTO1 interrotto: 0= non da comando utente, 1 = da comando utente
Overflow_PLS1	SM76.6	Overflow di pipeline PTO1 (resettato dal sistema in caso di profili esterni, altrimenti deve essere resettato dall'utente): 0=nessun overflow; 1= overflow
PLS1_inattivo	SM76.7	PTO1 inattivo: 0 = PTO in esecuzione, 1 = PTO inattivo.
Aggiorna_ciclo_PLS1	SM77.0	Aggiorna il valore del tempo di ciclo di PTO1/PWM1: 1 = scrivi nuovo valore
Aggiorna_dur_imp_PWM1	SM77.1	Aggiorna la durata degli impulsi di PTO1/PWM1: 1 = scrivi nuova durata
Aggiorna_cont_imp_PTO1	SM77.2	Aggiorna il valore di conteggio impulsi di PTO1: 1= scrivi nuovo valore
Base_tempi_PLS1	SM77.3	Base dei tempi di PTO1/PWM1: 0=1µs/impulso, 1=1ms/impulso
Sinc_PWM1	SM77.4	Aggiornamento sincrono di PWM1: 0=asincrono; 1=sincrono
Funzion_PTO1	SM77.5	PTO1: 0 = a un segmento; 1= a più segmenti
Selez_modolo_PLS1	SM77.6	Seleziona modo PTO1/PWM1: 0=PTO; 1=PWM
Abilita_PLS1	SM77.7	Abilitazione di PTO1/PWM1: 1=abilita
Stato_ricez_P0_0	SM86.0	1=ricezione messaggio conclusa: errore di parità
Stato_ricez_P0_1	SM86.1	1=ricezione messaggio conclusa: n. max. di caratteri raggiunto
Stato_ricez_P0_2	SM86.2	1=ricezione messaggio conclusa: temporizzatore scaduto
Stato_ricez_P0_5	SM86.5	1=ricezione messaggio conclusa: carattere di fine ricevuto
Stato_ricez_P0_6	SM86.6	1=ricez. msg conclusa: errore param. ingresso o manca condizione inizio/fine
Stato_ricez_P0_7	SM86.7	1=ricezione messaggio conclusa: comando utente di disabilitazione
Ctrl_ricez_P0_1	SM87.1	0=ignora condiz. break; 1=usa condizioni di break per individuare inizio msg
Ctrl_ricez_P0_2	SM87.2	0=ignora SMW92, 1= concludi la ricezione se viene superato il tempo in SMW92
Ctrl_ricez_P0_3	SM87.3	0= temporizzatore intercaratteri, 1= temporizzatore messaggi
Ctrl_ricez_P0_4	SM87.4	0=ignora SMW90, 1=usa valore di SMW90 per individuare condiz. di inattività
Ctrl_ricez_P0_5	SM87.5	0=ignora SMB89, 1=usa valore di SMB89 per individuare la fine del messaggio
Ctrl_ricez_P0_6	SM87.6	0=ignora SMB88, 1=usa valore di SMB88 per individuare l'inizio del messaggio
Ctrl_ricez_P0_7	SM87.7	0=funzione Ricevi disattivata, 1=funzione Ricevi attiva
Configura_P1_0	SM130.0	Seleziona il protocollo freeport o di sistema per la porta 1
Stato_HSC3_5	SM136.5	Stato della direzione di conteggio di HSC3: 1= in avanti
Stato_HSC3_6	SM136.6	Stato di HSC3 'valore attuale = valore di preimpostazione': 1 = uguale
Stato_HSC3_7	SM136.7	Stato di HSC3 'valore attuale > valore di preimpostazione': 1= maggiore
Dir_HSC3	SM137.3	Controllo della direzione di conteggio di HSC3: 0 = indietro; 1 = avanti

 Simbolo	Indirizzo	Commento
 Aggiorna_dir_HSC3	SM137.4	Aggiornamento della direzione di conteggio HSC3: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
 Aggiorna_VP_HSC3	SM137.5	Aggiornamento valore di preimpostazione di HSC3: 0=nessuno; 1=aggiorna
 Aggiorna_VA_HSC3	SM137.6	Aggiornamento valore attuale di HSC3: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
 Abilita_HSC3	SM137.7	Abilitazione HSC3: 0 = disabilita; 1 = abilita
 Stato_HSC4_5	SM146.5	Stato della direzione di conteggio di HSC4: 1= in avanti
 Stato_HSC4_6	SM146.6	Stato di HSC4 'valore attuale = valore di preimpostazione': 1 = uguale
 Stato_HSC4_7	SM146.7	Stato di HSC4 'valore attuale > valore di preimpostazione': 1= maggiore
 Livello_reset_HSC4	SM147.0	Controllo del livello di attività di Resetta per HSC4: 0=attività alta; 1=bassa
 Velocità_HSC4	SM147.2	Selezione velocità di conteggio di HSC4: 0=4x (quadratura); 1=singola
 Dir_HSC4	SM147.3	Controllo della direzione di conteggio di HSC4: 0 = indietro; 1 = avanti
 Aggiorna_dir_HSC4	SM147.4	Aggiornamento della direzione di conteggio HSC4: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
 Aggiorna_VP_HSC4	SM147.5	Aggiornamento valore di preimpostazione di HSC4: 0=nessuno; 1=aggiorna
 Aggiorna_VA_HSC4	SM147.6	Aggiornamento valore attuale di HSC4: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
 Abilita_HSC4	SM147.7	Abilitazione HSC4: 0 = disabilita; 1 = abilita
 Stato_HSC5_5	SM156.5	Stato della direzione di conteggio di HSC5: 1= in avanti
 Stato_HSC5_6	SM156.6	Stato di HSC5 'valore attuale = valore di preimpostazione': 1 = uguale
 Stato_HSC5_7	SM156.7	Stato di HSC5 'valore attuale > valore di preimpostazione': 1= maggiore
 Dir_HSC5	SM157.3	Controllo della direzione di conteggio di HSC5: 0 = indietro; 1 = avanti
 Aggiorna_dir_HSC5	SM157.4	Aggiornamento della direzione di conteggio HSC5: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
 Aggiorna_VP_HSC5	SM157.5	Aggiornamento valore di preimpostazione di HSC5: 0=nessuno; 1=aggiorna
 Aggiorna_VA_HSC5	SM157.6	Aggiornamento valore attuale di HSC5: 0 = nessuno; 1 = aggiorna
 Abilita_HSC5	SM157.7	Abilitazione HSC5: 0 = disabilita; 1 = abilita
 Stato_ricez_P1_0	SM186.0	1=ricezione messaggio conclusa: errore di parità
 Stato_ricez_P1_1	SM186.1	1=ricezione messaggio conclusa: n. max. di caratteri raggiunto
 Stato_ricez_P1_2	SM186.2	1=ricezione messaggio conclusa: temporizzatore scaduto
 Stato_ricez_P1_5	SM186.5	1=ricezione messaggio conclusa: carattere di fine ricevuto
 Stato_ricez_P1_6	SM186.6	1=ricez. msg conclusa: errore param. ingresso o manca condizione inizio/fine
 Stato_ricez_P1_7	SM186.7	1=ricezione messaggio conclusa: comando utente di disabilitazione
 Ctrl_ricez_P1_1	SM187.1	0=ignora condiz. break; 1=usa condizioni di break per individuare inizio msg
 Ctrl_ricez_P1_2	SM187.2	0=ignora SMW92, 1= concludi la ricezione se viene superato il tempo in SMW92
 Ctrl_ricez_P1_3	SM187.3	0= temporizzatore intercaratteri, 1= temporizzatore messaggi
 Ctrl_ricez_P1_4	SM187.4	0=ignora SMW90, 1=usa valore di SMW90 per individuare condiz. di inattività
 Ctrl_ricez_P1_5	SM187.5	0=ignora SMB89, 1=usa valore di SMB89 per individuare la fine del messaggio
 Ctrl_ricez_P1_6	SM187.6	0=ignora SMB88, 1=usa valore di SMB88 per individuare l'inizio del messaggio
 Ctrl_ricez_P1_7	SM187.7	0=funzione Ricevi disattivata, 1=funzione Ricevi attiva
 Caratteri_ricevuti	SMB2	Contiene i caratteri ricevuti dalle porte 0 o 1 durante la comunicaz. freepoort

Simbolo	Indirizzo	Commento
ID_CPU	SMB6	Identifica il numero del modello di CPU
ID_EM0	SMB8	Registro ID dell'unità 0
Err_EM0	SMB9	Registro errori dell'unità 0
ID_EM1	SMB10	Registro ID dell'unità 1
Err_EM1	SMB11	Registro errori dell'unità 1
ID_EM2	SMB12	Registro ID dell'unità 2
Err_EM2	SMB13	Registro errori dell'unità 2
ID_EM3	SMB14	Registro ID dell'unità 3
Err_EM3	SMB15	Registro errori dell'unità 3
ID_EM4	SMB16	Registro ID dell'unità 4
Err_EM4	SMB17	Registro errori dell'unità 4
ID_EM5	SMB18	Registro ID dell'unità 5
Err_EM5	SMB19	Registro errori dell'unità 5
ID_EM6	SMB20	Registro ID dell'unità 6
Err_EM6	SMB21	Registro errori dell'unità 6
Val_potenziometro_0	SMB28	Impostato sul valore corrispondente al potenziometro analogico 0
Val_potenziometro_1	SMB29	Impostato sul valore corrispondente al potenziometro analogico 1
Configura_P0	SMB30	Configura porta com 0: parità, n. bit di dati/carattere, baud rate, protocollo
Salva_in_EEPROM	SMB31	Configura parametri per salvare un valore di mem. V nella mem. perman. (EEPROM)
Intrvl_interrupt_0	SMB34	Specifica l'intervallo (incrementi di 1 ms da 5 a 255) dell'interrupt a tempo 0
Intrvl_interrupt_1	SMB35	Specifica l'intervallo (incrementi di 1 ms da 5 a 255) dell'interrupt a tempo 1
Stato_HSC0	SMB36	Stato del contatore HSC0
Ctrl_HSC0	SMB37	Configura e controlla HSC0
Stato_HSC1	SMB46	Stato del contatore HSC1
Ctrl_HSC1	SMB47	Configura e controlla HSC1
Stato_HSC2	SMB56	Stato del contatore HSC2
Ctrl_HSC2	SMB57	Configura e controlla HSC2
Stato_PTO0	SMB66	Stato di PTO0
Ctrl_PLS0	SMB67	Monitoraggio e controllo di PTO0 e PWM0 per Q0.0
Stato_PTO1	SMB76	Stato di PTO1
Ctrl_PLS1	SMB77	Monitoraggio e controllo di PTO1 e PWM0 per Q0.1
Stato_ricez_P0	SMB86	Stato: ricezione messaggio nella porta 0
Ctrl_ricez_P0	SMB87	Controllo ricezione messaggio
Carattere_inizio_P0	SMB88	Carattere di inizio messaggio
Carattere_fine_P0	SMB89	Carattere di fine messaggio
Max_caratteri_P0	SMB94	Numero max. di caratteri da ricevere (da 1 a 255 byte)
Configura_P1	SMB130	Configura porta com 1: parità, n. bit di dati/carattere, baud rate, protocollo
Stato_HSC3	SMB136	Stato del contatore HSC3
Ctrl_HSC3	SMB137	Configura e controlla HSC3
Stato_HSC4	SMB146	Stato del contatore HSC4
Ctrl_HSC4	SMB147	Configura e controlla HSC4
Stato_HSC5	SMB156	Stato del contatore HSC5
Ctrl_HSC5	SMB157	Configura e controlla HSC5
Passo_PTO0	SMB166	Numero attuale del passo del profilo attivo per PTO0
Passo_PTO1	SMB176	Numero attuale del passo del profilo attivo per PTO1
Stato_ricez_P1	SMB186	Stato: ricezione messaggio nella porta 0
Ctrl_ricez_P1	SMB187	Controllo ricezione messaggio
Carattere_inizio_P1	SMB188	Carattere di inizio messaggio
Carattere_fine_P1	SMB189	Carattere di fine messaggio
Max_caratteri_P1	SMB194	Numero max. di caratteri da ricevere (da 1 a 255 byte)
VA_HSC0	SMD38	Nuov valore attuale di HSC0

 Simbolo	Indirizzo	Commento
 VP_HSC0	SMD42	Nuovo valore di preimpostazione di HSC0
 VA_HSC1	SMD48	Nuovo valore attuale di HSC1
 VP_HSC1	SMD52	Nuovo valore di preimpostazione di HSC1
 VA_HSC2	SMD58	Nuovo valore attuale di HSC2
 VP_HSC2	SMD62	Nuovo valore di preimpostazione di HSC2
 Conteggio_imp_PTO0	SMD72	Tipo di dati Doppia parola: valore di conteggio impulsi di PTO0 (1 - 2 ³² - 1)
 Conteggio_imp_PTO1	SMD82	Tipo di dati Doppia parola: valore di conteggio impulsi di PTO1 (1 - 2 ³² - 1)
 VA_HSC3	SMD138	Nuovo valore attuale di HSC3
 VP_HSC3	SMD142	Nuovo valore di preimpostazione di HSC3
 VA_HSC4	SMD148	Nuovo valore attuale di HSC4
 VP_HSC4	SMD152	Nuovo valore di preimpostazione di HSC4
 VA_HSC5	SMD158	Nuovo valore attuale di HSC5
 VP_HSC5	SMD162	Nuovo valore di preimpostazione di HSC5
 Tempo_ultimo_ciclo	SMW22	Tempo dell'ultimo ciclo di scansione
 Tempo_min_ciclo	SMW24	Tempo minimo di ciclo registrato dalla transizione in RUN
 Tempo_max_ciclo	SMW26	Tempo massimo di ciclo registrato dalla transizione in RUN
 Salva_indirizzo	SMW32	Salva l'indirizzo di una locazione di memoria V da salvare
 Ciclo_PLS0	SMW68	Tipo dati Parola: valore tempo ciclo PTO0/PWM0 (2 - 65.535 unità base tempi)
 Durata_imp_PWM0	SMW70	Tipo dati Parola: valore durata impulsi di PWM0 (0 - 65.535 unità base tempi)
 Ciclo_PLS1	SMW78	Tipo dati Parola: valore tempo ciclo PTO1/PWM1 (2 - 65.535 unità base tempi)
 Durata_imp_PWM1	SMW80	Tipo dati Parola: valore durata impulsi di PWM1 (0 - 65.535 unità base tempi)
 Tempo_inattività_P0	SMW90	Tempo di inattività della linea espresso in millisecondi
 Timeout_P0	SMW92	Valore di timeout temporizzatore intercaratteri/messaggi in millisecondi
 Err_parità_EM	SMW98	N. di errori verificatisi nel bus di ampliamento di I/O dall'ultima accensione
 Profilo_PTO0	SMW168	Tipo dati Parola: indirizzo memoria V tabella profilo di PTO0 come offset da V0
 Profilo_PTO1	SMW178	Tipo dati Parola: indirizzo memoria V tabella profilo di PTO1 come offset da V0
 Tempo_inattività_P1	SMW190	Tempo di inattività della linea espresso in millisecondi
 Timeout_P1	SMW192	Valore di timeout temporizzatore intercaratteri/messaggi in millisecondi

 Simbolo	Indirizzo	Commento
COMUNICAZIONE	SBR0	COMMENTI SUL SOTTOPROGRAMMA
NET_EXE	SBR1	Questa unità di programma è stata creata dalla formula NETR/NETW dell'Assistente istruzioni S7-200.
SARTORIUS	SBR2	COMMENTI SUL SOTTOPROGRAMMA
USCITE	SBR3	COMMENTI SUL SOTTOPROGRAMMA
ALLARMI	SBR5	
MAIN	OB1	PROGRAMMA STAZIONE REMOTA CAMERA DI COLAGGIO

  Simbolo	Indirizzo	Commento
Err_timeout	V72.3	0= Nessun errore di timeout, 1=Errore di timeout
NETW2_Status	VB90	Byte di stato per l'operazione 2: NETW.
NETR1_Status	VB75	Byte di stato per l'operazione 1: NETR.

Indirizzo	Formato	Valore attuale	Nuovo valore
P1_AUSILIARI	Con segno		
VB4	Binario		
ST_EMERGENZA:M0.0	Bit		
ST_ACCESSI:M0.1	Bit		
ST_PALMELLA:M0.2	Bit		
ST_SEL_MAN_LOCALE: M0.3	Bit		
ST_POS_TAVOLA:M0.4	Bit		
ST_VALV_CHIUSA:M0.5	Bit		
ST_VALV_AP_50:M0.6	Bit		
ST_VALV_AP_100:M0.7	Bit		
ST_VACUOSTATO	Con segno		
ST_CONDIZIONI_OK:M1 .1	Bit		
MB25	Senza segno		
M12.0	Bit		
M12.1	Bit		
M12.2	Bit		
M12.3	Bit		
M12.4	Bit		
M12.5	Bit		
M12.6	Bit		
M12.7	Bit		
M13.0	Bit		
M13.1	Bit		
M13.2	Bit		
M13.3	Bit		
M13.4	Bit		
M13.5	Bit		
M13.6	Bit		
	Con segno		
VB81	Senza segno		

```
//  
//COMMENTI SULLA PAGINA DI DATI  
//  
//Premere F1 per visualizzare la Guida e un esempio di pagina di dati  
//
```

CPU

Tipo: CPU 224XP REL 02.01

Porte

	Porta 0	Porta 1
Indirizzo della CPU:	3	4
Indirizzo più alto:	31	31
Baud rate:	187,5 kbps	187,5 kbps
Numero di tentativi:	3	3
Fattore di aggiornamento gap:	10	10

Aree a ritenzione

	Area dati	Offset	N. elementi
Range 0	VB	0	10240
Range 1	VB	0	0
Range 2	T	0	32
Range 3	T	64	32
Range 4	C	0	256
Range 5	MB	14	18

Password

Privilegi: Integrale (livello 1)

Tabella delle uscite digitali

Congela le uscite nell'ultimo stato: No

	7	6	5	4	3	2	1	0
Q0.x
Q1.x
Q2.x
Q3.x
Q4.x
Q5.x
Q6.x
Q7.x
Q8.x
Q9.x
Q10.x
Q11.x
Q12.x
Q13.x
Q14.x
Q15.x

Tabella delle uscite analogiche

Congela le uscite nell'ultimo stato: Sì

AQW0: .	AQW16: .	AQW32: .	AQW48: .
AQW2: .	AQW18: .	AQW34: .	AQW50: .
AQW4: .	AQW20: .	AQW36: .	AQW52: .
AQW6: .	AQW22: .	AQW38: .	AQW54: .
AQW8: .	AQW24: .	AQW40: .	AQW56: .
AQW10: .	AQW26: .	AQW42: .	AQW58: .
AQW12: .	AQW28: .	AQW44: .	AQW60: .
AQW14: .	AQW30: .	AQW46: .	AQW62: .

Filtri degli ingressi digitali

I0.0 - I0.3:	6.40
I0.4 - I0.7:	6.40
I1.0 - I1.3:	6.40
I1.4 - I1.5:	6.40

Filtri ingressi analogici

AW0: .	AW16: x	AW32: x	AW48: x
AW2: .	AW18: x	AW34: x	AW50: x
AW4: x	AW20: x	AW36: x	AW52: x
AW6: x	AW22: x	AW38: x	AW54: x
AW8: x	AW24: x	AW40: x	AW56: x
AW10: x	AW26: x	AW42: x	AW58: x
AW12: x	AW28: x	AW44: x	AW60: x
AW14: x	AW30: x	AW46: x	AW62: x

Numero di campioni (0 - 128) 0 = 256: 64
 Banda morta: 320

Bit di misurazione impulsi

I0.0: .	I1.0: .	I2.0: .
I0.1: .	I1.1: .	I2.1: .
I0.2: .	I1.2: .	I2.2: .
I0.3: .	I1.3: .	I2.3: .
I0.4: .	I1.4: .	I2.4: .
I0.5: .	I1.5: .	I2.5: .
I0.6: .	I1.6: .	I2.6: .
I0.7: .	I1.7: .	I2.7: .

Tempo in background

Tempo di comunicazione in background: 10%

Configurazione EM

Posizione	Indirizzo configurato
0	non utilizzata
1	non utilizzata
2	non utilizzata
3	non utilizzata
4	non utilizzata
5	non utilizzata
6	non utilizzata

Configura LED

Accendi il LED quando viene forzato un elemento nella CPU	Sì
Accendi il LED quando si verifica un errore di I/O in un'unità	No

Aumenta memoria

Disattiva Modifica in modo RUN per aumentare la memoria: No