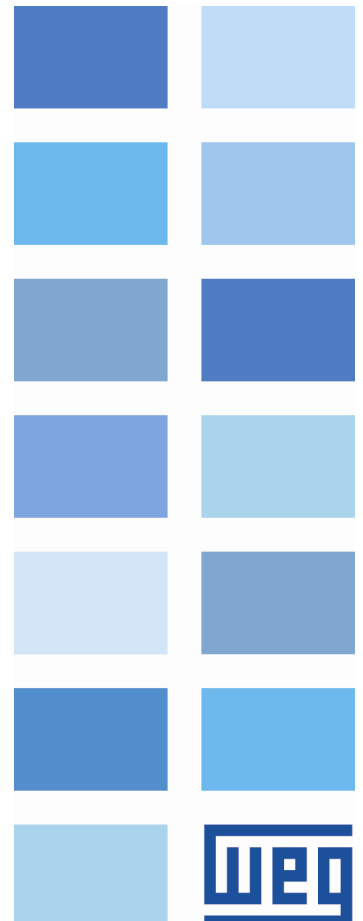


Software

SuperDrive G2 15.1.0.4776

Manual do Usuário





Manual do Usuário

Série: SuperDrive G2

Idioma: Português

Documento: 10001140652 / 22

Data de Publicação: 04/2019

Sumário

1	SuperDrive G2	6
1	Bem Vindo	6
2	Contato	7
2	Introdução	8
1	Requisitos do Sistema	8
2	Drives Suportados	8
3	Manual do Usuário	18
3	Conhecendo o Ambiente	19
1	Janela Principal	19
2	Árvore do Projeto	20
4	Segurança	22
1	Aviso de Segurança	22
2	Aviso de Copyright	22
5	Novidades	23
1	Novidades nesta Versão	23
2	Novidades nas Versões Anteriores	23
6	Instalação/Desinstalação	34
1	Antes de Instalar	34
2	Instalando	34
3	Desinstalando	41
4	Driver USB	46
7	Menus	48
1	Projeto	48
	Novo	49
	Abrir	49
	Fechar	50
	Salvar	50
	Salvar Como	51
	Remover	51
	Importar	52
	Exportar	53
	Alterar Tensão	53
	Imprimir	54
	Informação do Projeto	54
	Sair	55
2	Drive	55
	Identificar Drive	56
	Ajuste de Comunicação	59
	Sistema de Segurança	64

	Sistema de Segurança (Sessão)	65
	Novo Arquivo de Parâmetros	66
	Editar Arquivo de Parâmetros	67
	Remover Arquivo de Parâmetros	69
	Exportar Arquivo de Parâmetros	70
	Ler Parâmetros do Drive	71
	Escrever Parâmetros para o Drive	72
	Monitorar Parâmetros	76
	Monitorar usando HMI	78
	Monitorar Status	79
	Monitorar Referência de Velocidade	84
	Trend	85
	Remover Arquivo de Trend	93
	Exportar Arquivo de Trend	93
	Trace	94
	Remover Arquivo de Trace	97
	Exportar Arquivo de Trace	97
3	Ferramentas	98
	Opções	99
	Importar Base de Dados	102
	Converter Projeto	103
	Log de Conversão Simplificado	108
	Remover Log de Conversão Simplificado	110
	Log de Conversão Completo	110
	Remover Log de Conversão Completo	112
4	Ajuda	112
	Conteúdo	112
	Sobre	113
8	Menus de Contexto	115
1	Projeto	115
	Renomear	115
	Salvar Como	116
	Fechar	117
9	Comunicação	118
1	Parametrização do Drive	118
2	Conexão USB	121
3	Conexão USB - Virtual COM Port	123
4	Conexão RS232	136
5	Conexão RS485	139
6	Conexão Bluetooth	154
7	Conexão Ethernet	179
8	Cabo RS232	213
9	Cabo USB	213
10	Cabo Ethernet	216
11	Conversor USB Serial	216
12	Adaptador USB Bluetooth	217
13	Adaptador de Rede Ethernet	218
14	Antes de Tentar Estabelecer Comunicação	220
15	Exceção Durante Monitoração	220
10	Bibliotecas	221

1	JFreeChart	221
2	jSSC	221

1 SuperDrive G2

Conteúdo deste capítulo:

[Bem Vindo](#)

[Contato](#)

Início

Clique no botão Bem Vindo para iniciar.

Bem Vindo

1.1 Bem Vindo

Bem Vindo ao SuperDrive G2 15.1.0.4776 !

Obrigado por utilizar o SuperDrive G2, uma ferramenta gráfica em ambiente windows para parametrização, comando e monitoração de drives.

SuperDrive G2 é uma ferramenta para PC para tornar o uso de drives o mais conveniente possível.

SuperDrive G2 fornece ferramentas com interface amigável para visualizar, manipular e alterar dados do drive. Dados podem ser recuperados, alterados e armazenados.

Principais Características

- Identificação online do drive conectado;
- Configuração offline do drive;
- Transferência de parâmetros do PC para o drive;
- Transferência de parâmetros do drive para o PC;
- Edição offline dos parâmetros armazenados no PC;
- Edição online dos parâmetros no drive;
- Monitoração do estado do drive;
- Operação do drive (comando parar/girar motor, jog, inverter sentido de giro, local/remoto, etc);
- Suporta multiplas bases de dados para versões de firmware padrão e especial;
- Comunicação serial ponto-a-ponto RS232, RS485, USB e Ethernet;
- Monitoração gráfica de parâmetros;
- Configuração, importação e visualização de variáveis armazenadas na função Trace do drive (CFW-11, CFW-11M G2, SCA-06 e CTW900);
- Importação e exportação de projeto;
- Conversão de projeto;
- Ajuda online.

**NOTA!**

Algumas características não estão disponíveis em todos os drives.

1.2 Contato



SuperDrive G2 15.1.0.4776

Suporte Técnico: Contate uma filial ou representante.

Contato: <http://www.weg.net/>

Data de Publicação: 04/2019

2 Introdução

Conteúdo deste capítulo:

[Requisitos do Sistema](#)

[Drives Suportados](#)

[Manual do Usuário](#)

2.1 Requisitos do Sistema

Item	Descrição
Processador	1 GHz ou processador mais rápido
Sistema Operacional	Windows 7 / 8 / 8.1 / 10 (x86, x64) com último service pack disponível ou atualização
	Você deve ter privilégios de administrador para instalar o software
Memória	Windows (x86) - 1 GB ou mais é recomendado
	Windows (x64) - 2 GB ou mais é recomendado
Cor do Monitor	High color (16 bits) ou melhor
Resolução do Monitor	1024x768 pixels
	1280x1024 pixels ou resolução superior é recomendado
Espaço em Disco	2 GB de espaço disponível no disco rígido
Dispositivo Apontador	Mouse ou dispositivo apontador compatível
Java Runtime Environment	Não é necessário instalar java; SuperDrive G2 já inclui uma versão adequada do JRE 8.
Navegador	Mozilla Firefox 66 ou superior
	Opera 58 ou superior
	Internet Explorer 9/10/11 (Windows 7)
	Internet Explorer 10/11 (Windows 8, 8.1)
	Internet Explorer 11 (Windows 10)
	JavaScript habilitado
Impressora	Navegador deve suportar Cascading Style Sheets (CSS1) e JavaScript
	Jato de tinta ou Laser, compatível com o Sistema Operacional; requerido somente se houver impressão de dados.

(x86) = Edição de 32 bits.

(x64) = Edição de 64 bits.

2.2 Drives Suportados

A seguinte tabela apresenta os drives e versões de firmware que cada base de dados fornecida com o SuperDrive G2 suporta.

Drive		SuperDrive G2
		15.1.0.4776
CFW-11	1.0X	X
	1.1X	X
	1.3X	X
	1.6X	X
	2.0X	X
	2.46	X
	2.50	X
	2.51	X
	3.0X	X
	3.11	X
	3.12	X
	3.1X	X
	3.30	X
	3.31	X
	3.32	X
	3.33	X
	3.5X	X
	3.90	X
	4.01	X
	4.10	X
	4.20	X
	4.21	X
	5.1X	X
	5.2X	X
	5.30	X
	5.31	X
	5.33	X
	5.35	X
	5.36	X
	5.4X	X
	5.7X	X
	5.8X	X
	15.16	X
	15.30	X
	15.78	X
	15.84	X
	15.90	X
	15.91	X
	15.97	X
	45.11	X
45.12	X	
45.80	X	
55.20	X	
55.82	X	
65.1X	X	
65.83	X	
85.32	X	
85.82	X	
85.84	X	
85.90	X	
CFW-11RB	2.0X	X
	2.1X	X
CFW-11M G2	1.1X	X

CFW701	1.2X	X
	2.0X	X
	2.1X	X
	12.07	X
CFW700	1.0X	X
	1.2X	X
	2.00	X
	2.0X	X
	2.2X	X
CFW500	1.1X	X
	1.5X	X
	1.8X	X
	2.0X	X
CFW501	1.3X	X
	1.5X	X
	1.8X	X
CFW100	1.1X	X
	2.0X	X
	2.1X	X
	2.2X	X
	2.3X	X
	2.4X	X
MW500	1.5X	X
	1.60	X
	2.0X	X
ECW500	1.0X	X
	1.1X	X
	1.3X	X
PLC11-01	1.0X	X
	1.2X	X
	1.4X	X
	1.7X	X
PLC11-02	1.0X	X
	1.2X	X
	1.4X	X
	1.7X	X
CTW900	1.0X	X
	1.1X	X
SCA-06	1.1X	X
	1.2X	X
	1.4X	X
	1.5X	X
	1.7X	X
SSW-06	1.3X	X
	1.4X	X
	1.6X	X
	1.7X	X
	1.8X	X
SSW-07	1.2X	X
	1.3X	X
	1.4X	X
	1.5X	X
SSW-08	1.3X	X
	1.4X	X
	1.5X	X

SSW7000	1.1X	X
	1.3X	X
	1.4X	X
	1.5X	X
	1.6X	X
CFW-09 PM	10.0X	X
	11.3X	X
	12.0X	X

NOTA!



⁽¹⁾ SSW-06 1.3X - Da versão 1.31 em diante

⁽²⁾ SSW-07 1.2X - Da versão 1.21 em diante

⁽³⁾ CFW700 1.0X - Da versão 1.02 em diante

Enquanto novas versões de firmware são criadas, novas base de dados são adicionadas ao SuperDrive G2.

Novas bases de dados podem ser encontradas na internet no sítio web do fabricante (ver [Contato](#)).

Se seu drive utiliza uma versão de firmware especial (versão customizada), o SuperDrive G2 precisa de uma base de dados adicional. Solicite esta base de dados adicional ao fabricante.

O software permite comunicação somente com os modelos de drives listados na tabela acima.

Firmware é o software que controla o drive. Para descobrir qual é a versão de firmware, leia parâmetro P0023.

Versões Antigas

As seguintes tabelas apresentam os drives e versões de firmware que cada base de dados fornecida com o SuperDrive G2 suporta.

Drive	SuperDrive G2				
	12.0.0	12.1.0	13.0.0.3103	14.0.0.3677	15.0.0.4707
CFW-11	1.0X	X	X	X	X
	1.1X	X	X	X	X
	1.3X	X	X	X	X
	1.6X	X	X	X	X
	2.0X	X	X	X	X
	2.46	X	X	X	X
	2.50	X	X	X	X
	2.51	X	X	X	X
	3.0X	X	X	X	X
	3.11	X	X	X	X
	3.12	X	X	X	X
	3.1X	X	X	X	X
	3.30	X	X	X	X
	3.31	X	X	X	X
	3.32	X	X	X	X
	3.33	X	X	X	X
3.5X	X	X	X	X	

	3.90	X	X	X	X	X
	4.01	X	X	X	X	X
	4.10	X	X	X	X	X
	4.20	X	X	X	X	X
	4.21	X	X	X	X	X
	5.1X	X	X	X	X	X
	5.2X		X	X	X	X
	5.30	X	X	X	X	X
	5.31	X	X	X	X	X
	5.33			X	X	X
	5.4X	X	X	X	X	X
	5.7X			X	X	X
	5.8X		X	X	X	X
	15.16	X	X	X	X	X
	15.30					X
	15.78				X	X
	15.84	X	X	X	X	X
	15.90	X	X	X	X	X
	15.91	X	X	X	X	X
	15.97	X	X	X	X	X
	45.11	X	X	X	X	X
	45.12	X	X	X	X	X
	45.80					X
	55.82					X
	65.1X	X	X	X	X	X
	85.32		X	X	X	X
	85.82				X	X
	85.84					X
	85.90					X
	CFW-11RB	2.0X		X	X	X
2.1X						X
CFW-11M G2	1.1X					X
CFW701	1.2X	X	X	X	X	X
	2.0X	X	X	X	X	X
	2.1X					X
	12.07				X	X
CFW700	1.0X	X	X	X	X	X
	1.2X	X	X	X	X	X
	2.00	X	X	X	X	X
	2.0X	X	X	X	X	X
	2.2X					X
CFW500	1.1X	X	X	X	X	X
	1.5X	X	X	X	X	X
	1.8X	X	X	X	X	X
	2.0X		X	X	X	X
CFW501	1.3X	X	X	X	X	X
	1.5X	X	X	X	X	X

	1.8X	X	X	X	X	X
CFW100	1.1X	X	X	X	X	X
	2.0X	X	X	X	X	X
	2.1X	X	X	X	X	X
	2.2X	X	X	X	X	X
	2.3X	X	X	X	X	X
	2.4X	X	X	X	X	X
MW500	1.5X	X	X	X	X	X
	1.60				X	X
	2.0X					X
ECW500	1.0X	X	X	X	X	X
	1.1X		X	X	X	X
	1.3X					X
PLC11-01	1.0X	X	X	X	X	X
	1.2X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X
	1.7X	X	X	X	X	X
PLC11-02	1.0X	X	X	X	X	X
	1.2X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X
	1.7X	X	X	X	X	X
CTW900	1.0X	X	X	X	X	X
	1.1X	X	X	X	X	X
SCA-06	1.1X	X	X	X	X	X
	1.2X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X
	1.5X	X	X	X	X	X
	1.7X				X	X
SSW-06	1.3X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X
	1.6X	X	X	X	X	X
	1.7X	X	X	X	X	X
	1.8X	X	X	X	X	X
SSW-07	1.2X	X	X	X	X	X
	1.3X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X
	1.5X	X	X	X	X	X
SSW-08	1.3X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X
	1.5X	X	X	X	X	X
SSW7000	1.1X	X	X	X	X	X
	1.3X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X
	1.5X			X	X	X
	1.6X				X	X
CFW-09 PM	10.0X	X	X	X	X	X
	11.3X	X	X	X	X	X

12.0X	X	X	X	X	X
-------	---	---	---	---	---

Drive		SuperDrive G2			
		11.0.0	11.1.0	11.2.0	11.3.0
CFW-11	1.0X	X	X	X	X
	1.1X	X	X	X	X
	1.3X	X	X	X	X
	1.6X	X	X	X	X
	2.0X	X	X	X	X
	2.46	X	X	X	X
	2.50	X	X	X	X
	2.51	X	X	X	X
	3.0X	X	X	X	X
	3.11	X	X	X	X
	3.12	X	X	X	X
	3.1X	X	X	X	X
	3.30			X	X
	3.31			X	X
	3.32			X	X
	3.33			X	X
	3.5X	X	X	X	X
	3.90	X	X	X	X
	4.01	X	X	X	X
	4.10	X	X	X	X
	4.20			X	X
	5.1X	X	X	X	X
	5.30			X	X
5.31				X	
5.4X			X	X	
65.1X				X	
CFW701	1.2X	X	X	X	X
	2.0X	X	X	X	X
CFW700	1.0X	X	X	X	X
	1.2X	X	X	X	X
	2.00			X	X
CFW500	2.0X	X	X	X	X
	1.1X	X	X	X	X
CFW501	1.5X	X	X	X	X
	1.3X				X
CFW501	1.5X				X
	1.1X	X	X	X	X
CFW100	2.0X	X	X	X	X
	2.1X		X	X	X
	2.2X			X	X
	2.3X				X
	1.5X			X	X
MW500	1.5X			X	X
ECW500	1.0X	X	X	X	X
PLC11-01	1.0X	X	X	X	X
	1.2X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X
PLC11-02	1.0X	X	X	X	X

	1.2X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X
CTW900	1.0X	X	X	X	X
SCA-06	1.1X	X	X	X	X
	1.2X	X	X	X	X
	1.4X			X	X
SSW-06	1.3X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X
	1.6X	X	X	X	X
	1.7X	X	X	X	X
SSW-07	1.2X	X	X	X	X
	1.3X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X
SSW-08	1.3X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X
SSW7000	1.1X	X	X	X	X
CFW-09 PM	10.0X	X	X	X	X
	11.3X	X	X	X	X
	12.0X	X	X	X	X

Drive	SuperDrive G2													
	8.80	8.90	9.00	9.10	9.20	9.30	9.40	9.50	9.60	9.70	9.80	9.90	10.00	
CFW-11	1.0X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.1X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.3X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.6X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	2.0X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	2.46				X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	2.50				X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	2.51				X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	3.0X		X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	3.11					X	X	X	X	X	X	X	X	X
	3.12					X	X	X	X	X	X	X	X	X
	3.1X							X	X	X	X	X	X	X
	3.30													
	3.31													
	3.32													
	3.33													
	3.5X										X	X	X	X
	3.90				X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	4.01									X	X	X	X	X
	4.10									X	X	X	X	X
4.20														
5.1X													X	
5.30														
5.31														
5.4X														
65.1X														
CFW701	1.2X				X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	2.0X										X	X	X	X

CFW700	1.0X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.2X							X	X	X	X	X	X	X
	2.0X											X	X	X
CFW500	1.1X					X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.5X											X	X	X
CFW501	1.3X													
	1.5X													
CFW100	1.1X								X	X	X	X	X	X
	2.0X												X	X
	2.1X													
	2.3X													
MW500	1.5X													
ECW500	1.0X									X	X	X	X	X
PLC11-01	1.0X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.2X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
PLC11-02	1.0X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.2X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
CTW900	1.0X						X	X	X	X	X	X	X	X
SCA-06	1.1X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.2X						X	X	X	X	X	X	X	X
	1.4X													
SSW-06	1.3X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.6X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.7X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
SSW-07	1.2X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.3X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
SSW-08	1.3X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.4X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
SSW7000	1.1X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
CFW-09 PM	10.0X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	11.3X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	12.0X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X

Drive	SuperDrive G2													
	8.00	8.10	8.11	8.20	8.21	8.30	8.31	8.32	8.33	8.40	8.50	8.60	8.70	
CFW-11	1.0X		X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.1X					X	X	X	X	X	X	X	X	X
	1.3X							X	X	X	X	X	X	X
	1.6X								X	X	X	X	X	X
	2.0X												X	X
	2.46													
	2.50													
	2.51													
	3.0X													
	3.11													
	3.12													

	3.1X														
	3.30														
	3.31														
	3.32														
	3.33														
	3.5X														
	3.90														
	4.01														
	4.10														
	4.20														
	5.1X														
	5.30														
	5.31														
	5.4X														
	65.1X														
CFW701	1.2X														
	2.0X														
CFW700	1.0X											X	X		
	1.2X														
	2.0X														
CFW500	1.1X														
	1.5X														
CFW501	1.3X														
	1.5X														
CFW100	1.1X														
	2.0X														
	2.1X														
	2.3X														
MW500	1.5X														
ECW500	1.0X														
PLC11-01	1.0X							X	X	X	X	X	X	X	
	1.2X									X	X	X	X	X	
	1.4X										X	X	X	X	
PLC11-02	1.0X								X	X	X	X	X	X	
	1.2X									X	X	X	X	X	
	1.4X										X	X	X	X	
CTW900	1.0X													X	
SCA-06	1.1X													X	
	1.2X														
	1.4X														
SSW-06	1.3X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	
	1.4X					X	X	X	X	X	X	X	X	X	
	1.6X										X	X	X	X	
	1.7X													X	
SSW-07	1.2X				X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	
	1.3X						X	X	X	X	X	X	X	X	
	1.4X														

SSW-08	1.3X						X	X	X	X	X	X	X	X
	1.4X													
SSW7000	1.1X													
	1.2X													
CFW-09 PM	10.0X				X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
	11.3X						X	X	X	X	X	X	X	X
	12.0X								X	X	X	X	X	X

NOTA!



⁽¹⁾ SSW-06 1.3X - Da versão 1.31 em diante

⁽²⁾ SSW-07 1.2X - Da versão 1.21 em diante

⁽³⁾ CFW700 1.0X - Da versão 1.02 em diante

2.3 Manual do Usuário

O manual do usuário, em diversos formatos, pode ser encontrado nas pastas indicadas abaixo onde o SuperDrive G2 está instalado.

PDF

Pasta: \help\pt_BR\PDF

Exemplo: C:\WEG\SuperDrive G2 15.1.0.4776\help\pt_BR\PDF

HTML

Pasta: \help\pt_BR\HTML

Exemplo: C:\WEG\SuperDrive G2 15.1.0.4776\help\pt_BR\HTML

CHM

Pasta: \help\pt_BR\CHM

Exemplo: C:\WEG\SuperDrive G2 15.1.0.4776\help\pt_BR\CHM

3 Conhecendo o Ambiente

Conteúdo deste capítulo:

[Janela Principal](#)

[Árvore do Projeto](#)

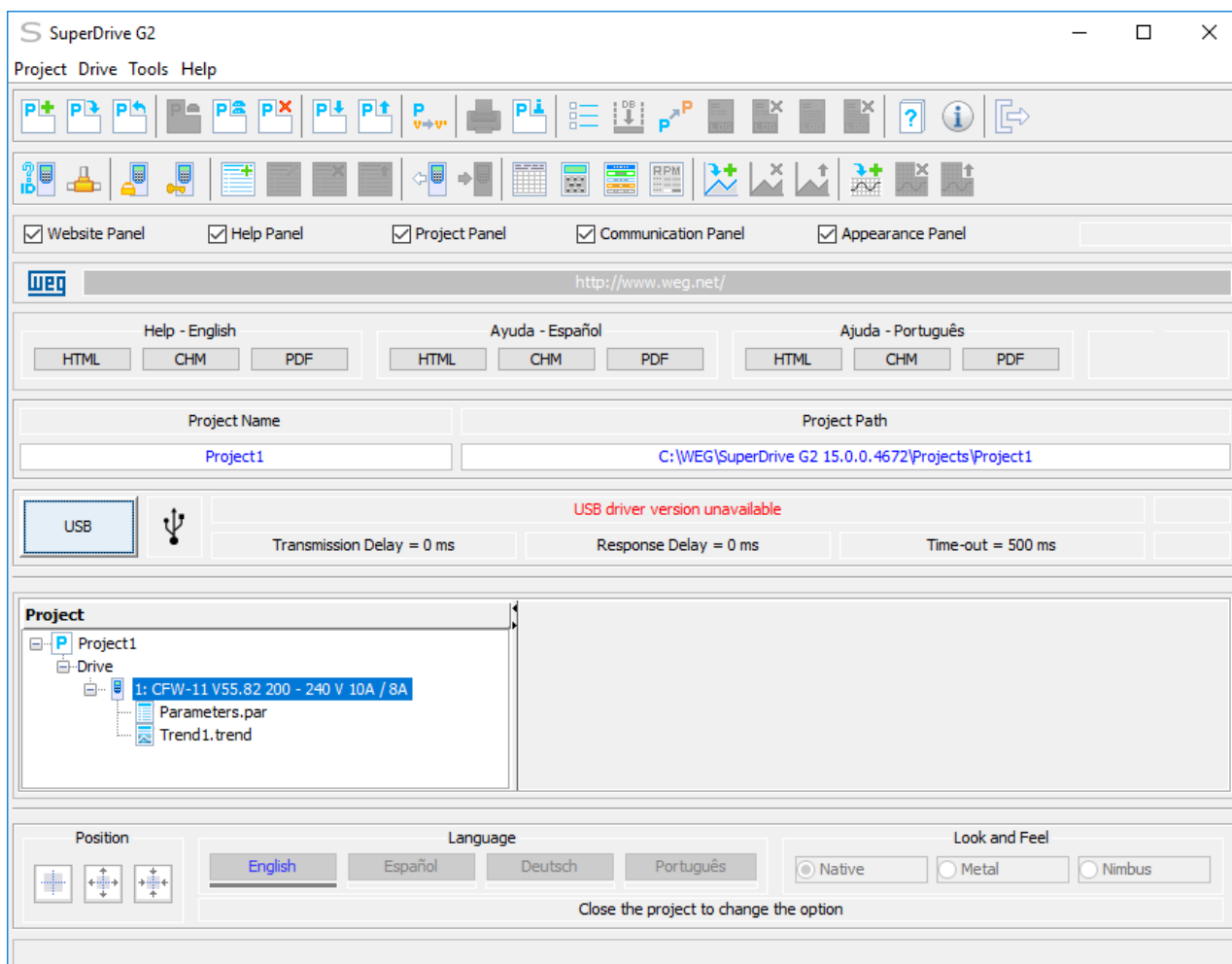
3.1 Janela Principal

A janela principal permite acessar e navegar em áreas específicas do software.

Na janela principal o usuário pode criar e abrir projetos dos drives (equipamentos), os quais contem diversas funcionalidades e dependem da disponibilidade de cada drive.

A janela principal contem os seguintes elementos:

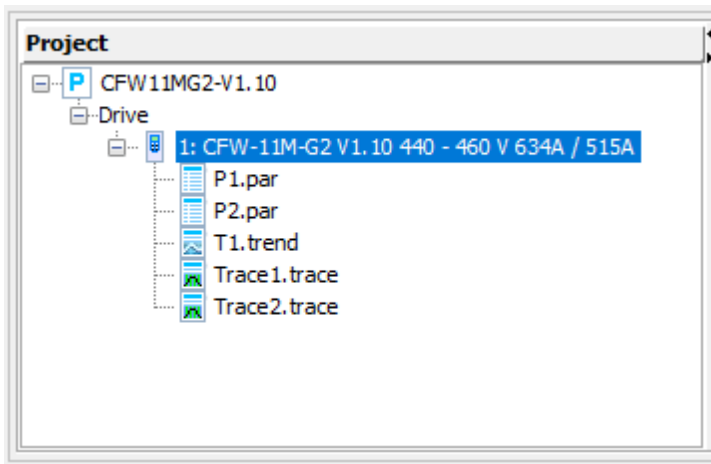
- 01** - Barra de Menu: permite acesso a comandos do software; os comandos ficam acessíveis sob certas condições.
- 02** - Barra de Ferramentas: apresenta botões que rapidamente acessam um comando do software.
- 03** - Painel com Caixas de Seleção: apresenta ou esconde outros painéis.
- 04** - Web Site WEG: clique para abrir o site da WEG no navegador.
- 05** - Painel da Ajuda: apresenta a ajuda nos 3 idiomas Inglês, Espanhol, Português, nos formatos html, chm e pdf.
- 06** - Painel do Projeto: apresenta o nome do projeto e sua rota.
- 07** - Painel da Comunicação: apresenta o tipo de conexão selecionada e os ajustes.
- 08** - Árvore do Projeto: apresenta o projeto com informações do drive e lista de arquivos.
- 09** - Painel de Aparência: apresenta botões de posição, idioma e aparência.
- 10** - Barra de Estado: está localizada na parte inferior da janela. A barra de estado fornece uma descrição do comando ou botão sobre o qual se encontra o cursor.



3.2 Árvore do Projeto

A árvore do projeto contém os seguintes elementos:

- 01** - Nome do Projeto: é o nome do projeto que o usuário deu ao salvar o arquivo pela primeira vez.
- 02** - Identificação do Drive: é o modelo do drive que apresenta o nome do equipamento, versão de firmware, tensão e corrente nominal. Alguns drives podem não conter a tensão nominal e/ou corrente nominal.
- 03** - Arquivo extensão par: é o arquivo de parâmetros.
- 04** - Arquivo extensão trend: é o arquivo com o gráfico de tendência.
- 05** - Arquivo extensão trace: é o arquivo com o gráfico de trace.



4 Segurança

Conteúdo deste capítulo:

[Aviso de Segurança](#)

[Aviso de Copyright](#)

4.1 Aviso de Segurança

Uso deste software pode alterar a operação ou desempenho do drive. O usuário é responsável pela adoção de todas as precauções necessárias para garantir a segurança do equipamento e do pessoal envolvido. Antes de aplicar este Software, leia atentamente as Instruções da Ajuda Online. A não observação destas instruções pode causar sérios danos no equipamento e resultar em graves lesões corporais.

4.2 Aviso de Copyright

Este programa de computador está protegido pelas leis dos direitos autorais e tratados internacionais. Sua reprodução ou distribuição, parcial ou total, sem autorização prévia pode resultar em severas penalidades civis e criminais, sujeito às sanções previstas em lei.

5 Novidades

Conteúdo deste capítulo:

[Novidades - Esta Versão](#)

[Novidades - Versões Anteriores](#)

5.1 Novidades nesta Versão

SuperDrive G2 15.1.0.4776

02/04/2019

Novas Funções:

- Incluído comunicação com CFW-11 V5.35,
- Incluído comunicação com CFW-11 V5.36,
- Incluído comunicação com CFW-11 V55.20,
- Incluído comunicação com CFW-11 V65.83.

Modificações:

- Melhoria na base de dados para CFW500 V2.0X,
- Melhoria na base de dados para MW500 V2.0X,
- Java - atualização do JRE de V1.8.0_192 para V1.8.0_202.

Correções:

- Correção da função Trace cujo gráfico apresentava valores incorretos,
- Comunicação serial onde a comunicação não funcionava para endereços modbus maiores que 1.

5.2 Novidades nas Versões Anteriores

SuperDrive G2 15.0.0.4707

09/11/2018

Novas Funções:

- Comunicação em rede Ethernet: CFW-11, CFW500, MW500, SCA-06 e ECW500,
- Comunicação com novo produto CFW-11M G2 V1.1X,
- Incluído comunicação com CFW-11 V85.90,
- Incluído comunicação com CFW-11 V85.84,
- Incluído comunicação com CFW-11 V55.82,
- Incluído comunicação com CFW-11 V45.80,
- Incluído comunicação com CFW-11 V15.30,
- Incluído comunicação com CFW-11RB V2.1X,
- Incluído comunicação com CFW700 V2.2X,
- Incluído comunicação com CFW701 V2.1X,
- Incluído comunicação com MW500 V2.0X,
- Incluído comunicação com ECW500 V1.3X.

Modificações:

- Adicionado novas informações na janela principal: projeto, rota do projeto, comunicação, botão para centralizar, botão para centralizar e expandir; idiomas; seleção de look&feel, botões para ajuda em diversos formatos e idiomas,
- Janela sobre - adicionado novas informações do java em uso, sistema operacional e usuário,
- Driver USB WEG - atualização de V10.00 para V11.00 (instalação automática),
- Driver USB FTDI - atualização de V2.12.16 para V2.12.28 (instalação automática),
- Java - atualização do JRE de V1.8.0_144 para V1.8.0_192.

Correções:

- Correção na base de dados para CFW100 V2.3X.

SuperDrive G2 14.0.0.3677

26/09/2017

Novas Funções:

- Conversão de Projeto;
- Incluído comunicação com CFW-11 V15.78;
- Incluído comunicação com CFW-11 V85.82;
- Incluído comunicação com CFW701 V12.07;
- Incluído comunicação com MW500 V1.60;
- Incluído comunicação com SCA-06 V1.7X;
- Incluído comunicação com SSW7000 V1.6X.

Modificações:

- Função Trend – melhorado desempenho ao navegar pelo gráfico;
- Java - atualização do JRE de V1.8.0_102 para V1.8.0_144;
- Alguns ícones foram atualizados;
- Atualização base de dados para CFW700 V1.2X;
- Atualização base de dados para CFW501 V1.8X;
- Atualização visual menor - janela sobre, informação do projeto, escrita de parâmetros para o drive, editor offline de parâmetros e monitoração de parâmetros.

Correções:

- Correção na base de dados para CFW700 V2.0X;
- Correção na base de dados para CFW500 V2.0X.

SuperDrive G2 13.0.0.3103

26/09/2016

Novas Funções:

- Compatível com Windows 10;
- Incluído comunicação com CFW-11 V5.7X;
- Incluído comunicação com CFW-11 V5.33;
- Incluído comunicação com SSW7000 V1.5X.

Modificações:

- Função Trend – melhorado desempenho ao navegar pelo gráfico;
- Driver USB WEG V10.00 - nova versão com instalação automática;
- Driver USB FTDI V2.12.16 - nova versão com instalação automática;
- Java - atualização do JRE de V1.8.0_74 para V1.8.0_102.

Correções:

- ECW500 - Janela de Status, modificações: de "Gira" para "Liga", de "Para" para "Desliga";
- Correção na base de dados para CFW700 V2.0X;
- Correção na base de dados para CFW500 V2.0X;
- Correção na base de dados para CFW500 V1.8X;
- Correção na base de dados para ECW500 V1.1X;
- CFW700 - Correção manual sobre disponibilidade da conexão USB.

SuperDrive G2 12.1.0

14/03/2016

Novas Funções:

- Comunicação com CFW-11RB V2.0X;
- Comunicação com ECW500 V1.1X;
- Comunicação com CFW500 V2.0X;
- Comunicação com CFW-11 V85.32;
- Comunicação com CFW-11 V5.2X;
- Comunicação com CFW-11 V5.8X;
- Função para importar bases de dados;
- Função pesquisa disponível no editor e no monitor de parâmetros.

Modificações:

- Melhorias no Trend: exibição do gráfico com melhor desempenho e novas opções para pausar, salvar, definição automática do intervalo de tempo de leituras e novas faixas de tempo de exibição do gráfico.

Correções:

- Correção na função de importação de projetos;
- Comunicação com MW500 V1.5X;
- Comunicação com CFW500 V1.8X;
- Comunicação com CFW501 V1.8X;
- Comunicação com CFW700 V2.0X.

SuperDrive G2 12.0.0

30/09/2015

Novas Funções:

- Suporte ao Windows 8.1 (x86 e x64);
- Suporte ao idioma alemão;
- Função para alterar a tensão do projeto (CFW-11 somente);
- Comunicação com CFW-11 V4.21;
- Comunicação com CFW-11 V15.16;
- Comunicação com CFW-11 V15.84;
- Comunicação com CFW-11 V15.90;
- Comunicação com CFW-11 V15.91;
- Comunicação com CFW-11 V15.97;
- Comunicação com CFW-11 V45.11;
- Comunicação com CFW-11 V45.12;
- Comunicação com CFW100 V2.4X;
- Comunicação com CFW500 V1.8X;
- Comunicação com CFW501 V1.8X;

- Comunicação com SCA-06 V1.5X;
- Comunicação com SSW7000 V1.3X;
- Comunicação com SSW7000 V1.4X;
- Comunicação com PLC11-01 V1.7X;
- Comunicação com PLC11-02 V1.7X;
- Comunicação com CTW900 V1.1X;
- Comunicação com SSW06 V1.8X;
- Comunicação com SSW07 V1.5X;
- Comunicação com SSW08 V1.5X.

Modificações:

- Redução no tempo de resposta de comunicação com CFW-11;
- Melhoria na apresentação da opção Projetos (em Opções);
- Melhoria visual (novos ícones);
- Atualização do driver USB;
- Comunicação com CFW-11 V3.5X (adicionado idioma alemão);
- Comunicação com CFW-11 V5.4X (adicionado idioma alemão);
- Comunicação com CFW-11 V65.1X (adicionado idioma alemão);
- Comunicação com CFW500 V1.5X (adicionado idioma alemão);
- Comunicação com CFW700 V2.0X (adicionado idioma alemão);
- Comunicação com MW500 V1.5X (adicionado idioma alemão).

Correções:

- Comunicação com CFW-11 V5.4X;
- Comunicação com ECW500 V1.0X.

SuperDrive G2 11.3.0

24/09/2014

Novas Funções:

- Função Salvar Como o projeto;
- Função Renomear o projeto;
- Novas opções de impressão de parâmetros;
- Função Remover o projeto;
- Exportação de gráficos e parâmetros para arquivos em formato CSV;
- Função Sistema de Segurança para o CFW-11 V65.1X;
- Função Trace para o CTW900;
- Comunicação com CFW501 V1.3X;
- Comunicação com CFW501 V1.5X;
- Comunicação com CFW-11 V65.1X;
- Comunicação com CFW-11 V5.31;
- Comunicação com CFW700 V2.0X linha 600V;
- Comunicação com CFW701 V2.0X linha 600V;
- Comunicação com CFW100 V2.3X.

Modificações:

- Inclusão do modo de operação na janela de status do ECW500;
- Permitir mudar a pasta padrão onde os projetos são armazenados.

Correções:

- Correção na base de dados do ECW500 V1.0X;
- Correção na base de dados do CFW100 V2.2X (inglês);
- Correção na impressão de parâmetros onde poderia ocorrer sobreposição de caracteres.

SuperDrive G2 11.2.0

21/05/2014

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com MW500 V1.5X;
- Comunicação com CFW100 via Bluetooth;
- Comunicação com CFW100 V2.2X;
- Comunicação com SCA-06 V1.4X;
- Comunicação com CFW-11 V5.4X;
- Comunicação com CFW-11 V5.30;
- Comunicação com CFW-11 V4.20;
- Comunicação com CFW-11 V3.30;
- Comunicação com CFW-11 V3.31;
- Comunicação com CFW-11 V3.32;
- Comunicação com CFW-11 V3.33.

Alterações menores:

- Correção de instabilidade durante impressão de parâmetros;
- Correção da base de dados do CFW500 V1.1X;
- Correção da base de dados do CFW500 V1.5X;
- Correção da base de dados do CFW700 V2.0X;
- Correção da base de dados do CFW701 V2.0X.

SuperDrive G2 11.1.0

06/02/2014

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com o CFW100 V2.1X.

Alterações menores:

- Adicionado informações do JRE (Java Runtime Environment) na janela About,
- Correção na função Trace onde havia erro na leitura/escrita da configuração,
- Correção na leitura de parâmetros que não eram salvos corretamente quando a leitura era feita antes de salvar o projeto.

SuperDrive G2 11.0.0

03/12/2013

As seguintes características foram acrescentadas:

- Compatibilidade com Windows 8 x86, Windows 8 x64.

Alterações menores:

- Indicação na lista de parâmetros do que foi alterado (diferente do padrão),
- Correção da janela Referência de Velocidade para CFW100, CFW500, CFW700/701, CFW-11, CTW900, que apresentava valores incorretos,
- Correção da função Novo Arquivo de Parâmetros (geração offline de arquivos de parâmetros com valores default), onde os parâmetros versão de firmware, corrente nominal do drive e tensão nominal do drive apresentavam valores incorretos,

- Correção da função Trend que armazenava incorretamente conteúdo 0 quando ocorria erro de leitura,
- Comunicação com CFW701 V2.0x, correção da base de dados.

SuperDrive G2 10.00

07/10/2013

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com o CFW-11 V5.1X.

SuperDrive G2 9.90

13/09/2013

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com o CFW100 V2.0X.

SuperDrive G2 9.80

22/08/2013

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com o CFW500 V1.5X;
- Comunicação com o CFW700 V2.0X;
- Comunicação com o CFW701 V2.0X;
- Comunicação com o SSW7000 V1.2X.

SuperDrive G2 9.70

12/07/2013

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com o CFW-11 V3.5X.

SuperDrive G2 9.60

05/07/2013

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com o ECW500 V1.0X;
- Comunicação com o CFW-11 V4.01;
- Comunicação com o CFW-11 V4.10;
- Melhoria na comunicação com drives (RS232 e RS485);
- Alteração de idioma não mais requer a reinicialização do software;
- Carregamento automático de base de dados em idioma alternativo.

Alterações menores:

- Comunicação com CFW-11 V3.1x, correção da base de dados;
- Comunicação com CFW100 V1.1x, correção da base de dados;
- Comunicação com CTW900 V1.0x, correção da base de dados;
- Diversas melhorias nas janelas de Identificar Drive e de Ajuste de Comunicação.

SuperDrive G2 9.50

05/10/2012

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW100 V1.1X;
- Posição e tamanho das janelas são salvos;
- Importação e exportação de projeto.

Alterações menores:

- Comunicação com CFW701 V1.2X, correção da base de dados.

SuperDrive G2 9.40

03/05/2012

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW-11 V3.1X;
- Comunicação com CFW700 V1.2X.

Alterações menores:

- Comunicação com CFW700 V1.0X, correção da base de dados.

SuperDrive G2 9.30

16/03/2012

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CTW900 V1.0X;
- Comunicação com SCA-06 V1.2X.

SuperDrive G2 9.20

05/12/2011

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW500 V1.1X;
- Comunicação com CFW701 V1.2X;
- Comunicação com CFW-11 V3.11;
- Comunicação com CFW-11 V3.12.

SuperDrive G2 9.10

27/09/2011

As seguintes características foram acrescentadas:

- Na função Trend e Trace, limite mínimo, limite máximo e legenda agora são salvos quando o gráfico é fechado,
- Comunicação com CFW-11 V2.46;
- Comunicação com CFW-11 V2.50;

- Comunicação com CFW-11 V2.51;
- Comunicação com CFW-11 V3.90.

Alterações menores:

- Comunicação com CFW-11 V3.0x, correção da base de dados;
- Comunicação com CFW700 V1.0x, correção da base de dados.

SuperDrive G2 9.00

27/05/2011

As seguintes características foram acrescentadas:

- Programação off-line.

SuperDrive G2 8.90

05/04/2011

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW-11 V3.0x.

SuperDrive G2 8.80

22/02/2011

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com SSW7000 V1.1x;
- Comunicação com SSW-07 V1.4x;
- Comunicação com SSW-08 V1.4x;
- Compatibilidade com Windows 7 x86, Windows 7 x64;
- Compatibilidade com Windows Vista x86, Windows Vista x64;
- Compatibilidade com Windows XP x86, Windows XP x64.

SuperDrive G2 8.70

20/10/2010

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com SCA-06 V1.1x;
- Comunicação com SSW-06 V1.7x.

SuperDrive G2 8.60

10/08/2010

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW700 V1.0x.

SuperDrive G2 8.50

05/03/2010

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW-11 V2.0x;
- Comunicação com CFW-11 + PLC11-01 V1.4x;
- Comunicação com CFW-11 + PLC11-02 V1.4x.

SuperDrive G2 8.40

08/09/2009

As seguintes características foram acrescentadas:

- Seleção de endereço em [Identificar Drive](#);
- Seleção do endereço de destino em [Escrever Parâmetros para o Drive](#);
- Comunicação com CFW-11 + PLC11-01 V1.2x;
- Comunicação com CFW-11 + PLC11-02 V1.2x;
- Comunicação com SSW-06 V1.6x.

SuperDrive G2 8.33

15/05/2009

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW-11 + PLC11-02 V1.0x.

SuperDrive G2 8.32

18/12/2008

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW-09 PM V12.0x;
- Comunicação com CFW-11 V1.6x.

SuperDrive G2 8.31

20/05/2008

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW-11 V1.3x;
- Comunicação com CFW-11 + PLC11-01 V1.0x.

SuperDrive G2 8.30

16/04/2008

As seguintes características foram acrescentadas:

- Função Trend;
- Comunicação com CFW-09 PM V11.3x;
- Comunicação com SSW-07 V1.3x;
- Comunicação com SSW-08 V1.3x.

SuperDrive G2 8.21

31/08/2007

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW-11 V1.1x;
- Comunicação com SSW-06 V1.4x.

SuperDrive G2 8.20

01/08/2007

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com SSW-07 V1.2x;
- Comunicação com CFW-09 PM V10.0x;
- Nova taxa de comunicação para RS232: 4800 bps.

Alterações menores:

- Opção "Sempre Visível" foi removida de diversas janelas;
- Novo layout nas janelas de monitoração;
- Não é mais necessário reabrir o projeto após alterar o [Ajuste de Comunicação](#).

SuperDrive G2 8.11

24/04/2007

Alterações menores:

- Base de dados do CFW-11 atualizada;
- Nova taxa de comunicação para RS232: 57600 bps.

SuperDrive G2 8.10

29/03/2007

As seguintes características foram acrescentadas:

- Comunicação com CFW-11 V1.0x;
- Comunicação serial ponto-a-ponto USB;
- Monitoração de referência de velocidade do CFW-11;
- Função Trace;
- Seleção de idioma: Inglês, Português e Espanhol.

Alterações menores:

- Monitorar Parâmetros: um divisor oferece redimensionamento controlado pelo usuário de dois componentes: parâmetros e mensagens,
- Monitorar Parâmetros: se o usuário pressionar o botão direito do mouse no painel de mensagens, um pequeno menu popup aparece com a opção para limpar as mensagens,
- Monitorar Parâmetros e Editar Arquivo de Parâmetros: botões OK e Cancelar foram substituídos pelo botão Fechar,
- Monitorar HMI: o valor do parâmetro é agora validado,
- Monitorar HMI: o usuário pode agora digitar um valor diretamente no campo parâmetro,
- Funcionalidade sempre no topo não está mais selecionado quando uma janela é aberta,
- Conversão de parâmetros para hexadecimal e binário é agora suportado.

SuperDrive G2 8.00

20/12/2006

Versão inicial:

- Identificação automática de drives conectados;
- Transferência de parâmetros do PC para o drive;
- Transferência de parâmetros do drive para o PC;
- Edição offline dos parâmetros armazenados em arquivos no PC;
- Monitoração (visualização e alteração) dos parâmetros do drive;
- Monitoração do status do drive e operações de comando (parar/girar motor, jog, inverter sentido de giro, local/remoto, etc);
- Suporta múltiplas bases de dados para versões de firmware padrão e especial;
- Comunicação serial ponto-a-ponto RS232;
- Ajuda online.

6 Instalação/Desinstalação

Conteúdo deste capítulo:

[Antes de Instalar](#)

[Instalando](#)

[Desinstalando](#)

[Driver USB](#)

6.1 Antes de Instalar

Verifique os seguintes itens antes de instalar SuperDrive G2:

- Se o microcomputador possui os [Requisitos do Sistema](#);
- Seu programa de antivírus deve permitir que você instale o software;
- Se a versão do SuperDrive G2 é compatível com seu drive, veja [Drives Suportados](#).

6.2 Instalando

Ao instalar uma versão mais nova do SuperDrive G2 é recomendado primeiro [remover](#) a versão anterior e reinicializar o sistema para ter certeza que a nova instalação será executada corretamente.

Fechar todos os programas abertos atualmente em execução para evitar interferência com o processo de instalação.

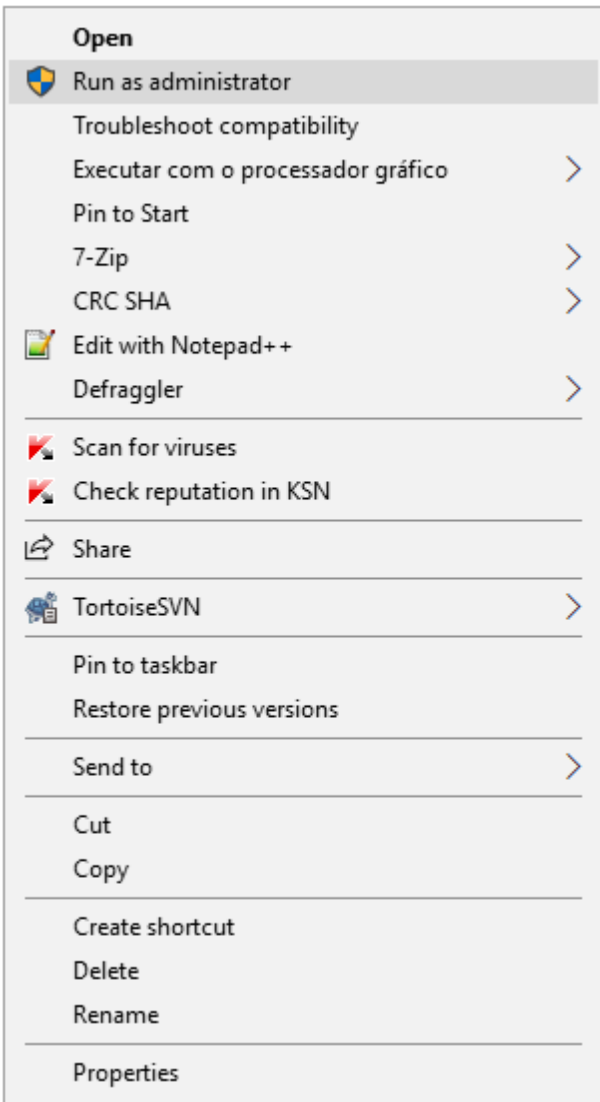
Para instalar o SuperDrive G2, por favor seguir os passos abaixo.

Instalação

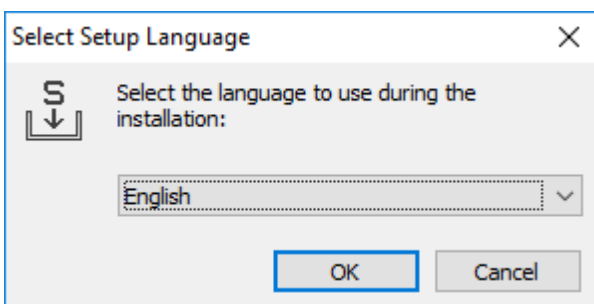
01 - Você deve estar logado como administrador para instalar o programa; se você estiver utilizando uma conta padrão, então não será possível instalar o software corretamente;

02 - Se o Controle de Conta de Usuário (UAC) estiver ativo (Painel de Controle > Contas de Usuário > Alterar configurações de Controle de Conta de Usuário), você será notificado antes do instalador iniciar a instalação e tentar fazer alguma alteração na configuração do Windows; clique Sim para confirmar que você permite o programa fazer alterações no computador, caso contrário não será possível instalar o programa;

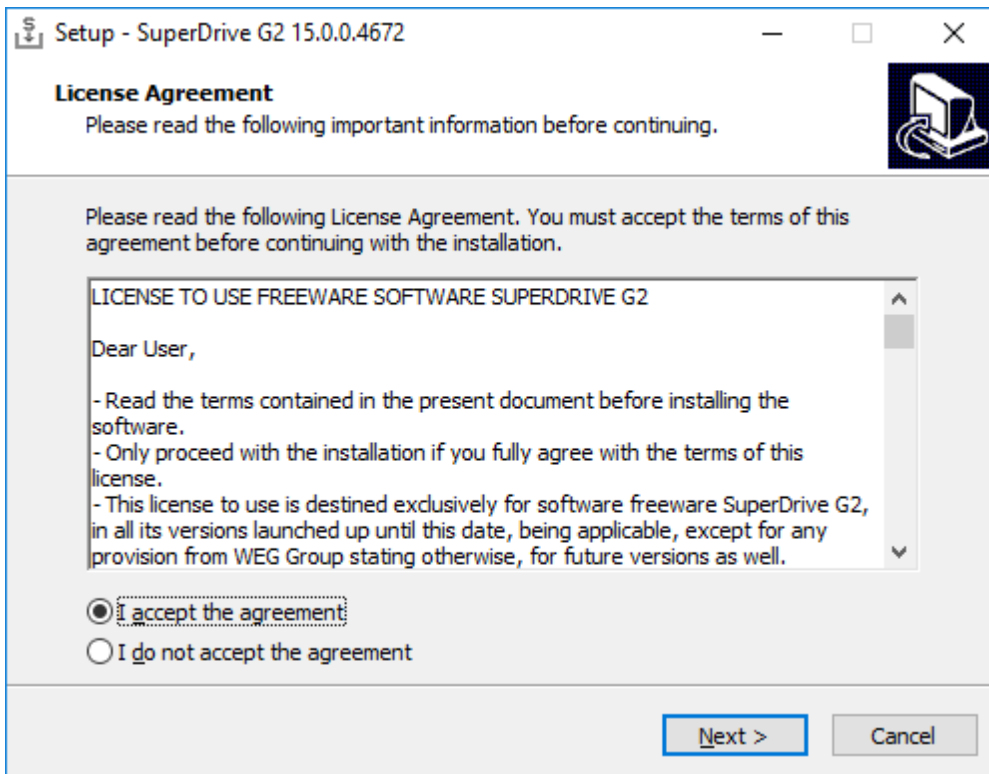
03 - Você também deve executar o instalador com privilégios elevados; para tal, clique com o botão direito do mouse sobre o instalador setup.exe; um menu aparecerá; clique Executar como administrador;



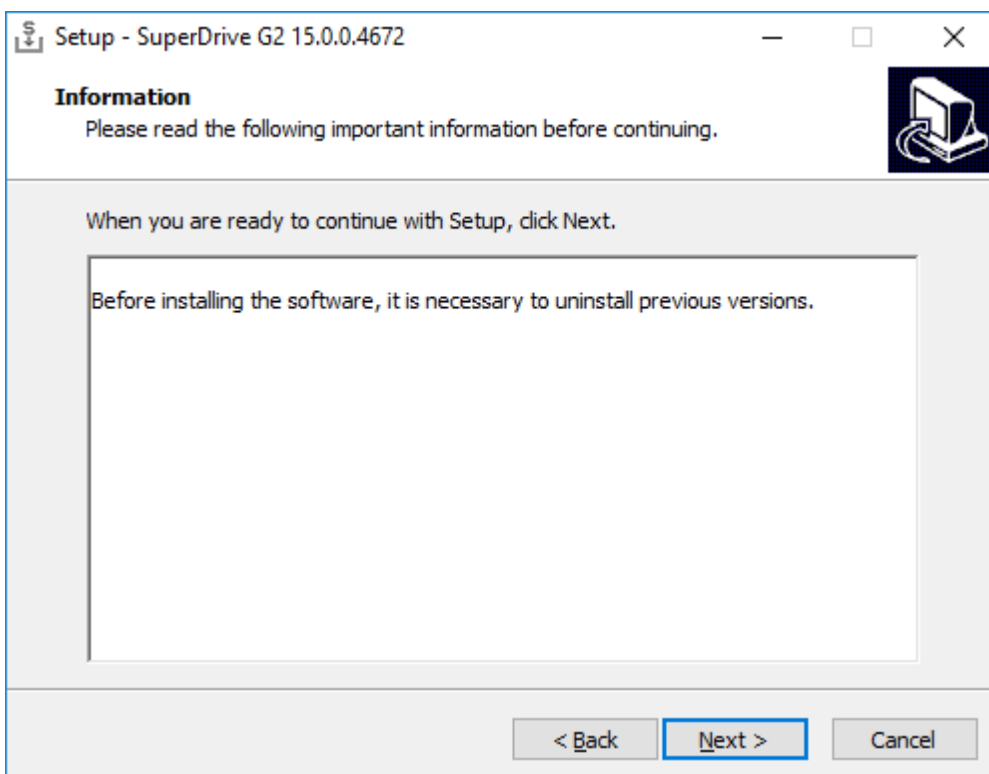
04 - Selecione o idioma e clique em OK.



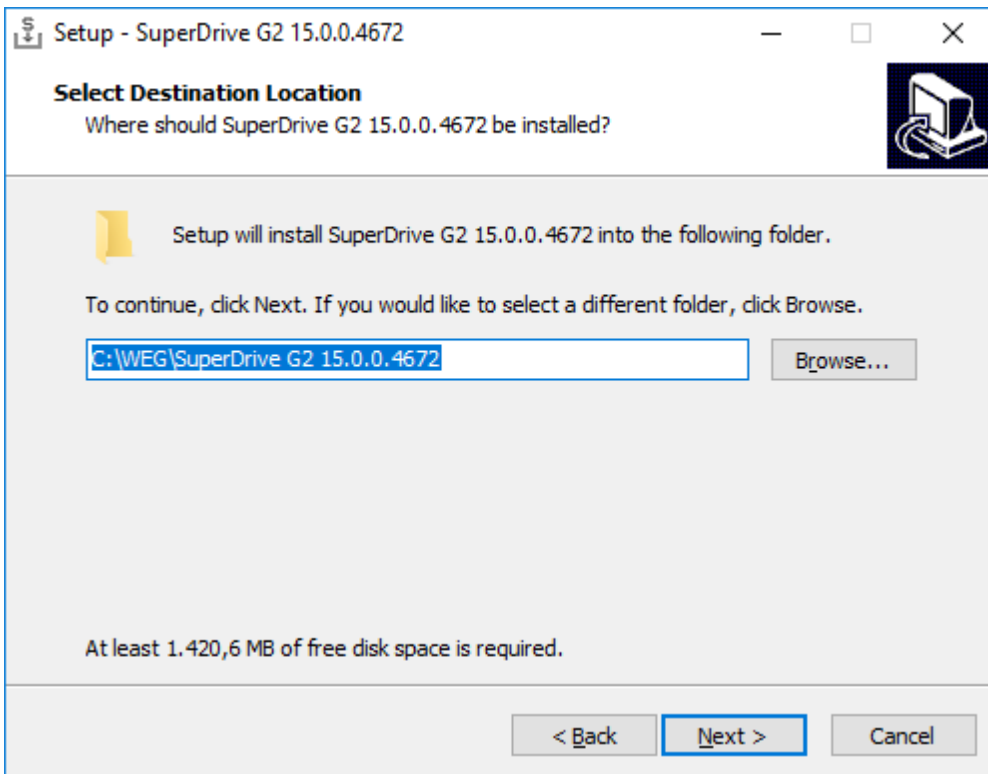
05 - No assistente de instalação, responder à Licença de Uso, então clique em Avançar.



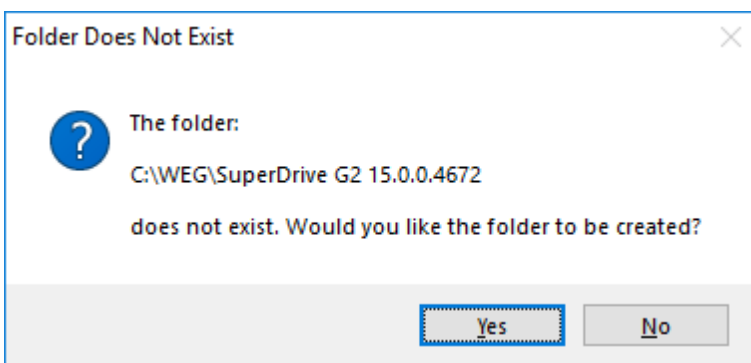
06 - Clique em Avançar.



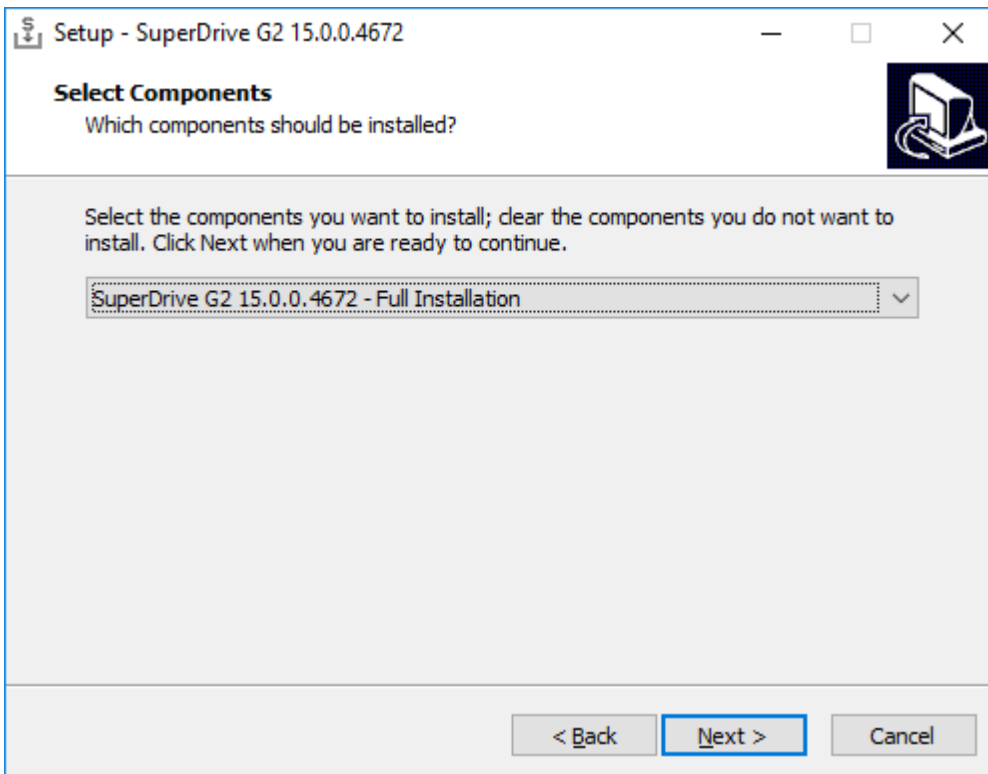
07 - Especificar uma pasta vazia dentro da qual será instalada o SuperDrive G2. Certificar-se que a localização da instalação está correta e que existe espaço suficiente em disco para a instalação. Clique em Avançar.



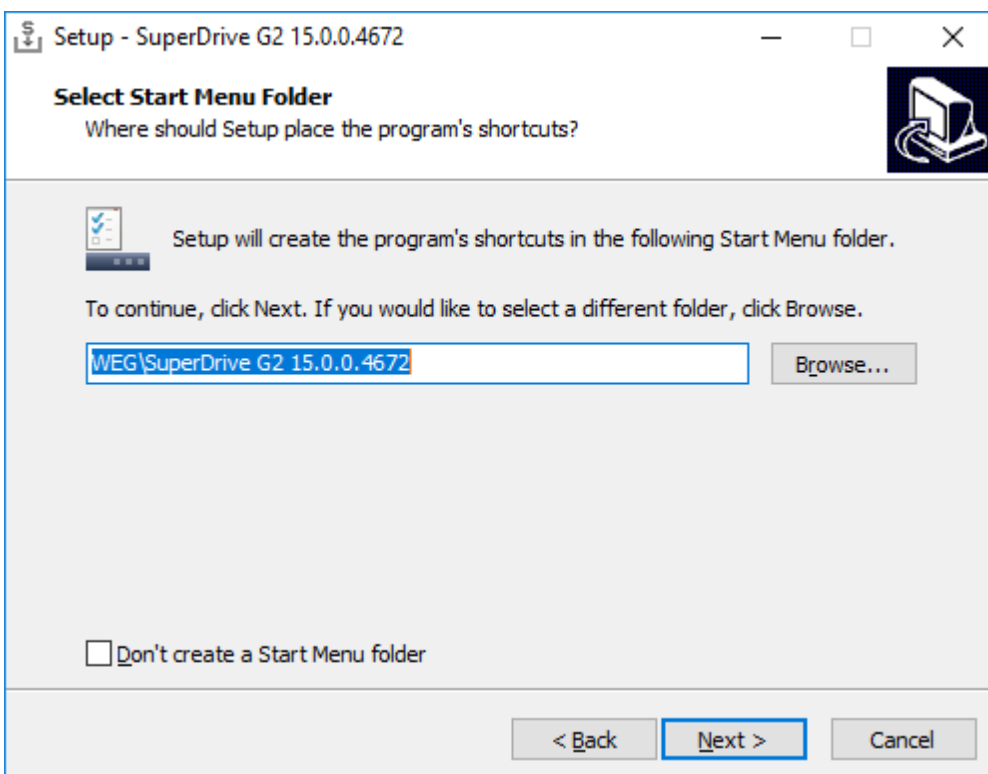
08 - Confirmar para criar uma pasta vazia.



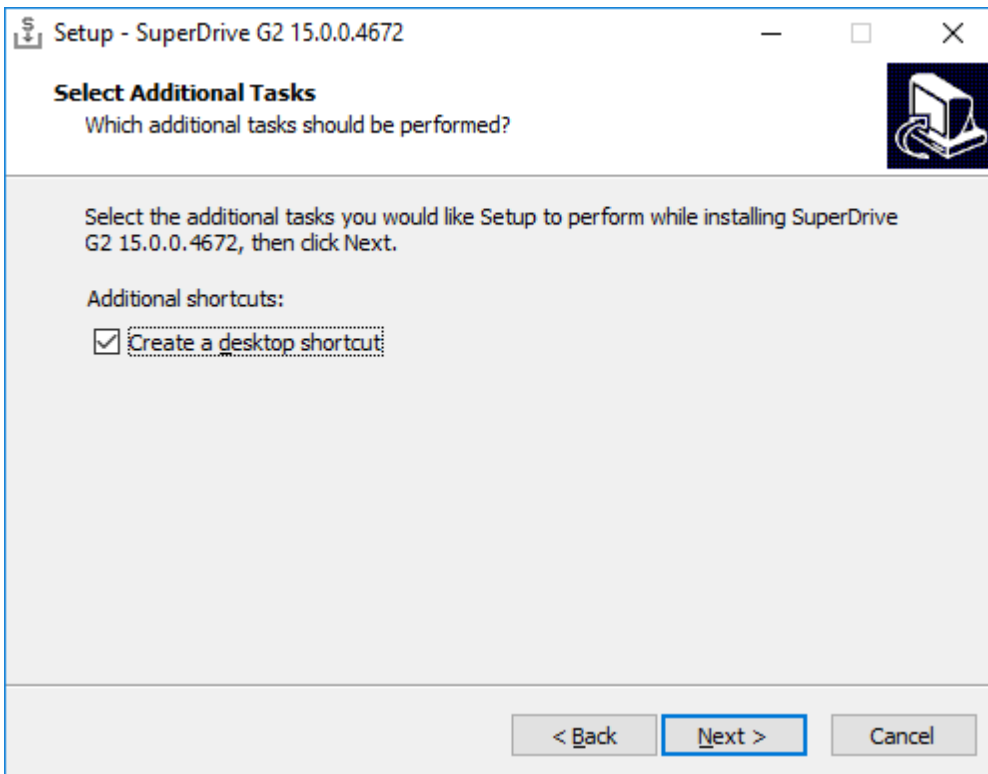
09 - Clique em Avançar.



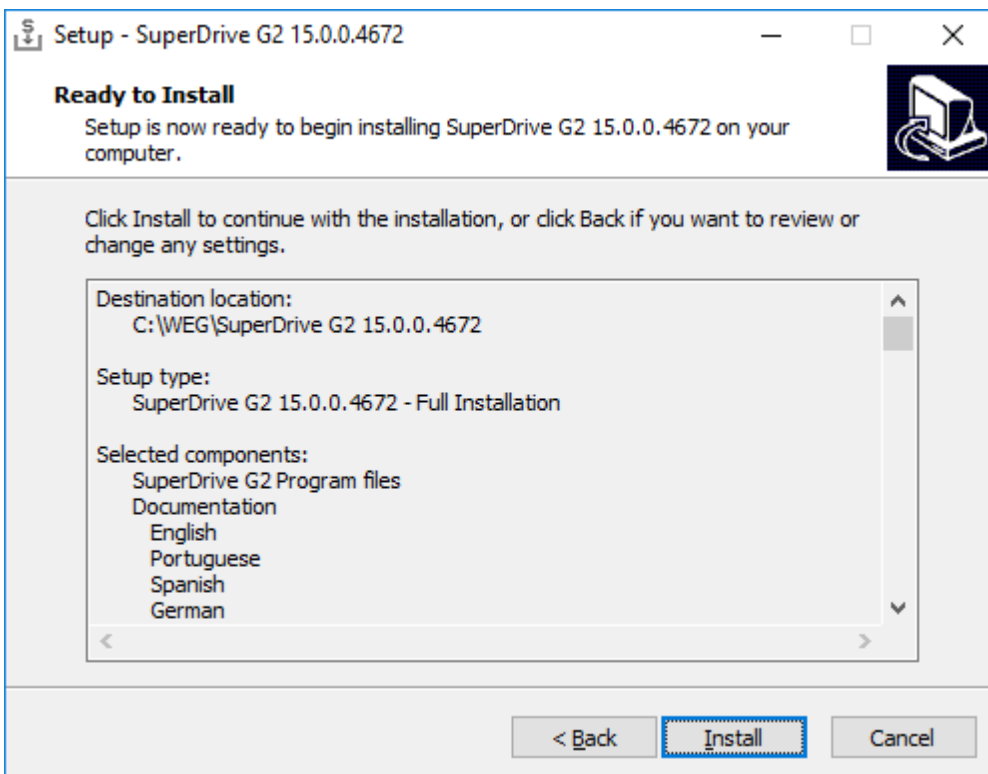
10 - Selecionar o grupo de programa para criar os atalhos do SuperDrive G2. Clique Avançar.

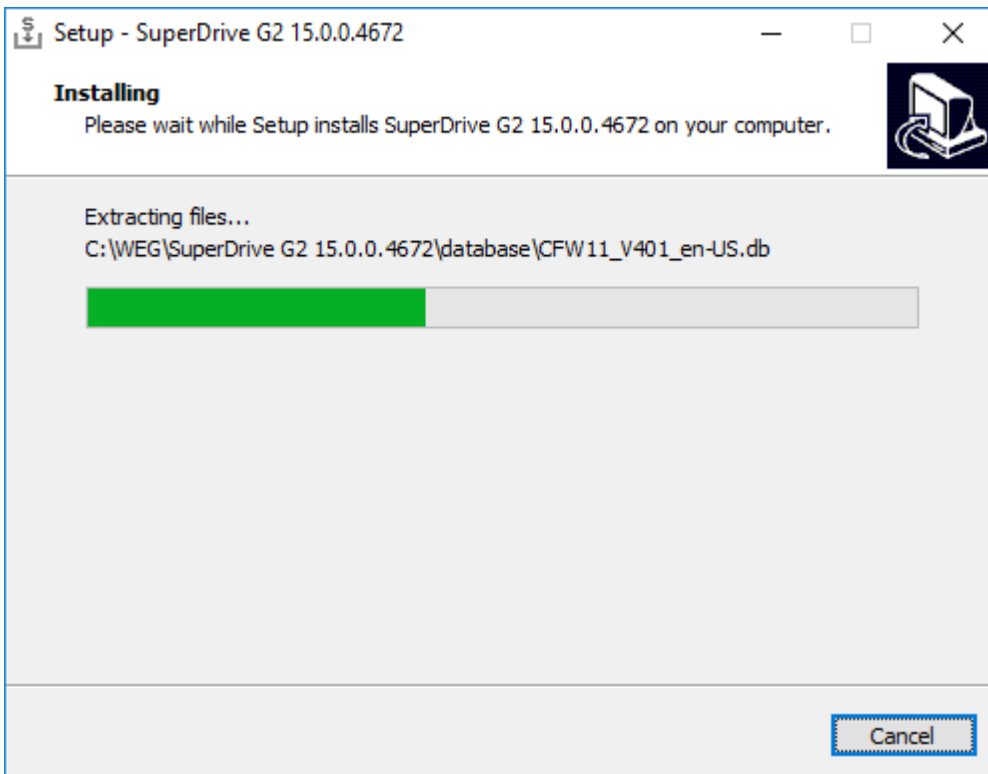


11 - Selecionar os atalhos de programas adicionais: criar um atalho no desktop e criar um atalho para inicialização rápida. Clique em Avançar.

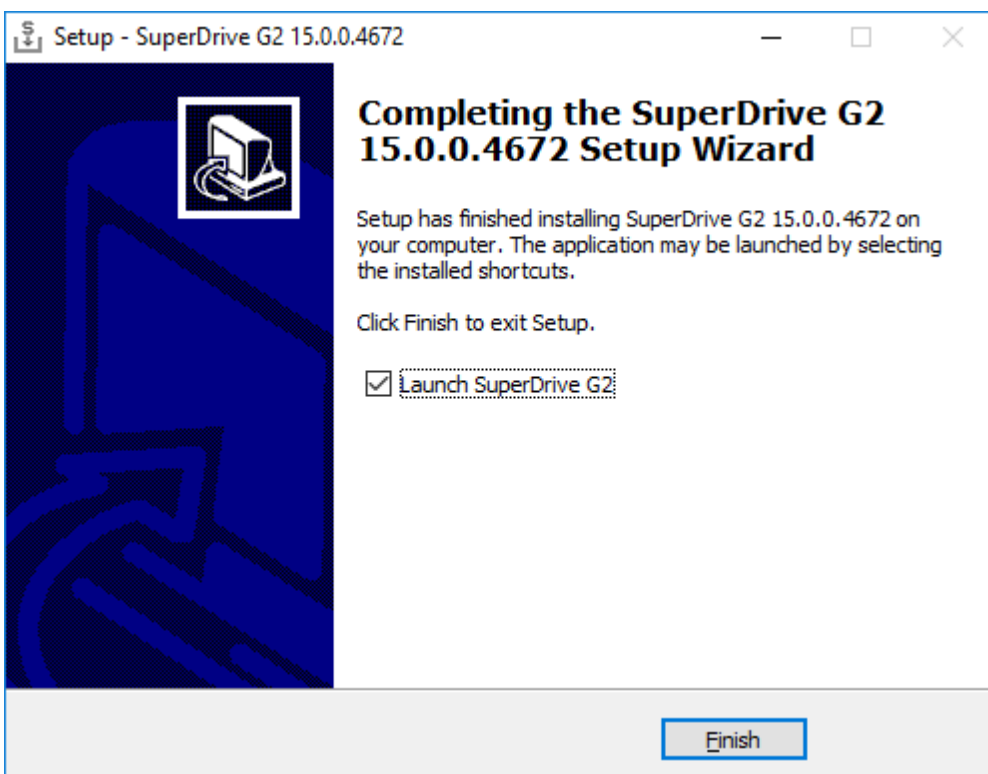


12 - Por favor revisar ou alterar qualquer uma das configurações. Clicar em Instalar para iniciar a instalação.





13 - Clicar em Concluir para concluir o setup.



6.3 Desinstalando

Se necessário, remover o SuperDrive G2 usando os procedimentos abaixo.

Remoção



NOTA!

Conforme indicado abaixo, usar o utilitário Programas e Recursos para remover o SuperDrive G2. Não apagar arquivos e pastas manualmente.

Windows 10

O exemplo a seguir é executado no Windows 10. Para outros sistemas, os procedimentos são semelhantes. Alguns dados não são visíveis propositalmente pois variam conforme a versão.

01 - Você deve estar logado como administrador para remover o programa; se você estiver utilizando uma conta padrão (não administrador), então não será possível remover o software;

02 - Se o Controle de Conta de Usuário (UAC) estiver ativo (Painel de Controle > Contas de Usuário > Alterar configurações de Controle de Conta de Usuário), você será notificado antes de iniciar a remoção e tentar fazer alguma alteração na configuração do Windows; clique Sim para confirmar que você permite o programa fazer alterações no computador, caso contrário não será possível remover o programa;

03 - Clicar com botão direito do mouse sobre o botão Iniciar, selecionar Apps e Recursos.



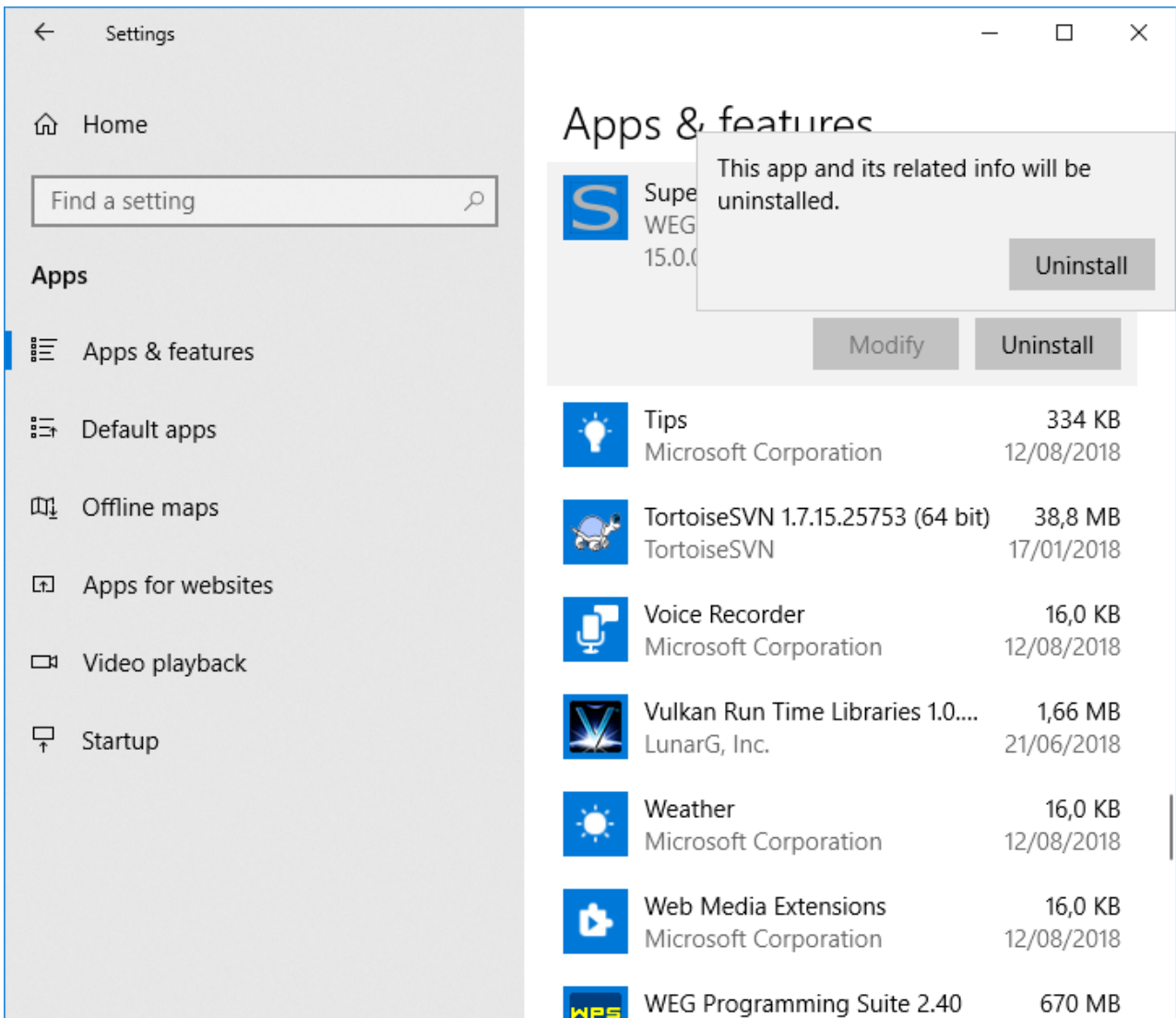
04 - Selecionar SuperDrive G2 da lista e clicar Desinstalar.

The screenshot shows the Windows Settings application, specifically the 'Apps & features' section. The left sidebar contains navigation options: Home, Find a setting, Apps, Apps & features (selected), Default apps, Offline maps, Apps for websites, Video playback, and Startup. The main area displays a list of installed applications with their icons, names, publishers, sizes, and installation dates.

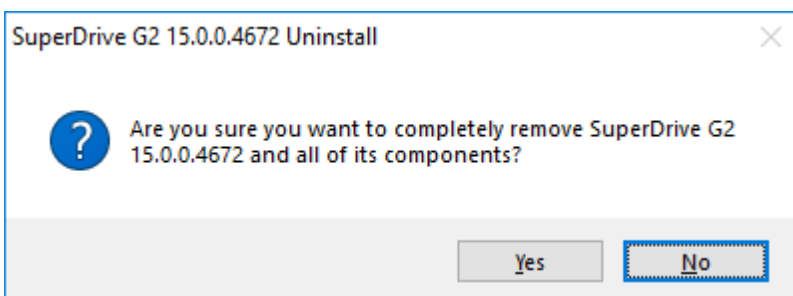
Icon	Application Name	Publisher	Size	Installation Date
	SuperDrive G2 15.0.0.4672	WEG	1,39 GB	17/10/2018
	Tips	Microsoft Corporation	334 KB	12/08/2018
	TortoiseSVN 1.7.15.25753 (64 bit)	TortoiseSVN	38,8 MB	17/01/2018
	Voice Recorder	Microsoft Corporation	16,0 KB	12/08/2018
	Vulkan Run Time Libraries 1.0....	LunarG, Inc.	1,66 MB	21/06/2018
	Weather	Microsoft Corporation	16,0 KB	12/08/2018
	Web Media Extensions	Microsoft Corporation	16,0 KB	12/08/2018
	WEG Programming Suite 2.40	WEG	670 MB	15/06/2018
	WEG USBIO Driver v11.00	WEG Equipamentos Eletricos...		21/06/2018

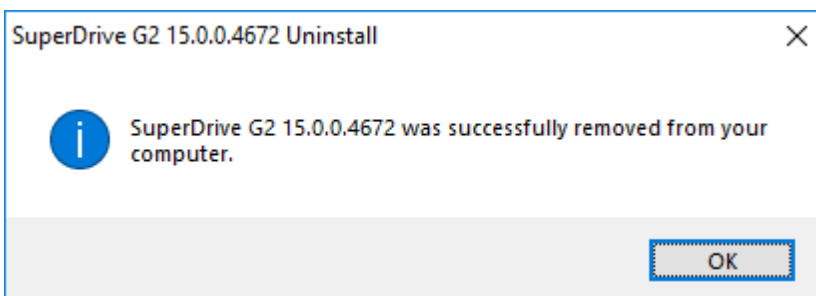
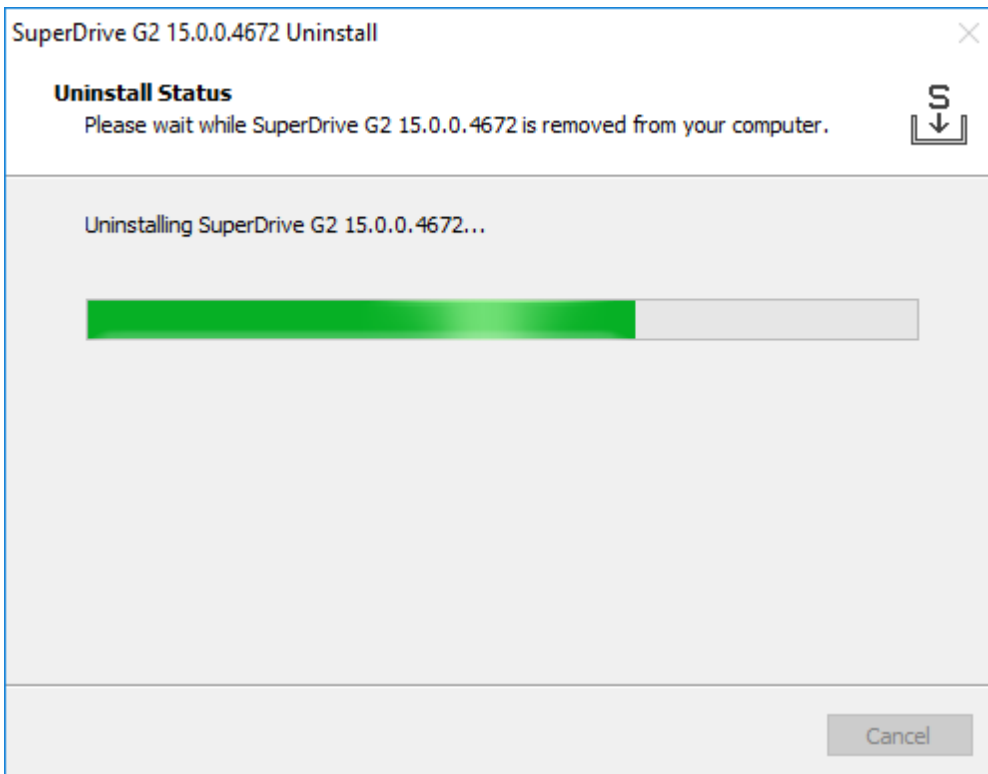
The screenshot shows the Windows Settings application, specifically the 'Apps & features' section. The left sidebar contains navigation options: Home, Find a setting, Apps, Apps & features (selected), Default apps, Offline maps, Apps for websites, Video playback, and Startup. The main content area displays a list of installed applications with their names, publishers, sizes, and installation dates. The 'SuperDrive G2' application is highlighted at the top, showing its version (15.0.0.4672) and publisher (WEG). Below it are other applications like 'Tips', 'TortoiseSVN', 'Voice Recorder', 'Vulkan Run Time Libraries', 'Weather', 'Web Media Extensions', and 'WEG Programming Suite'. Each application entry includes a small icon, the application name, the publisher, the size, and the installation date. The 'SuperDrive G2' entry also has 'Modify' and 'Uninstall' buttons.

Application Name	Publisher	Size	Installation Date
SuperDrive G2 15.0.0.4672	WEG	1,39 GB	17/10/2018
Tips	Microsoft Corporation	334 KB	12/08/2018
TortoiseSVN 1.7.15.25753 (64 bit)	TortoiseSVN	38,8 MB	17/01/2018
Voice Recorder	Microsoft Corporation	16,0 KB	12/08/2018
Vulkan Run Time Libraries 1.0....	LunarG, Inc.	1,66 MB	21/06/2018
Weather	Microsoft Corporation	16,0 KB	12/08/2018
Web Media Extensions	Microsoft Corporation	16,0 KB	12/08/2018
WPS	WEG	670 MB	



05 - Seguir as instruções para remover o software.





6.4 Driver USB

O driver USB WEG e o driver USB FTDI (Virtual COM Port) são instalados automaticamente durante a instalação do SuperDrive G2.

Driver USB WEG

O driver USB WEG pode ser encontrado na pasta USB_Driver onde o SuperDrive G2 está instalado.

Exemplo: C:\WEG\SuperDrive G2 15.1.0.4776\USB_Driver\USBIO

Driver USB FTDI

O driver USB FTDI pode ser encontrado na pasta USB_Driver onde o SuperDrive G2 está instalado.

Exemplo: C:\WEG\SuperDrive G2 15.1.0.4776\USB_Driver\FTDI

7 Menus

Conteúdo deste capítulo:


Projeto	Drive	Ferramentas	Ajuda
Novo	Identificar Drive	Opções	Conteúdo
Abrir	Ajuste de Comunicação	Importar Base de Dados	Sobre
Fechar	Sistema de Segurança	Converter Projeto	
Salvar	Sistema de Segurança (Sessão)	Log de Conversão Simplificado	
Salvar Como	Novo Arquivo de Parâmetros	Remover Log de Conversão Simplificado	
Remover	Editar Arquivo de Parâmetros	Log de Conversão Completo	
Importar	Remover Arquivo de Parâmetros	Remover Log de Conversão Completo	
Exportar	Exportar Arquivo de Parâmetros		
Alterar Tensão	Ler Parâmetros do Drive		
Imprimir	Escrever Parâmetros para o Drive		
Informação do Projeto	Monitorar Parâmetros		
Sair	Monitorar usando HMI		
	Monitorar Status		
	Monitorar Referência de Velocidade		
	Trend		
	Remover Arquivo de Trend		
	Exportar Arquivo de Trend		
	Função Trace		
	Remover Arquivo de Trace		
	Exportar Arquivo de Trace		

7.1 Projeto

[Novo](#)
[Abrir](#)
[Fechar](#)
[Salvar](#)
[Salvar Como](#)
[Remover](#)
[Importar](#)
[Exportar](#)
[Alterar Tensão](#)
[Imprimir](#)
[Informação do Projeto](#)
[Sair](#)

7.1.1 Novo

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Projeto > Novo
 Tecla de Atalho: Ctrl+N

FUNÇÃO


Cria um novo projeto com nome padrão.

DESCRIÇÃO

A janela Identificar Drive é apresentada. Veja [Identificar Drive](#).

7.1.2 Abrir

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Projeto > Abrir
 Tecla de Atalho: Ctrl+O

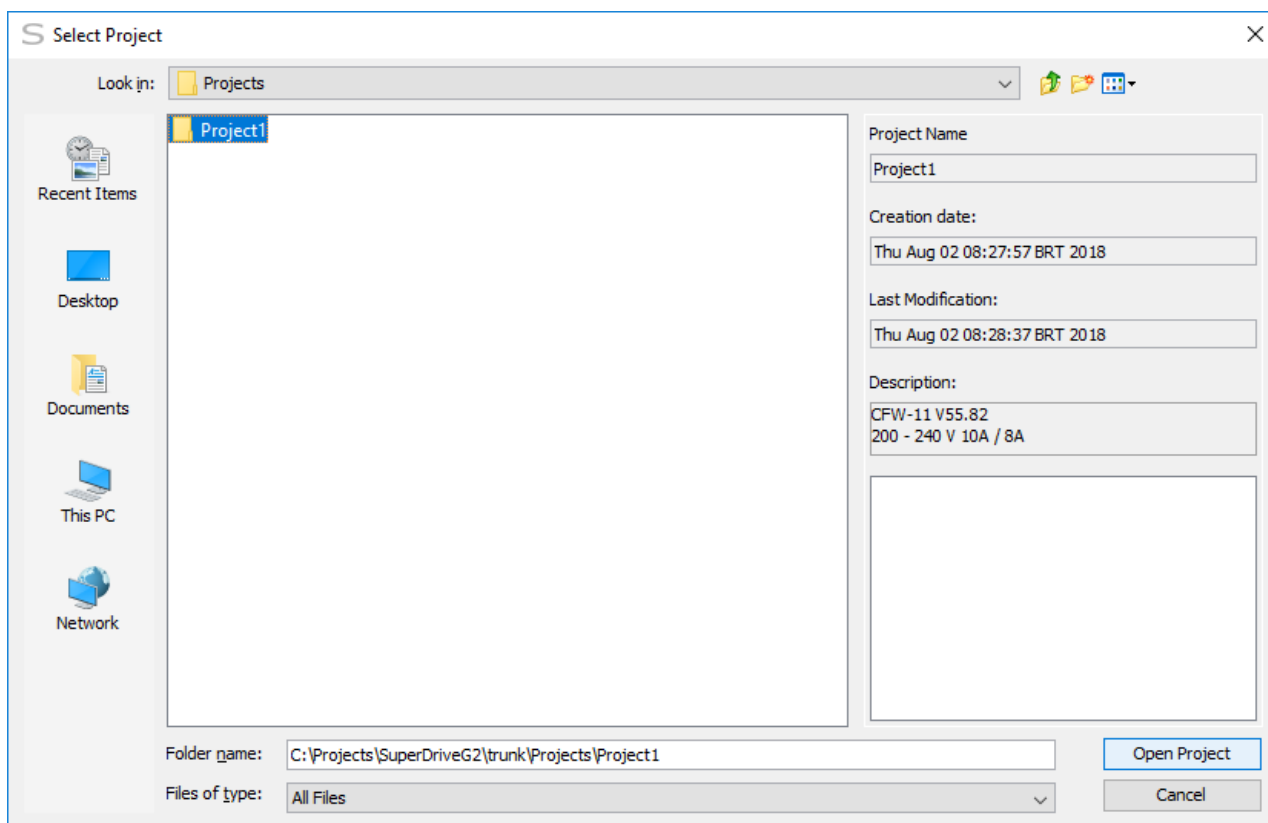
FUNÇÃO

Abre um projeto que foi salvo anteriormente.

DESCRIÇÃO


Usuário deve selecionar uma pasta de projeto e abrir o projeto.

O nome do projeto e as informações do drive são apresentadas na Janela Projeto.



7.1.3 Fechar

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Projeto > Fechar
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO


Fecha o projeto.

DESCRIÇÃO

Se o projeto contém dados que não foram salvos, um diálogo para salvar será apresentado.

7.1.4 Salvar

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Projeto > Salvar
 Tecla de Atalho: Ctrl+S

FUNÇÃO

Salva o projeto.

DESCRIÇÃO


Habilitado se o projeto tem dados não salvos.

Quando o projeto é salvo pela primeira vez, um diálogo é apresentado com as seguintes informações:

- Nome - digite um nome para o novo projeto. Se o nome especificado for inválido ou já existir, uma mensagem de aviso será apresentada.
- Localização - uma localização padrão é apresentada, mas pode ser alterada.
- Pasta - para visualização somente.
- Descrição - digite a descrição do projeto. Pode ser alterado posteriormente em [Informação do Projeto](#).

7.1.5 Salvar Como

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Projeto > Salvar Como
Tecla de Atalho: Ctrl+D

FUNÇÃO

Salva o projeto com um novo nome.

DESCRIÇÃO


Habilitado quando um projeto é criado ou aberto.

Ao acionar a função Salvar Como, um diálogo é apresentado com as seguintes informações:

- Nome - digite um nome para o novo projeto. Se o nome especificado for inválido ou já existir, uma mensagem de aviso será apresentada.
- Localização - uma localização padrão é apresentada, mas pode ser alterada.
- Pasta - para visualização somente.
- Descrição - digite a descrição do projeto. Pode ser alterado posteriormente em [Informação do Projeto](#).

7.1.6 Remover

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Projeto > Remover

Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Exclui o projeto.

DESCRIÇÃO

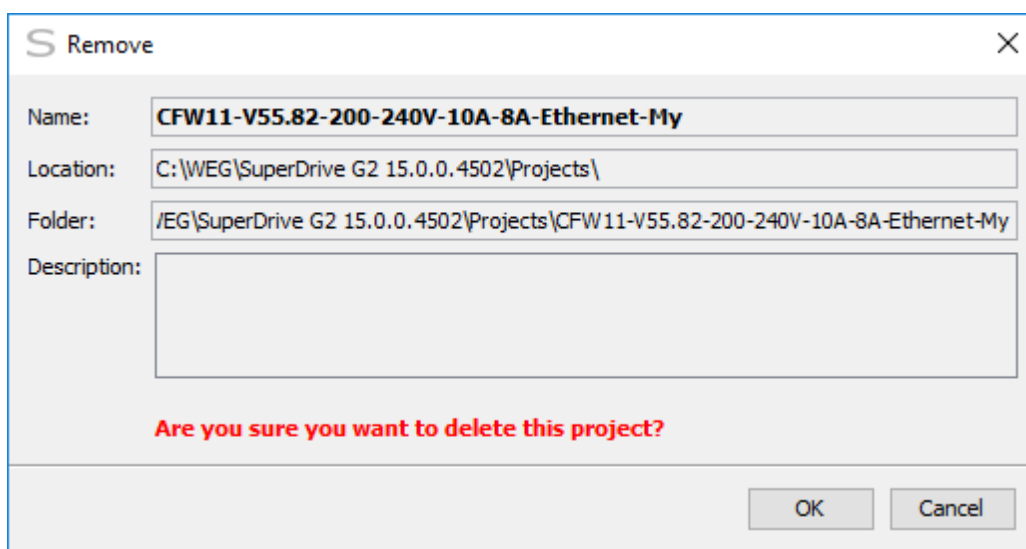
Habilitado quando um projeto estiver aberto.

Ao utilizar esta função, um diálogo de confirmação é apresentado com as seguintes informações:

- Nome - Nome do projeto que será apagado.
- Localização - a localização padrão é apresentada.
- Pasta - a localização do projeto é apresentada.
- Descrição - a descrição do projeto é apresentada.


Botões

- Botão OK: confirma a exclusão do projeto atual.
- Botão Cancelar: mantém o projeto atual.



7.1.7 Importar

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Projeto > Importar
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Importa um projeto previamente exportado.

DESCRIÇÃO

Usuário deve selecionar um arquivo de projeto com extensão sdg2z e clicar no botão Importar.

Este projeto será importado para a pasta padrão de projetos.

Se o projeto ou algum de seus arquivos já existir, será exibida uma caixa de confirmação para sobrescrever o projeto.


Se o usuário escolher sobrescrever, os arquivos em conflito serão sobrescritos, caso contrário, nenhum arquivo será sobrescrito e o projeto não será importado.

Se, durante a importação do projeto, houver um outro projeto aberto, então este será fechado. Se existirem dados não salvos, uma janela de confirmação será exibida permitindo ao usuário salvar as modificações, descartá-las ou cancelar a operação.

Quando concluído o processo de importação, o projeto importado será automaticamente aberto.

7.1.8 Exportar

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Projeto > Exportar
Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Exporta o projeto atual para um arquivo.

DESCRIÇÃO


O projeto deve estar aberto.

Clicar no botão Exportar. Inicialmente o nome do arquivo default é o próprio nome do projeto, que pode ser alterado.

Ao clicar no botão Salvar, o arquivo será criado com a extensão sdg2z o qual poderá ser importado usando a função Importar.

7.1.9 Alterar Tensão

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Drive > Alterar Tensão
Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Permite migrar o projeto atualmente aberto para um novo, com outro modelo de CFW-11.

DESCRIÇÃO


O usuário deve ter um projeto aberto.

Esta opção carrega um assistente para ajuda-lo a mudar o modelo de unidade e a verificar seus parâmetros.

Se não existirem unidades compatíveis com o modelo atual, não haverá opções de modelos a serem selecionados.

7.1.10 Imprimir

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Projeto > Imprimir
Tecla de Atalho: Ctrl+P

FUNÇÃO

Imprime o arquivo de parâmetros selecionado na Janela Projeto.


DESCRIÇÃO

Imprime todos os parâmetros armazenados no arquivo de parâmetros:

- Número do parâmetro.
- Ajuste do usuário.
- Unidade.

7.1.11 Informação do Projeto

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Projeto > Informação do Projeto
Tecla de Atalho: Ctrl+I

FUNÇÃO

Adiciona ou modifica as informações do projeto.

DESCRIÇÃO

Apresenta as seguintes informações:


- Nome - o nome do projeto. Visualização somente.
- Localização - a localização do projeto. Visualização somente.
- Pasta - a pasta onde o projeto está. Visualização somente.
- Descrição - digite a descrição do projeto.

Nome, localização e pasta não podem ser alterados depois que foi salvo pela primeira vez. Veja [Salvar](#).

Descrição pode ser alterada a qualquer momento.

7.1.12 Sair

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Projeto > Sair
 Tecla de Atalho: Ctrl+Q

FUNÇÃO

Sai do SuperDrive G2.

DESCRIÇÃO


SuperDrive G2 solicita ao usuário se ele deseja sair.
 Se o projeto contém dados que não foram salvos, um diálogo para salvar será apresentado.

7.2 Drive

[Identificar Drive](#)
[Ajuste de Comunicação](#)
[Sistema de Segurança](#)
[Sistema de Segurança \(Sessão\)](#)
[Novo Arquivo de Parâmetros](#)
[Editar Arquivo de Parâmetros](#)
[Remover Arquivo de Parâmetros](#)
[Exportar Arquivo de Parâmetros](#)
[Ler Parâmetros do Drive](#)
[Escrever Parâmetros para o Drive](#)
[Monitorar Parâmetros](#)
[Monitorar usando HMI](#)
[Monitorar Status](#)
[Monitorar Referência de Velocidade](#)
[Trend](#)
[Remover Arquivo de Trend](#)
[Exportar Arquivo de Trend](#)
[Função Trace](#)
[Remover Arquivo de Trace](#)
[Exportar Arquivo de Trace](#)

7.2.1 Identificar Drive

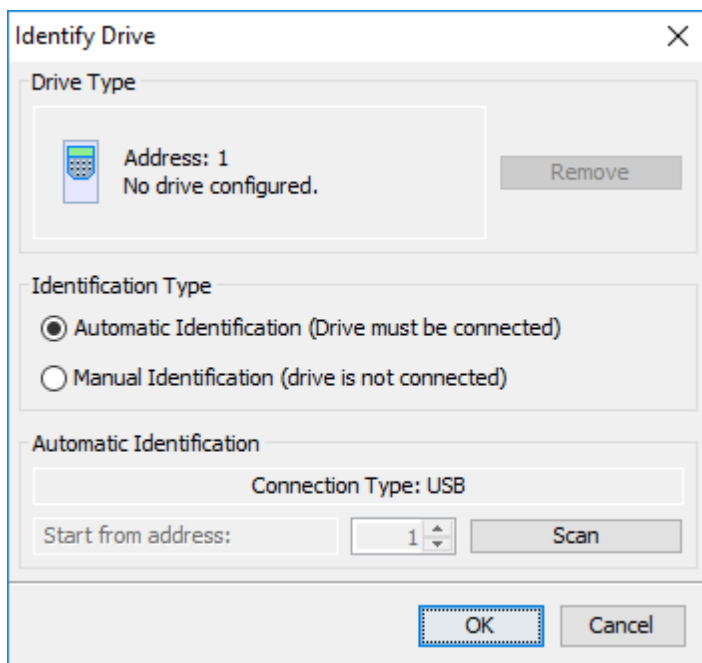
ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Drive > Identificar Drive
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Identificação automática do drive (drive deve estar conectado ao computador) ou usuário seleciona manualmente o drive.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

Tipo de Drive

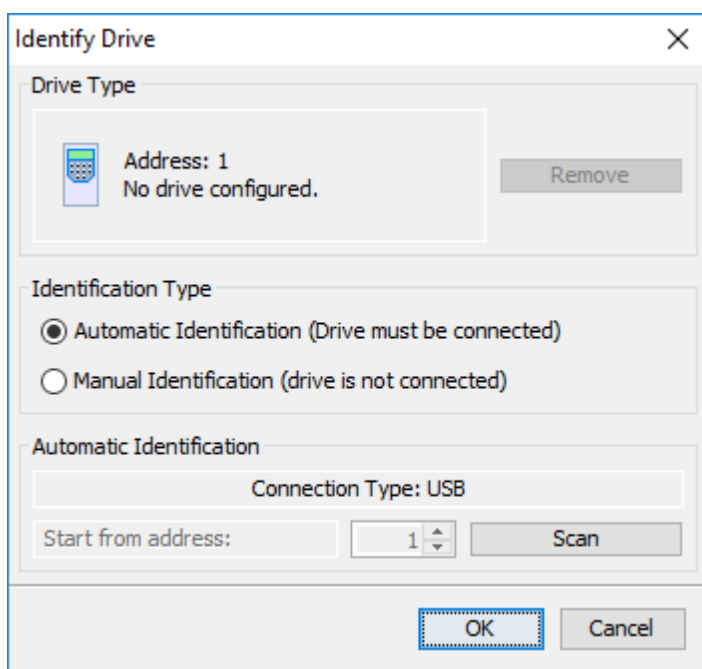
Se nenhum drive está configurado, ele apresenta o endereço e uma mensagem "Nenhum Drive Configurado".

Se algum drive está configurado, as seguintes informações são apresentadas:

- Endereço.
- Tipo.
- Versão de Firmware.
- Tensão nominal.
- Corrente nominal.

Botão Remover: limpa o campo Tipo de Drive (remove a configuração do drive).

Identificação Automática

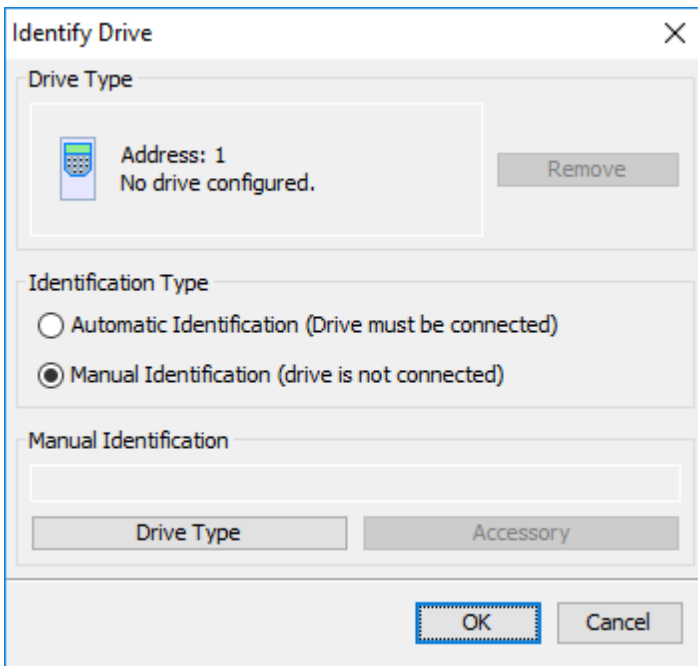


- Tipo de Conexão: USB => Quando está selecionado USB na janela Ajuste de Comunicação,
- Tipo de Conexão: Serial => Quando está selecionado Serial na janela Ajuste de Comunicação,
- Tipo de Conexão: Bluetooth => Quando está selecionado Bluetooth na janela Ajuste de Comunicação,
- Tipo de Conexão: Ethernet => Quando está selecionado Ethernet na janela Ajuste de Comunicação.

Botão Procurar: procura por drives conectados ao computador. Se algum drive está conectado, sua configuração é apresentada. A busca termina quando um drive é identificado.

Botão Iniciar do Endereço: para selecionar o endereço inicial da busca quando o tipo de conexão for serial; para conexão USB, este botão está desabilitado.

Identificação Manual



Botão Tipo de Drive: seleciona o drive, versão de software e tensão/corrente nominal.

Botão Acessório: seleciona o acessório quando existe; seleciona acessório e versão de software.

Botões Gerais

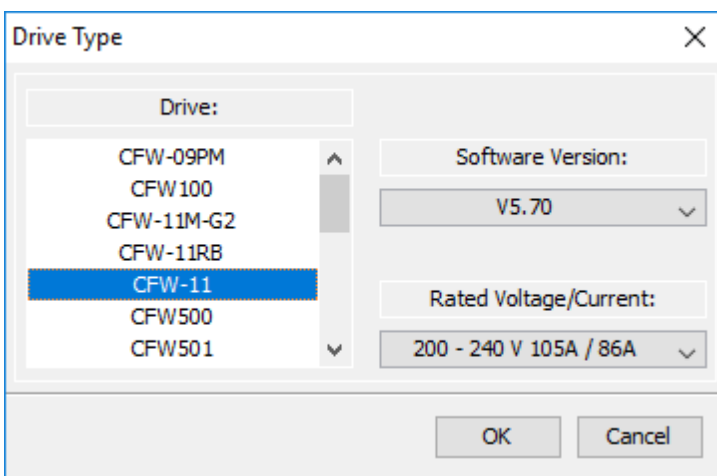
Botão OK: aplica as alterações e fecha a janela.

Botão Cancelar: descarta todas as alterações e fecha a janela.

Seleção - Tipo de Drive

O drive não precisa estar conectado ao computador.

Exemplo:



7.2.2 Ajuste de Comunicação

ACESSO

Barra de Ferramentas: 

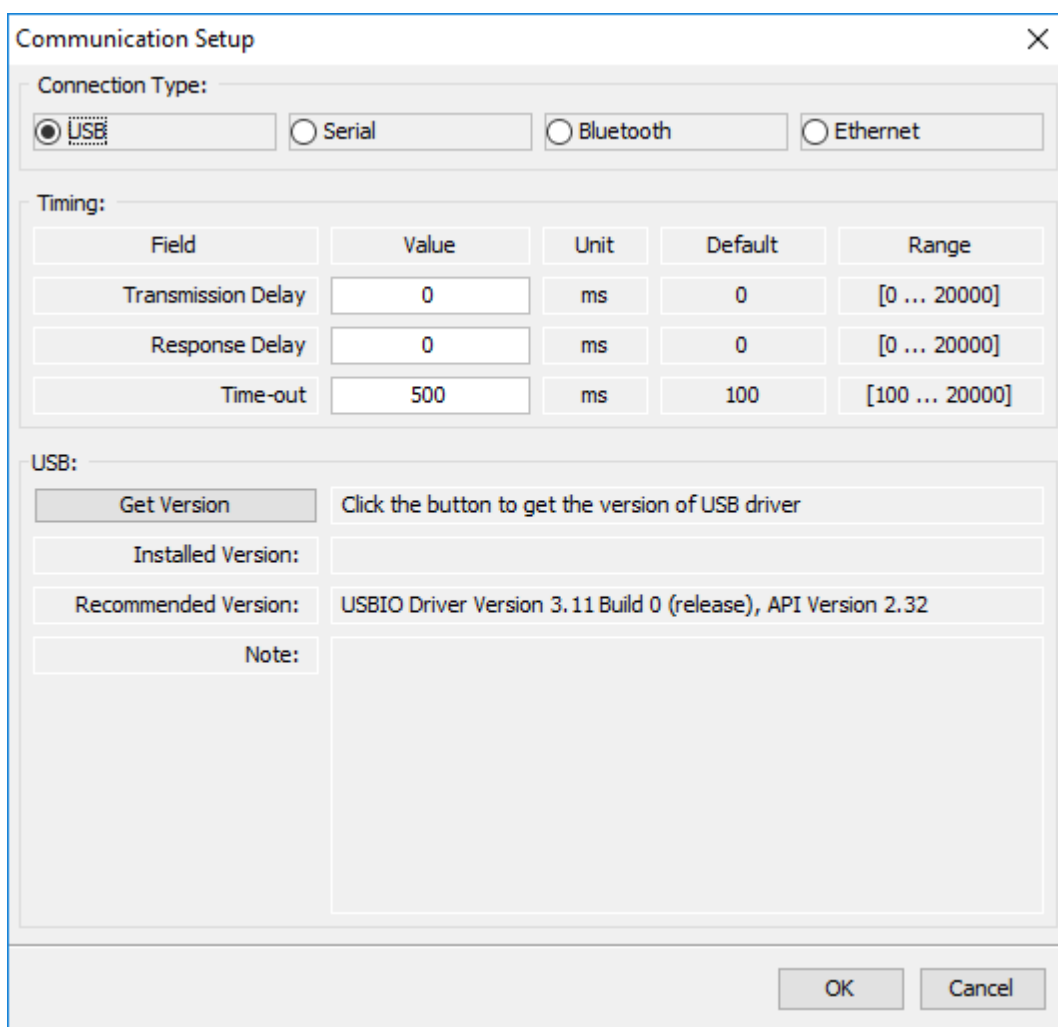
Menu: Drive > Ajuste de Comunicação

Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

A caixa de diálogo permite que você configure a porta de comunicação do PC com os mesmos ajustes do drive para comunicação apropriada.

APRESENTAÇÃO

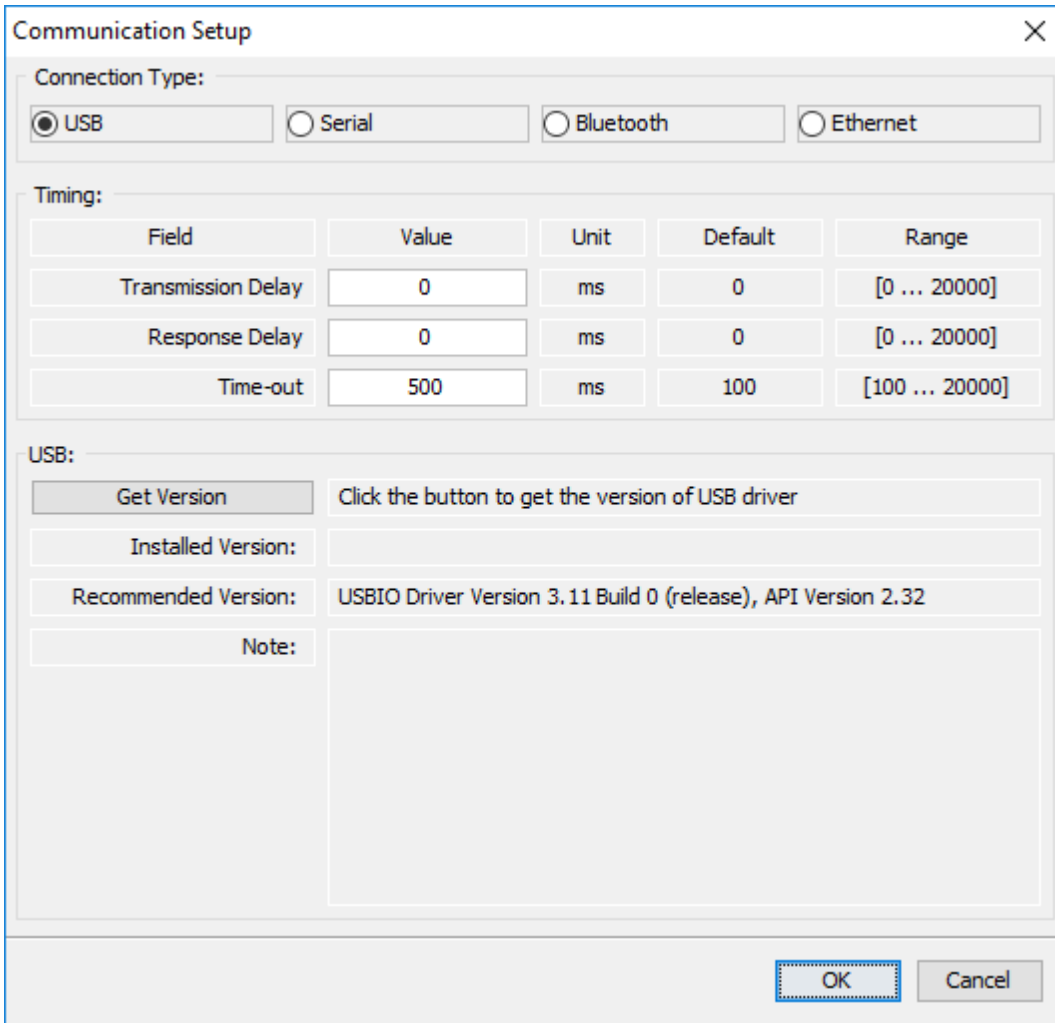


Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	500	ms	100	[100 ... 20000]

DESCRIÇÃO

Selecione o tipo de conexão: USB, Serial, Bluetooth ou Ethernet.

USB



Para USB não existe nenhum valor a ser ajustado.

Botão Obter Versão: clique neste botão para ler a versão do driver USB instalado no microcomputador.

Campo Versão Instalada: apresenta a versão do driver USB instalado no microcomputador.

Campo Versão Recomendada: apresenta a versão correta do driver USB que deveria estar instalada no microcomputador.

Campo Nota: apresenta uma mensagem informando se o driver USB instalado está OK ou não.

Mensagem no Campo Nota	Ação do Usuário
Driver USB Ok!	Nada a fazer, driver USB corretamente instalado.
Motivos: <ul style="list-style-type: none"> Nenhum drive (equipamento) está conectado ao PC, Driver USB desatualizado, Nenhum driver USB instalado, Consulte a ajuda online.	Instalar o driver USB disponível na pasta USB_Driver\USBIO onde o SuperDrive G2 está instalado. Para instalar: executar o arquivo setup.exe e seguir o assistente de instalação.

Os seguintes ajustes de tempos estão disponíveis para USB:

Tempo	Faixa	Padrão
Atraso de transmissão (ms)	0 ... 20000	0
Atraso na resposta (ms)	0 ... 20000	0
Time-out (ms)	100 ... 20000	500

Para maiores detalhes veja [Parametrização do Drive](#).

Serial

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment: User Setting

Serial Port: COM4

Data Bits: 8

Stop Bits: 2

Parity: No Parity

Baud Rate: 9600

OK Cancel

Para serial (RS232) você precisa ajustar alguns valores. O protocolo de comunicação é Modbus-RTU.

Tipo de Conexão	Ajustes da Porta Serial	Faixa	Padrão
Serial	Taxa de transmissão (bps)	4800, 9600, 19200, 38400 ou 57600	9600
	Bits de dados	8	8
	Bits de parada	1 ou 2	2
	Paridade	Sem Paridade, Par ou Impar	Sem Paridade

Além da possibilidade de configuração manual dos campos, é possível carregar valores padrão de fábrica de cada drive.

Selecione-se o modelo na caixa de seleção Equipamento.

Após a seleção do drive, os campos são automaticamente definidos.

Os seguintes ajustes de tempos estão disponíveis para Serial:

Tempo	Faixa	Padrão
Atraso de transmissão (ms)	0 ... 20000	0
Atraso na resposta (ms)	0 ... 20000	0
Time-out (ms)	100 ... 20000	500

Para maiores detalhes veja [Parametrização do Drive](#).

Bluetooth

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	50	ms	50	[50 ... 20000]
Time-out	1000	ms	1000	[1000 ... 20000]

Bluetooth:

Equipment: CFW100

Serial Port: COM4

Data Bits: 8

Stop Bits: 1

Parity: Even

Baud Rate: 19200

Note: For the proper operation of the CFW100 inverter with the CFW100-CBLT module, parameters P310, P311 and P312 must be set with the factory default values.

For further details refer to the CFW 100 programming manual version V2.0X or above.

OK Cancel

Os seguintes ajustes de tempos estão disponíveis para Bluetooth:

Tempo	Faixa	Padrão
Atraso de transmissão (ms)	0 ... 20000	0
Atraso na resposta (ms)	0 ... 20000	50
Time-out (ms)	100 ... 20000	500

É possível que seja necessário aumentar o atraso na resposta para uma comunicação sem erros.

Ethernet

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	5000	ms	5000	[5000 ... 20000]

Ethernet:

Field	Value	Default	Range
IP Address	192.168.0.10	192.168.0.10	XXXX.XXXX.XXXX.XXXX
Port	502	502	1 ... 65535
Unit ID	255	255	1 ... 255

OK Cancel

Ajustar os campos conforme abaixo.

Campo	Padrão
Endereço IP	192.168.0.10
Porta	502
Unidade Id	255


Utilize estes valores para comunicação com os drives WEG.

Botões

OK: aplica as alterações e fecha a janela.
 Cancelar: descarta todas as alterações e fecha a janela.

7.2.3 Sistema de Segurança

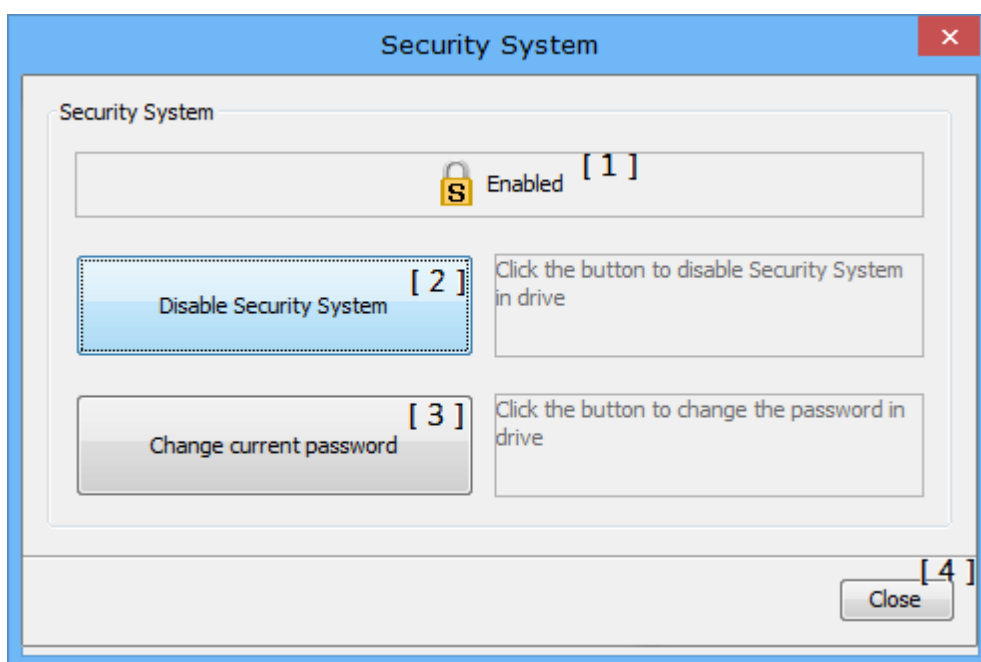
ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Drive > Sistema de Segurança
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

O Sistema de Segurança permite que você configure uma senha para bloquear a edição online de parâmetros durante a comunicação do PC com o drive.
 As atividades realizadas offline e/ou a execução de comandos não são bloqueadas pelo Sistema de Segurança.

APRESENTAÇÃO



- [1] Apresenta o estado atual do Sistema de Segurança (possíveis estados: Habilitado, Desabilitado ou Falha de Comunicação);
- [2] Botão para Desativar o Sistema de Segurança (quando o estado atual for Habilitado) ou para Ativar o Sistema de Segurança (quando o estado atual for Desabilitado);
- [3] Botão para alterar a senha atual do Sistema de Segurança;
- [4] Botão para fechar a janela do Sistema de Segurança.

DESCRIÇÃO

O Sistema de Segurança - quando disponível - permite habilitar, desabilitar ou trocar a senha

atual. Estas operações são realizadas em modo online.

SuperDrive G2 apresentará uma mensagem de aviso caso o drive não possua a funcionalidade de Sistema de Segurança.

ATENÇÃO!

Defina uma senha forte para o Sistema de Segurança, utilizando letras maiúsculas, minúsculas e números intercalados.

O requisito mínimo para a senha no SuperDrive G2 é de um dígito, mas recomenda-se definir uma senha com oito ou mais caracteres.

Mantenha a senha em local seguro e não a divulgue.

7.2.4 Sistema de Segurança (Sessão)

ACESSO

Barra de Ferramentas: 

Menu: Drive > Sistema de Segurança (Sessão)

Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

O Sistema de Segurança (Sessão) permite que você libere temporariamente a edição online de parâmetros durante a comunicação do PC com o drive, sem a necessidade de desativar permanentemente o Sistema de Segurança. Com isso, ao fechar o projeto atual o sistema habilita automaticamente a proteção contra edição de parâmetros.

DESCRIÇÃO


O Sistema de Segurança (Sessão) - quando disponível - permite liberar a edição online de parâmetros. Esta operação é realizada em modo online.

SuperDrive G2 apresentará uma mensagem de aviso caso o drive não possua a funcionalidade de Sistema de Segurança.

Para liberar a edição temporária de parâmetros é necessário informar a senha que está armazenada no drive.

Esta opção só estará disponível quando o drive conectado ao PC possuir senha cadastrada para o Sistema de Segurança.

Ao acessar uma funcionalidade com acesso a edição de parâmetros, SuperDrive G2 questiona se o usuário deseja permitir temporariamente a edição online de parâmetros. A resposta fica armazenada no SuperDrive G2 até que o projeto atual seja fechado.

Para bloquear a edição temporária de parâmetros basta fechar o projeto atual ou clicar no ícone  - correspondente ao Sistema de Segurança (Sessão) - e confirmar o bloqueio de edição de parâmetros na mensagem de confirmação.

7.2.5 Novo Arquivo de Parâmetros

ACESSO

Barra de Ferramentas: 

Menu: Drive > Novo Arquivo de Parâmetros

Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Cria um novo arquivo de parâmetros com os ajustes de fábrica.

DESCRIÇÃO

Se o projeto não existe, um nome de projeto é solicitado para salvar.

Se o projeto já existe, um nome de arquivo de parâmetros é solicitado.

Botões

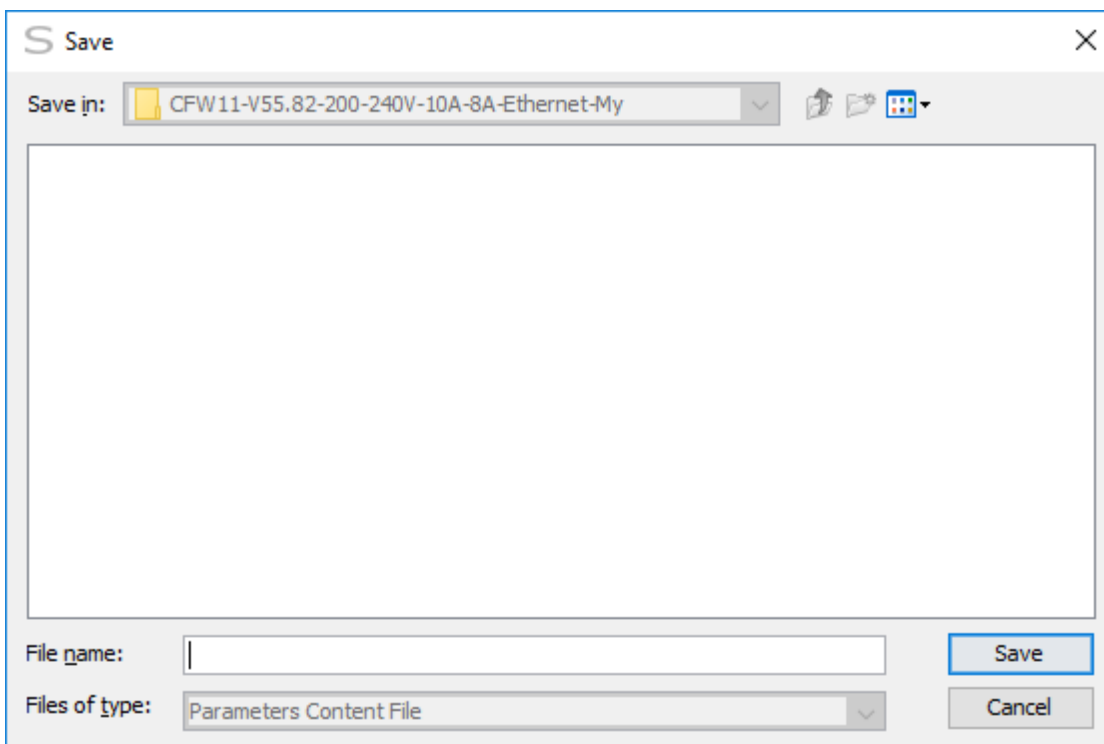
Salvar: salva o arquivo de parâmetros e fecha a janela.

Cancelar: descarta todas as alterações e fecha a janela.

O nome de arquivo deve ser especificado pelo usuário e é criado com ajustes de fábrica.

O arquivo criado é apresentado na Janela Projeto (lista de arquivos do drive).

O novo arquivo pode ser alterado usando [Editar Arquivo de Parâmetros](#).



7.2.6 Editar Arquivo de Parâmetros

ACESSO

Barra de Ferramentas: 

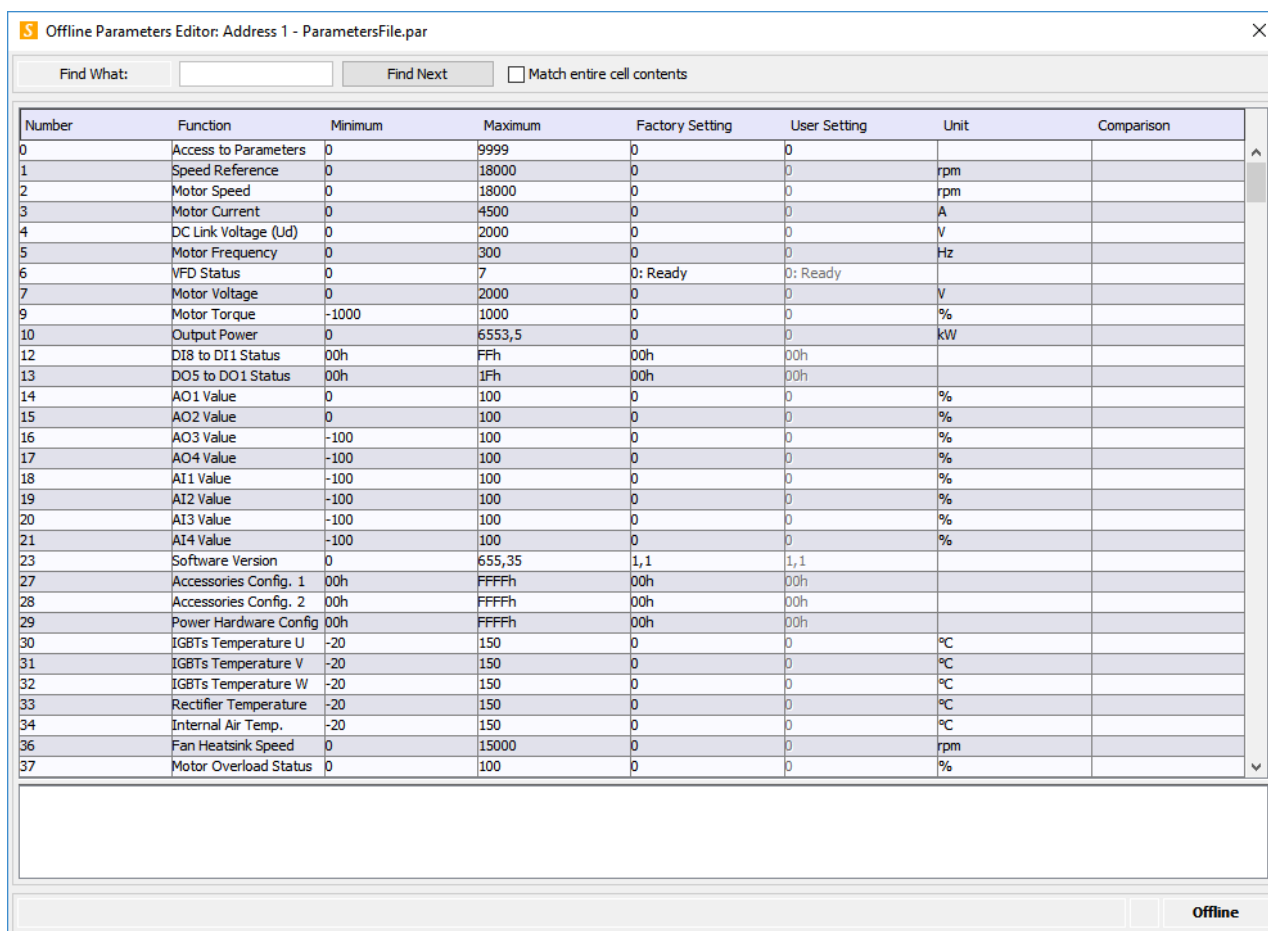
Menu: Drive > Editar Arquivo de Parâmetros

Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Abre um arquivo de parâmetros salvo anteriormente. Permite visualizar e alterar os parâmetros no editor offline.

APRESENTAÇÃO



The screenshot shows the 'Offline Parameters Editor' window with the title 'Address 1 - ParametersFile.par'. It features a search bar at the top with 'Find What:' and 'Find Next' buttons, and a checkbox for 'Match entire cell contents'. The main area contains a table with the following data:

Number	Function	Minimum	Maximum	Factory Setting	User Setting	Unit	Comparison
0	Access to Parameters	0	9999	0	0		
1	Speed Reference	0	18000	0	0	rpm	
2	Motor Speed	0	18000	0	0	rpm	
3	Motor Current	0	4500	0	0	A	
4	DC Link Voltage (Ud)	0	2000	0	0	V	
5	Motor Frequency	0	300	0	0	Hz	
6	VFD Status	0	7	0: Ready	0: Ready		
7	Motor Voltage	0	2000	0	0	V	
9	Motor Torque	-1000	1000	0	0	%	
10	Output Power	0	6553,5	0	0	kW	
12	DI8 to DI1 Status	00h	FFh	00h	00h		
13	DO5 to DO1 Status	00h	1Fh	00h	00h		
14	AO1 Value	0	100	0	0	%	
15	AO2 Value	0	100	0	0	%	
16	AO3 Value	-100	100	0	0	%	
17	AO4 Value	-100	100	0	0	%	
18	AI1 Value	-100	100	0	0	%	
19	AI2 Value	-100	100	0	0	%	
20	AI3 Value	-100	100	0	0	%	
21	AI4 Value	-100	100	0	0	%	
23	Software Version	0	655,35	1,1	1,1		
27	Accessories Config. 1	00h	FFFFh	00h	00h		
28	Accessories Config. 2	00h	FFFFh	00h	00h		
29	Power Hardware Config	00h	FFFFh	00h	00h		
30	IGBTs Temperature U	-20	150	0	0	°C	
31	IGBTs Temperature V	-20	150	0	0	°C	
32	IGBTs Temperature W	-20	150	0	0	°C	
33	Rectifier Temperature	-20	150	0	0	°C	
34	Internal Air Temp.	-20	150	0	0	°C	
36	Fan Heatsink Speed	0	15000	0	0	rpm	
37	Motor Overload Status	0	100	0	0	%	

The interface also includes a status bar at the bottom right with the text 'Offline'.

DESCRIÇÃO

Usuário deve selecionar um nome de arquivo na Janela Projeto e fazer um duplo clique no nome do arquivo ou pressionar Editar Arquivo de Parâmetros.

O programa apresentará uma visão geral de todos os parâmetros disponíveis numa janela separada. Para editar um parâmetro dê um duplo clique no ajuste do usuário do parâmetro que você gostaria de editar.

Os seguintes campos estão disponíveis:

- Número do parâmetro.
- Função.
- Valor mínimo.
- Valor máximo.
- Ajuste de fábrica.
- Ajuste do usuário.
- Unidade.

Quando o parâmetro é somente leitura, o campo ajuste do usuário está desabilitado (não pode ser editado).

O usuário digita o valor do parâmetro e pressiona Enter. Somente valores entre mínimo e máximo são permitidos.

Alguns parâmetros apresentam uma lista simples de valores em uma coluna única. O usuário pode selecionar entradas da lista com o mouse. Somente um item por vez pode ser selecionado.

O usuário pode pesquisar informações na tabela de parâmetros informando o texto ou valor a ser pesquisado e clicando em **Localizar Próxima**. Ao marcar a opção **Coincidir conteúdo da célula inteira**, o sistema procura ocorrências onde o conteúdo da célula inteira é igual ao termo pesquisado.

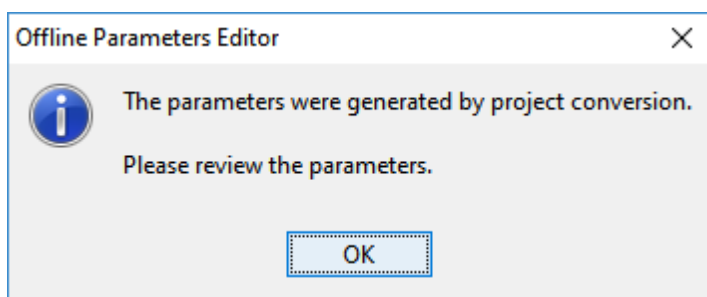
Botões

Fechar: aplica as alterações se o usuário selecionar Sim e fecha a janela.

Painel de Log

01

Quando o arquivo de parâmetros foi gerado pelo conversor de projeto (ver [Converter Projeto](#)), uma mensagem informa que o usuário deve realizar a revisão dos parâmetros conforme abaixo.




02

Neste caso, existe um arquivo de log simplificado e um arquivo de log completo disponível associado ao arquivo de parâmetros.



Na janela aparece um painel (Log de Conversão de Projeto) com os 2 botões.

- Botão  : mostra o log de conversão simplificado.

- Botão  : mostra o log de conversão completo.

Offline Parameters Editor: Address 1 - p1.par

Find What: Find Next Match entire cell contents

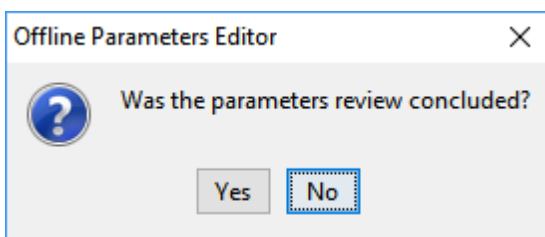
Project Conversion Log:  Shows simplified conversion log.  Shows full conversion log.

Number	Function	Minimum	Maximum	Factory Setting	User Setting	Unit	Comparison
0	Access to Parameters	0	9999	0	0		
1	Speed Reference	0	18000	0	0	rpm	
2	Motor Speed	0	18000	0	0	rpm	
3	Motor Current	0	4500	0	0	A	
4	DC Link Voltage (Ud)	0	2000	0	0	V	
5	Motor Frequency	0	300	0	0	Hz	
6	VFD Status	0	7	0: Ready	0: Ready		
7	Motor Voltage	0	2000	0	0	V	
9	Motor Torque	-1000	1000	0	0	%	
10	Output Power	0	6553,5	0	0	kW	
12	DI8 to DI1 Status	00h	FFh	00h	00h		
13	DO5 to DO1 Status	00h	1Fh	00h	00h		
14	AO1 Value	0	100	0	0	%	
15	AO2 Value	0	100	0	0	%	
16	AO3 Value	-100	100	0	0	%	
17	AO4 Value	-100	100	0	0	%	
18	AI1 Value	-100	100	0	0	%	
19	AI2 Value	-100	100	0	0	%	
20	AI3 Value	-100	100	0	0	%	
21	AI4 Value	-100	100	0	0	%	
23	Software Version	0	655,35	1,1	1,1		
27	Accessories Config. 1	00h	FFFFh	00h	00h		
28	Accessories Config. 2	00h	FFFFh	00h	00h		
29	Power Hardware Config	00h	FFFFh	00h	00h		
30	IGBTs Temperature U	-20	150	0	0	°C	
31	IGBTs Temperature V	-20	150	0	0	°C	
32	IGBTs Temperature W	-20	150	0	0	°C	
33	Rectifier Temperature	-20	150	0	0	°C	
34	Internal Air Temp.	-20	150	0	0	°C	
36	Fan Heatsink Speed	0	15000	0	0	rpm	
37	Motor Overload Status	0	100	0	0	%	

Offline

03

Ao sair da janela, o sistema solicita ao usuário se ele concluiu a revisão de projeto.



- Sim: o sistema não mais informa ou pergunta sobre a revisão dos parâmetros.
- Não: o sistema continua a informar ou perguntar sobre a revisão dos parâmetros.

7.2.7 Remover Arquivo de Parâmetros

ACESSO

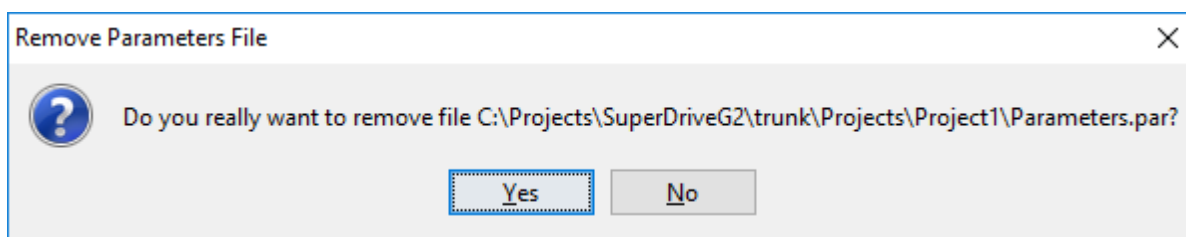
Barra de Ferramentas: 

Menu: Drive > Remover Arquivo de Parâmetros
Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Remove o arquivo de parâmetros.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

Usuário deve selecionar um nome de arquivo na Janela Projeto.

SuperDrive G2 solicitará ao usuário para confirmar a remoção do arquivo.

7.2.8 Exportar Arquivo de Parâmetros

ACESSO

Barra de Ferramentas: 

Menu: Drive > Exportar Arquivo de Parâmetros

Tecla de Atalho: nenhuma

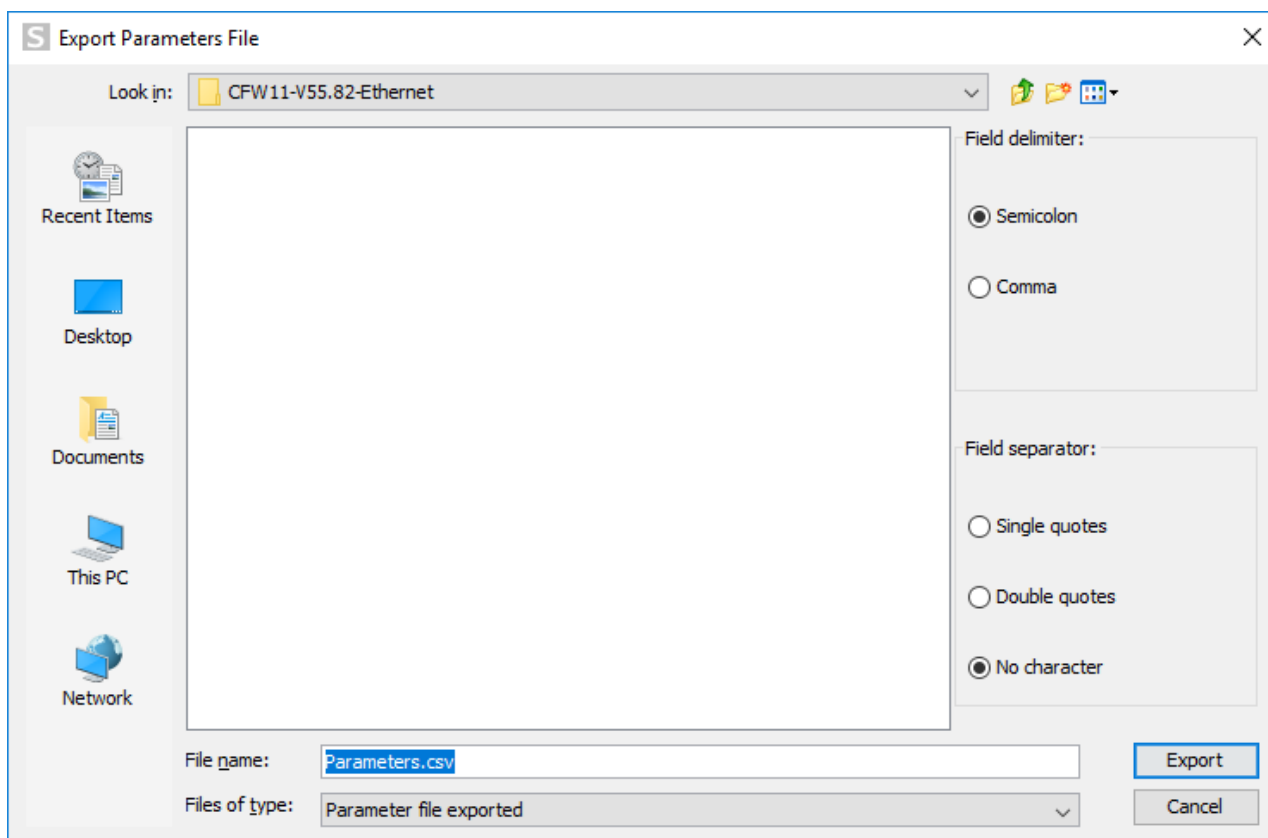
FUNÇÃO

Exporta o conteúdo de um arquivo de parâmetros para um arquivo em formato CSV.

DESCRIÇÃO

Usuário deve selecionar um nome de arquivo de parâmetros na Janela Projeto.


SuperDrive G2 solicitará ao usuário para confirmar a exportação do arquivo. Em caso afirmativo, uma janela será apresentada com as seguintes opções:



- Delimitador de campo. Opções: vírgula ou ponto-e-vírgula.
- Separador de campo. Opções: aspas simples, aspas duplas ou sem aspas.
- Nome do arquivo que será criado em formato CSV.
- Botões para exportar e para cancelar a exportação.

7.2.9 Ler Parâmetros do Drive

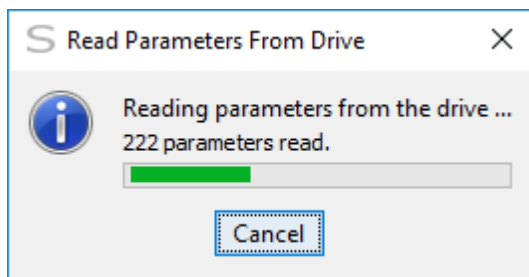
ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Drive > Ler Parâmetros do Drive
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Lê todos os parâmetros do drive para o computador.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

Todos os parâmetros são salvos em um arquivo no computador.

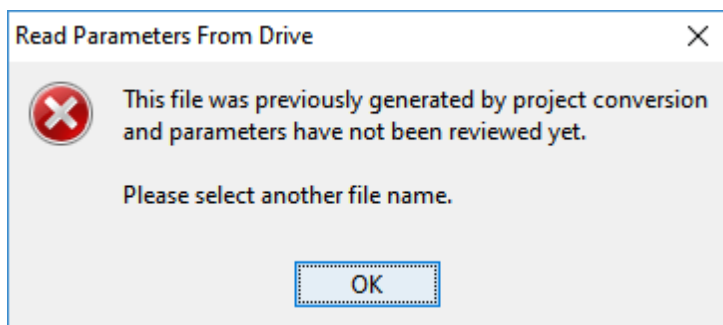
O usuário especifica o nome do arquivo.

Posteriormente o usuário pode visualizar ou editar os parâmetros.

Arquivo de Parâmetros Gerado Pelo Conversor de Projeto

Se o arquivo de parâmetros foi gerado pelo conversor de projeto, não é possível sobrescrever o arquivo pela leitura de parâmetros do drive.


Uma mensagem de erro aparece.



Somente após a revisão dos parâmetros (função [Editar Arquivo de Parâmetros](#)) é possível sobrescrever este arquivo.

7.2.10 Escrever Parâmetros para o Drive

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Drive > Escrever Parâmetros para o Drive
Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Envia todos os parâmetros do computador para o drive.

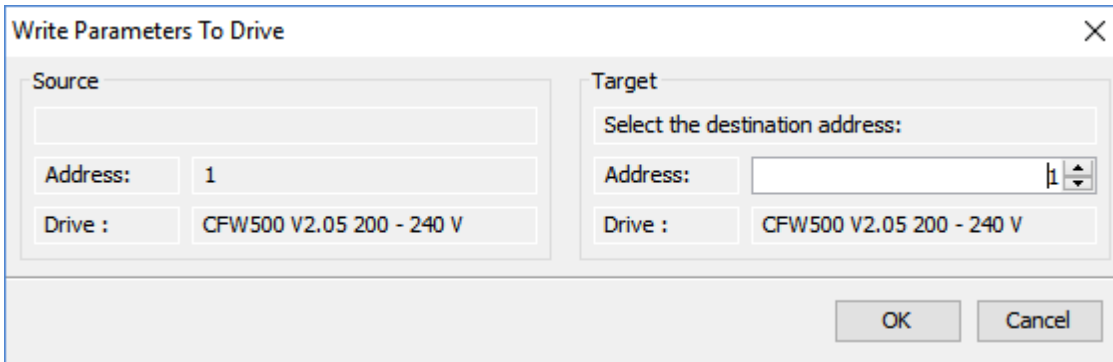
DESCRIÇÃO

Usuário deve selecionar um nome de arquivo na Janela Projeto.

Alguns parâmetros podem ser alterados somente com o drive desabilitado (motor parado).

Serial

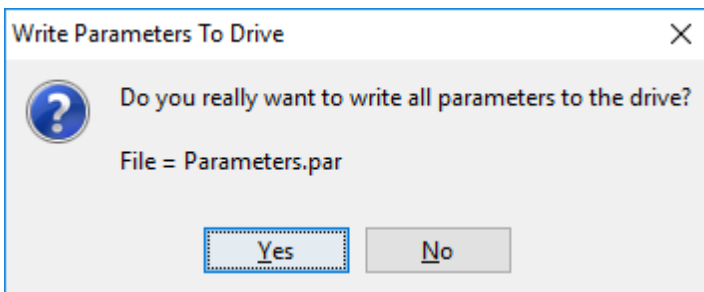
Selecione o endereço do drive para o qual deseja enviar os parâmetros.



Pressione o botão OK para iniciar.

USB / Bluetooth / Ethernet

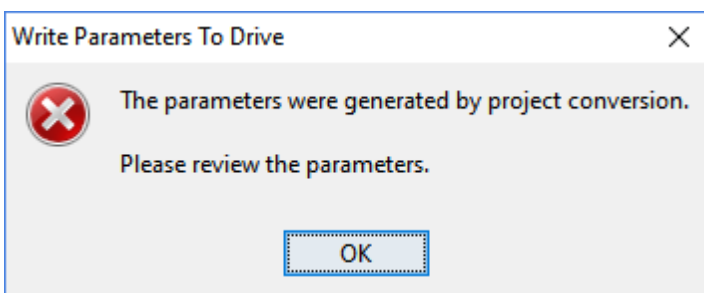
Para iniciar a escrita de todos os parâmetros, o usuário deve responder Sim para confirmar a ação.



Arquivo de Parâmetros Gerado Pelo Conversor de Projeto

Se o arquivo de parâmetros foi gerado pelo conversor de projeto, não é possível escrever os parâmetros para o drive.

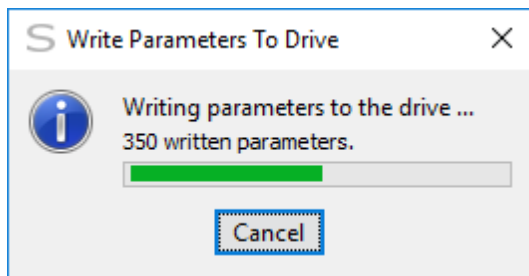
Uma mensagem de erro aparece.



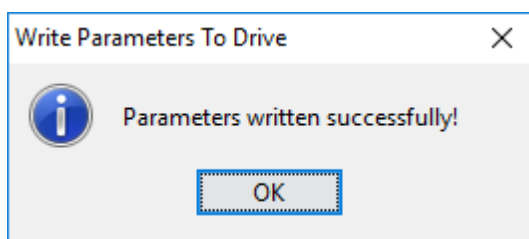
Somente após a revisão dos parâmetros (função [Editar Arquivo de Parâmetros](#)) é possível enviar os parâmetros para o drive.

Sequência de Escrita dos Parâmetros (Todos os Drives Exceto CFW500 / CFW501 / MW500)

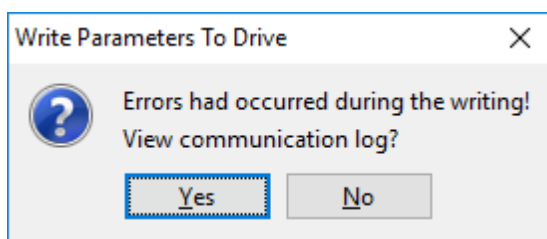
Os parâmetros são escritos sequencialmente do primeiro ao último parâmetro (do número menor ao maior).

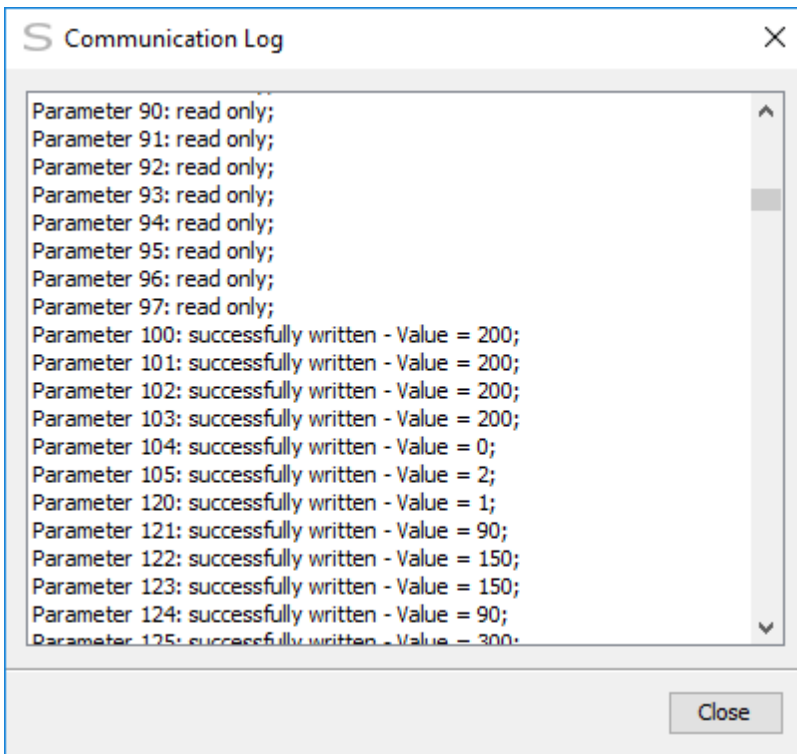


Ao final uma mensagem é apresentada.



Um log de erro pode ser apresentado caso ocorra algum erro de escrita.

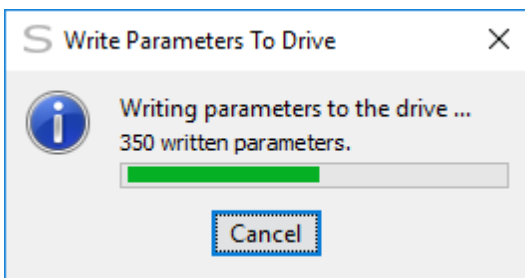




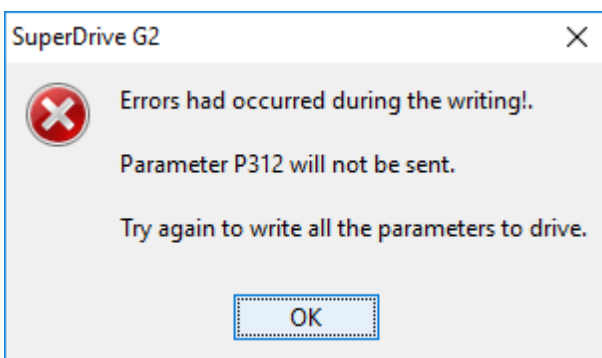
Sequência de Escrita dos Parâmetros (CFW500 / CFW501 / MW500)

Os parâmetros são escritos sequencialmente do primeiro ao último parâmetro (do número menor ao maior) exceto P312.

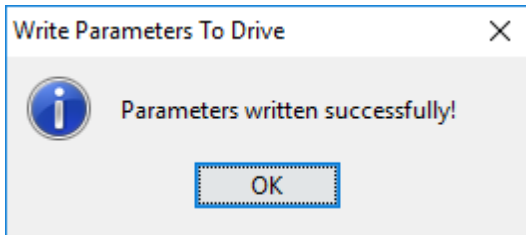
O parâmetro P312 (Protocolo Serial) somente é escrito no final do processo de escrita.



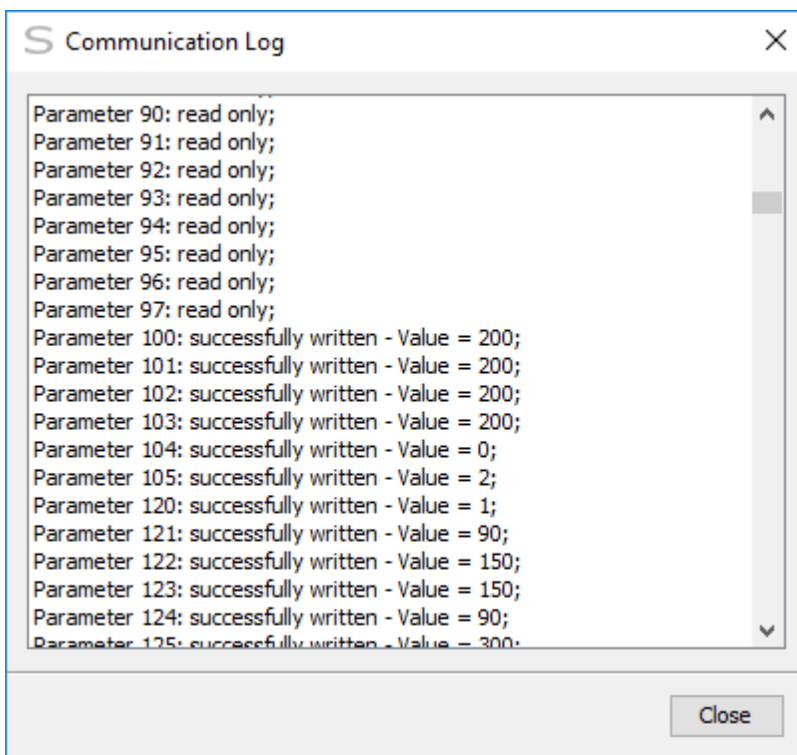
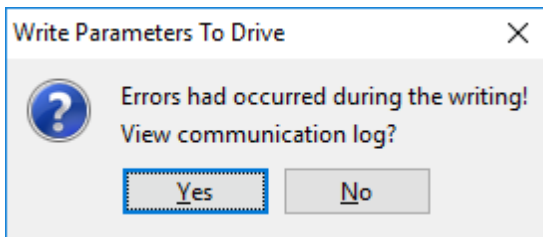
Assim, caso ocorra erro de escrita em algum parâmetro, P312 não é escrito no final do processo de escrita, e o usuário pode enviar os parâmetros para o drive novamente.



Por outro lado, se os parâmetros foram todos escritos com sucesso, então P312 é também enviado ao drive.



Um log de erro pode ser apresentado caso ocorra algum erro de escrita.



7.2.11 Monitorar Parâmetros

ACESSO

Barra de Ferramentas: 

Menu: Drive > Monitorar Parâmetros

Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Monitora todos os parâmetros em uma grade. Permite visualizar e alterar os parâmetros no editor online.

APRESENTAÇÃO

Number	Function	Minimum	Maximum	Factory Setting	User Setting	Unit	Comparison
0	Access to Parameters	0	9999	0	0		
1	Speed Reference	0	18000	0	89	rpm	
2	Motor Speed	0	18000	0	0	rpm	
3	Motor Current	0	4500	0	0	A	
4	DC Link Voltage (Ud)	0	2000	0	300	V	
5	Motor Frequency	0	1020	0	0	Hz	
6	VFD Status	0	7	0: Ready	0: Ready		
7	Motor Voltage	0	2000	0	0	V	
9	Motor Torque	-1000	1000	0	0	%	
10	Output Power	0	6553,5	0	0	kW	
11	Output cosPhi	0	1	0	0		
12	DI8 to DI1 Status	00000000b	11111111b	00000000b	00000000b		
13	DO5 to DO1 Status	00000000b	00011111b	00000000b	0000001b		
14	AO1 Value	0	100	0	0	%	
15	AO2 Value	0	100	0	0	%	
16	AO3 Value	-100	100	0	0	%	
17	AO4 Value	-100	100	0	0	%	
18	AI1 Value	-100	100	0	5,05	%	
19	AI2 Value	-100	100	0	5	%	
20	AI3 Value	-100	100	0	5	%	
21	AI4 Value	-100	100	0	-100	%	
23	Software Version	0	655,35	0	55,82		
25	DI16 to DI9 Status	00000000b	11111111b	00000000b	00000000b		
26	DO13 to DO6 Status	00000000b	11111111b	00000000b	00000000b		
27	Accessories Config. 1	00h	FFFFh	00h	00h		
28	Accessories Config. 2	00h	FFFFh	00h	50h		

211 ms Online

DESCRIÇÃO

O programa apresentará uma visão geral dos parâmetros disponíveis em uma janela separada. Quando o SuperDrive G2 está online com um drive, ele apresentará a informação sendo monitorada.

Para editar um parâmetro dê um duplo clique no ajuste do usuário do parâmetro que você gostaria de editar.

Os seguintes campos estão disponíveis:

- Número do parâmetro;
- Função;
- Valor mínimo;
- Valor máximo;
- Ajuste de fábrica;
- Ajuste do usuário;
- Unidade;
- Comparação.

Quando o parâmetro é somente leitura, o campo ajuste do usuário está desabilitado (não pode ser editado).

O usuário digita o valor do parâmetro e pressiona Enter. Somente valores entre mínimo e máximo são permitidos.


No modo online, para gravar os parâmetros em um arquivo deverá confirmar a ação ao fechar a janela.

Alguns parâmetros apresentam uma lista simples de valores em uma coluna única. O usuário pode selecionar as entradas da lista com o mouse. Somente um item por vez pode ser selecionado. Quando o usuário seleciona um item, qualquer item selecionado previamente é desselecionado.

O usuário pode pesquisar informações na tabela de parâmetros informando o texto ou valor a ser pesquisado e clicando em **Localizar Próxima**. Ao marcar a opção **Coincidir conteúdo da célula inteira**, o sistema procura ocorrências onde o conteúdo da célula inteira é igual ao termo pesquisado.

7.2.12 Monitorar usando HMI

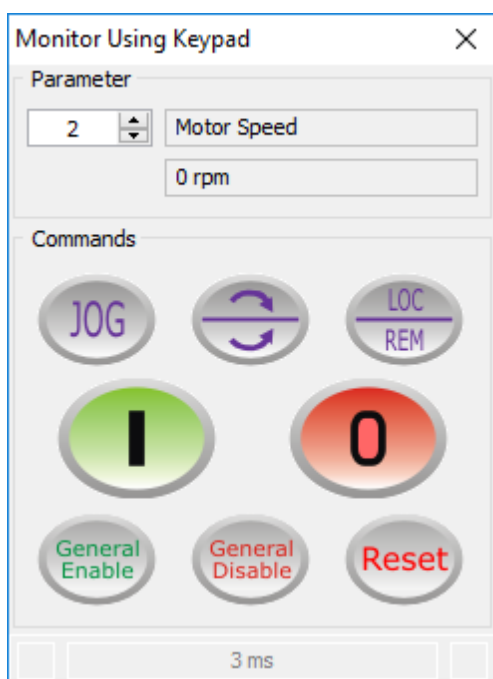
ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Drive > Monitorar usando HMI
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Monitora um parâmetro e envia comandos para o drive.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

As seguintes informações relativas ao parâmetro são apresentadas:

- Número do parâmetro.
- Função.
- Ajuste do usuário.
- Unidade.

O usuário pode visualizar/alterar um parâmetro por vez.

Além do número do parâmetro há um par de botões no formato de pequenas setas que permite ao usuário selecionar o número do parâmetro de uma seqüência ordenada.

Quando o parâmetro é somente leitura, o usuário não pode alterar o valor do parâmetro.

Quando o parâmetro pode ser alterado, o botão para alteração do ajuste do usuário é apresentado.

Clicando neste botão uma nova janela é apresentada onde o usuário pode alterar o valor do ajuste para o parâmetro e pressionar o botão Enviar. Somente valores entre mínimo e máximo são permitidos.

Alguns parâmetros apresentam uma lista simples de valores em uma coluna única. O usuário pode selecionar as entradas da lista com o mouse. Somente um item por vez pode ser selecionado.

A janela de comandos do drive tem botões conforme descritos abaixo.

Botões de Comandos


- Jog.
- Sentido de giro (horário/anti-horário).
- Local/Remoto.
- Gira.
- Pára.
- Habilita Geral.
- Desabilita Geral.
- Reset.

Para usar estes botões de comandos no SuperDrive G2, alguns parâmetros devem ser programados para a opção serial/USB:

- CFW-11 / CFW700 / CFW701 / CFW500 / CFW501 / MW500 - P0220...P0228;
- CFW100 - P220, P222, P226...P228;
- SSW-06 / SSW-07 / SSW-08 / SSW7000 - P220, P229, P230.

7.2.13 Monitorar Status

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Drive > Monitorar Status
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

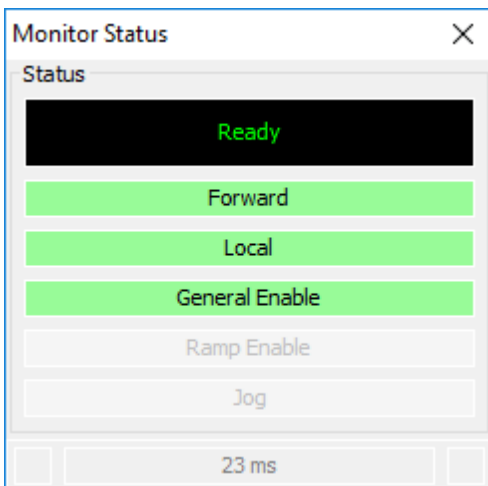
Apresenta o status do drive.

DESCRIÇÃO

A janela de status do drive tem indicadores conforme descrito abaixo.

Status do CFW-11 / CFW-11M G2

- Status do drive;
- Direção de Rotação: Horário/Anti-horário;
- Local/Remoto;
- Habilita Geral;
- Habilita por Rampa;
- Jog.

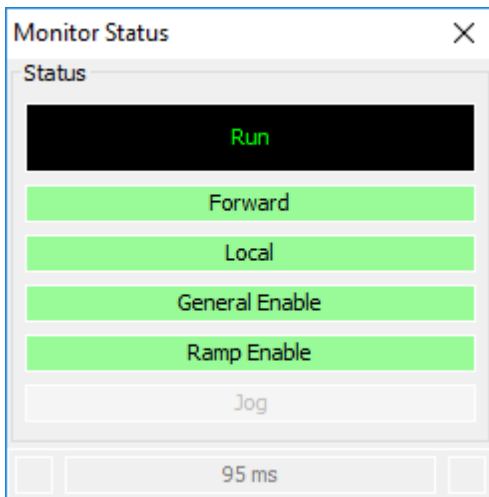


Status do CFW-11RB

- Status do drive;
- Habilita Geral;
- Habilita por Rampa.

Status do CFW700 / CFW701

- Status do drive;
- Direção de Rotação: Horário/Anti-horário;
- Local/Remoto;
- Habilita Geral;
- Habilita por Rampa;
- Jog.



Status do CFW500 / CFW501 / MW500

- Status do drive;
- Direção de Rotação: Horário/Anti-horário;
- Local/Remoto;
- Habilitado Geral;
- Motor Girando;
- Jog;
- Modo de Configuração;
- Alarme;
- Falha.

Status do CFW100

- Status do drive;
- Direção de Rotação: Horário/Anti-horário;
- Local/Remoto;
- Habilitado Geral;
- Motor Girando;
- Jog;
- Modo de Configuração;
- Alarme;
- Falha.

Status do ECW500

- Status do Drive;
- Estado dos Limitadores;
- Estado das Entradas Digitais;
- Eventos.

Monitor Status
✕

Status

ECW500 Disabled

Running startup ramp

Limiters

LUF Enabled	LEOC Enabled
LEUC Enabled	LTOC Enabled

Digital Inputs

On	Off
Increment	Decrement
MTVC	MECC
Enable Online	Disable Online
Enable Parallel	Disable Parallel
Pre Position	Reset Alarms
Backup	

Operation Mode

MTVC	MECC
MPFC	Droop
Open Loop	MRPC
Backup	Auto-Tuning

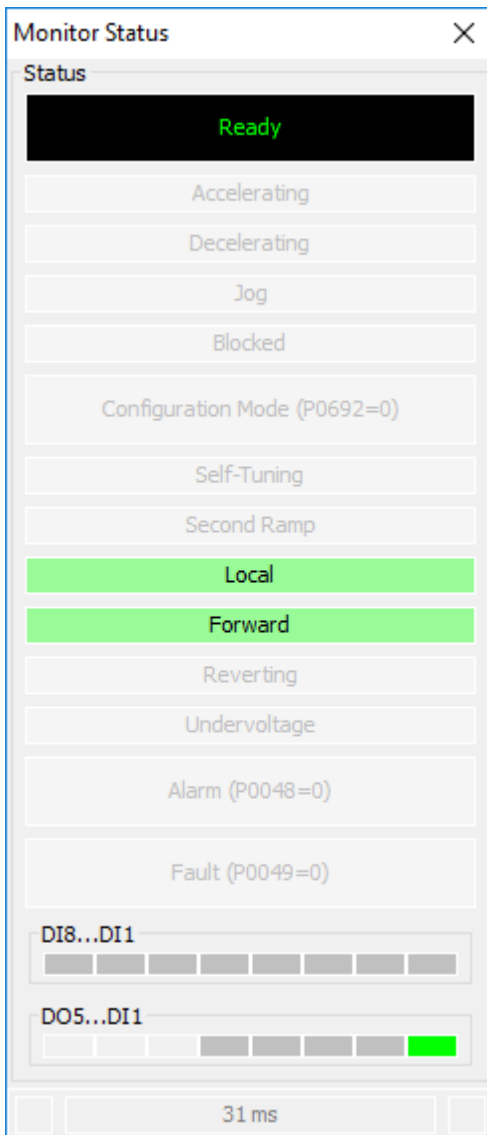
Event	Date
EV003: Alarm Reset	07/31/2018 15:03:09
EV008: LUF stopped	07/27/2018 16:02:39
EV000: ECW off	07/27/2018 16:02:39
WR008: Pwr PhaseFault	07/27/2018 16:02:37
EV007: LUF acting	07/27/2018 16:02:34

23 ms

Status do CTW900

- Status do drive;
- Em aceleração;
- Em Desaceleração;
- Jog;
- Bloqueado;
- Modo Configuração;
- Auto-Ajuste;
- Segunda Rampa;
- Local/Remoto;
- Horário/Anti-horário;
- Invertendo;
- Subtensão;
- Alarme;

- Falha;
- DIs;
- DOs.



Status da SSW-06 / SSW-07 / SSW-08


- Status do drive;
- Direção de Rotação: Horário/Anti-horário;
- Local/Remoto;
- Habilita geral;
- Motor girando;
- Jog;
- Em aceleração;
- Limitação de corrente;
- Tensão plena;
- Em desaceleração;
- Freando;
- Invertendo;
- Alimentação da Potência;
- Bypass.

Status da SSW7000

- Status do drive;
- Direção de Rotação: Horário/Anti-horário;
- Local/Remoto;
- Habilita geral;
- Motor girando;
- Jog;
- Em aceleração;
- Tensão plena;
- Bypass;
- Em desaceleração;
- Freando;
- Invertendo;
- Tempo de P0831;
- Alimentação da Potência;
- Modo de Configuração;
- Alarme;
- Falha.

7.2.14 Monitorar Referência de Velocidade

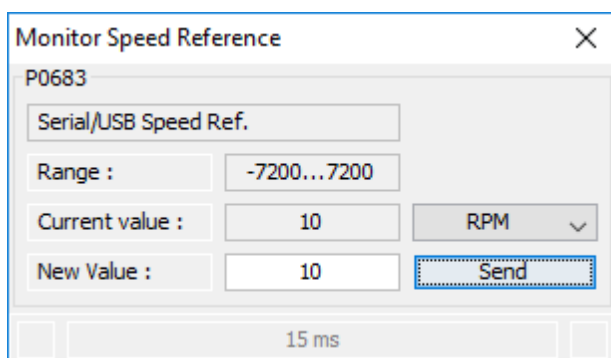
ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Drive > Monitorar Referência de Velocidade
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Apresenta a referência de velocidade do drive.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

Há 6 campos os quais apresentam dados relativos à referência de velocidade:

- Referência de Velocidade - RPM ou 13 bits
- Parâmetro


- Ajuste do Usuário
- Mínimo
- Máximo
- Novo Ajuste do Usuário

O usuário pode digitar um novo valor no campo Novo Ajuste do Usuário e pressionar botão Enviar. Somente valores entre mínimo e máximo são permitidos.

O novo valor aparecerá no campo Ajuste do Usuário depois que o drive alterou o valor.

7.2.15 Trend

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Drive > Trend
Tecla de Atalho: nenhuma

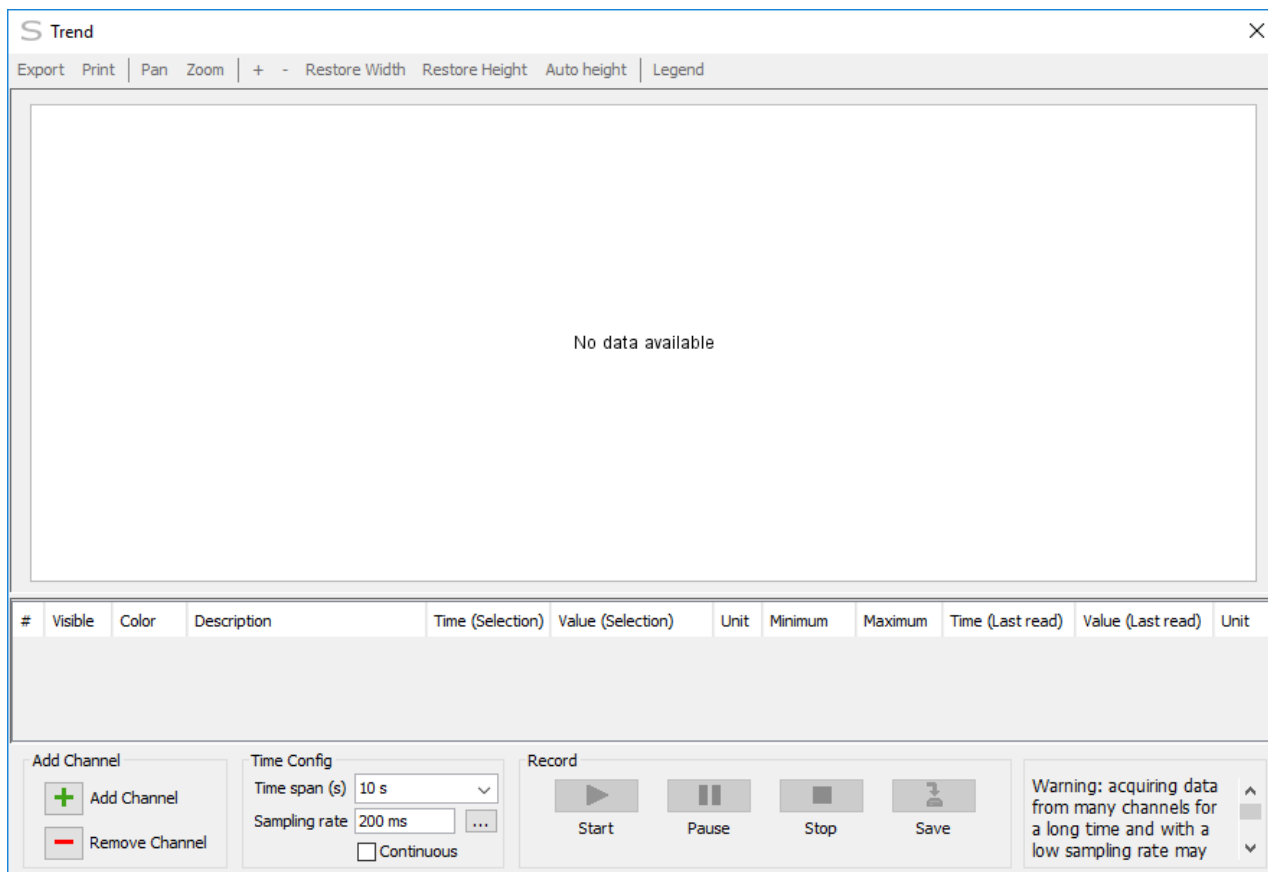
FUNÇÃO

Captura sinais de drives e apresenta-os como um gráfico. Os dados podem ser salvos, impressos e exportados.

Até dez sinais podem ser monitorados.

O Trend funciona para baixas e médias taxas de amostragem.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

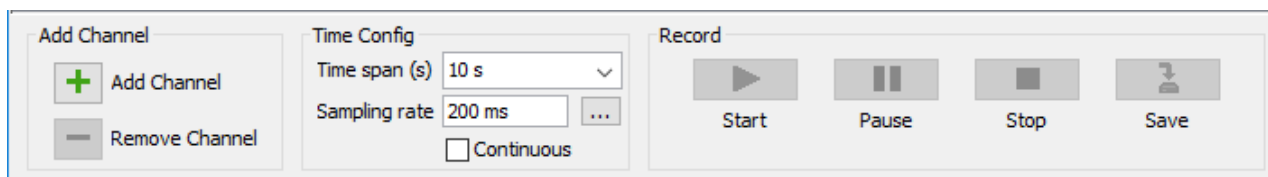
Os seguintes itens são apresentados:

- Configurando o Trend,
- Adquirindo dados com o Trend,
- Visualizando Trends,
- Exportar Trends,
- Imprimir Trends,
- Espaço em disco.

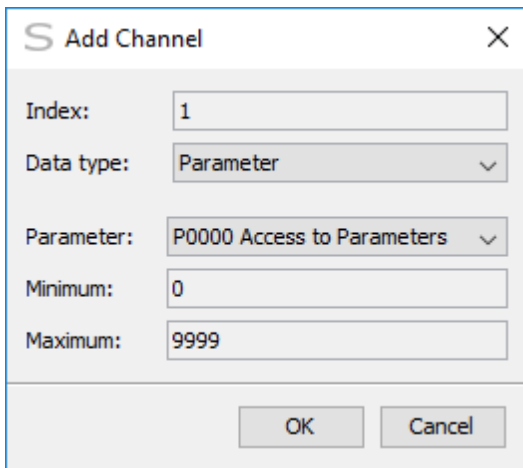
Configurando o Trend

Adicionar Canais

Para adicionar um canal, escolha Adicionar Canal.



Na janela Adicionar Canal, insira as informações do canal. Use a lista para seleccionar a variável para o canal.




Uma vez que o canal foi adicionado ao Trend, a faixa (limites superior e inferior do eixo Y) e outras propriedades relacionadas podem ser ajustadas.

Para ajustar a faixa e outras propriedades:

1. Clique no canal desejado,
2. Ajuste os limites máximo e mínimo do eixo Y e altere a cor da linha para desenhar o sinal.

Para esconder canais no trend:

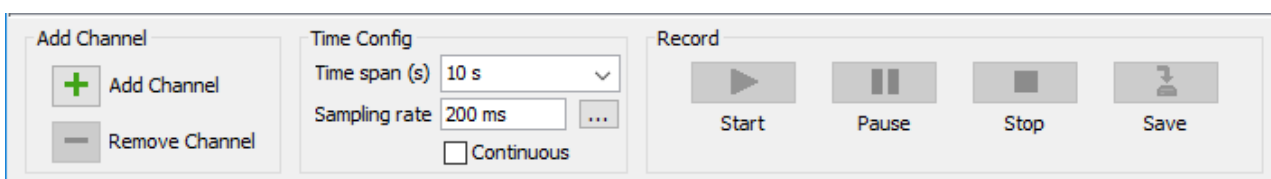
1. Clique no canal desejado,
2. Desmarque a propriedade de visibilidade.

 **NOTA!** Para apresentar canais escondidos, selecione novamente a propriedade de visibilidade.

Remove Canais

Para remover um canal do trend:

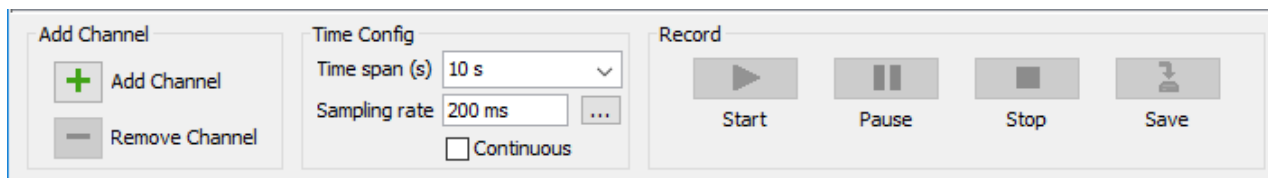
1. Clique no canal desejado,
2. Escolha Remove Canal.



Configurando o Eixo do Tempo

A faixa de tempo visível no gráfico (eixo horizontal) pode ser alterada usando a lista de Faixas de Tempo de Trend.

O eixo de tempo requer uma faixa em segundos.

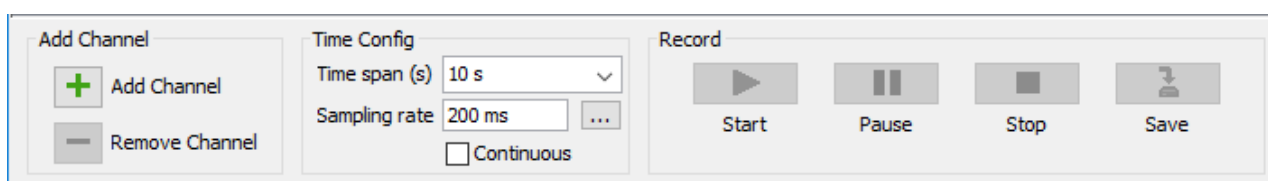


Selecionar a Taxa de Amostragem

Ajuste o período de amostragem do Trend sempre que necessário.

O período de amostragem requer um valor em milissegundos, compreendido entre 200 ms (0,2 s) e 86400000 ms (24h).

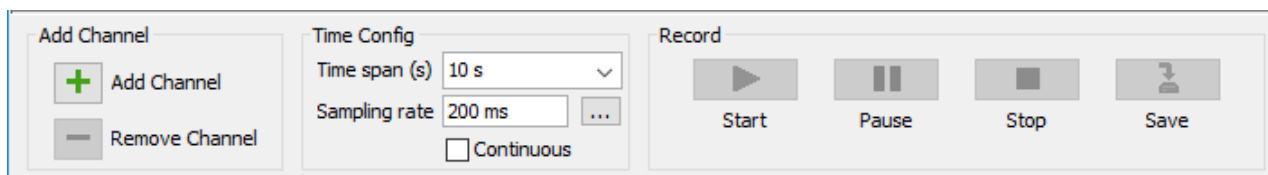
Este é o intervalo de tempo até a próxima leitura dos dados dos canais.



Marque a caixa para calcular continuamente o menor intervalo de tempo para leitura dos dados dos canais.

O intervalo pode variar de acordo com o tipo de comunicação utilizado e a quantidade de canais em observação.

Ao ativar esta opção a leitura é feita no menor tempo possível.



NOTA!

Habilite a opção **Contínua** para obter o menor intervalo de tempo possível para ler os dados dos canais.

O período de amostragem mínimo pode variar de acordo com o número de canais, taxa de transmissão de dados da comunicação, etc.



Em condições ideais, estes são os períodos de amostragens mínimos de cada tipo de comunicação:

- USB: mínimo 150 ms. Acrescentar 50 ms a cada canal adicional.
- Serial: mínimo 150 ms. Acrescentar 50 ms a cada canal adicional.
- Bluetooth: mínimo 350 ms. Acrescentar 300 ms a cada canal adicional.

Para monitorar durante longo período de tempo, utilize um intervalo de amostragem alto.

Caso contrário, a quantidade de pontos poderá ocasionar lentidão e instabilidade durante a apresentação do gráfico.

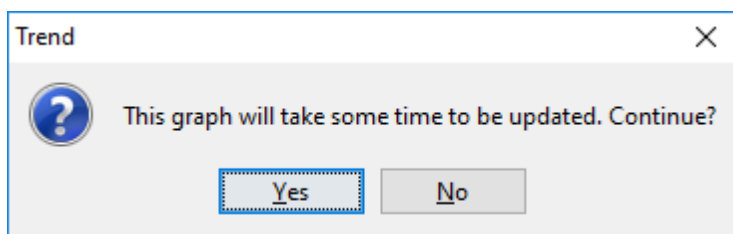
Utilize a fórmula a seguir para prever a quantidade de pontos no gráfico.

$$\text{Quantidade de Pontos do Gráfico} = \frac{\text{Número de Canais} \times \text{Tempo de Leitura (s)}}{\text{Período de Amostragem (ms)} / 1000}$$

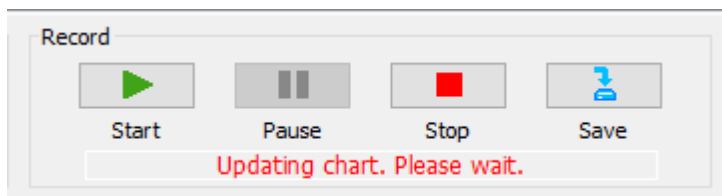
Resultados a partir de 20.000 pontos apresentarão lentidão.

Abrindo Gráfico

Uma caixa de diálogo solicita confirmação para exibir o gráfico:



Mensagem durante a atualização do gráfico na tela:



Adquirindo dados com o Trend

Capturar e Salvar Trends

Depois de adicionados os canais para o Trend, você deve iniciar a captura para ver o trend no gráfico.

Existem quatro opções disponíveis: **Iniciar**, **Pausar**, **Parar** e **Salvar**.

As opções **Iniciar**, **Pausar** e **Parar** requerem comunicação com o drive.

- Botão Iniciar: Pressione botão **Iniciar** para iniciar a captura do Trend.
- Botão Pausar: Utilize o botão **Pausar** se deseja analisar dados durante a captura.

Enquanto estiver habilitado, a captura continua sendo feita mas não é apresentada no gráfico.

Se deseja rolar a tela do gráfico, utilize o botão de **Pausa**. Ao clicar sobre o gráfico, a barra de rolagem é apresentada (desde que existam dados do gráfico que não estejam apresentados na tela).

Ao desacionar a **Pausa** o gráfico volta a apresentar os últimos valores lidos.

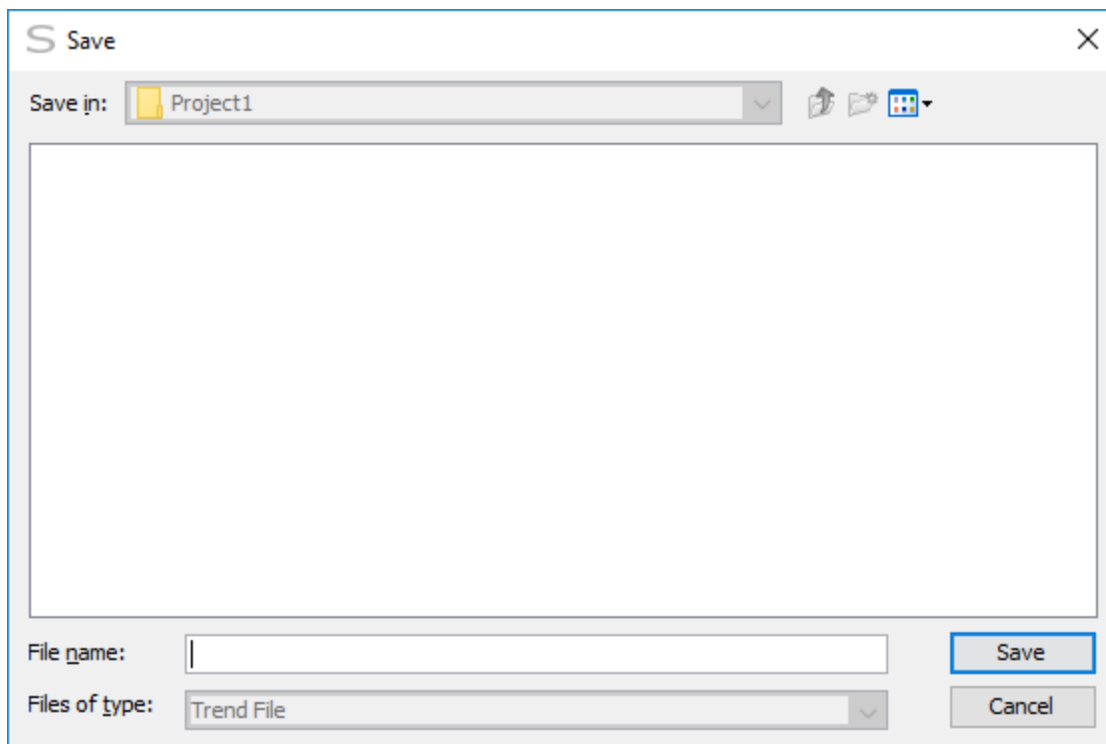
- Botão Parar: Pressione botão **Parar** para finalizar a captura dos sinais selecionados. As informações ainda não foram salvas.

- Botão Salvar: Pressione **Salvar** para armazenar os dados adquiridos.

O SuperDrive G2 oferece a opção de gravar o trend para futura análise, sem que um drive necessite estar conectado.

O arquivo tem a extensão **.trend**.

Uma caixa será apresentada. Informe o nome do arquivo e clique em **Salvar**:



NOTA!



Enquanto está capturando, o Trend apresenta as últimas leituras dos canais no gráfico. Ao movimentar o gráfico durante a aquisição de dados, ele pára de apresentar os últimos valores lidos. Para retornar é necessário **Restaurar Largura** localizado no menu acima do gráfico.

Visualizando Trends

Para abrir um trend previamente salvo, selecione o arquivo com extensão **.trend** na Janela Projeto e depois selecione menu **Drive > Trend**.

Não é necessário que o drive esteja conectado enquanto estiver visualizando um trend previamente salvo.

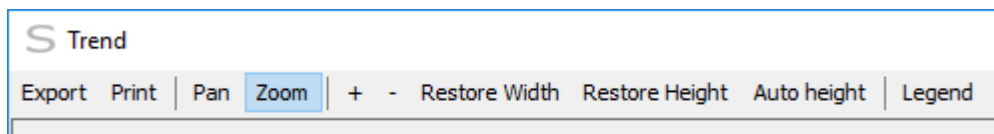
Você pode mover pelas amostras usando a barra de rolagem para examinar os dados em detalhe.

Usando o Cursor

Para ativar o marcador pressione o **botão esquerdo do mouse** sobre a área do gráfico.

O marcador pode ser movido clicando o mouse na tela do gráfico.

O instante de tempo e o valor da amostra selecionada de cada canal são indicados.



Zoom

Você pode ampliar e reduzir a tela do trend.

Para ampliar a tela do trend, escolha **+** ou **Zoom** e posicione o ponteiro do mouse sobre o canto superior esquerdo da área que você deseja ampliar.

Clique e segure o botão direito do mouse, depois arraste o ponteiro para desenhar um retângulo e solte o botão do mouse.

A tela do trend é ampliada.

Para reduzir a tela do trend, escolha **-**. A tela do trend é reduzida. O Zoom Horizontal pára quando a largura chega ao valor original.

Rolar (Mover)

Você pode rolar a tela do trend usando o mouse.

Para rolar a tela do trend, escolha **Mover**.

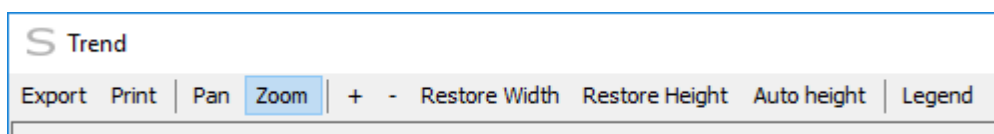
Clique e segure o botão esquerdo do mouse sobre a área do gráfico e depois arraste o ponteiro para mover a tela do gráfico na direção em que o mouse é movido.

Exportar Trends

O Trend apresentado pode ser exportado para um arquivo PNG.

Para exportar um gráfico Trend:

1. Abra o Trend que você deseja exportar,
2. Escolha **Exportar**,
3. Entre com o nome para o arquivo PNG.



NOTA!

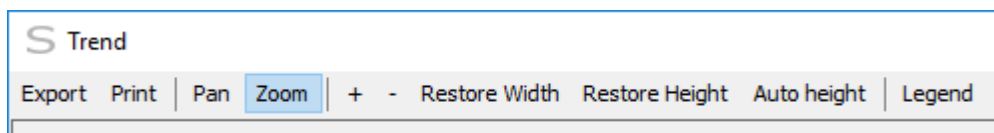
Se deseja exportar os dados adquiridos, utilize [Exportar Arquivo de Trend](#).

Imprimir Trends

O Trend apresentado pode ser impresso.

Para imprimir um trend:

1. Abra o Trend que você deseja imprimir,
2. Escolha **Imprimir**.



 **NOTA!** Quando estiver imprimindo ou exportando, é recomendado deixar a legenda visível.

Espaço em disco

O Trend cria arquivos temporários em disco durante a aquisição de dados. Para obter uma estimativa do espaço em disco que será utilizado pelo Trend, é necessário saber:

- Número de canais,
- Tempo de leitura (total em s),
- Período de amostragem (em ms).

Utilize a fórmula a seguir para prever a quantidade de espaço em disco necessária:

$$\text{Espaço em disco} = \frac{\text{Número de canais} \times \text{Tempo de Leitura (s)} \times 25}{\text{Período de Amostragem (ms)} / 1000}$$

Exemplos

Caso 1

Monitorar 5 canais durante 100 s (1:40:00) ao período de amostragem de 200 ms:

$$\text{Espaço em disco} = \frac{5 \times 100 \times 25}{200 / 1000} = 62 \text{ Kb}$$

Caso 2

Monitorar 10 canais durante 14400 s (4:00:00) ao período de amostragem de 500 ms:

$$\text{Espaço em disco} = \frac{10 \times 14400 \times 25}{500 / 1000} = 7 \text{ Mb}$$

Caso 3

Monitorar 4 canais durante 2592000 s (30 dias) ao período de amostragem de 500 ms:

$$\text{Espaço em disco} = \frac{4 \times 2592000 \times 25}{500 / 1000} = 518 \text{ Mb}$$


Caso 4

Monitorar 2 canais durante 864000 s (10 dias) ao período de amostragem de 2000 ms:

$$\text{Espaço em disco} = \frac{2 \times 864000 \times 25}{2000 / 1000} = 21 \text{ Mb}$$

7.2.16 Remover Arquivo de Trend

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Drive > Remover Arquivo de Trend
Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO


Remove todos os arquivos do trend.

DESCRIÇÃO

Usuário deve selecionar um nome de arquivo na Janela Projeto.
SuperDrive G2 solicitará ao usuário para confirmar a remoção dos arquivos de trend.

7.2.17 Exportar Arquivo de Trend

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Drive > Exportar Arquivo de Trend
Tecla de Atalho: nenhuma

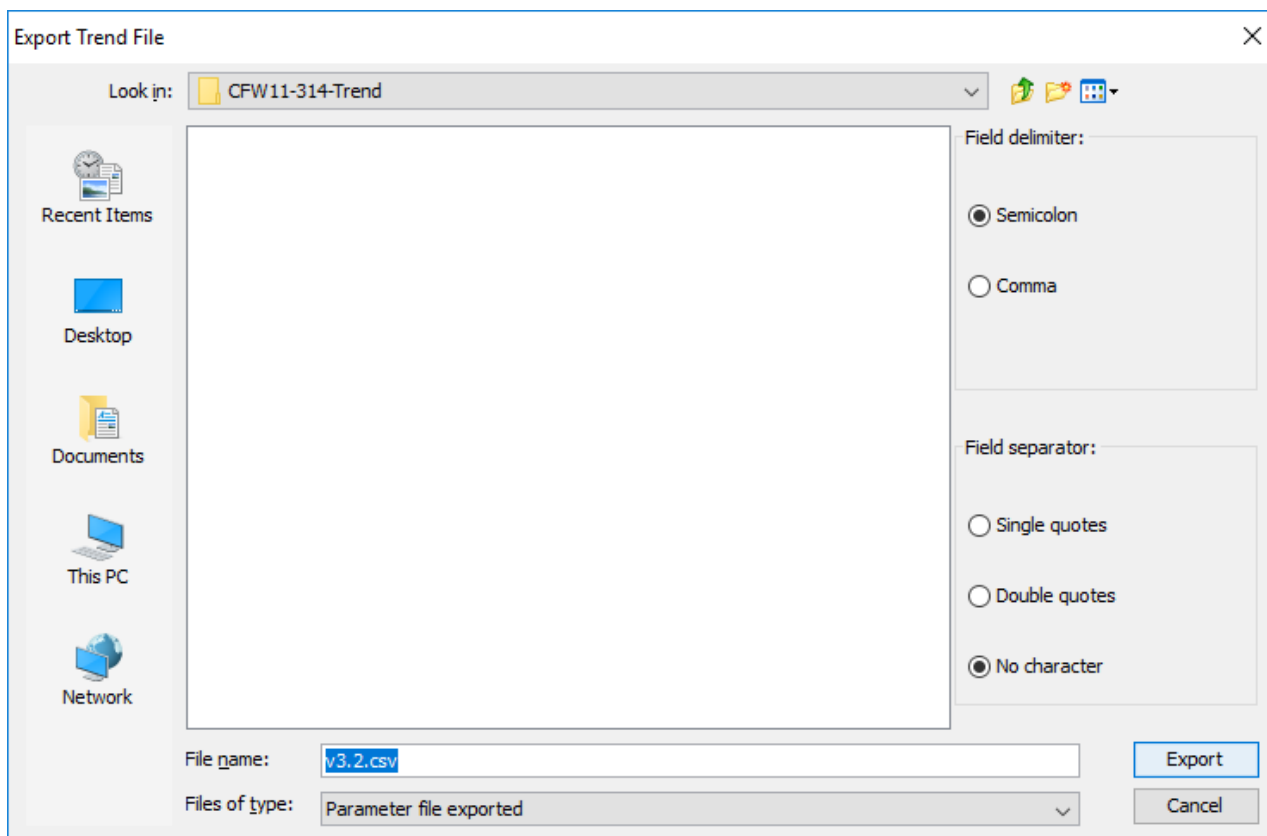
FUNÇÃO

Exporta o conteúdo de um arquivo de trend para um arquivo em formato CSV.

DESCRIÇÃO

Usuário deve selecionar um nome de arquivo de trend na árvore do projeto.
SuperDrive G2 solicitará ao usuário para confirmar a exportação do arquivo de trend.


Em caso afirmativo, uma janela é mostrada com as seguintes opções:



- Delimitador de campo. Opções: vírgula ou ponto-e-vírgula.
- Separador de campo. Opções: aspas simples, aspas duplas ou sem aspas.
- Nome do arquivo que será criado em formato CSV.
- Botões para exportar e para cancelar a exportação.

7.2.18 Trace

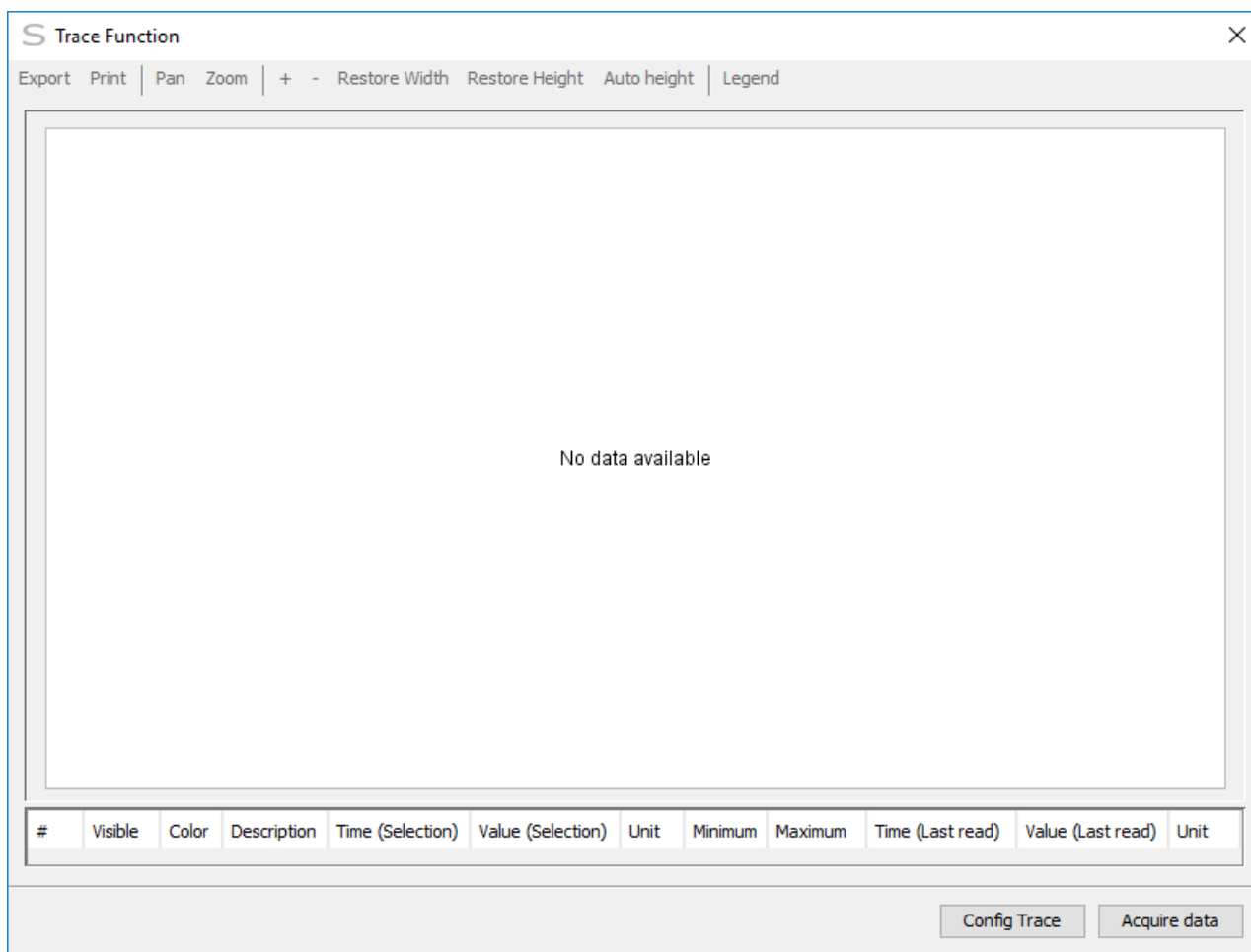
ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Drive > Trace
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Apresenta um gráfico dos dados da função trace adquiridos.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

A janela apresenta um gráfico dos dados do arquivo selecionado. Se nenhum arquivo está selecionado, um gráfico em branco é apresentado.

Pressione o botão Configurar Trace para configurar a função trace.

Configuração da Função Trace

Uma janela com os parâmetros de configuração da função trace é apresentada.

Utilize os campos de edição para alterar os parâmetros.

Os valores nos campos de edição são os valores padrão de fábrica (sem seleção do arquivo), ou os valores armazenados no arquivo previamente salvo.

- Ler Configuração - para fazer uma leitura dos parâmetros de configuração do drive. Os parâmetros serão lidos do drive e apresentados na janela.
- Escrever configuração - para enviar a configuração para o drive. Os parâmetros de configuração são enviados para o drive.
- Iniciar Trace - para iniciar a função trace no drive. O comando de iniciar trace é enviado para o drive.
- Fechar - para fechar a janela de configuração.
- Adquirir dados - para adquirir os dados da função trace.

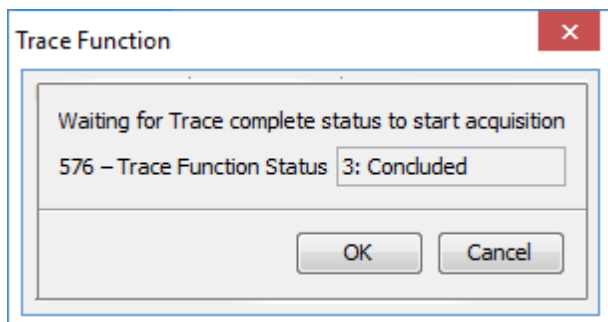
Aquisição da Função Trace

Se o estado da função trace não for concluído, a janela de monitoração do status da função trace é apresentada.

Enquanto o estado não for concluído, o botão OK fica desabilitado e a aquisição dos dados não pode ser realizada.

Quando o estado da função trace for concluído, todos os dados dos canais de trace programados são adquiridos.

Ao final da aquisição indicar o nome do arquivo onde devem ser salvas todas as informações do trace e os dados dos canais.



Visualização do Gráfico

Os dados dos canais são apresentados em forma de gráfico. Abaixo do gráfico é apresentada uma tabela com as informações dos canais.

- # - índice do canal de trace.
- Visível - indica/altera a visibilidade do canal no gráfico.
- Cor - indica/altera a cor que representa os dados do canal no gráfico.
- Descrição - descrição da variável adquirida no canal.
- Tempo da amostra - indica o instante da amostra selecionado no gráfico.
- Valor da amostra - indica o valor da amostra do canal no instante selecionado no gráfico.
- Unidade - indica a unidade dos dados do canal.
- Mínimo - indica/altera o limite mínimo do eixo de valores que está sendo apresentado para este canal no gráfico.
- Máximo - indica/altera o limite máximo do eixo de valores que está sendo apresentado para este canal no gráfico.

Uma linha vertical preta indica o instante do gatilho. E ao seu lado no topo do gráfico a descrição do gatilho.

Manipulação do gráfico

Clicando no gráfico é possível alterar a posição do cursor que indica o instante e os valores das amostras.

Sobre o gráfico existe uma barra de ferramentas com as seguintes opções:

- Exportar - exporta o gráfico como imagem PNG.
- Imprimir - imprime a área do gráfico.
- Mover - altera para o Modo Mover.
- Zoom - altera para o Modo Zoom.
- Mais Zoom - aproxima a visualização da área do gráfico.
- Menos Zoom - reduz a visualização da área do gráfico.
- Restaura largura - restaura a largura inicial do eixo horizontal.
- Restaura altura - restaura a altura inicial dos eixos verticais.

- Altura Automática - altura automática dependendo dos valores máximo e mínimo das amostras.
- Legenda - apresenta/esconde a legenda do gráfico.

Modo Mover

Em Modo Mover pressione o botão do mouse sobre a área do gráfico e arraste para mover o gráfico na direção desejada.

Modo Zoom

Em Modo Zoom pressione o botão do mouse sobre a área do gráfico e arraste para desenhar uma caixa de zoom. Solte o botão do mouse para redimensionar o gráfico para a área selecionada.

7.2.19 Remover Arquivo de Trace

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Drive > Remover Arquivo de Trace
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Remove todos os arquivos do trace.

DESCRIÇÃO

Usuário deve selecionar um nome de arquivo na Janela Projeto.

SuperDrive G2 solicitará ao usuário para confirmar a remoção dos arquivos de trace.

7.2.20 Exportar Arquivo de Trace

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Drive > Exportar Arquivo de Trace
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

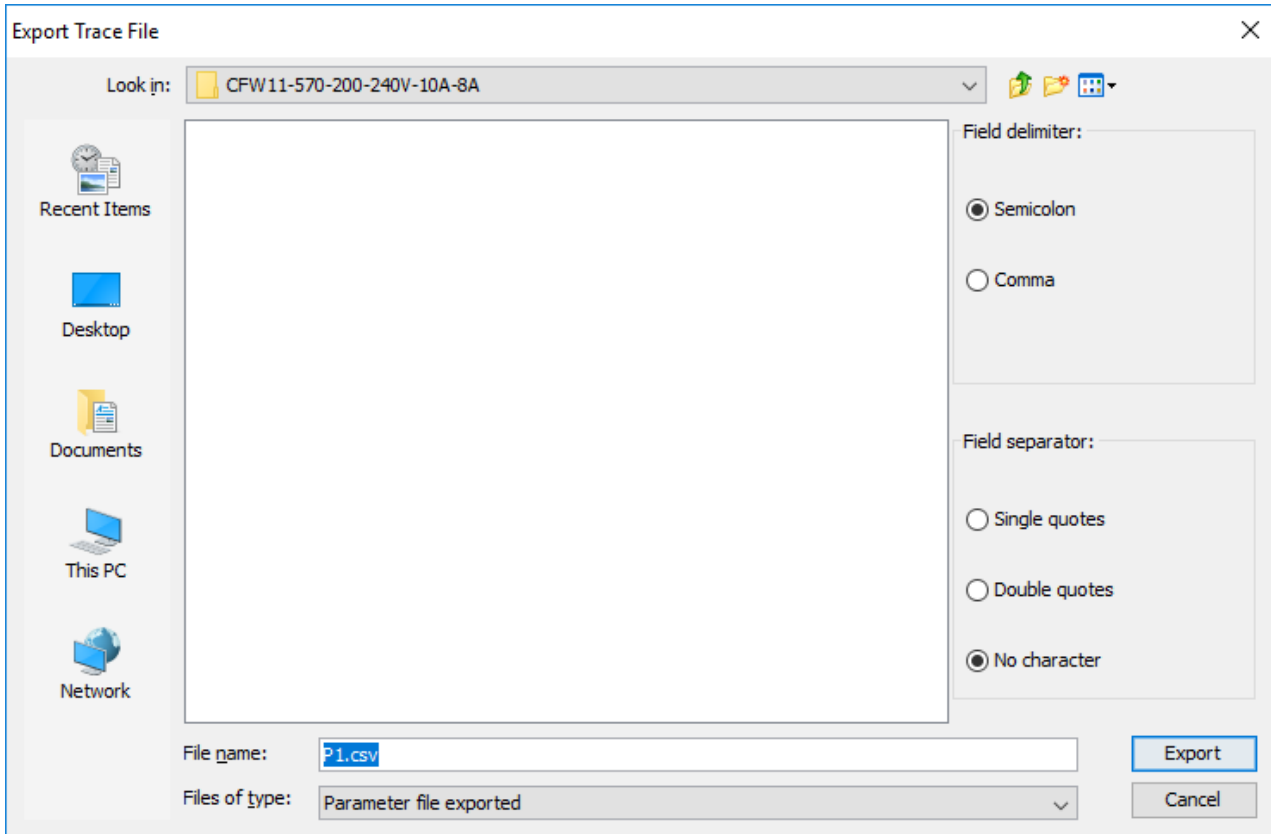
Exporta o conteúdo de um arquivo de trace para um arquivo em formato CSV.

DESCRIÇÃO

Usuário deve selecionar um nome de arquivo de trace na árvore do projeto.

SuperDrive G2 solicitará ao usuário para confirmar a exportação do arquivo de trace.

Em caso afirmativo, uma janela é mostrada com as seguintes opções:



- Delimitador de campo. Opções: vírgula ou ponto-e-vírgula.
- Separador de campo. Opções: aspas simples, aspas duplas ou sem aspas.
- Nome do arquivo que será criado em formato CSV.
- Botões para exportar e para cancelar a exportação.

7.3 Ferramentas

[Opções](#)

[Importar Base de Dados](#)

[Converter Projeto](#)

[Log de Conversão Simplificado](#)


[Remover Log de Conversão Simplificado](#)

[Log de Conversão Completo](#)

[Remover Log de Conversão Completo](#)

7.3.1 Opções

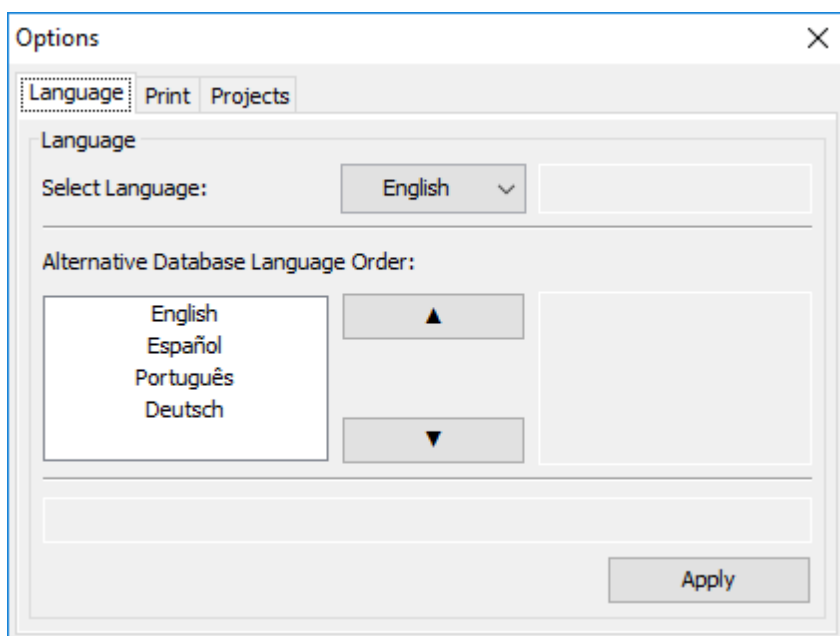
ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu: Ferramentas > Opções
Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Permite ao usuário selecionar as opções do SuperDrive G2.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

As opções estão disponíveis através do menu de abas. Para acessá-las, basta clicar na aba correspondente a opção desejada:

- Idioma
- Imprimir
- Projetos

Idioma

Permite ao usuário selecionar um idioma.

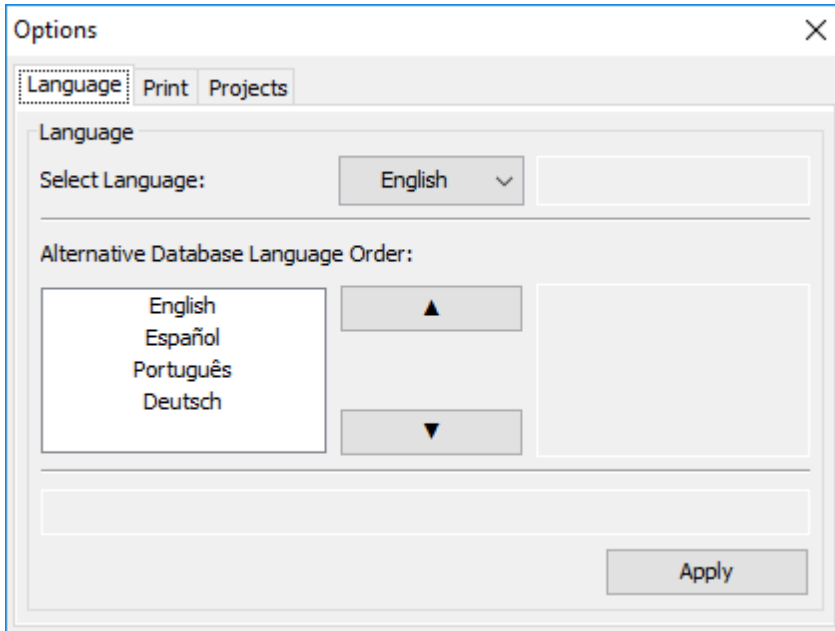
Três idiomas estão disponíveis:

- Inglês,
- Espanhol,
- Alemão,

- Português.

Ao aplicar a mudança do idioma, o sistema apresentará uma mensagem de confirmação.

Além da seleção de idioma do software, o usuário pode alterar a prioridade de seleção de idioma da base de dados alternativa, que ocorre quando o drive selecionado não possui suporte para o idioma selecionado.

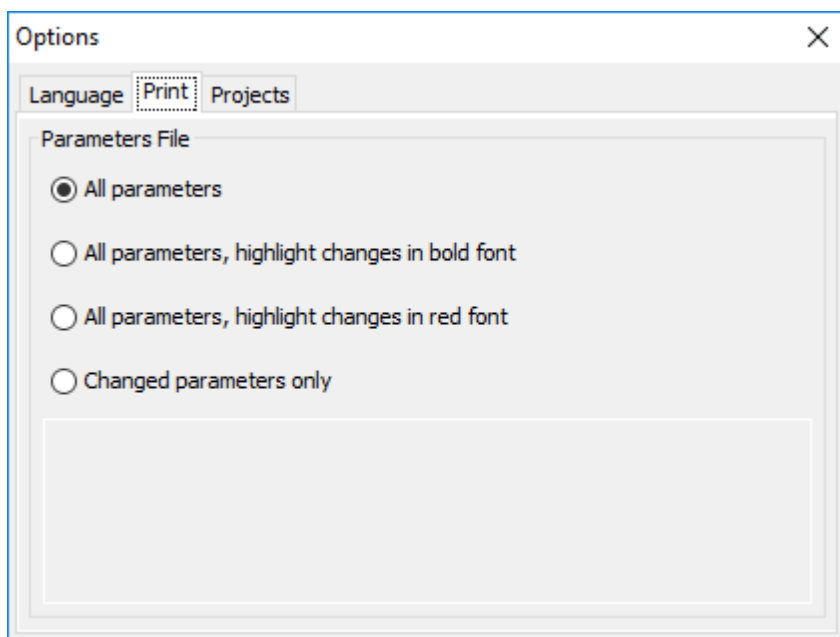


Imprimir

Permite ao usuário selecionar opções de impressão de parâmetros.

Quatro opções estão disponíveis:

- Todos os parâmetros;
- Todos os parâmetros, destacando em negrito as alterações em relação ao valor default;
- Todos os parâmetros, destacando em vermelho as alterações em relação ao valor default;
- Imprimir somente os parâmetros alterados em relação ao valor default.

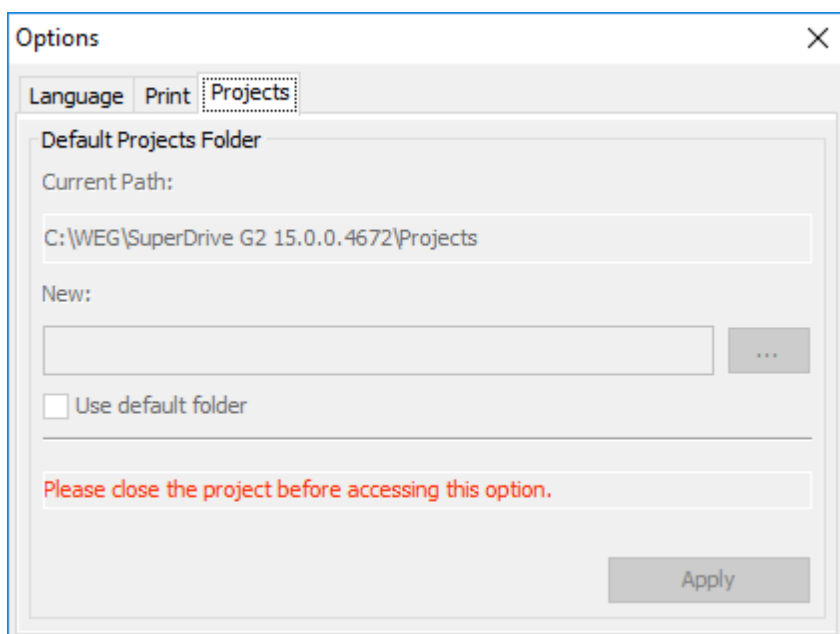


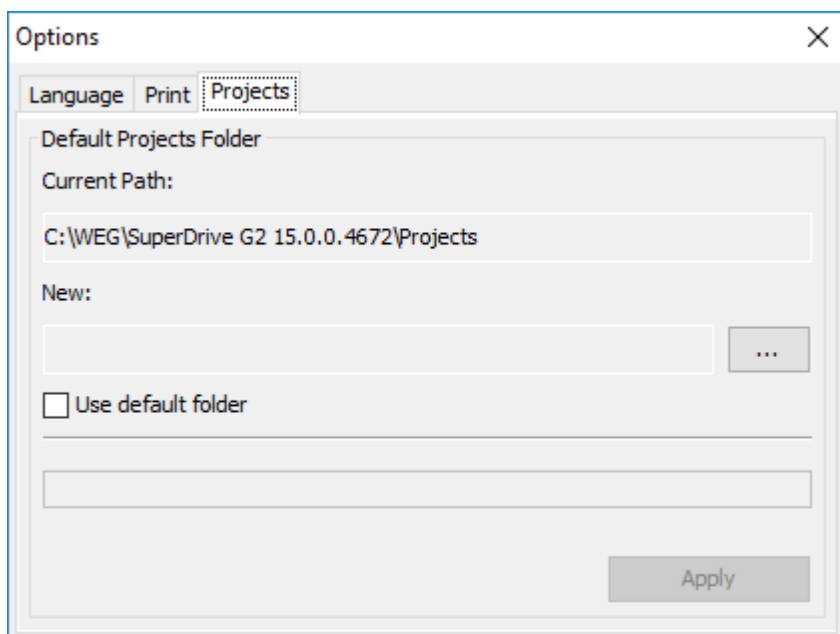
Projetos

Permite ao usuário selecionar a pasta padrão para armazenamento dos projetos do SuperDrive G2.

Esta opção informa o caminho atual onde os projetos são gravados, e permite alterar este caminho.

É necessário fechar o projeto antes de acessar esta funcionalidade. Enquanto um projeto estiver aberto, SuperDrive G2 bloqueia o acesso a esta opção.





[1] Caminho atual onde os projetos são armazenados.

[2] Novo caminho onde os projetos serão armazenados. Este campo é atualizado somente após selecionar um caminho através de [3] ou [4].

[3] Ao marcar esta opção, o sistema irá restaurar o caminho padrão para o armazenamento dos projetos.

[4] Botão para seleção do novo caminho onde os projetos serão armazenados.

[5] Botão para aplicar as alterações, disponível somente se houver mudança em relação ao caminho atualmente configurado.

7.3.2 Importar Base de Dados

ACESSO

Barra de Ferramentas: 

Menu: Ferramentas > Importar Base de Dados

Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Permite ao usuário importar ou atualizar bases de dados para o SuperDrive G2.

DESCRIÇÃO

Usuário deve selecionar um arquivo de Conjunto de Base de Dados.

As informações do conjunto de base de dados selecionado são apresentadas na janela Importar Base de Dados.




NOTA!

Certifique-se que não há projeto aberto antes de utilizar esta função.

7.3.3 Converter Projeto

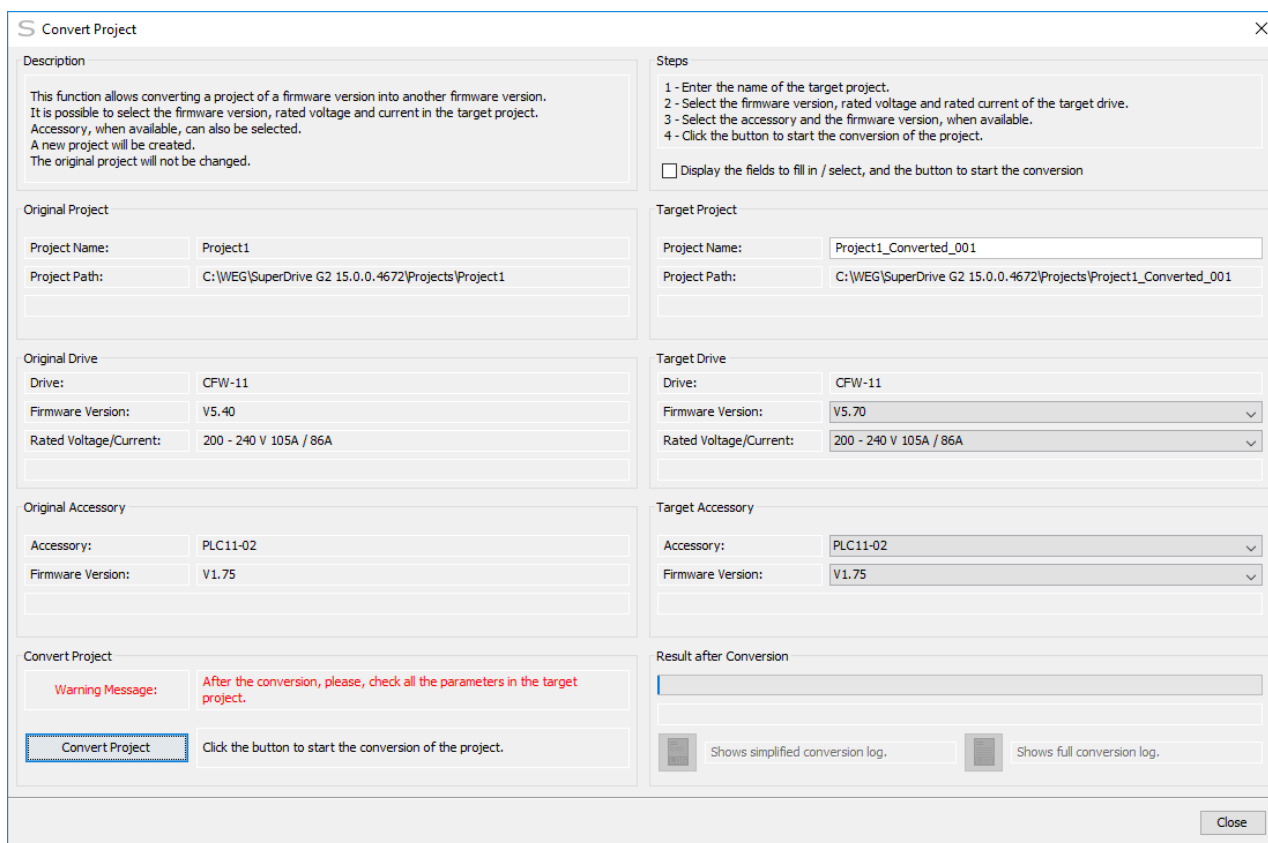
ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Ferramentas > Converter Projeto
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Esta função permite converter um projeto de uma versão de firmware para outra versão de firmware.

APRESENTAÇÃO



A janela de conversão de projeto, mostrada acima, possui 10 painéis, que são apresentados de forma simplificada abaixo:

Descrição	Passos
Projeto Fonte	Projeto Destino
Drive Fonte	Drive Destino
Acessório Fonte	Acessório Destino
Converter Projeto	Resultado após Conversão

Cada painel possui as seguintes informações:

- Descrição: breve descrição sobre a função converter projeto.
- Passos: indica os campos a serem alterados/selecionados e o botão para iniciar a conversão de projeto.
- Projeto Fonte: o nome do projeto fonte, bem como seu caminho.
- Projeto Destino: o nome do projeto destino, bem como seu caminho.
- Drive Fonte: modelo, versão de firmware e tensão/corrente nominal do drive fonte.
- Drive Destino: modelo, versão de firmware e tensão/corrente nominal do drive destino.
- Acessório Fonte: nome do acessório fonte e versão de firmware, quando disponível.
- Acessório Destino: nome do acessório destino e versão de firmware, quando disponível.
- Converter Projeto: botão para iniciar a conversão de projeto; este botão é habilitado mediante algumas condições.
- Resultado após Conversão: apresenta barra de progresso durante a conversão de projeto, apresentando estado com sucesso ou erro ao final da conversão; 2 botões estão disponíveis: log de conversão simplificado e log de conversão completo.

DESCRIÇÃO

É possível selecionar a versão de firmware, tensão e corrente nominal no projeto destino.

Acessório, quando disponível, também pode ser selecionado.

Um novo projeto será criado.

O projeto fonte não será modificado.

Caixa de Seleção - Mostrar os campos para preencher / selecionar e botão para iniciar a conversão

O usuário pode clicar na caixa de seleção para realçar os campos (cor laranja) onde ele deve alterar antes de iniciar a conversão de projeto.

S Convert Project

Description
This function allows converting a project of a firmware version into another firmware version. It is possible to select the firmware version, rated voltage and current in the target project. Accessory, when available, can also be selected. A new project will be created. The original project will not be changed.

Original Project
Project Name: Project1
Project Path: C:\WEG\SuperDrive G2 15.0.0.4672\Projects\Project1

Original Drive
Drive: CFW-11
Firmware Version: V5.40
Rated Voltage/Current: 200 - 240 V 105A / 86A

Original Accessory
Accessory: PLC11-02
Firmware Version: V1.75

Convert Project
Warning Message: After the conversion, please, check all the parameters in the target project.
Convert Project: Click the button to start the conversion of the project.

Steps
1 - Enter the name of the target project.
2 - Select the firmware version, rated voltage and rated current of the target drive.
3 - Select the accessory and the firmware version, when available.
4 - Click the button to start the conversion of the project.
 Display the fields to fill in / select, and the button to start the conversion

Target Project
Project Name: Project1_Converted_001
Project Path: C:\WEG\SuperDrive G2 15.0.0.4672\Projects\Project1_Converted_001

Target Drive
Drive: CFW-11
Firmware Version: V5.70
Rated Voltage/Current: 200 - 240 V 105A / 86A

Target Accessory
Accessory: PLC11-02
Firmware Version: V1.75

Result after Conversion
 Shows simplified conversion log.
 Shows full conversion log.

Close

Como Converter os Projetos

- 01** - Preencha o nome do projeto destino.
- 02** - Selecione a versão do firmware, tensão nominal e corrente nominal do drive destino.
- 03** - Selecione o acessório e a versão de firmware, quando disponível.
- 04** - Clique no botão para iniciar a conversão do projeto.
- 05** - Clique Sim para iniciar a conversão de projeto.

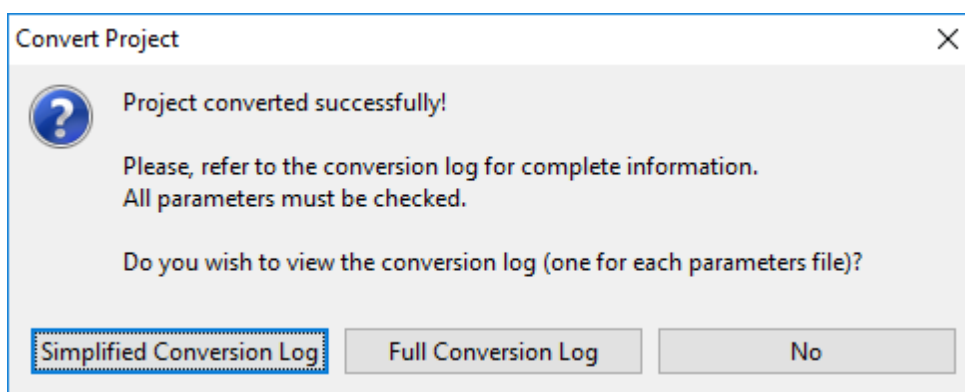
Convert Project

? The original project will be converted into a new target project.
Continue?

Yes No

- 06** - Aguarde a finalização do processo.

07 - Selecione uma das opções apresentadas.



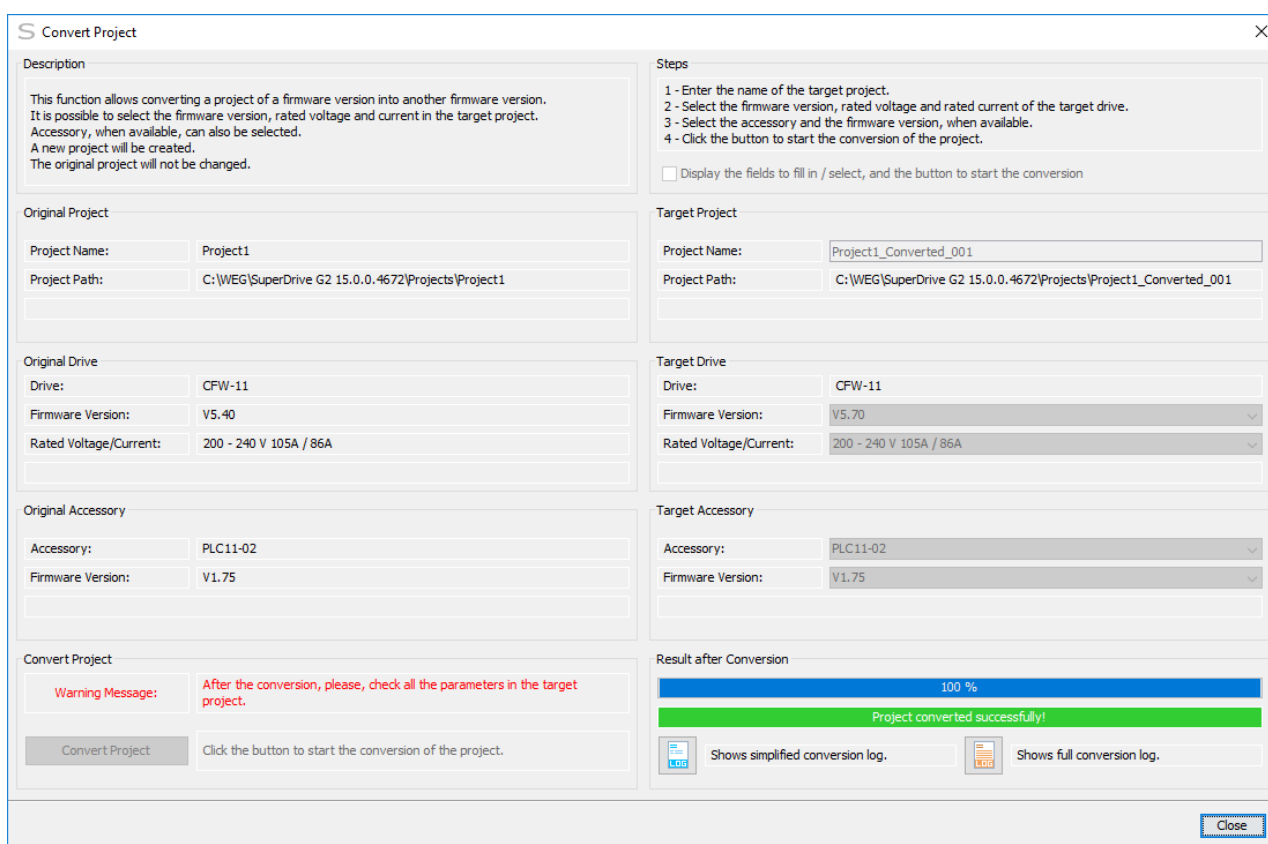
- Log de Conversão Simplificado: abre o visualizador do log de conversão simplificado.
- Log de Conversão Completo: abre o visualizador do log de conversão completo.
- Não: Retorno a janela de conversão de projeto.

08 - Retorna à janela de conversão de projeto após fechar o visualizador de log.

É possível visualizar o log de conversão.

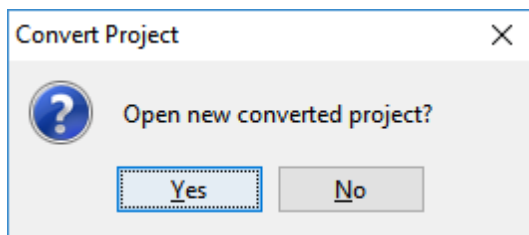
2 botões estão disponíveis:

- Log de Conversão Simplificado: abre o visualizador do log de conversão simplificado.
- Log de Conversão Completo: abre o visualizador do log de conversão completo.



09 - Sair da Janela de Conversão de Projeto.

Ao sair da janela, após a conversão de projeto bem sucedida, o sistema pergunta se o usuário deseja abrir o novo projeto que foi gerado.



- Sim: fecha o projeto fonte e abre o novo projeto criado.
- Não: retorna à janela principal do SuperDrive G2, mantendo aberto o projeto fonte.

Revisão dos Parâmetros Gerados no Projeto Destino

No painel Converter Projeto, uma **mensagem de aviso** informa ao usuário para verificar todos os parâmetros após a conversão.

Para isto, o usuário deve abrir o projeto destino e revisar o conteúdo dos parâmetros no [editor de parâmetros offline](#), alterando o conteúdo se necessário.

No editor de parâmetros, após a edição, o sistema solicita ao usuário se a revisão está concluída (sim ou não).

É necessário revisar os parâmetros para poder enviar os parâmetros convertidos ao drive ou ler os parâmetros e sobrescrever os parâmetros convertidos.

Se os parâmetros não forem revisados, o sistema não permite nem leitura nem escrita dos parâmetros convertidos.

Log de Conversão

O log de conversão (simplificado ou completo) pode ser posteriormente visualizado.

Veja os capítulos:

- [Log de Conversão Simplificado](#).
- [Log de Conversão Completo](#).

Regras Utilizadas na Conversão de Projeto

01

- Motivo: Parâmetro no projeto fonte não existe no projeto destino
- Ação: Parâmetro inexistente no projeto destino

02

- Motivo: Parâmetro destino é leitura somente
- Ação: Ajuste de fábrica do parâmetro destino assumido

03

- Motivo: Conteúdo do parâmetro fonte é igual ao ajuste de fábrica
- Ação: Ajuste de fábrica do parâmetro destino assumido

04

- Motivo: Conteúdo do parâmetro fonte está entre o mínimo e máximo do parâmetro destino
- Ação: Conteúdo do parâmetro fonte é copiado para o conteúdo do parâmetro destino

05

- Motivo: Conteúdo do parâmetro fonte está fora dos limites do parâmetro destino
- Ação: Ajuste de fábrica do parâmetro destino assumido

06

- Motivo: Parâmetro destino é novo (não existe no projeto fonte)
- Ação: Ajuste de fábrica do parâmetro destino assumido

7.3.4 Log de Conversão Simplificado

ACESSO

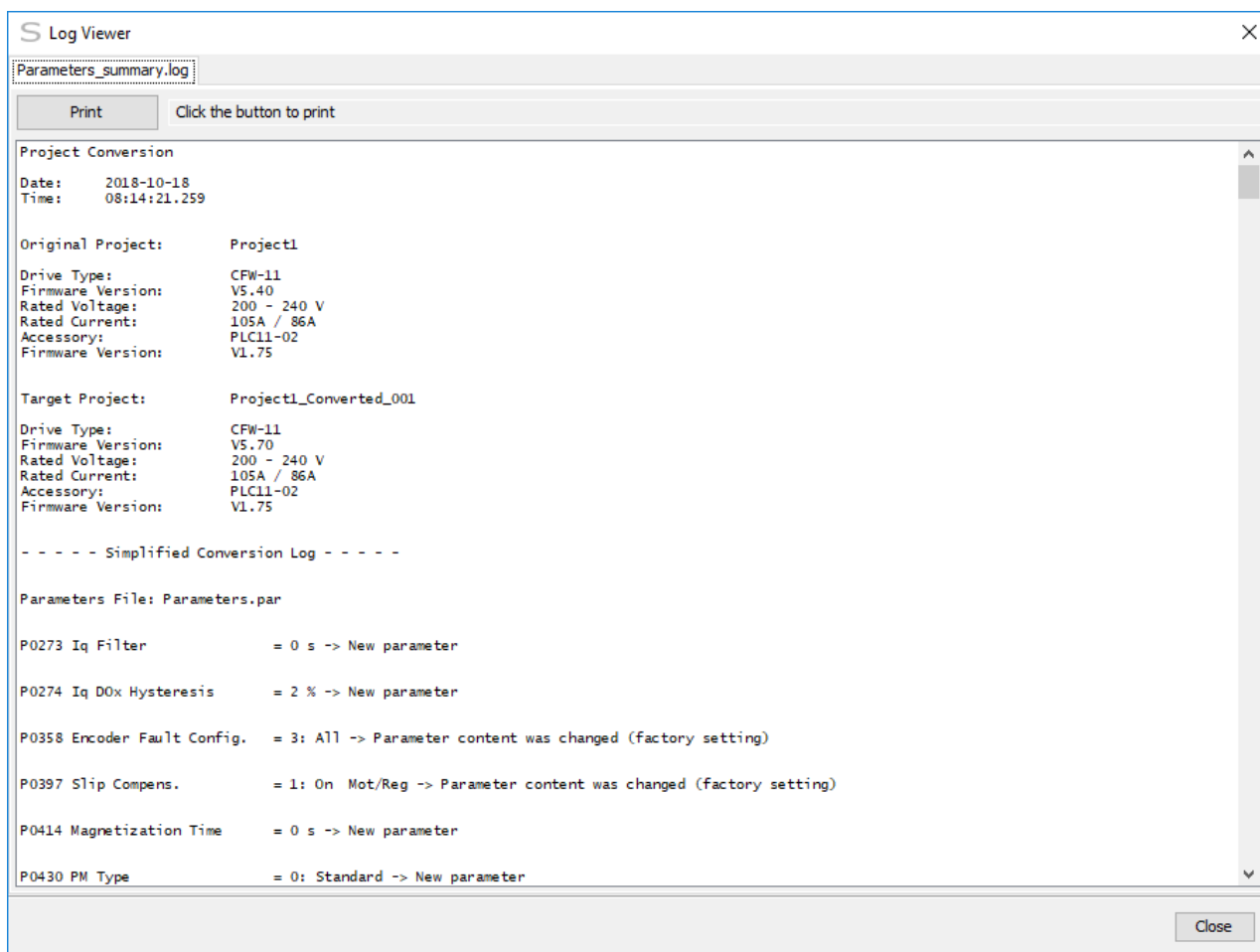
Barra de Ferramentas: 
Menu: Ferramentas > Log de Conversão Simplificado
Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Apresenta o log de conversão simplificado, gerado pela função converter projeto.

Este log inclui as conversões de parâmetros, mas apenas parâmetros novos ou parâmetros cujo conteúdo foi modificado no projeto destino.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

O visualizador de log apresenta o log onde é possível visualizar do início ao fim, existindo uma barra de rolagem vertical e horizontal.

- Botão Imprimir: envia o log para a impressora atual.
- Botão Fechar: fecha a janela.

Conteúdo do Log de Conversão Simplificado

O log possui as seguintes informações:

- Data.
- Hora.
- Nome do projeto fonte, incluindo o modelo do drive, versão de firmware, tensão/corrente nominal, acessório/versão de firmware.
- Nome do projeto destino, incluindo o modelo do drive, versão de firmware, tensão/corrente nominal, acessório/versão de firmware.
- Nome do arquivo de parâmetros.
- Lista de parâmetros novos/alterados, onde cada parâmetro apresenta: número, descrição, conteúdo, e ação aplicada (apenas parâmetros novos ou que seu conteúdo tenha sido modificado pelo conversor de projeto).

7.3.5 Remover Log de Conversão Simplificado

ACESSO

Barra de Ferramentas: 

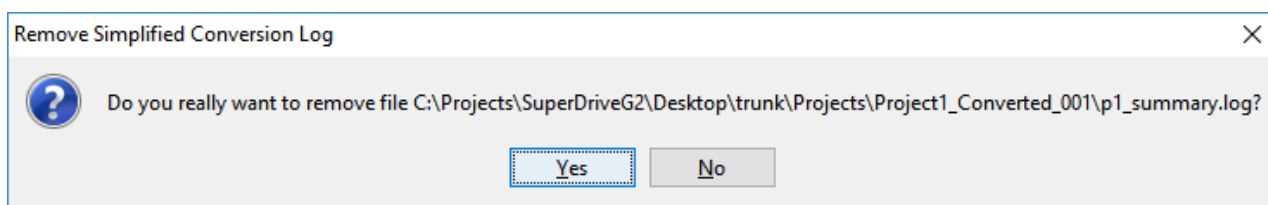
Menu: Ferramentas > Remover Log de Conversão Simplificado

Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Remove o log de conversão simplificado.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

Ao clicar no botão ou item de menu **Remover Log de Conversão Simplificado**, uma mensagem solicita confirmação para remover o arquivo.

- Sim: remove o arquivo.
- Não: aborta a operação.

7.3.6 Log de Conversão Completo

ACESSO

Barra de Ferramentas: 

Menu: Ferramentas > Log de Conversão Completo

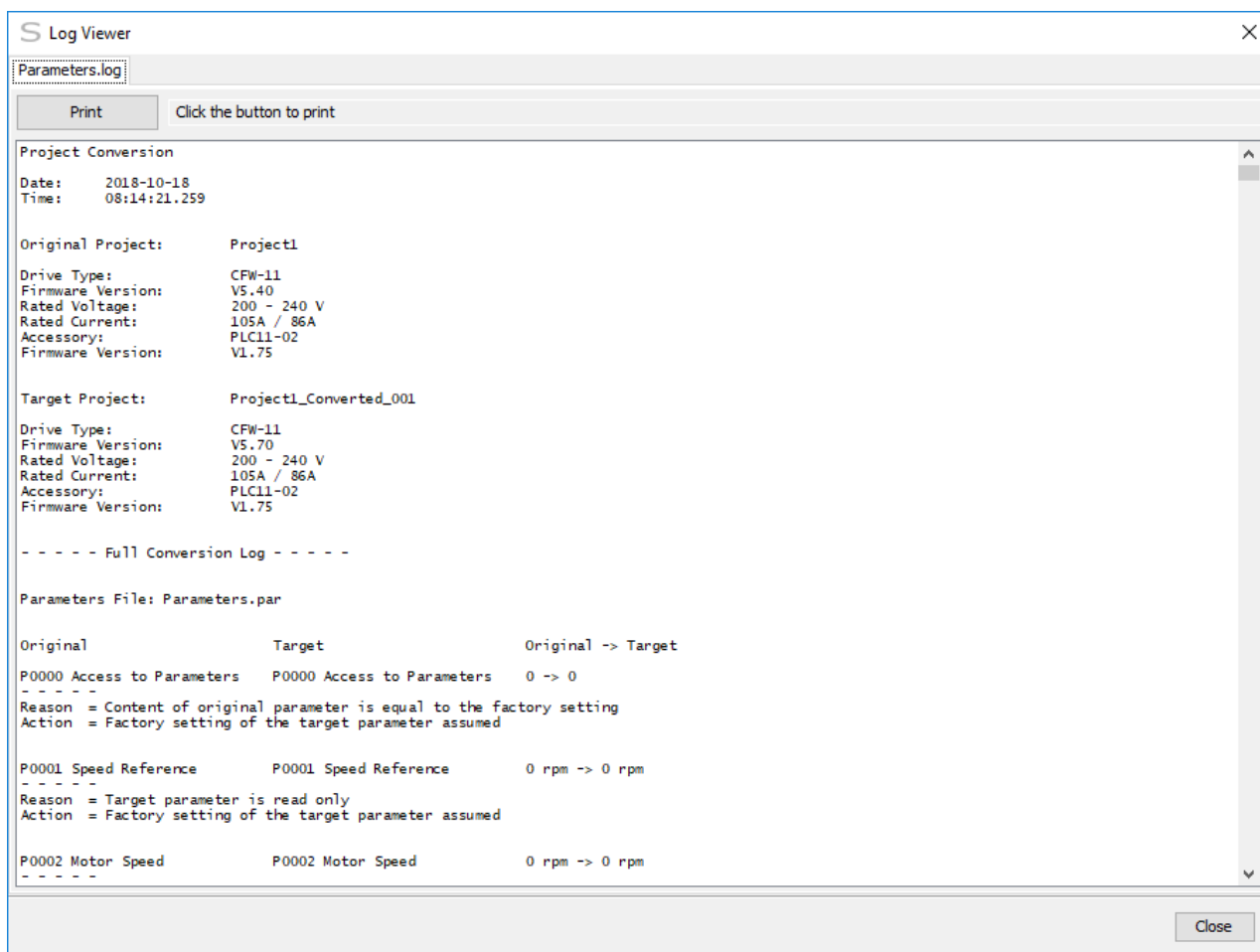
Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Apresenta o log de conversão completo, gerado pela função **Converter Projeto**.

Este log inclui as conversões de todos os parâmetros.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

O visualizador de log apresenta o log onde é possível visualizar do início ao fim, existindo uma barra de rolagem vertical e horizontal.

- Botão Imprimir: Envia o log para a impressora atual.
- Botão Fechar: Fecha a janela.

Conteúdo do Log de Conversão Completo

O log possui as seguintes informações:

- Data.
- Hora.
- Nome do projeto fonte, incluindo o modelo do drive, versão de firmware, tensão/corrente nominal, acessório/versão de firmware.
- Nome do projeto destino, incluindo o modelo do drive, versão de firmware, tensão/corrente nominal, acessório/versão de firmware.
- Nome do arquivo de parâmetros.
- Lista de todos os parâmetros do projeto destino, onde cada parâmetro apresenta: número/descrição do projeto fonte, número/descrição do projeto destino, conteúdo do parâmetro fonte e destino, motivo e ação aplicada.

7.3.7 Remover Log de Conversão Completo

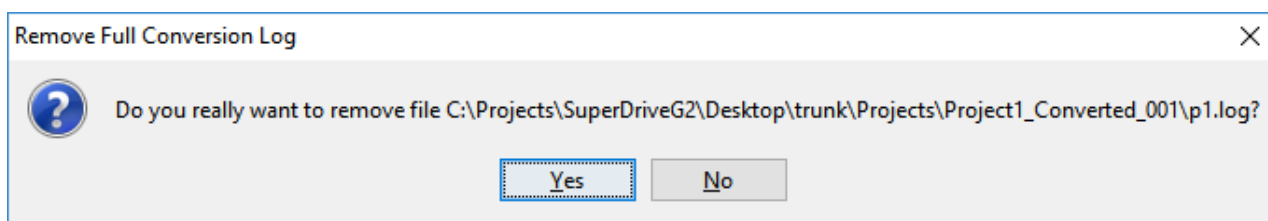
ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Ferramentas > Remover Log de Conversão Completo
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Remove o log de conversão completo.

APRESENTAÇÃO



DESCRIÇÃO

Ao clicar no botão ou item de menu **Remover Log de Conversão Completo**, uma mensagem solicita confirmação para remover o arquivo.


- Sim: remove o arquivo.
- Não: aborta a operação.

7.4 Ajuda

[Conteúdo](#)
[Sobre](#)

7.4.1 Conteúdo

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu: Help > Conteúdo
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Abre a ajuda online.

DESCRIÇÃO

Uma ampla documentação online está disponível. A documentação pode ser impressa.

7.4.2 Sobre

ACESSO

Barra de Ferramentas: 

Menu: Help > Sobre

Tecla de Atalho: nenhuma

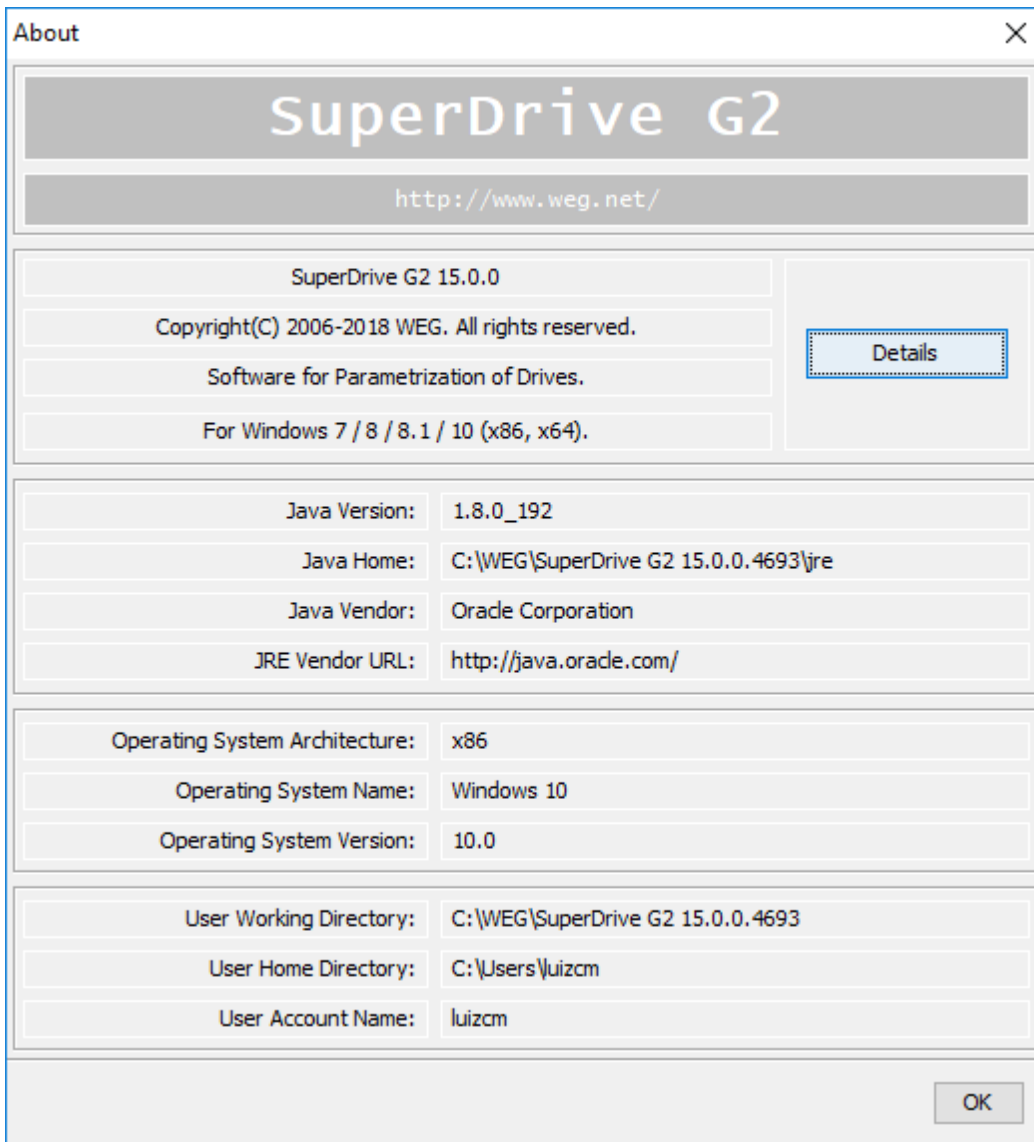
FUNÇÃO

Apresenta informações sobre a versão do SuperDrive G2, build, etc.

DESCRIÇÃO

Apresenta as seguintes informações:

- Nome do software.
- Versão.
- Build.
- Data de lançamento.
- Copyright.
- Descrição simplificada do software.
- Sistemas operacionais onde o software pode ser executado.
- Informações do Java.



8 Menus de Contexto

Conteúdo deste capítulo:

[Renomear](#)

[Salvar Como](#)

[Fechar](#)

8.1 Projeto

ACESSO

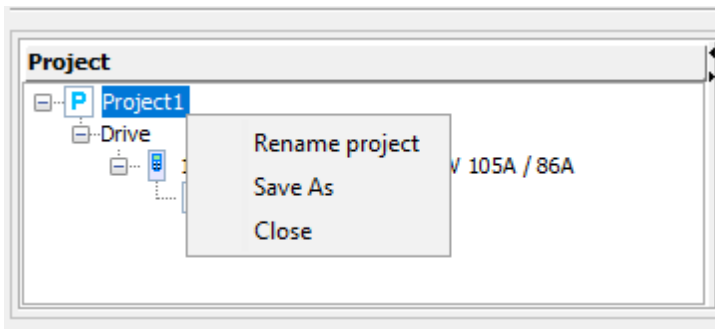
Barra de Ferramentas: nenhuma
 Menu de Contexto
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Permite ao usuário selecionar as opções relacionadas ao projeto atual.

DESCRIÇÃO

As opções estão disponíveis através de um menu de contexto. Para acessá-las, basta selecionar o nome do projeto e clicar com o botão direito do mouse sobre o nome do projeto atual:



SuperDrive G2 oferece três opções a partir do menu de contexto:

- [Renomear](#)
- [Salvar Como](#)
- [Fechar](#)

8.1.1 Renomear

ACESSO

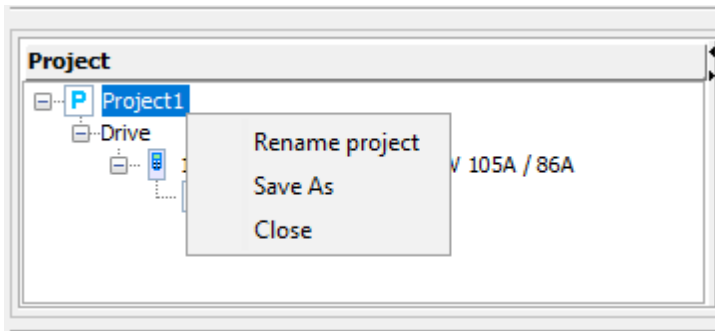
Barra de Ferramentas: nenhuma
 Menu de Contexto > Renomear projeto
 Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Permite ao usuário renomear o projeto atual.

DESCRIÇÃO

A opção está disponível através do menu de contexto. Para acessá-la, clique com o botão direito do mouse sobre o nome do projeto atual, selecionando a opção Renomear projeto:




Uma caixa de diálogo é apresentada, solicitando um novo nome para o projeto.

Caso o nome já exista, o sistema acrescenta automaticamente um código único ao final do nome informado.

8.1.2 Salvar Como

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
 Menu de Contexto > Salvar Como
 Tecla de Atalho: Ctrl+D

FUNÇÃO

Salva o projeto com um novo nome.

DESCRIÇÃO


Habilitado quando um projeto é criado ou aberto.

Ao acionar a função Salvar Como, um diálogo é apresentado com as seguintes informações:

- Nome - digite um nome para o novo projeto. Se o nome especificado for inválido ou já existir, uma mensagem de aviso será apresentada.
- Localização - uma localização padrão é apresentada, mas pode ser alterada.
- Pasta - para visualização somente.
- Descrição - digite a descrição do projeto. Pode ser alterado posteriormente em [Informação do Projeto](#).

8.1.3 Fechar

ACESSO

Barra de Ferramentas: 
Menu de Contexto > Fechar
Tecla de Atalho: nenhuma

FUNÇÃO

Fecha o projeto.

DESCRIÇÃO

Se o projeto contém dados que não foram salvos, um diálogo para salvar será apresentado.

9 Comunicação

Conteúdo deste capítulo:

[Parametrização do Drive](#)

[Conexão USB](#)

[Conexão USB - Virtual COM Port](#)

[Conexão RS232](#)

[Conexão RS485](#)

[Conexão Bluetooth](#)

[Conexão Ethernet](#)

[Cabo RS232](#)

[Cabo USB](#)

[Cabo Ethernet](#)

[Conversor USB Serial](#)

[Adaptador USB Bluetooth](#)

[Adaptador de Rede Ethernet](#)

[Antes de Tentar Estabelecer Comunicação](#)

[Exceção Durante Monitoração](#)

9.1 Parametrização do Drive

Os seguintes parâmetros devem ser ajustados conforme abaixo:

Drive	Tipo de Conexão	Parâmetro	Descrição	Recomendado
CFW-11	Ethernet	0723	Identificação Anybus	19 = EtherNet/IP ou 21 = Modbus-TCP ou 23 = PROFINET IO
		0841	Taxa de Comunicação	0 = Auto
		0842	Time-out Modbus TCP	0
		0843	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros
		0844	Endereço IP1	192
		0845	Endereço IP2	168
		0846	Endereço IP3	0
		0847	Endereço IP4	10

Drive	Tipo de Conexão	Parâmetro	Descrição	Recomendado
CFW-11 CFW-11RB CFW-11M G2	USB (WEG)	-----	-----	-----
CFW700 CFW701	RS485	0308	Endereço Serial	1
		0310	Taxa Comunic. Serial	1 = 19200 bits/s
		0311	Config. Bytes Serial	1 = 8 bits, paridade par, 1sb
CFW500 CFW501	RS485	0308	Endereço Serial	1
		0310	Taxa Comunic. Serial	1 = 19200 bits/s
		0311	Config. Bytes Serial	1 = 8 bits, paridade par, 1sb
		0312	Protocolo Serial	2 = Modbus RTU [com módulo plug-in CFW500-IOS] 6 = HMIR (1) + Modbus RTU (2) [com módulo plug-in CFW500-CUSB, CFW500-CRS232 ou CFW500-CRS485] 7 = Modbus RTU (2) [com módulo plug-in CFW500-CUSB, CFW500-CRS232 ou CFW500-CRS485]
	USB (Virtual COM Port) (FTDI)	0312	Protocolo Serial	6 = HMIR (1) + Modbus RTU (2) [com módulo plug-in CFW500-CUSB] 7 = Modbus RTU (2) [com módulo plug-in CFW500-CUSB]
CFW500 MW500	Ethernet	0800	Identificação do Módulo Ethernet	1 = Modbus TCP ou 2 = EtherNet/IP ou 3 = PROFINET IO
		0803	Taxa de Comunicação Ethernet	0 = Auto
		0806	Watchdog Modbus TCP	0,0 ... 65,5 s
		0810	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros
		0811	Endereço IP1	192
		0812	Endereço IP2	168
		0813	Endereço IP3	0
		0814	Endereço IP4	10
MW500	RS232	0308	Endereço Serial	1
		0310	Taxa Comunic. Serial	1 = 19200 bits/s
		0311	Config. Bytes Serial	1 = 8 bits, paridade par, 1sb
		0312	Protocolo Serial	2 = Modbus RTU [com módulo plug-in CFW500-CRS232]
	RS485	0308	Endereço Serial	1
		0310	Taxa Comunic. Serial	1 = 19200 bits/s

Drive	Tipo de Conexão	Parâmetro	Descrição	Recomendado
		0311	Config. Bytes Serial	1 = 8 bits, paridade par, 1sb
		0312	Protocolo Serial	2 = Modbus RTU [com módulo plug-in CFW500-IOS]
				6 = HMIR (1) + Modbus RTU (2) [com módulo plug-in CFW500-CUSB, CFW500-CRS232 ou CFW500-CRS485]
		7 = Modbus RTU (2) [com módulo plug-in CFW500-CUSB, CFW500-CRS232 ou CFW500-CRS485]		
	USB (Virtual COM Port) (FTDI)	0312	Protocolo Serial	2 = Modbus RTU (1) [com módulo plug-in CFW500-CUSB] 6 = HMIR (1) + Modbus RTU (2) [com módulo plug-in CFW500-CUSB]
CFW100	RS485	0308	Endereço Serial	1
		0310	Taxa Comunic. Serial	1 = 19200 bits/s
		0311	Config. Bytes Serial	1 = 8 bits, paridade par, 1sb
		0312	Protocolo Serial	2 = Modbus RTU
	USB (Virtual COM Port) (FTDI)	0308	Endereço Serial	1
		0310	Taxa Comunic. Serial	1 = 19200 bits/s
		0311	Config. Bytes Serial	1 = 8 bits, paridade par, 1sb
		0312	Protocolo Serial	2 = Modbus RTU
Bluetooth	0770	Nome Local Bluetooth	Número aleatório	
	0771	Senha de paridade PIN Bluetooth	1234	
CTW900	USB (WEG)	-----	-----	-----
ECW500	RS485	30006	Taxa Comunic. Serial	2 = 38400 bits/s
		30008	Paridade Serial	0 = Nenhum
		30010	Bits de Parada Serial	1
SCA-06	USB (WEG)	-----	-----	-----
	Ethernet	0800	Identificação do Módulo Ethernet	1 = Modbus TCP ou 2 = EtherNet/IP ou 3 = PROFINET IO
		0803	Taxa de Comunicação Ethernet	0 = Auto
		0806	Watchdog Modbus TCP	0,0
		0810	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros
		0811	Endereço IP1	192
		0812	Endereço IP2	168

Drive	Tipo de Conexão	Parâmetro	Descrição	Recomendado
		0813	Endereço IP3	0
		0814	Endereço IP4	10
SSW-06	RS232	308	Endereço	1
		312	Protocolo Serial	1: MB 9600 N (Modbus-RTU 9600 bps, sem paridade), 8 bits, 2sb
	USB (Virtual COM Port) (FTDI)	-----	-----	Deve ser usado o Kit de Comunicação USB (K-USB), fornecido com o produto
SSW-07	RS232	308	Endereço	1
SSW-08		312	Protocolo Serial	1: MB 9600 N (Modbus-RTU 9600 bps, sem paridade), 8 bits, 2sb
SSW7000	USB (WEG)	-----	-----	-----
CFW-09 PM	RS232	308	Serial:Endereço	1
		310	Serial:Bit Rate	1: 9600 bps
		311	Serial:Conf.dado	3: 8b, sem paridade, 2sb
		312	Serial:Protocolo	2: Modbus-RTU

**NOTA!**

Drive e SuperDrive G2 devem usar os mesmos ajustes.

Para CFW-09 PM, P308, P310 e P311 podem ser alterados, veja Manual do Inversor de Frequência - CFW-09 PM.

Para CFW700, P0308, P0310 e P0311 podem ser alterados, veja Manual de Programação e Manutenção - CFW700.

Para SSW, P308 e P312 podem ser alterados, veja Manual de Comunicação Serial.

(1) CFW500 - Porta 1 - bornes 12, 14, 16.

(2) CFW500 - Porta 2 - conector USB, DB9 ou RS485 (bornes 20, 22, 24).

9.2 Conexão USB

O drive deve estar localizado à uma distância menor que 3 m do computador.

Esta conexão é feita com o [Cabo USB](#), fornecido junto com o manual do usuário do drive.

Driver USB: é necessário instalar o driver USB disponível na pasta USB_Driver\USBIO.

CFW-11 / CFW-11RB / CFW-11M G2

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via USB.



⚠ ATENÇÃO!

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. O conector USB está localizado na tampa frontal do drive.
2. Insira o conector tipo B do cabo USB no conector USB do drive.
3. Insira o conector tipo A do cabo USB na porta USB do computador.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão USB esteja selecionada.

CTW900

⚠ ATENÇÃO!

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. O conector USB está localizado na tampa frontal do drive.
2. Insira o conector tipo B do cabo USB no conector USB do drive.
3. Insira o conector tipo A do cabo USB na porta USB do computador.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão USB esteja selecionada.

SCA-06

⚠ ATENÇÃO!

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. O conector USB está localizado na tampa frontal do drive.
2. Insira o conector tipo B do cabo USB no conector USB do drive.
3. Insira o conector tipo A do cabo USB na porta USB do computador.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão USB esteja selecionada.

SSW7000

**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. O conector USB está localizado na tampa frontal do drive.
2. Insira o conector tipo B do cabo USB no conector USB do drive.
3. Insira o conector tipo A do cabo USB na porta USB do computador.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão USB esteja selecionada.

CFW700 / CFW701

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via USB.

**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

Esta conexão está disponível na HMI do CFW700 a partir do N.º de Série 1024003697.
Esta conexão está disponível na HMI do CFW701 a partir do N.º de Série 1023801859.

1. O conector USB está localizado na HMI do drive.
2. Insira o conector tipo mini-B do [cabo USB](#) no conector USB do drive.
3. Insira o conector tipo A do cabo USB na porta USB do computador.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão USB esteja selecionada.

9.3 Conexão USB - Virtual COM Port

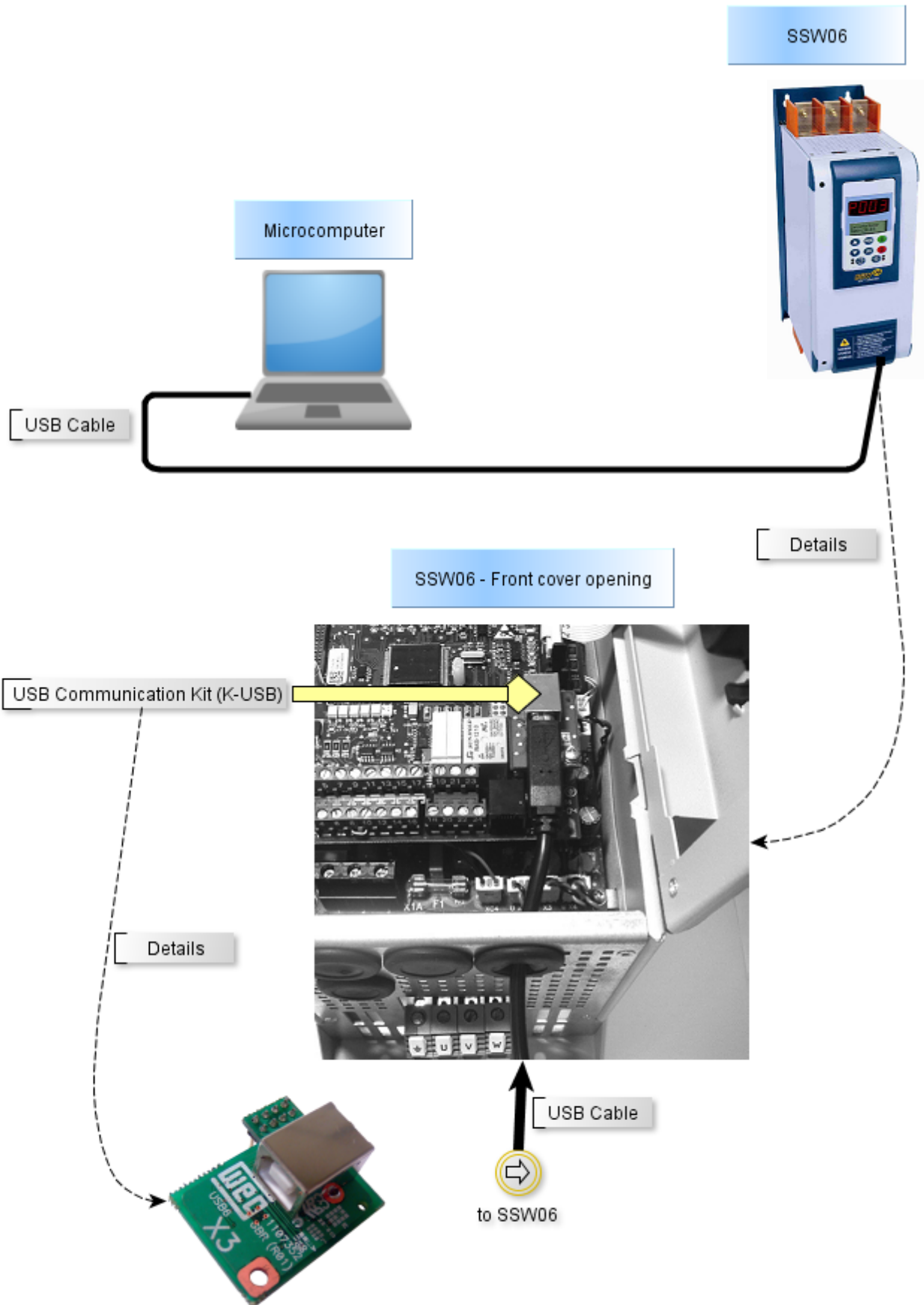
O drive deve estar localizado à uma distância menor que 3 m do computador.

Esta conexão é feita com o [Cabo USB](#).

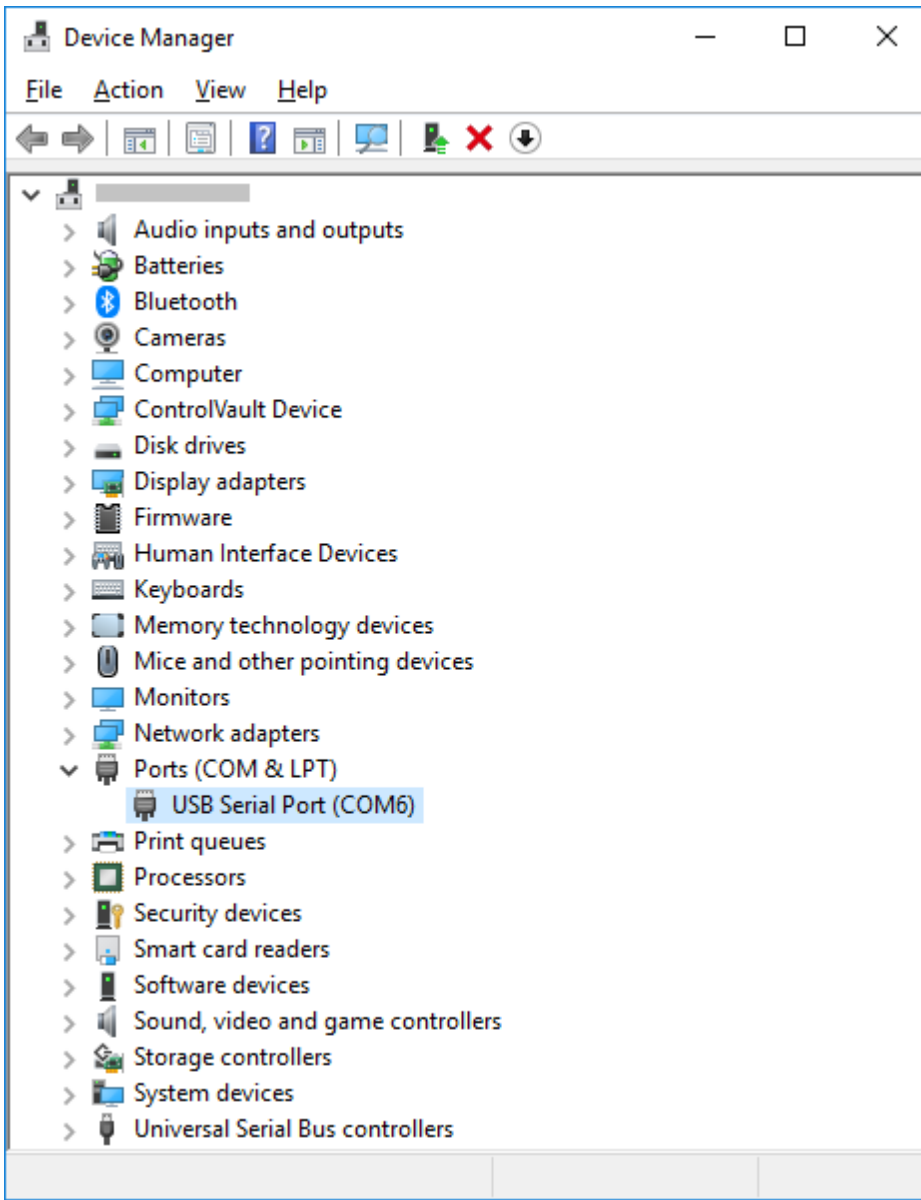
Driver USB: é necessário instalar o driver USB disponível na pasta USB_Driver\FTDI.

SSW-06

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via USB.



Gerenciador de dispositivo do Windows indica a porta serial conectada ao drive.
O nome do computador no gerenciador de dispositivo está propositalmente ilegível.



No SuperDrive G2, selecione a porta serial corretamente na janela Ajuste de Comunicação conforme a seguir.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment	SSW-06
Serial Port	COM6
Data Bits	8
Stop Bits	2
Parity	No Parity
Baud Rate	9600

OK Cancel

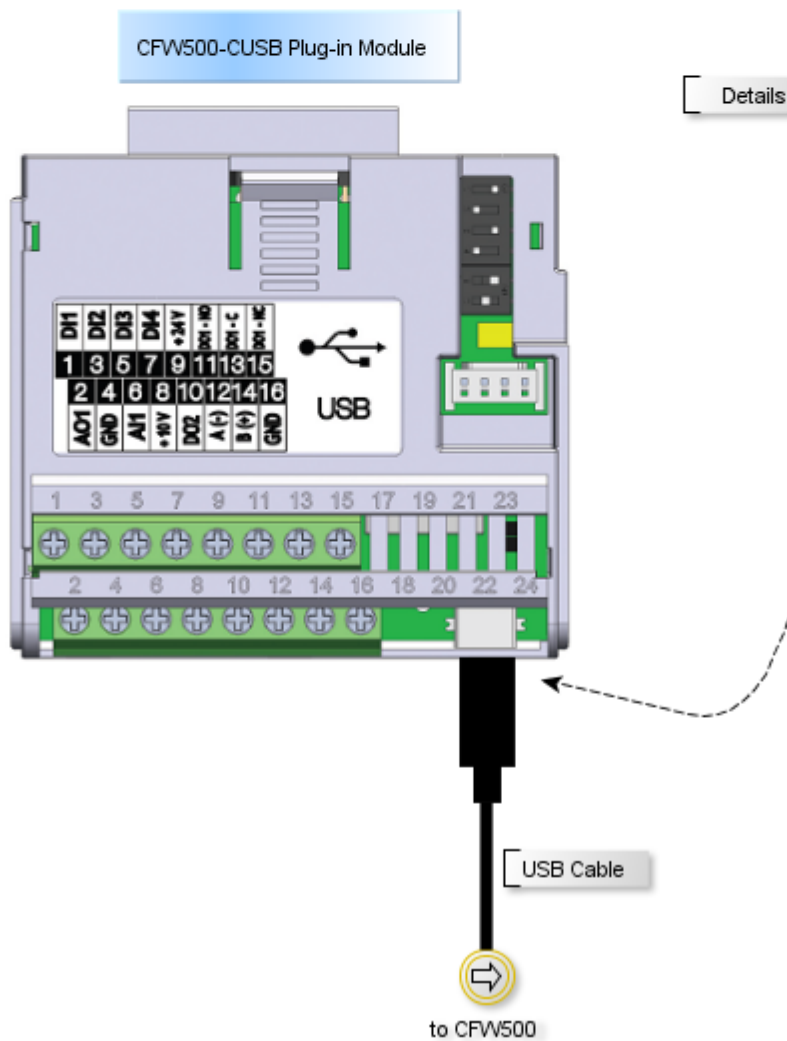
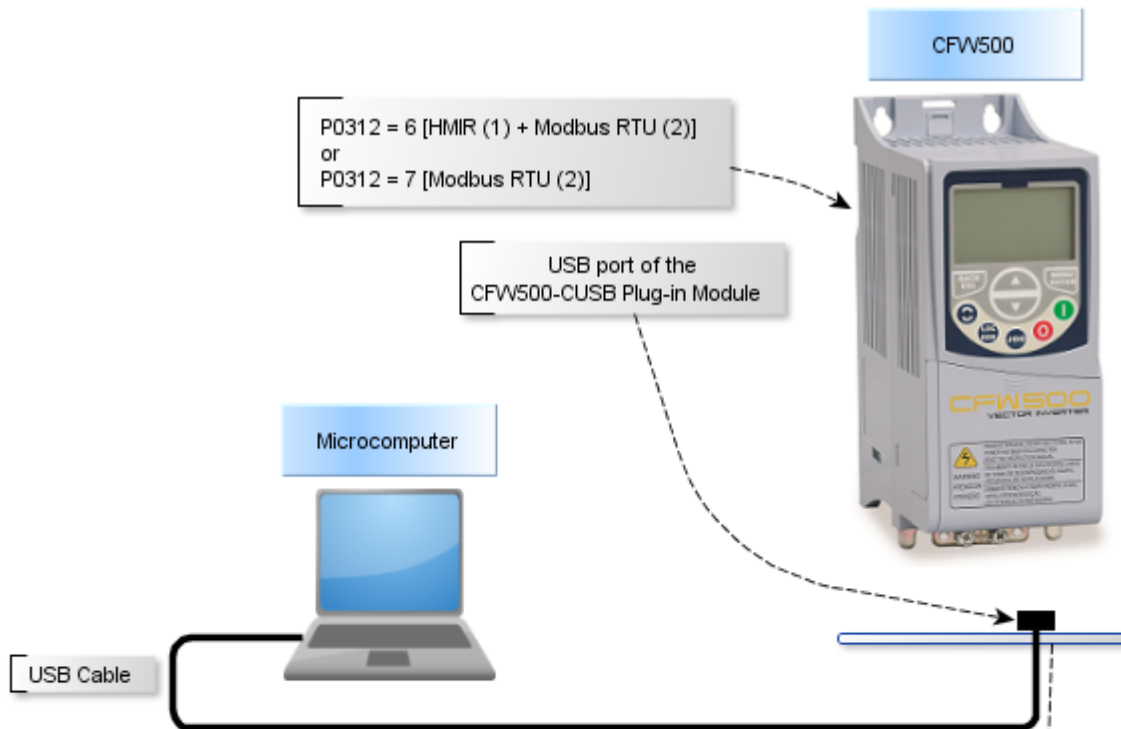
**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

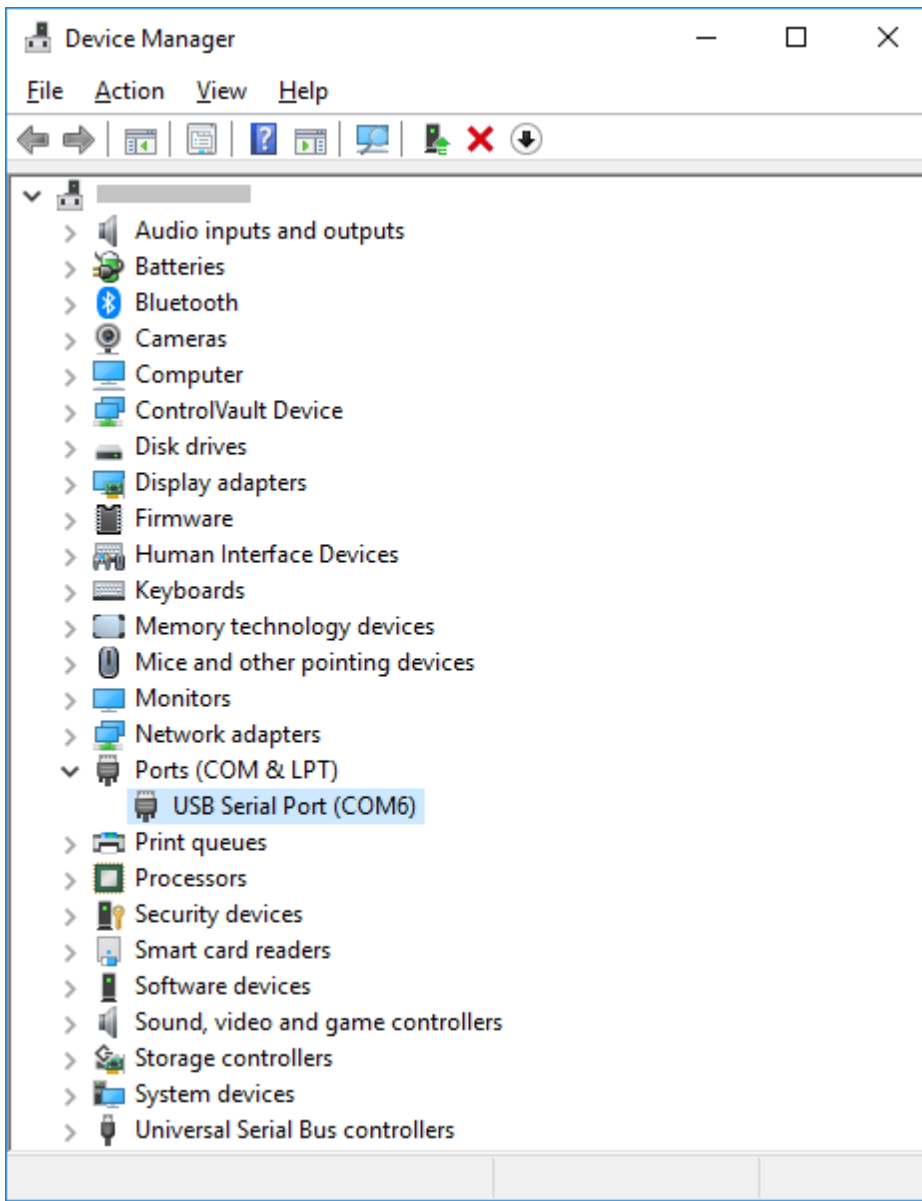
1. Insira o conector tipo B do cabo usb no conector usb do drive.
2. Insira o conector tipo A do cabo usb na porta usb do computador.
3. No gerenciador de dispositivo verifique qual porta serial está conectada.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão serial esteja selecionada.
5. A porta serial na janela Ajuste de Comunicação deve ser a mesma a porta serial que aparece no gerenciador de dispositivo, onde o cabo USB está conectado.

CFW500 / CFW501

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via USB.



Gerenciador de dispositivo do Windows indica a porta serial conectada ao drive.
O nome do computador no gerenciador de dispositivo está propositalmente ilegível.



No SuperDrive G2, selecione a porta serial corretamente na janela Ajuste de Comunicação conforme a seguir.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment: CFW500

Serial Port: COM6

Data Bits: 8

Stop Bits: 1

Parity: Even

Baud Rate: 19200

OK Cancel

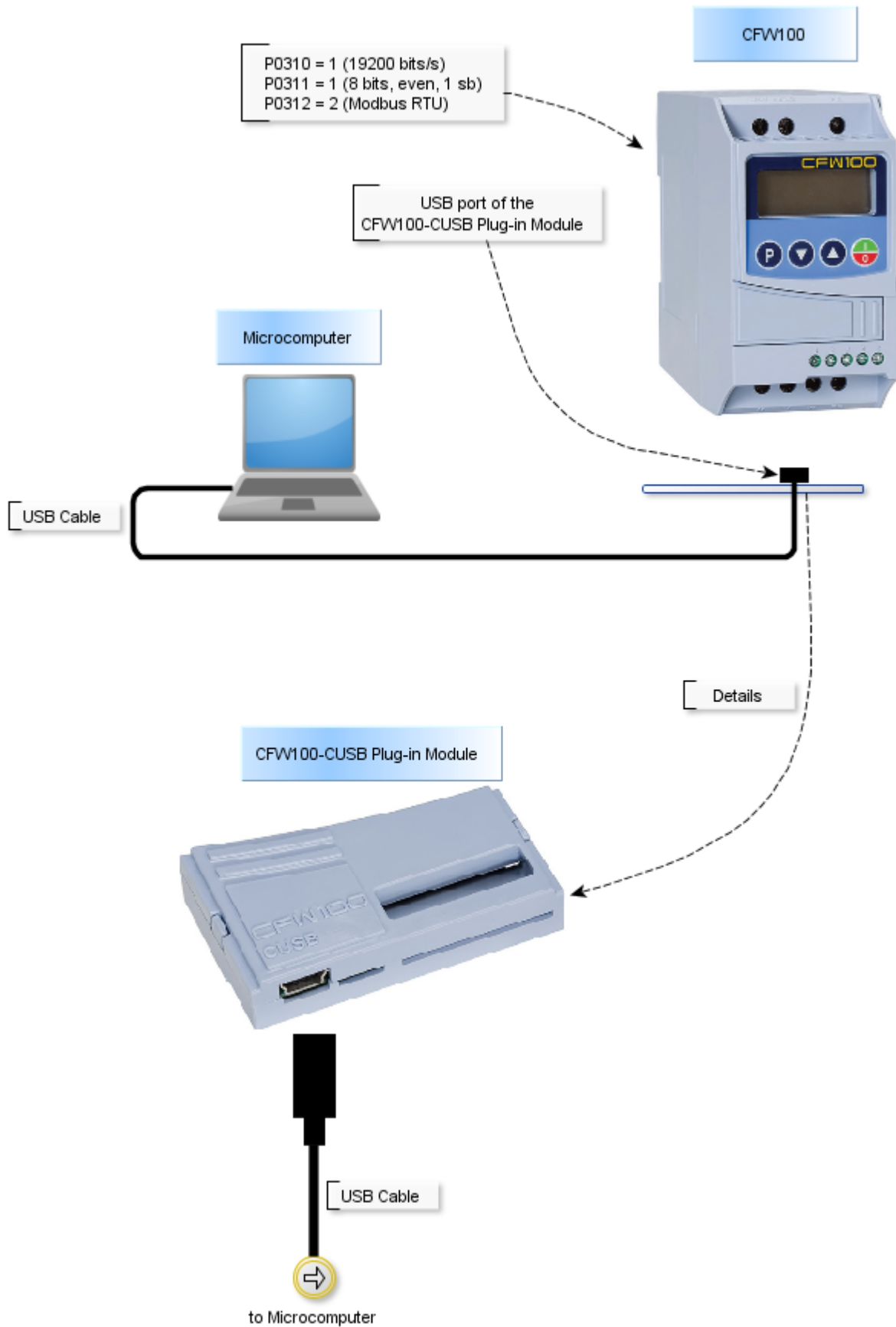
**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

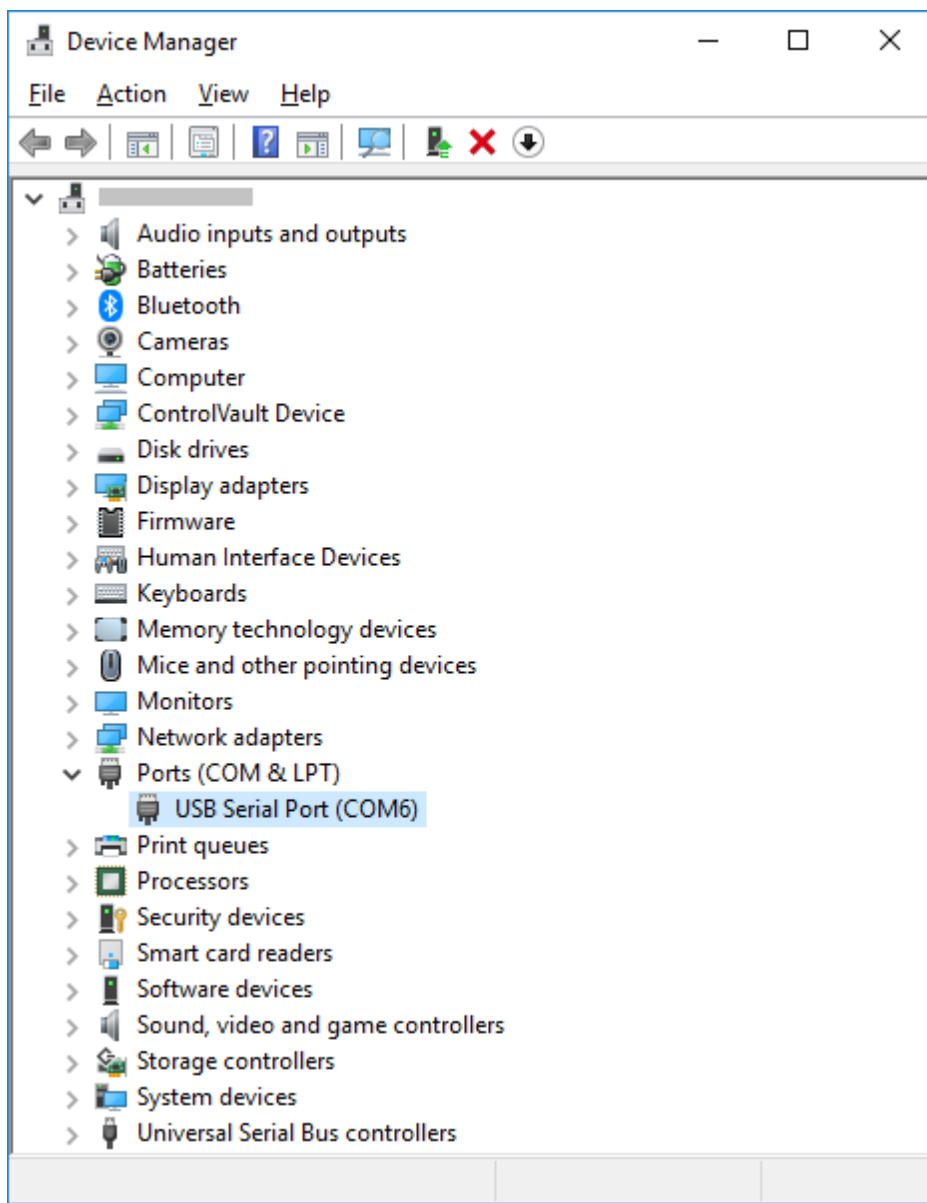
1. Insira o conector mini-B do cabo usb no conector usb do drive.
2. Insira o conector tipo A do cabo usb na porta usb do computador.
3. No gerenciador de dispositivo verifique qual porta serial está conectada.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão serial esteja selecionada.
5. A porta serial na janela Ajuste de Comunicação deve ser a mesma a porta serial que aparece no gerenciador de dispositivo, onde o cabo USB está conectado.

CFW100

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via USB.



Gerenciador de dispositivo do Windows indica a porta serial conectada ao drive.
 O nome do computador no gerenciador de dispositivo está propositalmente ilegível.



No SuperDrive G2, selecione a porta serial corretamente na janela Ajuste de Comunicação conforme a seguir.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment: CFW100

Serial Port: COM6

Data Bits: 8

Stop Bits: 1

Parity: Even

Baud Rate: 19200

OK Cancel

**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

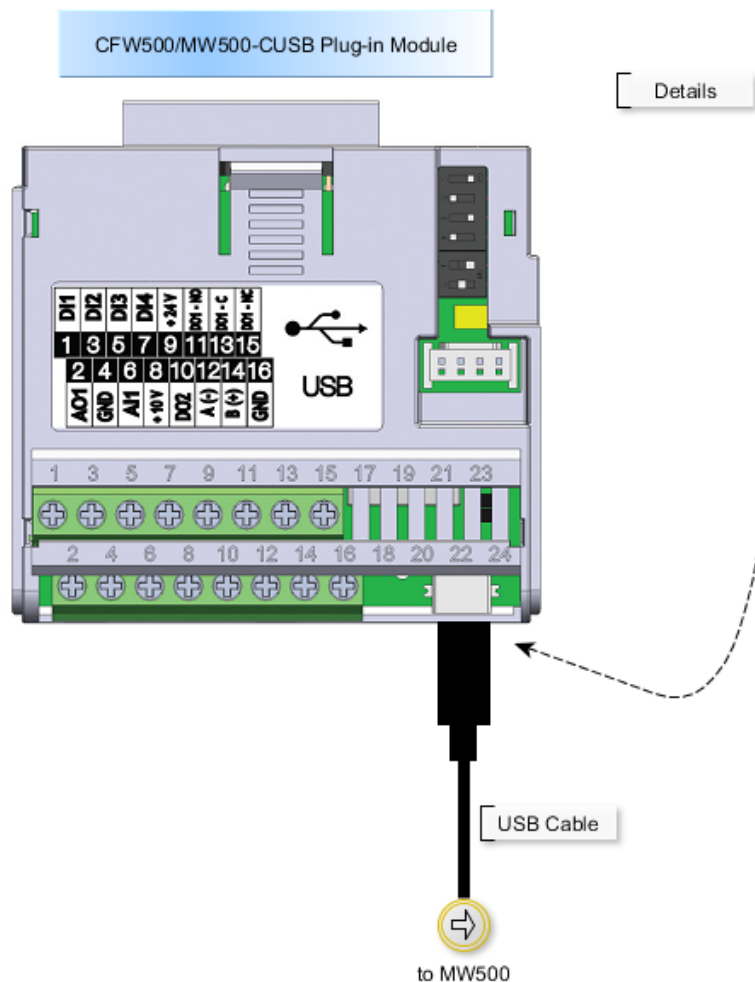
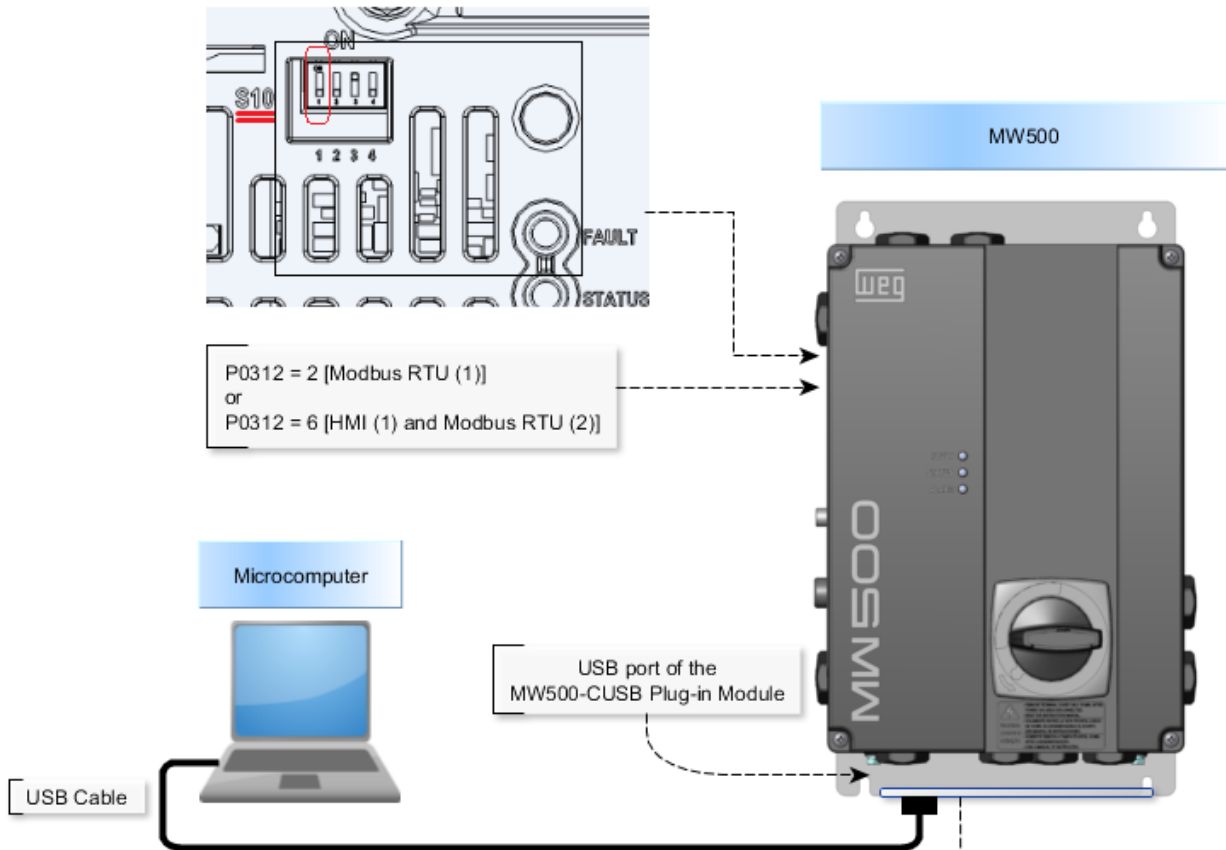
1. Insira o conector mini-B do cabo usb no conector usb do drive.
2. Insira o conector tipo A do cabo usb na porta usb do computador.
3. No gerenciador de dispositivo verifique qual porta serial está conectada.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão serial esteja selecionada.
5. A porta serial na janela Ajuste de Comunicação deve ser a mesma a porta serial que aparece no gerenciador de dispositivo, onde o cabo USB está conectado.
6. Nunca alterar valores nos parâmetros **P308**, **P310** e **P312** durante uma conexão. A alteração destes parâmetros causa a perda instantânea de comunicação entre o PC e o drive.

MW500

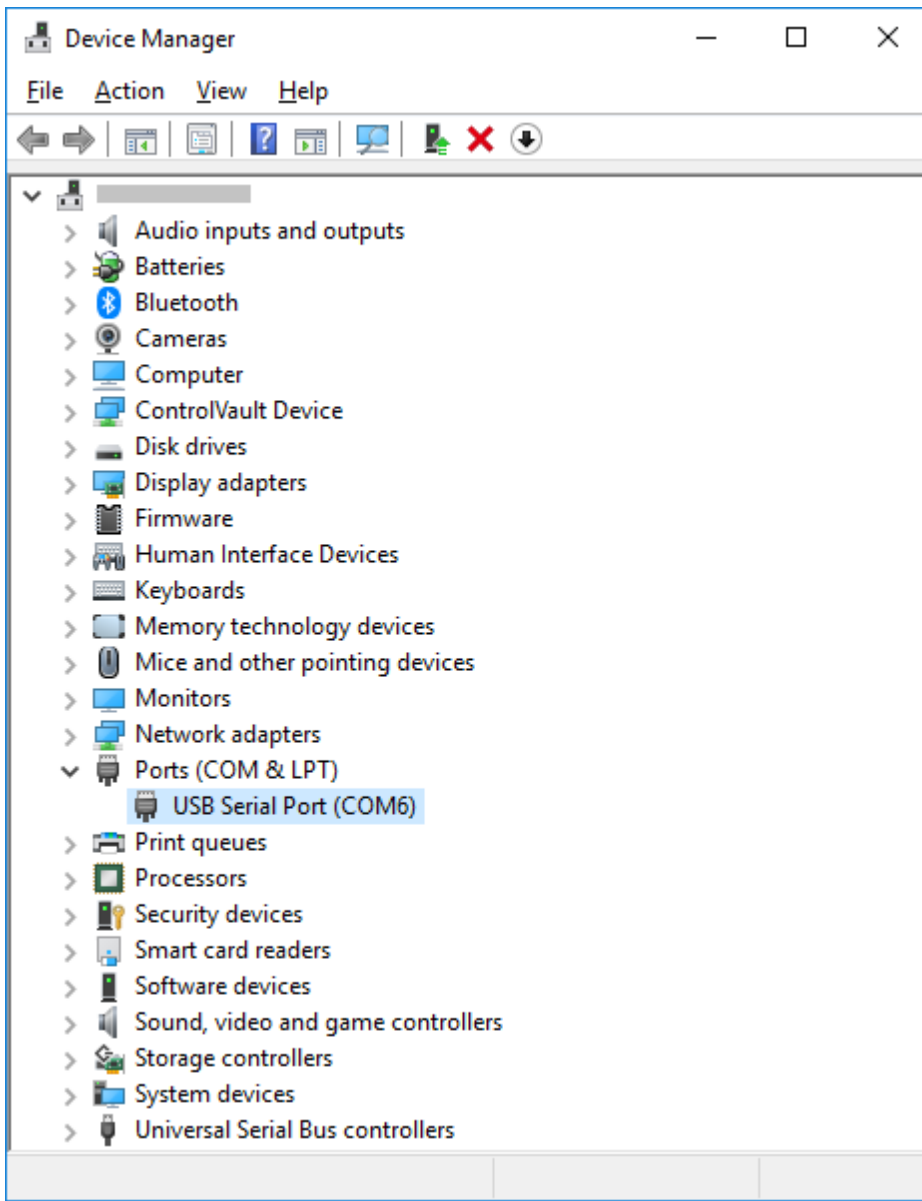
A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via USB:

**ATENÇÃO!**

Com o drive desligado, certificar-se de que a posição 1 do DipSwitch S10 esteja em OFF, conforme indicado abaixo:



O gerenciador de dispositivos do Windows indica a porta serial conectada ao drive. O nome do computador no gerenciador de dispositivo está propositalmente ilegível.



No SuperDrive G2, selecione a porta serial corretamente na janela Ajuste de Comunicação conforme a seguir.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment: MW500

Serial Port: COM6

Data Bits: 8

Stop Bits: 1

Parity: Even

Baud Rate: 19200

OK Cancel

**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. Insira o conector mini-B do cabo usb no conector usb do drive.
2. Insira o conector tipo A do cabo usb na porta usb do computador.
3. No gerenciador de dispositivo verifique qual porta serial está conectada.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão serial esteja selecionada.
5. A porta serial na janela Ajuste de Comunicação deve ser a mesma a porta serial que aparece no gerenciador de dispositivo, onde o cabo USB está conectado.

9.4 Conexão RS232

O padrão RS-232 (Recommended Standard 232) é utilizado apenas em comunicações do tipo ponto a ponto, ou seja, só admite dois dispositivos para comunicação, um mestre e um escravo.

O drive, que é o escravo, deve estar localizado à uma distância menor que 10 m do computador (mestre).

SSW-06

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via RS232 ponto-a-ponto.



ATENÇÃO!

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. Abra a tampa frontal do drive.
2. Conecte o [Cabo Serial RS232 PC/Drive](#) ao conector serial X2.
3. Insira o conector DB9 em qualquer uma das portas seriais COM do computador. Use uma das portas seriais disponíveis, visto que esta informação será necessária posteriormente no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 durante operação.
4. Configure os parâmetros de comunicação no drive. Os parâmetros necessários estão descritos em [Parametrização do Drive](#).

SSW-07

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via RS232 ponto-a-ponto.



ATENÇÃO!

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. Retire a tampa para opcionais plug-in.
2. Substitua a tampa pelo módulo opcional plug-In. Certifique-se que o módulo esteja conectado.
3. Insira o conector DB9 do [Cabo para Conexão RS232](#) ao módulo opcional (conector XC41) e aperte os parafusos para fixar o conector.
4. Insira o conector DB9 em qualquer uma das portas seriais COM do computador. Use uma das portas seriais disponíveis, visto que esta informação será necessária posteriormente no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 durante operação.
5. Configure os parâmetros de comunicação no drive. Os parâmetros necessários estão descritos em [Parametrização do Drive](#).

SSW-08



ATENÇÃO!

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. Retire a tampa para opcionais plug-in.
2. Substitua a tampa pelo módulo opcional plug-In. Certifique-se que o módulo esteja conectado.
3. Insira o conector DB9 do [Cabo para Conexão RS232](#) ao módulo opcional (conector XC41) e aperte os parafusos para fixar o conector.
4. Insira o conector DB9 em qualquer uma das portas seriais COM do computador. Use uma das portas seriais disponíveis, visto que esta informação será necessária posteriormente no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 durante operação.
5. Configure os parâmetros de comunicação no drive. Os parâmetros necessários estão descritos em [Parametrização do Drive](#).

MW500



ATENÇÃO!

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. Certifique-se que o acessório RS232 Serial Interface Module esteja presente e corretamente conectado no drive.
2. Conecte o conector DB9 do [Cabo para Conexão RS232](#) ao conector DB9 do acessório RS232 Serial Interface Module.
3. Insira o outro conector DB9 do cabo em qualquer uma das portas seriais COM do computador. Use uma das portas seriais disponíveis, visto que esta informação será necessária posteriormente no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 durante operação.
4. Configure os parâmetros de comunicação no drive. Os parâmetros necessários estão descritos em [Parametrização do Drive](#).

CFW-09 PM



ATENÇÃO!

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. Retire a HMI do inversor.
2. Instale o Módulo RS-232 Serial Interface no local da HMI.
3. Conecte o [Cabo Serial RS232 PC/Drive](#) ao conector serial XC7.
4. Insira o conector DB9 em qualquer uma das portas seriais COM do computador. Use uma das portas seriais disponíveis, visto que esta informação será necessária posteriormente no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 durante operação.
5. Configure os parâmetros de comunicação no drive. Os parâmetros necessários estão

descritos em [Parametrização do Drive](#).

9.5 Conexão RS485

O padrão RS-485 (Recommended Standard 485) é um padrão de comunicação serial.

É baseado na transmissão diferencial de dados, através de um par de fios, que é ideal para transmissão em altas velocidades, longas distâncias e em ambientes propícios a interferência eletromagnética.

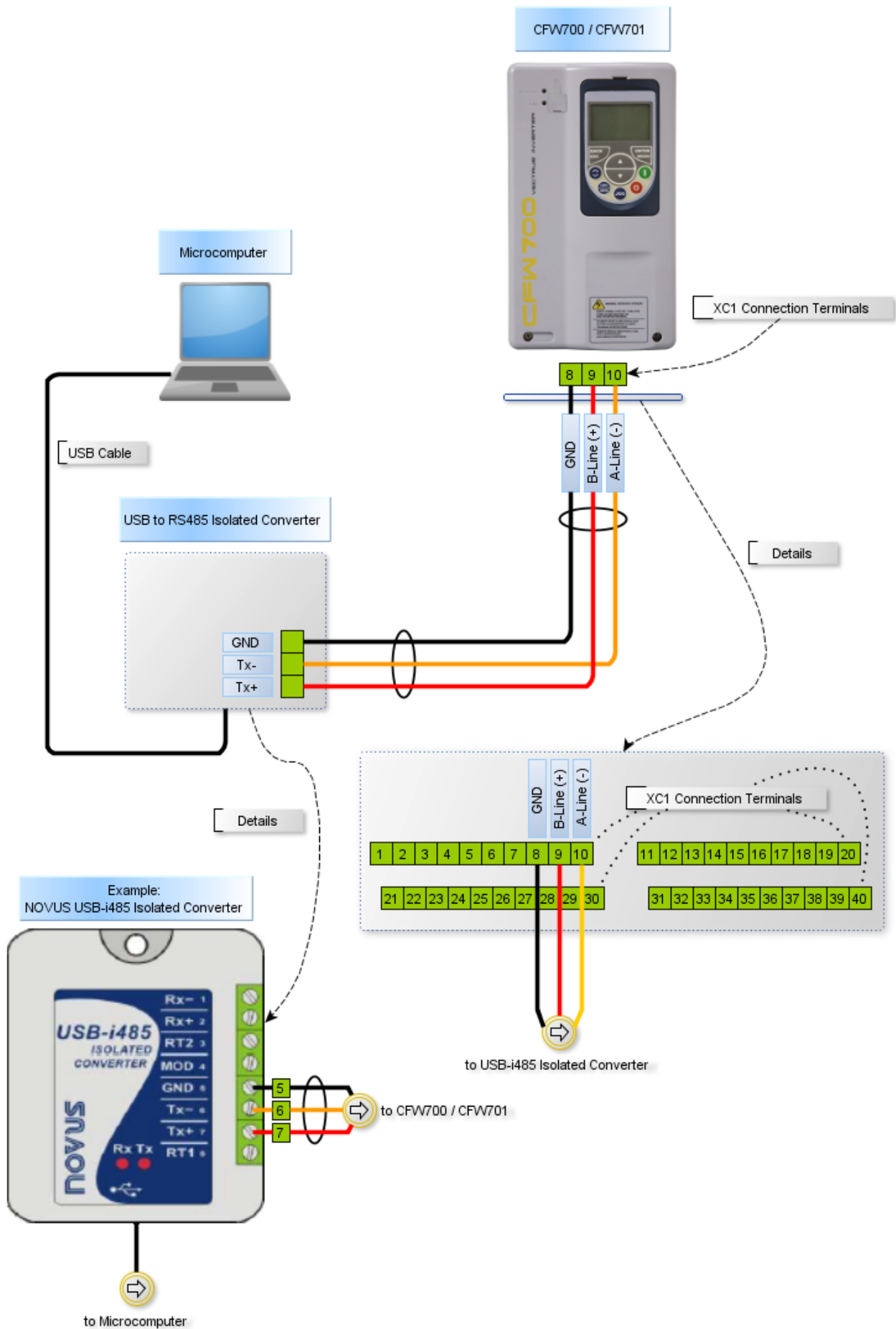
Ele permite a comunicação entre vários elementos participantes (multipontos) em uma mesma rede de dados.

RS-485 não é um protocolo, é simplesmente uma interface elétrica.

O drive, que é o escravo, deve estar localizado à uma distância menor que 1000 m do computador (mestre).

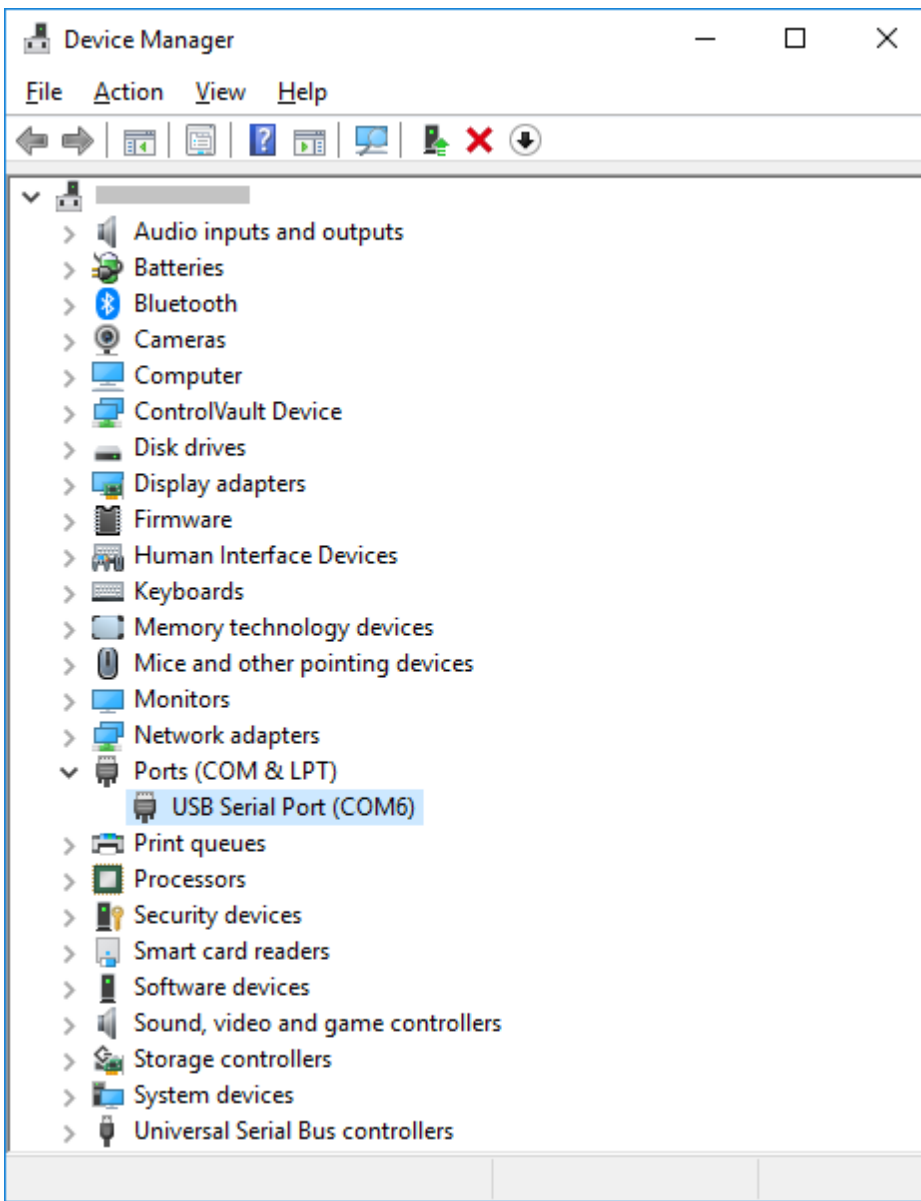
CFW700 / CFW701

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via RS485 ponto-a-ponto.



O Gerenciador de Dispositivo do Windows indica a porta serial conectada ao conversor USB RS485.

O nome do computador no Gerenciador de Dispositivo está propositalmente ilegível.



No SuperDrive G2, selecione a porta serial corretamente na janela Ajuste de Comunicação conforme a seguir.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment: CFW700

Serial Port: COM6

Data Bits: 8

Stop Bits: 1

Parity: Even

Baud Rate: 19200

OK Cancel

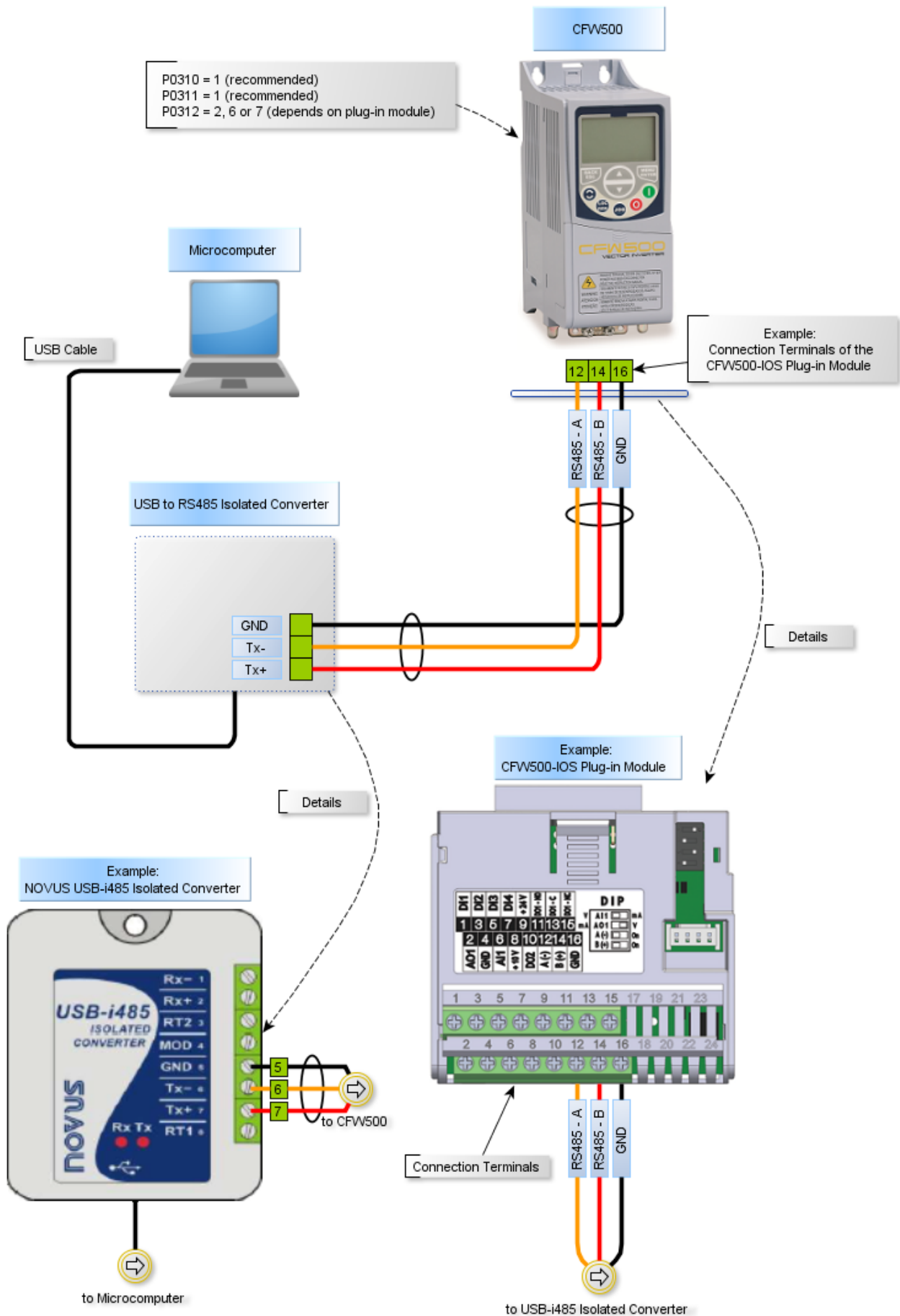
**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. Insira o conector tipo B do cabo USB no conector USB do conversor USB RS485.
2. Insira o conector tipo A do cabo USB na porta USB do computador.
3. No gerenciador de dispositivo verifique qual porta serial está conectada.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão serial esteja selecionada.
5. A porta serial na janela Ajuste de Comunicação deve ser a mesma a porta serial que aparece no gerenciador de dispositivo, onde o cabo USB está conectado.

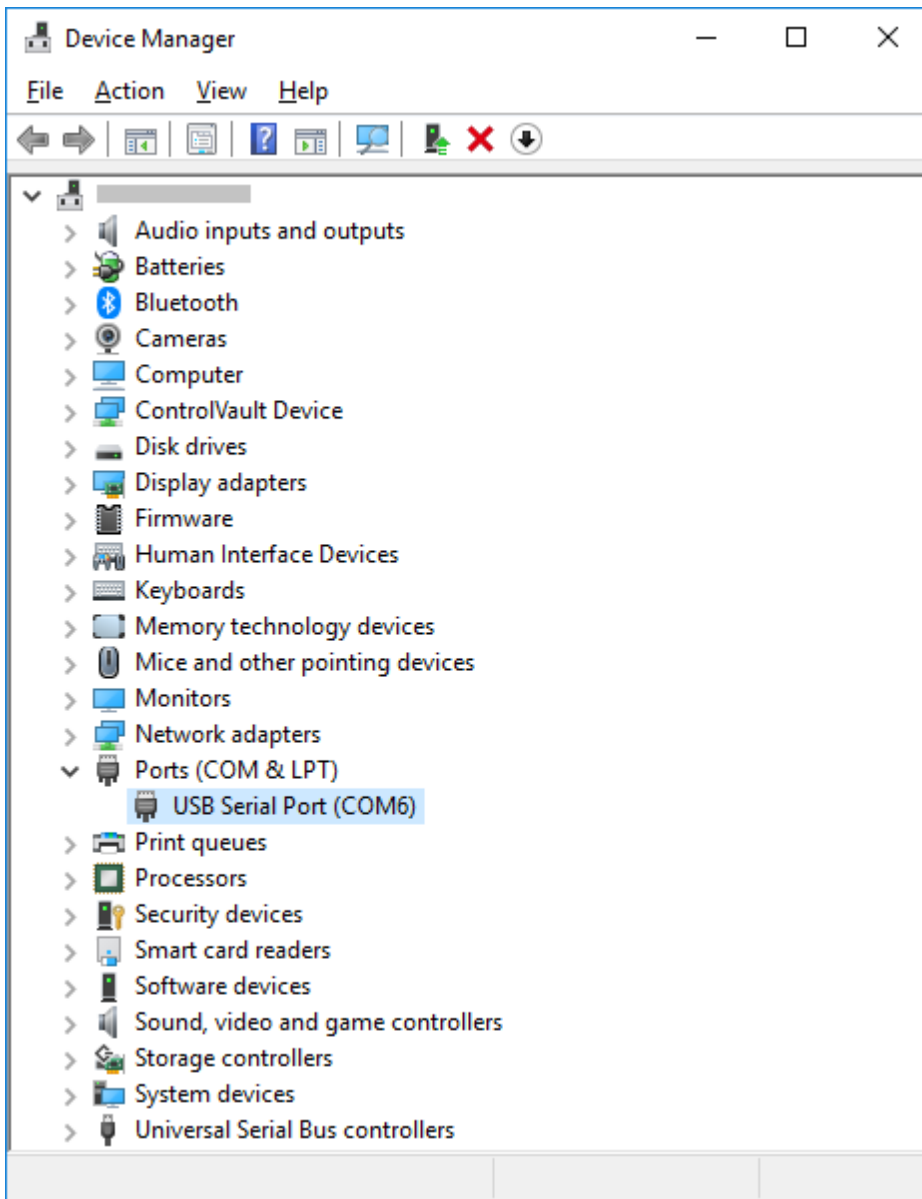
CFW500 / CFW501

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via RS485 ponto-a-ponto.



O Gerenciador de Dispositivo do Windows indica a porta serial conectada ao conversor USB RS485.

O nome do computador no gerenciador de dispositivo está propositalmente ilegível.



No SuperDrive G2, selecione a porta serial corretamente na janela Ajuste de Comunicação conforme a seguir.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment: CFW500

Serial Port: COM6

Data Bits: 8

Stop Bits: 1

Parity: Even

Baud Rate: 19200

OK Cancel

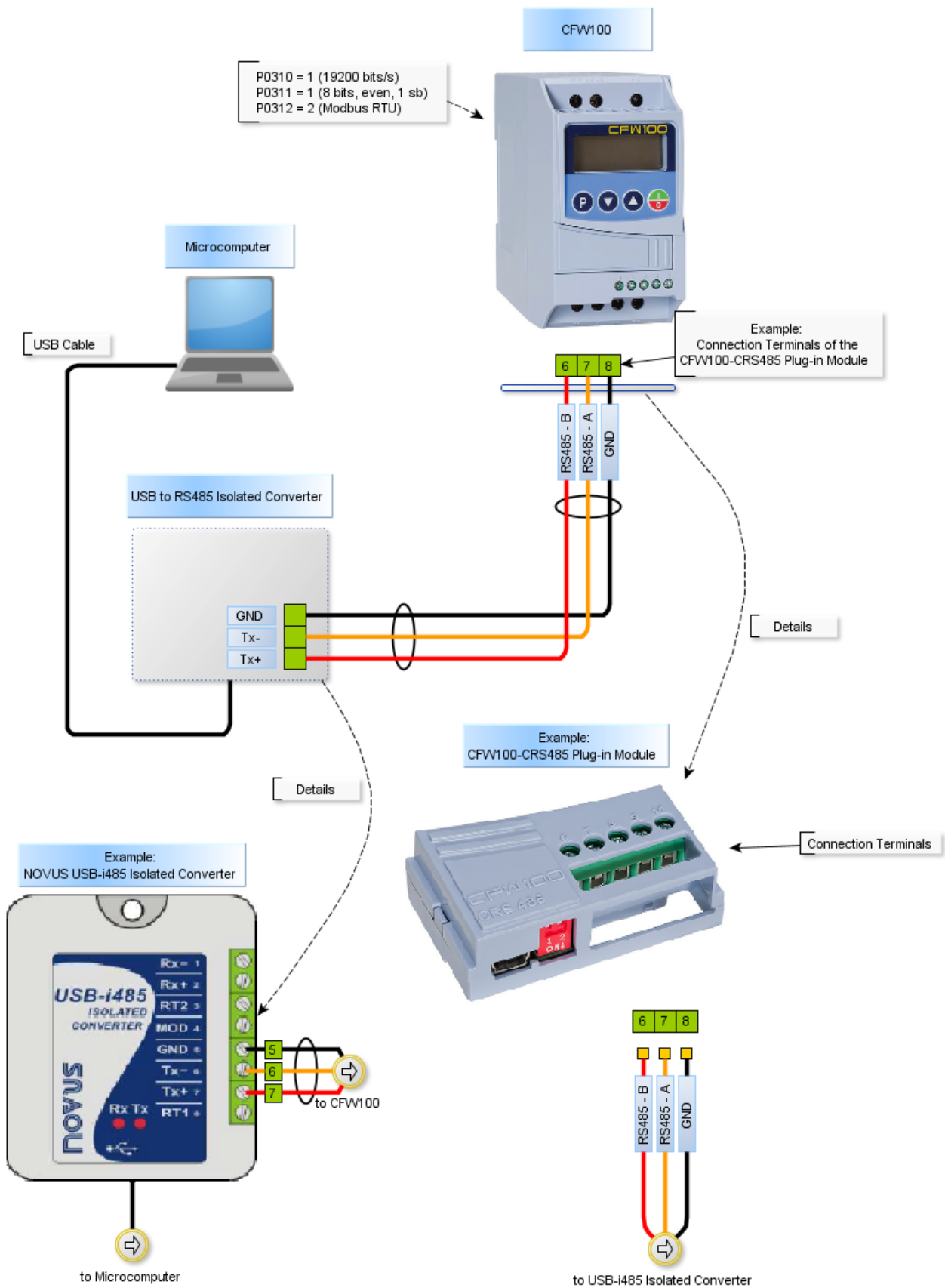
**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

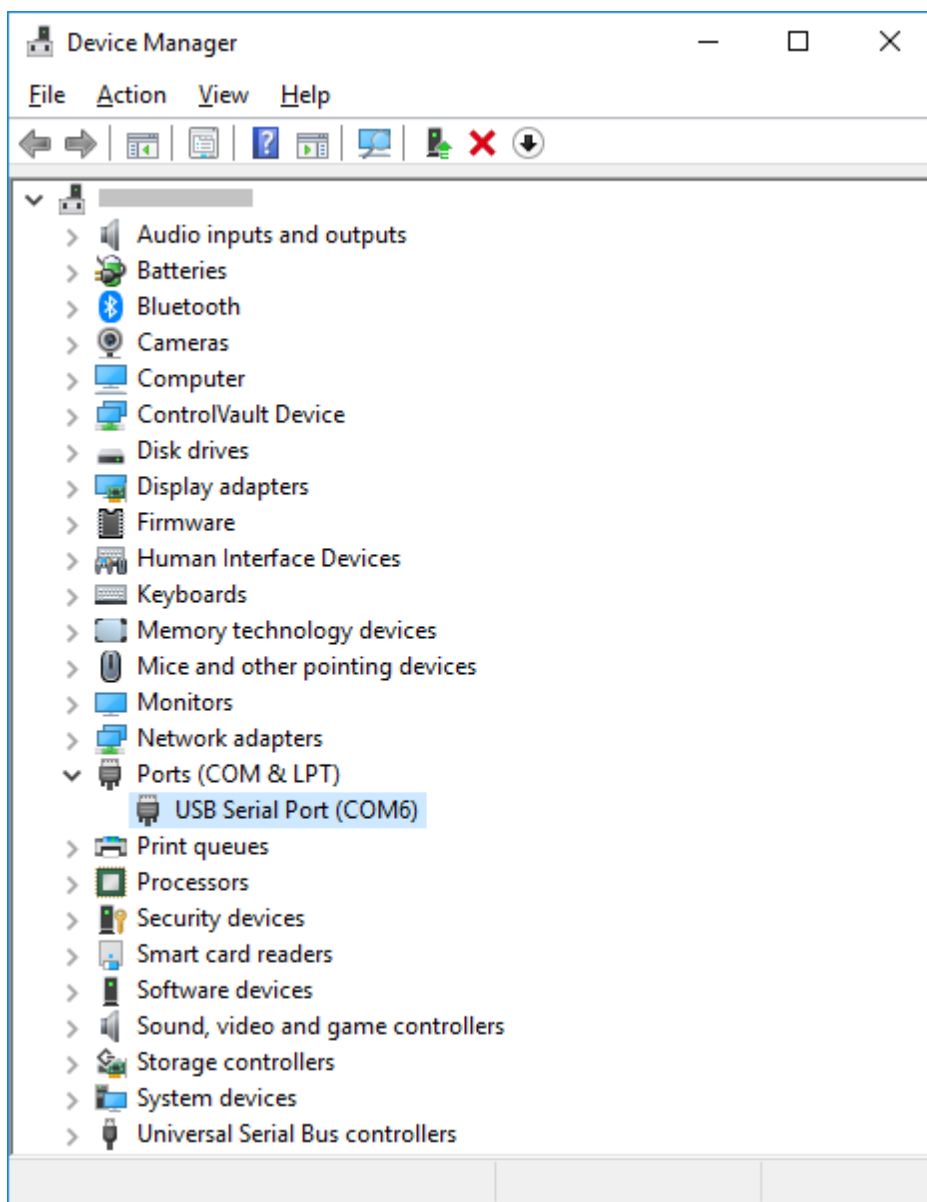
1. Insira o conector tipo B do cabo USB no conector USB do conversor USB RS485.
2. Insira o conector tipo A do cabo USB na porta USB do computador.
3. No gerenciador de dispositivo verifique qual porta serial está conectada.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão serial esteja selecionada.
5. A porta serial na janela Ajuste de Comunicação deve ser a mesma a porta serial que aparece no gerenciador de dispositivo, onde o cabo USB está conectado.

CFW100

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via RS485 ponto-a-ponto.



O Gerenciador de Dispositivo do Windows indica a porta serial conectada ao conversor USB RS485.
 O nome do computador no gerenciador de dispositivo está propositalmente ilegível.



No SuperDrive G2, selecione a porta serial corretamente na janela Ajuste de Comunicação conforme a seguir.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment: CFW100

Serial Port: COM6

Data Bits: 8

Stop Bits: 1

Parity: Even

Baud Rate: 19200

OK Cancel

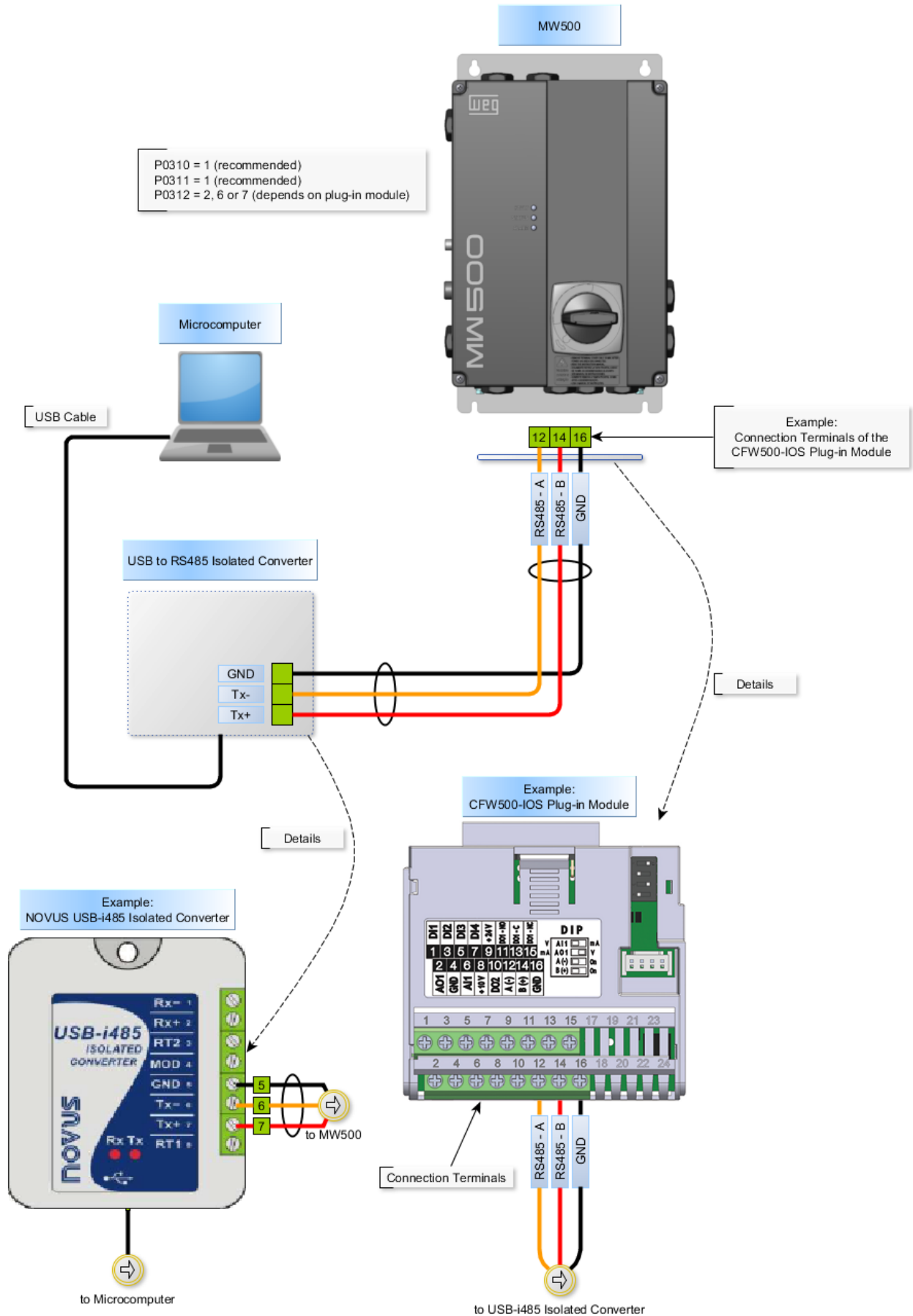
**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. Insira o conector tipo B do cabo USB no conector USB do conversor USB RS485.
2. Insira o conector tipo A do cabo USB na porta USB do computador.
3. No gerenciador de dispositivo verifique qual porta serial está conectada.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão serial esteja selecionada.
5. A porta serial na janela Ajuste de Comunicação deve ser a mesma a porta serial que aparece no gerenciador de dispositivo, onde o cabo USB está conectado.

MW500

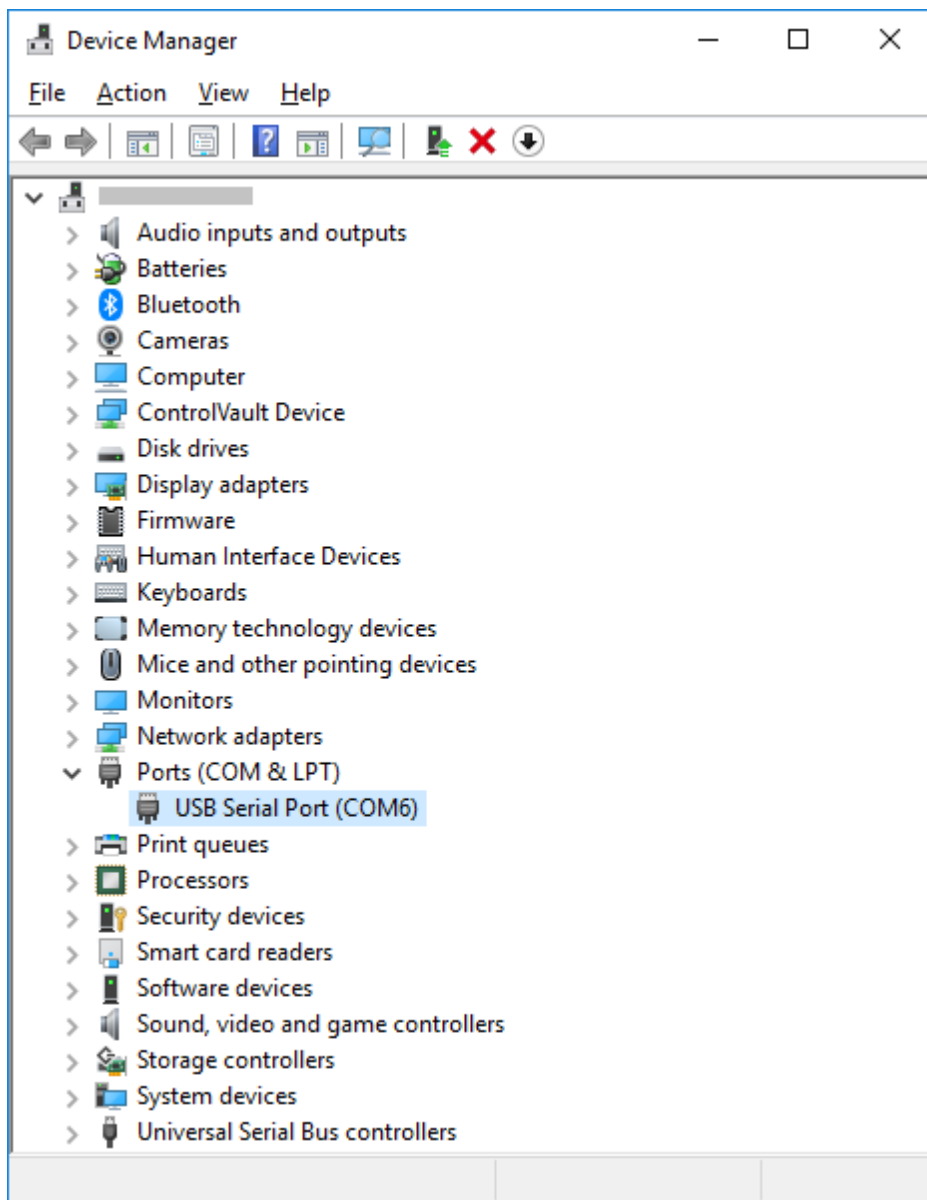
A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via RS485 ponto-a-ponto.



O Gerenciador de Dispositivo do Windows indica a porta serial conectada ao conversor USB

RS485.

O nome do computador no gerenciador de dispositivo está propositalmente ilegível.



No SuperDrive G2, selecione a porta serial corretamente na janela Ajuste de Comunicação conforme a seguir.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment: MW500

Serial Port: COM6

Data Bits: 8

Stop Bits: 1

Parity: Even

Baud Rate: 19200

OK Cancel

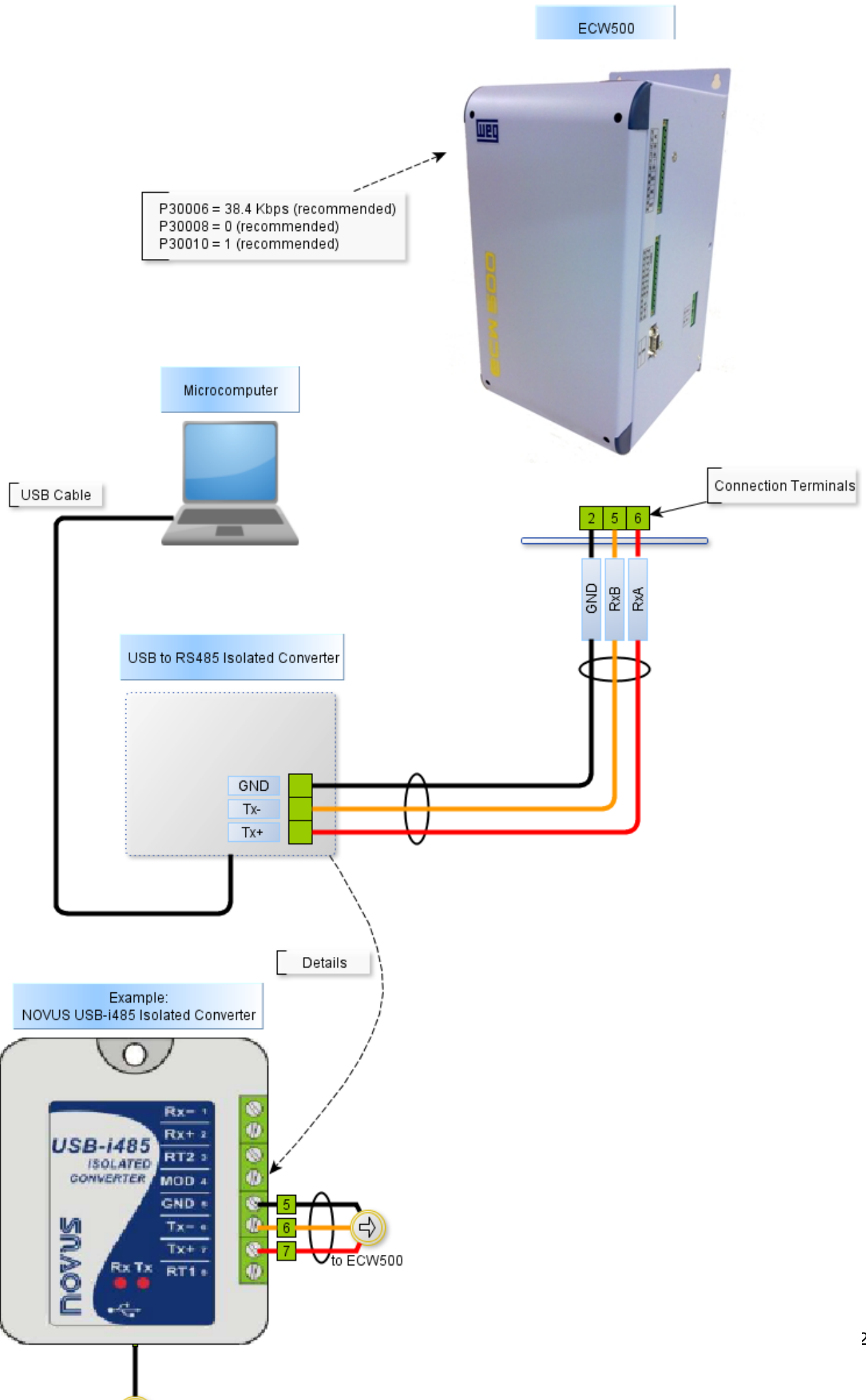
**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

1. Insira o conector tipo B do cabo USB no conector USB do conversor USB RS485.
2. Insira o conector tipo A do cabo USB na porta USB do computador.
3. No gerenciador de dispositivo verifique qual porta serial está conectada.
4. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão serial esteja selecionada.
5. A porta serial na janela Ajuste de Comunicação deve ser a mesma a porta serial que aparece no gerenciador de dispositivo, onde o cabo USB está conectado.

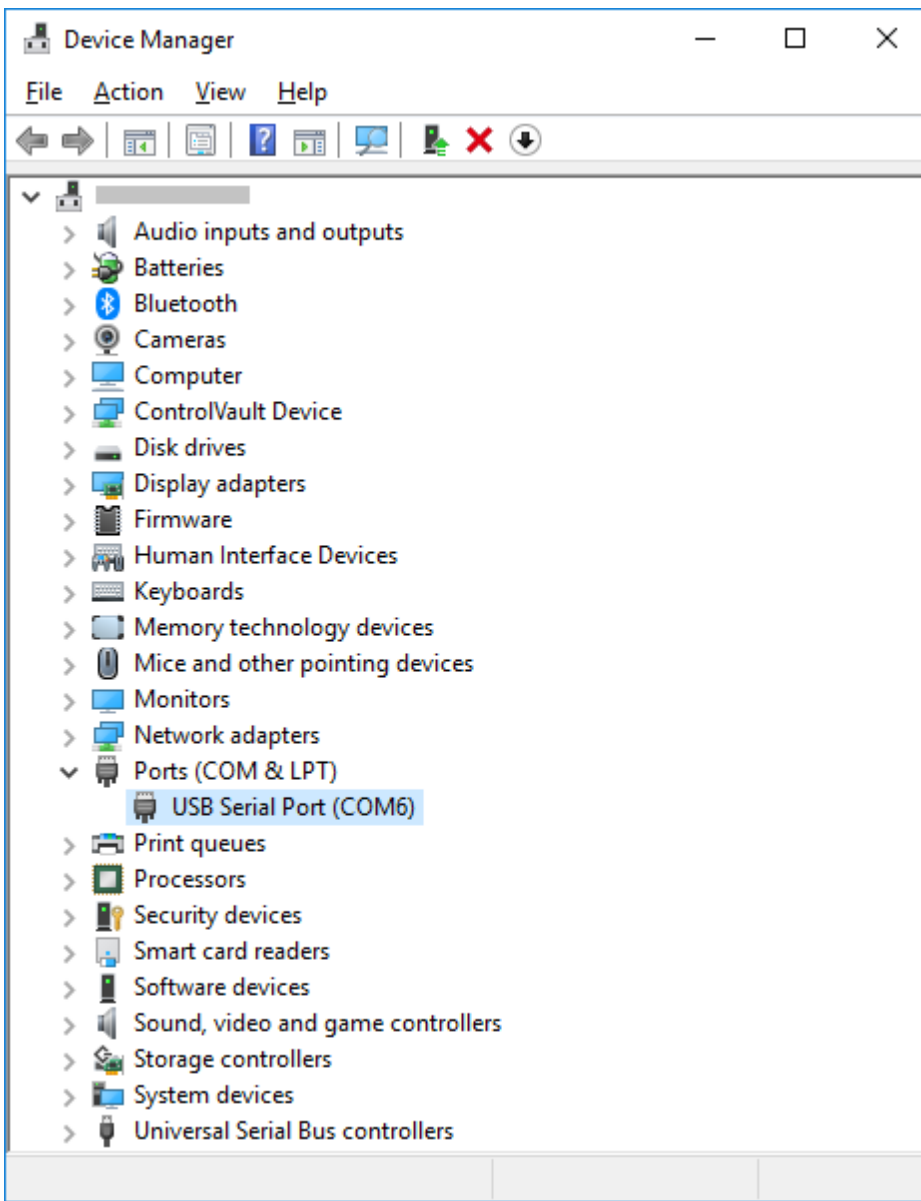
ECW500

A figura abaixo mostra como conectar um computador ao drive via RS485 ponto-a-ponto.



O Gerenciador de Dispositivo do Windows indica a porta serial conectada ao conversor USB RS485.

O nome do computador no gerenciador de dispositivo está propositalmente ilegível.



No SuperDrive G2, selecione a porta serial corretamente na janela Ajuste de Comunicação conforme a seguir.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment: ECW500

Serial Port: COM6

Data Bits: 8

Stop Bits: 1

Parity: No Parity

Baud Rate: 38400

OK Cancel

**ATENÇÃO!**

Desligar o drive antes de fazer as conexões.

6. Insira o conector tipo B do cabo USB no conector USB do conversor USB RS485.
7. Insira o conector tipo A do cabo USB na porta USB do computador.
8. No gerenciador de dispositivo verifique qual porta serial está conectada.
9. Certifique-se que no [Ajuste de Comunicação](#) do SuperDrive G2 a conexão serial esteja selecionada.
10. A porta serial na janela Ajuste de Comunicação deve ser a mesma a porta serial que aparece no gerenciador de dispositivo, onde o cabo USB está conectado.

9.6 Conexão Bluetooth

Bluetooth é um padrão global de comunicação sem fio e de baixo consumo de energia que permite a transmissão de dados entre dispositivos, desde que um esteja próximo do outro.

A transmissão de dados é feita por meio de radiofrequência, permitindo que um dispositivo detecte o outro independente de suas posições, sendo necessário apenas que ambos estejam dentro do limite de proximidade.

O drive deve estar localizado à uma distância menor que 1m, 10m ou 100m do computador, dependendo da classe da tecnologia Bluetooth disponível em seu microcomputador.

Classe	Alcance
Classe 1	Até 100 m (330 pés)
Classe 2	Até 10 m (33 pés)
Classe 3	Até 1 m (3 pés)

O uso dos dispositivos Bluetooth, porém, requer pareamento antes de permitir o uso de seus serviços.

Parear dispositivos é o estabelecimento de uma conexão entre dois dispositivos bluetooth (no caso entre computador e drive).

CFW100

Os tópicos abaixo apresentam detalhes do uso da tecnologia Bluetooth.

Os passos apresentados neste capítulo são válidos para Windows 10.

Para outros sistemas operacionais (Windows 7 / 8 / 8.1) os passos são semelhantes, consulte a ajuda do Windows.

Drive com Acessório CFW100-CBLT

Certifique-se que o drive possui o módulo de comunicação Bluetooth denominado CFW100-CBLT.

Certifique-se que o drive possui os parâmetros P310, P311 e P312 ajustados com os valores no padrão de fábrica.

Se o computador não tem tecnologia Bluetooth, então utilize um [adaptador USB Bluetooth](#).

NOTA!

Uma vez habilitado o Bluetooth no computador, não remova ou substitua o adaptador USB Bluetooth durante o uso.



Para o correto funcionamento do inversor CFW100 com o módulo CFW100-CBLT, os parâmetros P310, P311 e P312 devem estar ajustados com os valores padrão de fábrica. Durante a comunicação os valores dos parâmetros P308, P310, P311 e P312 não devem ser modificados. Caso contrário há perda de comunicação entre o drive e o SuperDrive G2.

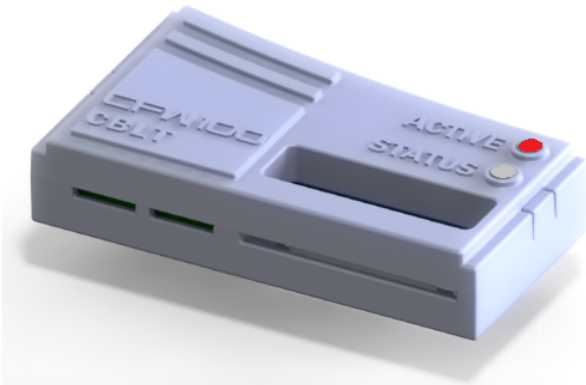


Módulo de Comunicação Bluetooth

Certifique-se que o módulo de comunicação Bluetooth do drive esteja com o Led vermelho aceso (ACTIVE). Isto indica que o módulo CFW100-CBLT está ativo.

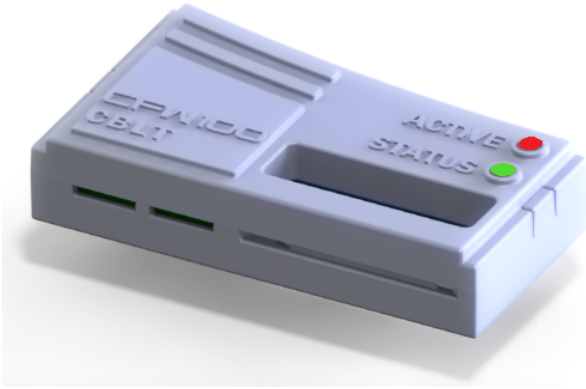
O módulo de comunicação CFW100-CBLT possui dois Leds que indicam os estado da comunicação:

01 - Led Vermelho (ACTIVE): indica que o módulo CFW100-CBLT está ativo.



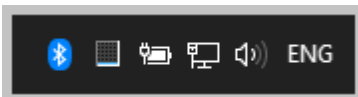
02 - Led Verde (STATUS): indica que o módulo CFW100-CBLT está com o serviço de comunicação serial ativo.

Isto significa que após o pareamento com sucesso, quando o SuperDrive G2 inicia uma comunicação com o CFW100, por exemplo leitura de um parâmetro do drive, o Led verde acende e não apaga mais enquanto o drive permanecer ligado (mesmo não ocorrendo mais nenhum tipo de comunicação entre drive e SuperDrive G2). O Led será apagado somente após desligar o drive. Ao religar o drive, o Led verde permanece apagado.



Computador com Bluetooth Ativo

Certifique-se que a interface Bluetooth no computador esteja ligada ou o adaptador USB Bluetooth no computador esteja conectado e operante. O logotipo Bluetooth aparece na barra de tarefas do Windows.

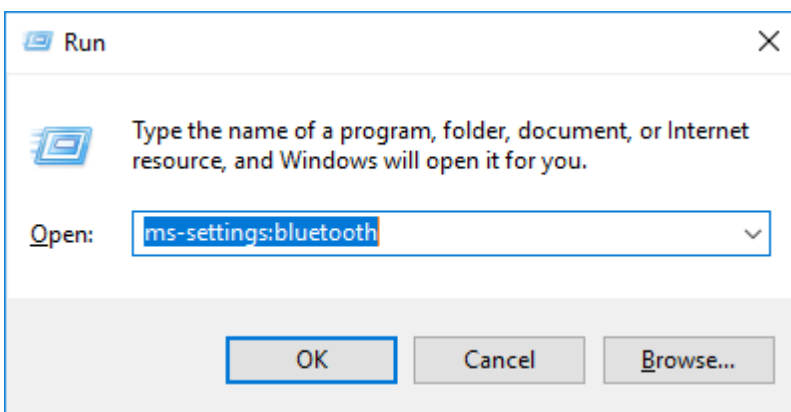


O estado do Bluetooth no computador também pode ser verificado pela janela configurações do Windows.

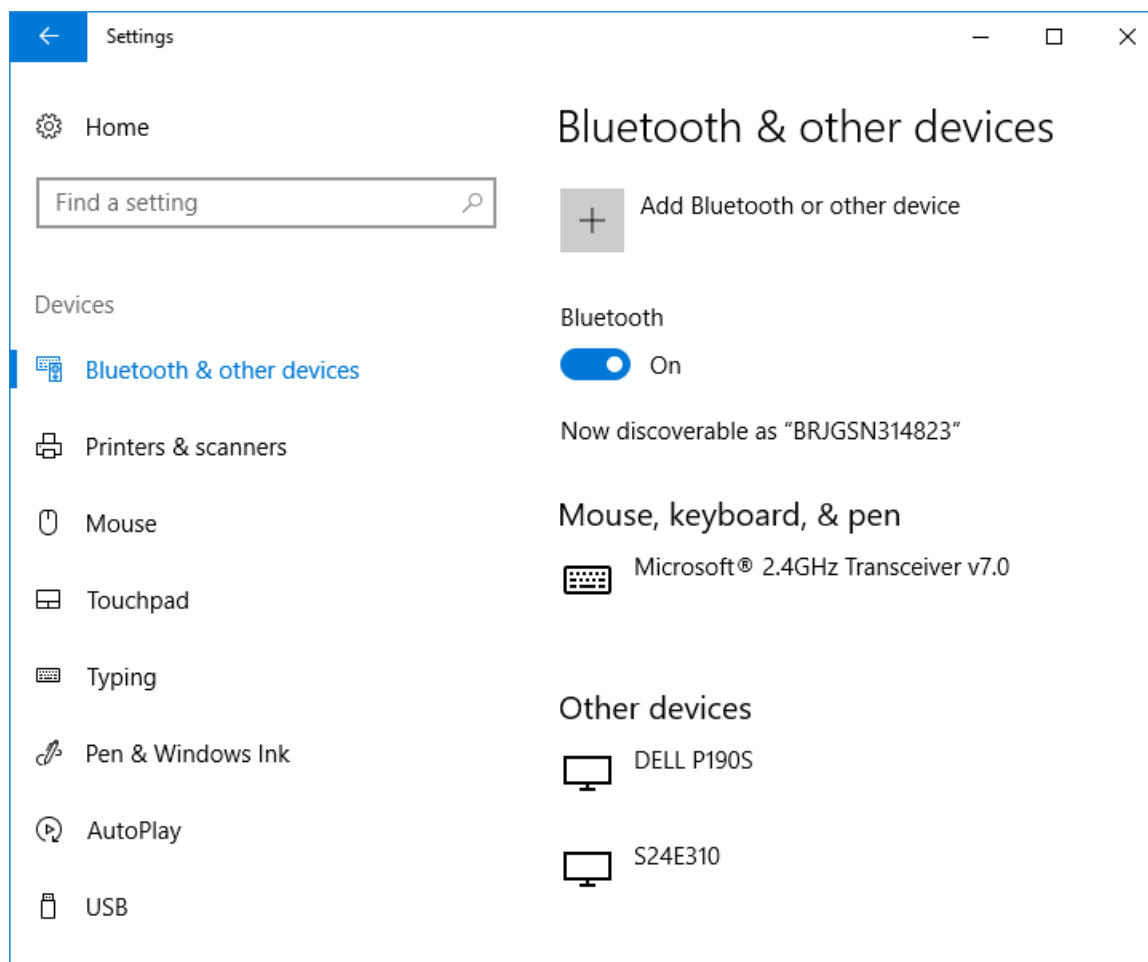
01 - Uma das maneiras de visualizar as configurações está descrita abaixo.

1. Pressionar tecla WIN + R,
2. Teclar ms-settings:bluetooth
3. Pressionar OK
4. A janela com as configurações do Bluetooth será aberta e poderá ser verificado se o Bluetooth está ativo.

A janela abaixo ilustra a operação.



Botão azul abaixo indica que o Bluetooth está ativo no computador.



02 - Uma segunda maneira de visualizar as configurações está descrita abaixo.

Menu Iniciar do Windows > Configurações > Dispositivos > Bluetooth & Outros Dispositivos = verificar o estado do Bluetooth, se está ativo.

CONECTAR O COMPUTADOR AO DRIVE VIA BLUETOOTH

São necessárias apenas 2 etapas para preparar o ambiente para utilização do Bluetooth:

01 - Inicialmente é necessário parear o Windows com o drive (ver item **Parear o Windows com o Drive**),

02 - Em seguida você deve configurar o SuperDrive G2 para comunicação Bluetooth (ver item **Configurar a Comunicação Bluetooth no SuperDrive G2**).

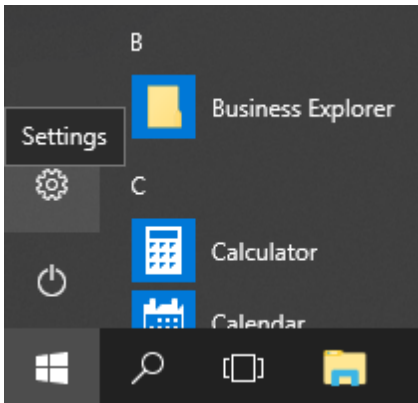
Após estas 2 etapas, o SuperDrive G2 estará pronto para se comunicar via Bluetooth com o Drive.

Parear o Windows com o Drive

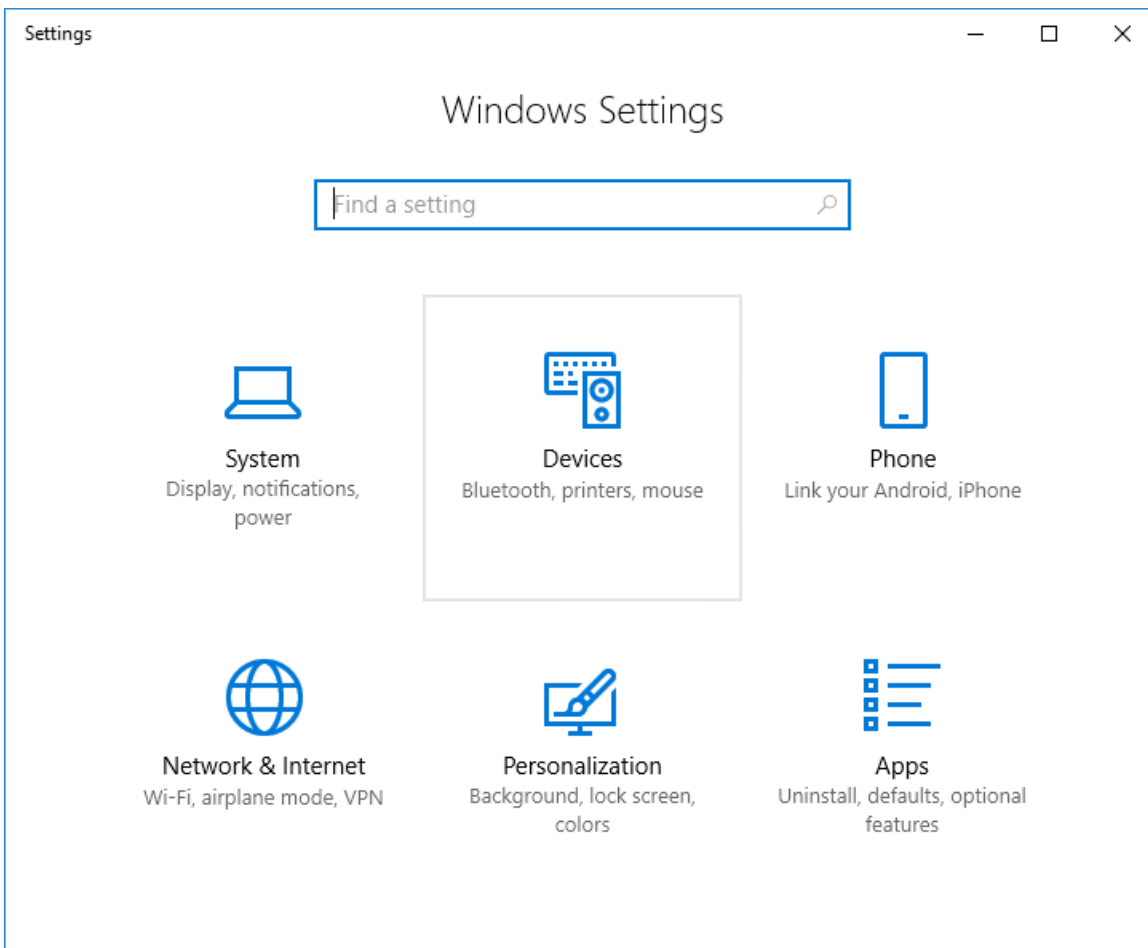
Durante o primeiro uso, Windows solicita a execução de algumas etapas adicionais conforme abaixo.

01 - Ligue o CFW100 (com Bluetooth) e torne-o detectável.

02 - Clique no botão do Menu Iniciar do Windows, no canto esquerdo da tela. Depois, selecione o ícone de Configurações.

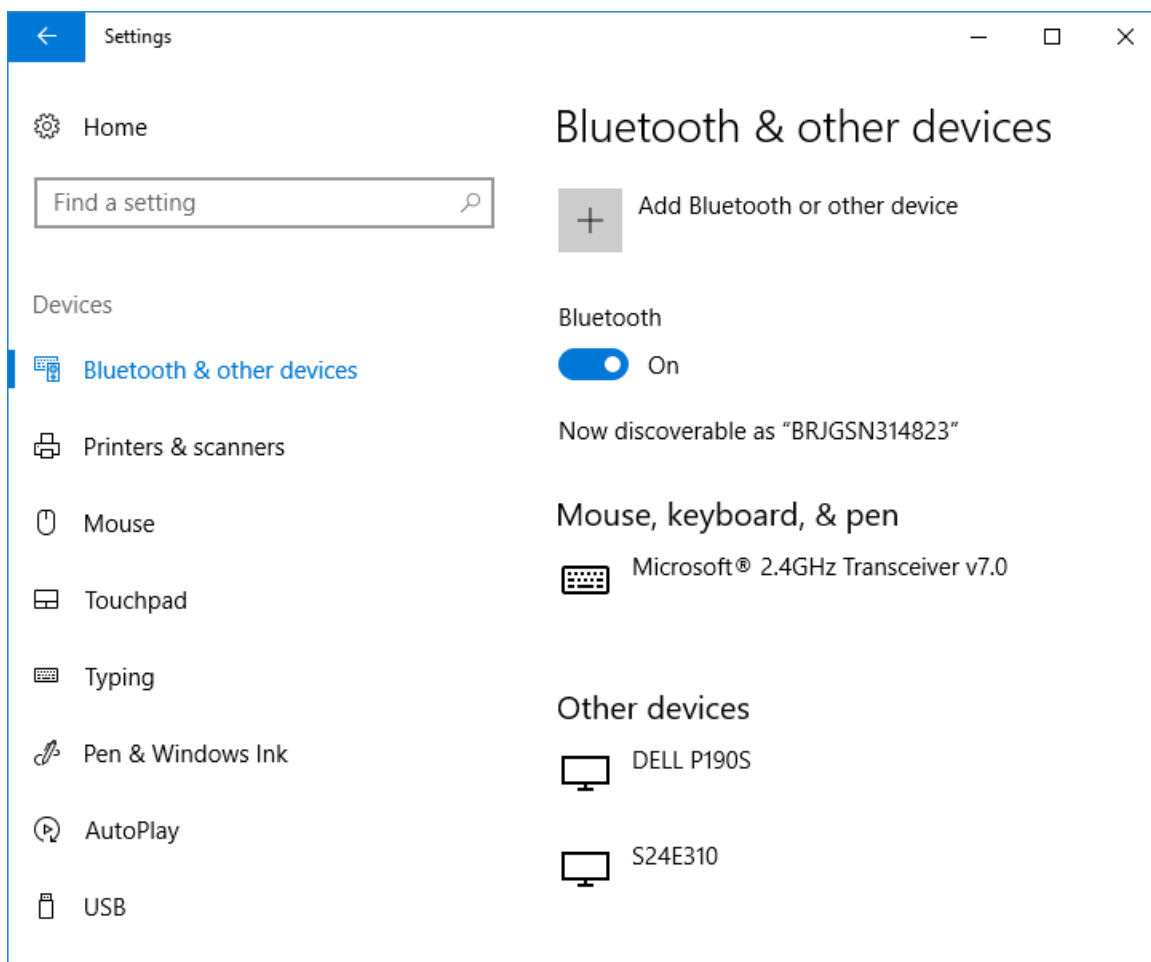


03 - Na janela Configurações, clique em Dispositivos.

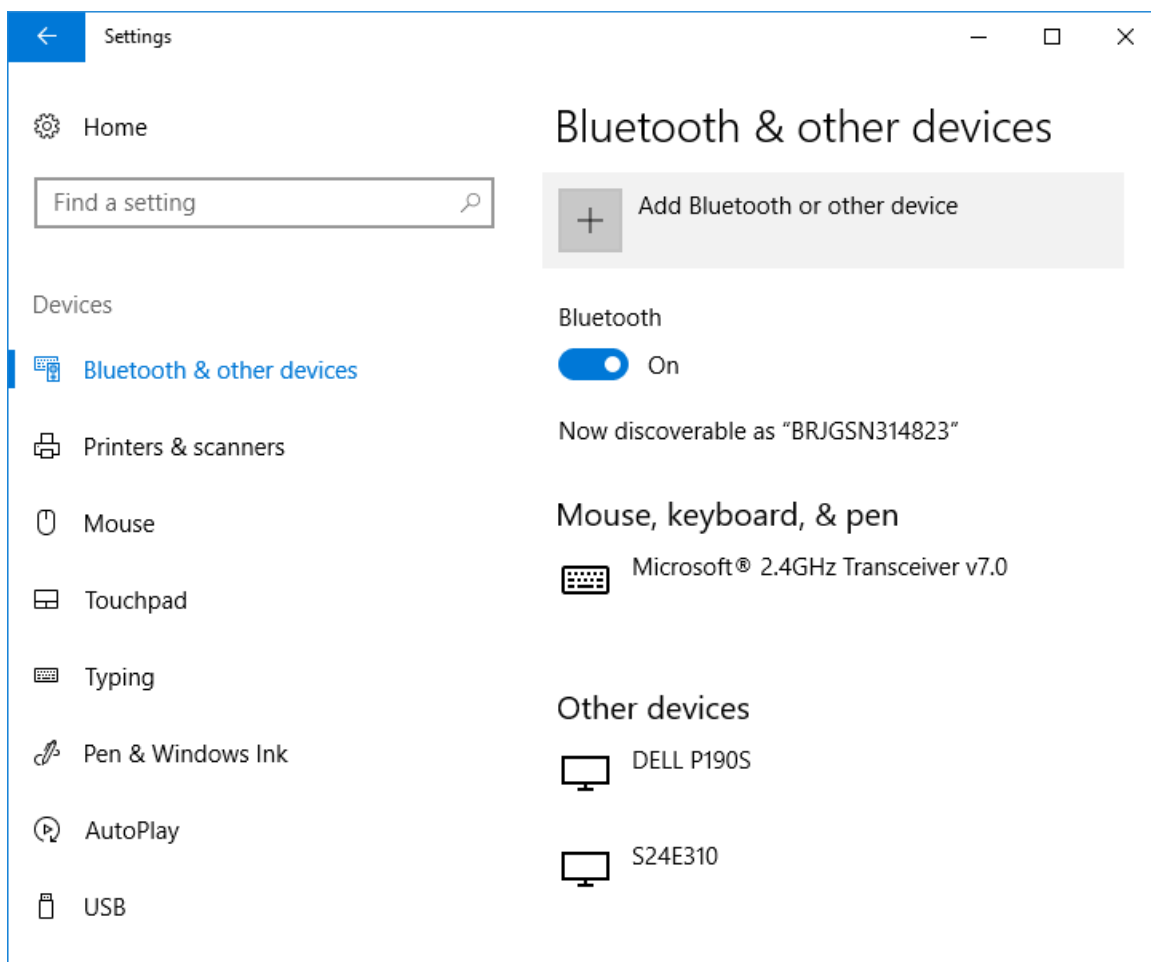


04 - A janela Dispositivos será apresentada. No menu da esquerda desta janela, selecione Bluetooth & Outros Dispositivos.

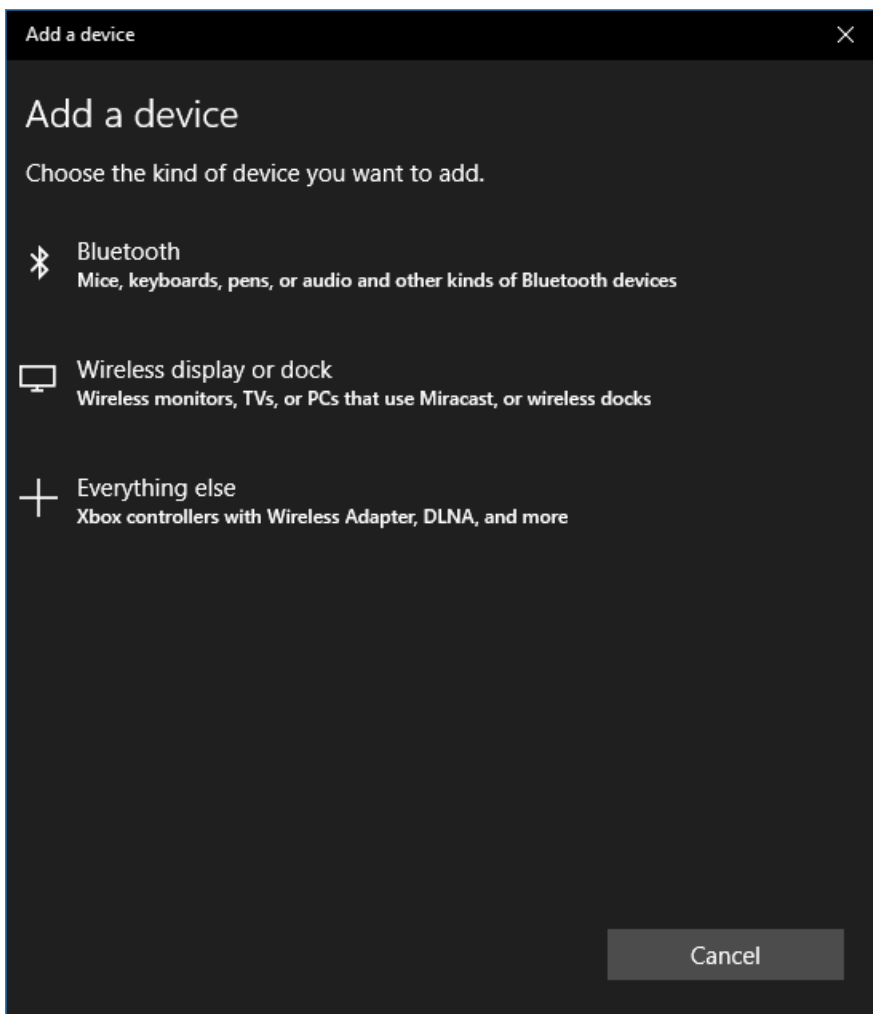
Certifique-se que a tecnologia Bluetooth está ativada no Windows (botão Bluetooth ligado).



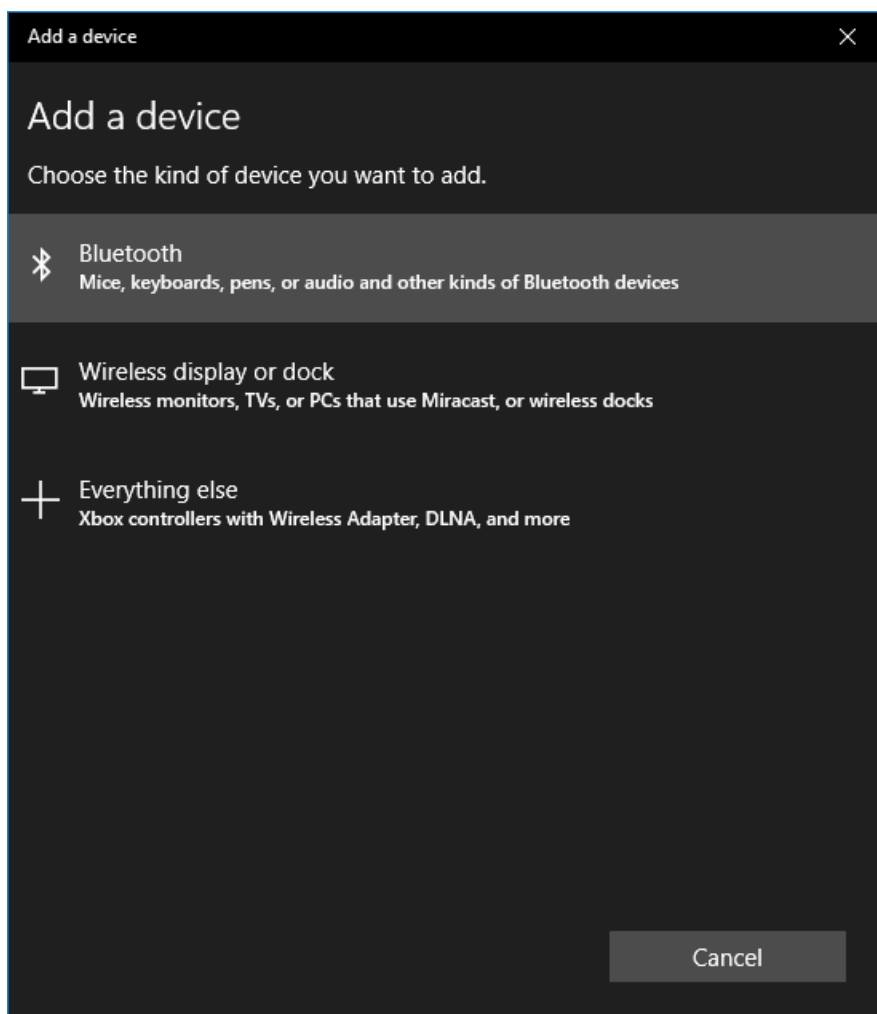
05 - Clique no botão Adicionar Bluetooth e outros dispositivos.



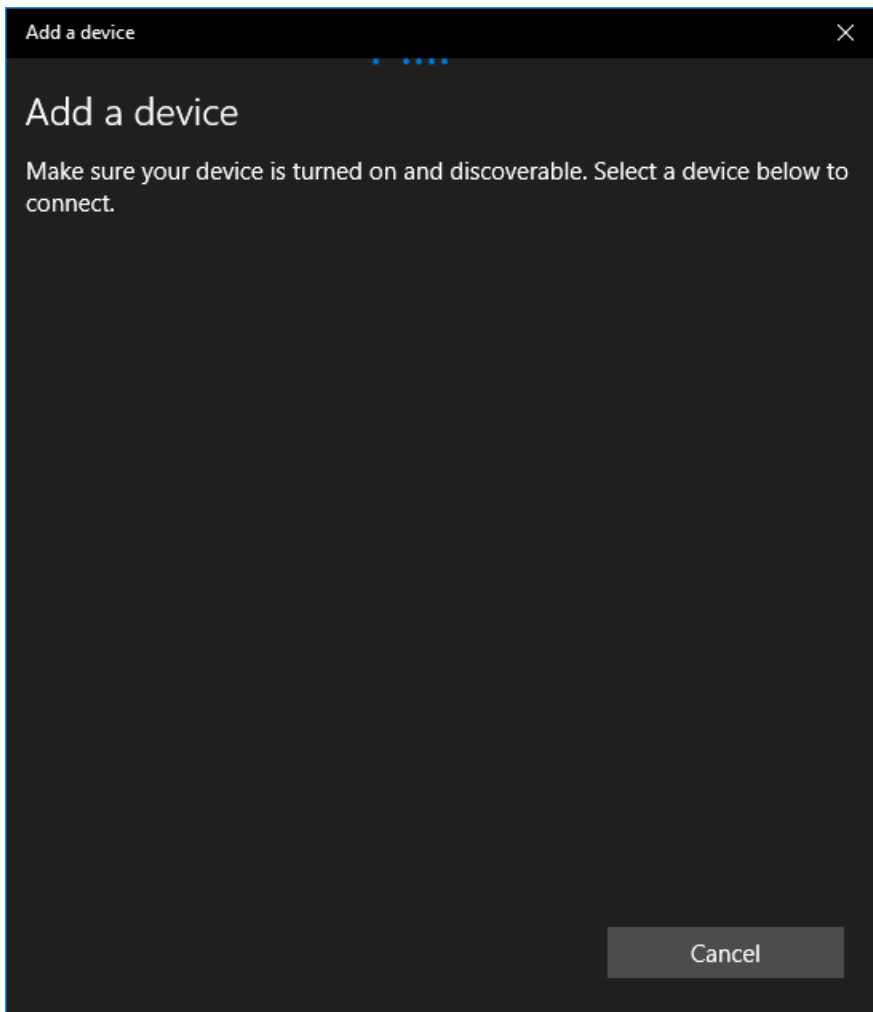
06 - A janela Adicionar um dispositivo será apresentada.



07 - Clique no botão Bluetooth.

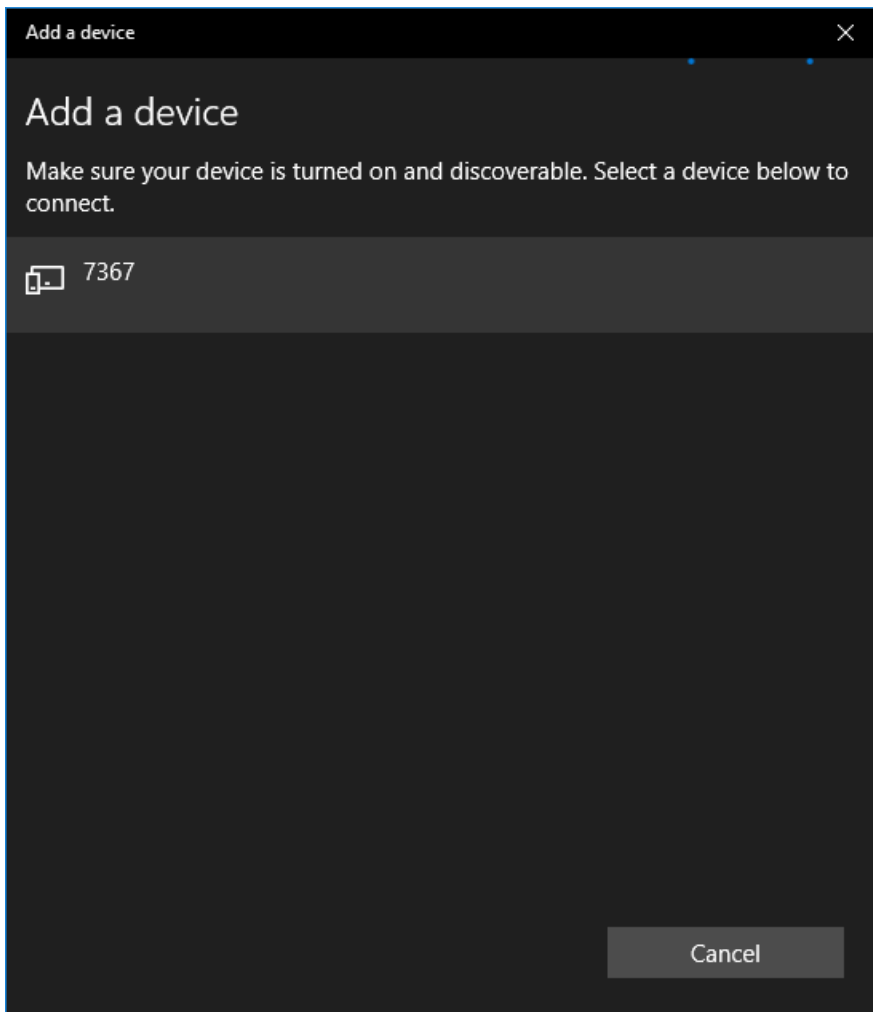


08 - Neste momento o Windows inicia a busca por dispositivos Bluetooth.



09 - O Windows, ao encontrar o dispositivo, o apresenta na tela. Neste caso, um CFW100 foi encontrado. O código apresentado é o conteúdo do parâmetro 770 (P770 = 7367).

Clique no dispositivo encontrado.

**NOTA!**

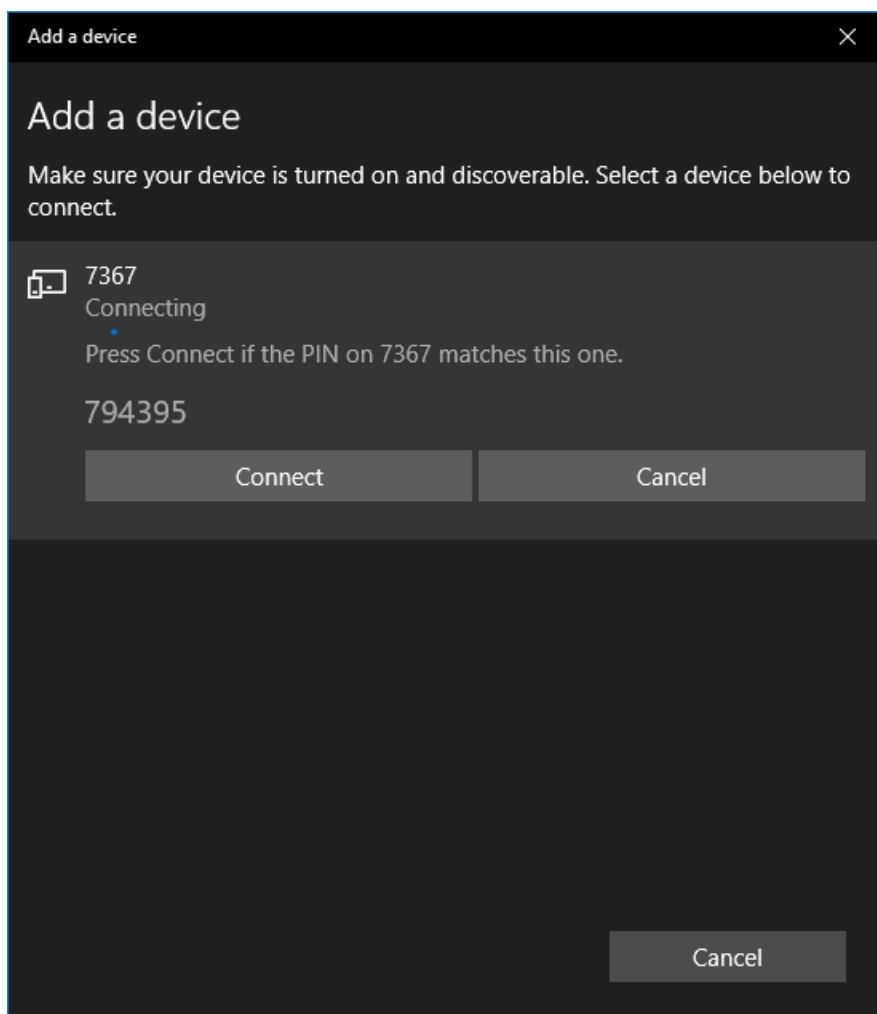
Utilize sempre código único (conteúdo de P770) para cada drive.

10 - Alguns dispositivos Bluetooth requerem verificação antes de emparelhar.

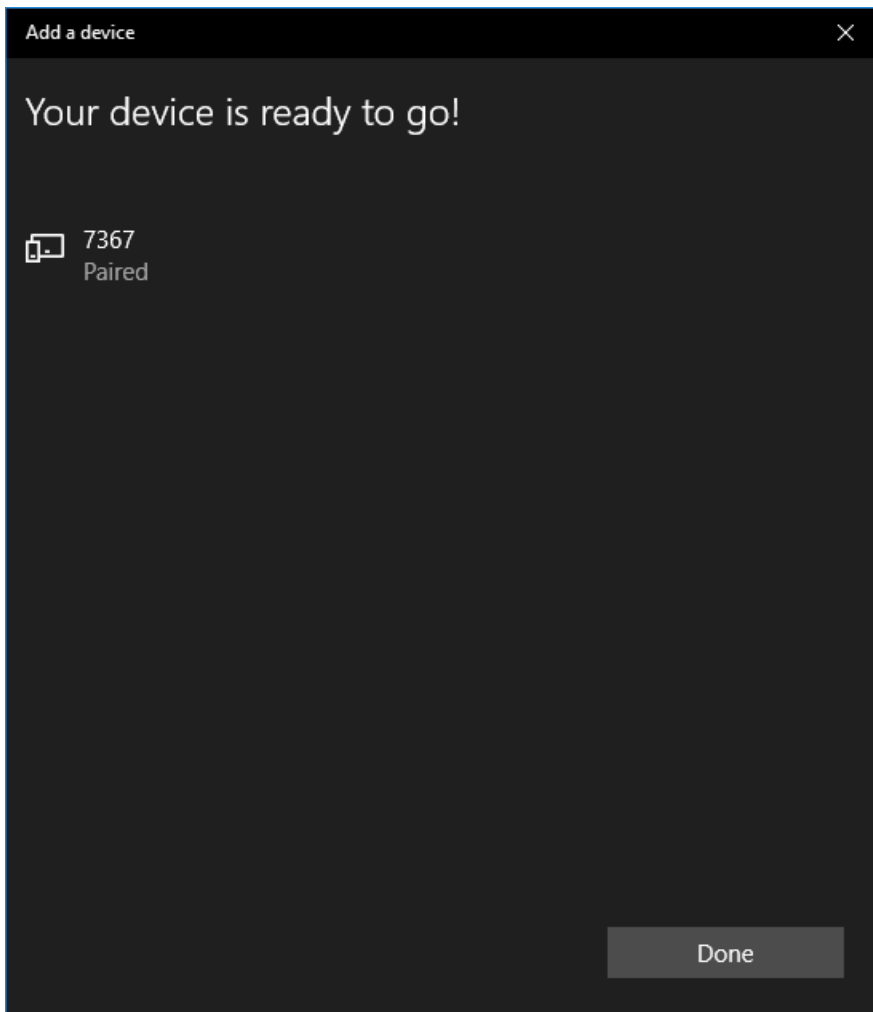
O CFW100 é um dispositivo que requer verificação. Uma mensagem será exibida na janela com um código (código gerado pelo Windows).

Sempre aceite este código (pode ser outro número além do apresentado na imagem abaixo).

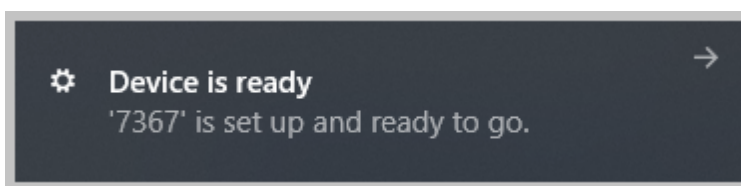
Clique no botão Conectar para continuar.



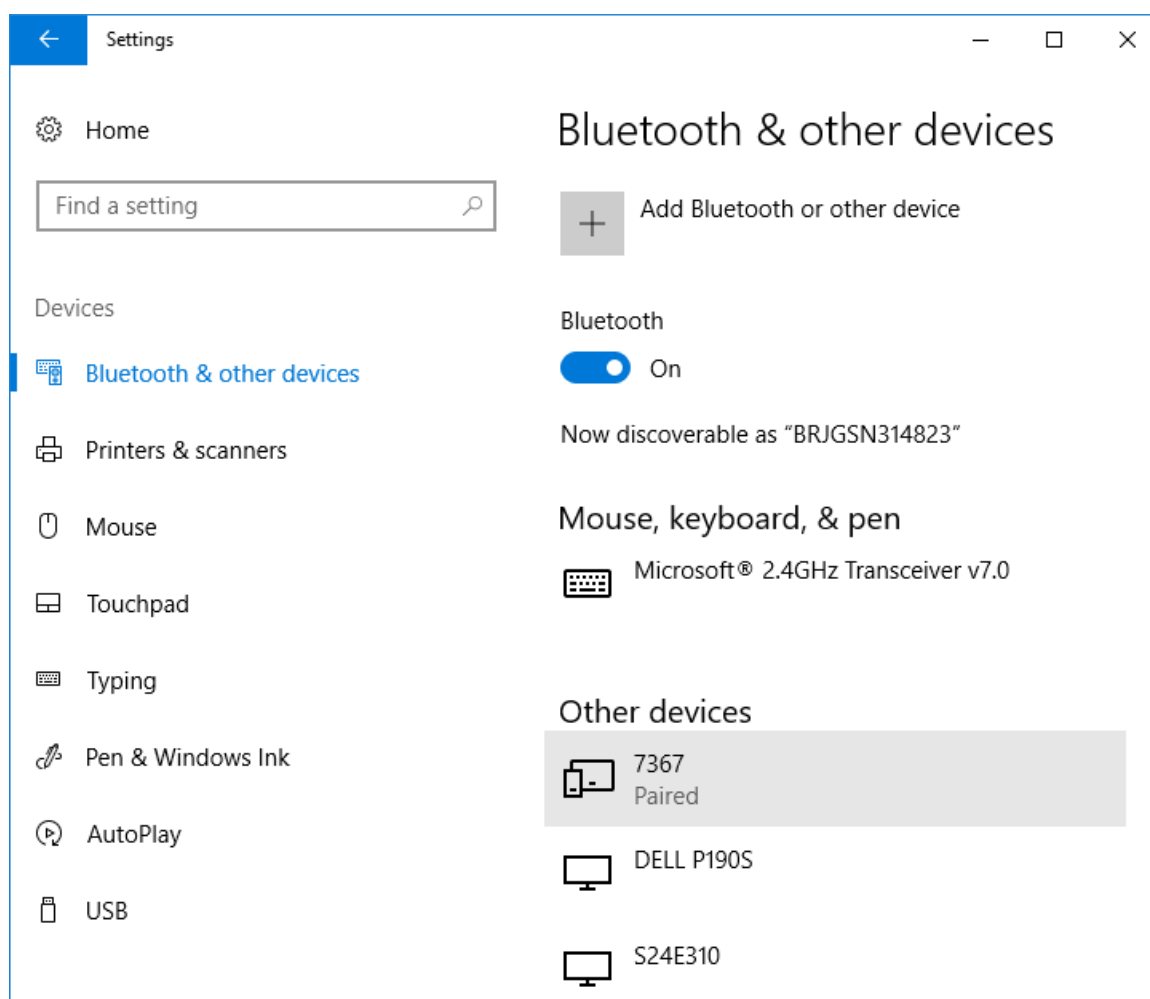
11 - Neste momento o Windows executa o pareamento e apresenta uma mensagem que o dispositivo encontrado está pronto para uso.



12 - Uma notificação do Windows normalmente aparece informando que o dispositivo está pronto para uso. Esta notificação desaparece automaticamente.



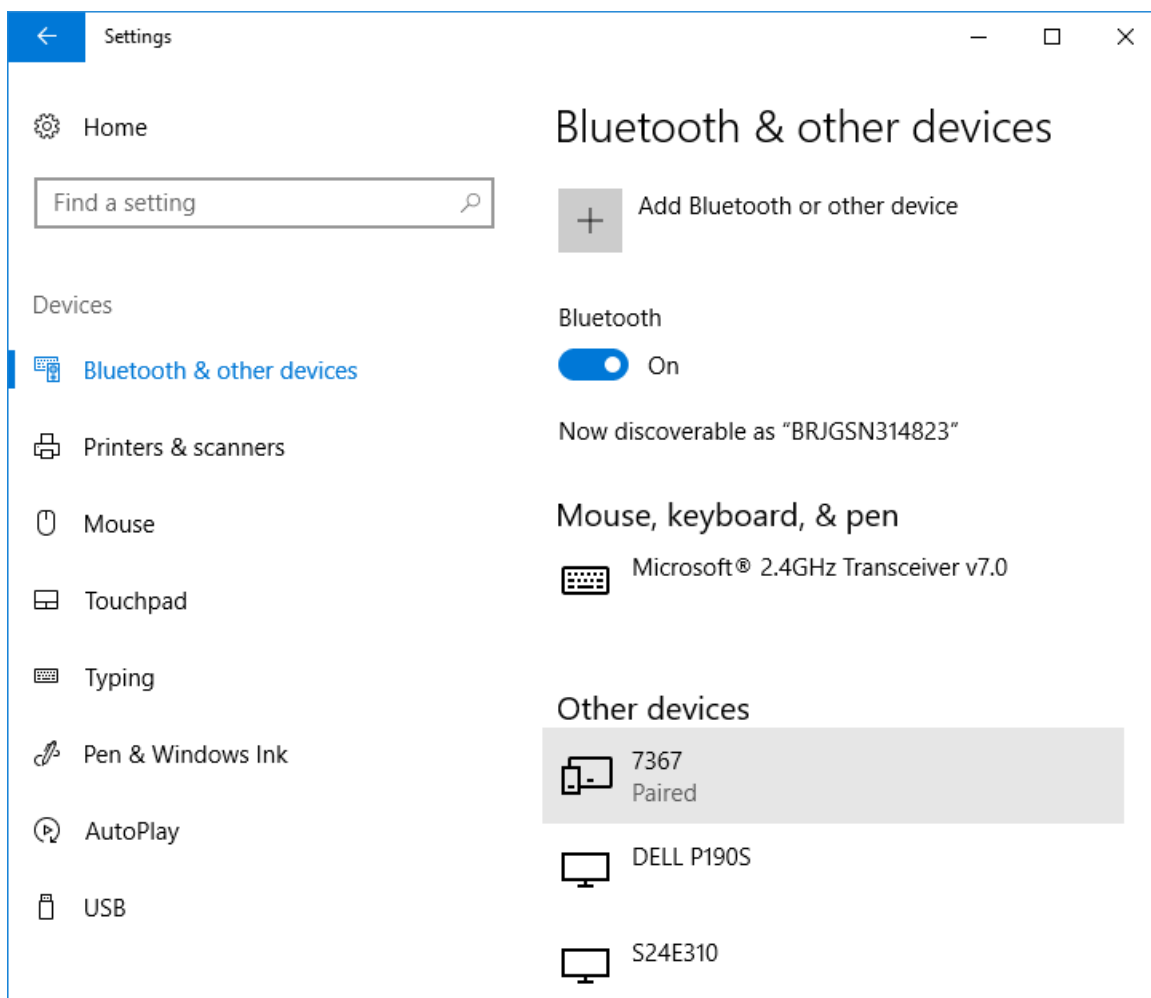
13 - Também na janela Dispositivos, com opção Bluetooth & Outros Dispositivos selecionado (menu da esquerda da janela), o dispositivo que foi emparelhado (CFW100) aparece na lista de dispositivos emparelhados conforme abaixo.



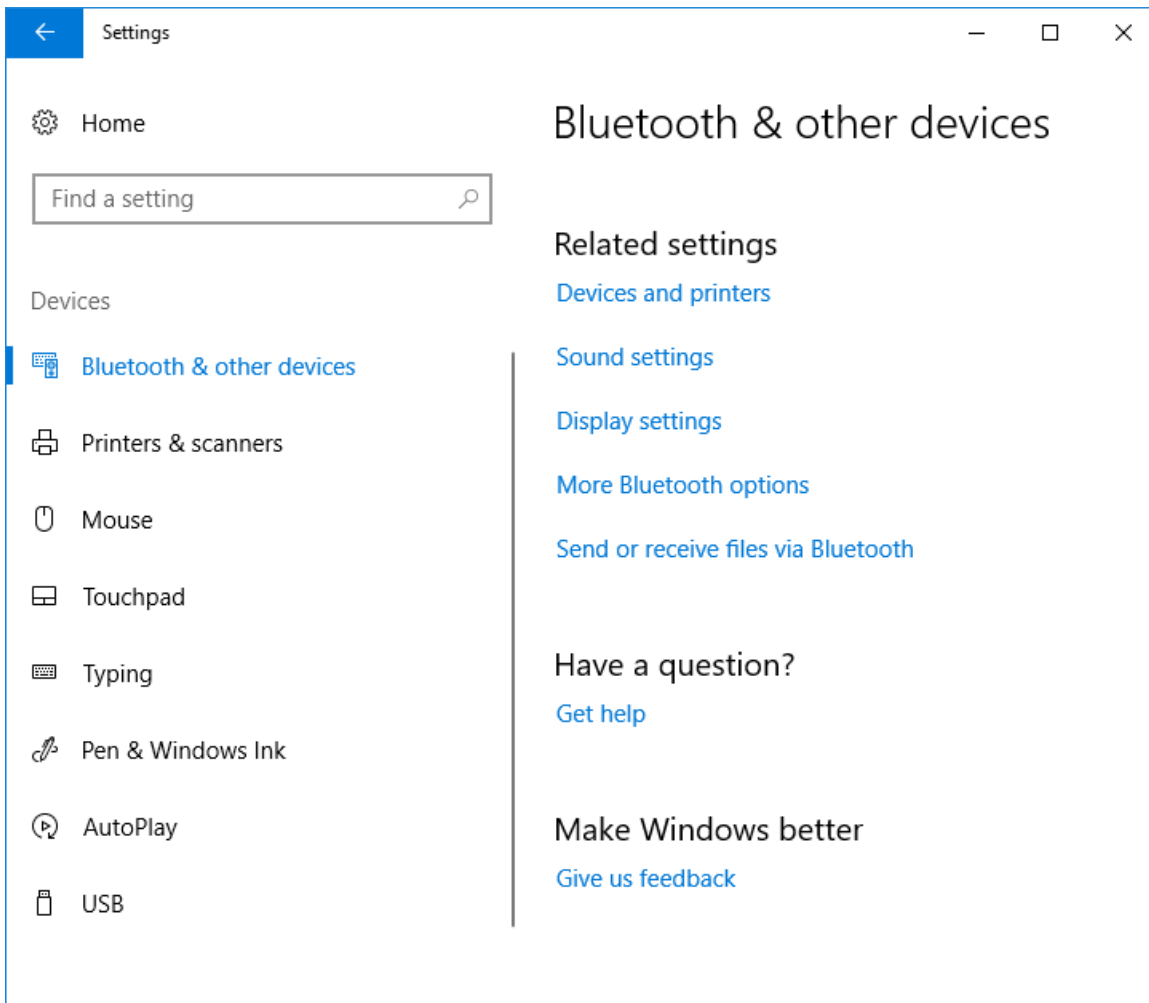
Configurar a Comunicação Bluetooth no SuperDrive G2

No SuperDrive G2, será necessário configurar a mesma porta serial COM de saída que o Windows reservou para o Bluetooth. Veja os passos a seguir.

01 - Abra a janela de configurações do Bluetooth do Windows (**Bluetooth & other devices**).



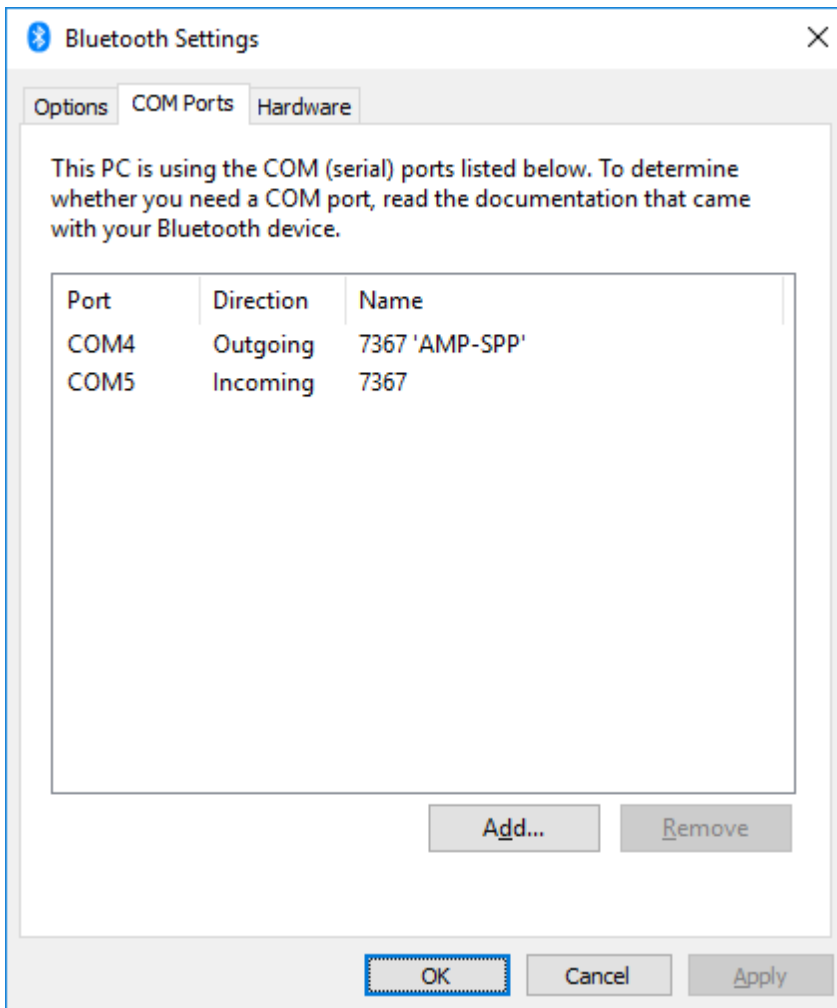
02 - Movimente a barra de scroll até encontrar o link **Mais Opções Bluetooth**. Clique neste link.



03 - A janela **Configurações Bluetooth** do Windows é aberta. Selecione a aba **Portas COM**.

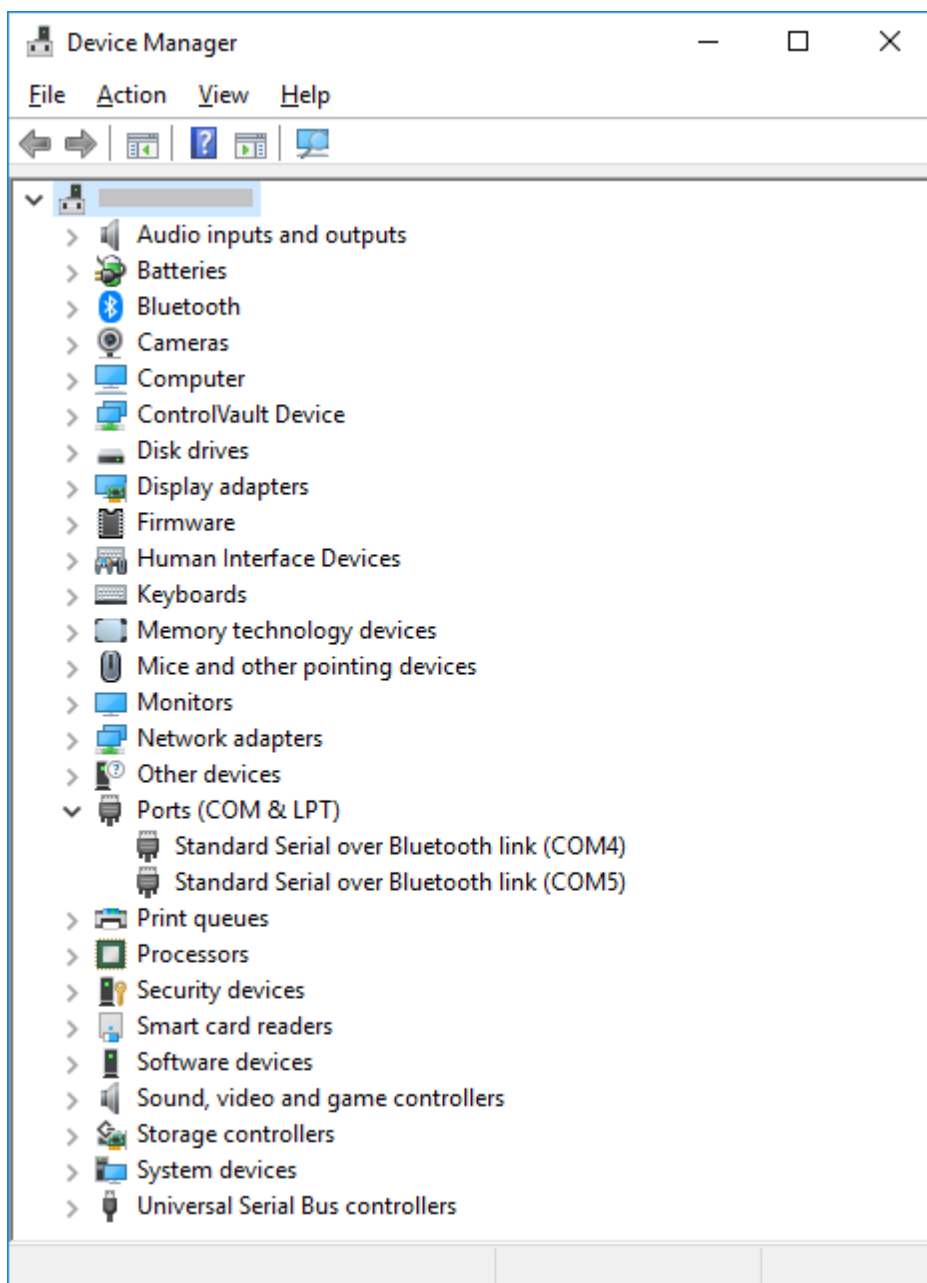
Para cada dispositivo Bluetooth, 2 portas COM são utilizadas. Verifique qual é a porta COM de saída (Direção Saída).

Neste exemplo, a porta de saída é COM4 (será utilizada na configuração do SuperDrive G2).



04 - No gerenciador de dispositivos do Windows, pode-se também verificar as portas seriais usadas pela interface Bluetooth.

Neste exemplo, as portas são COM4 e COM5.



05 - No SuperDrive G2, selecione o tipo de conexão (Bluetooth) na janela Ajuste de Comunicação.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	50	ms	50	[50 ... 20000]
Time-out	1000	ms	1000	[1000 ... 20000]

Bluetooth:

Equipment	User Setting
Serial Port	COM6
Data Bits	8
Stop Bits	1
Parity	Even
Baud Rate	19200

Note: For the proper operation of the CFW100 inverter with the CFW100-CBLT module, parameters P310, P311 and P312 must be set with the factory default values.

For further details refer to the CFW100 programming manual version V2.0X or above.

OK Cancel

06 - Nesta janela, pode-se visualizar os campos:

- Atraso da transmissão,
- Atraso da resposta,
- Time-out e,
- Dados da porta serial (visualização somente, não permite alteração) utilizada pelo Bluetooth.

Você deve ajustar o equipamento, porta serial, bits de dados, stop bits, paridade e taxa de transmissão da porta serial selecionada para uso do Bluetooth.

Para isto clique no campo do equipamento atual (neste exemplo **Ajuste do Usuário**) ou no botão de radio **Serial**.

07 - Na janela da comunicação serial RS232, ajuste o equipamento e a porta serial conforme anteriormente verificado nas configurações do Bluetooth.

Os outros campos também devem ser ajustados (bits de dados, stop bits, paridade e taxa de transmissão).

Neste exemplo, a porta de saída é COM4.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

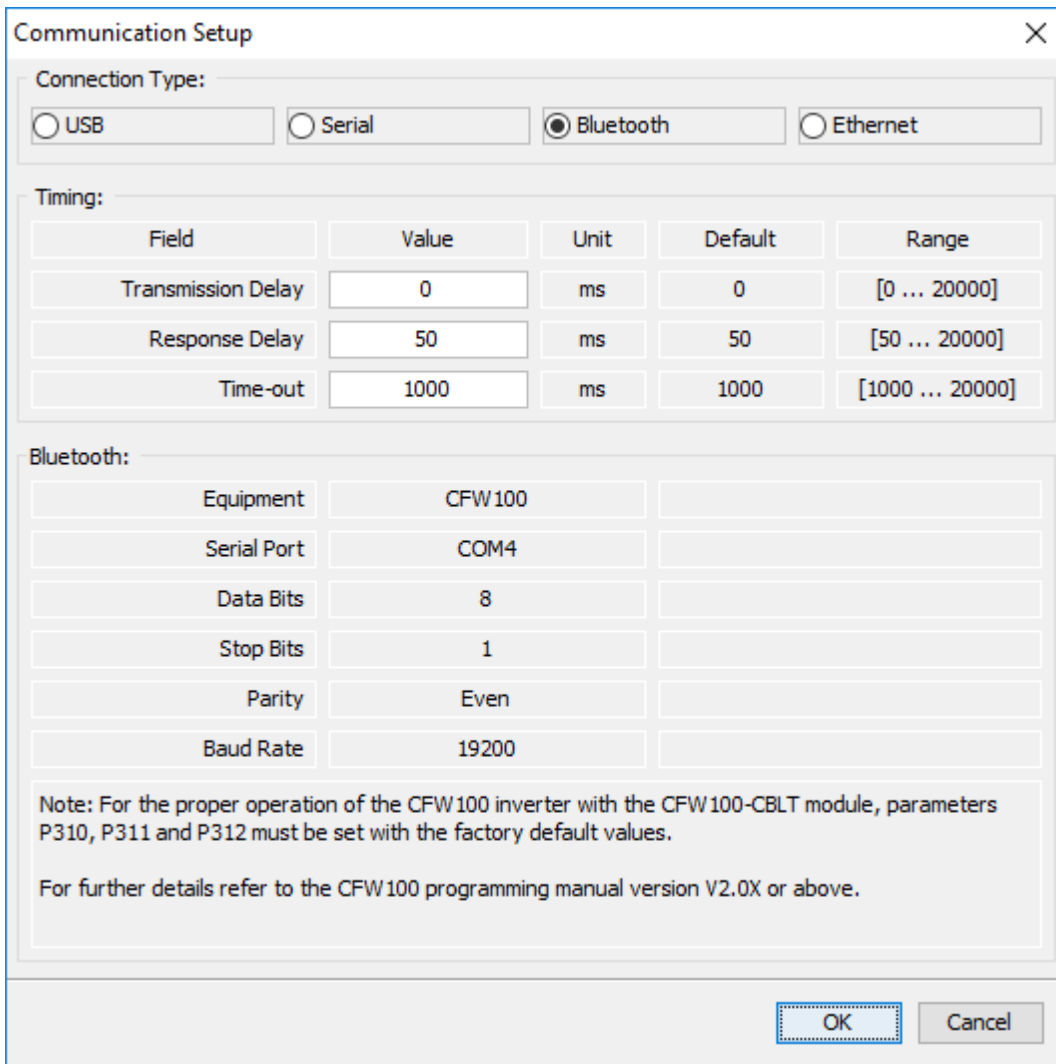
Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	100	ms	100	[100 ... 20000]

Serial:

Equipment	CFW 100
Serial Port	COM4
Data Bits	8
Stop Bits	1
Parity	Even
Baud Rate	19200

OK Cancel

08 - Retorne à interface Bluetooth desta janela. Verifique que a porta utilizada pelo Bluetooth é a mesma que foi selecionada na interface serial RS232 anteriormente.

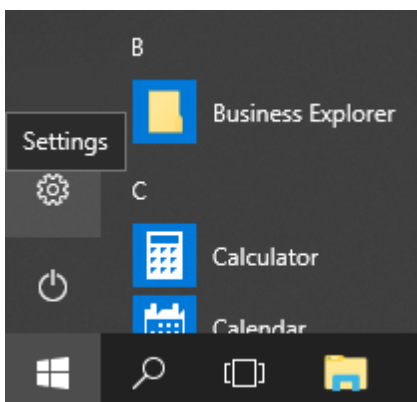


09 - Agora o SuperDrive G2 está pronta para se comunicar com o CFW100 via Bluetooth.

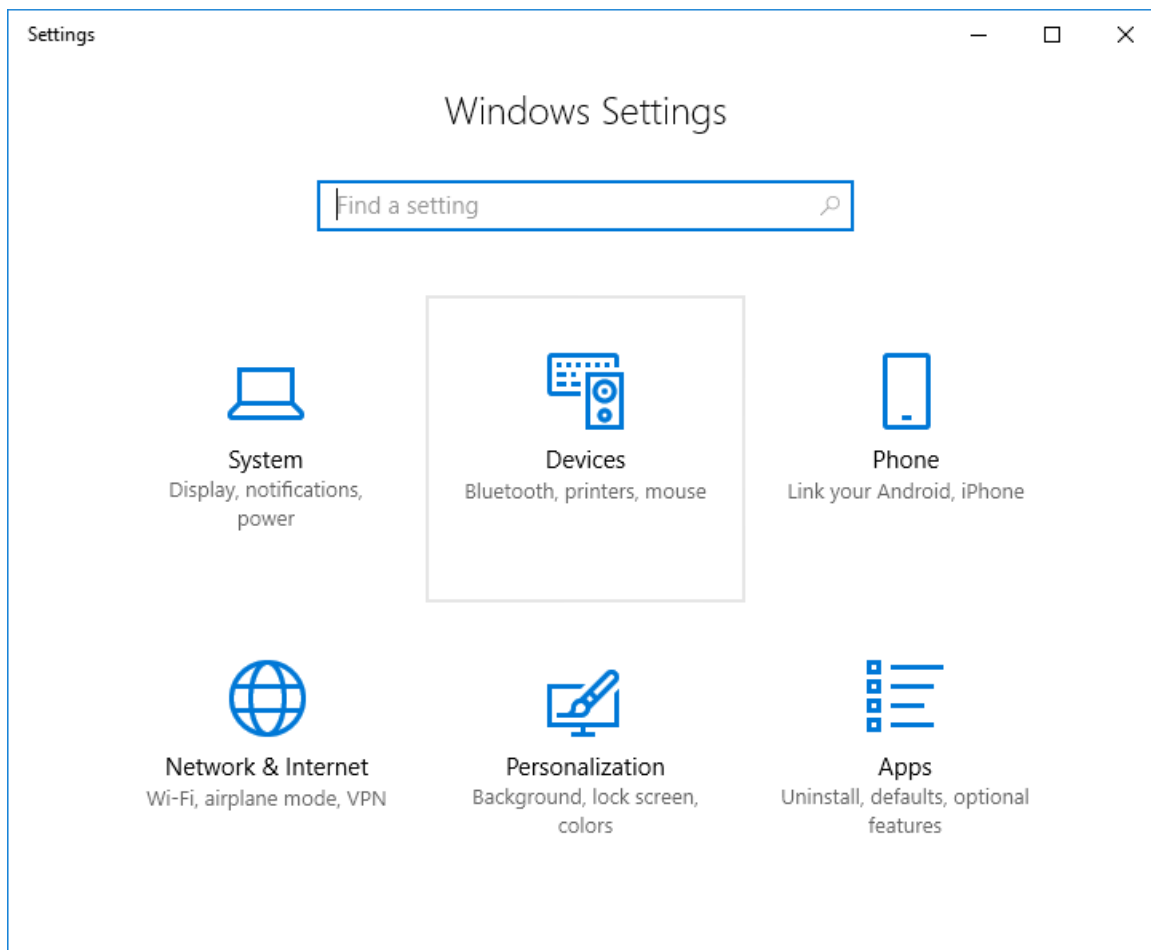
Removendo um Dispositivo Bluetooth do Windows (Desemparelhar)

Abaixo seguem os passos para remover um dispositivo bluetooth emparelhado no Windows.

01 - Clique no botão do Menu Iniciar do Windows, no canto esquerdo da tela. Depois, selecione o ícone de Configurações.

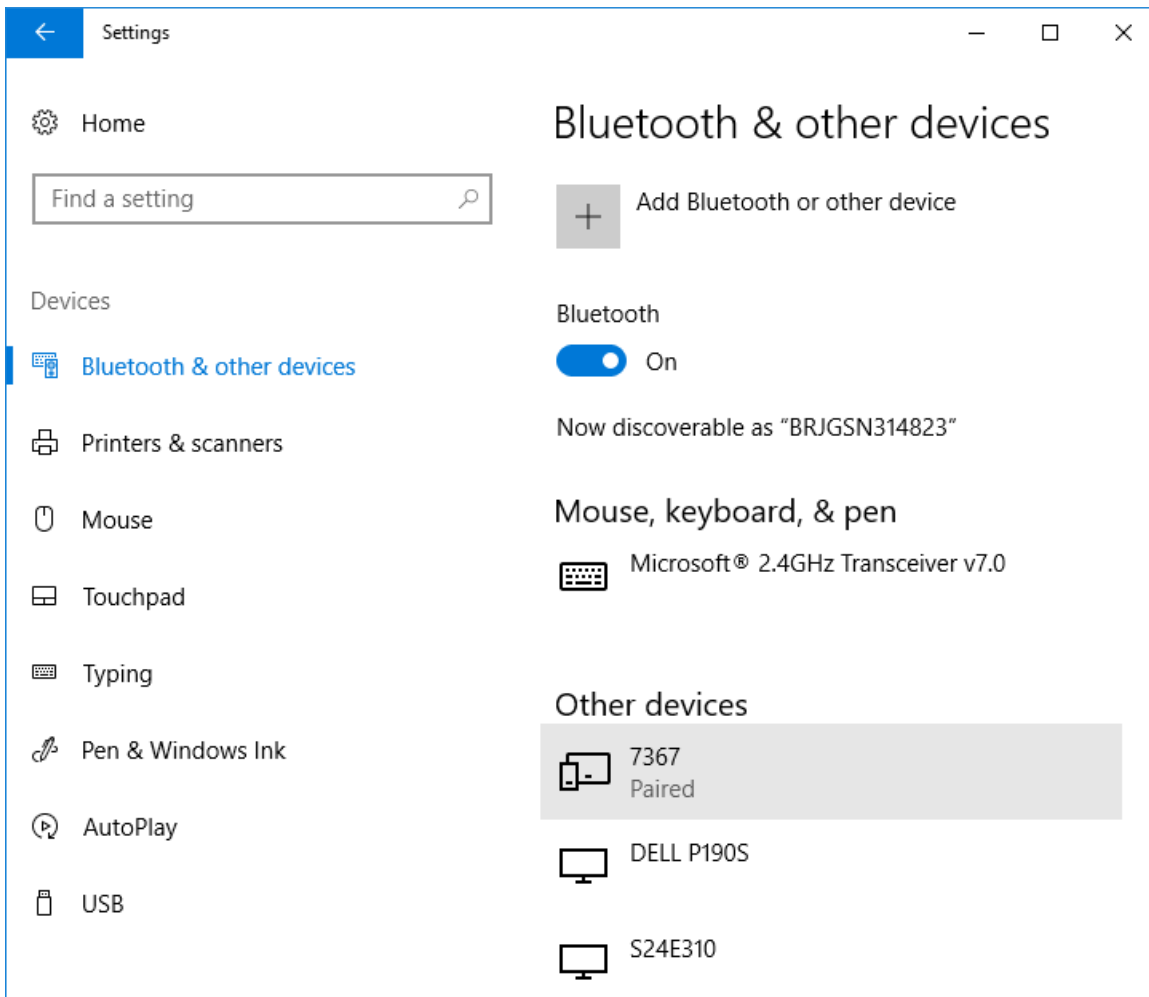


02 - Na janela Configurações, clique em Dispositivos.



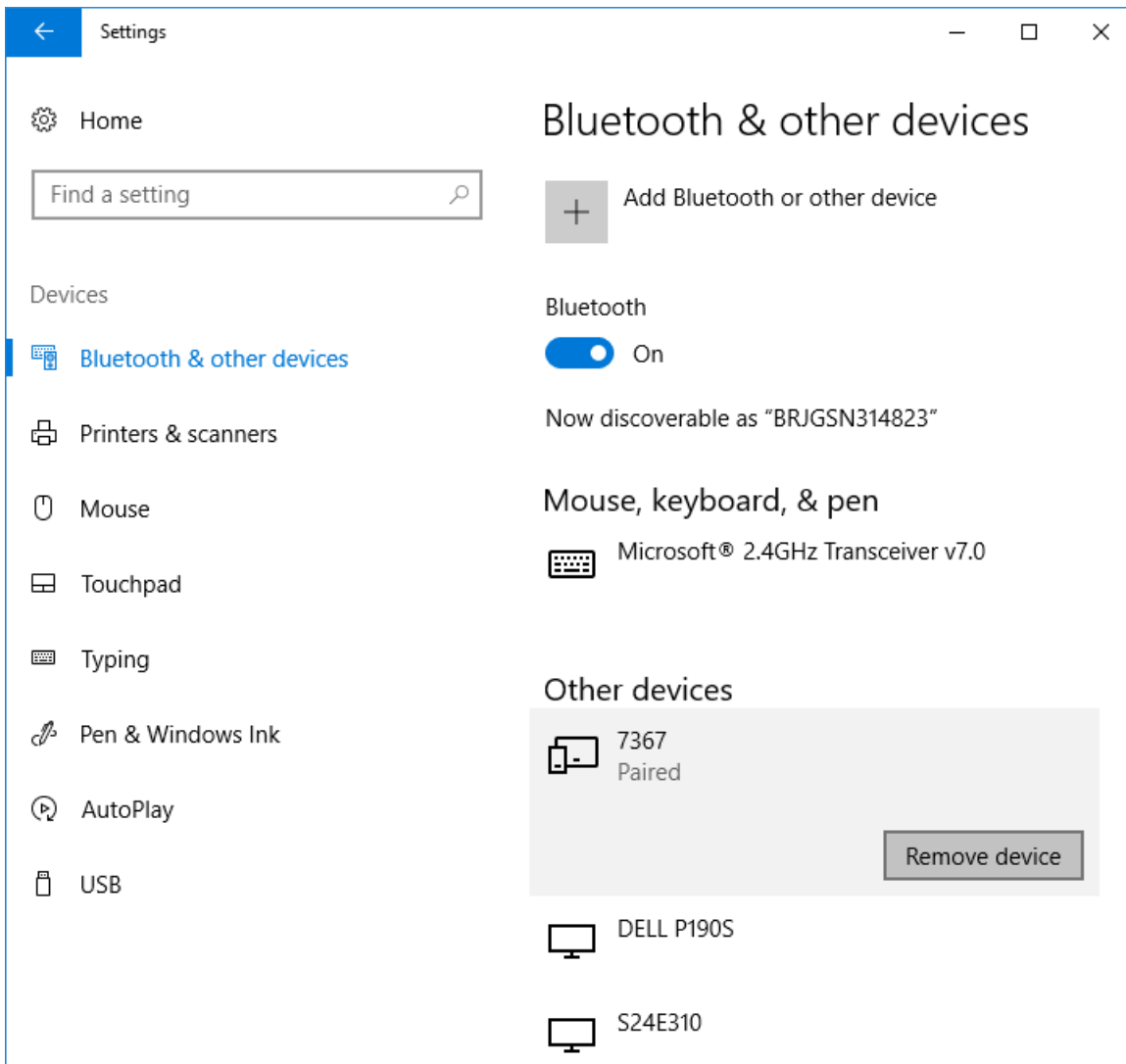
03 - A janela Dispositivos será apresentada. No menu da esquerda desta janela, selecione Bluetooth & Outros Dispositivos.

A lista de dispositivos emparelhados aparece no lado direito da janela.

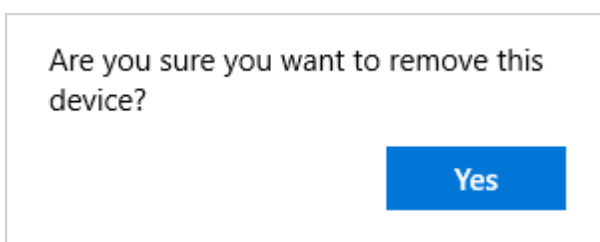


04 - Selecione e clique no dispositivo emparelhado. Um botão Remover dispositivo torna-se visível.

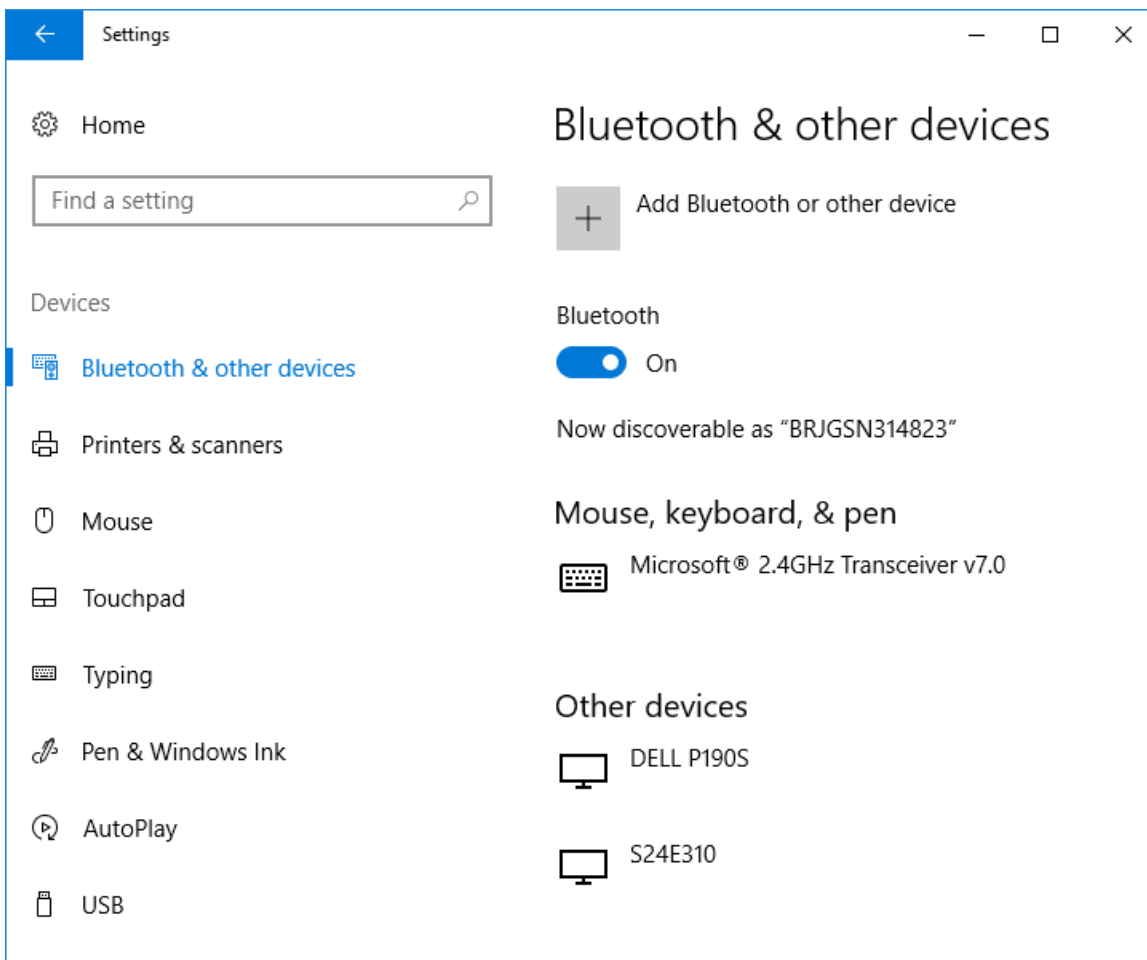
Clique no botão Remover dispositivo.



05 - Uma mensagem solicita confirmação para remover. Clique Sim.



06 - Neste momento o Windows remove o dispositivo e ele é apagado da janela.



ERROS

01 - Se ocorreu algum erro de pareamento entre o Windows e o drive, verifique os seguintes itens:

- Verifique se há obstáculos entre o drive e o computador,
- Verifique se a distância é muito longa entre o drive e o computador,
- Verifique se há outro computador com Bluetooth habilitado, que esteja concorrendo na conexão pelo mesmo drive.

9.7 Conexão Ethernet

Ethernet é uma tecnologia de interconexão para redes locais - Rede de Área Local (LAN) - baseada no envio de pacotes. Ela define cabeamento e sinais elétricos para a camada física, além do formato de pacotes e protocolos para a camada de controle de acesso ao meio (Media Access Control - MAC) do modelo OSI.

Ethernet, no entanto, define principalmente o meio físico e o formato dos pacotes. Baseado em Ethernet, diversos protocolos e serviços de mais alto nível foram especificados e desenvolvidos, de forma a permitir a realização das atividades desejadas via rede, como roteamento de pacotes, estabelecimento de conexão, transmissão e recepção de arquivos, etc. Vários destes protocolos também foram amplamente difundidos e utilizados, como IP, TCP, UDP, FTP, HTTP.





Amplamente utilizada para interconexão entre computadores no ambiente de escritório, a tecnologia Ethernet também começou a ser empregada em ambientes industriais para interconexão de equipamentos de campo. Para o ambiente industrial, também surgiram diferentes protocolos de comunicação baseados em Ethernet, dentre os quais pode-se citar Modbus TCP, EtherNet/IP, PROFINET.

Clique no link para ir diretamente para os produtos: [CFW-11](#) [CFW500 / MW500](#) [SCA-06](#)

CFW-11

O inversor de frequência CFW-11 apresenta como acessório os módulos de comunicação Anybus-CC.

Para utilizar o SuperDrive G2 com CFW-11 em Ethernet, um acessório Anybus-CC deve estar conectado ao drive conforme o protocolo utilizado:

Protocolo	Acessório	Imagem	Descrição
EtherNet/IP	ETHERNETIP-05		1 porta Ethernet
EtherNet/IP	ETHERNET-2P-05		2 portas Ethernet com switch integrado
Modbus TCP	MODBUSTCP-05		1 porta Ethernet
PROFINET IO	PROFINETIO-05		2 portas Ethernet com switch integrado

Para maiores detalhes das características e funcionalidades específicas dos protocolos, consulte o manual do usuário Anybus-CC do CFW-11.

Exemplo 01 Configuração Utilizando Protocolo Modbus TCP Ponto a Ponto - CFW-11

- 01** - Instale o acessório MODBUSTCP-05 no CFW-11.



Para informações, consulte o guia de instalação Anybus-CC do CFW-11.

02 - Visualize o parâmetro abaixo (somente de leitura) que permite identificar o tipo de módulo Ethernet conectado ao equipamento.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0723	Identificação Anybus	0 = Inativo ... 21 = Modbus TCP ... 25 = Reservado	21 = Modbus TCP

03 - Visualize/ajuste os parâmetros abaixo.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0841	Taxa de Comunicação	0 = Auto 1 = 10 Mbps, half duplex 2 = 10 Mbps, full duplex 3 = 100 Mbps, half duplex 4 = 100 Mbps, full duplex	0 = Auto
P0842	Time-out Modbus TCP	0 ... 655	0
P0843	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros 1 = DHCP 2 = DCP 3 = IPconfig	0 = Parâmetros
P0844	Endereço IP1	0 ... 255	192
P0845	Endereço IP2	0 ... 255	168
P0846	Endereço IP3	0 ... 255	0
P0847	Endereço IP4	0 ... 255	10

04 - Reiniciar o equipamento.

Uma vez parametrizado, é necessário reiniciar o equipamento.

Fornece informações do estado do módulo de comunicação:

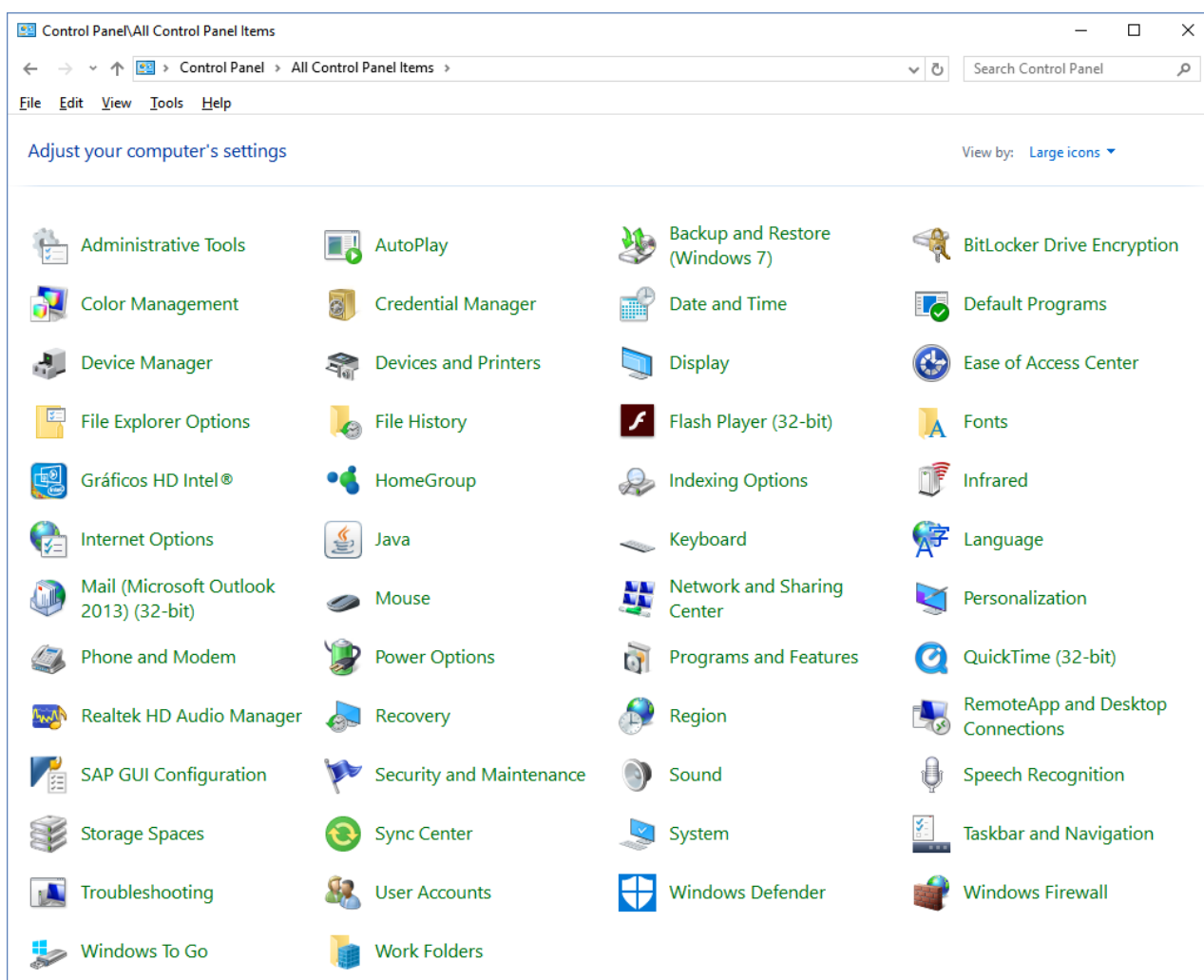
Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0724	Estado da Comunicação Anybus	0 = Inativo 1 = Não suportado 2 = Erro de acesso 3 = Offline 4 = Online	4 = Online

05 - Configure a rede ethernet no sistema operacional Windows; siga as informações nos itens 05.01 ... 05.08.

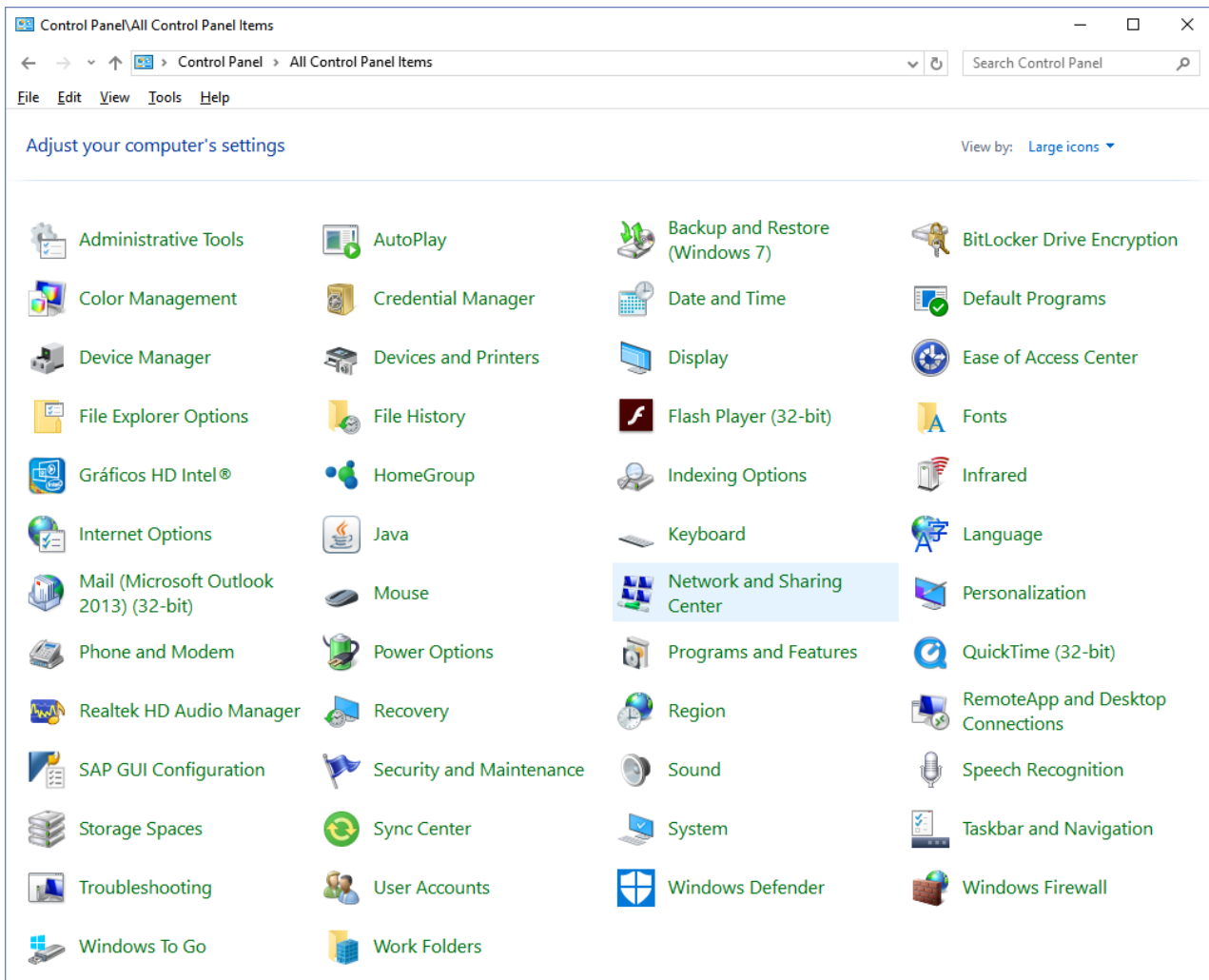
**NOTA!**

Se o computador não possuir porta ethernet, então é necessário utilizar um adaptador de rede ethernet. Para detalhes consulte tópico [Adaptador de Rede Ethernet](#).

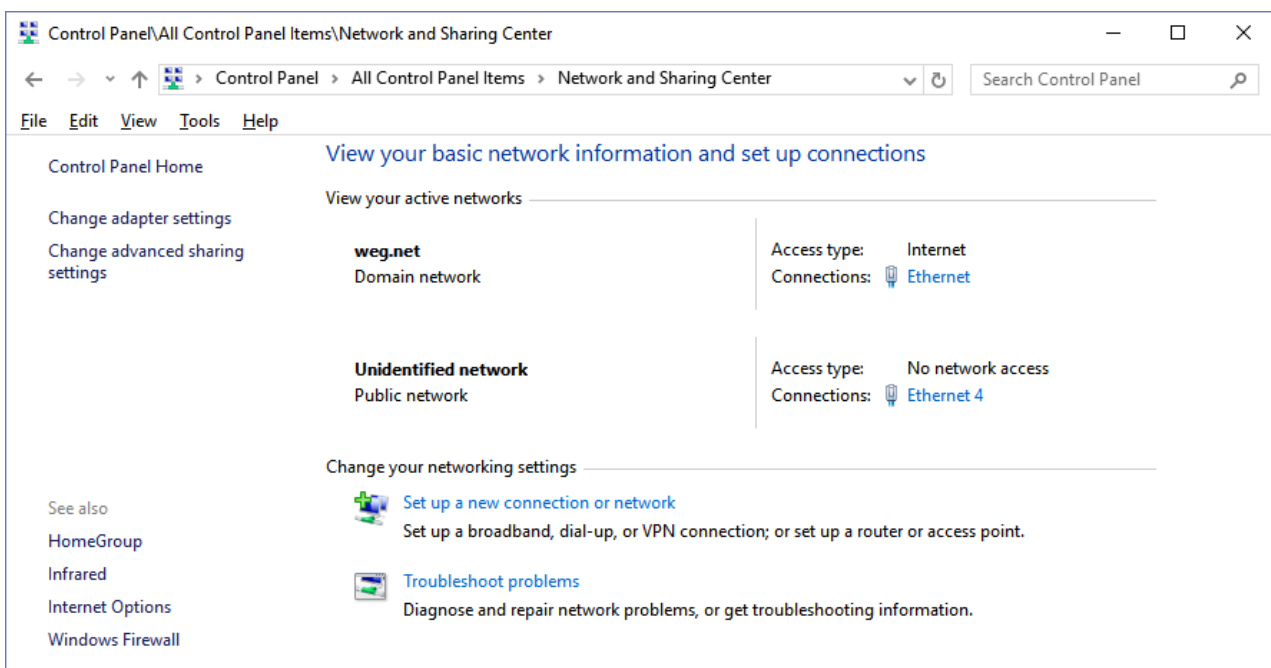
05.01 - Abra o painel de controle.



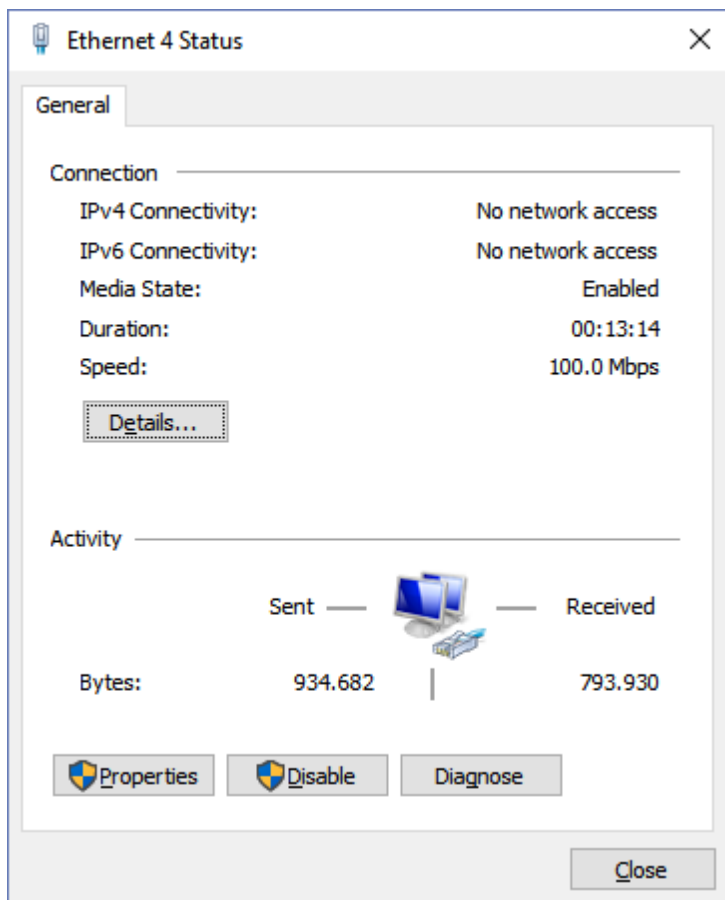
05.02 - Selecione Central de Rede e Compartilhamento.



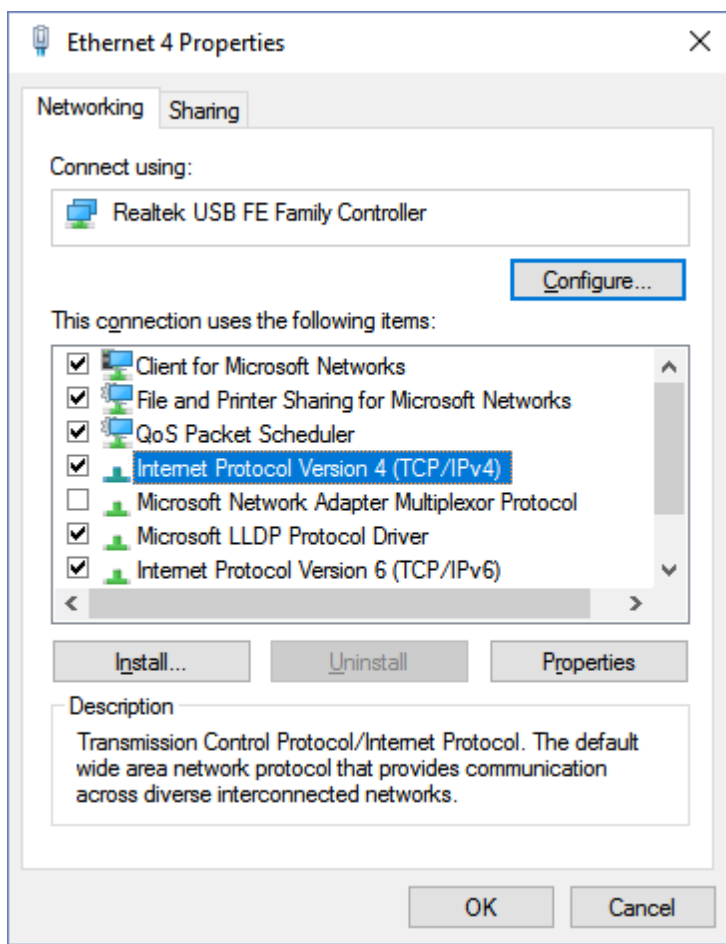
05.03 - Selecione a rede não identificada (rede publica) clicando no link conforme figura. Neste caso o link é Ethernet 4.



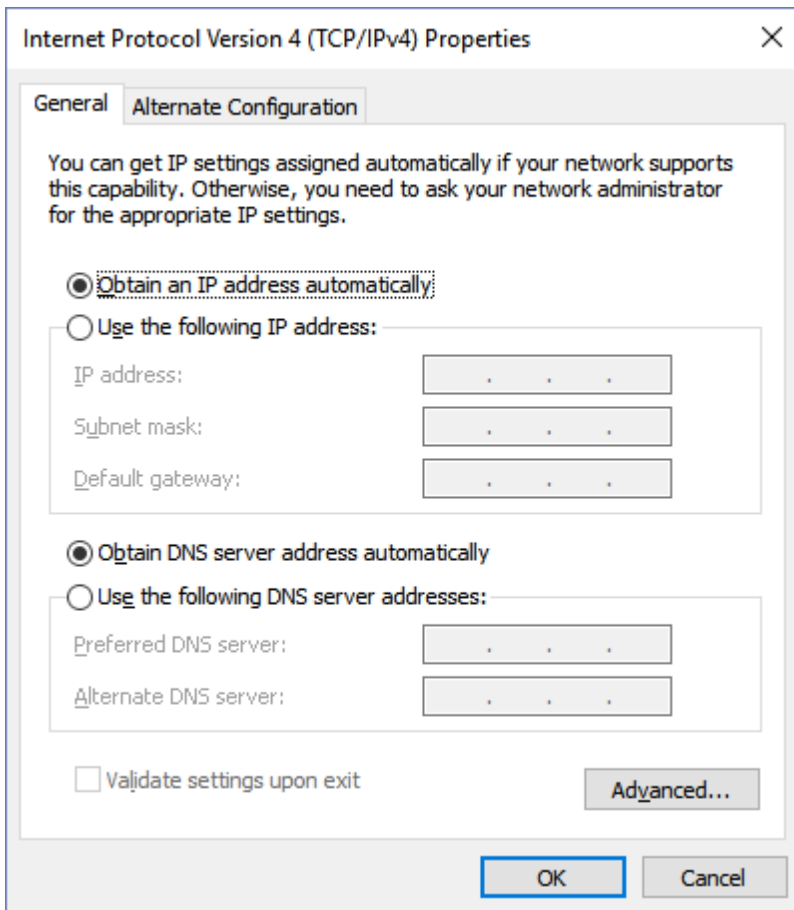
05.04 - O estado da rede é apresentado. Clique no botão Propriedades.



05.05 - A janela Propriedades é apresentada. Selecione Protocolo de Internet Versão 4 (TCP/IPv4) e clique no botão Propriedades.



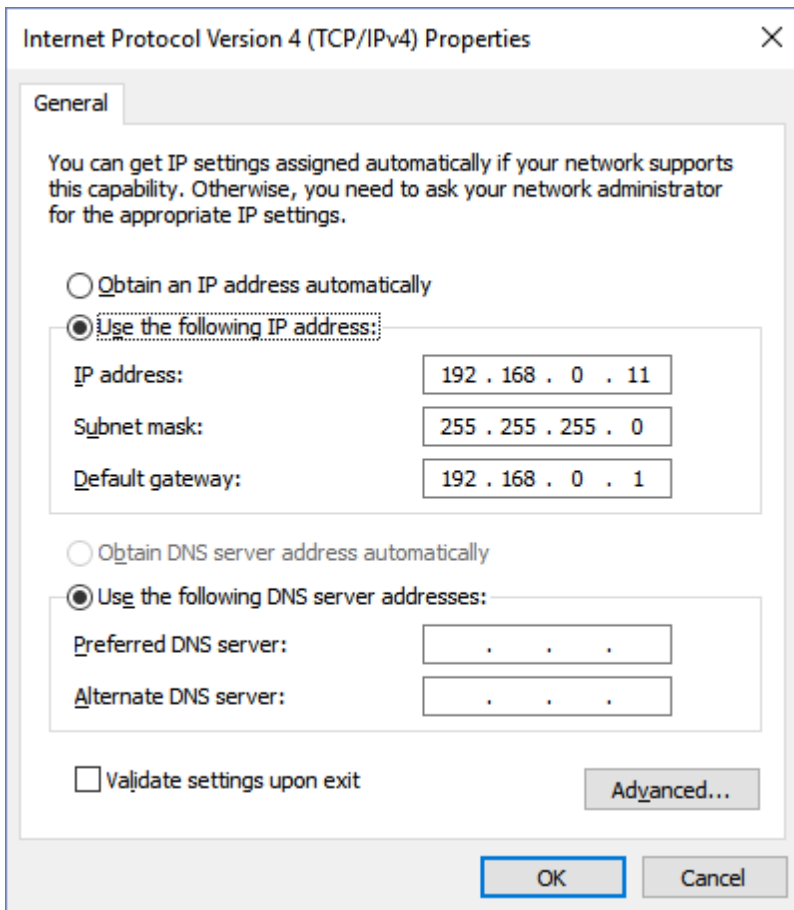
05.06 - A janela Propriedades de IPV4 é apresentada, onde nenhum endereço está configurado.



05.07 - Selecione a opção Usar o seguinte endereço IP.

Preencha os campos com os endereços conforme abaixo.

Clique no botão OK para finalizar.



05.08 - Neste momento a rede ethernet no sistema operacional Windows está corretamente configurada.

06 - No SuperDrive G2, configure a conexão ethernet na janela Ajuste de Comunicação.

Recomenda-se utilizar time-out acima de 5000 ms. Valores abaixo deste valor podem apresentar falhas durante a comunicação.

Ajuste os campos Endereço IP, Porta e Identificação da Unidade conforme abaixo.

Communication Setup

Connection Type:

USB
 Serial
 Bluetooth
 Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	5000	ms	5000	[5000 ... 20000]

Ethernet:

Field	Value	Default	Range
IP Address	192.168.0.10	192.168.0.10	XXXX.XXXX.XXXX.XXXX
Port	502	502	1 ... 65535
Unit ID	255	255	1 ... 255

OK Cancel

07 - Neste momento já é possível realizar a comunicação entre drive e computador.

Exemplo 02 Configuração Utilizando Protocolo EtherNet/IP Ponto a Ponto - CFW-11

01 - Instale o acessório ETHERNETIP-05 no CFW-11.



Para informações, consulte o guia de instalação Anybus-CC do CFW-11.

02 - Visualize o parâmetro abaixo (somente de leitura) que permite identificar o tipo de módulo Ethernet conectado ao equipamento.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0723	Identificação Anybus	0 = Inativo ... 19 = EtherNet/IP ... 25 = Reservado	19 = EtherNet/IP

03 - Visualize/ajuste os parâmetros abaixo.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0841	Taxa de Comunicação	0 = Auto 1 = 10 Mbps, half duplex 2 = 10 Mbps, full duplex 3 = 100 Mbps, half duplex 4 = 100 Mbps, full duplex	0 = Auto
P0842	Time-out Modbus TCP	0 ... 655	Não Utilizado
P0843	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros 1 = DHCP 2 = DCP 3 = IPconfig	0 = Parâmetros
P0844	Endereço IP1	0 ... 255	192
P0845	Endereço IP2	0 ... 255	168
P0846	Endereço IP3	0 ... 255	0
P0847	Endereço IP4	0 ... 255	10

04 - Reiniciar o equipamento.

Uma vez parametrizado, é necessário reiniciar o equipamento.

Fornecer informações do estado do módulo de comunicação:

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0724	Estado da Comunicação Anybus	0 = Inativo 1 = Não suportado 2 = Erro de acesso 3 = Offline 4 = Online	4 = Online

05 - Os passos a seguir são os mesmos que aqueles utilizados no **Exemplo 01** do CFW-11.

Exemplo 03 Configuração Utilizando Protocolo PROFINET IO Ponto a Ponto - CFW-11

01 - Instale o acessório PROFINETIO-05 no CFW-11.



Para informações, consulte o guia de instalação Anybus-CC do CFW-11.

02 - Visualize o parâmetro abaixo (somente de leitura) que permite identificar o tipo de módulo Ethernet conectado ao equipamento.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0723	Identificação Anybus	0 = Inativo ... 23 = PROFINET IO ... 25 = Reservado	23 = PROFINET IO

03 - Visualize/ajuste os parâmetros abaixo.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0841	Taxa de Comunicação	0 = Auto 1 = 10 Mbps, half duplex 2 = 10 Mbps, full duplex 3 = 100 Mbps, half duplex 4 = 100 Mbps, full duplex	0 = Auto
P0842	Time-out Modbus TCP	0 ... 655	Não Utilizado
P0843	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros 1 = DHCP 2 = DCP 3 = IPconfig	0 = Parâmetros
P0844	Endereço IP1	0 ... 255	192
P0845	Endereço IP2	0 ... 255	168
P0846	Endereço IP3	0 ... 255	0
P0847	Endereço IP4	0 ... 255	10

04 - Reiniciar o equipamento.

Uma vez parametrizado, é necessário reiniciar o equipamento.

Fornecer informações do estado do módulo de comunicação:

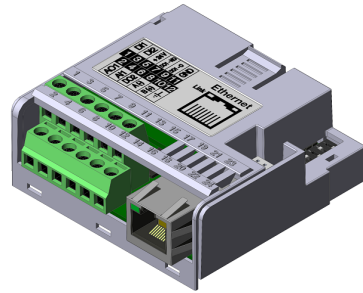
Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0724	Estado da Comunicação Anybus	0 = Inativo 1 = Não suportado 2 = Erro de acesso 3 = Offline 4 = Online	4 = Online

05 - Os passos a seguir são os mesmos que aqueles utilizados no **Exemplo 01** do CFW-11.

CFW500 / MW500

Para a utilização da rede Ethernet, é necessário a instalação de acessório apropriado.

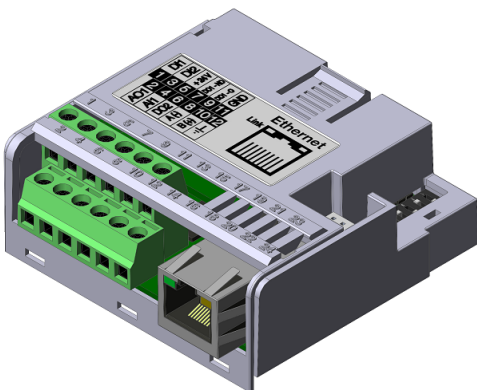
Existem 3 módulos plug-in diferentes, conforme protocolo de comunicação especificado:

Protocolo	Acessório	Imagem	Descrição
Modbus TCP	CFW500-CEMB-TCP		1 porta ethernet
EtherNet/IP	CFW500-CETH-IP		1 porta ethernet
PROFINET IO	CFW500-CEPN-IO		1 porta ethernet

Para maiores detalhes das características e funcionalidades específicas dos protocolos, consulte o manual do usuário Ethernet do CFW500.

Exemplo 01 Configuração Utilizando Protocolo Modbus TCP Ponto a Ponto - CFW500

01 - Instale o acessório CFW500-CEMB-TCP no CFW500.



Para informações, consulte o guia de instalação do respectivo acessório.

02 - Visualize o parâmetro abaixo (somente de leitura) que permite identificar o tipo do módulo Ethernet conectado ao equipamento.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0800	Identificação do módulo Ethernet	0 = Não identificado 1 = Modbus TCP 2 = EtherNet/IP 3 = PROFINET IO	1 = Modbus TCP

03 - Visualize/ajuste os parâmetros abaixo.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0803	Taxa de Comunicação Ethernet	0 = Auto 1 = 10Mbit/s, half duplex 2 = 10Mbit/s, full duplex 3 = 100Mbit/s, half duplex 4 = 100Mbit/s, full duplex	0 = Auto
P0806	Watchdog Modbus TCP	0,0 ... 65,5 s	0,0
P0810	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros 1 = DHCP	0 = Parâmetros
P0811	Endereço IP1	0 ... 255	192
P0812	Endereço IP2	0 ... 255	168
P0813	Endereço IP3	0 ... 255	0
P0814	Endereço IP4	0 ... 255	10

04 - Reiniciar o equipamento.

Uma vez parametrizado, é necessário reiniciar o equipamento.

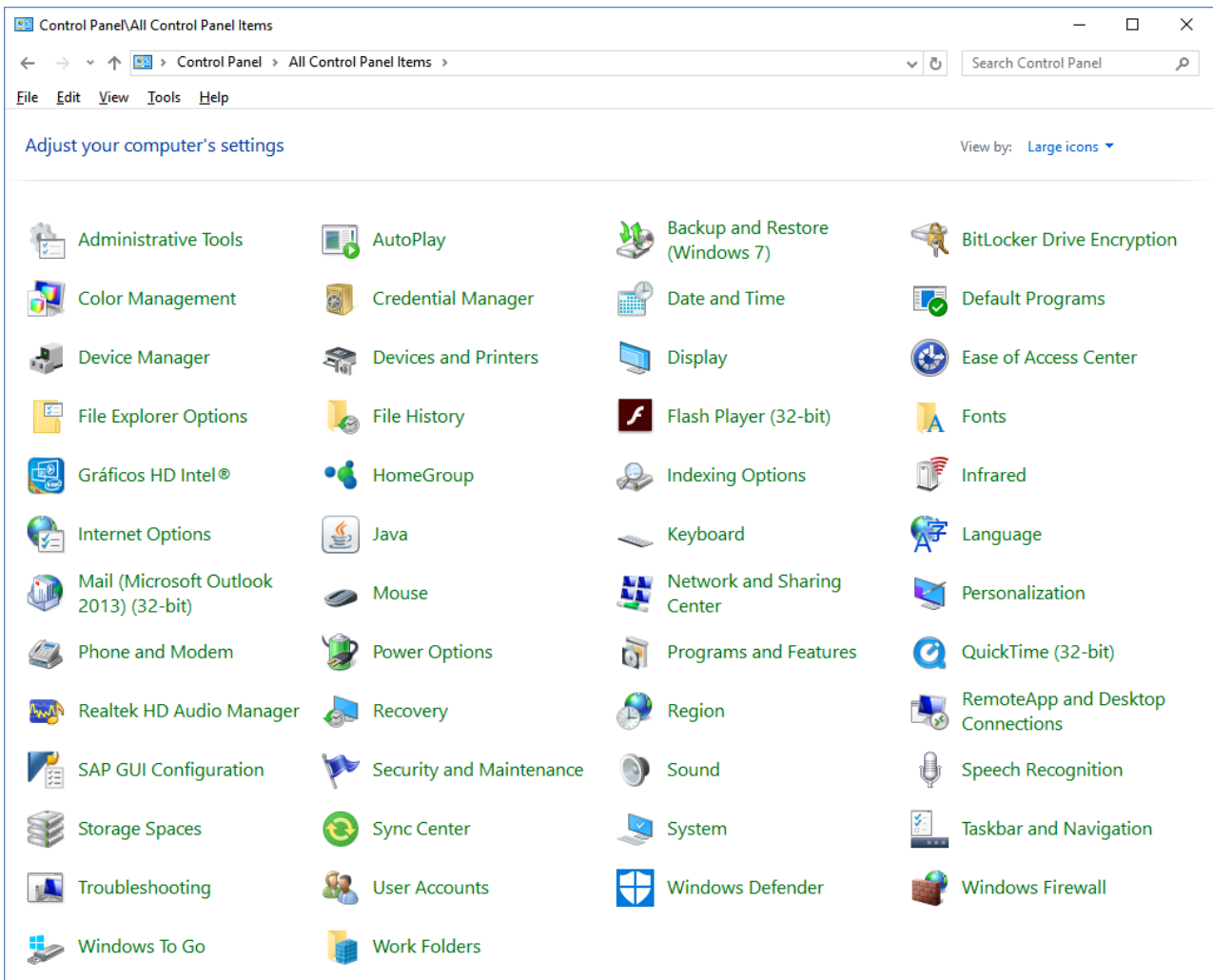
05 - Configure a rede ethernet no sistema operacional Windows; siga as informações nos itens 05.01 ... 05.08.



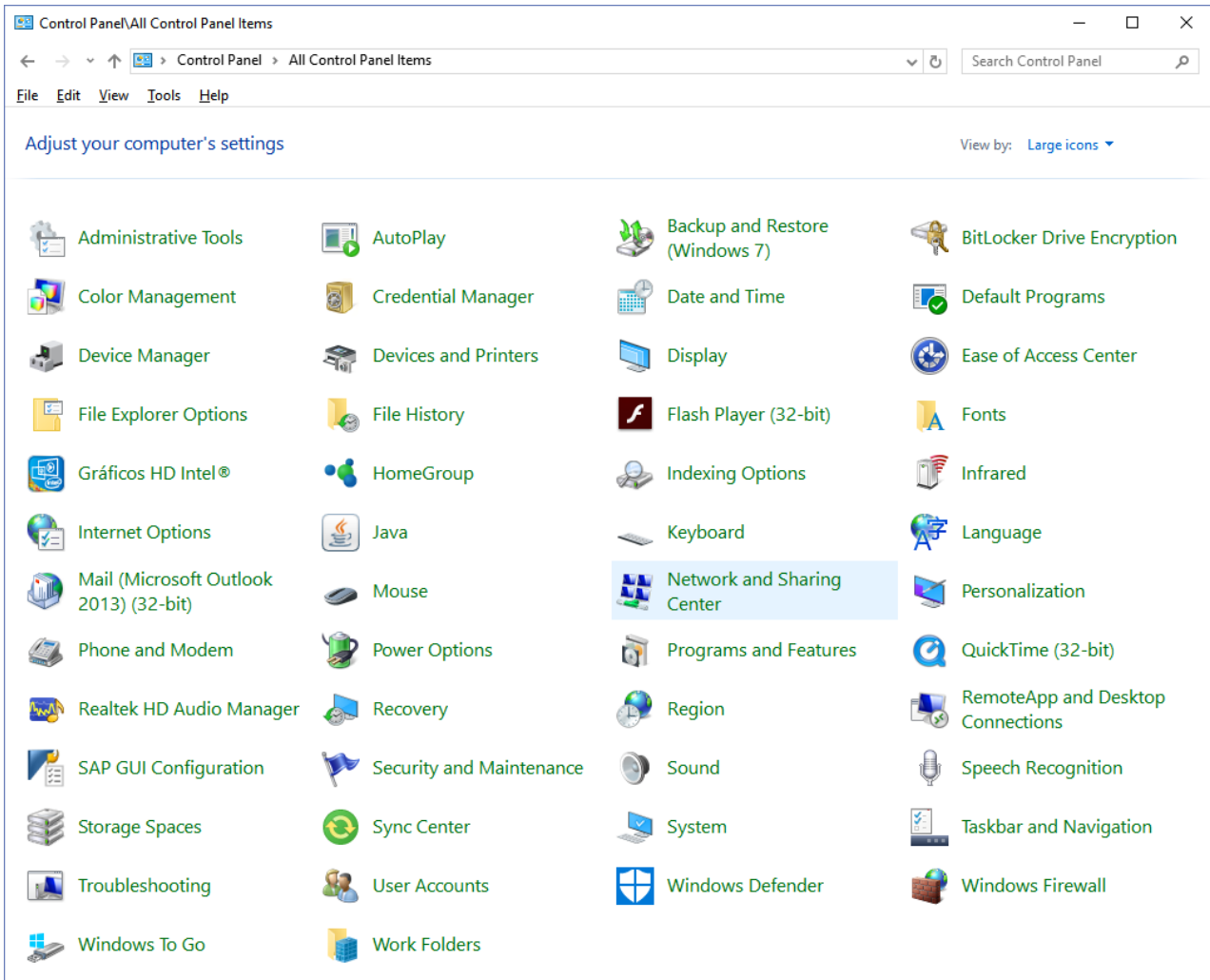
NOTA!

Se o computador não possuir porta ethernet, então é necessário utilizar um adaptador de rede ethernet. Para detalhes consulte tópico [Adaptador de Rede Ethernet](#).

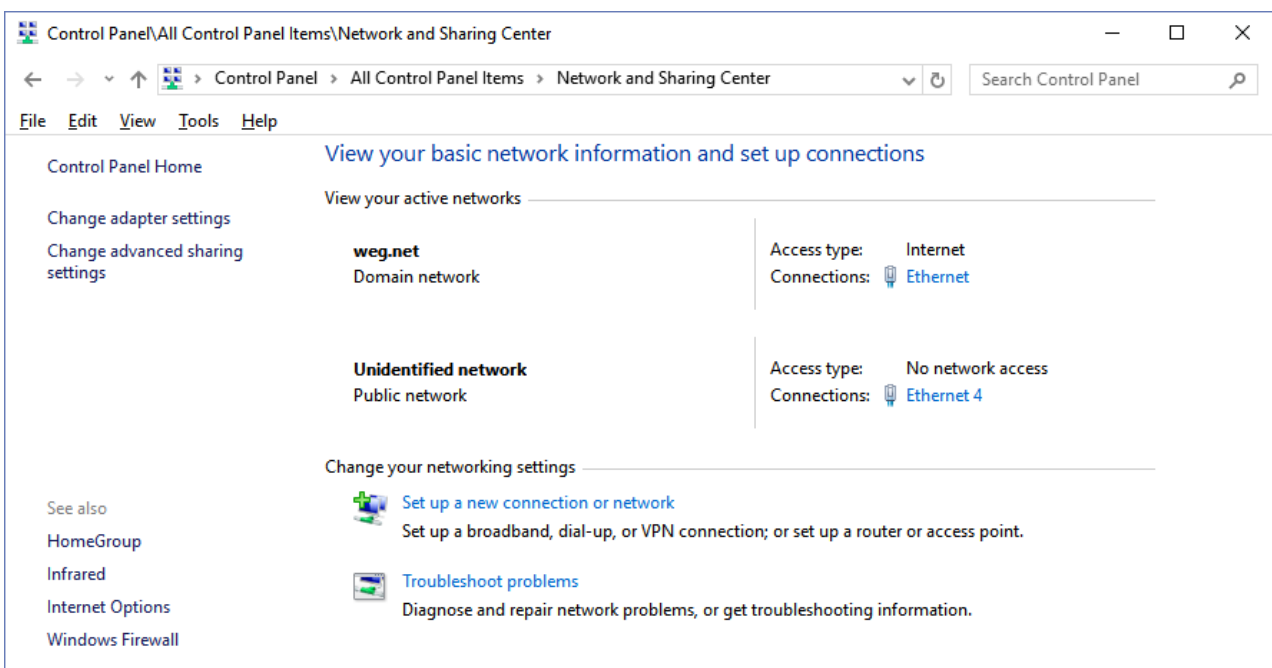
05.01 - Abra o painel de controle.



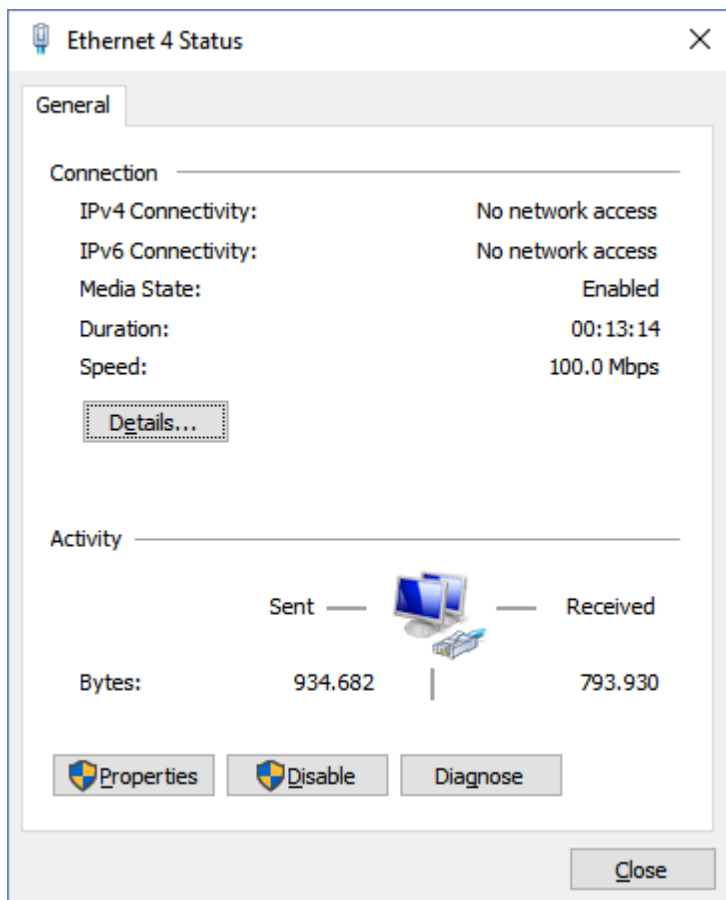
05.02 - Selecione Central de Rede e Compartilhamento.



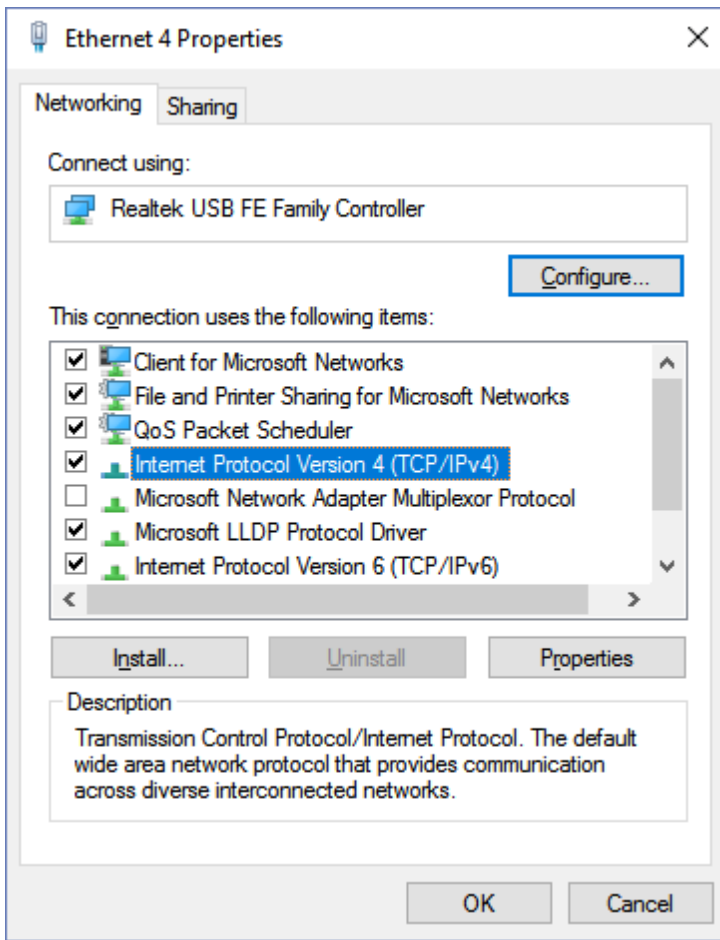
05.03 - Selecione a rede não identificada (rede publica) clicando no link conforme figura. Neste caso o link é Ethernet 4.



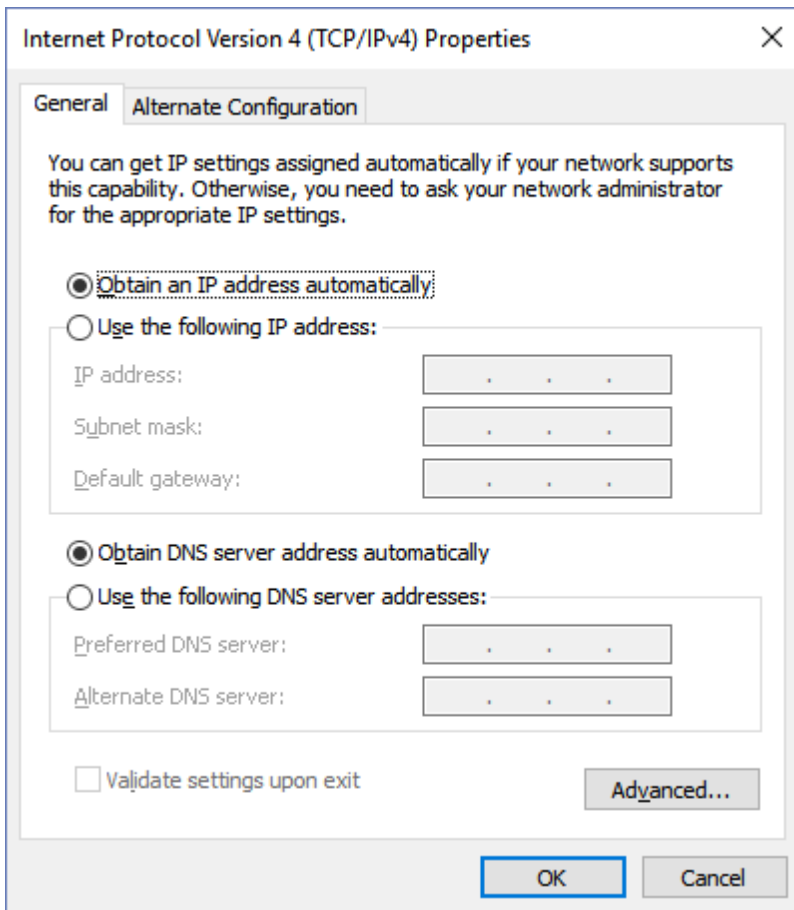
05.04 - O estado da rede é apresentado. Clique no botão Propriedades.



05.05 - A janela Propriedades é apresentada. Selecione Protocolo de Internet Versão 4 (TCP/IPv4) e clique no botão Propriedades.



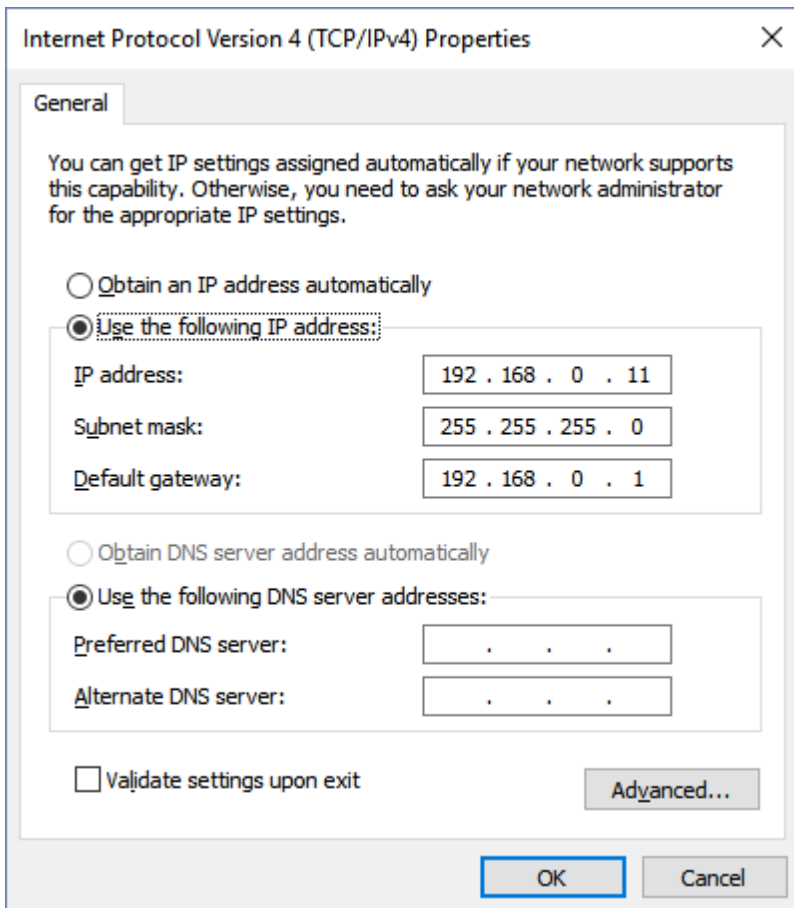
05.06 - A janela Propriedades de IPV4 é apresentada, onde nenhum endereço está configurado.



05.07 - Selecione a opção Usar o seguinte endereço IP.

Preencha os campos com os endereços conforme abaixo.

Clique no botão OK para finalizar.



05.08 - Neste momento a rede ethernet no sistema operacional Windows está corretamente configurada.

06 - No SuperDrive G2, configure a conexão ethernet na janela Ajuste de Comunicação.

Recomenda-se utilizar time-out acima de 5000 ms. Valores abaixo deste valor podem apresentar falhas durante a comunicação.

Ajuste os campos Endereço IP, Porta e Identificação da Unidade conforme abaixo.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	5000	ms	5000	[5000 ... 20000]

Ethernet:

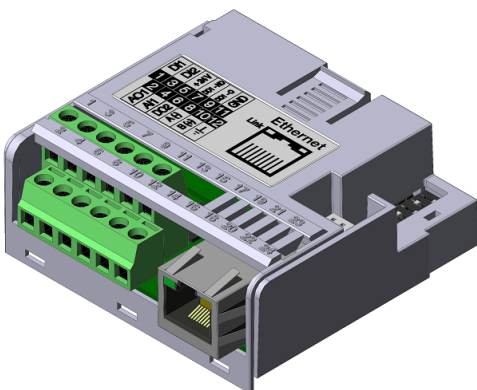
Field	Value	Default	Range
IP Address	192.168.0.10	192.168.0.10	XXXX.XXXX.XXXX.XXXX
Port	502	502	1 ... 65535
Unit ID	255	255	1 ... 255

OK Cancel

07 - Neste momento já é possível realizar a comunicação entre drive e computador.

Exemplo 02 Configuração Utilizando Protocolo EtherNet/IP Ponto a Ponto - CFW500

01 - Instale o acessório CFW500-CETH-IP no CFW500.



Para informações, consulte o guia de instalação do respectivo acessório.

02 - Visualize o parâmetro abaixo (somente de leitura) que permite identificar o tipo do módulo Ethernet conectado ao equipamento.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0800	Identificação do módulo Ethernet	0 = Não identificado 1 = Modbus TCP 2 = EtherNet/IP 3 = PROFINET IO	2 = EtherNet/IP

03 - Visualize/ajuste os parâmetros abaixo.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0803	Taxa de Comunicação Ethernet	0 = Auto 1 = 10Mbit/s, half duplex 2 = 10Mbit/s, full duplex 3 = 100Mbit/s, half duplex 4 = 100Mbit/s, full duplex	0 = Auto
P0806	Watchdog Modbus TCP	0,0 ... 65,5 s	0,0
P0810	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros 1 = DHCP	0 = Parâmetros
P0811	Endereço IP1	0 ... 255	192
P0812	Endereço IP2	0 ... 255	168
P0813	Endereço IP3	0 ... 255	0
P0814	Endereço IP4	0 ... 255	10

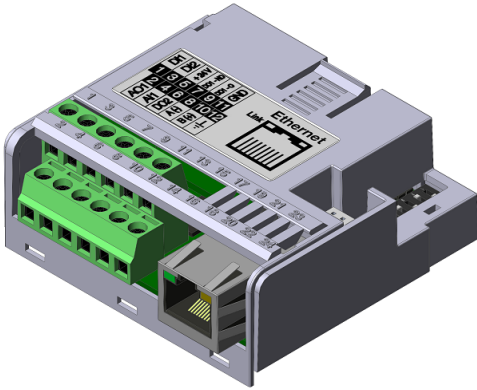
04 - Reiniciar o equipamento.

Uma vez parametrizado, é necessário reiniciar o equipamento.

05 - Os passos a seguir são os mesmos que aqueles utilizados no **Exemplo 01** do CFW500.

Exemplo 03 Configuração Utilizando Protocolo PROFINET IO Ponto a Ponto - CFW500

01 - Instale o acessório CFW500-CEPN-IO no CFW500.



Para informações, consulte o guia de instalação do respectivo acessório.

02 - Visualize o parâmetro abaixo (somente de leitura) que permite identificar o tipo do módulo Ethernet conectado ao equipamento.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0800	Identificação do módulo Ethernet	0 = Não identificado 1 = Modbus TCP 2 = EtherNet/IP 3 = PROFINET IO	3 = PROFINET IO

03 - Visualize/ajuste os parâmetros abaixo.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0803	Taxa de Comunicação Ethernet	0 = Auto 1 = 10Mbit/s, half duplex 2 = 10Mbit/s, full duplex 3 = 100Mbit/s, half duplex 4 = 100Mbit/s, full duplex	0 = Auto
P0806	Watchdog Modbus TCP	0,0 ... 65,5 s	0,0
P0810	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros 1 = DHCP	0 = Parâmetros
P0811	Endereço IP1	0 ... 255	192
P0812	Endereço IP2	0 ... 255	168
P0813	Endereço IP3	0 ... 255	0
P0814	Endereço IP4	0 ... 255	10

04 - Reiniciar o equipamento.




Uma vez parametrizado, é necessário reiniciar o equipamento.

05 - Os passos a seguir são os mesmos que aqueles utilizados no **Exemplo 01** do CFW500.

SCA-06

O servoconversor SCA-06 apresenta como acessório os módulos de comunicação ECO5, ECO6 e ECO7.

Para utilizar o SuperDrive G2 com SCA-06 em Ethernet, um acessório deve estar conectado ao drive conforme o protocolo utilizado:

Protocolo	Acessório	Imagem	Descrição
EtherNet/IP	ECO5		2 portas Ethernet
Modbus TCP	ECO6		2 portas Ethernet
PROFINET IO	ECO7		2 portas Ethernet

Para maiores detalhes das características e funcionalidades específicas dos protocolos, consulte o manual de comunicação ethernet do SCA-06.

Exemplo 01 Configuração Utilizando Protocolo Modbus TCP Ponto a Ponto - SCA-06

01 - Instale o acessório ECO06 no SCA-06.



Para informações, consulte o Guia de Instalação, Configuração e Operação do acessório ECO06 do SCA-06.

02 - Visualize o parâmetro abaixo (somente de leitura) que permite identificar o tipo de módulo Ethernet conectado ao equipamento.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0800	Identificação do Módulo Ethernet	0 = Não identificado 1 = Modbus TCP 2 = EtherNet/IP 3 = PROFINET IO	1 = Modbus TCP

03 - Visualize/ajuste os parâmetros abaixo.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0803	Taxa de Comunicação Ethernet	0 = Auto 1 = 10Mbit/s, half duplex 2 = 10Mbit/s, full duplex 3 = 100Mbit/s, half duplex 4 = 100Mbit/s, full duplex	0 = Auto
P0806	Watchdog Modbus TCP	0,0 ... 65,5 s	0,0
P0810	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros 1 = DHCP	0 = Parâmetros
P0811	Endereço IP1	0 ... 255	192
P0812	Endereço IP2	0 ... 255	168
P0813	Endereço IP3	0 ... 255	0
P0814	Endereço IP4	0 ... 255	10

04 - Reiniciar o equipamento.

Uma vez parametrizado, é necessário reiniciar o equipamento.

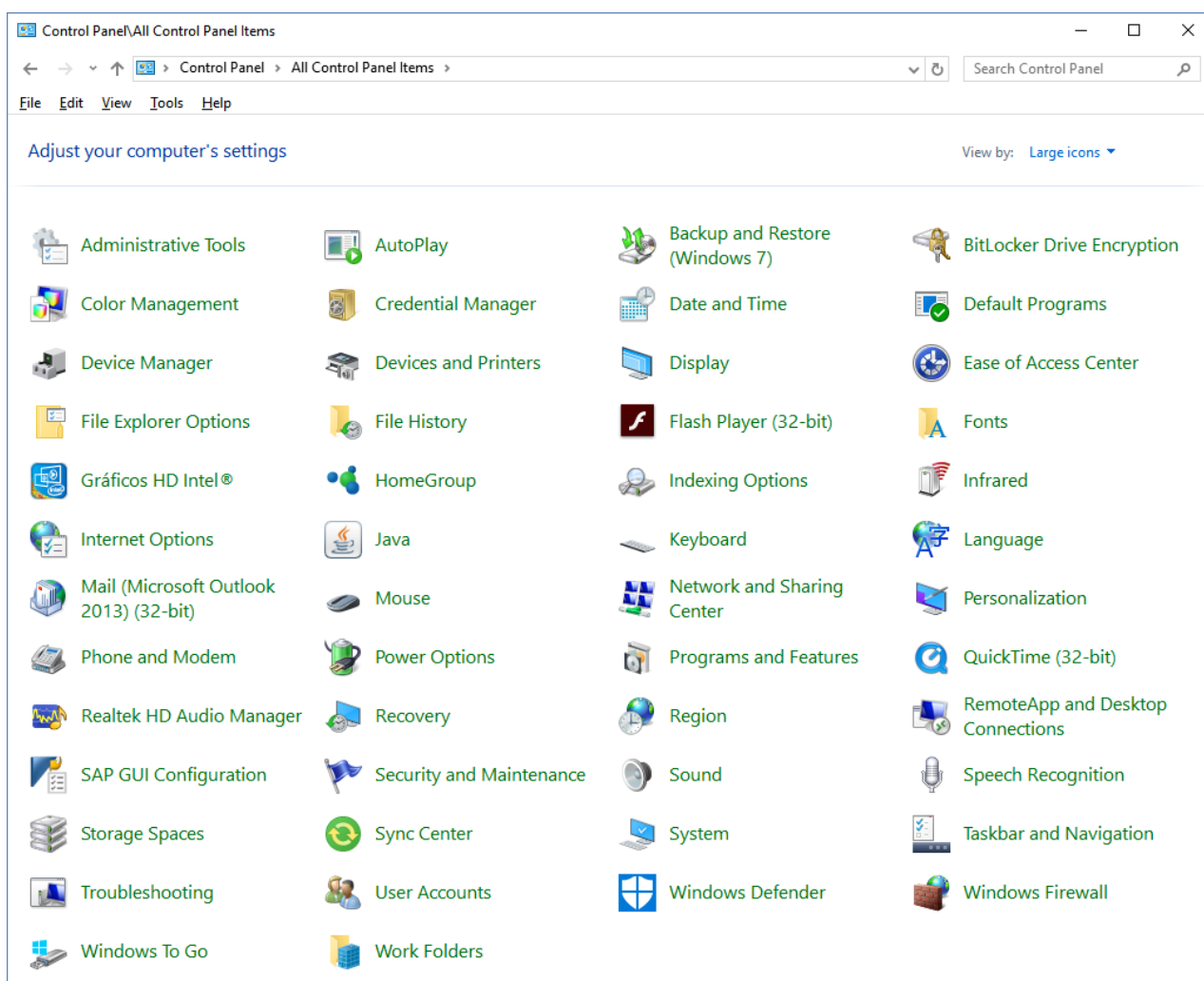
05 - Configure a rede ethernet no sistema operacional Windows; siga as informações nos itens 05.01 ... 05.08.



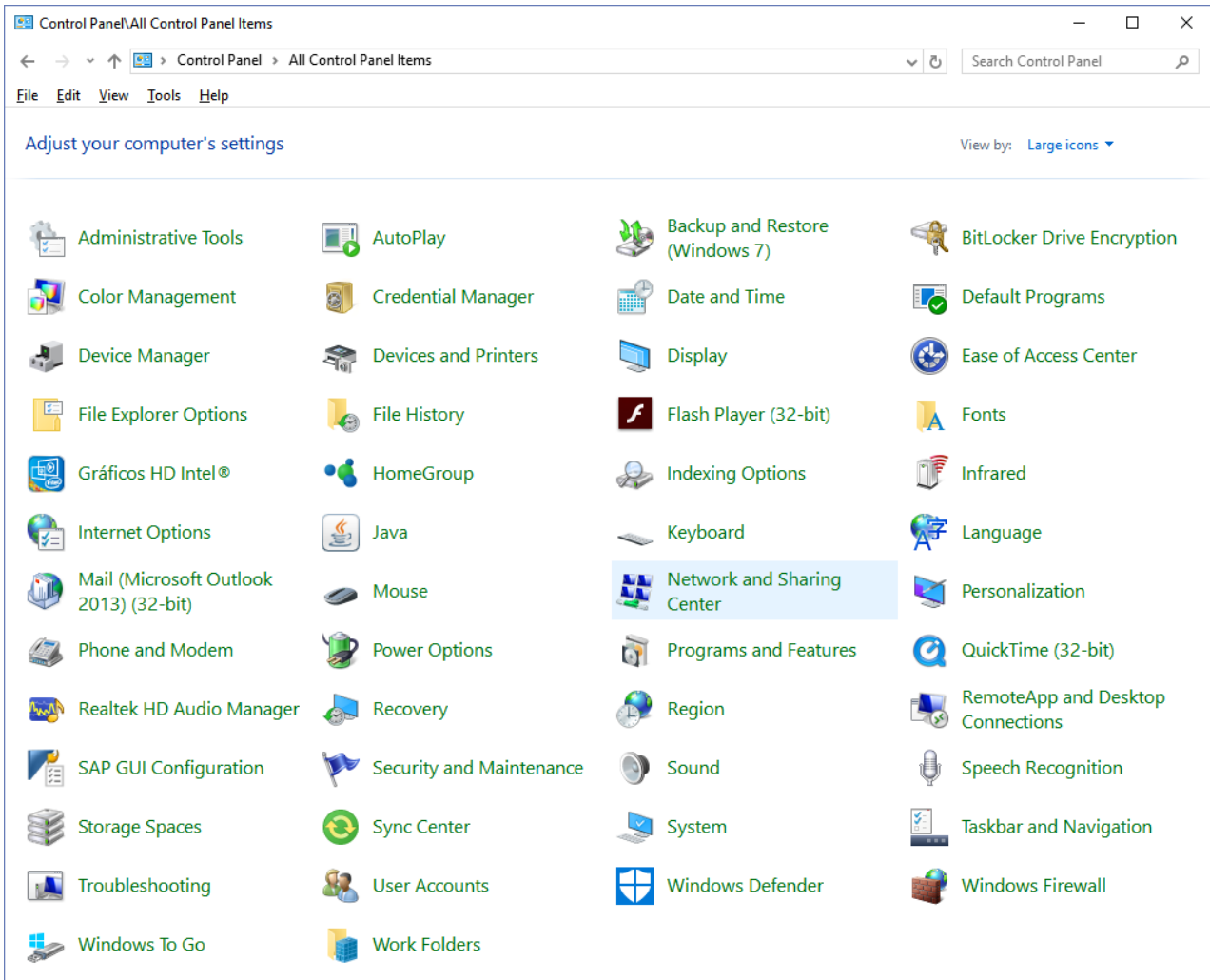
NOTA!

Se o computador não possuir porta ethernet, então é necessário utilizar um adaptador de rede ethernet. Para detalhes consulte tópico [Adaptador de Rede Ethernet](#).

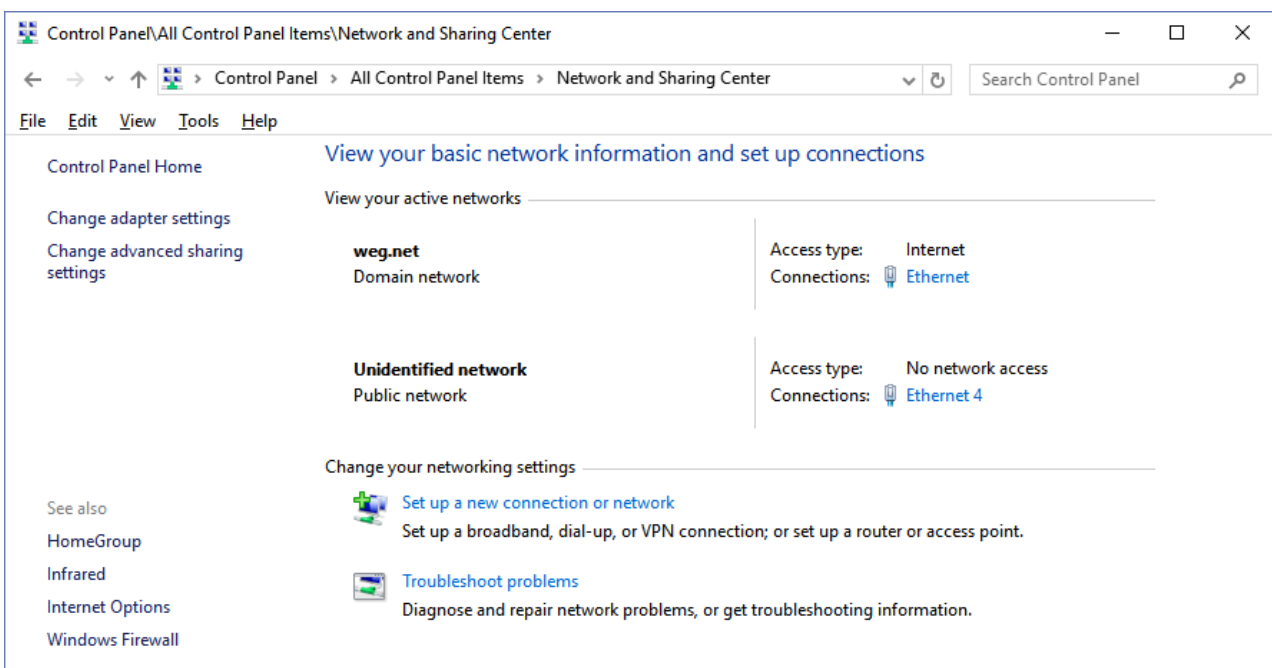
05.01 - Abra o painel de controle.



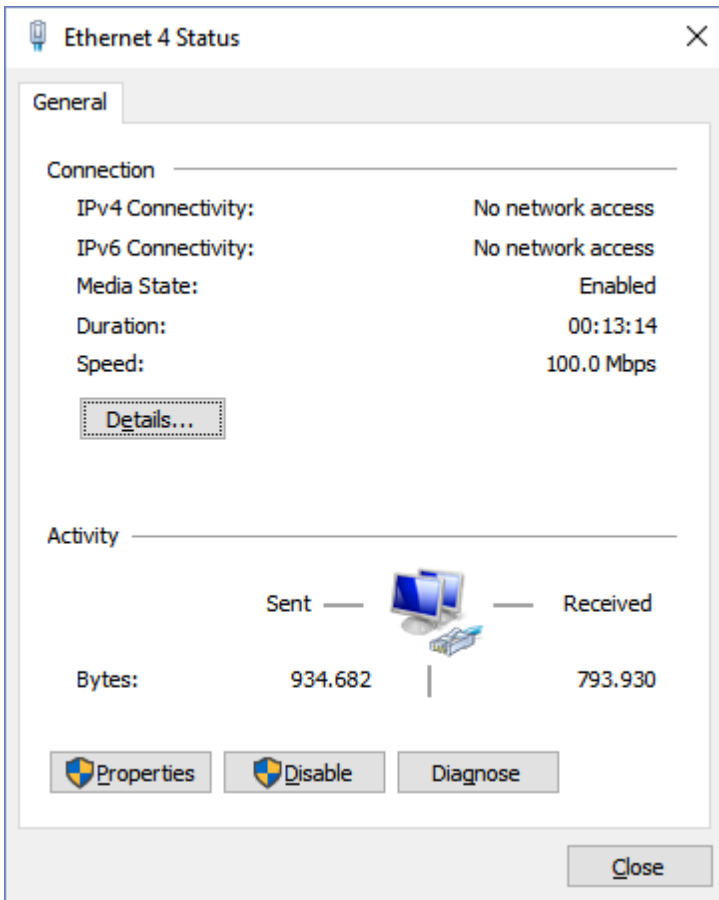
05.02 - Selecione Central de Rede e Compartilhamento.



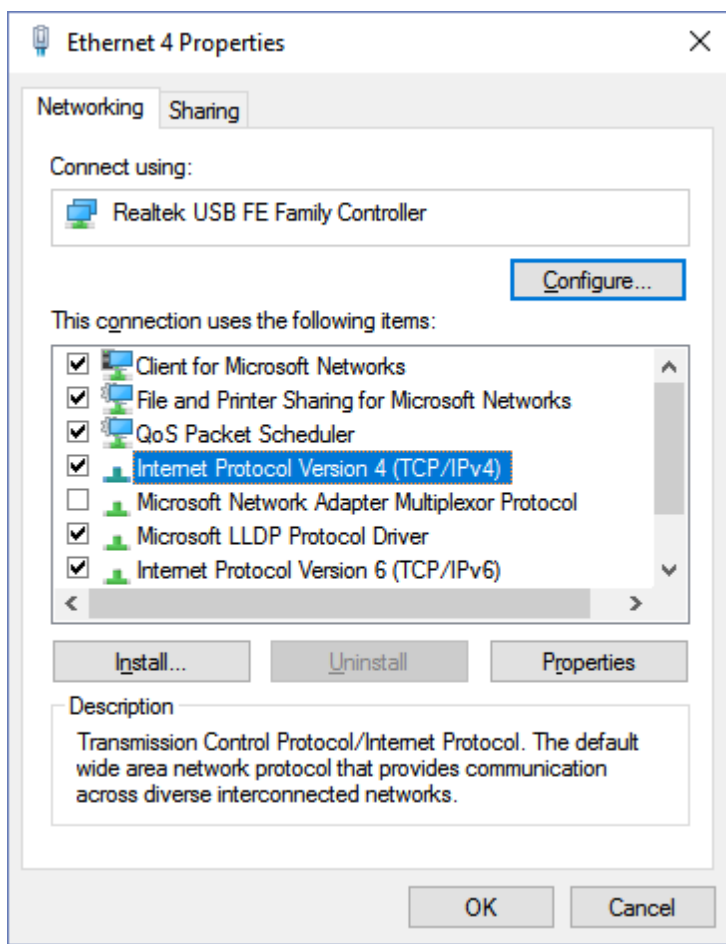
05.03 - Selecione a rede não identificada (rede publica) clicando no link conforme figura. Neste caso o link é Ethernet 4.



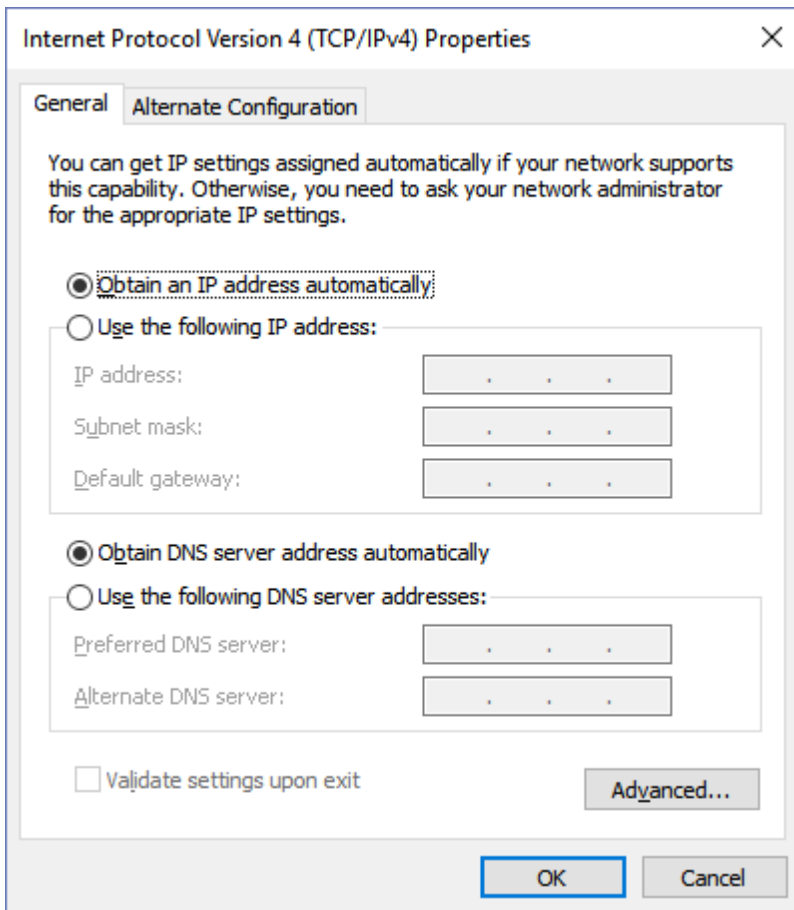
05.04 - O estado da rede é apresentado. Clique no botão Propriedades.



05.05 - A janela Propriedades é apresentada. Selecione Protocolo de Internet Versão 4 (TCP/IPv4) e clique no botão Propriedades.



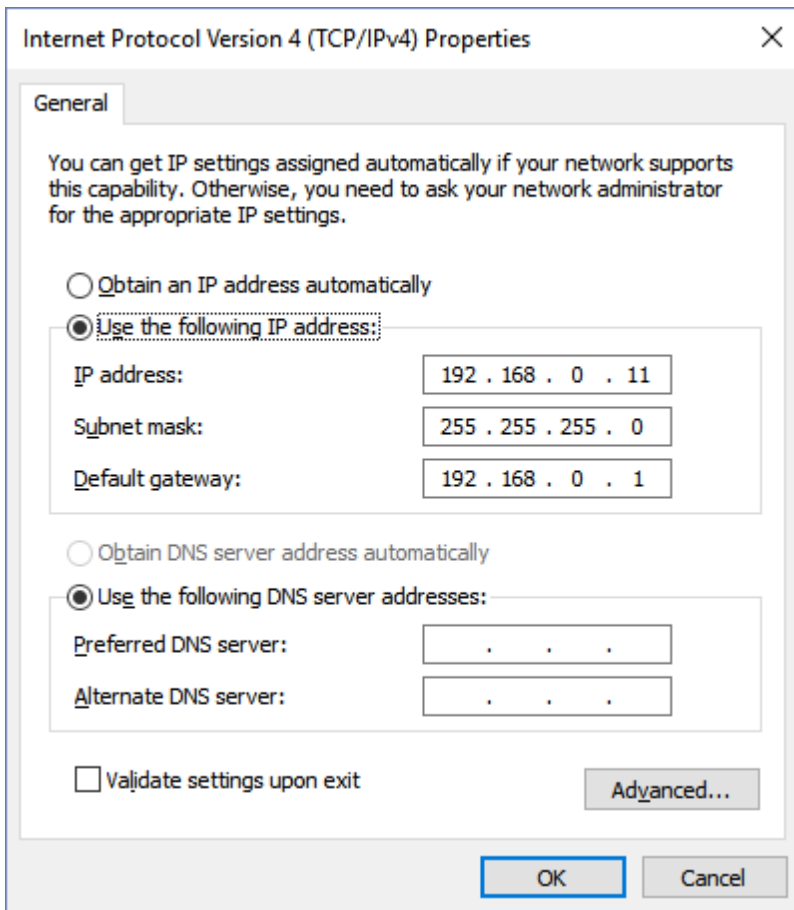
05.06 - A janela Propriedades de IPV4 é apresentada, onde nenhum endereço está configurado.



05.07 - Selecione a opção Usar o seguinte endereço IP.

Preencha os campos com os endereços conforme abaixo.

Clique no botão OK para finalizar.



05.08 - Neste momento a rede ethernet no sistema operacional Windows está corretamente configurada.

06 - No SuperDrive G2, configure a conexão ethernet na janela Ajuste de Comunicação.

Recomenda-se utilizar time-out acima de 5000 ms. Valores abaixo deste valor podem apresentar falhas durante a comunicação.

Ajuste os campos Endereço IP, Porta e Identificação da Unidade conforme abaixo.

Communication Setup

Connection Type:

USB Serial Bluetooth Ethernet

Timing:

Field	Value	Unit	Default	Range
Transmission Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Response Delay	0	ms	0	[0 ... 20000]
Time-out	5000	ms	5000	[5000 ... 20000]

Ethernet:

Field	Value	Default	Range
IP Address	192.168.0.10	192.168.0.10	XXXX.XXXX.XXXX.XXXX
Port	502	502	1 ... 65535
Unit ID	255	255	1 ... 255

OK Cancel

07 - Neste momento já é possível realizar a comunicação entre drive e computador.

Exemplo 02 Configuração Utilizando Protocolo EtherNet/IP Ponto a Ponto - SCA-06

01 - Instale o acessório ECO05 no SCA-06.



Para informações, consulte o Guia de Instalação, Configuração e Operação do acessório ECO05

do SCA-06.

02 - Visualize o parâmetro abaixo (somente de leitura) que permite identificar o tipo de módulo Ethernet conectado ao equipamento.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0800	Identificação do Módulo Ethernet	0 = Não identificado 1 = Modbus TCP 2 = EtherNet/IP 3 = PROFINET IO	2 = EtherNet/IP

03 - Visualize/ajuste os parâmetros abaixo.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0803	Taxa de Comunicação Ethernet	0 = Auto 1 = 10Mbit/s, half duplex 2 = 10Mbit/s, full duplex 3 = 100Mbit/s, half duplex 4 = 100Mbit/s, full duplex	0 = Auto
P0806	Watchdog Modbus TCP	0,0 ... 65,5 s	0,0
P0810	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros 1 = DHCP	0 = Parâmetros
P0811	Endereço IP1	0 ... 255	192
P0812	Endereço IP2	0 ... 255	168
P0813	Endereço IP3	0 ... 255	0
P0814	Endereço IP4	0 ... 255	10

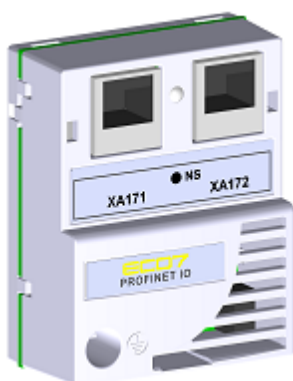
04 - Reiniciar o equipamento.

Uma vez parametrizado, é necessário reiniciar o equipamento.

05 - Os passos a seguir são os mesmos que aqueles utilizados no **Exemplo 01** do SCA-06.

Exemplo 03 Configuração Utilizando Protocolo PROFINET IO Ponto a Ponto - SCA-06

01 - Instale o acessório ECO07 no SCA-06.



Para informações, consulte o Guia de Instalação, Configuração e Operação do acessório ECO7 do SCA-06.

02 - Visualize o parâmetro abaixo (somente de leitura) que permite identificar o tipo de módulo Ethernet conectado ao equipamento.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0800	Identificação do Módulo Ethernet	0 = Não identificado 1 = Modbus TCP 2 = EtherNet/IP 3 = PROFINET IO	3 = PROFINET IO

03 - Visualize/ajuste os parâmetros abaixo.

Parâmetro	Descrição	Faixa de Valores	Valor
P0803	Taxa de Comunicação Ethernet	0 = Auto 1 = 10Mbit/s, half duplex 2 = 10Mbit/s, full duplex 3 = 100Mbit/s, half duplex 4 = 100Mbit/s, full duplex	0 = Auto
P0806	Watchdog Modbus TCP	0,0 ... 65,5 s	0,0
P0810	Configuração do Endereço IP	0 = Parâmetros 1 = DHCP	0 = Parâmetros
P0811	Endereço IP1	0 ... 255	192
P0812	Endereço IP2	0 ... 255	168
P0813	Endereço IP3	0 ... 255	0
P0814	Endereço IP4	0 ... 255	10

04 - Reiniciar o equipamento.

Uma vez parametrizado, é necessário reiniciar o equipamento.

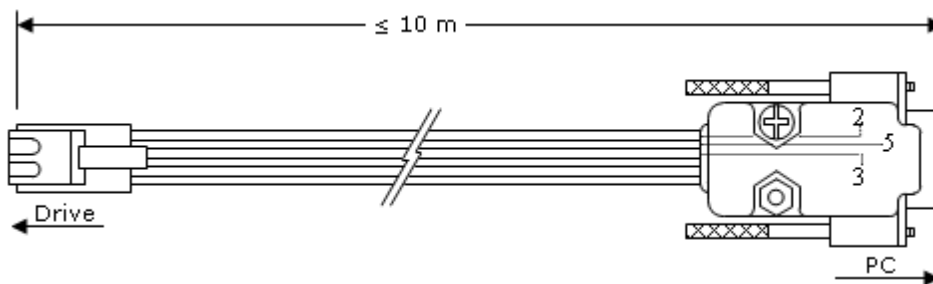
05 - Os passos a seguir são os mesmos que aqueles utilizados no **Exemplo 01** do SCA-06.

9.8 Cabo RS232

CABO SERIAL RS232 PC/DRIVE

Drive: CFW-09 PM, SSW-06

A figura abaixo apresenta o detalhamento do cabo serial RS232 ponto-a-ponto. Somente os pinos 2, 3 e 5 do conector DB9 fêmea são usados.

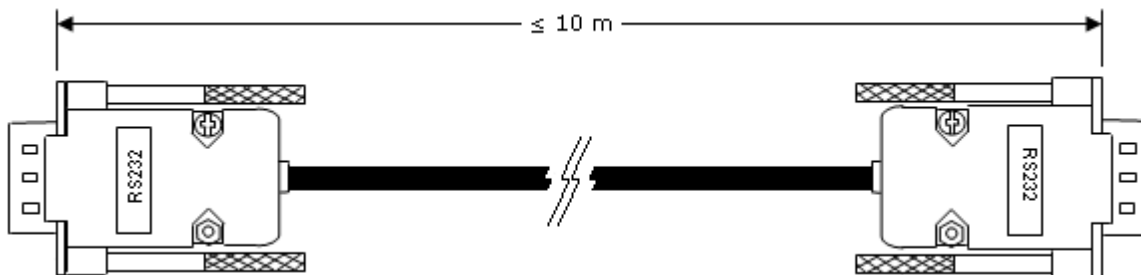


Comprimento máximo do cabo: 10 metros.

CABO PARA CONEXÃO RS232

Drive: SSW-07, SSW-08

A figura abaixo apresenta o detalhamento do cabo para a conexão RS232 ponto-a-ponto. Somente os pinos 2, 3 e 5 do conector DB9 fêmea são usados.



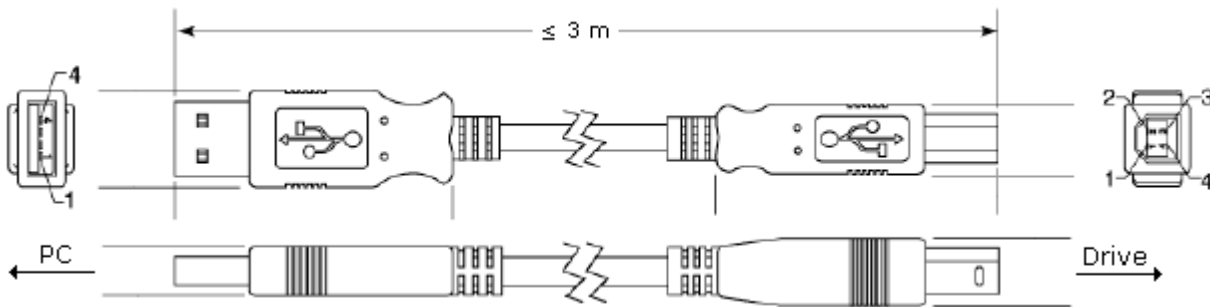
Comprimento máximo do cabo: 10 metros.

9.9 Cabo USB

CABO USB

Drive: CFW-11, SCA-06, SSW7000, CTW900

A figura abaixo apresenta o detalhamento do cabo para a conexão USB ponto-a-ponto.



A figura abaixo apresenta os conectores.



A = Conector Tipo A

B = Conector Tipo B

Tamanho máximo do cabo: 3 metros.

Utilize sempre cabo de interconexão USB blindado, "standard host/device shielded USB cable". Cabos sem blindagem podem provocar erros de comunicação.

A conexão USB é isolada galvânicamente da rede elétrica de alimentação e de outras tensões elevadas internas ao drive. A conexão USB, porém, não é isolada do terra de proteção (PE). Usar computador isolado para ligação ao conector USB ou computador com conexão ao mesmo terra de proteção (PE) do drive.

Sugestões de Compra

Fabricante:

- Samtec, Inc: <http://www.samtec.com/>

Se você deseja comprar um cabo USB diretamente da Samtec, por favor veja abaixo.

Description	Item
Cabo USB blindado de alta velocidade, 1 m, Samtec	USBC-AM-MB-B-B-S-1
Cabo USB blindado de alta velocidade, 2 m, Samtec	USBC-AM-MB-B-B-S-2
Cabo USB blindado de alta velocidade, 3 m, Samtec	USBC-AM-MB-B-B-S-3

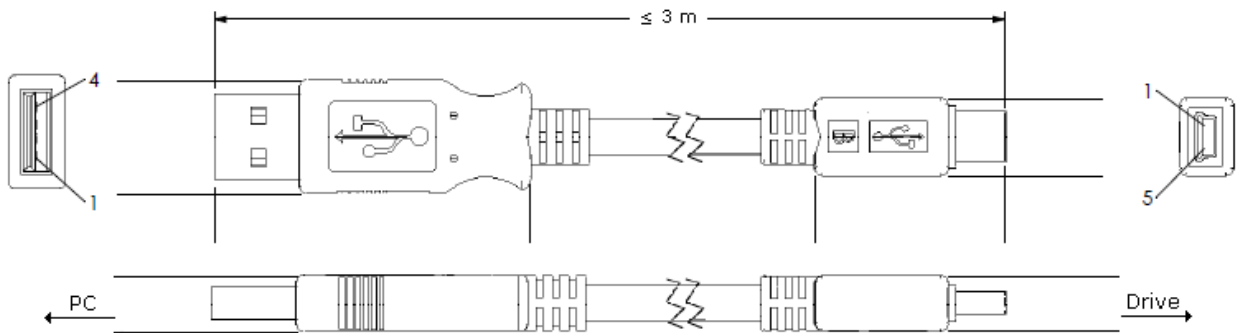
No momento da elaboração deste manual, a especificação apresentada acima era encontrada no seguinte site:

<http://www.samtec.com/ftppub/cpdf/USBC-AM-BM-B-B-S-X-X-MKT.pdf>

CABO USB (mini-B)

Drive: CFW100, CFW700, CFW701

A figura abaixo apresenta o detalhamento do cabo para a conexão USB ponto-a-ponto.



A figura abaixo apresenta os conectores.



A = Conector Tipo A

B = Conector Tipo mini-B

Tamanho máximo do cabo: 3 metros.

Utilize sempre cabo de interconexão USB blindado, "standard host/device shielded USB cable". Cabos sem blindagem podem provocar erros de comunicação.

A conexão USB é isolada galvânicamente da rede elétrica de alimentação e de outras tensões elevadas internas ao drive. A conexão USB, porém, não é isolada do terra de proteção (PE). Usar computador isolado para ligação ao conector USB ou computador com conexão ao mesmo terra de proteção (PE) do drive.

Sugestões de Compra

Fabricante:

- Samtec, Inc: <http://www.samtec.com/>

Se você deseja comprar um cabo USB diretamente da Samtec, por favor veja abaixo.

Description	Item
Cabo USB blindado de alta velocidade, 1 m, Samtec	USBC-AM-BM-B-B-S-1
Cabo USB blindado de alta velocidade, 2 m, Samtec	USBC-AM-BM-B-B-S-2

Cabo USB blindado de alta velocidade, 3 m, Samtec

USBC-AM-BM-B-B-S-3

No momento da elaboração deste manual, a especificação apresentada acima era encontrada no seguinte site:

<http://www.samtec.com/ftppub/cpdf/USBC-AM-MB-B-B-S-X-X-MKT.pdf>

9.10 Cabo Ethernet

Este cabo é utilizado para conectar o SuperDrive G2 ao drive via ethernet.

Este cabo possui conectores RJ45 nas duas extremidades.

A figura abaixo apresenta um exemplo deste cabo.



9.11 Conversor USB Serial

O conversor USB/SERIAL é a melhor solução para quem deseja conectar equipamentos seriais (RS232) em portas USB, isto é, para conectar a saída USB do computador a um equipamento serial RS-232.

É uma solução de baixo custo que resolve a necessidade de instalar novas portas seriais em computadores que possuam todos os barramentos ocupados ou em equipamentos que não possuem portas RS232.

O conversor USB/SERIAL permite a conexão plug & play com seu computador, deixando livre a porta serial existente.

A figura abaixo apresenta um exemplo deste conversor.

SUGESTÕES DE COMPRA

Fabricante: Comm5 Tecnologia

Produto	Conversor de USB para 1 saída serial RS232
Modelo	1S-USB - conversor USB para 1 serial
Web Site	https://www.comm5.com.br/produtos/conversor-usb/1s-usb/

Para maiores informações sobre a instalação, consulte o manual do usuário.



Fabricante: Tripp Lite

Produto	High-Speed USB-to-Serial Adapter
Modelo	USA-19HS
Web Site	http://www.tripplite.com/keyspan-high-speed-usb-to-serial-adapter~USA19HS/

Para maiores informações sobre a instalação, consulte o manual do usuário.



9.12 Adaptador USB Bluetooth

Drive: CFW100.

A imagem abaixo apresenta um adaptador USB Bluetooth (dongle) que deve estar conectado na porta USB do computador. Existem diversos modelos com características distintas.



9.13 Adaptador de Rede Ethernet

O adaptador de rede ethernet é um adaptador que permite conectar um computador com porta USB à um dispositivo utilizando a ethernet.

Normalmente este adaptador é leve, fácil de utilizar, e muito prático.

O adaptador está equipado com uma porta USB tipo A numa das extremidades e uma porta RJ-45 na outra, consistindo num encaixe standard para uma variedade de dispositivos compatíveis.

Este adaptador elimina o uso de outro cabo ou adaptador.

Também nenhuma fonte externa é necessária.

A figura abaixo apresenta um exemplo de adaptador de rede ethernet.



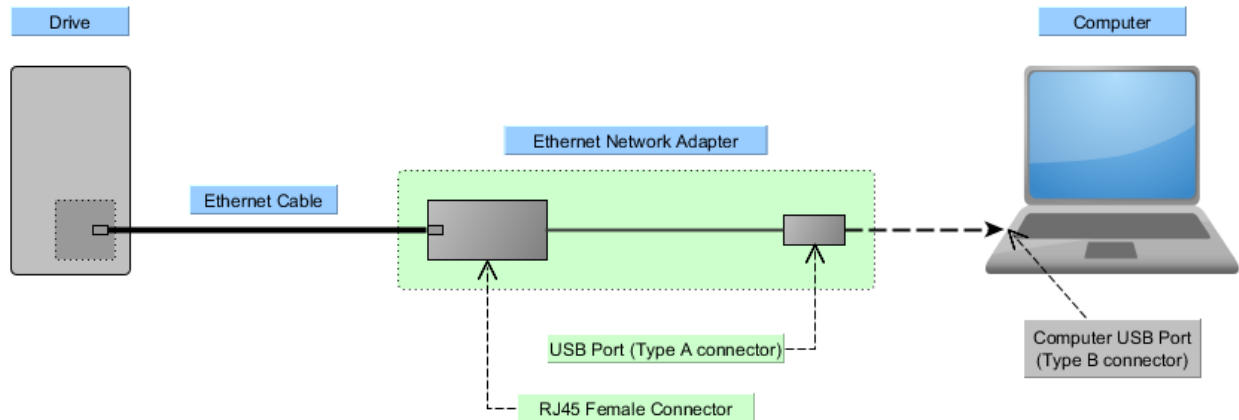
Exemplo de Conexão Usando um Adaptador de Rede Ethernet

01 - Conecte o adaptador de rede ethernet (conector USB para conector RJ45) no computador.

A porta USB (conector tipo A) do adaptador está conectada à porta USB do computador.

Em seguida conecte o cabo ethernet do drive (equipamento) ao adaptador de rede.

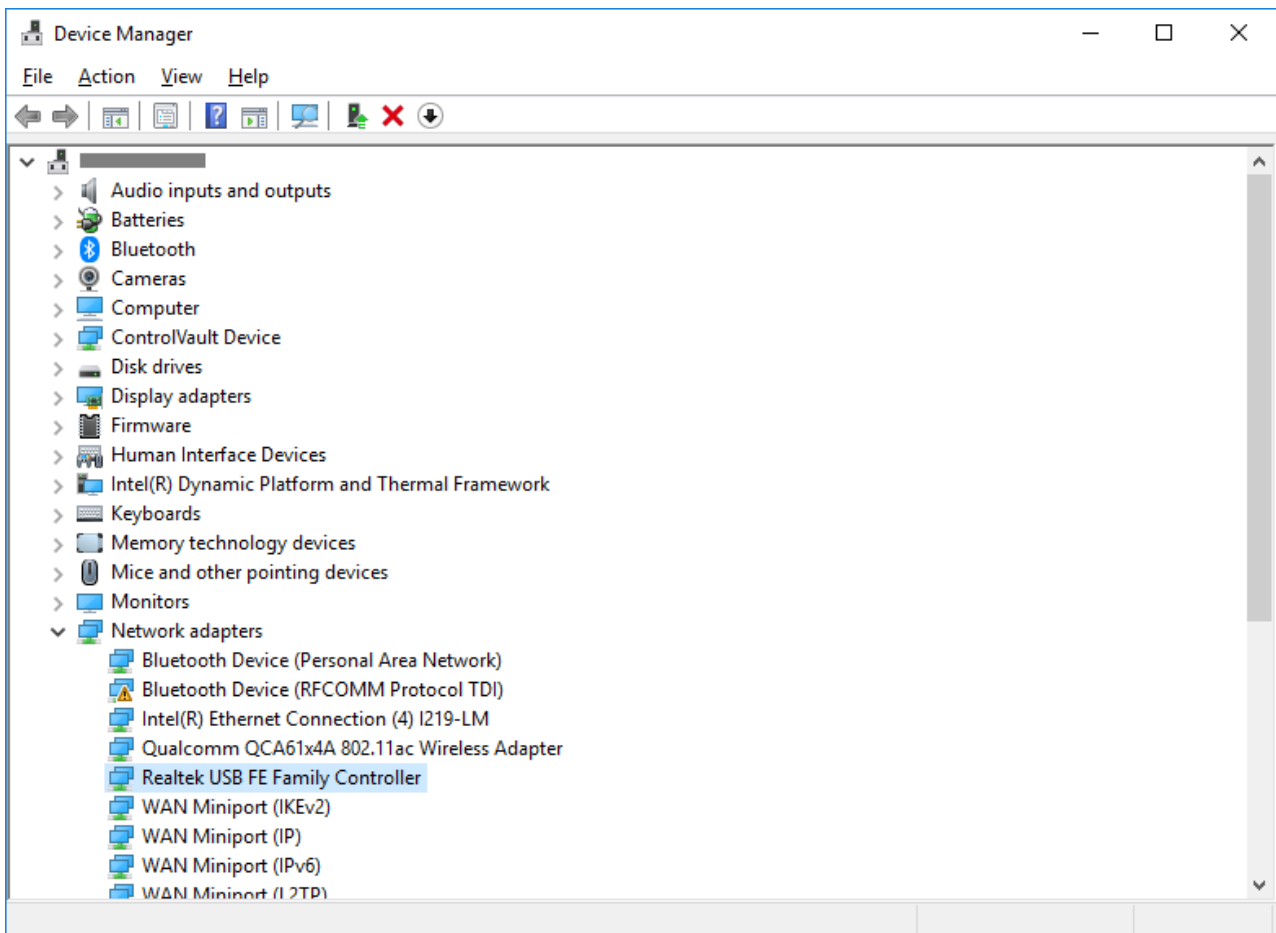
A figura simplificada abaixo apresenta a conexão do drive ao computador usando cabo ethernet e adaptador de rede ethernet.



02 - Verifique o gerenciador de dispositivo do Windows.

Observe que o sistema operacional Windows reconheceu o hardware.

Neste exemplo, o adaptador é apresentado como Realtek USB FE Family Controller.



03 - Dispositivo não Reconhecido.

Caso o sistema operacional Windows não reconheça o dispositivo (adaptador de rede ethernet), deve-se instalar o driver do adaptador, fornecido pelo fabricante.

Após a instalação do driver, o Windows reconhece o dispositivo.

9.14 Antes de Tentar Estabelecer Comunicação

Antes de tentar estabelecer comunicação certifique-se que o seguinte foi feito:

- Cabo de comunicação conectado ao drive;
- Cabo de comunicação conectado ao microcomputador;
- Drive está energizado;
- Parâmetros de comunicação do drive correspondem aos configurados no SuperDrive G2.

9.15 Exceção Durante Monitoração

SOFT-STARTER

SSW-06 V1.3X

- P014 a P017 = 13107 => isto significa que não há nenhum erro.

SSW-07 e SSW-08

- P219 define o modo de programação dos seguintes parâmetros: P101, P102, P104, P110, P202, P206, P401, P520, P521, P611, P613, P617, P620 e P640;
- No Modo (Trimpot e Dip Switch), a programação dos parâmetros citados anteriormente é feita através dos Trimpots e Dip Switch. Os parâmetros funcionam como parâmetros de leitura, apenas mostram os valores programados através de Trimpots e Dip Switch. Os valores programados através de comunicação serial RS232 não são utilizados;
- No Modo HMI, a programação dos parâmetros citados anteriormente é feita através de comunicação serial RS232 ou HMI. Os valores ajustados nos Trimpots e Dip Switch não são utilizados.

10 Bibliotecas

Conteúdo deste capítulo:

[JFreeChart](#)

[jSSC](#)

10.1 JFreeChart

Este software incorpora JFreeChart, © 2005-2012 Object Refinery Limited.

A home page do JFreeChart pode ser encontrada em: <http://www.jfree.org/jfreechart/>.

Para ler GNU Lesser General Public Licence, Versão 3, acesse <http://www.gnu.org/licenses/lgpl.html>.

Para obter o código fonte completo do JFreeChart para a versão da biblioteca que é usada neste software por favor contate o fabricante (veja [Contato](#)).

10.2 jSSC

Este software incorpora jSSC, © 2010-2012 Sokolov Alexey.

A home page do jSSC pode ser encontrada em: <http://code.google.com/p/java-simple-serial-connector/>.

Para ler GNU Lesser General Public Licence, Versão 3, acesse <http://www.gnu.org/licenses/lgpl.html>.

Para obter o código fonte completo do jSSC para a versão da biblioteca que é usada neste software por favor contate o fabricante (veja [Contato](#)).

Índice

- A -

Abrir	49
Adaptador de Rede Ethernet	218
Adaptador USB Bluetooth	217
Ajuda	112
Ajuste de Comunicação	59
Antes de Instalar	34
Antes de Tentar Estabelecer Comunicação	220
Árvore do Projeto	20
Aviso de Copyright	22
Aviso de Segurança	22

- B -

Bem Vindo	6
Bibliotecas	221

- C -

Cabo Ethernet	216
Cabo RS232	213
Cabo USB	213
Comunicação	118
Conexão Bluetooth	154
Conexão Ethernet	179
Conexão RS232	136
Conexão RS485	139
Conexão USB	121
Conexão USB - Virtual COM Port	123
Contato	7
Conteúdo	112
Conversor USB Serial	216
Converter Projeto	103

- D -

Desinstalando	41
Drive	55
Driver USB	46
Drives suportados	8

- E -

Editar Arquivo de Parâmetros	67
Escrever Parâmetros do Drive	72

Exceção durante Monitoração	220
Exportar	53
Exportar Arquivo de Parâmetros	70
Exportar Arquivo de Trace	97
Exportar Arquivo de Trend	93

- F -

Fechar	50
Ferramentas	98

- I -

Identificar Drive	56
Importar	52
Importar Base de Dados	102
Imprimir	54
Informação do Projeto	54
Instalação/Desinstalação	34
Instalando	34
Introdução	8

- J -

Janela Principal	19
JFreeChart	221
jSSC	221

- L -

Ler Parâmetros do Drive	71
Log de Conversão Completo	110
Log de Conversão Simplificado	108

- M -

Manual do Usuário	18
Menus	48
Monitorar Parâmetros	76
Monitorar Referência de Velocidade	84
Monitorar Status	79
Monitorar usando HMI	78

- N -

Novidades	23
Novidades nas Versões Anteriores	23
Novidades nesta Versão	23
Novo	49
Novo Arquivo de Parâmetros	66

- O -

Opções 99

- P -

Parametrização do Drive 118

Projeto 48

- R -

Remover 51

Remover Arquivo de Parâmetros 69

Remover Arquivo de Trace 97

Remover Arquivo de Trend 93

Remover Log de Conversão Completo 112

Remover Log de Conversão Simplificado 110

Requisitos do Sistema 8

- S -

Sair 55

Salvar 50

Salvar Como 51

Segurança 22

Sistema de Segurança 64

Sistema de Segurança (Sessão) 65

Sobre 113

SuperDrive G2 6

- T -

Trace 94

Trend 85