

DOCUMENTATION TECHNIQUE

Projet

Projet	Projet
Concepteur	
Application	CENTRALE POMPAGE PISCINE V0.2.stu
Version logicielle	Unity Pro S V4.0
Date de création	02/02/2009 17:08:28
Date de dernière modification	02/02/2009 17:08:28
Automate cible	BMX P34 1000 02.00CPU 340-10 Modbus

Auteur :	1 Page de titre	Imprimé le 06/02/2009
Service :		
Projet :		Page : 1 - 1/1

Sommaire

1 Page de titre	1 page
2 Sommaire	1 page
3 Configuration	5 pages
3.1 0 : Bus automate	5 pages
3.1.1 0 : BMX XBP 0400	5 pages
3.1.1.1 0 : BMX P34 1000	1 page
3.1.1.2 1 : BMX NOE 0110.2	1 page
3.1.1.3 2 : BMX DDM 16025	1 page
3.1.1.4 3 : BMX AMI 0410	1 page
4 Variables et instances FB	1 page
5 Structure du projet	1 page
6 Communication	1 page
6.1 Réseaux	1 page
6.1.1 Ethernet_1	1 page
7 Programme	2 pages
7.1 Tâches	2 pages
7.1.1 MAST	2 pages
7.1.1.1 Sections	1 page
7.1.1.1.1 CPP	1 page
8 Tables d'animation	1 page
8.1 Table	1 page
9 Mouvement	1 page
10 Références croisées	1 page
	Total: 15 pages

0 : BMX XBP 0400

Emplacement	Famille	Référence
(P)	Alimentation	BMX CPS 2000
0	Modicon M340	BMX P34 1000
1	Communication	BMX NOE 0110.2
2	TOR	BMX DDM 16025
3	Analogique	BMX AMI 0410

Auteur :	3.1 0 : Bus automate	Imprimé le 06/02/2009
Service :	3.1.1 0 : BMX XBP 0400	
Projet :		Page : 3.1.1 - 1/5

0.0 : BMX P34 1000

Identification du module :

Réf. commerciale : BMX P34 1000 Désignation : CPU 340-10 Modbus
Adresse : 0.0 Symbole :

Mode de marche

Entrée Run/Stop : Non
Protection mémoire : Non
Démarrage Auto/Run : Non
RAZ MWi : Oui

Données

Nombre de bits : 256
Nombre de mots : 512
Nombre de constantes : 128
Nombre de bits système : 128
Nombre de mots système : 168

Voie 0 :

Fonction métier : Liaison Modbus
Type de voie : Voie intégrée
Tâche : MAST
Type : Esclave
Vitesse de transmission : 19 200 bits/s Données : 8 bits
Stop : 1 bit Parité : Paire
Délai inter-caractères : 2 ms
Numéro d'esclave : 1
Ligne physique : RS485

Auteur :	3.1.1 0 : BMX XBP 0400	Imprimé le 06/02/2009
Service :	3.1.1.1 0 : BMX P34 1000	
Projet :		Page : 3.1.1.1 - 1/1

0.1 : BMX NOE 0110.2

Identification du module :

Réf. commerciale : BMX NOE 0110.2 Désignation : 1 port Ethernet RJ45 10/100
Adresse : 0.1 Symbole :

Voie 0 :

Fonction métier : ETH TCP IP
Lien réseau : Ethernet_1
Tâche : MAST

Auteur :	3.1.1 0 : BMX XBP 0400	Imprimé le 06/02/2009
Service :	3.1.1.2 1 : BMX NOE 0110.2	
Projet :		Page : 3.1.1.2 - 1/1

0.2 : BMX DDM 16025

Identification du module :

Réf. commerciale : BMX DDM 16025 Désignation : Dig 8I 24 Vdc 8Q Relays
Adresse : 0.2 Symbole :

Paramètres communs [0-7]

Surveillance alimentation : Actif
Tâche : MAST

Paramètres de voie d'entrée [0-7]

Voie	Adresse	Symbole
0	%IO.2.0.0	NBB
1	%IO.2.1.0	NBT
2	%IO.2.2.0	R3P
3	%IO.2.3.0	ATG
4	%IO.2.4.0	KMG
5	%IO.2.5.0	KM1
6	%IO.2.6.0	KM2
7	%IO.2.7.0	

Paramètres communs [16-23]

Tâche : MAST
Mode de repli : Repli

Paramètres de voie de sortie [16-23]

Voie	Adresse	Symbole	Valeur de repli
0	%Q0.2.16.0	ATP1	0
1	%Q0.2.17.0	MAP1	0
2	%Q0.2.18.0	ATP2	0
3	%Q0.2.19.0	MAP2	0
4	%Q0.2.20.0	VP1	0
5	%Q0.2.21.0	VP2	0
6	%Q0.2.22.0		0
7	%Q0.2.23.0		0

Auteur :	3.1.1 0 : BMX XBP 0400	Imprimé le 06/02/2009
Service :	3.1.1.3 2 : BMX DDM 16025	
Projet :		Page : 3.1.1.3 - 1/1

0.3 : BMX AMI 0410

Identification du module :

Réf. commerciale : BMX AMI 0410
Adresse : 0.3

Désignation : 4 Entrees Ana HN Isol Rapides
Symbole :

Paramètres communs

Cycle : Normal

Paramètre de voie

Voie	Adresse	Symbole	Gamme	Echelle	Min.	Max.	Filtrage	Tâche	Utilisé
0	%IW0.3.0.0	DEB	1..5 V / 4..20 mA	User	0	250	0	MAST	Oui
1	%IW0.3.1.0	PREF1	1..5 V / 4..20 mA	User	0	100	0	MAST	Oui
2	%IW0.3.2.0	PASP1	1..5 V / 4..20 mA	User	0	100	0	MAST	Oui
3	%IW0.3.3.0		1..5 V / 4..20 mA	%..	0	10000	0	MAST	Non

Actif	Dépassements par	Actif inférieure	
0	-100	Oui 350	Oui
1	-10	Oui 110	Oui
2	-10	Oui 110	Oui
3	-800	Oui 10800	Oui

Auteur :	3.1.1 0 : BMX XBP 0400	Imprimé le 06/02/2009
Service :	3.1.1.4 3 : BMX AMI 0410	
Projet :		Page : 3.1.1.4 - 1/1

Variables et instances FB

EBOOL

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
ATG	NON	%I0.2.3	Arrêt Général		1	NON
ATP1	NON	%Q0.2.16	Arrêt Pompe 1		1	NON
ATP2	NON	%Q0.2.18	Arrêt Pompe 2		1	NON
BPATP1	NON		Bouton Poussoir Arrêt Pompe 1		1	NON
BPATP2	NON		Bouton Poussoir Arrêt Pompe 2		1	NON
BMAP1	NON		Bouton Poussoir Marche Pompe 1		1	NON
BMAP2	NON		Bouton Poussoir Marche Pompe 2		1	NON
BPVP1	NON		Bouton Poussoir Vannes Pompe 1		1	NON
BPVP2	NON		Bouton Poussoir Vannes Pompe 2		1	NON
KM1	NON	%I0.2.5	Contacteur Pompe 1		1	NON
KM2	NON	%I0.2.6	Contacteur Pompe 2		1	NON
KMG	NON	%I0.2.4	Contacteur Général		1	NON
MAP1	NON	%Q0.2.17	Marche Pompe 1		1	NON
MAP2	NON	%Q0.2.19	Marche Pompe 2		1	NON
NBB	NON	%I0.2.0	Niveau Bas Bassin		1	NON
NBT	NON	%I0.2.1	Niveau Bas Tampon		1	NON
R3P	NON	%I0.2.2	Sens Rotation Phases		1	NON
VP1	NON	%Q0.2.20	Vannes Pompe 1		2	NON
VP2	NON	%Q0.2.21	Vannes Pompe 2		2	NON

INT

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
DEB	NON	%IW0.3.0	Débit		1	NON
PASP1	NON	%IW0.3.2	Pression Aspiration		2	NON
PREF1	NON	%IW0.3.1	Pression Refoulement		2	NON

REAL

Nom	Const	Adresse	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
PASP	NON				2	NON
PASP2	NON				2	NON
PREF	NON				2	NON
PREF2	NON				2	NON

TOF

Nom	Commentaire	Valeur	Utilisé	DG
FBI_0			1	
<entrées>				
IN	Start delay			
PT	Preset delay time	T#15s		
<sorties>				
Q	Delayed output			
ET	Internal time			
FBI_1			1	
<entrées>				
IN	Start delay			
PT	Preset delay time	T#15s		
<sorties>				
Q	Delayed output			
ET	Internal time			

Structure du projet

VUE STRUCTURELLE

SEC&TION	CONDITION DE VALIDATION	COMMENTAIRE DE SECTION	MODULE	LANGAGE
Tâches				
MAST				
Sections				
CPP				LD

SOUS PROGRAMME

Programme

└─ Tâches

└─ MAST

└─ Sections

└─ CPP

Auteur :	5 Structure du projet	Imprimé le 06/02/2009
Service :		Page : 5 - 1/1
Projet :		

Type de réseau: Ethernet
Commentaire:
Réseau associé : OUI

Famille: Ethernet_Micro_Basic_NOE_V2
Module d'adresse: \0.0\0.1.0

Nom: Ethernet_1

Configuration IP

Configuration adresse IP	Configurée
Adresse IP:	84.6.6.196
Masque sous-réseau:	255.255.255.0
Adresse du Gateway:	0.0.0.0
Configuration Ethernet	Ethernet II

Messagerie

Configuration des connexions

Contrôle d'accès:	Désactiver
-------------------	------------

SNMP Ethernet

Adresse IP managers

Adresse IP Manager 1:	0.0.0.0	Adresse IP Manager 2:	0.0.0.0
-----------------------	---------	-----------------------	---------

Agent

Lieu (SysLocation):	
Contact (SysContact):	
SNMP manager :	Désactiver

Noms de communauté	Set:	public
	Get:	public
	Trap:	public

Sécurité	Validation trap Défaut d'authentification :	Désactiver
----------	---	------------

Bande passante

Information Global Data	0 Global Data estimée(/s)
-------------------------	---------------------------

Informations messagerie	0 Messagerie estimée(/s)
-------------------------	--------------------------

Environment Ethernet :	0
------------------------	---

Auteur :	6.1 Réseaux 6.1.1 Ethernet_1	Imprimé le 06/02/2009
Service :		Page : 6.1.1 - 1/1
Projet :		

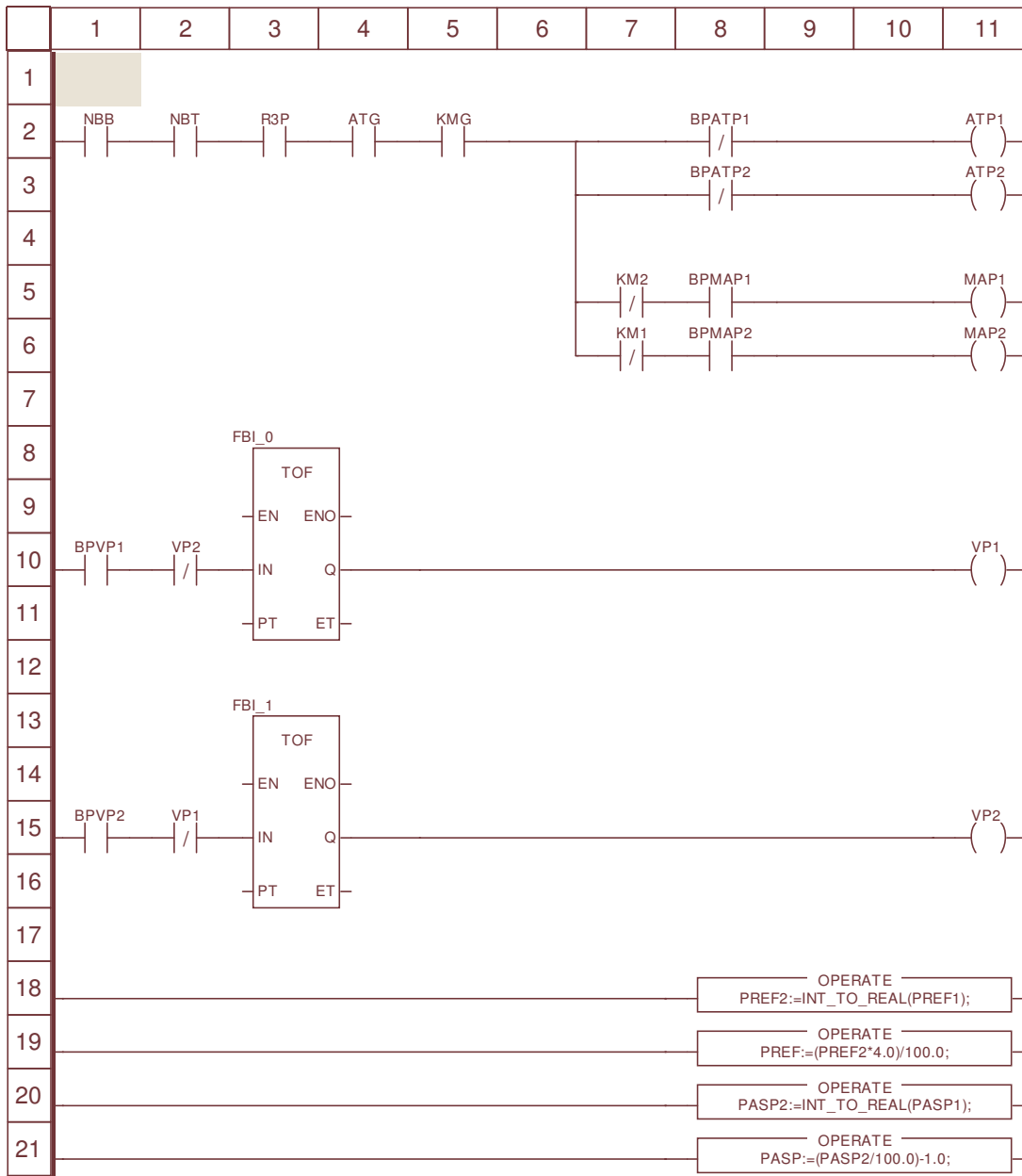
MAST

Propriétés spécifiques

Configuration	Cyclique
Période de la tâche	0
Chien de garde	250

Auteur :	7.1 Tâches	Imprimé le 06/02/2009
Service :	7.1.1 MAST	
Projet :		Page : 7.1.1 - 1/2

CPP : [MAST]



Tables d'animation

Nom de la table: Table

Commentaire de la table:

Module fonctionnel:

Nom	Type	Commentaire
DEB	INT	Débit
PASP1	INT	Pression Aspiration
PREF1	INT	Pression Refoulement
%MW1	INT	
%MW2	INT	
PASP	REAL	
PREF	REAL	
%MW10	INT	

Axe du mouvement

Auteur :	9 Mouvement	Imprimé le 06/02/2009
Service :		
Projet :		Page : 9 - 1/1

Références croisées

Application:

Adresses

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
-------	------------	--------------	-------

Variables ou instances FB

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
ATG	CPP : [MAST]	(l: 2, c: 4)	L
ATP1	CPP : [MAST]	(l: 2, c: 11)	E
ATP2	CPP : [MAST]	(l: 3, c: 11)	E
BPATP1	CPP : [MAST]	(l: 2, c: 8)	L
BPATP2	CPP : [MAST]	(l: 3, c: 8)	L
BPMAP1	CPP : [MAST]	(l: 5, c: 8)	L
BPMAP2	CPP : [MAST]	(l: 6, c: 8)	L
BPVP1	CPP : [MAST]	(l: 10, c: 1)	L
BPVP2	CPP : [MAST]	(l: 15, c: 1)	L
FBI_0	Variables et instances FB	FBI_0.PT	VAL
	CPP : [MAST]	(l: 8, c: 3)	AF
FBI_1	Variables et instances FB	FBI_1.PT	VAL
	CPP : [MAST]	(l: 13, c: 3)	AF
KM1	CPP : [MAST]	(l: 6, c: 7)	L
KM2	CPP : [MAST]	(l: 5, c: 7)	L
KMG	CPP : [MAST]	(l: 2, c: 5)	L
MAP1	CPP : [MAST]	(l: 5, c: 11)	E
MAP2	CPP : [MAST]	(l: 6, c: 11)	E
NBB	CPP : [MAST]	(l: 2, c: 1)	L
NBT	CPP : [MAST]	(l: 2, c: 2)	L
PASP	CPP : [MAST]	(l: 21, c: 8)	E
PASP1	CPP : [MAST]	(l: 20, c: 8)	L
PASP2	CPP : [MAST]	(l: 20, c: 8)	E
		(l: 21, c: 8)	L
PREF	CPP : [MAST]	(l: 19, c: 8)	E
PREF1	CPP : [MAST]	(l: 18, c: 8)	L
PREF2	CPP : [MAST]	(l: 18, c: 8)	E
		(l: 19, c: 8)	L
R3P	CPP : [MAST]	(l: 2, c: 3)	L
VP1	CPP : [MAST]	(l: 10, c: 11)	E
		(l: 15, c: 2)	L
VP2	CPP : [MAST]	(l: 10, c: 2)	L
		(l: 15, c: 11)	E

Objets EF

Objet	Rattaché à	Localisation	Usage
int_to_real	CPP : [MAST]	(l: 18, c: 8)	AF
		(l: 20, c: 8)	AF