

INTRODUCCIÓN AL CAPÍTULO	3
7. INTRODUCCIÓN A RSLINX LITE	4
7.1. Configuración de controladores de comunicaciones.....	4
7.2. RSWho.....	6
7.3. Diagnósticos del controlador.....	6
7.4. Menú ayuda.....	7
7.5. Requisitos mínimos del sistema	7
7.6. Bibliografía del capítulo	8



Introducción al capítulo

En este capítulo se introduce el software de configuración de redes llamado RSLinx versión Lite. Este servirá para configurar los diferentes nodos de la red Ethernet y controlar las comunicaciones que existen.

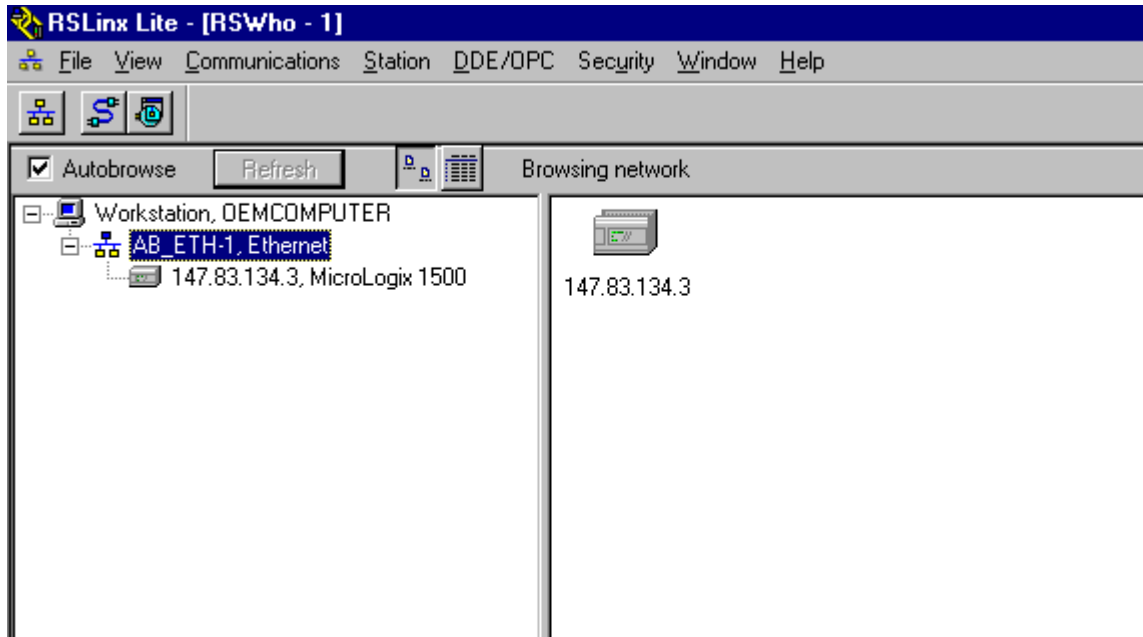


Figura 7.1: Pantalla principal de RSLinx Lite



7. Introducción a RSLinx Lite

RSLinx es el software que se encarga de regular las comunicaciones entre los diferentes dispositivos utilizando el Microsoft NT de Windows. Proporciona el acceso de os controladores Allen-Bradley a una gran variedad de aplicaciones de Rockwell Software, tales como RSLogix 500.

Existen diferentes paquetes según la funcionalidad a la que se haya de destinar el software. En nuestro caso y debido a las necesidades del proyecto se usará RSLinx Lite, que es el paquete más sencillo y económico. Éste no está disponible comercialmente pero se incluye en el RSLogix 500, el software propio de programación del autómatas. A partir de ahora nos referiremos al producto únicamente como RSLinx.

7.1. Configuración de controladores de comunicaciones



Como primer paso en la utilización del RSLinx se procederá a la configuración de la red existente. Los pasos a seguir son los siguientes:

1. Abrir el programa RSLinx y escoger el diálogo *Communications>driver configuration*. Seleccionar *“Ethernet devices”* de los controladores (*drivers*) disponibles y cargar al programa RSLinx (*Add new*) (figura 7.2). [1]

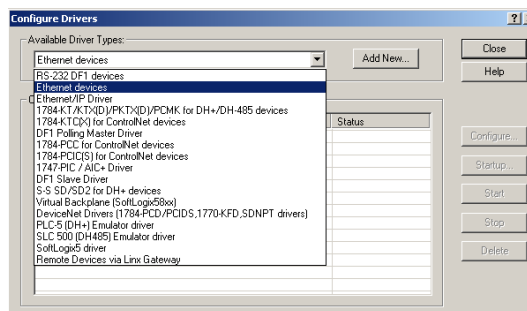


Figura 7.2: Elección del controlador

Un controlador es el interface de software al dispositivo de hardware que será usado para comunicar el RSLinx con el módulo ENI, que a su vez está conectado al procesador. [1]

De esta manera definimos la red que se usará, que estará integrada por elementos con conexión a Ethernet.

2. Una vez escogido el controlador procedemos a configurarlo. Se nos pide las direcciones IP de los elementos que forman la red (figura 7.3). La red está formada únicamente por el módulo ENI ya que el ordenador personal está representado por el propio programa RSLinx.



Como se ha comentado en el capítulo 6 la configuración del módulo ENI se realiza a través del software *ENI Utility*, donde se le proporciona la dirección IP y se establecen diferentes parámetros.

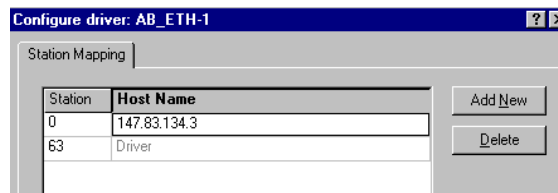


Figura 7.3: Definición de los componentes de la red

3. El controlador está configurado y funcionando (*Running*)

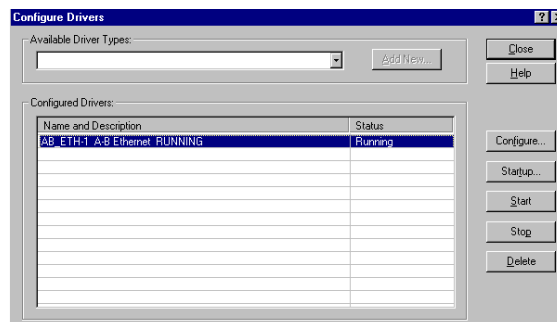


Figura 7.4: Controlador configurado

Con el mismo diálogo podemos editar, detener o borrar más tarde la red una vez ya esté configurada.



Si se intenta eliminar un controlador puede que aparezca un mensaje diciendo que el controlador está en uso y no puede ser eliminado. Primero se deben terminar las comunicaciones que usen ese controlador. Sino, podemos detenerlo (*Stop*) y luego eliminarlo (*Delete*).

- Para poder visualizar las diferentes redes que se suceden en el momento actual, usamos el diálogo *Communications>RSWho*. Podemos ver que, si se ha realizado correctamente la configuración de la red, aparecerá la dirección especificada con la imagen del autómatas programable MicroLogix 1500. Esto significa que el autómatas ya está listo para cualquier transacción con el usuario.

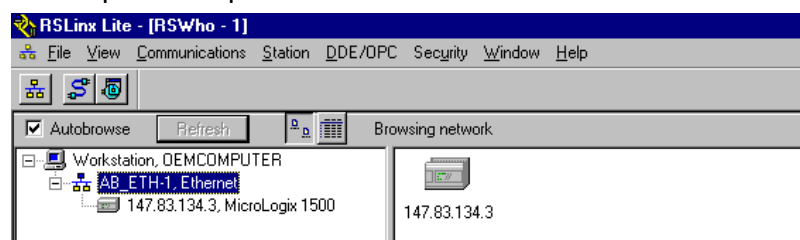


Figura 7.5: Red ejecutándose



7.2. RSWho



Si nos dirigimos al menú *Communications>RSWho* dentro del programa RSLinx se muestran todas las estaciones disponibles/activas en las redes de comunicación. Des de esta aplicación podemos ver en cada momento la red que está funcionando, sus componentes y sus propiedades.

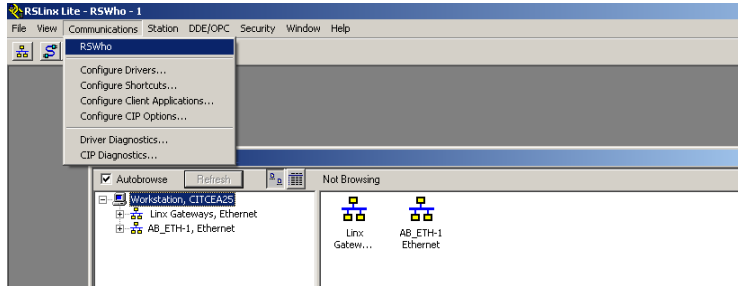


Figura 7.6: Diálogo del RSWho dentro de RSLinx

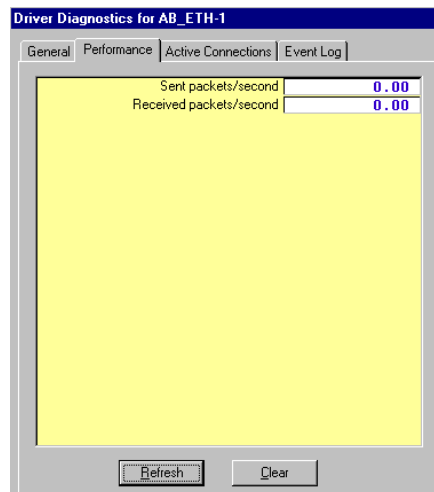
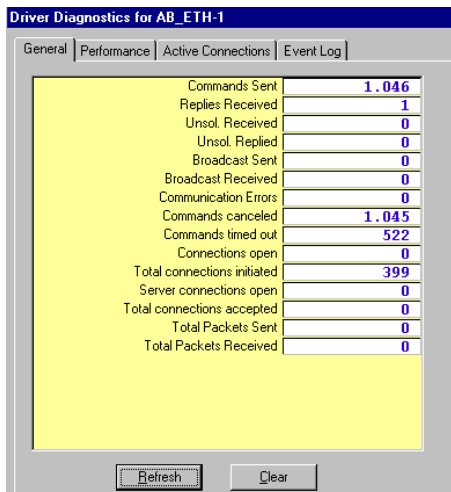
Para que se pueda visualizar correctamente el autómatas (a través del módulo ENI), es decir, con sus elementos básicos, este se debe configurar previamente en el RSLogix 500 como se explica en el apartado 8.2.

7.3. Diagnósticos del controlador



La ventana de diagnósticos del controlador permite observar datos reales, ayudando a evaluar el rendimiento del controlador específico.

El menú *Communications>Driver Diagnostics* nos permite acceder a esos datos.



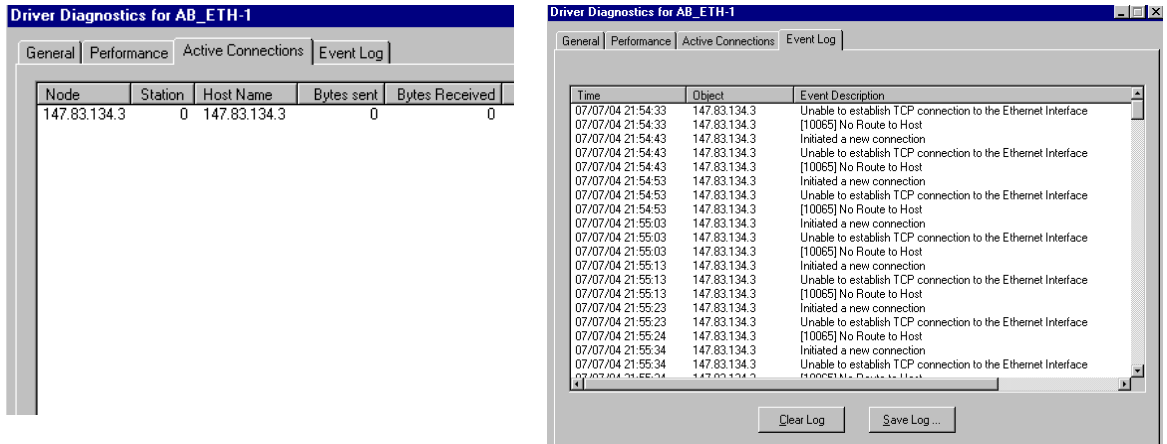


Figura 7.7: Pantallas de datos

7.4. Menú ayuda

Si durante el uso del software RSLinx se requiere algún tipo de información que no se encuentra en este manual, se puede acceder al menú Ayuda (*Help*) (figura 7.8) del propio programa. Este permite la búsqueda según palabra clave o por temarios.

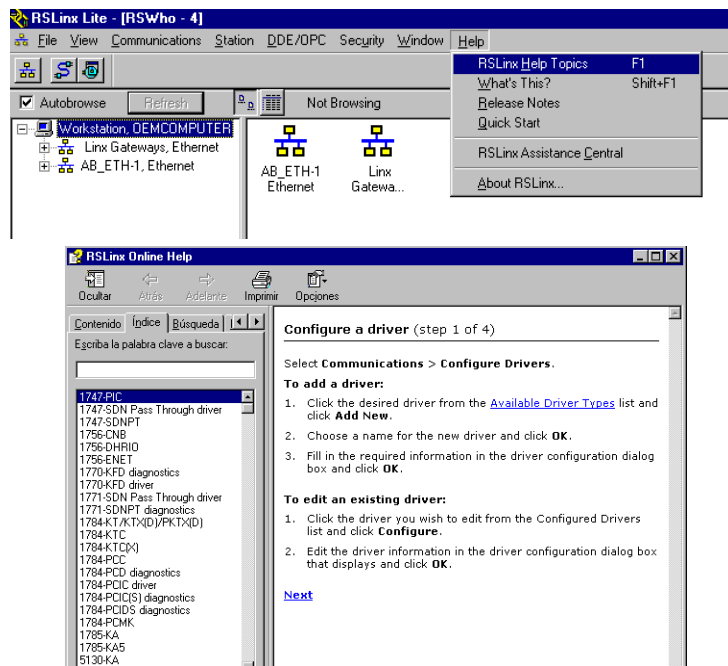


Figura 7.8: Menú ayuda de RSLinx

7.5. Requisitos mínimos del sistema

Para poder utilizar este software sin problemas se requiere tener un sistema con las siguientes características como mínimo:[1]



- Pentium con procesador con al menos 32 MB de RAM
- Al menos 35 MB de espacio de disco duro disponible
- Monitor y adaptador gráfico VGA o de mayor resolución
- Microsoft® Windows NT™ versión 4.0 o posterior (Intel® 486 o Pentium™) o Microsoft XP, 2000, Me o 98.
- Cualquier dispositivo de señal compatible con Windows NT 3.1 (mouse, bola de seguimiento, pantalla táctil, etc.)
- Tarjeta Ethernet y/o dispositivo de comunicaciones Allen-Bradley o cable, dependiendo de la aplicación

El software se presenta con una llave para implementar un protección a copia. Esta llave consiste en un archivo de activación en un disco maestro que se presenta junto con el CD del software. De esta manera se puede tener instalado el programa en diferentes ordenadores personales pero solo se podrá activar uno a la vez.[1]

7.6. Bibliografía del capítulo

[1] Getting Results with RSLinx, Rockwell Software, LINX-GR001B-EN-P.pdf

<http://www.ab.com/micrologix>:

