## **DCS880**

DCS880 固件手册

#### 目录

<i>目录</i>	2
参数	4
本章内容	4
专业术语和缩写	
参数组概要	
参数列表	7
01 Actual values(实际值)	
03 Input references(输入给定值)	10
04 Warnings and faults(警告和故障)	11
05 Diagnostics(诊断)	
06 Control and status words(控制字和状态字)	25
07 System info(系统信息)	
10 Standard DI, RO(标准数字输入,继电器输出)	
11 Standard DIO, FI, FO(标准数字输入输出、频率输入输出)	71
12 Standard AI(标准模拟输入)	
13 Standard AO(标准模拟输出)	
14 I/O extension module 1(I/O 扩展模块 1)	
15 I/O extension module 2(I/O 扩展模块 2)	
16 I/O extension module 3(I/O 扩展模块 3)	
19 I/O Operation mode(I/O 运行模式)	
20 Start/Stop/Direction(启动/停止/方向)	
21 Start/Stop mode(启动/停止模式)	
22 Speed reference selection(速度给定值选择)	
23 Speed reference ramp(速度给定斜坡)	
24 Speed reference conditioning(速度给定条件)	
25 Speed control(速度控制)	
26 Torque reference chain(转矩给定链)	
27 Armature current control (电枢电流控制)	
28 EMF and field current control(EMF 和励磁电流控制)	
29 12-pulse/Hardparallel(12 脉/硬并联)	
30 Control limits(控制限幅值)	
31 Fault functions and fault levels(故障功能和故障等级)	
32 Supervision(监控)	
33 Generic timer & counter (通用计时器与计数器)	
35 Motor thermal protection(电机热保护)	
36 Load analyzer(负载分析器)	
37 User load curve(用户负载曲线)	
40 Process PID(过程 PID)	
42 Shared motion (2nd motor) (共享运动(第二台电机))	
44 Mechanical brake control(机械制动控制)	
46 Monitoring/Scaling settings(监控/标定设置) 47 Data storage(数据存储)	
47 Data storage(致循行储)	
47 Fanci port communication (江州鱼州口思州)	

50 Fieldbus adapter (FBA)(现场总线适配器(FBA))	277
51 FBA A settings (现场总线适配器 A 的设置)	285
52 FBA A data in (现场总线适配器 A 的数据输入)	288
53 FBA A data out (现场总线适配器 A 的数据输出)	288
54 FBA B settings (现场总线适配器 B 的设置)	
55 FBA B data in (现场总线适配器 B 的数据输入)	
56 FBA B data out(现场总线适配器 B 的数据输出)	290
58 Embedded fieldbus(嵌入式现场总线)	290
60 DDCS Communication(DDCS 通讯)	
61 D2D and DDCS transmit data(D2D 和 DDCS 发送数据)	301
62 D2D and DDCS receive data (D2D 和 DDCS 接收数据)	301
70 DCSLink Communication(DCS 链接通信)	303
74 89 Application specific groups(应用分组)	303
90 Feedback selection(反馈选择)	
91 Encoder module settings(编码器模块设置)	315
92 Encoder 1 configuration(编码器 1 的配置)	316
93 Encoder 2 configuration(编码器 2 的配置)	316
94 OnBoard speed feedback configuration(内置速度反馈配置)	
95 HW configuration(硬件配置)	321
96 System(系统)	329
99 Motor data(电机数据)	340
故障跟踪	346
本章内容	346
安全	
イェ 指示	
警告和故障 警告和故障	
事件	
可编辑消息	
警告/故障的历史数据和分析	
事件日志	
用户数据记录器	
包含警告/故障信息的参数	
为移动服务应用程序生成 QR 代码	
<b> </b>	
警告等级	
警告消息	349
故障	374
故障等级	374
故障消息	375
现场总线控制	402
传动变流器逻辑	403
固件结构图	404
WHILE ALL TO LOOK	707

#### 参数

## 本章内容

本章介绍固件的参数和信号。

#### 专业术语和缩写

A TENTAL INSIL A	
专业术语	定义
信号	变流器此类参数是测量或计算的结果,其中也包含状态信息。大多数信号都是只读信
	号,但是有些(特别是计数器型的信号)可复位。
默认值(def.)	参数的默认值。
标定/16 位现场	16 位现场总线标定值: 该标定值是当一个 16 位的值用于与外部系统通信传输时,控制盘
总线标定值	所示值与总线通讯中的数值之间的标定比例。
	破折号 (-) 表示参数在 16 位格式中无法访问。
其它	数值来自另一参数。
	选择"其它"将显示用户指定的信号源参数。
其它【位】	数值来自从另一参数的指定位。
	选择"其它"将显示用户指定的信号源参数和位。
参数	调速器可修改参数变流器操作说明。
p.u.	每个单元

#### 参数组概要

<b>少</b> 数组帆安	
分组	目录
01 Actual values (实际值)	用于监测变流器的基本信号。
03 Input references(输入给定值)	输入给定值。
04 Warnings and faults (警告和故	最近发生的警告和故障的信息。部分警告代码和故障代码的解释。
<u>障)</u>	
05 Diagnostics (诊断)	与变流器维护相关运行时间和测量值。
06 Control and status words (控制	变流器的控制字、状态字和事件。
字和状态字)	
07 System info (系统信息)	变流器的硬件和固件信息。
10 Standard DI, RO (标准数字输	数字输入和继电器输出的配置。
入和继电器输出)	
11 Standard DIO, FI, FO (标准数	数字输入/输出和频率输入/输出的配置。
字输入/输出、频率输入/输出)	
<u>12 Standard AI(标准模拟输入)</u>	标准模拟输入的配置。
<u>13 Standard AO(标准模拟输出)</u>	标准模拟输出的配置。
14 I/O extension module 1 (I/O 扩展	I/O 扩展模块 1 的配置。
<u>模块1)</u>	
15 I/O extension module 2 (I/O 扩展	I/O 扩展模块 2 的配置。
<u>模块1)</u>	
16 I/O extension module 3 (I/O 扩展	I/O 扩展模块 3 的配置。
<u>模块1)</u>	
	本地和外部控制以及运行模式的选择。
<u>式)</u>	
20 Start/Stop/Direction (启动/停止	
<u>/方向)</u>	制动和应答信号的选择。

	点, / c. (#
<u>21 Start/Stop mode (启动/停止模</u>	后/
<u> 元)</u>	
22 Speed reference selection (速度	速度给定选择和电动电位器设置。
给定选择)	
23 Speed reference ramp (速度给定	速度给定斜坡设置(变流器的加减速程序)。
斜坡)	
24 Speed reference conditioning (速	速度偏差计算、速度偏差窗口控制的配置和速度偏差( Δn) 阶跃。
度给定条件)	
25 Speed control (速度控制)	速度控制器设置。
26 Torque reference chain (转矩给	
定链)	77.2.17.2.2.17.0.1.1.0.1.1.0.1.1.0.1.1.0.1.1.0.1.1.0.1.1.0
	电枢电流控制的设置。
27 Armature current control (电枢	电枢电机定则的权益。
<u>电流控制)</u>	
28 EMF and field current control	EMF 和別傚电流拴制的ប直。
(EMF 和励磁电流控制)	12.胶和硬光联的巩黑
29 12-pulse/Hardparallel (12 脉/硬	12
并联)	* /* III /- /- III /- /-
30 Control limits (控制限幅值)	变流器运行限幅值。
31 Fault functions and fault levels	外部事件的配置。故障情况下变流器运行状态的选择。
<u>(故障功能和故障等级)</u>	
32 Supervision (监控)	信号监控功能 1 3 的配置。可监控三个值 。只要超过定义的限幅值将
	产生一个警告或故障。
33 Generic timer & counter (通用	维护计时器/计数器的配置。
计时器与计数器)	
35 Motor thermal protection (电机	电机热保护设置,例如温度测量配置和负载曲线定义。
热保护)	
36 Load analyzer (负载分析器)	峰值和振幅记录器的设置。
37 User load curve (用户负载曲	
线)	
40 Process PID(过程 PID)	过程 PID 控制器的参数值。
42 Shared motion (2nd motor) (共	
字运动(第二台电机))	
	扣骨拉河的可翼
44 Mechanical brake control (机械	你儿你找了也 I門 II ) IIC.直。 ┃
抱闸控制)	-+- Δε × 1 . 65 mm ΔΕ × 11
45 Energy efficiency (能源效率)	节能计算器的设置。
46 Monitoring/Scaling settings (##	速度监控设置、信号滤波和通用标定设置。
控/标定设置)	
47 Data storage (数据存储)	使用其他参数源和目标设置可以读写的数据存储参数。
49 Panel port communication (控制	变流器控制盘端口的通讯设置。
盘端口通信)	
50 Fieldbus adapter (FBA) (现场总	现场总线通讯配置。
线适配器)	
51 FBA A settings (现场总线适配	现场总线适配器 A 的配置。
器A的设置)	
52 FBA A data in(现场总线适配器	通过现场总线适配器 A 发送至主机(比如 PLC)的数据选择。
A 的数据输入)	COLONIO PARCHERI II /ARCILLINE (PENH I DO) HI MAHROITO
	通过主机(比如 PLC)发送至现场总线适配器 A 的数据选择。
JJ FDA A data out(処勿芯线迫能	四尺工がI(N知 FLC)   X 及土

器A的数据输出)	
	相关描述,见参数 51 组 FBAA settings。
器 B 的设置)	THE COUNTY OF THE PARTY OF THE
	相关描述,见参数 52 组 FBA A data in。
<u>B 的数据输入)</u>	
	相关描述,见参数 53 组 FBA A data out。
器 B 的数据输出)	LL S. Dort Lt. W. I.D. ( ) and ITT
<u>58 Embedded fieldbus(嵌入式现场</u> 总线)	嵌入式现场总线(EFB)配置。
60 DDCS Communication (DDCS)	DDCs 通信配署
通信)	DDC3 週旧印画。
61 D2D and DDCS transmit data	定义从变流器发送到 DDCS/D2D 链路的数据。
(D2D 和 DDCS 数据传输)	
62 D2D and DDCS receive data (D2D 和 DDCS 接收数据)	定义从 DDCS/D2D 链路发送到变流器的数据。
70 DCSLink Communication (DCS	定义 DCS 链路通信。
链路通信)	
74 89 Application specific groups	应用程序分组。
(应用分组)	
90 Feedback selection (反馈选	电机及负载反馈配置。
<u>择)</u>	
91 Encoder module settings (编码	编码器模块的配置。
器模块设置)	
92 Encoder 1 configuration (编码	编码器 1 的配置。
器1的配置)	
93 Encoder 2 configuration (编码	编码器 2 的配置。
器 2 的配置)	
	内置模拟测速机和编码器的配置。
configuration (内置速度反馈配	
置)	
95 HW configuration (硬件配置)	硬件配置。
96 System (系统)	语言选择;访问级别;宏选择;参数保存和恢复;控制板重启;用户参
	数设置;单位选择;数据记录器触发;参数校验和计算;用户锁。
99 Motor data (电机数据)	电机参数设置。

### 参数列表

#### 01 Actual values (实际值)

用于监测变流器的基本信号。

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	单位	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型		
01.01	Used motor speed filtered	(滤波后	电机速度)						
	测量或 EMF 电机速度。 根据所使用的反馈显示测 Filter time motor speed 定义		可常数。						
	-30000.00 30000.00	-	Rpm	见 46.02	是	否	信号		
01.02	EMF speed filtered (滤波	EMF 速	度)						
	根据 EMF 计算的电机速度显示根据 EMF 计算的电度) 定义滤波时间常量。		单位为 rpm						
	-30000.00 30000.00	-	rpm	见 46.02	是	否	信号		
01.03	Tacho speed filtered (模技	以测速机液	忠波速度)						
	模拟测速机测量实际转速 以 rpm 为单位显示模拟》 数。		量的电机速度	雯。由 46.11 Filter	time mot	or speed 定义	【滤波时间常		
	-30000.00 30000.00	-	rpm	见 46.02	是	否	信号		
01.04	OnBoard encoder speed fi	iltered(约	扁码器滤波	速度)					
	编码器测量速度。	编码器测量速度。							
	以 rpm 为单位显示由编码	器测量的	电机速度。	曲 46.11 Filter time	motor sp	eed 定义滤波	时间常数。		
	-30000.00 30000.00	-	rpm	见 46.02	是	否	信号		
01.05	Encoder 1 speed filtered	(编码器1	滤波速度)						
	编码器 1 的速度。 以 rpm 为单位显示由编码 数。	马器 1 测量	量的电机速度	度。由 46.11 Filter	time mot	tor speed 定义	【滤波时间常		
	-30000.00 30000.00	-	rpm	见 46.02	是	否	信号		
01.06	Encoder 2 speed filtered	(编码器 2	的滤波速度	<b>(</b> )					
	编码器 2 的速度。 以 rpm 为单位显示由编码 数。	马器 2 测量	量的电机速度	度。由 46.11 Filter	time mot	tor speed 定义	【滤波时间常		
	-30000.00 30000.00	-	rpm	见 46.02	是	否	信号		
01.07	Speed change rate (速度	变化率)				•			
	速度变化率。 显示电机速度变化率。正值表示加速。负数值表示减速。请参见 31.31 Emergency ramp supervision (急停斜坡监视)、31.32 Emergency ramp supervision delay(急停斜坡监视延时), 31.33 Ramp stop supervision(斜坡停车监视)和 31.34 Ramp stop supervision delay(斜坡停车监视延时)。								
	-15000 15000	-	rpm/s	1 = 1  rpm/s	是	否	信号		
01.10	Motor current in A (电机	L电流)							
	电机电流。								

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	单位	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型		
	以安培为单位的电机电流。								
	-32500 32500	-	A	1 = 1 A	是	否	信号		
01.17	Motor torque filtered(滤	波后电机	转矩)						
	滤波后电机转矩。								
	以 99.02 M1 nominal torque (M1 额定转矩)的百分比表示的电机滤波后转矩。由 46.13 Filter time								
	motor torque 定义滤波时间	]常数。用	于 EMF 控制	引器和 EMF 前馈。					
	-325.00 325.00	1	%	请参见 46.04	是	否	信号		

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	单位	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型		
1.20	Mains voltage in V(电源	原电压)							
	电源电压。 电源电压测量值。滤波时间 10 ms。								
	0.0 3250.0	-	V	10 = 1 V	是	否	信号		
01.21	Armature voltage in V(电枢电压) 电枢电压。 电枢电压测量值。滤波时间 10 ms。 同时该值受 95.34 DC voltage measurement adjust(直流电压测量调节)和 95.35 DC voltage measurement offset(直流电压测量偏移)的影响。								
01.24	-3250.0 3250.0 Output power in kW(箸	- 	V	10 = 1 V	是	否	信号		
	输出功率。 输出功率测量值。由 96. 常数。 -32500 32500		lection 选择自	单位。由 46.14 Filto	er time po 是	ower output 定	三义滤波时间  信号		
01.25	Output power(输出功图	 刻)	11,1, 2,4, 114	1 1 1 1 1 1 1 py 1.p	<i>/</i> -C	Н	IH 3		
	输出功率。 以 99.03 M1nominal pow -325.00 325.00	-	比表示的输出 %	功率测量值。 100 = 1 %	是	否	信号		
01.26	Reactive power(无功功 无功功率。 以 99.03 M1nominal power -325.00 325.00		比表示的无功  %	功率测量值。   100 = 1 %	是	否	信号		
01.29	M1 field current in A (F		电流)		I.		l		
	电机 1 的励磁电流 电机 1 的励磁电流。滤波 -3250.0 3250.0	支时间 500  -	ms 。	10 = 1 A	是	否	信号		
01.30	M2 field current in A (F	L机 2 励磁	· 电流)	<b>.</b>	I.		l .		
	电机 2 的励磁电流。滤波时间 500 ms。								
	-3250.0 3250.0	-	A	10 = 1  A	是	否	信号		
01.40	Drive current(变流器电流) 变流器电流。 变流器电流测量值,以 07.35 Drive DC current scaling set(变流器直流电流标定设置)的百分比示。								
01.41	Reactive current(无功	<u> </u>	/0	100 - 1 /0	疋	否	ロコ		
V1.71	无功电机电流。		11. 丰二品工						
	以 99.11 M1 nominal curr	ent的日分	比农不的无	刃电机电流测量值	0				

索引	名称							
	文字							
	范围	默认值	单位	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型	
				总线标定值		改		
01.50	Current ripple(纹波电流	<u>(</u>						
	电枢纹波电流。 电枢纹波电流输出,以 99.11 M1 nominal current(M1 额定电流)的百分比显示。							
	-325.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号	
01.51	Current ripple filtered (	認效效波电	 L流)					
	滤波后电枢电流纹波。							
	以 99.11 M1 nominal currer	nt 的百分比	化显示滤波后	<b>自电枢电流纹波输</b>	出。滤波时	间 200 ms		
	-325.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号	

# **03 Input references(输入给定值)** 从自各种信号源的给定值。

索引	中信号源的给定值。									
X 11	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现 场总线标定值	易失	运行中修 改	类型			
03.01	Panel reference 1(控制盘约	合定值 1)		1		·				
	控制盘给定值 1。 显示控制盘或 PC 工具的给	定值。								
	-100000.00 100000.00	-	-	1 = 10	是	否	信号			
03.05	FBA A reference 1(现场总	线适配器 A	的给定值	1)						
	总线适配器 A 的给定值 1。 显示现场总线适配器 A 的给	合定值 1。								
	-100000.00 100000.00	-	-	见 50.04	是	否	信号			
03.06	FBA A reference 2(现场总	FBA A reference 2(现场总线适配器 A 的给定值 2)								
	总线适配器 A 给定值 2。 显示现场总线适配器 A 的给	总线适配器 A 给定值 2。 显示现场总线适配器 A 的给定值 2。								
	-100000.00 100000.00	-	-	见 50.05	是	否	信号			
03.07	FBA B reference 1(现场总线适配器 B 的给定值 1)									
	现场总线适配器 B 的给定值 1。 显示现场总线适配器 B 的给定值 1。									
	-100000.00 100000.00	-	-	见 50.34	是	否	信号			
03.08	FBAB reference 2(现场总线适配器B的给定值2)									
	现场总线适配器 B 给定值 2 显示现场总线适配器 B 的维									
	-100000.00 100000.00	-	-	见 50.35	是	否	信号			
03.09	EFB reference 1(嵌入式现	场总线的给	 定值 1)							
		嵌入式现场总线的给定值 1。 显示标定后的嵌入式现场总线接口的给定值 1。标定由 58.26 EFB refl type(嵌入式现场总线给定								
	-30000.00 30000.00	-	rpm	见 58.26	是	否	信号			
	<u> </u>									

索引	名称							
	文字							
	范围	默认值	设备	比例/16 位现		运行中修	类型	
				场总线标定值		改		
03.10	EFB reference 2(嵌入式现	场总线的给	定值 2)					
	嵌入式现场总线的给定值 2	0						
	显示标定后的嵌入式现场总线接口的给定值 2。标定由 58.27 EFB ref2 type(嵌入式现场总线给定							
	值1类型)定义。							
	-30000.00 30000.00	-	rpm	见 58.27	是	否	信号	

#### 04 Warnings and faults (警告和故障)

最近发生的警告和故障的信息。警告代码和故障代码的解释。请参见故障跟踪一章。

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现	易失	运行中修	类型
				场总线标定值		改	
04.01	Tripping fault(触发故障)						
	第1个当前故障。						
	第1个当前故障(电流触发	的故障)代码	玛。				
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.02	Active fault 2(当前故障 2)	)					
	第2个当前故障。						
	第2个当前故障代码。						
	0000h FFFFh	-	_	1 = 1	是	否	信号

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现 场总线标定值	易失	运行中修 改	类型
04.03	Active fault 3(当前故障	3)				•	•
	第3个当前故障。 第3个当前故障代码。						
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.04	Active fault 4(当前故障	4)					
	第4个当前故障。 第4个当前故障代码。						
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.05	Active fault 5(当前故障	5)					
	第5个当前故障。 第5个当前故障代码。						
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.06	Active warning 1(当前智	警告 1)	'	•			•
	第1个当前警告。 第1个当前警告代码。						
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.07	Active warning 2(当前誓	警告 2)				•	•
	第2个当前警告。 第2个当前警告代码。						
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.08	Active warning 3(当前誓	警告 3)					
	第3个当前警告。 第3个当前警告代码。						
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.09	Active warning 4(当前警	<b>答告 4</b> )	1		l	•	•
	第4个当前警告。 第4个当前警告代码。						
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.10	Active warning 5(当前誓	警告 5)	•	<u>.</u>		•	
	第 5 个当前警告。 第 5 个当前警告代码。						
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.11	Latest fault(最近第一次	故障)					
	第1个已存储故障。 第1个存储的(非当前)	故障代码。					
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.12	2nd latest fault(最近第二	二次故障)	•	<u>.</u>		•	
	第2个已存储故障。 第二个存储的(非当前)	故障代码。					
	0000h FFFFh	-	_	1 = 1	是	否	信号
	OOOOII ITTFII			1 – 1	疋	日	旧り

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现	易失	运行中修	类型
				场总线标定值		改	
04.13	3rd latest fault(最近第三》	(卸体)					
	第3个已存储故障。 第三个存储的(非当前)故	障代码。					
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.14	4th latest fault(最近第四次	(故障)					
	第4个已存储故障。 第四个存储的(非当前)故	[障代码。					
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号

索引	名称							
	文字							
	范围		默认值	设备	比例/16 位现 场总线标定值		运行中修 改	类型
04.15	5th latest	fault(最近第五》	(故障)	,			•	•
		上存储故障。 E储的(非当前)故	(障代码。					
	0000h	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.16	Latest wa	arning(最近第一)	欠报警)					
		ໄ存储警告。 ≆储的(非当前)警	告代码。					
	0000h	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.17	2nd lates	t warning(最近第	二次报警)					
		存储警告。 连储的(非当前)警	告代码。					
	0000h	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.18	3rd lates	t warning(最近第	三次报警)					
		存储警告。 连储的(非当前)警	告代码。					
	0000h	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.19	4th latest	warning(最近第	四次报警)	•		•		
		存储警告。 连储的(非当前)警	告代码。					
	0000h	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.20	5th latest	twarning(最近第	五次报警)					
		【存储警告。 E储(非当前)警告	代码。					
	0000h	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
04.21	Fault wo	rd 1(故障字 1)						
	该字的位 位的分配		aultWord1 (9.	01)对原				
		OCS800 故障名称			此位所指示的 D		牛	
		501 AuxUnderVolt			F501 辅助电压欠			
		502 ArmOverCur 503 ArmOverVolt			2310 电枢过流			
		503 ArmOver voit	<b>1</b>		F503 电枢过压 4310 变流器过温			
		505 ResCurDetect			2330 文机商过価	•		
		506 M1OverTemp			4981 电机 1 过温			
	<del>                                 </del>	507 M1OverLoad			4981 电机 1 过载			
	7 F	508 I/OBoardLoss			7082 I/O 扩展模块	央通信故障	章	
	8 F	509 M2OverTemp			4982 电机 2 过温	·		
		510 M2OverLoad			4982 电机 2 过载			
		511 ConvFanCur			-			
	11 F	512 MainsLowVolt			3280 主电源欠压			

索引	名称								
	文字								
	范围		默认值	设备		比例/16 位现	易失	运行中修	类型
						场总线标定值		改	
	12	F513 MainsOvrVolt			F5	13 主电源过压			
	13	F514 MainsNotSync			F5	14 主电源同步员	<b></b>		
	14	F515 M1FexOverCu	r		F5	15 电机 1 励磁过	せ流		
	15	F516 M1FexCom			F5	16 电机 1 磁场追	通信故障		
	0000h	FFFFh	-	-		1 = 1	是	否	信号

<del> </del>	名称							
_	文字							
	范围		默认值	设备	比例/16 位现 场总线标定值	易失	运行中修 改	类型
22	Fault	word 2 (故障字 2)		<b>'</b>	•		1	
		00 兼容的故障字 2。						
	该字的	的位与 DCS800 中的 F	aultWord2 (	(9.02)对应	。每个位可表示	下列 DCS8	80事件。	
	位的分	分配:						
	位	DCS800 故障名称		li li	比位所指示的 DC	S880 事件		
	0	F517 ArmCurRipple		F	517 电枢电流纹流	支故障		
	1	F518 M2FexOverCu	r	F	518 电机 2 励磁的	<b>辻流</b>		
	2	F519 M2FexCom		F	519 电机 2 磁场运	通信故障		
	3	保留		-				
	4	F521 FieldAck		F	521 磁场应答故障	章		
	5	F522 SpeedFb			301 电机速度反馈			
					3A1 负载速度反位			
	6	F523 ExtFanAck			1B1 电机风机应往			
	7	F524 MainContAck			524 主接触器应答			
	8	F525 TypeCode			OFE 类型编码故障			
	9	F526 ExternalDI		9	081 外部故障 1.	9085 外部	部故障 5	
	10	F527 ConvFanAck		5	080 变流器风机区	立答故障		
	11	F528 FieldBusCom		6	681 内置现场总约	栈通信故障	į	
					510 现场总线适图			
					520 现场总线适图		古故障	
	12	F529 M1FexNotOK			529 电机 1 磁场齿			
	13	F530 M2FexNotOK			530 电机 2 磁场齿	女障		
	14	F531 MotorStalled			121 电机堵转			
	15	F532 MotOverSpeed	[	7	310 超速			
	0000h	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
-	Fault	word 3(故障字 3)			•		- N	
	DCS8	00 兼容的故障字 3。						
		的位与 DCS800 中的 F	aultWord3 (	(9.03)对应	。每个位可表示	下列 DCS8	80 事件。	
	位的分	分配:	·	,				
	位	DCS800 故障名称		li li	比位所指示的 DC	S880 事件		
	0	F533 12PRevTime		F	533 12 脉换向超	付		
	1	F534 12PCurDiff		F	534 12 脉电流偏差	差故障		
	2	F535 12PulseCom		F	535 12 脉通信丢	失		
	3	F536 12PSlaveFail		F	536 12 脉从机故	章		
	4	F537 M1FexRdyLos	t	F	537 电机 1 磁场准	主备信号丢	:失	
	5	F538 M2FexRdyLos	t	F	538 电机 2 磁场准	主备信号丢	:失	
	6	F539 FastCurRise			539 电流上升过恒			
	7	F540 COM8Faulty		-				
	8	F541 M1FexLowCu	r	F	541 电机 1 磁场匀	尺电流		
	9	F542 M2FexLowCu	r	F	542 电机 2 磁场ク	7电流		
	10	F543 COM8Com		_	581 DDCS 通信 担	: 1		

索引	名称								
	文字								
	范围		默认值	设备		公例/16 位现 访总线标定值	易失	运行中修 改	类型
					7582	主/从设通信			
	11	F544 P2PandMFCom	1			P2P 和 M/Fi			
	12	F545 ApplLoadFail				。 应用程序加			
	13	F546 LocalCmdLoss				控制盘/PC I		<del></del>	
	14	F547 HwFailure				变流器硬件品		•	
	15	F548 FwFailure				内部固件错误			
								1 .	T
		FFFFh	-	-	1	= 1	是	否	信号
)4.24		word 4 (故障字 4)							
		00 兼容的故障字 4。							
		的位与 DCS800 中的 F	aultWord4 (9	0.04)对/	应。每	个位可表示	下列 DCS88	80事件。	
	位的分								
	位	DCS800 故障名称			此位	所指示的 DC	S880 事件		
	0	F549 ParComp							
	1	F550 ParMemRead				用户设置故障	章		
	2	F551 AIRange				) AI 超限			
	3	F552 MechBrake				机械抱闸未			
						机械制动未			
						机械抱闸打			
	4	F553 TachPolarity				速度反馈设备			
	5	F554 TachoRange			7381	速度反馈设备	备错误		
	6	保留			-				
	7	F556 TorqProving				转矩验证丢弃	た		
	8	F557 ReversalTime			F557	换向超时			
	9	保留			-				
	10	保留			-				
	11	F601 APFault1			-				
	12	F602 APFault2			-				
	13	F603 APFault3			-				
	14 15	F604 APFault4			-				
	15	F605 APFault5			-				
	0000h	FFFFh	-	-	1	= 1	是	否	信号
)4.25		ault word(用户故障	 字)		<u> </u>		, -	1	•
		00 兼容的用户故障字。	-						
		的位与 DCS800 中的 F		05)对:	应。每	· 个位可表示	下列 DCS88	80 事件。	
	位的分		(>	.05///			, , , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	20 1110	
	位	DCS800 故障名称			此位	所指示的 DC	S880 事件		
	0	F610 UserFault1			-	7713HATHI DC	2000 4.11		
	1	F611 UserFault2			_				
	2	F612 UserFault3			-				
	3	F613 UserFault4			-				
	4	F614 UserFault5			-				

索引	名称								
	文字								
	范围		默认值	设备		北例/16 位现 汤总线标定值	易失	运行中修 改	类型
`	5	F615 UserFault6	1	•	_				
	6	F616 UserFault7			-				
	7	F617 UserFault8			_				
	8	F618 UserFault9			_				
	9	F619 UserFault10			_				
	10	F620 UserFault11			_				
	11	F621 UserFault12			_				
	12	F622 UserFault13			_				
	13	F623 UserFault14			-				
	14	F624 UserFault15			_				
	15	F625 UserFault16			_				
		1			1				
	0000h	FFFFh	_	_	1	. = 1	是	否	信号
04.26		eld exciter fault word				•	)	H	IH 3
04.20				勿以呼	1 /				
		00兼容的电机 1 磁场		1415	F 1	m 1/0 10) <del>[</del> [1]	<b>⇒</b> 1		
		80 故障字的位与 DCS	8800	MIFex	Fault	Word (9.18) 相	可。		
	位的分				7				
	位	DCS880/DCS800 故	<b>文障名称</b>						
	0	DCS 通讯							
	1	电源电压同步							
	2	过流							
	3	电源电压快速上升			_				
	4	交流供电电压 < 30	VAG						
	5	交流供电电压 > 65			_				
	6		U V AC		_				
		保留			_				
	7	保留							
	8	散热器温度			_				
	9	闪存参数读取故障							
	10	兼容性							
	11	辅助电压							
	12	保留							
	13	通用硬件			1				
	14	通用固件			1				
	15	保留			1				
	13								
	00001		1	1	11	1	н	示	<b>は</b> ロ
		FFFFh	-	-		. = 1	是	否	信号
04.27		eld exciter fault word		<b>场故障</b>	字)				
	DCS8	00兼容的电机2磁场	故障字。						
	DCS8	80 故障字的位与 DCS	S800 故障字	M2Fex	Fault	Word (9.20) 相	司。		
	位的分					. , ,			
	位	DCS880/DCS800 故	<b>放</b> 隨名称						
	0	DCS 通信	ハナーロードリ		1				
	I								
	1	电源电压同步							

索引	名称							
	文字							
	范围		默认值	设备	比例/16 位现 场总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	2	过流	•		<u> </u>			
	3	电源电压快速上升						
	4	交流供电电压 < 30	$V_{AC}$					
	5	交流供电电压 > 650	) V <sub>AC</sub>					
	6	保留						
	7	保留						
	8	散热器温度						
	9	闪存参数读取故障						
	10	兼容性						
	11	辅助电压						
	12	保留						
	13	通用硬件						
	14	通用固件						
	15	保留						
		1						
	0000h	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
						•		
4.31	Warni	ng word 1(警告字 1	.)					
14.31		<b>ng word 1(警告字 1</b> 00 兼容的警告字 1。	.)					
04.31	DCS80			(9.06) >	对应。每个位可表	示下列 DC	CS880 事件。	
<b>14.31</b>	DCS80	00 兼容的警告字 1。 的位与 DCS800 中的 <i>A</i>		(9.06) >	对应。每个位可表	示下列 DC	CS880 事件。	
4.31	DCS80 该字的	00 兼容的警告字 1。 的位与 DCS800 中的 <i>A</i>			对应。每个位可表 <b>此位所指示的 DC</b>		CS880 事件。	
4.31	DCS80 该字的 位的分	00 兼容的警告字 1。 n位与 DCS800 中的 A r配:				S880 事件		
4.31	DCS80 该字的 位的分	00 兼容的警告字 1。 d位与 DCS800 中的 A r配: DCS800 警告名称			此位所指示的 DC	<b>S880 事件</b> (紧急关闭		
4.31	DCS80 该字的 位的分 位 0	00 兼容的警告字 1。 d位与 DCS800 中的 A detailed detailed DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停)		
04.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1	00 兼容的警告字 1。 d位与 DCS800 中的 A ↑配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停) 应答丢失		
04.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2	DO 兼容的警告字 1。 D位与 DCS800 中的 A 配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机,	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停) 应答丢失 应答丢失		
04.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3	DO 兼容的警告字 1。 DO 兼容的警告字 1。 DO 集容的警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停) 应答丢失 应答丢失		
4.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3	DO 兼容的警告字 1。 D位与 DCS800 中的 A 配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机,	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停) 应答丢失 应答丢失		
4.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3	DO 兼容的警告字 1。 D位与 DCS800 中的 A 配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机,	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停) 应答丢失 应答丢失		
4.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3 4 5 6 7	DO 兼容的警告字 1。 D位与 DCS800 中的 A 配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应 A491 电机 1 过温 A491 电机 1 过载	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停) 应答丢失 应答丢失		
4.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3	DO 兼容的警告字 1。 DC S800 中的 A 配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留 A109 M2OverTemp	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应 A491 电机 1 过温 A491 电机 1 过载 - A492 电机 2 过温	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停) 应答丢失 应答丢失		
4.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3 4 5 6 7	DO 兼容的警告字 1。 D位与 DCS800 中的 A 配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留 A109 M2OverTemp A110 M2OverLoad	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应 A491 电机 1 过温 A491 电机 1 过载	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停) 应答丢失 应答丢失		
4.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3 4 5 6 7 8	DO 兼容的警告字 1。 D位与 DCS800 中的 A 配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留 A109 M2OverTemp A110 M2OverLoad A111 MainsLowVolt	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应。 A491 电机 1 过温 A491 电机 1 过载 - A492 电机 2 过湿 A492 电机 2 过载 A111 主电源欠压	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停) 应答丢失 应答丢失		
4.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9	DO 兼容的警告字 1。 D位与 DCS800 中的 A 配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留 A109 M2OverTemp A110 M2OverLoad	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应: A491 电机 1 过温 A491 电机 1 过载 - A492 电机 2 过温 A492 电机 2 过载 A111 主电源欠压 A111 2 P2P 和 M/F	<b>S880 事件</b> (紧急关闭 (急停) 应答丢失 应答丢失 应答丢失		
4.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9	DO 兼容的警告字 1。 D位与 DCS800 中的 A 配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留 A109 M2OverTemp A110 M2OverLoad A111 MainsLowVolt	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应。 A491 电机 1 过温 A491 电机 1 过载 - A492 电机 2 过温 A492 电机 2 过载 A111 主电源欠压 A112 P2P 和 M/F; A7CA DDCS 通信	S880 事件         (緊急关闭         (急停)         应答丢失         应答丢失         答丢失         善信丢失         丢失		
04.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10	DO 兼容的警告字 1。 DCS800 中的 A 配: DCS800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留 A109 M2OverTemp A110 M2OverLoad A111 MainsLowVold A112 P2PandMFCod A113 COM8Com	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应 A491 电机 1 过温 A491 电机 1 过载 - A492 电机 2 过温 A492 电机 2 过载 A111 主电源欠压 A112 P2P 和 M/F; A7CA DDCS 通信 A7CB 主/从通信到	S880 事件         (紧急关闭         (急停)         应答丢失         应答丢失         答丢失         通信丢失         丢失         长		
04.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10	DO 兼容的警告字 1。 DC 50 DC 5800 中的 A 配: DC 50 DC 5800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留 A109 M2OverTemp A110 M2OverLoad A111 MainsLowVold A112 P2PandMFCod A113 COM8Com	larmWord1		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应。 A491 电机 1 过温 A491 电机 1 过载 - A492 电机 2 过温 A492 电机 2 过载 A111 主电源欠压 A112 P2P 和 M/F; A7CA DDCS 通信	S880 事件         (紧急关闭         (急停)         应答丢失         应答丢失         答丢失         通信丢失         丢失         长		
4.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11	DO 兼容的警告字 1。 DC 5 DC 5800 中的 A 配: DC 5 DC 5800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留 A109 M2OverTemp A110 M2OverLoad A111 MainsLowVold A112 P2PandMFCod A113 COM8Com A114 ArmCurDev A115 TachoRange	p		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应 A491 电机 1 过温 A491 电机 1 过载 - A492 电机 2 过温 A492 电机 2 过载 A111 主电源欠压 A112 P2P 和 M/F; A7CA DDCS 通信 A7CB 主/从通信到	S880 事件       (緊急关闭       (急停)       应答丢失       应答丢失       点信失       長失       差		
04.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12	DO 兼容的警告字 1。 DC 50 DC 5800 中的 A 配: DC 50 DC 5800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留 A109 M2OverTemp A110 M2OverLoad A111 MainsLowVold A112 P2PandMFCod A113 COM8Com	p		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应: A491 电机 1 过湿 A491 电机 1 过载 - A492 电机 2 过湿 A492 电机 2 过载 A111 主电源欠压 A112 P2P 和 M/F; A7CA DDCS 通信 A7CB 主/从通信是 A114 电枢电流偏;	S880 事件       (緊急关闭       (急停)       应答丢失       应答丢失       重長失       美警告       备错误		
04.31	DCS80 该字的 位的分 位 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12	DO 兼容的警告字 1。 DC 5 DC 5800 中的 A 配: DC 5 DC 5800 警告名称 A101 Off2ViaDI A102 Off3ViaDI A103 DC BreakAck A104 ConvOverTem A105 DynBrakeAck A106 M1OverTemp A107 M1OverLoad 保留 A109 M2OverTemp A110 M2OverLoad A111 MainsLowVold A112 P2PandMFCod A113 COM8Com A114 ArmCurDev A115 TachoRange	p		此位所指示的 DC AFE1 OFF2 停车 AFE2 OFF3 停车 A103 直流断路器, A4B0 变流器过温 A581 变流器风机, A105 动态抱闸应: A491 电机 1 过湿 A491 电机 1 过载 - A492 电机 2 过湿 A111 主电源欠压 A112 P2P 和 M/F; A7CA DDCS 通信 A7CB 主/从通信是 A114 电枢电流偏; A7E1 速度反馈设	S880 事件       (緊急关闭       (急停)       应答丢失       应答丢失       重長失       美警告       备错误		信号

<u> </u>	3称_							
文	了字							
范	围		默认值	设备	比例/16 位 场总线标定		运行中修 改	类型
D	CS80	00 兼容的警告字 2	2 .		•	•	•	•
诊	家字的	的位与 DCS800 中的	的 AlarmWord2	(9.07)	对应。每个位可	「表示下列 Γ	OCS880 事件。	<b>.</b>
位	立的分	)配:						
1	位	DCS800 警告名	 称		此位所指示的	DCS880 事何	<b>#</b>	
(	0	A117 ArmCurRip			A117 电枢电流			
1	1	A118 FoundNew			A118 发现新程			
2	2	A119 ApplDiff			A118 发现新程	序		
3	3	A120 OverVoltPr	ot		A120 过压保护			
2	4	A121 AutotuneFa	 ail		AF90 自整定失			
5	5	A122 MechBrake			A7A1 机械抱闸			
					A7A2 机械抱闸			
					A7A5 机械抱闸			
$ \epsilon $	6	A123 FaultSuppr	es		=			
1	7	A124 SpeedScale			A7E1 速度反馈	设备错误		
{	8	A125 SpeedFb			A7B0 无速度反			
		-			A7B1 无速度反	馈		
ç	9	A126 ExternalDI	=		A981 外部警告		序告 5 A985	
1	10	A127 AIRange			A8A0 AI 超限警			
1	11	A128 FieldBusCo	om		A7C1 现场总线	适配器 A 通	通信丢失	
					A7C2 现场总线	适配器 B 通	負信丢失	
					A7CE 内置现场	<b>汤总线通信</b>	失	
	12	A129 ParRestore			-			
1 🗀	13	A130 LocalCmdl	Loss		A7EE 控制盘/F	C 工具通信	丢失	
	14	A131 ParAdded			- 25 W 14 FFF			
	15	A132 ParConflict	<u>t</u>		A132 参数设置	.冲突		
00	000h	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
3 W	Varni	ng word 3(警告	<del></del> 字 3)		<del></del>			
D	CS80	00 兼容的警告字 3	3 .					
	该字的 2的分	方位与 DCS800 中的 ▶配.	的 AlarmWord3	(9.08)	对应。每个位可	「表示下列 <b>□</b>	DCS880事件。	<b>.</b>
I	位 位	DCS800 警告名 <sup>5</sup>			此位所指示的	DC 5880 車A	生	
	0	A133 RetainInv	M.		- MT MT (11)	DC0000 <del>1</del> 1	J	
	1	A134 ParComp			_			
I -	2	A135 ParUpDwn	Load		-			
	3	A136 NoAPTask			-			
2	4	A137 SpeedNotZ			A137 速度非零			
5	5	A138 Off2FieldB	us		AFE1 OFF2 停	车(紧急关)	闭)	
$\epsilon$	6	A139 Off3FieldB	us		AFE2 OFF3 停	车 (急停)		
7	7	A140 IllgFieldBu	ıs		A6D1 现场总约			
					A6D2 现场总线	泛适配器 B 参	数冲突	
11 -	0	A 1 41 COMOF X	7					

FB11 存储器丢失

A141 COM8FwVer A142 MemCardMiss

索引	名称								
	文字								
	范围		默认值	设备		比例/16 位现 场总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	10	A143 MemCardFail			FB	12 存储器不兼名 13 存储器、固位	牛不兼容,		
	11	A 201 A DVV' 1			FB	14 存储器、固值	午加载矢败		
	11 12	A301 APWarning1 A302 APWarning2			-				
	13	A303 APWarning3			_				
	14	A304 APWarning4			_				
	15	A305 APWarning5			-				
	0000h	FFFFh	-	-		1 = 1	是	否	信号
04.34	Warn	ing word 4(警告字 4	)						
	位的分	80 警告字。每个位可 }配:	表示下列的茅	<b></b> 表种警					
	位	DCS800 警告名称			此	立所指示的 DC	S880 事件		
	0	保留							
	1	保留							
	2	保留							
	3	保留							
	4	保留							
	5	保留							
	6	保留							
	7	保留							
	8	保留							
	9	保留							
	10	保留							
	11	保留							
	12	保留							
	13	保留							
	14	保留							
	15	保留							
	0000h	FFFFh	_	-		1 = 1	是	否	信号
04.35	1	warning word(用户誓	 <b>\$</b> 告字)	1				<u> </u>	<u> </u>
-		····							
		00 兼窓的田戸塾生字	_						
	DCS8	00 兼容的用户警告字		d (0 no	0 <i>)∆</i> 41	立。每个位 <u>可</u> 丰	示下列 DC	'S880 重件	
	DCS8 该字的	内位与 DCS800 中的 U		d (9.09	9)对/	应。每个位可表	示下列 DC	CS880 事件	0
	DCS8 该字的 位的分	的位与 <b>DCS</b> 800 中的 <i>U</i> 分配:		rd (9.09				CS880 事件	0
	DCS8 该字的 位的分 <b>位</b>	内位与 DCS800 中的 <i>U</i> }配: ┃ <b>DCS800 故障名称</b>		rd (9.09		立。每个位可表 <b>立所指示的 DC</b>		CS880 事件	0
	DCS8 该字的 位的分 位	付位与 DCS800 中的 <i>U</i> 分配: DCS800 故障名称 F310 UserWarning1		rd (9.09	此( -			CS880 事件	0
	DCS8 该字自 位的分 位 0	内位与 DCS800 中的 <i>U</i> 分配: DCS800 故障名称 F310 UserWarning1 F311 UserWarning1		ed (9.09				CS880 事件	0
	DCS8 该字的 位的分 位	付位与 DCS800 中的 <i>U</i> 分配: DCS800 故障名称 F310 UserWarning1		rd (9.09	此( -			CS880 事件	0

	√名称							
\	文字							
	范围		默认值	设备	比例/16 位现 场总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	5	F315 UserWarning5	5	-	<del>- '</del>			
	6	F316 UserWarning6		-	-			
	7	F317 UserWarning7	7	-	-			
	8	F318 UserWarning8	}	-	=			
	9	F319 UserWarning9		-	-			
	10	F320 UserWarning1		-	-			
	11	F321 UserWarning1		-	-			
	12	F322 UserWarning1			=			
	13	F323 UserWarning1		-	-			
	14	F324 UserWarning1						
	15	F325 UserWarning1	16	-	-			
	0000h	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
36	M1 fie	eld exciter warning w	vord(电机	1磁场警告	 			
	0 1	缺相 散热器温度						
	2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13	保留 保留 自定义参数	败					
	3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14	保留 保留 自定义参数 参数上传或下载失 兼容性 参数恢复 保留 保留 保留 保留	败					
	3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15	保留 保留 自定义参数 参数上传或下载失 兼容性 参数恢复 保留 保留 保留 保留	.败		1 – 1	臣	不	信旦
	3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15	保留 保留 自定义参数 参数上传或下载失 兼容性 参数恢复 保留 保留 保留 保留	-		1 = 1	是	否	信号
37	3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15	保留 保留 自定义参数 参数上传或下载失 兼容性 参数恢复 保留 保留 保留 保留	- vord(电机			是	否	信号
.37	3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 0000h M2 fie DCS8	保留 保留 自定义参数 参数上传或下载失 兼容性 参数恢复 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留	-  vord(电机		5字)		否	信号
.37	3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15	保留 保留 自定义参数 参数上传或下载失 兼容性 参数恢复 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留	- w <b>ord(电机</b> が警告字。 警告字 <i>M2</i>		5字)		否	信号
37	3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 0000h M2 fie DCS8 位的分	保留 保留 自定义参数 参数上传或下载失 兼容性 参数恢复 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留 保留	- w <b>ord(电机</b> が警告字。 警告字 <i>M2</i>		5字)		否	信号

家外	名称							
	文字							
	范围		默认值	设备	比例/16 位现 场总线标定值		运行中修 改	类型
	2	保留						
	3	保留						
	4	保留						
	5	自定义参数						
	6	参数上传或下载失师	<b>火</b>					
	7	兼容性						
	8	参数恢复						
	9	保留						
	10	保留						
	11	保留						
	12	保留						
	13	保留						
	14	保留						
	15	保留						
	0000h	FFFFh -		-	1 = 1	是	否	信号

# **05 Diagnostics(诊断)** 运行时间和测量值。

<u></u>	157/16707 至 匠。						
索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
05.01	通电时间						
	通电时间。						
	变流器通电时间计时器。						
	0 65535	-	d	1 = 1 d	是	否	信号
05.02	Run-time counter(运行时		)				
	电机运行时间计时器。	0 < 4 % 1 0 0 3		. ( - 15 + - 2 )			
	变流器运行时间。请参见	06.15.b02	Main Status Wo	rd(王状态子)。			
	0 65535	ı	d	1 = 1 d	是	否	信号
05.04	Fan on-time counter(风林	几运行时间	计时器)				
	变流器冷却风机运行时间	0					
	显示变流器冷却风机的运	行时间。					
	按下控制盘上的复位键 3	秒以上可复	夏位。				
	0 65535	-	d	1 = 1 d	是	否	信号

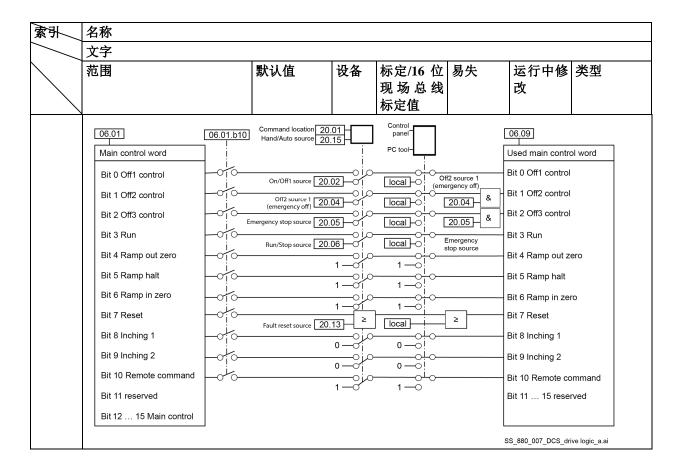
索引	名称							
	文字							
	范围		默认值	设备	标定/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
05.10	Control	board temperatur	e(控制板	(温度)	•	•	<b>-</b>	
	控制板							
	控制板	则量温度。单位通	过参数 96.	02 Unit selecti	ion(单位选择)进	行选择。		
	-80 1	.000	-	。C或。F	1 = 1° C 或° F	是	否	信号
05.11	Bridge	temperature(变流	(器温度)				•	
	变流器	温度。						
	变流器	则量温度。单位通	过参数 96	02 Unit selecti	ion(单位选择)进	行选择。		
	-80 1	.000	-	。C或。F	1=1° C或° F	是	否	信号
05.22	Diagnos	stic(诊断)						
	注意:	通过复位把 05.22 I	Diagnostic	设置为零。				
	显示诊							
	0	无信息						
	晶闸管							
	90	V1 (V11) 短路。						
	91	V2 (V12) 短路。						
	92	V3 (V13) 短路。 V4 (V14) 短路。						
	94	V4(V14)短路。 V5(V15)短路。						
	95	V6 (V16) 短路。						
	96	晶闸管诊断试验约						
	97	V15 或 V22 短路。						
	98	V16或 V23 短路。	)					
	99	V11或 V24 短路。	ı					
	100	V12 或 V25 短路。	)					
	101	V13 或 V26 短路。						
	102	V14或 V21 短路。	)					
	103	电机接地。						
	104	电枢绕组未连接。						
	1xdd	触发脉冲通道可能 V1 或 V11 未导通						
	2xdd	V1 或 V11 未寻通 V2 或 V12 未导通						
	3xdd	V2 或 V12 木守通 V3 或 V13 未导通						
	4xdd	V4 或 V14 未导通						
	5xdd	V5 或 V15 未导通						
	6xdd	V6 或 V16 未导通						
	例如			晶闸管未导通	i(比如,320dd 表法	示V2或V	12 未导通)。	
		- x = 1 6: 此:	外,桥1口	中的第二个晶体	闸管未导通(比如,	325dd 表	示 V2 和 V5,	以及 V12
		和 V15 未导道						
					5一条电桥中的晶闸		言息。	
	1 14		电桥 1 中	的 V16 和电标	斥2中的 V23 未导通	1.		
	dd1 y	V21 未导通。						
	dd2y	V22 未导通。						

索引	名称							
	文字							
	范围		默认值	设备	标定/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	dd3y	V23 未导通。		<u> </u>	<u> </u>	<u> </u>		
	dd4y	V24 未导通。						
	dd5y	V25 未导通。						
	dd6y	V26 未导通。						
	例如				导通(比如,3dd2			
			比外,电桥	2中的第二个	晶闸管未导通(比	公如,3dd25	表示 V22 和	印 V25 未导
		通)。						
					二个电桥的晶闸管		• 0	
		因此,36030 表示	「电桥 I 中	的 V16 和电桥	2 中的 V23 未导通			
	0 655	535	1_	_	1 = 1	是	否	信号
05 41	0 00.	an service counter	(字図和字	-     行时间计时界	1 1	Æ	Н	III J
05.71		风机运行时间。		4A (4 14 141 (14 LT.	,			
		风机运行时间。 风机的使用时间显	<b>元</b> 为甘仕智	9 丰会的百分上	V 业仕質其干回:	加的工作业	太	<b>姓和甘</b> 研 云
		。在计数器达到 10				),	心、色门赤	计作共配色
		制盘上的复位键 3			,			
	0 150		-	%	1 = 1 %	是	否	信号
05.42	Auxilia	ry fan service coun	ıter(辅助		 计时器)	, -	1	,,,,
		<del></del>						
	,,,,	热风机的使用时间	显示为其位	古算寿命的百分	)比。此估算基于	风机的工作	状态、运行	条件和其他
	运行参	数。在计数器达到	100%时,	生成 A8C0 警	告。			
	按下控	制盘上的复位键 3	秒以上可复	夏位。				
	0 150	0	-	%	1 = 1 %	是	否	信号

### 06 Control and status words(控制字和状态字)

变流器的控制、状态和事件字。

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/16 位	易失	运行中修	类型
				现场总线		改	
				标定值			
	变流器逻辑图:						



索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/16 位	易失	运行中修	类型
				现场总线	ì	改	
				标定值			

#### 06.01 主控制字

主控制字。

显示变流器的主控制字。该参数显示所选定信号源的控制信号(如数字输入、现场总线接口和应用程序)的控制信号。请参见 06.08 Main control word source(主控制字信号源)。

注意:

请勿写该参数。

位的分配:

位	名称	值	注释
0	Off1 control	1	进入 Ready run 状态。
	(Off1 控		在 20.33 Mains contactor control mode = On 时:
	制)		接触器闭合,磁场和散热风机启动。
			在 20.33 Mains contactor control mode = On and run 时:
			06.15 Main Status Word 中的 Ready run 被强制置 1。
		0	进入分闸状态,除非其它联锁(Off2,Off3)被启用。
			根据 21.02 Off1 mode 设定方式停车。
1	Off2 control	1	正常运行(无 Off2 信号)。
	(Off2 控	0	进入 OFF2 状态 (急停/断电/电流快速关闭)。
	制)		自由停机。触发脉冲立即被设置为 150°, 以降低电枢电流。在
			电枢电流为零时,触发脉冲被封锁,接触器分闸,磁场和散热风
			机停止。
			Off2 control 的优先级高于 Off3 control 和 Off1 control。
2	Off3 control	1	正常运行(无 Off3 信号)。
	(Off3 控	0	进入 OFF3 状态 (急停)。
	制)		根据 21.03 Emergency stop mode 设定的方式停车。
			Off3 control 的优先级高于 Off1 control。
3	Run ( 运	1	运行命令。
	行)		触发脉冲被释放。变流器在速度给定值下运行。
		0	进入停车状态。
	_		根据 21.04 Stop mode 设定方式停车。
4	Ramp out	1	正常运行。速度斜坡输出被使能。
	zero(斜坡	0	速度斜坡输出强制置零。变流器将立即减速至零。
5	输出为零)	1	工产与公司中央工作
)	Ramp halt (斜坡暂	0	正常运行。速度斜坡输出被使能。 暂停(冻结)速度斜坡输出。
	停)	U	智停(你结) <b>                                     </b>
6	Ramp in	1	正常运行。速度斜坡输入被启用。
	zero(斜坡	0	速度斜坡输入强制置零。
	输入为零)		处/又/\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\
7	Reset ( 复	0 <b>→</b> 1	使用上升沿确认故障复位。
	位)		
8	Inching 1	1	由 22.42 Jogging 1 reference 定义恒速,只有在 20.01 Command
	(点动1)		location = Main control word 时启用。设置 Ramp out zero = Ramp

文字								
1 <u>~ 1</u>								
范围			默认值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值		运行中修 改	类型
			-		= 0,然后发 均启用,则じ			<i>&gt;</i> •
9	Inching 2 (点动 2)	1	由 22.43 Jo location = M hold = Ramp	gging 2 Iain con in zero	reference 定 trol word 时后 = 0,然后发 均启用,则以	义恒速, 月 。 设置 出 <b>O</b> n 命令	只有在 20.0 ! Ramp out z 冷和 Run 命令	ero = Rar
10	Remote command	1	Enable comi 使能上位控		使能命令): 位控制需把该	位设置为	1)。	
	(远程命	0	Disable com	mand( 给定值				15 的
11	保留							
12	Main control 12 (主控制 12)	0	作为二进制	信号源	参数用于自定	义编程、	应用程序或	上位控制
13	Main control 13 (主控制 13)	0						
			-					
14	Main control 14 (主控制 14)	0						
15	control 14 (主控制							
15 可使,	control 14 (主控制 14) Main control 15 (主控制	1 0	- - - - - - - - - - - - - - - - - - -	女据。 比	<b>江</b> 如,用作二;	进制参数日	的信号源(i	请参见:
15 可使, [位],	control 14 (主控制 14) Main control 15 (主控制 15)	1 0	额外的控制数	女据。 比	【如,用作二) 【1 = 1	进制参数日	的信号源(首	请参见:
可使. [位], 00000 <b>Appli</b> 应用;	control 14 (主控制 14) Main control 15 (主控制 15) 用第 12 15 有 信号源选择)。	0 1 0	- 江用程序控制字	-			1	_
15 可使, [位], 00000 <b>Appli</b> 应用; 接收:	control 14 (主控制 14) Main control 15 (主控制 15) 用第 12 15 付 信号源选择)。 h FFFFh ication control v	0 1 0	- 江用程序控制字	-			1	_
15 可使, [位], 00000 <b>Appli</b> 应用, 接收; 00000 <b>FBA</b> 当选;	control 14 (主控制 14) Main control 15 (主控制 15) 用第 12 15 有 信号源选择)。 h FFFFh ication control v 程序控制字。 来自应用程序的 h FFFFh A transparent co	0 1 0 立来承载 word(应 变流器护 ontrol wo	-   <b>E用程序控制字</b>   空制字。   0000h   <b>ord(现场总约</b>   F通过现场总约	- <b>:</b> )  - <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b>	1 = 1 1 = 1 A 的原始控制	是 是 <b>影字</b> )	否 是	信号 参数
15 可使, [位], 00000 <b>Appli</b> 应用, 接收; 00000 <b>FBA</b> 当选; 组 51	control 14 (主控制 14) Main control 15 (主控制 15) 用第 12 15 付 信号源选择)。 h FFFFh ication control v 程序控制字。 来自应用程序的 h FFFFh A transparent co	0 1 0 立来承载 word(应 变流器扫 ontrol wo 后,显力 (现场总	-   <b>E用程序控制字</b>   空制字。   0000h   <b>ord(现场总约</b>   F通过现场总约	- <b>:</b> )  - <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b> <b>:</b>	1=1 1=1 A 的原始控制 A 从 PLC 接	是 <b>影字)</b> <b>影</b> 收到的未	を を を を を を を を を を を を を を を を を を を	参数。请参见
可使, [位], 00000 <b>Appli</b> 应用; 接收: 00000 <b>FBA</b> 当选; 组 51	control 14 (主控制 14) Main control 15 (主控制 15) 用第 12 15 有 信号源选择)。 h FFFFh ication control v 程序控制字。 来自应用程序的 h FFFFh A transparent co	0 1 0 立来承载 vord(应 变流器抖 ontrol wo 后,显为 (现场总 FFh	- <b>注用程序控制字</b> 空制字。  0000h <b>ord(现场总约</b> 示通过现场总约  线适配器 <b>A</b> 的  -	-  -   <b>: 适配器</b> 	1 = 1 1 = 1 <b>A 的原始控制</b> <b>A</b> 从 PLC 接	是 <b>制字)</b> <b>影</b> 收到的未	否 是	信号 参数

文字   次	索引	名称											
型 54 FBA B settings (現场意线造配器 B 的设置)。		文字											
00000000   FFFFFFFF		范围		默认	值	设备	现场总线	易失		类型			
1		组 54	FBAB settings(现均	易总线适	配器B的	设置)。							
当 58.25 Control profile 配置了通讯文件后,显示通过嵌入式现场总线接口从 PLC 接收的未转换控制字。         00000000h FFFFFFFFF       -       -       1 = 1       是       否       信号         06.06       Follower control word (从机控制字)         发送到从机控制字(仅主机)。       通过 D2D 发送到所有从机的控制字,从机通过 06.07 Follower control word received 接收控制字。         位的分配:       值       备注         0       OffI control (OffI 控制)       1       Ready run 状态,主机无故障。         在 20.33 Mains contactor control mode = On Inf; 接触器闭合,磁场和散热风机启动。       在 20.33 Mains contactor control mode = On and run 时; 06.15 Main Status Word 中的 Ready run 标志被强制置 1.         0       没有其他联锁(Off2, Off3) 被启用,OFF1 或主机出现故障准处从抵交1.02 Off1 mode 设置的方式停车。         1       Off2 control (Off2 control (Off2 control (Off2 inactive))       0       进入 OFF2 状态(急停)断中电流快速关闭),以降低电枢电流。 在电枢电流为零时,触发脉冲电影线,接触器分闸,磁场和散热风机停止。 Off3 control 的优先级高于 Off3 control 和 Off1 control 。 Off2 control 的优先级高于 Off3 control 和 Off1 control 。 Off3 control 的优先级高于 Off1 control 和 Off1 control 。		00000	000h FFFFFFFh	-		-	1 = 1	是	否	信号			
制字。	06.05	EFB t	ransparent control	word(嵌	入式现场	易总线的	原始控制字)						
Follower control word (从机控制字)   发送到从机控制字(权主机)。   通过 D2D 发送到所有从机的控制字,从机通过 06.07 Follower control word received 接收控制字。   位			_	置了通讯	R文件后,	显示追	<b></b> 过嵌入式现均	汤总线接	口从 PLC 接	<b>收的未转换</b> 挖			
发送到从机控制字(仅主机)。           通过 D2D 发送到所有从机的控制字,从机通过 06.07 Follower control word received 接收控制字。           位 名称         值         备注           0 Off1 control (Off1 控制)         1 Ready run 状态,主机无故障。             在 20.33 Mains contactor control mode = On 时;接触器闭合,磁场和散热风机启动。             在 20.33 Mains contactor control mode = On and run 时; 06.15 Main Status Word 中的 Ready run 标志被强制置 1。           1 Off2 control (Off2 控制)         0 没有其他联锁 (Off2, Off3) 被启用,OFF1 或主机出现故障将使从机按 21.02 Off1 mode 设置的方式停车。           1 Off2 control (Off2 控制)         0 进入 OFF2 状态 (急停/断电/电流快速关闭)。自由停机。 触发脉冲动型 被设置为 150°,以降低电枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁,接触器分闸,磁场和散热风机停止。 Off2 control 的优先级高于 Off3 control 和 Off1 control。           2 Off3 control (Off3 控制)         0 进入 OFF3 状态 (急停)。 根据 21.03 Emergency stop mode 设定的方式停车。 Off3 control 的优先级高于 Off1 control。           3 Run and no fault in master (运行与且主机无故障)         0 过入 OFF3 状态 (急停)。 相接发射冲被释放。 变流器根据速度给定值运行。 相接发射冲被释放。 变流器根据速度给定值运行。 对 Ready run 状态,发出 Stop 命令且主机中没有当前故障。 通过 21.03 发出的 21.04 Stop mode 停止。           4 Ramp out zero (斜坡输出为 文字)         0 速度斜坡输出随量能要。 变流器将立即减速至零。 变影 被输出被使能。 这度斜坡输出强制置零。 变流器将立即减速至零。 (斜坡输出为 2 证序系元。速度斜坡输出被使能。 这度斜坡输出。 在第6个 连接斜坡输出。 在第6个 连接斜坡输入 2 证度斜坡输入 3 证度斜坡输入 3 证度斜坡输入 3 证度斜坡输入 4 证 2 证 2 证 2 证 2 证 2 证 2 证 2 2 2 3 3 2 3 3 3 3		00000	000000000h FFFFFFFF   -   1 = 1   是   否   信号										
通过 D2D 发送到所有从机的控制字,从机通过 06.07 Follower control word received 接收控制字。位的分配:         值 名注           位 名称 0 Off1 control (Off1 控制)         1 Ready run 状态,主机无故障。	06.06	Follov											
Offi		通过 I 位的分	D2D 发送到所有从标 分配:	L的控制的		通过 06	07 Follower c	ontrol wo	ord received 接	收控制字。			
在 20.33 Mains contactor control mode = On 时:接触器闭合,磁场和散热风机启动。在 20.33 Mains contactor control mode = On and run 时: 06.15 Main Status Word 中的 Ready run 标志被强制置 1。  0 没有其他联锁 (Off2, Off3) 被启用, OFF1 或主机出现故障将使从机按 21.02 Off1 mode 设置的方式停车。  1 Off2 control (Off2 控制)						.15-4-	. \.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\.\	A.					
0   没有其他联锁(Off2、Off3)被启用,OFF1 或主机出现故障将使从机按 21.02 Off1 mode 设置的方式停车。   1				1	在 20.3 接触器 在 20.3	E 20.33 Mains contactor control mode = On 时: 接触器闭合,磁场和散热风机启动。 E 20.33 Mains contactor control mode = On and run 时:							
(Off2 控制)   世入 OFF2 状态(急停/断电/电流快速关闭)。   自由停机。触发脉冲立即被设置为 150° , 以降低电枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁,接触器分闸,磁场和散热风机停止。				0	没有其	他联锁	(Off2, Off3	) 被启月	月,OFF1 或E				
自由停机。触发脉冲立即被设置为 150°,以降低电枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁,接触器分闸,磁		1	0	1									
(Off3 控制)			(Off2 控制)	0	自由停流。在 场和散	机。触电枢电热风机	发脉冲立即补 流为零时,触 停止。	波设置为 发脉冲被	7 150°,以降 按封锁,接触 <sup>5</sup>	器分闸,磁			
根据 21.03 Emergency stop mode 设定的方式停车。Off3 control 的优先级高于 Off1 control。         3 Run and no fault in master (运行且主机无故障)       1 运行命令。 触发脉冲被释放。变流器根据速度给定值运行。		2		1	正常运行(Off3 inactive)。								
in master (运行 且主机无故障)       触发脉冲被释放。变流器根据速度给定值运行。         4 Ramp out zero (斜坡输出为 零)       1 正常运行。速度斜坡输出被使能。         5 Ramp halt (斜坡暂停)       1 正常运行。速度斜坡输出被使能。         6 Ramp in zero (斜坡输入为零)       1 正常运行。速度斜坡输出被使能。         6 限amp in zero (斜坡输入为零)       1 正常运行。速度斜坡输入被使能。         6 限amp in zero (斜坡输入为零)       1 正常运行。速度斜坡输入被使能。         6 速度斜坡输入强制置零。       2			(Off3 控制)	0	根据 21	1.03 Em	ergency stop n						
4       Ramp out zero (斜坡输出为零)       1       正常运行。速度斜坡输出被使能。         5       Ramp halt (斜坡暂停)       1       正常运行。速度斜坡输出被使能。         6       Ramp in zero (斜坡输入为零)       1       正常运行。速度斜坡输出被使能。         6       Ramp in zero (斜坡输入为零)       1       正常运行。速度斜坡输入被使能。         6       聚分       2       2         6       取费的分为 (全)       2       3         6       取费的分别,       3       3         6       取货输入为 (全)       3       3         6       取货的分别,       3       3         6       日本       3       3         6       3       4       3         7       4       4       4         8       4       4       4         9       4       4       4         9       4       4       4         9       4 <td></td> <td>3</td> <td>in master (运行</td> <td>1</td> <td colspan="7"></td>		3	in master (运行	1									
(斜坡输出为零)     速度斜坡输出强制置零。变流器将立即减速至零。       5     Ramp halt (斜坡暂停)     正常运行。速度斜坡输出被使能。       6     Ramp in zero (斜坡输入为零)     正常运行。速度斜坡输入被使能。       0     速度斜坡输入强制置零。			且主机无故障)   	0						当前故障。			
5     Ramp halt ( 斜		4	(斜坡输出为						立即减速至零				
坡暂停)     0     暂停(冻结)速度斜坡输出。       6     Ramp in zero (斜坡输入为零)     1     正常运行。速度斜坡输入被使能。       零)     速度斜坡输入强制置零。		5	<u> </u>	1	正常运	行。速	度斜坡输出被	使能。					
(斜坡输入为 0 速度斜坡输入强制置零。 零)			-	0									
		6	(斜坡输入为		_			使能。					
		7	Reset (复位)	0 → 1	使田 L	升沿却	·····································						

索引	名称									
	文字									
	范围			默认	苴	设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型
	8	Inching1(点动 1)	1		Comma out zero 和 Run	nd locat = Ram 命令。	ing 1 referention = Main of p hold = Ram	control word np in zero =	d 时启用。 : 0,然后发	设置 Ramp
	9	Inching2(点动 2)	1		由 22.4 Comma out zero 和 Run	13 Joggi nd locat o = Ram 命令。	ng 2 referencion = Main c p hold = Ram 和 2 均启用,	ce 定义的 control word np in zero =	恒速,只 <sup>z</sup> d 时启用。 0,然后发	设置 Ramp
	10	Remote command (远程 命令)	0		Enable 使能上 Disable 主控制	comman 位控制 comman 字和给兒	d(使能命令 (上位控制已 nd(禁用命令 定值没有连接 受影响。	·): .经把该位设 ·):	<b>设置为 1</b> )。	立 12 15
	11	保留								
	12	Master warning/fault (主机警告/故 障)	0		主机中	有当前警	ower CW 0 位 警告/故障。 警告/故障。	Î. o		
	13	Follower control 13(从机控制 13)	0		参见 06	5.46 Foll	ower CW 1 位	Ĺ o		
	14	Follower control 14(从机控制 14)	0		参见 06	5.47 Foll	ower CW 0 位	Ĺ.		
	15	Follower control 15 (从机控制 15)	0		参见 06	5.48 Foll	ower CW 0 位	<i>ī</i> . o		
	0000h	FFFFh		_		_	1 = 1	是	否	信号
06.07	Follow 从机收 显示从 关于位 0000h	er control word rec 到来自主机的控制 机通过 D2D 收到的 的分配,参见 06.0 FFFFh	字 り来 6 Fc	(仅从 自主机 bllowe -	机)。 L的控制: r control	学。 word。 -		是	否	信号
06.08	选择 00 其它, 0: 无; 1: <b>FB</b>	ontrol word source 5.01 Main control wo 信号源选择。 未启用。所有位强 AA(现场总线适面 AB(现场总线适面	ord   强制 <b>L器</b>	的信号 设置 <b>A)</b> ;	¦源。 p零。 06.03 FB	A A tran	-			

索引	名称							
	文字							
	范围		默认值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型
06.09	4: Applicat 5: Follower 6: User 1 ( 7: User 2 ( 0 7	族入式现场总线); tion (应用程序); r (从机); 06.07 (用户 1); 06.100 (用户 2); 06.101	06.02 Ap Follower co User contr User contr 无	plication cor ontrol word ol word 1 o ol word 2 o	ntrol word。		是	参数
		x流器逻辑使用的 20.15 Hand/Auto s  06.01.b1  word  ntrol  ntrol  ntrol  ntrol  2  te command  ed	Ource o  Command loca Hand/Auto sou  On/Off1 sour (emergency)  Emergency stop sou	ation 20.01 uroe 20.15 uroe 20.02 of off 20.04 of	Control panel PC tool-	Unit to the state of the stat	空制设置,20  O6.09  Used main c Bit 0 Off1 co Bit 1 Off2 co Bit 2 Off3 co Bit 4 Ramp c Bit 5 Ramp h Bit 6 Ramp i Bit 7 Reset Bit 8 Inching Bit 9 Inching Bit 10 Remo Bit 11 15	ontrol word Introl Intr
	关于位的分 0000h FF	配,参见 06.01 N	Iain control	word。第 1	1 15 位被付 1 = 1	保留。	ss_880_007_D0	S_drive logic_a.ai 信号
06.10		ontrol word 1(辅	<u> </u> 	1)		<i>T</i> C	Н	IH J
00.10	辅助控制字 自定义程序 位的分配:	:1。 :、应用程序或上位	立控制能写	到辅助控制	字 1。			
	位	名称	值	备注				
	0	Direct speed reference (直接	<b>E</b>	reference 4	<b>俞出</b> 。	,并强制	制为 23.32 Γ	Direct speed
		速度给定值)	0	速度斜坡				
	1	Drive direction	1	变流器反	向(见注 1),	改变 24	.02 Used spec	ed feedback

名称									
文字									
范围		默认值	设备	标定/16 位 现 场 总 线 标定值	易失	运行中修 改	类型		
	(变流器方向)		和 27.01	Current referen	ice 的方向	0			
		0		E向(见注1)。					
2	Limit used speed	1	24.01 Use	ed speed referei	nce 不受限	標。			
	reference (速度	0		ed speed referei			um spe		
	给定值限幅)			maximum spe 2 maximum spe			um spe		
3	保留								
4	Bypass speed	1	旁路速度	要斜坡 (速度新	斜坡输出袖	波强制为速度	度斜坡		
	ramp(旁路速度		的值)。						
	斜坡)								
5	保留								
6	Halt speed	1	暂停(海	(结) 速度控制	器积分时	间。			
	controller(暂停								
速度控制器) 7 Reset speed controller (复位 速度控制器)	4	the sales also to	ALIBERTO ALSO	· /)					
	1	使速度哲	区制器积分时间	]复位。					
8	上imit speed	1	│ │ 不返回计算速度控制器的转矩限幅。速度控制器输出						
8	controller(速度	1		「异述及红刺る 30.13 Speed co					
	控制器限幅)			ax torque 的设		torque 🕸 3	0.14		
	177.4.1 HI 186 HI		它一般用	•	百亿11。				
		0		, , <u>, , , , , , , , , , , , , , , , , </u>	内转矩限巾		訓器积		
				或电流限幅。					
9	保留		1 4201172		<i>y</i> <b>3</b> 2 2 3 1 5 1 5 1	1			
10	Force max firing	1	强制单ク	个触发角以抑	制直流电	流,并设置	【触发		
	angle(强制最		30.45 Ma	ximum firing a	ngle.				
	大触发角)	0	正常触发						
11	保留								
12	Aux. control 12	1	作为二进	生制信号源参数	数用于自免	定义编程、原	並用程		
	(辅助控制	0	上位控制						
	12)								
13	Aux. control 13								
İ	(辅助控制	0							
	13)								
14	Aux. control 14	_							
	(辅助控制	0							
1.5	14)	1	_						
15	Aux. control 15	_	-						
	(辅助控制	0							
İ	15)								

注 1: 只有在变流器处于 Ready run 状态时,变流器的方向才能被改变。不能改变运行中的变流器的速度方向(Ready for reference 状态)。

索引	名称										
	文字										
	范围		斯克	<b>犬</b> 认值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型		
	注 2: 可使用第 12 15 位来承 它[位],信号源选择)。 0000h FFFFh			《载额外的 	控制数据。	。比如,用作 1 = 1	二进制参	数的信号源	(请参见: 其 参数		
06.11						1 – 1	足	Æ	少奴		
00022	Auxiliary control word 2(辅助控制字 2) 辅助控制字 2。 自定义程序、应用程序或上位控制能写到辅助控制字 2。 位的分配:										
	位名称			值	备注						
	0 Dynamic braking on (动态抱闸开)			1	不考虑 19.20 Follower force ramp stop、21.02 Off1 mode、21.03 Emergency stop mode 或 21.04 Stop mode 的设置,强制动态抱闸。						
	1 保留										
	2	Synchronizing command (同步命 令)		1	定位: 上位控制通过内置的编码器、编码器 1 或编码器 2 执 行同步命令。参见 90.86 Pos counter init cmd source (trigger)和 90.51 Load feedback selection。						
	3	保留			× 00 /						
	4	Torque proving OK (转矩验证通过)		0	应用程序 proving t 选择的申	<b>电机转矩验</b> 证	设置。参见 	L 44.19 M1 t	orake torque		
	5	Reset memory (记忆值)	memory(复位转矩		程、应用程序或上位控制设置。 复位转矩记忆值。只有在 44.09 M1 brake open torque source = Brake torque memory 时有效。						
	6	保留									
	7		current deviation (抑制电枢电流偏		A114 电枢电流偏差被封锁。参见 04.31.12 Warning word 1。通常用于非电机应用。         A114 电枢电流偏差被释放。参见 04.31.12 Warning						
		差)			word 1.						
	8 1	5 保留									
06.15		FFFFh		000h	-	1 = 1	是	是	参数		
06.15	Main status word(主状态字)										
	主状态字。 显示变流器的主状态字。 位的分配:										
		位     名称     值       0     Ready on (准备好)     1		备注							
	0			准备好 未准备							
	1 Ready run 1		准备运行								

名称										
文字										
范围			默认值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型		
	(已做好运 行准备)	0	未准备运行	亍,比如	Off1 启用					
2	Ready	1	运行使能(变流器正在运行)							
	reference (准备给 定)	0	运行禁止							
3	Tripped	1	故障							
	(故障)	0	无故障							
4	Off2 status	1	Off2 未启月							
	(Off2 状 态)	0	Off2 启用(急停/电流快速关闭), 合闸禁止状态							
5	Off3 status	1	Off3 未启月	月						
	(Off3 状态)	0	Off3 启用(急停), 合闸禁止状态							
6	合闸禁止(合闸禁止)	1	以下状态使合闸禁止被激活:  - 故障  - Off2 (急停/电流快速关闭) 启用  - Off3 (急停) 启用  - 通过数字输入 20.04 Off2 source 1 (emergency off)、20.08 Office source 2 (emergency off)或 20.05 Emergency stop source 使能							
		0	source 闸禁止 合闸禁止		· ·	.05 Emer	gency stop so	urce 使柜		
7	Warning	1		(VEV/IV/II)	, 13					
	(警告)	0								
8	At setpoint (位于设置	1	设置点: 反馈值等于给定值。表示它在容许极限内。参 At speed hysteresis 和 46.23 At torque hysteresis feedback							
	点)	0			下同于给定值 eresis 和 46.23					
9	Remote	1	远程							
	(远程)	0	本地							
10	Above level (超限)	1	参见 06.29 MSW 第 10 位的选择 速度或转矩反馈等于或超过 46.31 Above speed Above torque level 定义的等级。在两个旋转方向上				-			
		0	在速度或转							
11	Status control 11 (状态控制 11)	0	参见 06.30	MSW 第	511位的选择					
12	Status control 12	1 0	参见 06.31	MSW 第	12位的选择					
	(状态控制 12)									
13	Status	1								

索引	名称       文字										
	范围			值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型		
		control 13   0 (状态控制   13)	参	参见 06.32 MSW 第 13 位的选择							
	14	Status	参	见 06.33	MSW 第	14位的选择					
		FFFFh	-		-	1 = 1	是	否	信号		
06.16	Drive status word 1 (变流器状态字 1)         变流器状态字 1。         显示变流器状态字 1。										
	位的分配:位	名称	值	<b>备注</b>							
	0	Tripped ( 己 跳 闸)	1	跳闸							
	1	Inhibited (禁止)	1			禁止信号信号 Run inhibit s		06.19 Drive in	nhibit status		
	2	Enable(使能)	1		20.08 Off2 source 2 (急停)被设置为 1 , Off2 未激活此位不会因存在故障而受到影响						
	3	Ready on (准备 好)	1	变流器	变流器已做好接收 On 命令的准备						
	4	Ready run ( 准 备运行)	1	变流器已做好接收 Run 命令的准备							
	5	Ready reference (给定准备好)	1	变流器已做好接收给定值的准备(变流器正在运行)					行)		
	6	Stopping (正在 停止)	1	变流器	正在停」	Ŀ					
	7	Off	1	变流器关闭							
	8	Off2	1			亭/电流快速差	失闭),合	;闸禁止状态			
	9	Off3	1	Off3 启	用(急	停),合闸禁」	上状态				
	10	On requested (On 请求)	1	发出 O		•					
	11	Run requested (提出 Run 要 求)	1	发出 R	发出 Run 命令						
	12	Limiting ( 限	1	启动限	[幅值(	速度、转矩等	<del>算</del> )。参见	」 30.01 Limit	word 1 和		

索引 名称 文字 范围 默认值 设备 标定/16 位 易失 运行中修 类型 现场总线 改 标定值 幅) 30.02 Torque limit status Field 13 current 1 变流器正在生成励磁电流 (励磁电流) 14 Local control 1 变流器处于本地控制状态 (本地控制) Network control 1 15 变流器通过基本 Common Industrial Protocol (CIPTM) 的现场 (网络控制) 总线协议进行网络控制,例如 DeviceNet 和 Ethernet/IP,变 流器的控制采用 ODVA AC/DC 协议的 Net Ctrl 和 Net Ref。 有关更多信息,请浏览 www.odva.org 和参阅以下手册: - FDNA-01 DeviceNet 适配器模块用户手册 (3AFE68573360 [英语]) - FENA-01/-11 以太网适配器模块用户手册 (3AUA0000093568 [英语]) 信号 0000h ... FFFFh 1 = 1是 否

#### 06.17 Drive status word 2 (变流器状态字 2)

变流器状态字2。

显示变流器状态字 2。

位的分配:

位	名称	值	备注
0	Autotuning (自整 1 定)		完成自整定
1	保留		
2	Torque control (转 矩控制)	1	转矩控制模式启用
3	Speed control (速 度控制)	1	速度控制模式启用
4	保留		
5	Safe reference (安	1	安全速度给定值启用。参见 49.05 Communication loss
	全给定值)		action 和 50.02 FBA A comm loss func 等功能
6	Last speed(上次的	1	最近速度作为安全速度给定值。参见 49.05
	速度)		Communication loss action 和 50.02 FBA A comm loss func
			等功能
7	Loss of reference (给定值丢失)	1	给定信号丢失
8	Emergency stop	1	急停失败。参见31.31 Emergency ramp supervision 和31.32
	failed (急停失败)		Emergency ramp supervision delay
9	Jogging (点动)	1	点动被启用。参见 20.25 Jogging enable
10	Above level (超	1	速度或转矩反馈等于或超过 46.31 Above speed level 或
	限)		46.33 Above torque level 定义的等级。在两个旋转方向上
			都有效
11	Emergency stop (急	1	急停命令信号已启用,变流器在收到急停命令后正在停

外	名称												
	文字												
	范围		默认值		设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型				
		停)		止									
	12	Reduced run(降容 运行)	1	降容	运行启	用。参见降名	序运行功能	<b></b>					
	13	保留											
	14	Ramp stop failed (斜坡停车失败)	1	斜坡停车失败。参见 31.33 Ramp stop supervision 和 31.34 Ramp stop supervision delay									
	15	保留											
	0000h	FFFFh	-		-	1 = 1	是	否	信号				
18	Drive	status word 3(变流器	状态字3	)									
		聲状态字 3。 逐流器状态字 3。 ↑配: ┃ <b>名称</b>	值	备注	•								
	0	M1 field exciter (电	1 <u>1</u> 1.			· 应							
		机1磁场)		电机 1 磁场应答 电机 2 磁场应答									
	1	M2 field exciter(电 机 2 磁场)	1										
	2	M1 field heating (电机 1 磁场加 热)	1	电机 1 磁场加热启用。参见 28.34 Field heating source。									
	3	M2 field heating (电机 2 磁场加 热)	1	电机 2 磁场加热启用。参见 28.34 Field heating source。									
	4	M1 (motor 1) (电机 1)	1	电机1和磁场1启用。									
	5	M2 (motor 2) (电机 2)	1	电机	.2 和磁	场 2 启用。							
	6	User set 1 (用户设置1)	1	用户	设置1	启用。参见9	6.22 Use	r set save/load	0				
	7	User set 2 (用户设置 2)	1	用户	设置2	启用。参见9	6.22 Use	r set save/load	0				
	8	User set 3 (用户设置3)	1	用户	设置3	启用。参见9	6.22 Use	r set save/load	0				
	9	User set 4 (用户设置 4)	1	用户	设置 4	启用。参见9	6.22 Use	r set save/load	0				
	10	Auto-reclosing (自动合闸)	1	自动合闸逻辑启用。参见 31.51 Mains loss mode。									
	11	Drive direction negative (变流器反向)	1	变流器反向启用。由 06.10.b01 Auxiliary control word 1 担制。									
	12	Fault or warning	1	上上 7分	或警告	<del>2</del> П							

索引_	_ 名称													
	文字													
	范围		默认值	÷	设备	标定/16 位 现场总线 标定值		运行中修 改	类型					
		(故障或警告)			<u>.L</u>									
	13	保留												
	14	保留												
	15	保留												
	0000h	FFFFh			_	1 = 1	是	否	信号					
06.19		nhibit status word 2	 (变流器	禁止状	 杰字 2)		/~		1111					
	变流器 1 和 06	·禁止状态字 2。 ·禁止状态字 2。此字 5.20 Run inhibit status 分 名称			沈器启动 <u>→</u> 注	的禁止信号源	系。参见 	06.16.b01 Dri	ve status w					
	0	Follower (从机)	) 1	<del>                                      </del>	从机正在防止主机启动(仅主机)									
	1	Application (应 程序)			应用程序正在防止变流器启动									
-	2	Auxiliary pow failure (辅助电故障)		辅	辅助电源故障正在防止变流器启动									
	3	Encoder feedba (编码器反馈)	ick 1	编	码器反	馈配置正在防	i止变流器	器启动						
	4	Reference sour parametrization (给定值参数)	rce 1	Re	给定参数设定冲突正在防止变流器启动。见警告 A Reference source parametrization(给定值信号源参定)									
	5 1	15 保留												
		FFFFh	-		-	1 = 1	是	否	信号					
06.20	运行禁 运行禁 所有其 参见 00 位的分		上变流器启 も撤掉禁止 word 1 和・	目动的信 仁条件。 06.19 I	言号源。 Drive in			要求 On 命令	是循环的。					
	位	名称	值	备泊										
	0	Not ready run (运行未准备就绪)	<u> </u>	变流器参数设定不正确。检查参数组 95 HW confi 和 99 Motor data 中的参数					onfiguration					
	1	Control location changed (控制位置改变)		控制	削位置日	己改变								
	2	Firmware inhibi (固件禁止)	it 1	控制程序保持被禁止状态。参见 64B1 Internal firmware										
	3	Fault reset(故障复	₹ *1	故障	章已经被	支复位								

位)

名称									
文字									
范围		默认值		设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型	
4	Off2 from source 2 (Off2 来自信号源 2)	1					f)被设置为	0 = Off2	
5	保留								
6	FSO inhibit (FSO 禁止)	1	通过	行					
7	STO(安全转矩关 断)	1	安全	:转矩关					
8									
	(自整定完成)	1							
10	Off3 stop mode 0 (Off3 停止模式 0)	1		参见 21.03	Emergency				
11	Off3 stop mode 1 (Off3 停止模式 1)	1 OFF3 启动(急停)使用斜坡停车。参见 2 stop mode						Emergency	
12	Off3 stop mode 2 (Off3 停止模式 2)	1		DFF3 启动(急停)使用紧急斜坡停车。参见 21 Emergency stop mode					
13	Off3 stop mode 3 (Off3 停止模式 3)	1			(急停) 使用				
14	Off3 stop mode 4 (Off3 停止模式 4)	1			(急停) 使用				
15	Jogging active (点动启用)	1	点动	使能信	号正在禁止运	运行。参见	20.25 Joggi	ng enable	
0000h	FFFFh	-		-	1 = 1	是	否	信号	
		 東度控制)	状态与			,,,		11111	
速度控显示变	制状态字。 流器的速度控制状态等 配:		, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,						
位			Ī	注释					
		友) 1		contro 42.23 speed 注意:	ol 的绝对值的 M2 zero spee delay、42.24 E机械抱闸控制	廷子 21.08 ed level 的时 M2 zero sp 制 44.06 M1	M1 zero sp 打间长于 21 beed delay I brake contr	eed level07 M1 zero	
	文字 范围  4  5 6 7 8 9 10  11  12  13  14  15  0000h  Speed 速显位位 位	文字 范围  4  Off2 from source 2 (Off2 来自信号源 2) 5  保留 6  FSO inhibit (FSO 禁止) 7  STO (安全转矩关 断) 8  保留 9  Autotuning finished (自整定完成) 10  Off3 stop mode 0 (Off3 停止模式 0) 11  Off3 stop mode 1 (Off3 停止模式 1) 12  Off3 stop mode 2 (Off3 停止模式 2) 13  Off3 stop mode 3 (Off3 停止模式 3) 14  Off3 stop mode 4 (Off3 停止模式 4) 15  Jogging active (点动启用)  0000h FFFFh  Speed control status word (范速度控制状态字。显示变流器的速度控制状态字。显示变流器的速度控制状态等。显示变流器的速度控制状态等。显示变流器的速度控制状态等。	文字	文字   范围	The image	文字	文字	文字	

家州	名称										
	文字										
	范围	<b>F</b> 3	<b></b>	直	设备     标定/16 位     易失     运行中修     类型       现场总线     改       标定值						
	1	Forward (正向)		1	M - 在 2 - 在 1)	Iain Status 三变流器正 1.06 或 42. 三变流器反 )• 21.06 or	Wo 向 23 向 r (-	ord(主状态 运行且斜均 时,延时计 运行且斜坡 1)•42.23 B	(字) 坡停车时, 计数便会运行 (停车时,当 时,延时计算	当 90.01 < 于 有 90.01 > (- 数便会运行 零速正向运	
	_				行						
	2	Reverse (反向)		1		<(-1) • 21 句运行	1.06	5 或(-1) • 42	2.23,变流	器正低于零	
	3	Out of window(超窗口)		1					度偏差超b ontrol enabl	出窗口,参 le	
	4	EMF speed feedba (EMF速度反馈)	ack	0	出现i M2 f 31.35	故障,参见 eedback se Motor feed	l 90 elec dba	0.41 M1 fee etion 90.40	edback selection of the	tion、42.20 en loop 或	
	5	OnBoard tacho spe feedback (內置测 机速度反馈)		0	select 内置 参 见	ion、42.20 测速机出现 . 90.41 I	) M 现古 M1	2 feedback 女障,或没 feedback	selection 有选择速度	42.20 M2	
	6	OnBoard encod speed feedback(内 编码器速度反馈)		0	内置统 select 内置: 参见	編码器速度 ion、42.20 编码器发生 . 90.41 1	更反 ) M 生 数 M1	馈启用。参 2 feedback 女障,或没 feedback	多见 90.41 M selection 有选择速度	fl feedback 更反馈源。 42.20 M2	
	7	Encoder 1 spe feedback(编码器 速度反馈)		0	编码 select 编码 90.41	器 1 速度, ion、42.20 器 1 发生故 M1 feed	反的 M 女障 bac	<sub>贵启用。参</sub> 2 feedback ,或没有货	见 90.41 M selection 选择速度反位 、42.20 M	情源。参见 feedback	
	8	Encoder 2 spe feedback (编码器 速度反馈)		0	编码 select 编码 90.41	器 2 速度, ion、42.20 器 2 发生故 M1 feed	反负 ) M	<sub>贵启用。参</sub> 2 feedback ,或没有货	见 90.41 M selection 选择速度反位 、42.20 M	fl feedback 溃源。参见 2 feedback	
	9	Any constant spe request(恒速请求		1	选择恒速。参见 06.22 Constant speed status word						
	10	•	eed vel	1		从机中的 23.42	J 速	度修正最	低限幅。	参见参数	

索引	名称								
	文字								
	范围		默认	<u>值</u>	设备	标定/16 位	易失	运行中修	类型
						现场总线		改	
						标定值			
		限)							
	11	Follower s	speed	1	达到	从机中的速	度修正最	<b>高限幅</b> 。	参见参数
		correction max			23.39	23.42			
		(从机速度修	正上						
		限)							
	12 15	保留							
			•						
	0000h FF	FFh	-		ı	1 = 1	是	否	信号

索引、	名称											
	文字											
	范围				默认	.值	设备	标定/16 位 现 场 总 线 标定值		运行中修 改	类型	
06.22	Const	ant sp	eed statu	s word	(恒速	状态字)						
	恒速% 恒速% 位的分	数活后		如果有	)。参。	见 06.21.b	09 Spee	d control stat	us word。			
	位		名称			值	注释					
	0		Constan 速 1)	t speed 1	(恒	1	恒速	1启用				
	1		Constan 速 2)			1		2启用				
	2		Constan 速 3)			1		3 启用				
	3		Constan 速 4)			1		4 启用				
	4		Constan 速 5)	_		1		5 启用				
		5 Constant speed 速 6)				1		6启用				
	6		E 7)	t speed 7	(怛	1	但速	7启用				
	7		保留					Ι	T.e.	T-z-	<i>t</i> ), [7]	
	0000h				-	<b>.</b>	-	1 = 1	是	否	信号	
6.23	_	Follower Status Word(从										
	位	名和	¥	值	注	释						
	L				<u> </u>	1 33413.4	lees the tr					
6.24	电流控显示变位的分	空制器 医流器	troner st 状态字 1 的电流控	制器状态	态字 1	电流控制	奋仏心	<del>-</del>				
	位	名和			值	注释						
	0		ns(风机)		0			L散热风机打 L散热风机关				
	1		erved(伢									
	2		erved(傷									
	3	场力	d heating []热)		0	启用 未启月						
	4		d c ction(励 方向)		0		(负励磁 (正励磁					
	5		d exciter	( 励	1	励磁 On 命令						
		磁)			0		Off 命令					

<b>索引</b>	名称									
	文字									
	范围		默认值	Ĺ	设备	标定/16 位 现 场 总 线 标定值	易失	运行中修 改	类型	
	6	Dynamic braking	1	动态技	包闸激活	Í.				
		(动态抱闸)	0	动态技	包闸未浇	<b>效活</b>				
	7	Mains contactor	1			se 命令(见注				
		(主接触器)	0			en 命令(见注				
	8	Dynamic braking contactor (动态抱	1	器。目	电枢电流	独器关闭命令 f必须为零				
		闸接触器)	0			·器打开命令	。打开动态	於抱闸电阻器	器的接触器	
	9	8 65	1		器发电					
		量方向)	0		器电动					
	10	US style DC contactor (美式直	1	美式] 接触器		<b>业器关闭命令</b>	。闭合直流	流接触器并 <sub>3</sub>	打开电阻器	
		流接触器)	0	美式直流接触器打开命令。打开直流接触器并关闭电阻器接触器 66.24.b07 Current controller status word 1						
	11	Firing pulses (触	1	触发角	角启用	(打开)				
		发角)	0 触发角未启用(封锁)							
	12	Discontinuous	1		电枢电流					
		current (断续电 流)	0	断续时	电枢电流	Ĩ				
	13	Zero current (零	1	检测3	到零电机	X电流				
		电流)	0	电枢电流不为零						
	14	DC-breaker (continuous) ( 直 流快开(连续))	1	直流怕	夬开跳闸	可命令(连续·	命令)			
	15	DC-breaker (pulse) (直流 快开(脉冲))	1	直流性	央开跳闸	命令(一秒	脉冲)			
		固定连接到 XSMC:	1/2。			1		1	I	
		FFFFh	-		-	1 = 1	是	否	信号	
.25		nt controller status w	ord 2(电	流控制	器状态	字 2)				
	显示变	图制器状态字 2。 图流器的电流控制器状位任何一位,则 27.Ⅰ ☑:					n firing angl	le 的值。		
	位	名称	值	注释						
	0	Armature overcurrent(电枢 过电流)	1		电枢过滤	<b>充。见 04.21.Ⅰ</b>	o01 Fault w	ord 1		
	1	Mains overvoltage (电源过压)	1	F513	电源过点	玉。参见 04.2	21.b12 Fault	t word 1		

外	名称											
	文字											
	范围		默认	值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型			
	2	Mains undervoltage ( 电 源欠压)	1	3280	电源欠点	玉。参见 04.2	1.b11 Faul	t word 1				
	3	EMF reduction (EMF降压)	1	等待 margi		低,以匹配电	L源电压。	参见 27.42 R	leversal vol			
	4	Bridge reversal (电流反向)	1	F534	12 脉电	向超时。参见 流偏差。参见 目。参见 04.2	L 04.23.b01	Fault word	word 3.			
	5	Operation mode (运行模式)	1	99.06 12 并 联从标 99.06	99.06 Operation mode = 12 并联主机、 12 并联从、12 串联主机、12 串联从机、6 串联主机、 联从机、顺序控制主机或顺序控制从机 Serial: 对方封 99.06 Operation mode = Large field exciter: 过压保护 (惯性滑行)							
	6	M1 field exciter self-test (电机 1 磁场自检)	0		电机 1 码 1 磁场自	滋场不正常。  检正常	参见 04.22	2.b12 Fault w	ord 2			
	7	M1 field exciter ready (电机 1 磁 场准备好)	並 0 电机 1 磁场准备好				。参见 04	参见 04.23.b04 Fault word 3				
	8	M2 field exciter self-test (电机 2 磁场自检)						2.b13 Fault w	ord 2			
	9	M2 field exciter	1 0		电机 2 码 2 磁场准	滋场未准备好 [备好	。参见 04	.23.b05 Faul	t word 3			
	10		1	curre	nt timeo	l流,当 Bit1 ut,将出现 lt word 4						
	11	Field reversal(磁 场反向)	0		支向启用 支向未启							
	12	Reserved(保留) PLL deviation level(PLL 偏差 等级)	1 0		, , , ,	差等级。参见 差等级。参见						
	14	Mains synchronization (电源同步)	0		电源同步 3.同步	步丢失。参见	去。参见 04.21.b13 Fault word 1					
	15	Current controller (电流控制器)	0	禁用,强制。	置零	2制器被禁止	, 27.02 Us	sed current r	eference 被			
	0000h	FFFFh	-	•	_	1 = 1	是	否	信号			
26		ld exciter status word	<u> </u>	1 磁场出	 (太字)		7	<u> </u>	IH J			

信号

 索引
 名称

 文字

 范围
 默认值
 设备
 标定/16 位 易失
 运行中修 类型 现场 总线 成 标定值

电机 1 磁场状态字。

显示变流器的电机1磁场状态字。

位的分配:

位	名称	值	注释
0	None (无)	1	没有连接磁场
1	OK(正常)	1	磁场以及与电枢变流器的通信正常
2	Communication (通信)	1	F516 电机 1 磁场通信故障。参见 04.21.b15 Fault word 1
		0	与变流器的通信正常
3	Field exciter self-test	1	F529 电机 1 磁场不正常。参见 04.22.b12 Fault word 2
	(磁场自检)	0	磁场自检正常
4	Field exciter ready (磁场就绪)	1	F537 电机 1 磁场就绪丢失。参见 04.23.b04 Fault word 3
		0	电机 1 磁场就绪
5	Field exciter undercurrent (磁场 欠流)	1	F541 电机 1 磁场低电流。参见 04.23.b08 Fault word 3
6	Field exciter overcurrent (磁场过流)	1	F515 电机 1 磁场过电流。参见 04.21.b14 Fault word 1
7	Wrong setting (错误设置)	1	检查 99.07 M1 used field exciter type 和 42.49 M2 used field exciter type 的设置
8 15	Reserved (保留)		

### 06.27 M2 field exciter status word(电机 2 磁场状态字)

电机 2 磁场状态字。

0000h ... FFFFh

显示变流器的电机 2 磁场状态字。

位的分配:

位	名称	值	注释
0	None (无)	1	没有连接磁场
1	OK(正常)	1	磁场以及与电枢变流器的通信正常
2	Communication (通信)	1	F519 电机 2 磁场通信故障。参见 04.22.b02 Fault word 2
		0	与变流器的通信正常
3	Field exciter self-test	1	F530 电机 2 磁场不正常。参见 04.22.b13 Fault word 2
	(磁场自检)	0	磁场自检正常
4	Field exciter ready (磁场就绪)	1	F538 电机 2 磁场就绪丢失。参见 04.23.b05 Fault word 3
		0	电机 2 磁场就绪
5	Field exciter undercurrent (磁场	1	F542 电机 2 磁场欠电流。参见 04.23.b09 Fault word 3

是

否

1 = 1

家外	名称										
	文字										
	范围		默认值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型			
		欠流)		<del>_</del>	1			<u> </u>			
	6	Field excite overcurrent (磁均过流)		F518 电	机 2 磁场过电	流。参见	礼 04.22.b01 Fa	ault word 2			
	7	Wrong setting (年 误设置)	昔 1		检查 99.07 M1 used field exciter type 和 42.49 M2 used field exciter type 的设置						
	8 15	Reserved(保留)									
6.29	0000h	FFFFh 10 sel(主状态字第	-	-	1 = 1	是	否	信号			
	主状态字第 10 位的二进制信号源(超限)。 选择一个二进制信号源,它的状态存放在 06.15.b10 Main status word。 Other [bit] (其它[位]);信号源选择。 0: False (假); 1: True (真); 2: Above level (超限);参见 06.17.b10 Drive status word 2。										
	0 2	e lever(地球); 多见	Above level		1 = 1	否	是	参数			
	选择一个		的状态存放在			word。 否	是	参数			
6.31			***	: ) 	1 – 1	П	Æ	少奴			
	主状态字 选择一个 Other [bit 0: False 1: True	第 12 位的二进制信 二进制信号源,它的 [] <b>(其它[位])</b> ;信号 <b>(假)</b> ;	号源(状态技 分状态存放在 ·源选择。	空制 12)。		word。 否	是	参数			
6.32		13 sel(主状态字第		<u> </u>	1	Н	,	- M			
	主状态字 选择一个 Other [bit 0: False 1: True	第 13 位的二进制信 二进制信号源,它的 []( <b>其它[位])</b> ;信号 ( <b>假)</b> ;	号源(状态技 分状态存放在 ·源选择。	空制 13)。	3 Main status		В	<i>☆₩</i> ₁			
( 22	0 1	14 1 / 子小十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二十二	假 14 徐始洪权	<u> -</u>	1 = 1	否	是	参数			
6.33		14 sel(主状态字第									
	王状念字	第 14 位的二进制信	亏源(状态扩	仝制 14)。							

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	标定/16 位	易失	运行中修	类型					
				现场总线		改						
				标定值								
	选择一个二进制信号源,它的状态存放在 06.15.b14 Main status word。											
	<b>Other [bit] (其它[位])</b> ; 信号源选择。											
	0: False (假);											
	1: True (真);											
	0 1	假	-	1 = 1	否	是	参数					

	名称											
於刀		文字										
	<del>\</del>	MT 71 (井	7L &	上 chac be	日止	二二二十十	水型					
	范围	默认值	设备	标定/16 位现场总线		运行中修  改	<b>火型</b>					
						以						
6.45	Follower CW user bit 0 sel		     白	1								
0.43					<b>4п ∖</b>							
	从机控制字第12位的二进行					++++>/\\ \CC:	<del></del>					
	选择一个二进制信号源,它		06.06.61	2 Follower co	ntrol word	升传输给 所·	<b>月</b>					
	Other [bit] (其它[位]); 信	亏源选择。										
	0: False (假); 1: True (真);											
	1: True (兵); 2: Main control 12 (主控制	制 13) 参回 06	01 112	Main aantual r	road							
	2: Main control 12 (主控制 3: Main control 13 (主控制											
	3: Main control 13 (主控制 4: Main control 14 (主控制											
	4: Main control 14 (主控制 5: Main control 15 (主控制											
	6: Master warning/fault (					ord 2						
	0: Waster warming/faunt C	エルー ロバストラン Master	/; <i>多</i> 元	1 = 1	否	是 是	会粉					
	0 6	warning/	-		首	疋	参数					
		fault										
6.46	Follower CW user bit 1 sel	(从机控制字用	户位 1 년	 内选择)		<u> </u>	I					
	从机控制字第 13 位的二进行											
	选择一个二进制信号源,它				ntrol word	并传输给所	有从机.					
	Other [bit] (其它[位]); 信		00.00.01	3 I onower co	introl word	71 14 100 20 7/1	13 /3 (A) [[ 0					
	0: False (假);	2 NV 574.0										
	1: True (真);											
	2: Main control 12 (主控制	<b>訓12)</b> :参见06	5.01.b12	Main control v	vord。							
	3: Main control 13 (主控制 13); 参见 06.01.b13 Main control word。 4: Main control 14 (主控制 14); 参见 06.01.b14 Main control word。											
	5: Main control 15 (主控制 15); 参见 06.01.b15 Main control word。											
	05	Main contro		1 = 1	否	是	参数					
		13					2 30					
6.47	Follower CW user bit 2 sel	(从机控制字用	户位 2 년	り选择)	I		I.					
	从机控制字第 14 位的二进行	<b>制信号源(</b> 主控	制 14)	· (仅主机)。								
	选择一个二进制信号源,它				ntrol word	并传输给所	有从机。					
	Other [bit] (其它[位]); 信					, , , <b>,</b> , , , , , , , , , , , , , , ,						
	0: False (假);	\$ W.M.C. (1 -										
	1: True (真);											
	2: Main control 12 (主控制	<b>到 12)</b> ;参见 06	5.01.b12	Main control v	vord。							
	3: Main control 13 (主控制											
	4: Main control 14(主控制											
	5: Main control 15 (主控制											
	05	Main control		1 = 1	否	是	参数					
		14	1		H		- M					
6.48	Follower CW user bit 4 sel		户位 4 的	内选择)	1	1	1					
	从机控制字第 15 位的二进行											
	选择一个一进制信号源。它				ntrol word	并传输给所	有从机					

索引 名称 文字 范围 默认值 设备 标定/16 位 易失 运行中修 类型 现场总线 改 标定值 **Other [bit] (其它[位])**; 信号源选择。 0: False (假); 1: True (真); 2: Main control 12 (主控制 12); 参见 06.01.b12 Main control word。 3: Main control 13 (主控制 13); 参见 06.01.b13 Main control word。 4: Main control 14 (主控制 14); 参见 06.01.b14 Main control word。 5: Main control 15 (主控制 15); 参见 06.01.b15 Main control word。 0 ... 5 Main control -是 参数

#### 06.50 User status word 1 (用户状态字 1)

用户定义的状态字1。

该字显示通过参数 06.60 ... 06.36 选择的二进制信号源的状态。

位的分配:

位	名称	注释
0	User status bit 0 (用 户状态位 0)	通过 06.60 User status word 1 bit 0 sel 选择的信号源的状态。
1	User status bit 1 (用 户状态位 1)	通过 06.61 User status word 1 bit 1 sel 选择的信号源的状态。
2	User status bit 2 (用 户状态位 2)	通过 06.62 User status word 1 bit 2 sel 选择的信号源的状态。
3	User status bit 3 (用 户状态位 3)	通过 06.63 User status word 1 bit 3 sel 选择的信号源的状态。
4	User status bit 4 (用 户状态位 4)	通过 06.64 User status word 1 bit 4 sel 选择的信号源的状态。
5	User status bit 5 (用 户状态位 5)	通过 06.65 User status word 1 bit 5 sel 选择的信号源的状态。
6	User status bit 6 (用 户状态位 6)	通过 06.66 User status word 1 bit 6 sel 选择的信号源的状态。
7	User status bit 7(用 户状态位 7)	通过 06.67 User status word 1 bit 7 sel 选择的信号源的状态。
8	User status bit 8 (用 户状态位 8)	通过 06.68 User status word 1 bit 8 sel 选择的信号源的状态。
9	User status bit 9 (用 户状态位 9)	通过 06.69 User status word 1 bit 9 sel 选择的信号源的状态。
10	User status bit 10 (用户状态位 10)	通过 06.70 User status word 1 bit 10 sel 选择的信号源的状态。
11	User status bit 11 (用户状态位 11)	通过 06.71 User status word 1 bit 11 sel 选择的信号源的状态。
12	User status bit 12 (用户状态位 12)	通过 06.72 User status word 1 bit 12 sel 选择的信号源的状态。
13	User status bit 13 (用户状态位 13)	通过 06.73 User status word 1 bit 13 sel 选择的信号源的状态。

索引	名称										
	文字										
	范围		默认值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值		运行中修 改	类型			
	14	User status bit 14 (用户状态位 14)	通过 06.74 U	通过 06.74 User status word 1 bit 14 sel 选择的信号源的状态。							
	15	User status bit 15 (用户状态位 15)	通过 06.75 U	Jser statu	ıs word 1 bit 1	5 sel 选择i	的信号源的	状态。			
	0000h .	FFFFh	-	_	1 = 1	是	否	信号			
06.60	User sta	atus word 1 bit 0 sel(			 的选择)	<u> </u>					
	选择一 Other [ 0: Fals	的二进制信号源。 个二进制信号源,其 <sup>;</sup> bit]( <b>其它[位])</b> ;信号 se(假); e( <b>真</b> );		00 User \$	Status Word 1 $1 = 1$	显示。	是	参数			
06.61		atus word 1 bit 1 sel(		<u> </u>	I .	Н	Æ	多奴			
06.62	Other [ 0: Fals 1: Tru 0 1 User sta 第 2 位 选择一 Other [ 0: Fals	个二进制信号源,其>bit] (其它[位]);信号se (假); e (真); atus word 1 bit 2 sel (的二进制信号源。 个二进制信号源,其>bit] (其它[位]);信号se (假); e (真);	景源选择。 □假 【用户状态字 1 状态由 06.50.b6	- 第 2 位的	1 = 1 竹选择)	否	是	参数			
	0 1		假	-	1 = 1	否	是	参数			
06.63	User status word 1 bit 3 sel (用户状态字 1 第 3 位的选择) 第 3 位的二进制信号源。 选择一个二进制信号源,其状态由 06.50.b03 User Status Word 1 显示。 Other [bit] (其它[位]);信号源选择。 0: False (假); 1: True (真);										
06.64	0 1		假的大学。	- *** * * * * * * * * * * * * * * * * *	1 = 1	否	是	参数			
06.64	第 4 位 选择一 Other [ 0: Fals	atus word 1 bit 4 sel( 的二进制信号源。 个二进制信号源,其》 bit](其它[位]);信号 se(假); e(真);	状态由 06.50.b0			显示。	是	参数			
	U 1		IIX	<u> </u>	1 – 1	口口	足	/ / / / / / / / / / / / / / / / / / /			

	文字	1	T	T	T	T	1
\	范围	默认值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值		运行中修 改	类型
5	User status word 1 bit	5 sel(用户状态字	21第5位	的选择)			
	第 5 位的二进制信号; 选择一个二进制信号; Other [bit] (其它[位] 0: False (假); 1: True (真);	原,其状态由 06.50	0.b05 User	Status Word 1	显示。		
	0 1	假	-	1 = 1	否	是	参数
66	User status word 1 bit		 Z 1 第 6 位	 的选择)		1,0	2 290
	选择一个二进制信号; Other [bit] (其它[位] 0: False (假); 1: True (真); 0 1		5.000 Osci	1 = 1	否	是	<b>会</b> 粉
67	User status word 1 bit		-  -  -    -    -    -    -    -    -		首	定	参数
68	0: False (假); 1: True (真); 0 1 User status word 1 bit 第 8 位的二进制信号; 选择一个二进制信号;	原。			否显示	是	参数
	Other [bit](其它[位] 0: False(假); 1: True(真);	);信号源选择。	J.008 USEI		·	l a	25 101
	0 1	假		1 = 1	否	是	参数
.69	User status word 1 bit 第 9 位的二进制信号; 选择一个二进制信号; Other [bit] (其它[位] 0: False (假); 1: True (真);	原。 原,其状态由 06.50			显示。		
	0 1	假	-	1 = 1	否	是	参数
	TT // 1411	10 col (田白米太	字 1 笙 10	位的选择)		•	
5.70	User status word 1 bit	In set (山) 小塚.	1 1/4 10				

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型
,	1: True (真);					1	1
	0 1	假	-	1 = 1	否	是	参数
06.71	User status word 1 bit 11 sel		第 11 位	 [的选择)	l		
	第 11 位的二进制信号源。 选择一个二进制信号源,其》 Other [bit] (其它[位]);信号 0: False (假); 1: True (真);	<b>号源选择</b> 。	1 User S				
	0 1	假	-	1 = 1	否	是	参数
06.72	User status word 1 bit 12 sel 第 12 位的二进制信号源。 选择一个二进制信号源,其本 Other [bit] (其它[位]);信号 0: False (假); 1: True (真);	犬态由 06.50.b1			显示。	是	参数
06.73	User status word 1 bit 13 sel				П	足	少奴
	第 13 位的二进制信号源。 选择一个二进制信号源,其料 Other [bit] (其它[位]);信号 0: False (假); 1: True (真); 0 1		3 User S	Status Word 1  1 = 1	显示。	是	参数
06.74	User status word 1 bit 14 sel	,,,, -	L 全 14 代		Н	7.0	2 34
	第 14 位的二进制信号源。 选择一个二进制信号源,其》 Other [bit] (其它[位]);信号 0: False (假); 1: True (真);	犬态由 06.50.b1			显示。	是	参数
06.75	User status word 1 bit 15 sel	(用户状态字 1	第 15 亿	2的选择)			
	第 15 位的二进制信号源。 选择一个二进制信号源,其本 Other [bit] (其它[位]);信号 0: False (假); 1: True (真); 0 1	犬态由 06.50.b1			显示。	是	参数
06.96		L	1四 4 2字		İΪ	疋	/ 多奴
06.86	FBA A generic control word	(	Z希 A 进	用控制子)			
	00000000h FFFFFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型
06.87	FBA B generic control word	(现场总线适配	器B通	用控制字)			
	00000000h FFFFFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
06.88	FBA A profile status word (F	见场总线适配器	BA配置	文件状态字	)		
	00000000h FFFFFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
06.89	FBA B profile status word (F	见场总线适配器	B 配置	文件状态字	)		
	00000000h FFFFFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号

名称							
文字							1
范围		默认值	设备	标定/16 位 现场总线 标定值		运行中修 改	类型
User	control word 1(用)	户控制字 1)					
用户员 位的分	定义的控制字 1。 }配:						
位	名称		注释				
0	User control word 控制字 1 的第 0 d		用户定义	的位			
1	User control word 控制字 1 的第 1 d						
2	User control word 控制字 1 的第 2 位						
3	User control word 控制字 1 的第 3 位	<u>分</u> )					
4	User control word 控制字 1 的第 4 位	立)					
5	User control word 控制字 1 的第 5 位	立)					
6	User control word 控制字 1 的第 6 位	立)					
7	User control word 控制字 1 的第 7 位						
8	User control word 控制字 1 的第 8 d						
9	User control word 控制字 1 的第 9 位						
10	User control word 户控制字1的第	,					
11	User control word 户控制字1的第						
12	User control word 户控制字1的第						
13	User control word 户控制字1的第						
14	User control word 户控制字 1 的第						
15	User control word 户控制字 1 的第						
0000h	FFFFh	0000h	-	1 = 1	否	是	参数
	control word 2(用)			ı	1	1	1

名称								
文字								
范围		默认值		设备	标定/16 位 现 场 总 线 标定值	易失	运行中修 改	类型
位	名称		注	<del>释</del>				
0	User control word 2 bi 控制字 2 的第 0 位)	t 0 (用户	用,	户定义	的位			
1 User control word 2 bi 控制字 2 的第 1 位)		t1 (用户						
2 User control word 2 bit 控制字 2 的第 2 位)		t 2(用户						
3	User control word 2 bi 控制字 2 的第 3 位)	t3(用户						
4	User control word 2 bi 控制字 2 的第 4 位)	t 4(用户						
5	User control word 2 bi 控制字 2 的第 5 位)	t 5(用户						
6	User control word 2 bi 控制字 2 的第 6 位)	t 6(用户						
7	User control word 2 bi 控制字 2 的第 7 位)	t7(用户						
8	User control word 2 bi 控制字 2 的第 8 位)	t 8(用户						
9	User control word 2 bi 控制字 2 的第 9 位)	t 9(用户						
10	User control word 2 t 户控制字 2 的第 10 位							
11	User control word 2 b 户控制字 2 的第 11 位	oit 11(用						
12	User control word 2 b 户控制字 2 的第 12 位	oit 12(用						
13	User control word 2 b 户控制字 2 的第 13 位	oit 13(用						
14	User control word 2 b 户控制字 2 的第 14 位	oit 14(用						
15	User control word 2 t 户控制字 2 的第 15 位	oit 15(用						
0000h	FFFFh	0000h		_	1 = 1	否	是	参数

# **07 System info(系统信息)** 变流器的硬件和固件信息。

索引	名称	四件信心。						
	文字							
	范围		默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
07.03	Drive	rating ID set(变流器	功率 ID	设置)				
	该值由	异的类型。 1 95.25 Set: Type code DCS880-S02-1000-05						
			-	-	1 = 1	是	否	信号
07.04	Firmw	are name(固件名称	:)					
	固件标 <b>例如</b> :	宋识。 DCSF1 = DCS880 固	件。	1				
			-	-	1 = 1	是	否	信号
07.05		are version(固件版)	本)					
	例如:	]版本号。 1.05.0.0 = 固件版本:		ı				
	_	0 255.255.255		-	1 = 1	是	否	信号
07.06		ng package name(加	载包名称	()				
	固件加	]载包的名称。					-	
			-	-	1 = 1	是	否	信号
07.07		ng package version (	加载包版	本)				
	固件加	]载包的版本号。						
	0.00.0.	0 255.255.255	-	-	1 = 1	是	否	信号
07.08	Bootlo	ader version(引导程	程序版本)					
	固件引	导程序的版本号。						
	0.00.0.	0 255.255.255.255	-	-	1 = 1	是	否	信号
07.11	Cpu us	sage(CPU 使用率)						
	以百分	比表示的微处理器负	、载。					
	0 10	00	-	%	1 = 1 %	是	否	信号
07.12	Applic	ation usage(应用程	序使用率	)				
	以百分	比表示的应用程序负	载。					
	0 10	00	-	%	1 = 1 %	是	否	信号
07.21	Applic	ation environment st	atus 1 (	过用环境	竟状态 1) 			
		程序任务状态。 ß些应用程序正在运行 ▸配:	<sup>-</sup> 。参见变	を流器 (	IEC 61131-3) 应用程	序手册	(3AUA000012	27808)。
	位	名称	值	注	 释			
	0	Pre task(预先任务)			先任务正在运行			
	1		1 1		务1正在运行			
	2	Application task (应用任务 2)	1 1	任	务2正在运行			

名称								
文字								
范围		默	认值	设备	比例/16 位现: 总线标定值	场 易失	运行中修 改	类型
3	Application task (应用任务 3)	1	1	任	务 3 正在运行	·		
4	Reverved (保留)							
5	Reverved (保留)							
6	Reverved (保留)							
7	Reverved (保留)							
8	Reverved (保留)							
9	Reverved (保留)							
10	Reverved (保留)							
11	Reverved (保留)							
12	Reverved (保留)							
13	Reverved (保留)							
14	Reverved (保留)							
15	Task monitoring ( / 务监控)	任	1	任	务监控使能			
00001								
00001	ı FFFFh	000	00h	-	1 = 1	是	是	参数
Appli 应用, 显示	ication environment sta 程序入口状态。 应用程序中开启的任务	atus	2 ( <u>N</u>		<b>紅状态 2</b> )			参数 27808
Appli 应用, 显示, 位的。	ication environment sta 程序入口状态。 应用程序中开启的任务 分配:	atus	; <b>2(</b> <u>N</u> 参见变	<b></b> 泛流器 (1	<b>紅状态 2)</b> EC 61131-3) 应用			
Appli 应用, 显示	ication environment sta 程序入口状态。 应用程序中开启的任务	atus 分。 参	2 ( <u>N</u>	泛流器 (I	<b>紅状态 2)</b> EC 61131-3) 应用			
Appli 应用 显示 位的 位的	ication environment sta 程序入口状态。 应用程序中开启的任务 分配: 名称 Opening 1(开启程)	atus 分。参	· <b>2(</b> 反 参见变 <b>值</b>	を流器 (I 注: 开:	<b>能状态 2)</b> EC 61131-3) 应用			
Appli 应用。 显示。 位的。 位	ication environment state 程序入口状态。 应用程序中开启的任务 分配: 名称 Opening 1(开启程) 1) Opening 2(开启程	atus 分。参 序	<b>2</b> (及参见变 <b>值</b> 1	を流器 (I 注: 开: 开:	<b>紅状态 2)</b> EC 61131-3) 应用 <b>译</b> 自程序 1 的状态			
Appli 应用,显示,位的。 位的:	ication environment state 程序入口状态。 应用程序中开启的任务 分配: 名称 Opening 1(开启程) 1) Opening 2(开启程) 2) Opening 3(开启程)	atus 方。参 序 序	多见变 <b>值</b> 1	<b>注</b>	<b>EX 2</b> ) <b>EC</b> 61131-3) 应用 <b>F</b> 自程序 1 的状态  自程序 2 的状态			
<b>Appli</b> 应用; 显示; 位的; 位的; 1	ication environment state 程序入口状态。 应用程序中开启的任务分配: 名称 Opening 1 (开启程) 1) Opening 2 (开启程) 2) Opening 3 (开启程) 3) Opening 4 (开启程)	atus ,fo is is is is is is is is is is is is is	参见变 <u>值</u> 1	を流器 ( <b>1</b> 注:	EC 61131-3) 应用 EC 61131-3) 应用 FE 自程序 1 的状态 自程序 2 的状态 自程序 3 的状态			
Appli 应用,显示,位的。 位的。 位的。 1 2	ication environment state 程序入口状态。 应用程序中开启的任务 分配: 名称 Opening 1(开启程) 1) Opening 2(开启程) 2) Opening 3(开启程) 3) Opening 4(开启程) 4) Opening 5(开启程)	atus · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	<b>企 企 企 企 企 企 企 企 企 企</b>	デ流器 (I 注: 一	EX 2) EC 61131-3) 应用 ER			
Appli 应用; 显示; 位的; 位 0 1 2 3	ication environment state 程序入口状态。 应用程序中开启的任务 分配:  名称 Opening 1 (开启程) 1) Opening 2 (开启程) 2) Opening 3 (开启程) 3) Opening 4 (开启程) 4) Opening 5 (开启程) 5) Opening 6 (开启程)	r · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	<b>2</b> (及 参见变 1 1 1	<b>注</b>	EX			
Appli 应用,显示,位的。 位的。 位的。 1 2 3 4	ication environment state 程序入口状态。 应用程序中开启的任务 分配: 名称 Opening 1 (开启程) 1) Opening 2 (开启程) 2) Opening 3 (开启程) 3) Opening 4 (开启程) 4) Opening 5 (开启程) 5) Opening 6 (开启程) 6) Opening 7 (开启程)	atus · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	<b>6 2</b> ( <b>D</b>	注流器 (1         井が         井が	EX 2) EC 61131-3) 应用 EE 61131-3] 应用 EE 61131-3] 应用			
Appli 应用;显示;位的;位的;位的。 位 0 1 2 3 4 5 6	ication environment state 程序入口状态。 应用程序中开启的任务分配:  名称 Opening 1 (开启程) 1) Opening 2 (开启程) 2) Opening 3 (开启程) 3) Opening 4 (开启程) 4) Opening 5 (开启程) 5) Opening 6 (开启程) 6) Opening 7 (开启程) 7) Opening 8 (开启程)	atus · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	を を を 位 1 1 1 1 1	デ流器 (1 注)	EC 61131-3) 应用 EC 61131-3) 应用 EE 61131-3) 应用 EE 61131-3) 应用 EE 7 1 的状态 自程序 2 的状态 自程序 3 的状态 自程序 4 的状态 自程序 5 的状态 自程序 6 的状态 自程序 7 的状态			

索引	名称												
	文字												
	范围		默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型					
	10	Opening 11 (开启; 序 11)	程 1	开启	程序 11 的状态		·						
	11	Opening 12 (开启) 序 12)	程 1	开启	开启程序 12 的状态 开启程序 13 的状态 开启程序 14 的状态								
	12	Opening 13 (开启) 序 13)	程 1	开启									
	13	Opening 14 (开启 序 14)	程 1	开启									
	14	Opening 15 (开启 序 15)	程 1	开启	程序 15 的状态								
	15	Opening 16 (开启) 序 16)	程 1	开启	程序 16 的状态								
07.23		FFFFh cation name(应用程	0000h	-	1 = 1	是	是	参数					
	显示应	程序的名称。 过用程序名称的前五个 : <b>No name(无名称</b> )		字符。完團	<b>を名称可在控制盘</b> [								
07.24	A 1º	cation version(应用和	1000年十	<u> -</u>	1 = 1	是	否	信号					
	Contro 显示区 <b>例如</b> :	ol Builder 版本号。 <sup>这用程序版本号。也可 1.04.0.0 = 应用程序版</sup>	「在控制盘 反本 4。	盘的系统信	言息下或 PC 工具中	中看到。 是	不	<b>冶</b> 旦					
07.25		.0 255.255.255		- 		定	否	信号					
107.25	自定》 显示为 到。	mization package nan 又包名称。 为自定义包指定的名称 : No name(无名称)	水的前五个		<b>三</b> 母。完整名称可存								
0= 0<			- ( )		1 = 1	是	否	信号					
07.26	定制和显示员 例如:	mization package vers 呈序包版本。 E制程序包版本。也可 1.03.0.0 = 自定义包牌	「在控制盘 反本 4。		言息或 PC 工具下看			[ A. F.					
	_	.0 255.255.255	L	-	1 = 1	是	否	信号					
07.30	自定义	t <b>ive program status(</b> 义程序状态。 自定义程序的状态。 }配:	自定义程	· 序状态)									
	位	名称	值	注释	义程序已初始化								

索引	名称							
	文字							
	范围		默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	1	Editing (正在编辑)	1	正在	编辑自定义程序		•	
	2	Edit done (编辑)	記 1	自定	义程序的编辑已完	E成		
	3	Running(正在注行)	立 1	自定	义程序正在运行			
	4	Reserved (保留)						
	5	Reserved (保留)						
	6	Reserved (保留)						
	7	Reserved (保留)						
	8	Reserved (保留)						
	9	Reserved (保留)						
	10	Reserved (保留)						
	11	Reserved (保留)						
	12	Reserved (保留)						
	13	Reserved (保留)						
	14	状态更改	1	自定	义编程状态变化			
	15	故障	1	自定	义程序出错。			
			•	•				
	0000h	FFFFh	=	-	1 = 1	是	否	信号
07.33	Drive s	size(变流器容量)						
	经过验	证的变流器容量。						
	从 95.2	25 Set: Type code 中读	取。					
		ne(无); 在 95.25 Se		de = None	e 时。			
	1: <b>H1</b> ;	; 变流器容量 H1。						
	2: <b>H2</b> ;	; 变流器容量 H2。						
	3: <b>H3</b>	; 变流器容量 H3。						
		; 变流器容量 H4。						
		; 变流器容量 H5。						
		; 变流器容量 H6。						
		; 变流器容量 H7。						
		;变流器容量 H8。						
		nual set(手动设置)			改 95.27 Set: Driv	e DC curre	nt scaling 和	I/或 95.28 Set:
		C voltage scaling, 比	2如升级重	建包。	T		T	T
	0 9		-	-	1 = 1	是	否	信号

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型				
07.34	Drive block bridge 2 set	(变流器封锁	<b></b> 货桥 2 设	置)		•					
	确认变流器象限类型。 显示变流器象限类型(材 bridge 2 设置; — 如果 95.26 Set: Drive — 如果 95.26 Set: Drive	block bridge block bridge	$2=0$ , $\mathbb{Z}$ $2\neq 0$ ,	則从 95.25 Set: Type 则从 95.26 Set: Dri	code 读取 ve block b	0					
	0: Block bridge 2 (封锁 1: Release bridge 2 (释			_							
i .	0 1	-	-	1 = 1	是	否	信号				
07.35	Drive DC current scaling set(变流器直流电流标定设置)										
	确认变流器额定直流电流 显示变流器额定直流电 H51)。从 95.25 Set: Type – 如果 95.27 Set: Drive – 如果 95.27 Set: Drive	流测量电路 code 读取, DC current s	或通过 scaling =	95.27 Set: Drive DC 0,则从 95.25 Set:	Courrent so Type code	aling 设置 <b>:</b> 读取。					
	0 32500	-	A	1 = 1 A	是	否	信号				
	Drive DC overcurrent lev 变流器直流过电流等级。 显示变流器电流跳闸等级 Drive DC overcurrent scal 如果 95.27 Set: Drive DC 如果 95.27 Set: Drive DC 0 32500	及。该信号右 ing(变流器 current scali	E变流器 直流过 E ng = 0,	初始化过程中设置。 电流标定): 则从 2.3•95.25 Set	t: Type cod	e 读取。					
07.37	Drive AC voltage scaling 确认变流器额定交流电压	5.0									
	显示变流器额定交流电 H51)。从 95.25 Set: Type - 如果 95.28 Set: Drive - 如果 95.28 Set: Drive 0.0 3250.0	e code 读取, AC voltage s	或通过 scaling =	0,则从 95.25 Set:	voltage so Type code	aling 设置 <b>:</b> 读取。					
07.38	H51)。从 95.25 Set: Type — 如果 95.28 Set: Drive — 如果 95.28 Set: Drive	e code 读取, AC voltage s AC voltage s -	或通过 scaling = scaling ≠ V	95.28 Set: Drive AC 0,则从 95.25 Set: = 0,则从 95.28 Set   10 = 1 V	voltage so Type code : Drive AC	caling 设置: 读取。 c voltage scal	ing 读取。				
07.38	H51)。从 95.25 Set: Type - 如果 95.28 Set: Drive - 如果 95.28 Set: Drive 0.0 3250.0	AC voltage s AC voltage s AC voltage s 	或通过 scaling = scaling ≠ V <b>变流器最</b> t: Type co temperatu temperature set ature set dige tempe	95.28 Set: Drive AC 0,则从 95.25 Set: = 0,则从 95.28 Set 10 = 1 V 大桥温度设置) de 读取,可通过 95 are = 0,则从 95.25 ure ≠ 0,则从 95.25 tre ≠ 0,则从 95.25	E voltage so Type code : Drive AC 是 5.29 Set: Dri Set: Type 29 Set: Dri	ealing 设置: 读取。 S voltage scal 否 rive max brid code 读取。 ive max brid	ing 读取。 信号 ge temperature ge temperature				

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型				
			或。F								
07.41	M1 field exciter type	电机 1 磁场类	型)	1		1					
	电机 1 磁场类型。										
	从 99.07 M1 used field exciter type 读取。										
	0: None (无); 没有连接或连接了第三方磁场。  1: On Roord (内置): 集成 1 O 磁场 (仅活用于尺寸 H1 H4)										
	1: <b>OnBoard</b> ( <b>内置</b> );集成 1-Q 磁场(仅适用于尺寸 H1H4)。										
	2: <b>DCF803-0016</b> ; 用于 0.3 A 到 16 A 的励磁电流的外部 1-Q 16 A 磁场。 3. <b>DCF803-0025</b> : 用于 0.3 A 到 25 A 的励磁电流的外部 1-Q 25 A 磁场 (仅适用于尺寸 H5 和 H6)										
	3: <b>DCF803-0025</b> ; 用于 0.3 A 到 25 A 的励磁电流的外部 1-Q 25 A 磁场(仅适用于尺寸 H5 和 H6)										
	4: <b>DCF803-0035</b> ; 用于 0.3 A 到 35 A 的励磁电流的外部 1-Q 35 A 磁场。 5: <b>DCF803 terminal 5 A (DCF803 端子 5 A)</b> : 外部 1-Q 16 A 磁场 (DCF803-0016), 内部 1-Q 1										
	5: <b>DCF803 terminal 5 A(DCF803 端子 5 A)</b> ; 外部 1-Q 16 A 磁场(DCF803-0016), 内部 1-Q 2 A 磁场(DCF803-0025)或外部 1-Q 3 A 磁场(DCF803-0035)。用于 0.3 A 到 5 A 的励磁电流										
	A 磁场 (DCF803-0025) 或外部 1-Q 35 A 磁场 (DCF803-0035), 用于 0.3 A 到 5 A 的励磁电流 注·使用 5 A 端子。										
	注: 使用 5 A 端子。										
	6: <b>DCF803-0050</b> ; 外部 1-Q 50 A 磁场。										
	7: <b>DCF804-0050</b> ; 外部 4-Q 50 A 磁场。										
	8: <b>DCF803-0060</b> ; 外部 1-Q 60 A 磁场。 9: <b>DCF804-0060</b> ; 外部 4-Q 60 A 磁场。										
	9: DCF804-0060; 外部 4-Q 60 A 磁场。 10: DCS880-S01; 外部 2-Q 标准 DCS880 模块。										
	11: DCS880-S02; 外部 4-Q 标准 DCS880 模块。										
	11: DCS880-S02; 外部 4-Q 标准 DCS880 模块。   16: External field exciter via AI1(经由 AI1 的外部磁场); 第三方磁场,通过 AI1 确认。										
	10: External field exciter via AII(经由 AII 的外部磁场); 第三方磁场,通过 AII 偏认。   17: External field exciter via AI2(经由 AI2 的外部磁场); 第三方磁场,通过 AI2 确认。										
	17: External field exciter via AI2(经由 AI2 的外部磁场); 第三方磁场,通过 AI2 确认。   18: External field exciter via AI3(经由 AI3 的外部磁场); 第三方磁场,通过 AI3 确认。										
	19: Multiple field exciters (多励磁);参见 DCS880 多台磁场的电机控制(3ADW000xxx)。										
	0 19		/ , 罗凡 <u>D</u>	1 = 1	是	否	信号				
07.42		are version (F	<u></u>		足	日	JE 2				
	M1 field exciter firmware version(电机 1 磁场固件版本) 电机 1 磁场固件的版本号。										
	例如: 1.02.0.0 = 固件										
	0.00.0.0 255.255.255		T_	1 = 1	是	否	信号				
07.45		i		1 – 1	疋	П	TE 5				
07.45	M2 field exciter type	、电机 2 做场头	望り								
	电机 2 磁场类型。	·. \	Fi⊐								
	从 42.49 M2 used field	* *		7							
	0: None (无);没有:										
	1: OnBoard (机载)										
	2: DCF803-0016; 用于					(美田玉日十	· 115 #11 116)				
	3: DCF803-0025; 用于			_		. 迫用丁八寸	нэ ти но л.				
	4: DCF803-0035; 用于 5: DCF803 terminal :					E002 0016)	<b>力却 1 0 25</b>				
	A 磁场(DCF803-0025										
	<b>注</b> : 使用 5 A 端子。	)) <b>3</b> (7) III I- <b>Q</b>	33 A 1831	(DC1:003-0033)	/, Д 1 U.	JA対JA	111/1/1/1/1/1/1/1/1/1/1/1/1/1/1/1/1/1/				
	在: 使用 3 A 编丁。 6: <b>DCF803-0050</b> ; 外音	₹ 1 O 50 A 疏柱	7								
	7: <b>DCF804-0050</b> ; 外音	_									
	8: <b>DCF803-0060</b> ; 外音	_									
	8: DCF803-0060; 外音 9: DCF804-0060; 外音	_									
	j: DCF0U4-UUUU, クト肓	p 4-Q 00 A 1燃り	<b>(1)</b> •								

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型					
	10: <b>DCS880-S01</b> ; 外部 2-Q			0								
	11: <b>DCS880-S02</b> ; 外部 4-Q 标准 DCS880 模块。 16: <b>External field exciter via AII(经由 AII 的外部磁场)</b> ; 第三方磁场,通过 AII 确认。											
	17: External field exciter via AI2(经由 AI2 的外部磁场); 第三方磁场,通过 AI2 确认。 18: External field exciter via AI3(经由 AI3 的外部磁场); 第三方磁场,通过 AI3 确认。											
	19: Multiple field exciters(多台磁场); 参见 DCS880 多台磁场的电机控制(3ADW000xxx)。											
	0 19	-	-	1 = 1	是	否	信号					
07.46	M2 field exciter firmware vo	ersion(貝	見机 2 磁场	6固件版本)								
	电机 2 磁场固件的版本号。											
	例如: 1.01.0.0 = 固件版本 1	l o										
	0.00.0.0 255.255.255 1 = 1 是 否 信号											
07.50	Progress signal(进度信号)											
	用于 PC 工具中启动助手的进度信号。											
	0100 - % 1=1% 是 否 信号											

### 10 Standard DI, RO(标准数字输入,继电器输出)

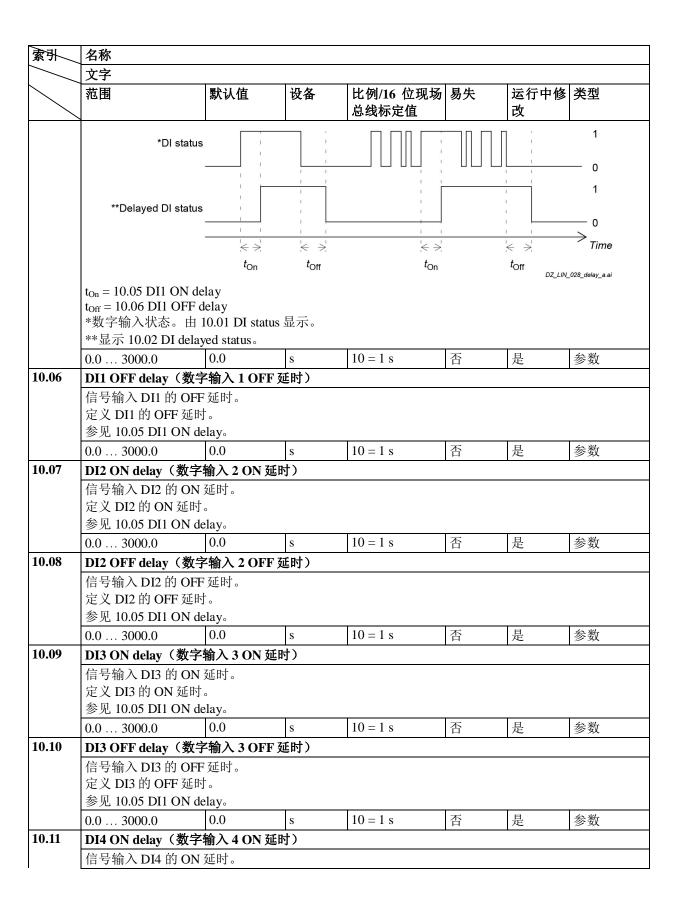
数字输入和继电器输出的配置。

名	名称													
文	字													
范	围	默认值	Ĺ	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型						
DI	status(DI 状态	;)												
数	字输入的状态。													
显	显示 DI1 DI6 和 DIL 的状态。输入的开/关延时(如果已指定)被忽略。由 10.51 DI filter time 5													
	义滤波时间。													
	第 05 位反应了 DI1DI6 的状态。第 15 位反映了 DIL 输入的状态。 <b>例如:</b> 100000000010011b = DIL、DI5、DI2 和 DI1 闭合,DI3、DI4 和 DI6 断开。													
	=	010011b =	DIL,	DI5、DI2	和 DI1 闭合,DI3、	DI4和D	I6 断开。							
_	的分配:		1											
沧	4称	值	注释											
0	DI1	1	得电											
1	DI2	1	得电											
2	DI3	1	得电											
3	DI4	1	得电											
4	DI5	1	得电											
5	DI6	1	得电											
6	Reserved (保留)													
7	Reserved (保留)													
8	Reserved (保留)													

索引	名称								
	文字								
	范围		默认值	i	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	9	Reserved (保留)	•						
	10	Reserved (保留)							
	11	Reserved (保留)							
	12	Reserved (保留)							
	13	Reserved (保留)							
	14	Reserved (保留)							
	15	DIL	1	得电					
	0000h	FFFFh	-		_	1 = 1	是	否	信号
10.02		ayed status (	 粉字絵 \\	红叶州	 		<i>,</i> ~	H	IH 3
	位的分	↑配:			DI5、DI2 🤊	和 DI1 闭合,DI3	、DI4和Di	<b>I6</b> 断开。	
	位	名称	值	注释					
	0	DI1	1	得电					
	1	DI2	1	得电					
	2	DI3	1	得电					
	3	DI4	1	得电					
	4	DI5	1	得电					
	5	DI6	1	得电					
	6	Reserved (保留)							
	7	Reserved (保留)							
	8	Reserved (保留)							
	9	Reserved (保留)							
	10	Reserved (保留)							
	11	Reserved (保留)							
	12	Reserved (保留)							

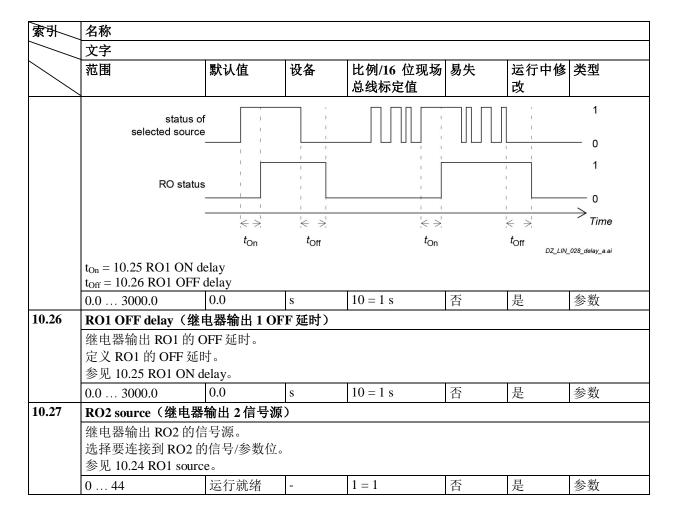
名称								
文字				1	T .	I	1	
范围		默认	值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
13	Reserved (保留)						•	
14	Reserved (保留)							
15	DIL	1	得电					
10000	ı FFFFh	-		  -	1 = 1	是	否	信号
	rce selection	 (	入品制		1	~	Н	IH ,
出于ì	直对应 10.03				的状态。10.04 DI fo 的值。	rce data 🕆	り数据来自每	个数
位	名称	值	注释					
0	DI1	1	将 DI	1强制为1	10.04 DI force data 第	90位的位	直	
1	DI2	1	将 DI	2强制为1	10.04 DI force data 第	第1位的位	直	
2	DI3	1	将 DI	3强制为	10.04 DI force data 第	 第 2 位的f	 直	
3	DI4	1			10.04 DI force data 第			
4	DI5	1			10.04 DI force data 第			
5	DI6	1			10.04 DI force data 第			
6	Reserved (保留)					. — . • •		
7	Reserved (保留)							
8	Reserved (保留)							
9	Reserved (保留)							
10	Reserved (保留)							
11	Reserved (保留)							
12	Reserved (保留)							
13	Reserved (保留)							
	Reserved							
14	(保留)							
14 15	(保留) DIL	1	将 DI	L强制为	10.04 DI force data 🕏	<b>育 15</b> 位的	值	
	+	1	将 DI	L强制为	10.04 DI force data 5	<b>第 15</b> 位的	]值	

范围		默认	值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
允许	5 位为 DI1	和 DIL 引			强制 10.03 DI forc DIL 输入的强制值		n 中已经选择	<b>圣</b> 的位
位	名称	值	注释					
0	DI1	1	把 DI	日强制为1				
1	DI2	1	把 DI	2强制为1				
2	DI3	1	把 DI	3强制为1				
3	DI4	1	把 DI4	4强制为1				
4	DI5	1	把 DI	5强制为1				
5	DI6	1	把 DIe	6强制为1				
6	Reserved (保留)							
7	Reserved (保留)							
8	Reserved (保留)							
9	Reserved (保留)							
10	Reserved (保留)							
11	Reserved (保留)							
12	Reserved (保留)							
13	Reserved (保留)							
14	Reserved (保留)							
15	DIL	1	把 DII	L强制为1				
	ı FFFFh	00001		-	1 = 1	是	是	参数
	<b>DN delay(数</b> 输入 DI1 的 O		ON 延問	<del>1</del> )				



索引	名称										
	文字										
	范围	X	<b>状认值</b>	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型			
	定义 DI4的	ON 延时。									
	参见 10.05	DI1 ON dela	y <sub>°</sub>								
	0.0 3000	0.0	.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
10.12	DI4 OFF d	elay(数字箱	俞入 4 OFF	延时)							
	信号输入I	DI4的 OFF 延	E时。								
		的OFF延时。									
		DI1 ON dela	•		<b>T</b>	T	T	T			
	0.0 3000		.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
10.13		lay(数字输		延时)							
	信号输入 DI5 的 ON 延时。 定义 DI5 的 ON 延时。										
		DI1 ON dela	•			Т.		T			
	0.0 3000		.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
10.14	DI5 OFF delay (数字输入 5 OFF 延时)										
		DI5的 OFF 延	E时。								
		的OFF延时。									
		DI1 ON dela	•		Tan	1					
	0.0 3000		.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
10.15		DI6 ON delay (数字输入 6 ON 延时) 信号输入 DI6 的 ON 延时									
	信号输入 DI6 的 ON 延时。 定义 DI6 的 ON 延时。										
		DI1 ON dela	•		10 1	<b>示</b>	Ħ	会 业			
10.16	0.0 3000		0.0	S	10 = 1 s	否	是	参数			
10.16		elay(数字箱		<b>延</b> 时)							
		OI6的 OFF 页 りOFF 延时。	<b>些时</b> 。								
		りOFF 延的。 DI1 ON dela	<b>3</b> 7								
	0.0 3000		.0	G	10 = 1 s	否	是	参数			
10.21				S	10 – 1 8	Ή	疋	<b>少</b>			
10.21	RO status(继电器输出状态) 继电器输出状态。										
		1仏心。 RO3 和主:	控	1 <b>火</b> 太 ( <b>V</b> C	MC·1/2)						
	1 -			–	MC.1/2/ 2 RO3 断电,并	∃ XSMC	· 1/2 美闭。				
	位的分配:		010 <b>– R</b> 01	14.6, KO	2 KO3 E/(-E/-/)	11. 21.51410	. 1/2 /CP/10				
	<b>位</b>	 名称	值	注释							
		RO1	1	得电							
		RO2	1	得电							
	1	RO3	1	得电							
		Reserved	1	14.17							
	3 14	(保留)									
	15	XSMC: 1/2	1	得电		_		7			

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型			
							_			
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号			
10.24	RO1 source(继电台	器输出 1 信号源	(i)	•		•				
	继电器输出 RO1 的	信号源。								
	选择要连接到 RO1	的信号/参数位	0							
	Other [bit] (其它[d	立]);信号源选	择。							
	0: Not energized (	未得电);输出	l未得电。							
	1: Energized (己律	<b>导电)</b> ;输出已征	导电。							
	2: Enabled (允许)	; 06.16.b02 Dr	rive status w	vord 1 °						
	3: Ready on (开启	<b> 就绪)</b> ; 06.16.1	b03 Drive st	tatus word 1.						
	4: Ready run (运行									
	5: Ready reference				1.					
	6: At setpoint (位									
	10: Reverse (反向		-							
	11: <b>Zero speed</b> (零速); 06.21.b00 Speed control status word。 12: <b>Above limit</b> (高于限幅); 06.17.b10 Drive status word 2。									
	13: Warning (警告									
	14: Tripped (跳闸	*								
	15: Tripped (跳闸									
	16: Open comman		*		S .					
	24: Remote (远程	*			- 4사 스	. <del>//-</del> \ 10.0	0100 00/010			
	40: RO/DIO contr	ol word bit 0	(继电器乍	出/数子输入输出的	制子第(	1位);10.99	9.600 RO/DIO			
	control word。	1 1144	/ /W ++ 111 +A	·□·/₩- <del>/&gt;</del> *Δ \ *Δ·□· <del> </del>	- - - - - - - - - - - - - - - - - - -	( <del>)</del>	0101 DO/DIO			
	41: <b>RO/DIO</b> contr	ol word bit 1	【班电器制	出/剱子制人制出的	2刑子界」	11位);10.99	9.601 KO/DIO			
	control word。	alaud h:4 2	/ 4坐 由 现 烩	山米安松入松山龙	(生) 今年 1	<b>A</b> \ . 10 00	0 k02 DO/DIO			
	42: RO/DIO contr	of word bit 2	(	山/数于潮入潮山石	2时于第 4	71年7 ;10.99	9.002 KO/DIO			
	control word。 43: <b>RO/DIO contr</b>	al wand hit Q	(坐山 哭怂	山/粉字龄 λ 绘山长	· 制字签 (	· 徐)· 10 0	n kne po/pio			
	control word	or word bit o	(	山/数于棚八棚山5	· 門丁第 0	<b>り火</b> ノ, 10.91	9.006 KO/DIO			
	44: <b>RO/DIO contr</b>	ol word bit 0	(继由哭輪	山/粉字輪λ輪山ゼ	3割字第 C	<b>給</b> ) - 10 00	0 k00 RO/DIO			
	control word	or word bit 3		四/双丁桐八州四江	-141 <u>1-74</u> 2	, <u>г.</u> , 10.9	7.009 KO/DIO			
	0 44	准备开启	1_	1 = 1	否	是	参数			
10.25	RO1 ON delay(继		<u>」</u> (延齢)	1 - 1	H		少双			
-V•#U	继电器输出 RO1 的		7 <del>4</del> 417							
	定义 RO1 的 ON 延									
	上上X KUI 的 UN 延	ዘ <b>່</b> ງ 。								



索外											
	文字										
	范围		默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型			
10.28	RO2 ON do	elay(继电:	器输出2ON	N延时)							
	继电器输出 定义 RO2 的 参见 10.25	的 ON 延时	0								
	0.0 3000	.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
10.29	RO2 OFF delay(继电器输出 2 OFF 延时)										
	定义 RO2 f	继电器输出 RO2 的 OFF 延时。 定义 RO2 的 OFF 延时。 参见 10.25 RO1 ON delay。									
	0.0 3000	.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
10.30	RO3 source	e(继电器轴	俞出 3 的信 <sup>長</sup>	<b>号源)</b>							
	继电器输出 RO3 的信号源。 选择要连接到 RO3 的信号/参数位。 参见 10.24 RO1 source。										
	0 44		给定就绪	-	1 = 1	否	是	参数			
10.31	RO3 ON do	RO3 ON delay(继电器输出 3 ON 延时)									
	继电器输出 定义 RO3 的 参见 10.25 0.0 3000	的 ON 延时 RO1 ON de	0	s	10 = 1 s	否	是	参数			
10.32	RO3 OFF delay(继电器输出 3 OFF 延时)										
	继电器输出 RO3 的 OFF 延时。 定义 RO3 的 OFF 延时。 参见 10.25 RO1 ON delay。										
	0.0 3000		0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
10.51	DI filter tin	ne(数字输	<b>i入滤波时间</b>	J)							
	10.01 DI sta 定义 10.01		时间常数。  滤波时间常	数。							
	0.3 100.0	)	10.0	ms	10 = 1  ms	否	是	参数			
10.99	RO/DIO co	RO/DIO control word(继电器输出/数字输入输出控制字)									
	继电器输出(RO)和数字输入/输出(DIO)的控制字。 通过现场总线等控制继电器输出和数字输入/输出的存储参数。 控制变流器的继电器输出和数字输入/输出,发送一个位分配如下所示的控制字,比如,作为 Modbus I/O 数据(参见 58.101 Data I/O 1 58.124 Data I/O 24)。 继电器输出 RO1 的示例: 58.101 Data I/O 1 = RO/DIO control word 和 10.24 RO1 source = RO/DIO control word bit 0。 位 名称 值 注释										
	0	RO1	1	得电。继电器输出 RO1 的位。参见 10.24 RO1 source							
	1										

名称									
文字									
范围		默认值	设备	÷			易失	运行中修 改	类型
2	RO3	1	得电。	继电器	器输出 RO	3 的位。	参见 10.3	0 RO3 sourc	ce
3	Reverved (保留)								
4	Reverved (保留)								
5	Reverved (保留)								
6	Reverved (保留)								
7	Reverved (保留)								
8	DIO1	1	得电。	数字轴	俞入/输出 I	DIO1的	位。参见1	1.06 DIO1 o	output source
9	DIO2	1	得电。	数字轴	俞入/输出 I	DIO2的	位。参见1	1.10 DIO2 o	output source
10 15	Reverved (保留)								
0000h E	FFFh	0000h			1 = 1		否	是	参数
	文字 范围  2 3 4 5 6 7 8 9 10 15	文字         范围         2       RO3         3       Reverved (保留)         4       Reverved (保留)         5       Reverved (保留)         6       Reverved (保留)         7       Reverved (保留)         8       DIO1         9       DIO2         10 15       Reverved (保留)	文字       范围     默认值       2     RO3     1       3     Reverved (保留)       4     Reverved (保留)       5     Reverved (保留)       6     Reverved (保留)       7     Reverved (保留)       8     DIO1     1       9     DIO2     1       10 15     Reverved (保留)	文字       范围     默认值     设备       2     RO3     1     得电。       3     Reverved (保留)     (保留)       4     Reverved (保留)     (保留)       5     Reverved (保留)     (保留)       6     Reverved (保留)     (保留)       7     Reverved (保留)     (保留)       8     DIO1     1     得电。       9     DIO2     1     得电。       10 15     Reverved (保留)     (保留)	文字         范围         默认值         设备           2         RO3         1         得电。继电器           3         Reverved (保留)         (保留)           4         Reverved (保留)         (保留)           5         Reverved (保留)         (保留)           6         Reverved (保留)         (保留)           8         DIO1         1         得电。数字转           9         DIO2         1         得电。数字转           10         15         Reverved (保留)	文字         范围         默认值         设备         比例/16 化总线标定           2         RO3         1         得电。继电器输出 RO3           3         Reverved (保留)         (保留)           4         Reverved (保留)         (保留)           5         Reverved (保留)         (保留)           7         Reverved (保留)         (保留)           8         DIO1         1         得电。数字输入/输出 I           9         DIO2         1         得电。数字输入/输出 I           10 15         Reverved (保留)         (保留)	文字         范围         默认值         设备         比例/16 位现场总线标定值           2         RO3         1         得电。继电器输出 RO3 的位。           3         Reverved (保留)         (保留)           4         Reverved (保留)         (保留)           5         Reverved (保留)         (保留)           6         Reverved (保留)         (保留)           8         DIO1         1         得电。数字输入/输出 DIO1 的 9           9         DIO2         1         得电。数字输入/输出 DIO2 的 (保留)	文字         范围         默认值         设备         比例/16 位现场 总线标定值           2         RO3         1         得电。继电器输出 RO3 的位。参见 10.30           3         Reverved (保留)         (保留)           4         Reverved (保留)         (保留)           5         Reverved (保留)         (保留)           7         Reverved (保留)         (保留)           8         DIO1         1         得电。数字输入/输出 DIO1 的位。参见 1           9         DIO2         1         得电。数字输入/输出 DIO2 的位。参见 1           10 15         Reverved (保留)         (保留)	文字         范围         默认值         设备         比例/16 位现场 总线标定值         易失 这行中修改           2         RO3         1         得电。继电器输出 RO3 的位。参见 10.30 RO3 source (保留)           4         Reverved (保留)         (保留)           5         Reverved (保留)         (保留)           6         Reverved (保留)         (保留)           8         DIO1         1         得电。数字输入/输出 DIO1 的位。参见 11.06 DIO1 的 位。参见 11.06 DIO1 的 位。参见 11.10 DIO2 的 位。参见 11.1

## 11 Standard DIO, FI, FO(标准数字输入输出、频率输入、频率输出)

_		三输入/输出的	7配置。									
索引	名称											
	文字											
	范围	j.	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	失 运行中修	类型				
					总线标定值		改					
11.01	DIO status	(数字输入	输出状态)									
	数字输入/输	俞出的状态。										
	显示 DIO1	显示 DIO1 DIO2 的状态。开/关延时(如果已指定)被忽略。由 11.81 DIO filter time 定义的滤波										
	时间 (用于	时间 (用于输入模式)。										
	第 0 1 位反映 DIO1 DIO2 的状态。											
	1	000000000	10b = DIO2	闭合,DIO1	断开。							
	位的分配:											
	位	名称	值	注释								
	0	DIO1	1	得电								
	1	DIO2	1	得电								
	2 15	Reverved (保留)										
	0000h Fl			-	1 = 1	是	否	信号				
11.02	DIO delaye	ed status(数	故字输入输出	出延时状态)								
	数字输入/输出的延时状态。 显示 DIO1 DIO2 的延时状态。该字仅在开/关延时(如果已指定)后进行更新。											
					大延时 (	ョ正ノ	1] 史新。					
	界 ⋃ Ⅰ ⑫	L反映 DIOI	DIO2 的	仄心。								

索引	名称							
	文字							
	范围		默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	<b>例如</b> : 0000 位的分配:	000000000	0010b = DIO2 闭合,DIO1 断开。					
	位	名称	值	注释				
	0	DIO1	1	得电				
	1 DIO2		1	得电				
	2 15	保留						
	0000h FI	FFh	-	-	1 = 1	是	否	信号
11.05	DIO1 function(数字输入输出 1 的功能)							
	数字输入/输出 DIO1 的功能。							
	选择是将 DIO1 用作数字输出、数字输入还是频率输入。							
	0: Output (输出); DIO1 被用作数字输出。							
	1: <b>Input (输入)</b> ; DIO1 被用作数字输入。							
	2: Frequency (频率); DIO1 被用作频率输入。							
	0 2		输出	-	1 = 1	否	是	参数

索引、	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
11.06	DIO1 output sourc	e(数字输入输	出1的输出	· ·信号源)			
	数字输入/输出 DIC						
	在参数 11.05 DIO1	function = Outp	out 时,选排	译要连接到 DIO1 的	信号/参数值	<u>V</u>	
	Other [bit](其它[	<b>位])</b> ;信号源设	<b>达择</b> 。				
	0: Not energized	( <b>未得电</b> );输出	出断开。				
	1: Energized (得	<b>电)</b> ;输出闭合	0				
	2: Enabled (允许						
	3: Ready on (开启	自就绪); 06.16	.b03 Drive s	tatus word 1.			
	4: Ready run(运						
				05 Drive status word	1 .		
	6: At setpoint (位						
	10: Reverse (反向		-				
	11: Zero speed (						
	12: Above limit (						
	13: Warning (警						
	14: Tripped (跳道						
	15: Tripped (跳)						
				Brake control status	0		
	24: Remote (远程	*			, #u <b>⇔</b> Α* _ ^	Pt 10.00	1100 BO 7510
		rol word bit 0	(继电器输	出/数字输入输出控	制子第 0	位);10.99	9.600 RO/DIO
	control word。		<b>( ᠘₩ -ト- □□ +^</b>	·III/₩r⇌ŧ& λ ŧ&·II·₩	·生l 🕁 🛠 🕝	( <del>)</del>	) 1.01 B.O /510
		roi word bit 1	(	出/数字输入输出控	!刑子用 Ⅰ	1年);10.99	J.DUI KO/DIO
	control word。		<b>( ₩ + + + + + + + + + + + + + + + + + + </b>	山水台松江松山地	(出) <b>公</b> 本 ~	<b>(+)</b> . 10 00	1.02 B.0/DIO
		roi word bit 2	(班巴器物	出/数字输入输出控	. 刑子界 2	1年7;10.99	9.002 KO/DIO
	control word。	nol wond hit o	(坐山 鬼丛	山州今岭入岭山城	(生) 今 o	份) . 10.00	) LOO DO/DIO
		roi word bit 8	(	出/数字输入输出控	□門子界 8	124.ノ ;10.95	σ.υυδ ΚΟ/DΙΟ
	control word。	nol would his A	(坐山里於	山洲安岭入岭山地	(単)字学 4	份).1000	) k00 DO/DIO
		roi wora bit 9	(	出/数字输入输出控	・一円子 サ	迎. 7;10.95	9.009 KU/DIO
	control word。	即倫(1)		1 = 1	不	В	<b>全</b> 粉
11 07	0 44	跳闸(-1)	ON ZEBH	1 = 1	否	是	参数
11.07	DIO1 ON delay						
	数字输入/输出 DIC				K 4- 11	¥+	/ 4-n <i>(</i>
	定义 DIO1 的	的 ON 延 B	寸 ( 当	用作数字输	出或数	数字 输	入时)。
	*DIO sta	itus	1			1	1
	2.3 010	1	1			I I	
			1 1				— o
		1	1	, ,			1
	**Delayed DIO sta	itus	1	T T		1	
							0
		€ >	\	  < >		(← →	ightarrow Time
		$t_{On}$	$t_{ m Off}$	$t_{On}$		$t_{ m Off}$	
		*On	٠Оп	*On		DZ_LIN_	028_delay_a.ai
	$t_{On} = 11.07 \text{ DIO} 1 \text{ O}$	N delay					

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型			
				总线标定值		改				
	toff = 11.08 DIO1 OFF delay									
	*DIO 的状态(输入模式下)或所选信号源的状态(输出模式下)。由 11.01 DIO status 指示。 **由 11.02 DIO delayed status 指示。									
	0.0 3000.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
11.08	DIO1 OFF delay(数	字输入输出1	OFF 延时)							
	数字输入/输出 DIO1 的 OFF 延时。 定义 DIO1 的 OFF 延时(当用作数字输出或数字输入时)。									
	参见 11.07 DIO1 ON (	-								
	0.0 3000.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
11.09	DIO2 function(数	文字输入输出 2	的功能)				
	数字输入/输出 DIO 选择是将 DIO2 用 0: Output (输出 1: Input (输入) 2: Frequency (頻	作数字输出、数 ); DIO2 用作数 ; DIO2 用作数	牧字输出。 字输入。				
	02	输出	-	1 = 1	否	是	参数
11.10	DIO2 output sour	****	加出 2 的输出	 出信号源)			
	数字输入/输出 DIO 选择在 11.09 DIO 2 参见 11.06 DIO 1 0 0 44	2 function = Out	put 时要连拉	接到 DIO2 的信号/参	数位。	是	参数
11.11	DIO2 ON delay (				Н	, C	2 30
	数字输入/输出 DIO 定义 DIO2 的 ON 参见 11.07 DIO1 CO 0.0 3000.0	延时(当用作数		数字输入时)。 10=1s	否	是	参数
11.12	DIO2 OFF delay	(数字输入输出	2 OFF 延时	<del>(</del> †)			
	数字输入/输出 DIO 定义 DIO2 的 OFF 参见 11.07 DIO1 C	延时(当用作		数字输入时)。	否	是	参数
11.38	Freq in 1 actual va				Н	<u></u>	多奴
11.00	频率输入 1 未标定显示标定前频率输参见 11.42 Freq in	E的值。 i入 1 的值(当 <sup>·</sup>	作为频率输	入使用时,通过 DI			
	0 16000	-	Hz	1 = 1  Hz	是	否	信号
11.39	Freq in 1 scaled ( 频率输入 1 标定后 显示标定后频率输 参见 11.42 Freq in -32768.000 32767.000	f的值。 i入 1 的值(当 <sup>·</sup>		入使用时,通过 <b>DI</b>	O1 提供) 是	否	信号
11.42	Freq in 1 min(频	    	 小值)	1	<u>l</u>		<u> </u>
. –	频率输入1(DIO 定义频率输入1的	1)的最小频率 ]最小输入频率 3 设置以 <b>Hz</b> 为	。 (通过 DIO	1 作为频率输入), 基输入信号的下限和			1.45 定义对原

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	11.39		•		•	•	
	11.45						
	11.42	11.43		1	T		
	0 16000	0	Hz	1 = 1  Hz	否	是	参数
11.43	<b>Freq in 1 max (頻率</b> 频率输入 1 (DIO 1) 定义频率输入 1 的最 参见 11.42 Freq in 1:	的最大频率。 大输入频率(		作为频率输入),	以 Hz 为单	位。	
	0 16000	16000	Hz	1 = 1  Hz	否	是	参数
11.44	Freq in 1 scaled at m	in(按最小值)	标定的频率	输入1)	l.		
	11.42 Freq in 1 min(参见 11.42 Freq in 1: -32768.000 32767.000	min.	为频率输入	)的内部对应值。 1=1	否	是	参数
11.45	Freq in 1 scaled at m	ax(按最大值	标定的频率	输入1)			
	频率输入 1(DIO 1) 11.43 Freq in 1 max 参见 11.42 Freq in 1	(通过 DIO1 作, min。		1	T		
	-32768.000 32767.000	1500.000	-	1 = 1	否	是	参数
11.54	Freq out 1 actual val	lue(频率输出	1实际值)				
	频率输出 1 (DIO 2 显示标定后频率输出 参见 11.58 Freq out 1	出的值(通过	 DIO2 作为	频率输出),以 Hz	 z 为单位。		
	0 16000	-	Hz	1 = 1 Hz	是	否	信号
11.55	Freq out 1 source (	<b>频率输出1的</b> 億	 言号源)	•	ı		
	频率输出 1 (DIO 2 选择连接到频率输出 Other (其它);信号 0: Zero (零);未信 1: Used motor speed 4: Motor current ( 6: Motor torque ( 8: Output power ( 10: Speed reference	31的信号/参数 号源选择。 使用。 d(电机速度) 电机电流);01 电机扭矩);01 输出功率);01	; 01.01 Use 1.10 Motor o .17 Motor to 1.24 Output	d motor speed filter current in A. orque filtered. power in kW.	red。		

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型		
				总线标定值		改			
	11: Speed reference	ramp output (	速度给定線	料坡输出); 23.02	Speed refer	ence ramp o	output。		
	12: Use speed refere	nce(速度给定	值);24.0	l Used speed refere	ence.				
	13: Torque reference								
	16: Process PID out								
	17: Process PID feed	back actual (	PID 反馈实	<b>际值)</b> ; 40.02 Pro	cess PID fe	edback actu	al.		
	18: Process PID setp	oint actual (P	ID 设定点领	<b>实际值)</b> ; 40.03 Pr	ocess PID s	setpoint actu	al.		
	19: <b>Process PID deviation actual(PID 偏差实际值)</b> ; 40.04 Process PID deviation actual。								
	0 19	使用的电机	-	1 = 1	否	是	参数		
		速度							

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
.58	Freq out 1 src min	(频率输入1付	言号源的最多	小值)			
	标定参数 11.58 和位的频率输出值: f <sub>out</sub> (11.54)	通过 DIO2 作为 11.59 设置内部	n频率输出) 3下限和上降 al signal / parameter ed by par. 11.55	最小频率的内部对 录。这些限幅对应参 数置为最小值,对应	数 11.60		的以 Hz 为阜
	11.60	select	► al signal / paramete ted by par. 11.55 	er			
	-32768.000 32767.000	0.000	-	1 = 1	否	是	参数
1.59	Freq out 1 src max	x(频率输出 1	信号源的最	 大值)			
	频率输出 1(DIO 定义频率输出 1( 参见 11.58 Freq ou	通过 DIO2 作为		最小频率的内部对	应值。		
	-32768.000 32767.000	1500.000	-	1 = 1	否	是	参数
1.60			入信号源最	小值时的频率输出	1)		
		通过 DIO2 作为	7频率输出)	的最小频率,以H	z为单位。		
	参见 11.58 Freq ou	it I src min.					
	参见 11.58 Freq ou 0 16000	0	Hz	1 = 1 Hz	否	是	参数
1.61	0 16000	0		1 = 1 Hz 大值时的频率输出		是	参数

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型			
	参见 11.58 Freq out 1	src min.								
	0 16000	16000	Hz	1 = 1  Hz	否	是	参数			
11.81	DIO filter time(数字	输入输出滤波	(时间)							
	11.01 DIO status 的滤波时间常数。									
	定义 11.01 DIO status 的滤波时间常数。									
	0.3 100.0	10.0	ms	10 = 1  ms	否	是	参数			

# 12 Standard AI(标准模拟输入) 标准模拟输入的配置。

	拟输入的配置	0											
索引	名称												
	文字												
	范围	默-	认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型					
12.03	AI supervis	AI supervision function(模拟输入监控功能)											
	监控功能模拟输入。												
	当 AI1 A	当 AI1 AI3 输入信号溢出最小和/或最大限幅时变流器的动作。											
	输入和限幅	输入和限幅通过 12.04 AI supervision selection 选择。											
	在使用模拟	在使用模拟输入时,模拟输入信号监控有效。比如,设置 22.11 Speed reference 1 = AI1 scaled、A											
	scaled 或 Al	在使用模拟相关时,模拟相关信号监控有效。比如,设直 22.11 Speed reference 1 – All scaled、A scaled 或 AI3 scaled。											
	0: No actio	on (无动作);	无,禁止	模拟输入』	监控功能。								
	1: Fault (	故障);将产生	故障 80A	0 AI super	vision.								
	2: Warnin	<b>g (警告)</b> ; 将产	生警告	A8A0 AI sı	upervision <sub>o</sub>								
	警告!	<b>警告!</b>											
	确保能够在	确保能够在通讯中断的情况下安全地继续运行。											
	_	3: Last speed (最近一次的速度);将产生警告 A8A0 AI supervision,运行速度为变流器警告前											
	度。最近一次速度是通过 850 ms 低通滤波器速度反馈确定的。												
		<b>警告!</b>											
		E通讯中断的情况											
	_				;将产生警告 A8A	A0 AI supe	rvision,并	把速度设置为					
	22.46 Speed reference safe 中定义的值。												
		<b>警告!</b>											
		E通讯中断的情况				T	T	T					
	0 4		动作	-	1 = 1	否	是	参数					
12.04	AI supervis	AI supervision selection(模拟输入监控选择)											
	模拟输入监												
		pervision function	n 监控 Al	I1 AI3 ∄	的是否超限。								
	位的分配:												
	位	名称	值	注释									
	0	AI1 < 最小值	1	AII 的	最小限幅监控启用	0							
	1	AI1 > 最大值	1	AII 的:	最大限幅监控启用	•							
	2	AI2 < 最小值	1	AI2 的:	最小限幅监控启用	0							
	3	AI2 > 最大值	1	AI2 的:	最大限幅监控启用	0							

文字 范围		默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型
		,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,		总线标定值		改	
4	AI3 < 最小值	值 1	AI3 的旨	最小限幅监控启用	0	•	
5	AI3 > 最大值	值 1	AI4 的旨	最大限幅监控启用	0		
6 15	Reserved (保留)						
例如:				15 AI1 unit selectio			
				V 时激活监控动作 mA 时激活监控动			
0000h ]		0000h	1, 1 2.000	1 = 1	否	是	参数
	rrrn   0 I value(模拟轴			1 – 1	白	疋	少女
-22.000	. 22.000 或 -		的值,以 mÆ mA 或 V	A 或 V 为单位(参 1000 = 1 mA 或 V	见本手用 是	册的 <u>跳线和开</u> 否	<del>美</del> 一
-11.000		4 5 1-3 3	**. *	以 V			
模拟输入	<b>l value(模拟输</b> AI1 的标定值。 后 AI1 的值。		值)				
模拟输入 显示标定 参见 12.19 -32768.00 32767.000	AII 的标定值。 后 AII 的值。 9 AII scaled at A 0	AII min 和		caled at AI1 max <sub>o</sub>	是	否	信号
模拟输入 显示标定 参见 12.19 -32768.00 32767.000 <b>Al1 offset</b>	AII 的标定值。 后 AII 的值。 9 AII scaled at A 0 )	AII min 和		1	是	否	信号
模拟输入 显示标定 参见 12.19 -32768.00 32767.000 <b>AI1 offset</b> 模拟输入	AII 的标定值。 后 AII 的值。 9 AII scaled at A 0	AII min 和 的偏移)	12.20 AI1 se	1 = 1	是	否	信号
模拟输入 显示标定 参见 12.19 -32768.00 32767.000 <b>AI1 offset</b> 模拟输入 在 12.11 A -0.100	AII 的标定值。 后 AII 的值。 9 AII scaled at A 0 ) (模拟输入 1	AI1 min 和 <b>的偏移)</b> 上增加一个	12.20 AI1 se - - - 偏移值。 mA 或 V	1	是否	否 是	
模拟输入 显示标定 参见 12.19 -32768.000 32767.000 <b>AI1 offset</b> 模拟输入 在 12.11 A -0.100	AII 的标定值。 后 AII 的值。 9 AII scaled at A 0 0 AII 的偏移。 AII actual value 0.100 0	N偏移) 上增加一个 ).000	12.20 AI1 se - - - 偏移值。 mA 或 V	1 = 1 1000 = 1 mA			
模拟输入 显示标定 参见 12.19 -32768.00 32767.000 <b>AI1 offset</b> 模拟输入 在 12.11 A -0.100 模拟输入 模拟输入	AII 的标定值。 后 AII 的值。 9 AII scaled at A 0 0 C 模拟输入 1 E AII 的偏移。 AII actual value 0.100 C Election(模拟 AII 的单位选择 AII 的单位选择 AII 的单位。设控制板(通过开	AII min 和 <b>的偏移)</b> 上增加一个 0.000 <b>输入 1 的</b> 算 <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup>	12.20 AI1 so - - - - 偏移值。 mA 或 V <b>单位选择)</b> 或 V, 与跳	1 = 1 1000 = 1 mA	否(参见本	是	参数和开分
模拟输入 显示标定 参见 12.19 -32768.000 32767.000 <b>AI1 offset</b> 模拟输入 在 12.11 A -0.100 模拟输入 模拟输入 需要重启 2: V; 伏	AII 的标定值。 后 AII 的值。 9 AII scaled at A 0 1 (模拟输入 1 I AII 的偏移。 AII actual value 0.100 C selection (模拟 AII 的单位选择 AII 的单位选择 AII 的单位选择 AII 的单位选择 AII 的单位选择	AII min 和 <b>的偏移)</b> 上增加一个 0.000 <b>输入 1 的</b> 算 <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup> <sup></sup>	12.20 AI1 so - - - - 偏移值。 mA 或 V <b>单位选择)</b> 或 V, 与跳	1 = 1 1000 = 1 mA 或 V 3线 J1 的设置一致	否(参见本	是	参数

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	T  O = I × (1 - e <sup>-t/T</sup> )  I = filter input (step O = filter output t = time T = filter time cons  因模拟输入有硬件过滤	tant s <sub>E_880</sub> (约 0.25 ms					6. WI
	0.000 30.000	0.100	S	1000 = 1  s	否	是	参数

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
12.17	AI1 min(模拟输入 1	的最小值)	1	1			
	模拟输入 AII 的最小价定义 AII 的最小价定义 AII 的最小输入价参数 12.17 和 12.18 设按以下方式定义与这些 Al <sub>scaled</sub> (12.12 12.20	直,以 mA 或置模拟输入信 坚限幅对应的	盲号的下限和	和上限,以 mA 或	Ⅴ 为单位。	标定参数	12.19 和 12.20
	-22.000 22.000 或 -11.000 11.000		mA 或 V	1000 = 1 mA 或 V	否	是	参数
12.18	AII max (模拟输入 1						
	模拟输入 AI1 的最大信定义 AI1 的最大信念见 12.17 AI1 min. -22.000 22.000 或	1.	V 为单位。 mA 或 V		否	是	参数
	-11.000 11.000	10.000		或 V			
12.19	模拟输入 AI1 的最小位与 12.17 AI1 min 所定 更改 12.19 和 12.20 的参见 12.17 AI1 min.	直对应的标定 义的 AII 最小 极性可以反车	后的内部值 值相对应的	[。 约内部值。		В	
	-32768.000 32767.000	-1500.000	-	1 = 1	否	是	参数
12.20	AI1 scaled at AI1 max		 \1最大值	示定的模拟输入 1	)	1	1
	模拟输入 AI1 的最大信 与 12.18 AI1 max 所定 参见 12.17 AI1 min.	直对应的标定	后内部值				
	-32768.000 32767.000	1500.000	-	1 = 1	否	是	参数
12.21	AI2 actual value(模技	<u> </u>  輪入2的空	<u> </u> 际值)	<u> </u>			
12,21	模拟输入 AI2 的值。 显示与跳线 J2 的设置		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	<b>A</b> 或 V 为单位(参	:见本手册的		<del></del> <del>关</del> 一章 )。
	-22.000 22.000 或	-	mA 或 V	1000 = 1  mA	是	否	信号
		1	1	j	ı · <del>-</del>	1	

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型					
	-11,000 11,000			或V								
12.22	AI2 scaled value(模排	以输入 2 的标	 定值)			•						
	显示标定后模拟输入	模拟输入 AI2 的标定值。 显示标定后模拟输入 AI2 的值。 参见 12.29 AI2 scaled at AI2 min 和 12.30 AI2 scaled at AI2 max。										
	-32768.000 32767.000	-	-	1 = 1	是	否	信号					
12.24	AI2 offset(模拟输入:	2的偏移)										
	模拟输入 AI2 的偏移。											
	在 12.21 AI2 actual valu	ie 上增加一个	~ 偏移值。				<b>,</b>					
	-0.100 0.100	0.000	mA 或 V	1000 = 1 mA 或 V	否	是	参数					
12.25	AI2 unit selection(模	拟输入 2 的单	单位选择)									
	模拟输入 AI2 的单位。 需要重启控制板(通过 2: V; 伏特。 10: mA; 毫安培。			Control board boot		更件设置有效						
12.26	2 10 AI2 filter time(模拟轴	V	mA 或 V	1 = 1	否	是	参数					
	模拟输入 AI2 的滤波时 定义 AI2 的滤波时间常 参见 12.16 AI1 filter tir 0.000 30.000	量。	s	1000 = 1 s	否	是	参数					
12.27			3	1000 = 1 s	Н	Æ	多奴					
	AI2 min (模拟输入 2 的最小值)         模拟输入 AI2 的最小值。         定义模拟输入 AI2 的最小输入值,以 mA 或 V 为单位。         参数 12.27 和 12.28 设置模拟输入信号的下限和上限,以 mA 或 V 为单位。标定参数 12.29 和 13 按以下方式定义与这些限幅对应的内部值:         AI <sub>scalera</sub> (12.22)         12.30         12.27         12.28         OZ, Lin, (12, 21)         12.28											
	-22.000 22.000 或 -11,000 11,000	-20.000 或 -10.000	mA 或 V	1000 = 1 mA 或 V	否	是	参数					
	-11,000 11,000	10.000		->4 '		1						

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
12.28	AI2 max(模拟输入 2	的最大值)					
	模拟输入 AI2 的最大值定义 AI2 的最大值 参见 12.27 AI2 min.		V 为单位。				
	-22.000 22.000 或 -11,000 11,000	20.000 或 10.000	mA 或 V	1000 = 1 mA 或 V	否	是	参数
12.29	AI2 scaled at AI2 min			1 -	<u> </u>		
12.2>	模拟输入 AI2 的最小值				<u>,                                      </u>		
	与 12.27 AI2 min 所定 更改 12.29 和 12.30 的 参见 12.27 AI2 min.	义的 AI2 最小	值相对应的	的内部值。			
	-32768.000 32767.000	-100.000	-	1 = 1	否	是	参数
12.30	AI2 scaled at AI2 max	(按模拟输)	√2最大值材	示定的模拟输入 2	)		
	模拟输入 AI2 的最大值与 12.28 AI2 max 所定参见 12.27 AI2 min32768.000	义的 AI2 最力		的内部值。 1 = 1	否	是	参数
10.01	32767.000	144 > 244 +	<u> </u>				
12.31	AI3 actual value(模技模拟输入 AI3 的值。 以 V 为单位显示 AI3 的						
	-11.000 11.000	-	V	1000 = 1  V	是	否	信号
12.32	<b>AI3 scaled value(模技</b> 模拟输入 AI3 的标定值显示标定后 AI3 的值。 参见 12.39 AI3 scaled a -32768.000 32767.000	1.		caled at AI3 max o	是	否	信号
12.34	AI3 offset (模拟输入:	<u> </u> 3.的偏移)					
12.54	模拟输入 AI3 的偏移。 在 12.31 AI3 actual valu	ie 上增加一/			7		∠> W.
	-0.100 0.100	0.000	V	1000 = 1 V	否	是	参数
12.36	AI3 filter time (模拟轴模拟输入 AI3 的滤波形定义模拟输入 AI3 的滤 参见 12.16 AI1 filter time	付常数。 慰波时间常量 me。		Lina	I	1.0	Low
	0.000 30.000	0.100	S	1000 = 1  s	否	是	参数
12.37	AI3 min (模拟输入 3 模拟输入 AI3 的最小值定义 AI3 的最小输入值	i.	位。				

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	参数 12.37 和 12.38 设 下方式定义与这些限幅			和上限,以 V 为自	单位。标定	参数 12.39	和 12.40 按以
	Al <sub>scaled</sub> (12.3.	2)					
	12.40	12.38	N <sub>in</sub> (12.31)				
	-11.000 11.000	-10.000	V	1000 = 1 V	否	是	参数
12.38	AI3 max(模拟输入 3	的最大值)	l				
	模拟输入 AI3 的最大值 定义 AI3 的最大输入值 参见 12.37 AI3 min.		位。				
	-11.000 11.000	10.000	V	1000 = 1  V	否	是	参数
12.39	AI3 scaled at AI3 min				)		
	模拟输入 AI3 的最小值与 12.37 AI3 min 所定》 更改 12.39 和 12.40 的机参见 12.37 AI3 min.	人的 AI3 最小	值相对应的	内部值。			
	-32768.000 32767.000	-100.000	-	1 = 1	否	是	参数
12.40	AI3 scaled at AI3 max	(按模拟输入	、3最大值标	示定的模拟输入 3	)		
	模拟输入 AI3 的最大值 与 12.38 AI3 max 所定》 参见 12.37 AI3 min.						
	-32768.000 32767.000	100.000	-	1 = 1	否	是	参数

# 13 Standard AO (标准模拟输出)

标准模拟输出的配置。

14 11 12 (4)	III1 ET H 4 HG TT 0						
索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型
				总线标定值		改	
13.11	AO1 actual value(模	類輸出1的实	际值)				

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	模拟输出 AO1 的值。 显示与跳线 J5 的设置	一致的 AO1 f	的值,以 m	A 或 V 为单位(参			·····································
	0.000 22.000 或 -10,000 10,000	-	mA 或 V	1000 = 1 mA 或 V	是	否	信号
13.12	AO1 source(模拟输	 出1的信号源	)			I.	l
	模拟输出 AO1 的信气选择要连接到 AO1 的 Other (其它);信号 0: Zero (零);未使 1: Used motor speed 4: Motor current (重 6: Motor torque (电 8: Output power (氧 10: Speed reference 11: Speed reference 12: Use speed reference 13: Torque reference 13: Torque reference 14: Process PID output 17: Process PID feed 18: Process PID feed 18: Process PID devi 20: Force PT100 exc 器。参见本手册的 电机热 22: Force PTC excit 参见本手册的 电机热 23: Force PT1000 exc 23: Force PT1000 exc 23: Force PT1000 exc 24: Force PT1000 exc 25: Force PTC excit 25: Force PT1000 exc	可信号/参数,更信号/参数,更信号/参数,更用。 用电机速度);01. 加出功率 input (	; 01.01 Used 10 Motor of 17 Motor to 24 Output p 速度接给定位 意); 24.01 U 定); 26.0 D 输 反定差 PID 设偏 励 PT1000 M TC 励磁)	d motor speed filter urrent in A。 rque filtered。 power in kW。 斜坡输入); 23.01 直斜坡输出); 23.02 Jsed speed reference 在 (2 Torque reference 左 (1); 40.01 Proces 实际值); 40.02 Proces 实际值); 40.03 Proces 实际值); 40.04 Proces (1); AO1 用于将质	Ted。  I Speed refe  I Speed r	erence ramp ference ramp out actual。 sedback actu setpoint actu eviation actu 馈到 1 3 反馈到 KT	input。 p output。 al。 al。 al。 A PT100 传感 Y84 传感器。
	传感器。参见本手册 37: AO1 data storag 38: AO2 data storag	e(模拟输出)	L数据存储)				
	0 38	使用的电机速度		1 = 1	否	是	参数
13.15	<b>AO1 unit selection</b> ( 模拟输出 AO1 的单位		单位选择)				
	选择 AO1 的单位。设需要重启控制板(通 2: V; 伏特。 10: mA; 毫安培。	b置为 mA 或 V					
	2 10	V	mA 或 V	1 = 1	否	是	参数
13.16	AO1 filter time(模拟模拟输出 AO1 的滤波		支时间)				

文字 范围 默认值 设备 比例/16 位现场 易失 运行中修 类型 总线标定值 改 定义 AO1 的滤波时间常量。 % ∧ Unfiltered signal 100 63 Filtered signal  $O = I \times (1 - e^{-t/T})$ I = filter input (step) O = filter output t = timeT = filter time constant 是 否 参数  $0.000 \dots 30.000$ 0.100 S 1000 = 1 s13.17 AO1 source min (模拟输出 1 信号源的最小值) 模拟输出 AO1 的最小值对应的标定后的内部值。 与 AO1 最小值相对应的内部值。 标定参数 13.17 和 13.18 设置内部下限和上限。这些限幅与参数 13.19 和 13.20 定义的以 mA 或 V 为 单位的模拟输出值相对应: U<sub>AO1</sub> (V) 13.20 13.19 Internal value selected by 13.12 把参数 13.17 设置为最大值,把参数 13.18 设置为最小值,使输出反转: U<sub>AO1</sub> (V)

索引

名称

13.20

13.19

Internal value selected by 13.12

13.17

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	-32768.0 32767.0	-1500.0	-	1 = 1	否	是	参数
13.18	AO1 source max(模	拟输出1信号	源的最大值	<u>(</u> )			
	模拟输出 AOI 的最力与 AOI 最大值相对应 参见 13.17 AOI source	区的内部值。	<b>E</b> 后的内部(	直。			
	-32768.0 32767.0	1500.0	-	1 = 1	否	是	参数
13.19	AO1 out at AO1 src i	nin(模拟输出	11信号源量	最小值对应的模拟	输出1的输	油值)	
	最小模拟输出 AO 1 I 定义 AO1 的最小输出 参见 13.17 AO1 source 0.000 22.000 或	出值,以 mA 或 e min。 0.000 或		1000 = 1 mA	否	是	参数
13.20	-10,000 10,000 <b>AO1 out at AO1 src 1</b>	-10.000		或 V			
	定义 AO1 的最大输出参见 13.17 AO1 source 0.000 22.000 或	e min。 20.000 或		1000 = 1 mA	否	是	参数
	-10,000 10,000	10.000		或V			
13.21	AO2 actual value(核   模拟输出 AO2 的值。   以 V 为单位显示 AO   -10.000 10.000	0	(下位)	1000 = 1 V	是	否	信号
13.22	AO2 source(模拟输	出2的信号源	)				
	模拟输出 AO2 的信号 选择要连接到 AO2 的 参见 13.12 AO1 source	的信号/参数,真 e。	1		,		
1000	038	电机电流	- L = 1 A= 3	1 = 1	否	是	参数
13.26	<b>AO2 filter time(模式</b> 模拟输出 AO2 的滤波 定义 AO2 的滤波时间 参见 13.16 AO1 filter	b时间常数。 可常量。 time。		1,000 1	太	Гн	52 Wr
	0.000 30.000	0.100	S	1000 = 1  s	否	是	参数

	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型			
13.27	AO2 source min	(模拟输出 2 信	号源的最小	值)						
	模拟输出 AO2 的 与 AO2 所需最小	最小值对应的标值相对应的内部 13.28 设置内部	示定后的内音 序值。 部下限和上原	r值。 限。这些限幅与参数 was a subject to the subject tof the subject to the subject to the subject to the subject to the	(13.29 和	13.30 定义的	ἡ以 Ⅴ 为单位			
	设置参数 13.27 为 U <sub>AO2</sub> (V) 13.30	J最大值,13.28	DZ_LIN_016_scaling_b 为最小值,							
	13.30	过最大值,13.28	为最小值, — Internal valu	可以反转输出:						
	13.30 13.29		为最小值, 一 —	可以反转输出:						
	13.30 13.29	13.27	为最小值,	可以反转输出:	否	是	参数			
13.28	13.30 13.29 	7.0 -100.0	为最小值, Internal valu selected by DZ_LIN_018_scaling_b.ai	可以反转输出: e 13.22 1=1	否	是	参数			
13.28	13.29	7.0 -100.0 ( <b>模拟输出 2 信</b> 最大值对应的标 值相对应的内部	为最小值,  Internal valuselected by DZ_LIN_O16_scaling_b.ai  - <b>号源的最大</b> 示定后的内部	e 13.22 1=1 <b>(值)</b>	否	是	参数			
13.28	13.29	7.0 -100.0 ( <b>模拟输出 2 信</b> 最大值对应的构 值相对应的内部 ource min。	为最小值,  Internal valuselected by DZ_LIN_O16_scaling_b.ai  - <b>号源的最大</b> 示定后的内部	e 13.22 1=1 <b>(值)</b>	否	是是	参数			
13.28	13.29	7.0 -100.0 ( <b>模拟输出 2信</b> 最大值对应的构 值相对应的内部 ource min。 7.0 100.0	为最小值,  Internal valus selected by DZ_LIN_O16_scaling_b.ai  - <b>号源的最大</b> 示定后的内部	e 13.22 1=1 <b>:值</b> ) 邓值	否	是				
	13.29	7.0 -100.0 ( <b>模拟输出 2信</b> 最大值对应的标值相对应的内部 ource min。 7.0 100.0 src min( <b>模拟</b> 输 2.0 的值。	为最小值, Internal valuselected by DZ_LIN_O16_scaling_bail   -   号源的最大   示定后的内部值。   -   出 2信号源	e 13.22 1=1 <b>:值)</b>   1=1	否	是				
	13.29	7.0 -100.0 ( <b>模拟输出 2信</b> 最大值对应的内部 值相对应的内部 ource min。 7.0 100.0 src min ( <b>模拟输</b> 02 的值。 输出值,以 V 为	为最小值, Internal valuselected by DZ_LIN_O16_scaling_bail   -   号源的最大   示定后的内部值。   -   出 2信号源	e 13.22 1=1 <b>:值)</b>   1=1	否	是				
	13.29	7.0 -100.0 ( <b>模拟输出 2信</b> 最大值对应的标值相对应的内音 ource min。 7.0 100.0 src min( <b>模拟轴</b> 02 的值。 输出值,以 V 为 ource min。	为最小值, Internal valuselected by DZ_LIN_O16_scaling_bail   -   号源的最大   示定后的内部值。   -   出 2信号源	e 13.22 1=1 <b>:值)</b>   1=1	否	是				
	13.29	7.0 -100.0 ( <b>模拟输出 2信</b> 最大值对应的内部 位相对应的内部 7.0 100.0 <b>src min(模拟输</b> 22 的值。 输出值,以 V 为 ource min。 -10.000	为最小值,  Internal valuselected by DZ_LIN_O16_scaling_bail  号源的最大 示定后的内部  出2信号源 为单位。	e 13.22 1=1 <b>值</b> ) 邓值 1=1 <b>录最小值时的模拟输</b>	否 <b>出 2 的输</b> 品	是 出 <b>值</b> ) 是	参数			

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型
				总线标定值		改	
	定义 AO2 的最大输出	l值,以 V 为单	色位。				
	参见 13.27 AO2 source	e min。					
	-10.000 10.000	10.000	V	1000 = 1 V	否	是	参数

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型		
				总线标定值		改			
13.80	Scaling of fixed curre	nt output(固	定电流输出	的标定)					
	固定电枢电流输出的标定(IACT)。								
	显示电枢电流的模拟输出的标定,以安培/10 V 输出电压为单位。该输出用于使用示波器来测量电								
	枢电流。参见端子 SI	OCS-CON-H01	XAO:4 和	XAO:5。					
	-32500 32500	-	A	1 = 1 A	是	否	信号		
13.91	AO1 data storage(核	其拟输出 1 的数	(据存储)						
	模拟输出 AO1 的存储	首参数。							
	通过现场总线等设置	模拟输出 AO1	的存储参数	女。					
	设置模拟输出 AO1 通	过嵌入式现场	总线等发送	送一个值(参见 58	3.101 Data	I/O 1 58	.124 Data I/O		
	24)。			_					
	<b>例如:</b> 设置 58.101 D	ata $I/O 1 = AO1$	data storag	ge和 13.12 AO1 so					
	-327.68 327.67	0.00	=	100 = 1	否	是	参数		
13.92	AO2 data storage(核	其拟输出 2 的数	(据存储)						
	模拟输出 AO2 的存储	<b>首参数</b> 。							
	通过现场总线等设置								
	设置模拟输出 AO2 通	拉嵌入式现场	总线等发送	送一个值(参见 58	3.101 Data	I/O 1 58	1.124 Data I/O		
	24)。			_					
	<b>例如:</b> 设置 58.101 D		2 data storag						
	-327.68 327.67	0.00	-	100 = 1	否	是	参数		

# 14 I/O extension module 1(I/O 扩展模块 1)

I/O 扩展模块 1 的配置。 参数分组的内容视所选 I/O 扩展模块类型而定。

索引	名称									
	文字									
	范围 默认值 设备 比例/16 位现场 易失 运行中修 类型 总线标定值 改									
14.01	Module 1 type (模块:	1类型)								
	第一个 I/O 扩展模块。 激活 I/O 扩展模块 1 ( 0: None (无); 未启 1: FIO-01; 增加四个数 2: FIO-11; 增加两个数 3: FDIO-01; 增加三个 4: FAIO-01; 增加两个	刊。 故字输入和输 故字输入和输 、数字输入以, 模拟输入以	i出以及两个 i出、三个梈 及两个继电	模拟输入和一个模 器输出。 输出。		T	42 MT			
	0 4									
4400	* ***		-	1 = 1	台	Ή				
14.02	Module 1 location(模	块1的位置)	)	1 = 1	省	Ħ				
14.02	Module 1 location (模 第一个 I/O 扩展模块的	<b>块 1 的位置</b> ) I位置。								
14.02	Module 1 location(模 第一个 I/O 扩展模块的 激活并指定第一个 I/O	<b>块 1 的位置</b> ) I位置。								
14.02	Module 1 location(模第一个 I/O 扩展模块的激活并指定第一个 I/O 块上插槽的节点 ID。	块1的位置) 位置。 扩展模块在	控制板上的	安装位置(插槽 1						
14.02	Module 1 location(模 第一个 I/O 扩展模块的 激活并指定第一个 I/O	<b>块 1 的位置</b> ) 位置。 扩展模块在 O扩展模块1	控制板上的1位于第1~	安装位置(插槽 1						

索引	名称	名称									
	文字										
	范围	題 默认值 设备 比例/16 位现场 易失 运行中修 类型									
				总线标定值		改					
	3: <b>Slot3</b> (插槽 3) ; I/0			卜插槽内。							
	4 254: FEA-03 扩展	4 254: FEA-03 扩展模块上插槽的节点 ID。									
	1 254	Slot1	-	1 = 1	否	否	参数				
14.02	M - 1-1-1 - 4-4 (接地	1 64.44.十	•								

### 14.03 | Module 1 status(模块 1 的状态)

第一个 I/O 扩展模块的状态。

- 0: No option (无选件);指定插槽内未检测到模块。
- 1: No communication (无通讯);已检测到模块,但无法与其通讯。
- 2: **Unknown (未知)**; 模块类型未知。
- 15: FIO-01; 已检测到 FIO-01 模块, 且该模块已激活。
- 20: FIO-11; 已检测到 FIO-11 模块, 且该模块已激活。
- 23: FDIO-01; 已检测到 FDIO-01 模块, 且该模块已激活。
- 24: **FAIO-01**; 已检测到 FAIO-01 模块, 且该模块已激活。

0 24	-	-	1 = 1	是	否	信号

## 14.05 DI status (数字输入的状态)

数字输入的状态。

(当 14.01 Module 1 type = FDIO-01 时可见)

显示 DI1 ... DI3 的状态。输入的 ON/OFF 延时(如果已指定)被忽略。由 14.08 DI filter time 定义过滤时间。

第0...2位反映 DI1... DI3 的状态。

例如: 000000000000011b = DI2 和 DI1 为 ON, DI3 为 OFF。

#### 位的分配:

位	名称	值	注释				
0	DI1	1	ON				
1	DI2	1	ON				
2	DI3	1	ON				
3 15	Reserved (保留)						
0000h	EEEEh	_	_	1 = 1	是	丕	信县

## 14.05 DIO status(数字输入输出的状态)

数字输入/输出的状态。

(当 14.01 Module 1 type = FIO-01 或 FIO-11 时可见)

显示扩展模块上 DIO1 ... DIO2/DIO4 的状态。ON/OFF 延时(如果已指定)被忽略。由 14.08 DIO filter time 定义的滤波时间(用于输入模式)。

第 0...3 位反应 DIO1...DIO4 的状态。

该参数激活位的数量取决于扩展模块上数字输入/输出的数量。

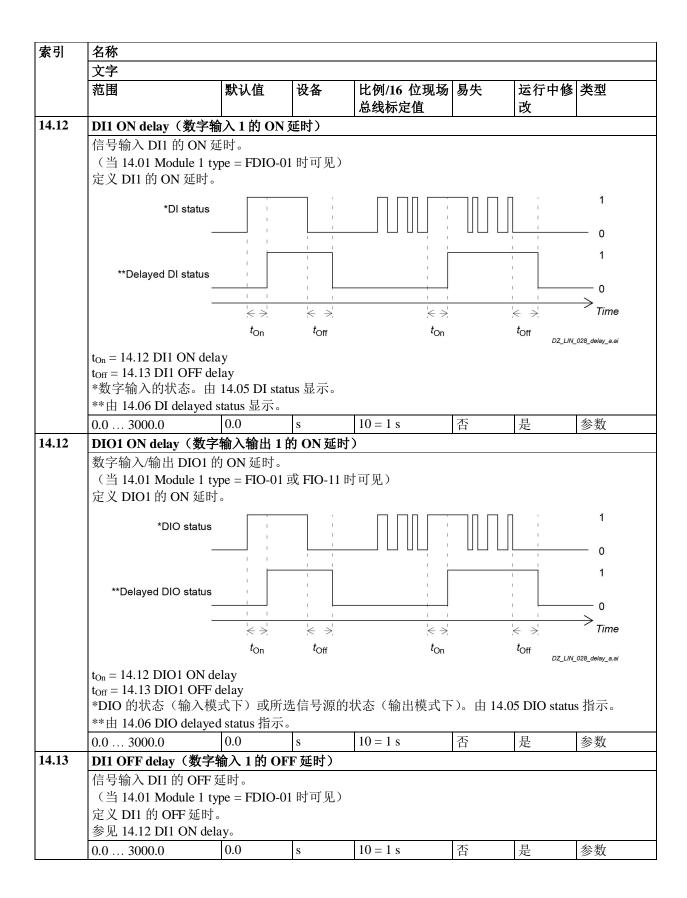
**例如:** 0000000000001001b = DIO1 和 DIO4 为 ON, 其余则为 OFF。

#### 位的分配:

位	名称	值	注释
0	DIO1	1	ON
1	DIO2	1	ON
2	DIO3	1	ON
3	DIO4	1	ON

索引	名称							
	文字							
	范围		默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	4 15	Reserved (保留)						
	0000h I	FFFFh	_	-	1 = 1	是	否	信号
14.06	DI delayed	d status(数:	字输入的数	延时状态)	l	<u> </u>		
	(当 14.01 显示 DI1 . 第 0 2 位 <b>例如</b> : 000 位的分配: 0 1	I Module 1 ty DI3 的延时立反映 DI1 0000000000000000000000000000000000	寸状态。诊 <b>DI</b> 3 的状	该字仅在 ON/ 代态。	OFF延时(如果已持	指定)后;	<b>进行更新</b> 。	
		(保留)						
14.06	DIO delay	ved status (≸		- 俞出的延时状	1=1	是	是	参数
14.06	DIO delay 数字输入/ (当 14.01 显示扩展标 更新。 第 03 位 该参数激》	red status( 输出的延时》 Module 1 ty 模块上 DIO1 定反应 DIO1 活位的数量取 00000000000	收字输入输 状态。 ppe = FIO-0 DIO2 .DIO4 的 以决于扩展	01 或 FIO-11 /DIO4 的延 <sup>日</sup> 状态。 <sup>長模块上数字</sup>	<b>本)</b> 时可见) 寸状态。该字仅在 C 输入/输出的数量。	DN/OFF 延		
14.06	<b>DIO delay</b> 数字输入/ (当 14.01 显示扩展和 更新。 第 03 位 该参数激》 <b>例如</b> : 000 位的分配:	red status( 输出的延时) Module 1 ty 模块上 DIO1 反应 DIO1 活位的数量取 000000000000	收字输入输 状态。 pe = FIO-0 DIO2 .DIO4 的 以决于扩展 01001b = 1	01 或 FIO-11 /DIO4 的延 状态。 g模块上数字 DIO1 和 DIC	<b>本)</b> 时可见) 寸状态。该字仅在 C 输入/输出的数量。	DN/OFF 延		
14.06	<b>DIO delay</b> 数字输入/ (当 14.01 显示扩展和 更新。 第 03 位 该参数激 <b>例如</b> : 000 位的分配:	red status(数 输出的延时》 I Module 1 ty 模块上 DIO1 定反应 DIO1 活位的数量取 000000000000000000000000000000000000	收字输入输 状态。 ppe = FIO-0 DIO2 .DIO4 的 以决于扩展	01 或 FIO-11 /DIO4 的延 <sup>日</sup> 状态。 g模块上数字 DIO1 和 DIC	<b>本)</b> 时可见) 寸状态。该字仅在 C 输入/输出的数量。	DN/OFF 延		
14.06	<b>DIO delay</b> 数字输入/ (当 14.01 显示扩展和 更新。 第 03 位 该参数激》 <b>例如</b> : 000 位的分配:	red status( 输出的延时) Module 1 ty 模块上 DIO1 反应 DIO1 活位的数量取 000000000000	收字输入输 状态。 pe = FIO-0 DIO2 .DIO4 的 以决于扩展 01001b = 1	01 或 FIO-11 /DIO4 的延 状态。 g模块上数字 DIO1 和 DIC	<b>本)</b> 时可见) 寸状态。该字仅在 C 输入/输出的数量。	DN/OFF 延		
14.06	DIO delay 数字输入/ (当 14.01 显示扩展和 更新。 第 03 位 该参数激》 <b>例如</b> : 000 位的分配: 位 0	red status( 输出的延时》 以为 Module 1 ty 以为 DIO1 上反应 DIO1 活位的数量取 000000000000000000000000000000000000	<b>数字输入箱</b> 状态。 pe = FIO-0 DIO2 .DIO4 的 双决于扩展 01001b = 1 <b>値</b>	01 或 FIO-11 /DIO4 的延 <sup>日</sup> 状态。 B模块上数字 DIO1 和 DIC <b>注释</b> ON	<b>本)</b> 时可见) 寸状态。该字仅在 C 输入/输出的数量。	DN/OFF 延		
14.06	<b>DIO delay</b> 数字输入/ (当 14.01 显示扩展材 更新。 第 03 位 该参数激》 <b>例如</b> : 000 位的分配: 位 0	red status( 输出的延时》 以模块上 DIO1 定反应 DIO1 活位的数量取 000000000000000000000000000000000000	<b>数字输入籍</b> 状态。 pe = FIO-0 DIO2 .DIO4 的 双决于扩展 01001b = 1 <u>値</u> 1	(保留)				
14.06	显示 DII DI3 的延时状态。该字仅在 ON/OFF 延时(如果已指定)后进行更新。第 0 2 位反映 DII DI3 的状态。 例如: 00000000000000011b = DI2 和 DI1 为 ON, DI3 为 OFF。 位的分配:  位 名称							
14.06	<b>DIO delay</b> 数字输入/ (当 14.01 显示扩展术 更新。 第 03位 该参数激 <b>例如</b> : 000 位的分配: 位 0 1 2 3 4 15	red status(数输出的延时对例如如 1 Module 1 ty 模块上 DIO1 定反应 DIO1 活位的数量取 000000000000000000000000000000000000	<b>数字输入箱</b> 状态。 pe = FIO-( DIO2 .DIO4 的/ 双决于扩展 01001b = 1	01 或 FIO-11 /DIO4 的延甲 状态。	(本) 时可见) 寸状态。该字仅在 C 输入/输出的数量。 4 为 ON,其余则为	DN/OFF 延 J OFF。	时(如果己	指定)后进行
14.06	415   Reserved (保留)							
	DIO delay 数字输入/ (当 14.01 显示扩展术 更新。 第 03 位 该参数激 例如: 000 位的分配: 位 0 1 2 3 415 DI filter ti 14.05 DI si (当 14.01 定义 14.05	red status(教输出的延时) Module 1 ty 模块上 DIO1 反应 DIO1 活位的数量即 000000000000000000000000000000000000	大字輸入等 大容。 pe = FIO-1 DIO2 DIO4 的 R O1001b = 1 位 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	01 或 FIO-11 /DIO4 的延时 状态。 是模块上数字 DIO1 和 DIO  注释 ON ON ON ON ON ON In In In In In In In In In In In In In	时可见) 时可见) 才状态。该字仅在 C 输入/输出的数量。 4 为 ON,其余则为	DN/OFF 延 J OFF。 是	一 香	指定)后进行

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
14.08	DIO filter time (	数字输入输出滤	波时间)				
	14.05 DIO status 的	的滤波时间常数。					
	(当 14.01 Module	e 1 type = FIO-01	或 FIO-11	时可见)			
	定义 14.05 DIO sta						
	0.3 100.0	10.0	ms	10 = 1  ms	否	是	参数
14.09	DIO1 function ( 孝	数字输入输出 1		<b>"</b>	I.	1	
	数字输入/输出 DI						
	(当 14.01 Module		或 FIO-11	时可见)			
	选择是将扩展模均						
	0: Output (输出)						
	1: Input (输入)						
	0 1	输入	_	1 = 1	否	是	参数
14.11	DIO1 output sour		出1的信号		1		
	数字输入/输出 DI		, <del></del>	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •			
	(当 14.01 Module		或 FIO-11	时可见)			
		* *		来 择要连接到扩展模块	·的 DIO1	的信号/参数	<b></b>
	Other [bit](其它			,, ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	<b>CH C</b>	- H4   H 4   2   2   2   4	
	0: Not energized	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •					
	1: Energized (通						
	2: Enabled (允岁			word 1.			
	3: Ready on (Or						
	4: Ready run ()	<b>运行就绪)</b> ; 06.1	6.b04 Drive	e status word 1.			
	5: Ready referen	ce(给定就绪)	; 06.16.b05	Drive status word 1	)		
	6: At setpoint (	立于设定点);0	6.15.b08 M	ain status word.			
	10: Reverse (反	向),06.21.b02 S	Speed contr	ol status word。			
	11: Zero speed (	零速); 06.21.b0	00 Speed co	ontrol status word.			
	12: Above limit	(高于限幅);06	5.17.b10 Dr	ive status word 2.			
	13: Warning (警	辞);06.15.b07	Main status	s word。			
	14: Tripped (跳						
		* * * * * * * * * * * * * * * * * * * *		tatus word inverted.			
	_			0 Brake control status	8.		
	24: Remote (远						
		trol word bit 0	(继电器输	动出/数字输入输出控	制字第	0 位);10.99	9.600 RO/DIO
	control word。		7 Mb . L. 199 44	Caranta Alaka Salaka da ka	مقمة بيات الرادي		
		trol word bit 1	(继电器输	治出/数字输入输出控	刊字第	1位);10.99	9.b01 RO/DIO
	control word		\ \\\\ \\ \\ \\\\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\		사사 수식 1대 수	• 100	0.1.0 <b>0</b> D.0/D.10
		trol word bit 2	(继电器箱	治出/数字输入输出控	制子界	2位);10.99	9.602 RO/DIO
	control word。		/ /M + = = +/		- #u <del>-&gt; #</del>	0 8 10 00	2100 B0/DIO
		trol word bit 8	(独电器制	治出/数字输入输出控	刊子界	8位);10.99	9.608 RO/DIO
	control word。	tuol word hit A	(松山 思料	(本) (本) (本) (本)	生中华	<b>0</b> ( <del>2)</del> 10.00	) h00 D0/D10
		u or word Dit 9	(	<sub>命出/数字输入输出控</sub>	一門一子	ラ 1年7 ;10.95	7.UUY KU/DIU
	control word。	+ +++		1 1	云	В	<b>会业</b>
	0 44	未带电	-	1 = 1	否	是	参数



索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型
				总线标定值		改	
14.13	DIO1 OFF delay			时)			
	数字输入/输出 DIC						
	(当 14.01 Module						
	定义 DIO1 的 OFF		数字输出或数	文字输入时)。			
	参见 14.12 DIO1 O			10 1	<del>*</del>	Тн	公 火
4444	0.0 3000.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数
14.14	DIO2 function(数		的功能)				
	数字输入/输出 DIC		<del></del>	4च व ∖			
	(当 14.01 Module 选择扩展模块的 D	* 1					
	0: <b>Output</b> (输出)			• 0			
	1: Input (输入)						
	0 1	输入	-	1 = 1	否	是	参数
14.16	DIO2 output source		出2的輸出		Н	<i>A</i> C	2 X
1	数字输入/输出 DIC		ш ~ н 1 ш ш	IH JWA7			
	(当 14.01 Module		或 FIO-11 F	寸可见)			
	在参数 14.14 DIO2	* 1			信号/参数	位。	
	参见 14.11 DIO1 o					,	
	0 44	未带电	-	1 = 1	否	是	参数
14.17	DI2 ON delay(数	字输入2的ON	(延时)	•		•	
	信号输入 DI2 的 O	N延时。					
	(当 14.01 Module	1 type = FDIO-	01 时可见)				
	定义 DI2 的 ON 延	时。					
	参见 14.12 DI1 ON	delay <sub>°</sub>					
	0.0 3000.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数
14.17	DIO2 ON delay (	数字输入输出 2	的开启延迟	.)			
	数字输入/输出 DIC						
	(当 14.01 Module	* 1	或 FIO-11 🗈	寸可见)			
	定义 DIO2 的 ON 3						
	参见 14.12 DIO1 O			T	1	T	Laure
	0.0 3000.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数
14.18	DI2 OFF delay(数		FF 延时)				
	信号输入 DI2 的 O						
	(当 14.01 Module		01 时可见)				
	定义 DI2 的 OFF 如						
	参见 14.12 DI1 ON		1.	10 1 -	不	Тв	<b>会</b> 数
	0.0 3000.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数

索引	名称							
	文字							
	范围	III	<b>默认值</b>	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
14.18	DIO2 OFF	delay(数字	俞入输出 2	的 OFF 延	付)		•	
	数字输入/输	俞出 DIO2 的 (	OFF延时。					
		Module 1 type		或 FIO-11 时	†可见)			
		的 OFF 延时。						
		DIO1 ON dela	•	1	T		T	T
	0.0 3000		0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数
14.19		ion(数字输		的功能)				
		俞出 DIO3 的功						
		Module 1 type			LA >			
		展模块的 DI			输入。			
	_	(输出);DIO						
	0 1	<b>输入)</b> ; DIO3	) 用作剱子 俞入	·	1 = 1	否	是	参数
14.19				-     -    -	1 = 1	百	定	
14.19		sion function	(快)( 1)( 1)	(监控切配)				
	模拟输入的							
		Module 1 type						
					和/或最大限幅时的	的动作。		
		植的限幅通过						
			月模拟输入	、信号监控。	比如,设置 22.11	Speed refe	rence $1 = AI$	1 scaled AI2
	scaled 或 Al							
		m(无动作)	*					
		故障);产生		-				
		<b>g(警告)</b> ;产	生警告 A	.8A0 AI supe	rvision。			
	警告!	. (코)	±.,,) . A	1.1 711.74.1-7-7-				
		通讯中断的情						>>
	_				告 A8A0 AI superv	vision,运行	<b>丁速度为变</b>	<b>流器警告</b> 前速
		次速度是迪克	ॻ 850 ms 1	比 <b>迪</b> 滤波器 1	速度反馈确定的。			
	<b>警告!</b>	· ) 콧 ) 코 그는 Net 4.4. k	* \u \u \u	1.1. / N. / + \ - / -				
		通讯中断的情					• • +	hm )去
	_				将产生警告 A8A	AO AI supei	'Vision, 井:	<b>忙</b> 速及
	_	l reference safe	中正义的	儿鼠。				
	警告!	- 7男 7.11 中 座 6.47 平	主四 下 宍 厶	业业生活	<u>:</u>			
		通讯中断的情		三地继续运行 		<del>7.</del>	П	6 W.
1100	0 4		无动作	- Harris Ind N	1 = 1	否	是	参数
14.20		sion selection	(模拟输力	(监控选择)				
	模拟输入监			D.				
		Module 1 type						
		supervision fu	inction 监扎	空 AI1 AI	2/AI3 的限幅。			
	位的分配:							1
	位	名称	值	注释	T. Her I			
	0	AI1 < 最小f			<b>曼小限幅监控激活</b>			
	1	AI1 > 最大值	直   1	AII 的旨	是大限幅监控激活			

	名称									
			関レバ 存む	) II. Az	Hebitac Barbi 17	日止	17. 67. 4. 64	ᅶᄼᆓᆑ		
	范围		默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值		运行中修 改			
	2	AI2 < 最小	值 1	AI2 的	的最小限幅监控激活					
	3	AI2 > 最力	(值 1	AI2 的	的最大限幅监控激活					
	4	AI3 < 最小		AI3 ff	的最小限幅监控激活					
	5	AI3 > 最力	(值 1	AI4 fr	的最大限幅监控激活					
	6 15	Reserved (保留)								
	例如: 14.34 AI1 1	$\max = 7.000  \text{V}$	V,那么大	于 8.000 V	见 14.30 AI1 unit sele 时激活监控动作。 A 时激活监控动作。	ection <sub>°</sub>				
	0000h F		0000h	2.000 III	1 = 1	否	是	参数		
4.21	000011 111 1	out source (3				П	足	少奴		
7.21		输出 DIO3的		1円 5月74年	1111 J 1087					
				1 바퀴미 /						
		Module 1 typ			控列 DIO2 的 / 年早/名	> 粉 / 六				
				put 的 安廷1	接到 DIO3 的信号/参	>				
		DIO1 output			1 1	<del></del>	l e	会业		
	0 44	-	未带电	-	1 = 1	否	是	参数		
4.22		elay(数字输		日延迟)						
		DI3的 ON 延								
		Module 1 ty	pe = FDIO-	01 时可见)						
		的 ON 延时。								
	参见 14.12	DI1 ON dela	ıy۰							
								,		
	0.0 3000		0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数		
4.22						否	是	参数		
4.22	DIO3 ON	0.0	<u></u> 输入输出 3	的 ON 延		否	是	参数		
14.22	DIO3 ON 数字输入/s	0.0 delay(数字	<b>输入输出</b> 3 J ON 延时。	的 ON 延		否	是	参数		
14.22	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/3 (当 14.01	0.0 <b>delay(数字</b> 输出 DIO3 的	<b>输入输出</b> 3 J ON 延时。 pe = FIO-0	的 ON 延		否	是	参数		
4.22	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/ <sup>2</sup> (当 14.01 定义 DIO3	0.0 <b>delay(数字</b> 输出 DIO3 的 Module 1 tyj	<b>输入输出3</b> J ON 延时 a pe = FIO-0	的 ON 延		否	是	参数		
4.22	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/ <sup>2</sup> (当 14.01 定义 DIO3	0.0 <b>delay(数字</b> 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de	<b>输入输出3</b> J ON 延时 a pe = FIO-0	的 ON 延		否	是是	参数		
	数字输入/5 (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000	0.0 <b>delay(数字</b> 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de	<b>输入输出</b> 3 J ON 延时。 pe = FIO-0。 elay。 0.0	3 的 ON 延 1 时可见) s	付)					
	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/ <sup>2</sup> (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000 <b>AI force se</b>	D.O delay(数字 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de D.O election(模才	输入输出 3 JON 延时。 pe = FIO-0 slay。 0.0 以输入强制	3 的 ON 延 1 时可见) s	付)					
	DIO3 ON 数字输入/3 (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000 AI force se 模拟输入的	D.O  delay(数字 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de D.O  election(模 的强制值选择	输入输出 3 JON 延时。 pe = FIO-0 elay。 0.0 以输入强制	s 的 ON 延 () () () () () () () () () () () () ()	时) 10 = 1 s					
14.22	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/3 (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000 <b>AI force se</b> 模拟输入的 (当 14.01	D.0  delay(数字 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de D.0  election(模類 Module 1 ty Module 1 ty	输入输出 3 JON 延时 3 pe = FIO-0 elay。 0.0 以输入强制	s   <b>选择</b> )	<b>村)</b> 10=1s )1时可见)	否	是	参数		
	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/3 (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000 <b>AI force se</b> 模拟输入的 (当 14.01 上位机可以	D.O  delay(数字 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de D.O  election(模 Module 1 ty 以读取 AII .	<b>输入输出 3</b> JON 延时 3 pe = FIO-0 6 lay。 0.0 以输入强制 5 E器 3 pe = FIO-11 AI2/AI3	s   b ON 延   c	<b>対)</b> 10=1s  10可见) 数。同时提供一个强	否	是	参数		
	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/2 (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000 <b>AI force se</b> 模拟输入的 (当 14.01 上位机可见的。当 14.	D.O  delay(数字 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de D.O  election(模 Module 1 ty 以读取 AI1 . 22 DI force s	<b>输入输出 3</b> JON 延时 3 pe = FIO-0 6 lay。 0.0 以输入强制 5 E器 3 pe = FIO-11 AI2/AI3	s   b ON 延   c	<b>村)</b> 10=1s )1时可见)	否	是	参数		
	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/3 (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000 <b>AI force se</b> 模拟输入的 (当 14.01 上位机可以的。当 14. 位的分配:	D.O  delay(数字 输出 DIO3 的 Module 1 tyl 的 ON 延时 DIO1 ON delection(模i Ma制值选择 Module 1 tyl 以读取 AI1 . 22 DI force s	输入输出 3 J ON 延时。 pe = FIO-0 a blay。 0.0 以输入强制 a c c c c c c c c c c c c c c c c c c	s   b ON 延   s   l 时可见)    <b>  选择)</b>   或 FAIO-0 的真实读数对应的位为	<b>対)</b> 10=1s  10可见) 数。同时提供一个强	否	是	参数		
	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/2 (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000 <b>AI force se</b> 模拟输入的 (当 14.01 上位机可见的。当 14.	delay(数字 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de 0.0 election(模類 的强制值选择 Module 1 ty 以读取 AI1 . 22 DI force s	<b>输入输出 3</b> JON 延时 3 pe = FIO-0 8 lay。 0.0 <b>以输入强制</b> 5 E器 3 pe = FIO-11	s   b ON 延	<b>対)</b> 10=1s  11可见) 数。同时提供一个强 71时,强制值生效。	否量制值给名	  是   	参数 ,用作测记		
	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/3 (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000 <b>AI force se</b> 模拟输入的(当 14.01 上位机可以的。当 14.位的分配: 位	D.O  delay(数字 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de D.O  election(模 Module 1 ty 以读取 AI1 . 22 DI force s	输入输出 3 J ON 延时 3 pe = FIO-0 s clay 3 0.0 以输入强制 EB 3 pe = FIO-1 AI2/AI3 election 中 值 1	s   S   S   S   S   S   S   S   S   S	10 = 1 s	否 最制值给金 5 14.28 A	是 每个模拟输入 All force data f	参数 ,用作测证 为值。		
	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/3 (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000 <b>AI force se</b> 模拟输入的 (当 14.01 上位机可以的。当 14. 位的分配: 位 0 1	D.O  delay(数字 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de D.O  election(模 Module 1 ty 以读取 AI1 . 22 DI force s  A称 AI1 AI2	輸入輸出 3 J ON 延时。 pe = FIO-0 elay。 0.0 以輸入强制 経器。 pe = FIO-1: AI2/AI3 election 中	S	10 = 1 s  10 = 1 s  D1 时可见) 数。同时提供一个强 了 1 时,强制值生效。 式:将 AII 强制设为	否 编制值给邻 到 14.28 A 到 14.43 A	是 每个模拟输入 III force data fi II2 force data f	参数 ,用作测记 勺值。 勺值。		
	<b>DIO3 ON</b> 数字输入/3 (当 14.01 定义 DIO3 参见 14.12 0.0 3000 <b>AI force se</b> 模拟输入的(当 14.01 上位机可以的。当 14.位的分配: 位	D.O  delay(数字 输出 DIO3 的 Module 1 ty 的 ON 延时 DIO1 ON de D.O  election(模 Module 1 ty 以读取 AI1 . 22 DI force s	输入输出 3 J ON 延时 3 pe = FIO-0 s clay 3 0.0 以输入强制 EB 3 pe = FIO-1 AI2/AI3 election 中 值 1	S	10 = 1 s	否 编制值给邻 到 14.28 A 到 14.43 A	是 每个模拟输入 III force data fi II2 force data f	参数 ,用作测记 勺值。 勺值。		

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	(保留)						
			T			Γ	
	0000h FFFFh	0000h	-	1 = 1	是	是	参数
14.23	DI3 OFF delay(数字轴	俞入 3 的 OFI	F延时)				
	信号输入 DI3 的 OFF 3	E时。					
	(当 14.01 Module 1 typ	e = FDIO-01	时可见)				
	定义 DI3 的 OFF 延时。						
	参见 14.12 DI1 ON dela	. <b>y</b>					
	0.0 3000.0	0.0	s	10 = 1  s	否	是	参数
14.23	DIO3 OFF delay(数字	输入输出3	的 OFF 延	寸)			
	数字输入/输出 DIO3 的	J OFF 延时。					
	(当 14.01 Module 1 typ	e = FIO-01 ₽	寸可见)				
	定义 DIO3 的 OFF 延时	•					
	参见 14.12 DIO1 ON de	lay。					
	0.0 3000.0	0.0	s	10 = 1  s	否	是	参数

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修改	类型					
14.24	DIO4 function(数号	学输入输出 41	的功能)		<u> </u>							
	(当 14.01 Module 1	type = $FIO-01$	时可见)									
	选择扩展模块的 DIC	04 用作数字箱	<b>向出还是输入</b>	<b>\</b> 0								
	_											
	_		字输入。	1	T							
	0 1	输入	-	1 = 1	否	是	参数					
14.26			出4的输出	信号源)								
		-	要连接到 D	IO4 的信号/参数位	<u>Ĺ</u> o							
	•			Τ		T	de stat					
	-			1 = 1	台	是	参数					
14.26		類輸入1的9	实际值)									
			n									
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见)											
		尼尔 All 的值。		14000 4 4	н	1	Δ. Π					
		-	mA 或 V		是	台	信号					
14.05		<del></del>	44 0277711									
14.27				-)								
		* 1	的 円 地 /									
			c	10 – 1 s	不	<b></b>	会粉					
14.27				10 – 1 3	П	上 上	多					
17,27			小足阻力									
			或 FAIO-01	时可见)								
			- 5% TAIO-01	. H1 ⊷1 ⊅□ /								
			14.36 AI1 s	scaled at AI1 max.								
			-		是	否	信号					
	32767.000				,		III 3					
14.28	DIO4 OFF delay(数	女字输入输出	4的 OFF 延	时)	•	•						
	数字输入/输出 DIO4	的 OFF 延时	0									
	Diod output source (数字输入输出 4 的输出信号源)   数字输入输出 DiOd 的信号源。											
	数字输入/输出 DIO4 的功能。 (当14.01 Module 1 type = FIO-01 时可见) 选择扩展模块的 DIO4 用作数字输出还是输入。 0: Output (输出); DIO4 用作数字输出还是输入。 0: Output (输出); DIO4 用作数字输出。 1: Input (输入); DIO4 用作数字输入。 01											
	参见 14.12 DIO1 ON	delay。										
	文字   表別   表別   表別   表別   表別   表別   表別   表											
14.28	AI1 force data(模扎	以输入1的强制	制数据)									
	模拟输入 AI1 的强制	<b> </b> 值。										
	(≝ 14.01 Module 1	type = FIO-11	或 FAIO-01	时可见)								

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型
				总线标定值		改	
	可用于代替真实输入值	的强制值。'	常在测试时	使用。			
	参见 14.22 AI force sele	ction。					
	-22.000 22.000 或	0.000	mA 或 V	1000 = 1  mA	是	是	参数
	-11.000 11.000			或 V			

索引	名称							
	文字							
	范围		默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
14.29	AI1 HW sv	vitch position	(模拟输)	入1的硬件	开关位置)		u.	•
	(当 14.01 显示 I/O 扩 电流/电压;	战通过 96.27 <b>€</b>	e = FIO-11 牛电流/电压 必须与 14	玉选择器的d30 AI1 unit			需要重启 I/	O 模块(通过
	10: mA; 2 10	毫安培。		mA 或 V	1 – 1	是	否	信号
14.30		 lection(模拟	-  協) 1 的		1 – 1	疋	首	1百 与
	(当 14.01 设置模拟轴 14.29 AI1 F	IW switch pos ∕O 模块(通) 寺。	e = FIO-11 位。为 m sition 同时	A 或 V,与 也显示了硬	I/O 扩展模块的设件设置。			
	2 10		mA	mA 或 V, 与 I/O 扩展模块的设置一致(见 I/O 扩展模块的手册)。         时也显示了硬件设置。         电源或通过 96.27 Control board boot)才能使硬件设置有效。         mA 或 V				
14.31		 (继电器输出		IIIA X V	1 – 1	П	足	多
	显示 I/O 扩 <b>例如</b> : 0000 位的分配: 位 0	展模块上 RC 000000000000000000000000000000000000	01 RO2	的状态。				
	2 15	Reserved (保留)						
	0000h F	FFFh		_	1 = 1	是	否	信号
14.31		ain(模拟输			1	, C	H	IH 3
	(当 14.01 选择 AI1 的 参见 14.32 0: <b>No filte</b>	; 500 微秒。 毫秒。 毫秒。	e = FIO-11 间常数。 e。	或 FAIO-01	时可见)			

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	7: <b>7.9375 ms</b> ; 7.9375 章	<b>憂秒</b> 。					
	0 7	1 ms	μs 或 ms	1 = 1	否	是	参数

索引 名称 文字 范围 默认值 设备 比例/16 位现场 易失 运行中修 类型 总线标定值 改 14.32 AI1 filter time (模拟输入 1 的滤波时间) 模拟输入 AI1 的滤波时间常数。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见) 定义AII 的滤波时间常量。 % A Unfiltered signal 100 63 Filtered signal  $O = I \times (1 - e^{-t/T})$ I = filter input (step) O = filter output t = timeT = filter time constant SF\_880\_024\_DCS\_filter\_a.ai 该信号还会受硬件滤波的影响。参见 14.31 AI1 filter gain。 0.000 ... 30.000 0.100 1000 = 1 s否 是 参数 14.33 AI1 min (模拟输入 1 的最小值) 模拟输入AI1的最小值。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见) 定义 AI1 的最小值,以 mA 或 V 为单位。 参数 14.33 和 14.34 设置模拟输入信号的下限和上限,以 mA 或 V 为单位。标定参数 14.35 和 14.36 按以下方式定义与这些限幅对应的内部值:

名称							
文字							
范围		默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	Al <sub>scaled</sub> (1	14.27)					
	14.36						
			   Al <sub>in</sub> (14.2	6)			
14.33		1	4.34	0)			
1							
		4.05					
		4.35 DZ_L	IN_018_analog_a.ai				
-22.000	22.000 或	-20.000 或	mA 或 V	1000 = 1 mA	否	是	参数
-11.000		-10.000	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	或V			2 3

索引	名称									
200	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型			
14.34	RO1 source(继电器输出 1 的信号源)									
	继电器输出 RO1 的信号源。									
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-01 或 FDIO-01 时可见) 选择要连接到 RO1 的信号/参数位。 参见 14.11 DIO1 output source。									
	多见 14.11 DIO1 output 0 44	未带电		1 = 1	禾	В	<b>全</b> 粉			
14.34		<u> </u>	-	1 – 1	否	是	参数			
14.34	AII max(模拟输入 1 的最大值)									
		模拟输入 AI1 的最大值。								
		(当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见) 定义 AI1 的最大值,以 mA 或 V 为单位。								
	た X AII 的取入恒, 以 mA 或 V 万平位。   参见 14.33 AI1 min.									
	-22.000 22.000 或	20.000 或	mA 或 V	1000 = 1  mA	否	是	参数			
	-11.000 11.000	10.000		或V			2 37			
14.35	RO1 ON delay(继电	器输出1的 🕻	N 延时)	1		I				
	继电器输出 RO1 的 ON 延时。									
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-01 或 FDIO-01 时可见)									
	定义 RO1 的 ON 延时。									
	status of					1 ;	1			
	selected source	i	1			į.				
	_						— o			
							1			
	RO status	1	1	1						
		1 1	1 1		<u> </u>					
				$\stackrel{!}{\leftarrow} \Rightarrow \stackrel{!}{\mid}$		← ⇒ Time				
		$t_{On}$	$t_{Off}$	$t_{On}$		t <sub>Off</sub>	000 dalam a si			
	to = 14.35 RO1 ON del	oz_lin_028_delay_a.ai								
	$t_{\text{Off}} = 14.36 \text{ RO1 OFF de}$									
	0.0 3000.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
14.35	AI1 scaled at AI1 min	(模拟输入1	最小值所构	示定的模拟输入 1)	)					
	模拟输入 AII 的最小值对应的标定后的内部值。									
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见)									
	14.33 AI1 min 所定义的 AI1 最小值相对应的内部值。									
	参见 14.33 AI1 min.									
	-32768.000	-100.000	-	1 = 1	否	是	参数			
	32767.000	HH 54 . 5 55								
14.36	RO1 OFF delay (继电器输出 1 的 OFF 延时)									
	继电器输出 RO1 的 OFF 延时。									
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-01 或 FDIO-01 时可见) 定义 RO1 的 OFF 延时。									
	定义 ROI 的 OFF 她的。 参见 14.35 ROI ON delay。									
	多见 14.33 ROT ON de 0.0 3000.0	0.0	c	10 = 1  s	否	是	参数			
	0.0 3000.0	0.0	S	10 - 1 8	П	上	<b>少</b> 奴			

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型		
4.36	AI1 scaled at AI1 max	(按模拟输)	1 最大值	示定的模拟输入1	)				
	模拟输入 AI1 的最大值对应的标定后的内部值 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见) 14.34 AI1 max 所定义的 AI1 最大值相对应的内部值。 参见 14.33 AI1 min.								
	-32768.000 32767.000	100.000	-	1 = 1	否	是	参数		
4.37	RO2 source(继电器输出 2 的信号源)								
	<ul> <li>继电器输出 RO2 的信号源。</li> <li>(当 14.01 Module 1 type = FIO-01 或 FDIO-01 时可见)</li> <li>选择要连接到 RO2 的信号/参数位。</li> <li>参见 14.11 DIO1 output source。</li> <li>0 44</li> <li>未带电 - 1 = 1</li> <li>否 是 参数</li> </ul>								
4.38	RO2 ON delay(继电		-  N  延快	1 – 1	Н	足	多奴		
	继电器输出 RO2 的 ON 延时。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-01 或 FDIO-01 时可见) 定义 RO2 的 ON 延时。 参见 14.35 RO1 ON delay。  0.0 3000.0								
4.39	RO2 OFF delay(继电		OFF 延肘)			1,0	2 370		
	继电器输出 RO2 的 OFF 延时。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-01 或 FDIO-01 时可见) 定义 RO2 的 OFF 延时。 参见 14.35 RO1 ON delay。  0.0 3000.0								
4.41	AI2 actual value(模技	以输入2的实	<u></u> 际值)		l		I .		
	模拟输入 AI2 的值。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见) 以 mA 或 V 单位显示 AI2 的值。  -22.000 22.000或 - mA 或 V 1000 = 1 mA 是 否 信号 -11.000 11.000								
14.42	AI2 scaled value(模拟输入 2 的标定值)								
	模拟输入 AI2 的标定值。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见) 显示标定后 AI2 的值。 参见 14.50 AI2 scaled at AI2 min 和 14.51 AI2 scaled at AI2 max。								
	-32768.000 32767.000	-		1 = 1	是	否	信号		
14.43	AI2 force data(模拟输入 2 的强制数据)								
	模拟输入 AI2 的强制值。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见) 可用于代替真实输入值的强制值。常用于测试时使用。								

索引	名称							
	文字							
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型	
				总线标定值		改		
	参见 14.22 AI force selection。							
	-22.000 22.000 或	0.000	mA 或 V	1000 = 1  mA	是	是	参数	
	-11.000 11.000			或 V				
14.44	AI2 HW switch position(模拟输入 2 的硬件开关位置) 模拟输入 AI2 的单位选择开关。							
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见)							
	显示通过硬件设置的 I/O 扩展模块电流/电压的单位。							
	电流/电压单位的设置必须与 14.45 AI2 unit selection 所做的单位选择相符。需要重启 I/O 模块(通过开关电源或通过 96.27 Control board boot)才能使硬件设置有效。 2: V; 伏特。							
	10: mA; 毫安培。							
	2 10	-	mA 或 V	1 = 1	是	否	信号	

14.45	名称 文字 范围	默认值	\n &z												
14.45	范围	默认值	\п. <i>k</i> т	文字											
-	ATO414' (#		设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型								
	AI2 unit selection(模拟输入 2 的单位选择)														
	模拟输入 AI2 的单位选择。														
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见)														
	选择 AI2 的单位。设置为 $\mathrm{mA}$ 或 $\mathrm{V}$ ,与 $\mathrm{I/O}$ 扩展模块的设置一致(见 $\mathrm{I/O}$ 扩展模块的手册)。14.4														
	AI2 HW switch position														
	需要重启 I/O 模块()				ot) 才能侵	<b>使硬件设置</b> 有	<b>可效</b> 。								
	2: V; 伏特。														
	10: mA; 毫安培。														
	2 10	mA	mA 或 V	1 = 1	否	是	参数								
14.46	AI2 filter gain(模拟	輸入 2 的滤液			I										
	模拟输入AI2的硬件滤波时间常数。														
	模拟输入 AI2 的硬件滤波时间常数。   (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见)														
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时 可 见 )   选择 AI2 的硬件滤波时间常数。														
	选择 AI2 的硬件滤波时间常数。 参见 14.47 AI2 filter time。														
	参见 14.47 Al2 filter time。  0: <b>No filtering(无滤波)</b> ; 无滤波。														
	0: No filtering ( <b>尤滤波</b> );														
1	2: <b>250</b> μs; 250 微秒。														
	3: <b>500</b> µs; 500 微秒。														
	4: <b>1 ms</b> ; 1 毫秒。														
	5: 2 ms; 2 毫秒。														
	6: <b>4 ms</b> ; 4 毫秒。														
	7: <b>7.9375 ms</b> ; 7.9375	毫秒。													
	0 7	1 ms	μs 或 ms	1 = 1	否	是	参数								
14.47	AI2 filter time(模拟	输入 2 的滤池			l .	-	ı								
I	模拟输入 AI2 的滤波														
	(当 14.01 Module 1 t		或 FAIO-01	时可见)											
	定义 AI2 的滤波时间	• •	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	, , ,,,,,											
	% <b>A</b>	, —													
	Un ∠	filtered signa	L												
	100														
	63 Filtered signal														
	/														
	<b>   </b>														
	<u> </u>		$\longrightarrow t$												
	T														
	$O = I \times (1 - e^{-t/T})$														
	I = filter input (step)														
	O = filter output														
	<i>t</i> = time T = filter time cor	netant													
	i – inter time cor		180_024_DCS_filter_a.ai												

索引	名称									
	文字	文字								
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型			
				总线标定值		改				
	该信号还会受硬件滤波	的影响。参	见 14.46 AI2	2 filter gain。						
	0.000 30.000	0.100	S	1000 = 1  s	否	是	参数			

索引	名称													
	文字													
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型							
14.48	AI2 min (模拟输入 2	 的最小值)	1			1 .24								
		模拟输入 AI2 的最小值。												
	(当 14.01 Module 1 ty 定义 AI2 的最小值,以	pe = FIO-11 頁 从mA或V为	单位。		J. V. D.	Les control	<b>-</b>							
	参数 14.48 和 14.49 设置模拟输入信号的下限和上限,以 mA 或 V 为单位。标定参数 14.50 和 14.5 按以下方式定义与这些限幅对应的内部值:													
	Al <sub>scaled</sub> (14.42)													
	14.51													
	14.48 Al <sub>in</sub> (14.41)													
	-22.000 22.000 或 -11.000 11.000	-20.000 或 -10.000	mA 或 V	1000 = 1 mA 或 V	否	是	参数							
14.49	-11.000 11.000													
	模拟输入 AI2 的最大值。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见) 定义 AI2 的最大值,以 mA 或 V 为单位。 参见 14.48 AI2 min.													
	-22.000 22.000 或	20.000 或	mA 或 V	1000 = 1  mA	否	是	参数							
	-11.000 11.000	10.000		或V										
14.50	AI2 scaled at AI2 min				)									
	(当 14.01 Module 1 ty 与 14.48 AI2 min 所定)	pe = FIO-11 [	或 FAIO-01	时可见)										
		T	1	1	T	T								
	-32768.000 32767.000	-100.000	-	1 = 1	否	是	参数							
14.51	AI2 scaled at AI2 max	(按模拟输)	、2最大值	示定的模拟输入 2	)	ı								
	模拟输入 AI2 的最大值 (当 14.01 Module 1 ty 与 14.49 AI2 max 所定	pe = FIO-11 5	或 FAIO-01	时可见)										
	参见 14.48 AI2 min.													
	-32768.000 32767.000	100.000	-	1 = 1	否	是	参数							
	定义 AI2 的最大值,是参见 14.48 AI2 min22.000 22.000 或 -11.000 11.000  AI2 scaled at AI2 min模拟输入 AI2 的最小值(当 14.01 Module 1 ty与 14.48 AI2 min 所定参见 14.48 AI2 min32768.000  AI2 scaled at AI2 max模拟输入 AI2 的最大值(当 14.01 Module 1 ty与 14.49 AI2 max 所定参见 14.48 AI2 min32768.000	20.000 或 10.000 (按模拟输入 查对应的标定 pe = FIO-11 或 文的 AI2 最小 -100.000 (按模拟输入 查对应的标定 更可应的标定 pe = FIO-11 或 义的 AI2 最为	单位。 mA 或 V 2 最小值材 后的内部值或 FAIO-01。值相对应的 - 2 最大值材 后的内部值或 FAIO-01。位相对应的	1000 = 1 mA 或 V 示定的模拟输入 2 。 时可见) 内内部值。 1 = 1 <b>示定的模拟输入 2</b> 。 时可见)	否)	是	参数							

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型		
				总线标定值		改			
14.56	AI3 actual value(模拟输入 3 的实际值)								
	模拟输入AI3的值。								
	(当 14.01 Module 1 typ		寸可见)						
	以 mA 或 V 显示 AI3 的值。								
	-22.000 22.000 或	-	mA 或 V	1000 = 1  mA	是	否	信号		
	-11.000 11.000			或V					

索引	名称													
	文字													
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型							
14.57	AI3 scaled value(模	AI3 scaled value(模拟输入 3 的标定值)												
	模拟输入 AI3 的标定值。													
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-11 时可见)													
	显示标定后 AI3 的值。 参见 14.65 AI3 scaled at AI3 min 和 14.66 AI3 scaled at AI3 max。													
	参见 14.65 AI3 scaled	at AI3 min和	14.66 AI3 s	caled at AI3 max.										
	-32768.000 32767.000		-	1 = 1	是	否	信号							
14.58	AI3 force data (模拟输入 3 的强制数据)													
11100	模拟输入AI3的强制值。													
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-11 时可见)													
	可用于代替真实输入值的强制值。常用于测试。													
	参见 14.22 AI force selection。													
	-22.000 22.000 或	0.000	mA 或 V	1000 = 1  mA	是	是	参数							
	-11.000 11.000			或V										
14.59	AI3 HW switch position(模拟输入 3 的硬件开关位置)													
	模拟输入AI3的单位选择开关。													
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-11 时可见)													
	显示通过硬件设置的 I/O 扩展模块电流/电压的单位。													
	电流/电压选择器的设置必须与14.60 AI3 unit selection 所做的单位选择相符。需要重启 I/O 模块(这过开关电源或通过 96.27 Control board boot)才能使硬件设置有效。													
	2: V: 伏特。													
	2: V; 从村。   10: mA; 毫安培。													
	210		mA 或 V	1 = 1	是	否	信号							
14.60				1 - 1	Æ	Н	I IH . J							
14.00	AI3 unit selection (模拟输入 3 的单位选择)     模拟输入 AI3 的单位选择。													
	(当 14.01 Module 1 type = FIO-11 时可见)													
	选择 AI3 的单位。设置为 $\mathrm{mA}$ 或 $\mathrm{V}$ ,与 $\mathrm{I/O}$ 扩展模块的设置一致(见 $\mathrm{I/O}$ 扩展模块的手册)。14.5													
	AI3 HW switch position 同时也显示了硬件设置。													
	需要重启 I/O 模块(通过开关电源或通过 96.27 Control board boot)才能使硬件设置有效。													
	2: V; 伏特。													
	10: mA; 毫安培。			_	1	1	r							
	2 10	mA	mA 或 V	1 = 1	否	是	参数							
14.61	AI3 filter gain(模拟													
	模拟输入 AI3 的硬件													
	(当 14.01 Module 1 t		时可见)											
	选择 AI3 的硬件滤波													
	参见 14.62 AI3 filter ti		ŀ											
	0: <b>No filtering(无滤</b> 1: <b>125</b> µ s; 125 微秒。		又。											
	1: 125 µs; 125 微秒。 2: 250 µs; 250 微秒。													
	3: <b>500</b> μs; 500 微秒。													
	4: <b>1 ms</b> ; 1 毫秒。	,												
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·													

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型		
	5: <b>2 ms</b> ; 2 毫秒。								
	6: <b>4 ms</b> ; 4 毫秒。								
	7: <b>7.9375 ms</b> ; 7.9375 毫	<b>逐秒</b> 。							
	0 7	1 ms	μs 或 ms	1 = 1	否	是	参数		

索引	名称									
1	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型			
14.62	AI3 filter time(模拟轴	介入3的滤波	时间)	1		ı	1			
	100	pe = FIO-11 序 定量。 Iltered signal ered signal	打可见) ─────────────────── t							
	该信号还会受硬件滤波	皮的影响。参	见 14.61 AI		Г.	1	T			
	0.000 30.000	0.100	S	1000 = 1  s	否	是	参数			
14.63	AI3 min(模拟输入 3 的最小值)									
	模拟输入 AI3 的最小值 (当 14.01 Module 1 ty 定义 AI3 的最小值,以 参数 14.63 和 14.64 设 按以下方式定义与这些 Al <sub>scaled</sub> (14.57) 14.66	pe = FIO-11	J单位。 言号的下限利 内部值: (14.56) ►	和上限,以 mA 或	Ⅴ 为单位。	标定参数	14.65 和 14.66			
	-22.000 22.000 或	-20.000 或	mA 或 V	1000 = 1  mA	否	是	参数			
	-11.000 11.000	-10.000		或V						
14.64	AI3 max(模拟输入 3	的最大值)								

索引	名称												
	文字												
	范围		默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型					
	(当14.01	模拟输入 AI3 的最大值。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 时可见) 定义 AI3 的最大值,以 mA 或 V 为单位。											
	定义 AI3 的参见 14.63		mA 或 V 为	7里位。									
	-22.000 2 -11.000		20.000 或 10.000	mA 或 V	1000 = 1 mA 或 V	否	是	参数					
14.65	AI3 scaled	at AI3 min (	按模拟输入	 ∖3最小値を		)							
	(当14.01	AI3 的最小值 Module 1 typ 3 min 所定义 AI3 min.	e = FIO-11	时可见)									
	-32768.000      -100.000     -     1 = 1     否     是     参数       32767.000												
14.66	AI3 scaled	at AI3 max	(按模拟输)	入3最大值	示定的模拟输入3	)	•						
	模拟输入 AI3 的最大值对应的标定后的内部值。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 时可见) 与 14.64 AI3 max 所定义的 AI3 最大值相对应的内部值。 参见 14.63 AI3 min.												
	-32768.000 32767.000		100.000	-	1 = 1	否	是	参数					
14.71	AO force selection (模拟输出的强制选择)												
14.71	(当 14.01 出于测试目	模拟输出的强制值选择器。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见) 出于测试目的,AO1 AO1/AO2 的值可以被强制,每个模拟输出提供强制数值参数(见下表), 当 14.71 AO fore selection 中相应的位为 1 时,强制值有效。											
	位	名称	值	注释									
	0	AO1	1		: 将 AO1 强制设力	为 14.78 AC	1 force data	的值。					
	1	AO2	1		: 将 AO2 强制设								
	2 15	Reserved (保留)											
	0000h F	ll	0000h	-	1 = 1	是	是	参数					
14.76	模拟输出 A (当 14.01 以 mA 为单	Module 1 typ 位显示 AO1	e = FIO-11										
	0.000 22		-	mA	1000 = 1  mA	是	否	信号					
14.77	AO1 source (模拟输出 1 的信号源)         模拟输出 AO1 的信号源。												
	(当14.01	Module 1 typ	e = FIO-11	或 FAIO-01	时可见)								

索引	名称												
	文字												
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型						
	选择要连接到 AO1 的信号/参数。或者,将输出设为励磁模式以便将恒定电流反馈至温度传感器。												
	Other (其它);信号源选择。												
		0: <b>Zero (零)</b> ; 未使用。											
		1: Used motor speed (电机速度); 01.01 Used motor speed filtered。											
		4: Motor current (电机电流); 01.10 Motor current in A。											
	-		(电机扭矩); 01.17 Motor torque filtered。										
		8: Output power (输出功率); 01.24 Output power in kW。											
	_	10: Speed reference ramp input(速度给定值斜坡输入); 23.01 Speed reference ramp input。											
	_	11: <b>Speed reference ramp output</b> (速度给定值斜坡输出); 23.02 Speed reference ramp output。											
	_	12: Use speed reference(速度给定值); 24.01 Used speed reference。											
	13: <b>Torque reference used</b> (扭矩给定值); 26.02 Torque reference used。												
	16: Process PID output actual (PID 输出实际值); 40.01 Process PID output actual。												
	17: Process PID feedback actual (PID 反馈实际值); 40.02 Process PID feedback actual。												
	18: Process PID setpoint actual (PID 设定点实际值); 40.03 Process PID setpoint actual。												
		19: Process PID deviation actual (PID 偏差实际值); 40.04 Process PID deviation actual。											
	20: Force PT1	20: Force PT100 excitation (强制 PT100 励磁); AO1 用于反馈励磁电流到 1 3 个 PT100 传题											
	器。参见本手册的 <u>电机热保护</u> 一章。												
		21: Force KTY84 excitation (强制 KTY84 励磁); AO1 用于反馈励磁电流到 KTY84 传感器。参											
		见本手册的 <u>电机热保护</u> 一章。											
	22: Force PTC excitation (强制 PTC 励磁); AO1 用于反馈励磁电流到 1 3 个 PTC 传感器。参												
	见本手册的 <u>电机热保护</u> 一章。												
	23: Force PT1000 excitation (强制 PT1000 励磁); AO1 用于反馈励磁电流到 1 3 个 PT1000 包												
	感器。参见本手册的 <u>电机热保护</u> 一章。												
	37: AO1 data storage (模拟输出 1 数据存储); 参见 13.91 AO1 data storage。												
	38: <b>AO2 data</b>	storage(模拟输出:	2数据存储	诸); 参见 13.92 AO2	2 data sto	orage。							
	0 38	零	-	1 = 1	否	是	参数						
14.78	AO1 force data	(模拟输出1的强制	削数据)	•									
	模拟输出 AO1	的强制值。											
		dule 1 type = FIO-11	或 FAIO-(	)1 时可见)									
				* */=									
	强制值可代替所选输出信号。常用于测试。 参见 14.71 AO force selection。												
	0.000 22.000		mA	1000 = 1  mA	是	是	参数						
14.79	0.000 22.000												
140,7		的滤波时间常数。	V41141										
			at Exio	<b>)1</b> 时可且 )									
		dule 1 type = FIO-11 油时间告导	以 FAIU-(	<b>ル 町 り</b> 心ノ									
	定义 AO1 的滤	<b></b>											

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型			
	Unfil	tered signal								
	Filte	red signal	$\rightarrow t$							
	$O = I \times (1 - e^{-t/T})$ $I = \text{filter input (step)}$	<b>.</b>								
	O = filter output	)								
	t = time									
	T = filter time cons		_024_DCS_filter_a.ai							
	0.000 30.000	0.100	S	1000 = 1  s	否	是	参数			

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型				
14 80	AO1 source min(楷)					M					
14.80	<b>AO1 source min(模</b> 模拟输出 AO1 的最小 (当 14.01 Module 1 t 与 AO1 最小值相对应 标定参数 14.80 和 14. 的模拟输出值相对应 / <sub>AO1</sub> (mA) 14.83 14.82 为最)	/值对应的标 /ype = FIO-11 /z的内部值。 .81 设置内部 :	定后的内部 或 FAIO-01 下限和上限。 Internal value selected by 14.7	直。 时可见) 这些限幅与参数	14.82 和 14	4.83 定义的	以 mA 为单位				
	14.81	14.80	Internal value selected by 14 DZ_LIN_016_scaling_b.ai	4.77							
	-32768.0 32767.0	0.0		1 = 1	否	是	参数				
14.81	AO1 source max(模			<u> </u>	H	Æ	<i>2 X</i>				
1-101	模拟输出 AO1 的最为										
	(当 14.01 Module 1 t										
	与 AO1 最大值相对应	• •	-,, 11110 01	4 / 4 / 6/							
		与 AOI 嵌入值相对应的内部值。 参见 14.80 AO1 source min。									
	-32768.0 32767.0	100.0	_	1 = 1	否	是	参数				
14.82							- ***				
	AO1 out at AO1 src min (当模拟输出 1信号源最小值时模拟输出 1的输出值)         最小模拟输出 AO1 的值。       (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见)         定义 AO1 的最小输出值,以 mA 为单位。       参见 14.80 AO1 source min。										
	0.000 22.000	0.000	m A	1000 = 1  mA	否	是	参数				
	0.000 22.000	0.000	mA	1000 = 1  mA	白	疋	<b>少</b>				

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型					
14.83	AO1 out at AO1 src	max(当模拟	↓输出1信·	号源最大值时模拟输	出 1 的轴	俞出值)	1					
	(当 14.01 Module 1 定义 AO1 的最大输	最大模拟输出 AO1 的值。 (当 14.01 Module 1 type = FIO-11 或 FAIO-01 时可见) 定义 AO1 的最大输出值,以 mA 为单位。 参见 14.80 AO1 source min。										
	0.000 22.000	20.000	mA	1000 = 1  mA	否	是	参数					
14.86	AO2 actual (模拟输出 2 的实际值)											
	模拟输出 AO2 的值 (当 14.01 Module 1 以 mA 为单位显示 A	type = FAIO-	01时可见)									
	0.000 22.000	-	mA	1000 = 1  mA	是	否	信号					
14.87	(当 14.01 Module 1	模拟输出 AO2 的信号源。 (当 14.01 Module 1 type = FAIO-01 时可见) 选择要连接到 AO2 的信号/参数,或者将输出设为励磁模式以便将恒定电流反馈至温度传感器。										
	0 38	零	-	1 = 1	否	是	参数					
14.88	AO2 force data(模	拟输出 2 的强	制数据)	-		•						
	(当 14.01 Module 1 强制值可代替所选辑	模拟输出 AO2 的强制值。 (当 14.01 Module 1 type = FAIO-01 时可见) 强制值可代替所选输出信号。常用于测试。 参见 14.71 AO force selection。										
	0.000 22.000	0.000	mA	1000 = 1  mA	是	是	参数					
14.89	AO2 filter time (模拟输出 2 的滤波时间)         模拟输出 AO2 的滤波时间常数。         (当 14.01 Module 1 type = FAIO-01 时可见)         定义 AO2 的滤波时间常量。											

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型			
				总线标定值		改				
	Unfiltered signal									
	100									
	Filte $T$ $O = I \times (1 - e^{-t/T})$	red signal	$\longrightarrow$ $_{t}$							
	I = filter input (step) O = filter output t = time T = filter time cons	tant	024_DCS_filler_a.ai							
	0.000 30.000	0.100	S S	1000 = 1  s	否	是	参数			

索引	名称												
	文字 范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型						
14.90	AO2 source min(核	 貴担輸出2信号				W							
	模拟输出 AO2 的最 (当 14.01 Module 1 与 AO2 最小值相对 标定参数 14.90 和 1-	模拟输出 AO2 的最小值对应的标定后的内部信号值。 (当 14.01 Module 1 type = FAIO-01 时可见) 与 AO2 最小值相对应的内部值。 标定参数 14.90 和 14.91 设置内部下限和上限。这些限幅与参数 14.92 和 14.93 定义的以 mA 为单的模拟输出值相对应:											
	14.92 14.92 14.90 设置参数 14.92 为最 1 <sub>Aor</sub> (mA)		Internal value selected by 14. J.LIN.016_scaling_b.ai 为最小值,										
	14.92	14.90	Internal value selected by 1 DZ_LIN_016_scaling_b.ai		否	是	参数						
14.91					Ϊ	疋	少						
17.71	AO2 source max (模拟输出 2 信号源的最大值)         模拟输出 AO2 的最大值对应的标定后的内部值         (当 14.01 Module 1 type = FAIO-01 时可见)         与 AO2 最大值相对应的内部值。         参见 14.90 AO2 source min。												
14.02	-32768.0 32767.0	100.0	- +∆.II.		否	是	参数						
14.92	AO2 out at AO2 src 最小模拟输出 AO2 (当 14.01 Module 1 定义 AO2 的最小输 参见 14.90 AO2 sour	的值。 type = FAIO- 出值。		<b>"</b> 源最小值时模拟输	出2的输出	<u>出值)</u>							
	0.000 22.000	0.000	mA	1000 = 1  mA	否	是	参数						
	5.555 <b>22.</b> 556		_		ı —	, —							

索引	名称										
	文字	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型				
				总线标定值		改					
14.93	AO2 out at AO2 src max(当模拟输出 2 信号源最大值时模拟输出 2 的输出值)										
	最大模拟输出 AO2 的位	直。									
	(当 14.01 Module 1 typ	pe = FAIO-01	时可见)								
	定义 AO2 的最大输出值	直。									
	参见 14.90 AO2 source min。										
	0.000 22.000	20.000	mA	1000 = 1  mA	否	是	参数				

# 15 I/O extension module 2 (I/O 扩展模块 2)

I/O 扩展模块 2 的配置。

参数分组的内容视所选 I/O 扩展模块类型而定。

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型				
15.01 15.93	参见 14 I/O 扩展模块	参见 14 I/O 扩展模块 1 的对应信号/参数。									
	参见 14 I/O 扩展模块	参见 14 I/O 扩展模块 1 的对应信号/参数。									

# 16 I/O extension module 3 (I/O 扩展模块 3)

I/O 扩展模块 3 的配置。

参数分组的内容视所选 I/O 扩展模块类型而定。

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型				
16.01 16.93	. 参见 14 I/O 扩展模块 1 的对应信号/参数。										
	参见 14 I/O 扩展模块	参见 14 I/O 扩展模块 1 的对应信号/参数。									

# 19 I/O Operation mode (I/O 运行模式)

本地和外部控制的选择和运行模式。

索引	名称										
	文字	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型				
19.01	Present operation mode(当前运行模式)										
	当前使用	当前使用的运行模式。									
	显示当前	显示当前使用的运行模式。									
	参见参数	参见参数 19.11 19.14。									
	1: Zero	1: <b>Zero (零)</b> ; 转矩选择器的输出已经置零。									
	2: Speed	2: <b>Speed (速度)</b> ; 速度控制,由 25.01 Torque reference speed control 获取转矩给定值。									

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	3: Torque	· <b>(转矩)</b> ; 转矩控制	リ,由 26.74 Tor		output 获取	1	
		最小值); 25.01 Tor					
	值。使用利	两者中的较小值。					
		<b>最大值)</b> ; 25.01 Tor	que reference sp	peed control 和 26.74	Torque ref	erence ramp	output 的最大
		两者中的较大值。					
		加); 使用 25.01 To					
		<b>tion (限幅)</b> ; 限幅:	控制,26.74 Toi	rque reference ramp o	output 受 25	5.01 Torque r	reference speed
	control 的图			eo - Editor e e			
		表 26.74 Torque refer	ence ramp outpo	ut = 50 %,则把 25	.01 Torque	reference sp	beed control 版
	幅在±50%		H 27 22 C		共由山沟	<i>协宁</i> 店	
		(电流);电流控制	リ,田 27.22 Cui				<i>P</i> - E
10.11	1 8	-	-	1 = 1	是	否	信号
19.11		selection (Ext1/Ex	12 的选择)				
	选择控制值		) - / - I - b	16-1			
		立置的信号源。因此	公,运行模式可/	修改。			
	0 = EXT1						
	1 = EXT2 •		ME \A +▽				
		<b>  (其它[位])</b> ;信号 0,选择 EXT1。正					
		1,选择EXT2。	市色们。				
		0.02.b00 DI delayed s	etatue				
		0.02.b00 DI delayed s					
		0.02.b02 DI delayed s					
		0.02.b03 DI delayed s					
		0.02.b04 DI delayed s					
	8: <b>DI6</b> ; 10	0.02.b05 DI delayed s	status 。				
	11: <b>DIO1</b>	; 11.02.b00 DIO dela	yed status.				
	12: <b>DIO2</b>	; 11.02.b01 DIO dela	yed status.				
	19 <b>: DIL</b> ;	10.02.b15 DI delayed	l status.				
	0 19	EXT1	-	1 = 1	否	是	参数
19.12	Ext1 contr	ol mode(Ext1 控制	模式)				
	控制位置〕	EXT1 的运行模式。					
	选择控制值	立置 EXT1 的运行模	式。				
		零);把转矩选择器					
	2: Speed	<b>(速度)</b> ;速度控制	,把转矩给定值	直设给 25.01 Torque	reference s	peed control	0
	3: Torque	· ( <b>转矩)</b> ; 转矩控制	」,把转矩给定	值给 26.74 Torque re	eference rai	np output。	
	4: <b>Min</b> (	<b>最小值)</b> ; 综合选择	速度和转矩。位	吏用 25.01 Torque re	ference spe	ed control 利	26.74 Torque

如果速度偏差为负值,在速度偏差再次变为正值前,变流器则一直为速度控制。这是为了防止转矩控制时负载丢失,从而导致变流器失控。

5: **Max** (最大值);综合选择速度和转矩。使用 25.01 Torque reference speed control 和 26.74 Torque reference ramp output 的最大值。

如果速度偏差为正值,在速度偏差再次变为负值前,变流器则一直为速度控制。这是为了防止转

reference ramp output 的最小值。

索引	名称												
	文字												
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型						
				总线标定值		改							
	矩控制时刻	负载丢失,从而导致	变流器失控。	1	I.		·						
	6: Add (	加);综合选择速度	<b>建和转矩。使用</b>	25.01 Torque refer	rence spe	ed control 和	26.74 Torque						
		amp output 的和。		_	_		_						
	7: Limitation (限幅); 限幅控制, 25.01 Torque reference speed control 受 26.74 Torque reference												
		ramp output limits 的限幅。 <b>例如</b> :如果 26.74 Torque reference ramp output = 50 %,则把 25.01 Torque reference speed control 图											
		*	ence ramp outpo	ut = 50 %,则把 25	.01 Torqu	ie reference sp	eed control 限						
	幅在±509	% 。											
	1 7	速度	-	1 = 1	否	是	参数						
19.14	Ext2 conti	rol mode(Ext2 控制	模式)										
	控制位置	EXT2 的运行模式。											
	选择控制	选择控制位置 EXT2 的运行模式。											
	参见 19.12	2 Ext1 control mode o											
	1 6	速度	-	1 = 1	否	是	参数						
19.16	Local conf	trol mode(本地控制	·····································	- 1	I.	•	•						
	本地控制的运行模式。												
	选择本地控制的运行模式。												
	0: <b>Speed (速度)</b> ; 速度控制,把转矩给定值给 25.01 Torque reference speed control。												
	_	e ( <b>转矩)</b> ; 转矩控制		•	-								
	0 1	速度	-	1 = 1	否	是	参数						
19.20	Follower f	orce ramp stop(从	机强制斜坡停车	<u></u> 车)	I.		l						
		Follower force ramp stop (从机强制斜坡停车) 强制从机进入速度控制 (仅从机)。											
		强制从机进入速度控制(仅从机力。  强制或选择一个信号源强制变流器从转矩控制切换到速度控制,在收到 Off1-或 Off3(急停)命令											
		车。这是变流器独立			. , , , ,	.,,	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,						
	0 = 保持哲												
	1 = 强制速												
		T = 短前速度控制。   <b>Other [bit] (其它[位])</b> ; 信号源选择。											
		0: <b>Keep control mode(保持控制模式)</b> ; 0, 保持当前的控制模式。正常运行。											
	1: Force	speed control(强制	速度控制);1,	在斜坡停车时强制	削使用速	度控制。							
	3: <b>DI1</b> ; 10	0.02.b00 DI delayed s	status。										
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI delayed status.												
	4: <b>DI2</b> ; 10	0.02.b01 DI delayed s	status 。										
		0.02.b01 DI delayed s 0.02.b02 DI delayed s											
	5: <b>DI3</b> ; 10	•	status 。										
	5: <b>DI3</b> ; 10 6: <b>DI4</b> ; 10	0.02.b02 DI delayed s	status。 status。										
	5: <b>DI3</b> ; 10 6: <b>DI4</b> ; 10 7: <b>DI5</b> ; 10	0.02.b02 DI delayed s 0.02.b03 DI delayed s	status。 status。 status。										
	5: <b>DI3</b> ; 10 6: <b>DI4</b> ; 10 7: <b>DI5</b> ; 10 8: <b>DI6</b> ; 10	0.02.b02 DI delayed s 0.02.b03 DI delayed s 0.02.b04 DI delayed s	status。 status。 status。 status。										
	5: <b>DI3</b> ; 10 6: <b>DI4</b> ; 10 7: <b>DI5</b> ; 10 8: <b>DI6</b> ; 10 11: <b>DIO1</b>	0.02.b02 DI delayed s 0.02.b03 DI delayed s 0.02.b04 DI delayed s 0.02.b05 DI delayed s	status。 status。 status。 status。 yed status。										
	5: <b>DI3</b> ; 10 6: <b>DI4</b> ; 10 7: <b>DI5</b> ; 10 8: <b>DI6</b> ; 10 11: <b>DIO1</b> 12: <b>DIO2</b>	0.02.b02 DI delayed s 0.02.b03 DI delayed s 0.02.b04 DI delayed s 0.02.b05 DI delayed s ; 11.02.b00 DIO dela	status。 status。 status。 status。 yed status。 yed status。										

# 20 Start/Stop/Direction(启动/停止/方向)

启动/停止/方向和运行/启动/点动使能信号源的选择。允许正/负给定值的信号源的选择。断路器和应答信号源的选择。

索引 名称 文字 范围 默认值 设备 比例/16 位现场 易失 运行中修 类型 总线标定值 改 命令位置: Command location 20.01 06.01 06.01.b10 06.09 Hand/Auto source PC too Main control word Used main control word Bit 0 Off1 control Bit 0 Off1 control Off2 source 1 emergency off) On/Off1 source 20.02 local -C Bit 1 Off2 control Bit 1 Off2 control Off2 source 1 (emergency off) & 20.04 local -C Bit 2 Off3 control Bit 2 Off3 control 20.05 Emergency stop source 20.05 local -C Bit 3 Run Bit 3 Run Emergency stop source local -0 Run/Stop source 20.06 Bit 4 Ramp out zero Bit 4 Ramp out zero Bit 5 Ramp halt Bit 5 Ramp halt 1 – Bit 6 Ramp in zero Bit 6 Ramp in zero Bit 7 Reset Bit 7 Reset Fault reset source 20.13 local Bit 8 Inching 1 Bit 8 Inching 1 0 Bit 9 Inching 2 Bit 9 Inching 2 Bit 10 Remote command Bit 10 Remote command Bit 11 reserved Bit 11 ... 15 reserved Bit 12 ... 15 Main control SS\_880\_007\_DCS\_drive logic\_a.ai

#### 20.01 Command location (命令位置)

命令位置。

06.09 Used main control word 的选择器。

- 0: Local I/O (本地 I/O); 通过本地 I/O 控制变流器:
- 20.02 On/Off1 source = DI1 .
- 20.04 Off2 source 1 (emergency off) = DI2.
- 20.05 Emergency stop source = DI3.
- 20.06 Run/Stop source = DI4.
- 20.13 Fault reset source = DI5 o
- 1 = **Main control word (主控制字)**;通过 06.01 Main control word 控制变流器。
- 2 = **Key(键)**; 从 Main control word 切换到 Local I/O,防止 6681 EFB communication、7510 FBA A communication 或 7520 FBA B communication 故障的产生。仍然可以通过 Local I/O 控制变流器。通过 22.32 Constant speed 7 作为速度给定值。
- 3 = **12-pulse link(12 脉链路)**; 通过 12-pulse master、Off1 control、Off2 control、Run 和 Reset 控制 变流器。只有在 99.06 Operation mode = 12-pulse parallel slave 或 12-pulse serial slave 时可用。
- 4 = **Field exciter link(磁场链路)**; 通过 master of the field exciter、Off1 control、Off2 control、Run 和 Reset 控制变流器。只有在 99.06 Operation mode = Field exciter 时可用。 注:
- 本地控制模式的优先等级高于 20.01 Command location 的选择。
- 如果被激活,来自 20.04 Off2 source 1 (emergency off)、20.05 Emergency stop source 和 20.13 Fault reset source 的命令始终有效。这与 20.01 Command location 的设置无关。

0 4	
-----	--

索引	名称											
A 31	文字											
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型					
20.02	On/Off1 source	ce(On/Off1 的信号》	(東)	1	I	1						
	On/Off1 命令的信号源。											
	Off1 control 的二进制信号。参见 06.09.b00 Used main control word。状态转换为上升沿触发。											
	0 = Off1 命令。											
	$0 \rightarrow 1 = On$ 命令,上升沿触发。											
	注: 要同时发出 On-和 Run 命令,设置 20.02 On/Off1 source = 20.06 Run/Stop source。											
	Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。											
	0: Off1 command (Off1 命令); 0。											
	1: On command (开启命令);1。											
	2: None (无); 未启用。强制 Off1 命令。											
		.b00 DI delayed status										
		.b01 DI delayed status										
		.b02 DI delayed status										
		.b03 DI delayed status										
		7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status.										
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI delayed status.											
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status.											
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO delayed status。 19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI delayed status。											
		· ·		) · 三线控制。DI	5 的上升沿	$(0 \rightarrow 1)$	触发的 On-和					
	20: <b>DI5 and DI6 (数字输入 5 和数字输入 6)</b> ; 三线控制。DI5 的上升沿(0 → 1)触发的 On-和 Run 命令。DI6 的下降沿(1 → 0)触发的 Stop-和 Off1 命令。采用以下设置: 20.02 On/Off1 sourc											
	Run 而令。DI6 的下降行(T→ 0)融及的 Stop-和 Off T 而令。未用以下反直: 20.02 On/Off Source = 20.06 Run/Stop source = DI5 和 DI6。参见 20.28 3-wire jogging off delay time。											
	注: DI6 = 0 停	•		3 22 2	J							
	0 20	DI1	-	1 = 1	否	否	参数					
20.04	Off2 source 1	(emergency off) (Of	ff2 的信号》	[1] (急停))								
		Off2 source 1 (emergency off) (Off2 的信号源 1 (急停)) 第一个 Off2 命令的信号源。										
		第一个二进制信号	(急停/电流	快速关断)。参见(	06.09.b01 U	Jsed main c	ontrol word。					
		Off2 source 2 (emerge										
	0 = Off2 命令。	, ,	•									
	1 = Off2 未激剂	舌。										
	Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。											
	0: <b>Off2 command(Off2 命令)</b> ; 0, 急停/电流快速关闭。											
	1: Off2 inacti	ive(Off2 未启用);	1,正常运行	<b>寸</b> 。								
	3: <b>DI1</b> ; 10.02	.b00 DI delayed status	0									
	· ·	.b01 DI delayed status										
	· ·	.b02 DI delayed status										
	· ·	.b03 DI delayed status										
	· ·	.b04 DI delayed status										
		.b05 DI delayed status										
	· ·	.02.b00 DIO delayed s										
	· ·	.02.b01 DIO delayed s										
		DI2 DI delayed statu	lS o	·	T							
	0 19			1 = 1	否	否	参数					

名称												
		men ar ala	\\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\	III. Baltara Barrella	Геог	S- 4- 1.46	NA TOOL					
范围		默认值 	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型					
Emerg	ency stop so	ource(急停信号源	)	•								
Off3(	急停)命令	·的信号源。										
Off3 c	ontrol (急位	亭)的二进制信号。	参见 06	.09.b02 Used main	control we	ord。 由 21.0	03 Emergei					
	ode 选择停 <sup>z</sup>	<b>车方式。</b>										
	3命令。											
	3未激活。											
Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。												
	0: <b>Off3 command (Off3 命令)</b> ; 0, 急停。											
	1: Off3 inactive (Off2 未启用); 1, 正常运行。											
	3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00 DI delayed status.											
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI delayed status.											
5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI delayed status。 6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI delayed status。												
		•										
		DI delayed status.										
		DI delayed status.										
		00 DIO delayed stat										
		001 DIO delayed stat										
		5 DI delayed status	1	T		I						
0 19		DI3	-	1 = 1	否	否	参数					
	top source (	(运行/停止的信号》)	頁)									
			41 /									
	op 命令的信	号源。										
Run 的	op 命令的信 二进制信号			control word。状素	态转换为边	缘触发。						
Run 的 0 = Sto		i号源。 ·。参见 06.09.b03 U		control word。状态	态转换为边	缘触发。						
Run $\circlearrowleft$ $0 = Sto$ $0 \to 1$	_ op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令,	등号源。 →。参见 06.09.b03 U 边缘触发。	Jsed main									
Run 的 0 = Sto 0 → 1 注: 要	op 命令的信 二进制信号 op 命令。 = Run 命令, 与同时发出 C	号源。 · 。参见 06.09.b03 L 边缘触发。 On-和 Run 命令,设	Jsed main 置 20.02									
Run 的 0 = Sto 0 → 1 注: 罗 Other	op 命令的信 二进制信号 op 命令。 = Run 命令, 「同时发出 C [bit]( <b>其它</b>	号源。 。参见 06.09.b03 U 边缘触发。 On-和 Run 命令,设 [ <b>位]</b> );信号源选择	Jsed main 置 20.02									
Run 的 0 = Sto 0 → 1 注: 要 Other 0: Sto	op 命令的信 二进制信号 op 命令。 = Run 命令, [同时发出 C [bit](其它  op command	·号源。 ·。参见 06.09.b03 U 边缘触发。 On-和 Run 命令,设 [位]);信号源选择 I(停止命令); 0。	Jsed main 置 20.02									
Run的 0 = Sto 0 → 1 注: 要 Other 0: Sto 1: Ru	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, [同时发出 C [bit](其它  pp command n command	·号源。 ·。参见 06.09.b03 L · 边缘触发。 On-和 Run 命令,设 [位]);信号源选择 I( <b>停止命令)</b> ; 0。 ( <b>运行命令)</b> ; 1。	Jsed main 置 20.02									
Run 的 0 = Sto 0 → 1 注: 要 Other 0: Sto 1: Ru 2: No	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, 同时发出 C [bit]( <b>其它</b>   op command n command ne(无);	·号源。 · 。参见 06.09.b03 L 边缘触发。 )n-和 Run 命令,设 [位]);信号源选择 l(停止命令); 0。 (运行命令); 1。 长启用。强制 Stop f	Jsed main 置 20.02									
Run 的 0 = Stc 0 → 1 注: 要 Other 0: Stc 1: Ru 2: No 3: DI	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, 同时发出 C [bit](其它 pp command n command ne(无); 利 1; 10.02.b00	· 号源。 · 。参见 06.09.b03 L 边缘触发。 On-和 Run 命令,设 [位]);信号源选择 I(停止命令);0。 (运行命令);1。 长启用。强制 Stop f DI delayed status。	Jsed main 置 20.02									
Run的 0 = Stc 0 → 1 注: 要 Other 0: Stc 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI	op 命令的信 二进制信号 op 命令。 = Run 命令, [同时发出 C [bit](其它 op command n command ne(无); 对 1; 10.02.b00 2; 10.02.b01	· 号源。	Jsed main 置 20.02									
Run 的 0 = Stc 0 → 1 注: 要 Other 0: Stc 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI 5: DI	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, 同时发出 C [bit]( <b>其它</b>   op command ne(无); 对 1; 10.02.b00 2; 10.02.b01 3; 10.02.b02	· 号源。 · 。参见 06.09.b03 L 边缘触发。 On-和 Run 命令,设 [位]);信号源选择 L(停止命令);0。 (运行命令);1。 长启用。强制 Stop f DI delayed status。 DI delayed status。	Jsed main 置 20.02									
Run 的 0 = Stc 0 → 1 注: 要 Other 0: Stc 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI 5: DI 6: DI	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, 同时发出 C [bit](其它 p command n command ne (无); 剥 1; 10.02.b00 2; 10.02.b01 3; 10.02.b03	一步源。 一步观 06.09.b03 U 边缘触发。 On-和 Run 命令,设 [位]);信号源选择 I(停止命令);1。 长启用。强制 Stop f DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。	Jsed main 置 20.02									
Run的 0 = Stc 0 → 1 注: 要 Other 0: Stc 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI 5: DI 6: DI 7: DI	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, 同时发出 C [bit](其它  pp command ne (无); 对 1; 10.02.b00 2; 10.02.b01 3; 10.02.b02 4; 10.02.b03 5; 10.02.b04	一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	Jsed main 置 20.02									
Run的 0 = Stc 0 → 1 注: 要 Other 0: Stc 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI 5: DI 6: DI 8: DI	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, [ <b>bit](其它</b> ] <b>pp command</b> <b>ne (无)</b> ; <b>对</b> <b>1</b> ; 10.02.b00 <b>2</b> ; 10.02.b01 <b>3</b> ; 10.02.b03 <b>5</b> ; 10.02.b04 <b>6</b> ; 10.02.b05	一步源。 一步源。 一步源。 一步源域   一步源域   Dn-和 Run 命令,设[位]);信号源选择 (停止命令);0。 (运行命令);1。 表启用。强制 Stop f DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。	置 20.02。 命令。									
Run的 0 = Stc 0 → 1 注: 要 Other 0: Stc 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI 5: DI 6: DI 7: DI 8: DI 11: D	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, [bit] (其它 pp command ne (无); 利 1; 10.02.b00 2; 10.02.b01 3; 10.02.b02 4; 10.02.b03 5; 10.02.b04 6; 10.02.b05	一	Jsed main 置 20.02。 命令。 us。									
Run 的 0 = Sto 0 → 1 注: 要 Other 0: Sto 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI 5: DI 6: DI 7: DI 8: DI 11: D 12: D	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, 同时发出 C [bit](其它 p command n command ne (无); 利 1; 10.02.b00 2; 10.02.b02 4; 10.02.b03 5; 10.02.b04 6; 10.02.b05 IO1; 11.02.b	一步源。 一步原。 一步原。 一步原, 一步原, 一步原, 一步原, 一步原, 一步原, 一步原, 一步原,	Jsed main 置 20.02。 命令。 us。 us。									
Run的 0 = Sto 0 → 1 注: 要 Other 0: Sto 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI 5: DI 6: DI 7: DI 8: DI 11: D 12: D 19: D	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, 同时发出 C [bit](其它] p command ne (无); 对 1; 10.02.b00 2; 10.02.b02 4; 10.02.b03 5; 10.02.b04 6; 10.02.b05 IO1; 11.02.b IL; 10.02.b1	一步源。 一步原 06.09.b03 L 边缘触发。 On-和 Run 命令,设 [位]);信号源选择 L(停止命令);0。 (运行命令);1。 长启用。强制 Stop f DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 OO DIO delayed status。 5 DI delayed status。	Jsed main 置 20.02。 命令。 us。	On/Off1 source = 2	0.06 Run/S	top source。	舯发的 On					
Run的 0 = Stc 0 → 1 注: 要 Other 0: Stc 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI 5: DI 6: DI 7: DI 8: DI 11: D 12: D 19: D 20: D	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, [pit] (其它] pp command ne (无); 对 1; 10.02.b00 2; 10.02.b01 3; 10.02.b03 5; 10.02.b03 10; 11.02.b05 101; 11.02.b 11L; 10.02.b1 15 and D16	步源。  边缘触发。  Dn-和 Run 命令,设[位]);信号源选择 (停止命令);0。 (运行命令);1。 法启用。强制 Stop for DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 OO DIO delayed status。 S DI delayed status。	Jsed main 置 20.02。 。 命令。 us。 us。	On/Off1 source = 2 );三线控制。DI:	0.06 Run/S 5 的上升沿	top source. $(0 \rightarrow 1)$						
Run 的 0 = Stc 0 → 1 注: 要 Other 0: Stc 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI 5: DI 6: DI 7: DI 8: DI 11: D 12: D 19: D Run 命	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, [bit] (其它 pp command n command ne (无); 对 1; 10.02.b00 2; 10.02.b01 3; 10.02.b02 4; 10.02.b03 5; 10.02.b04 6; 10.02.b05 IO1; 11.02.b IO2; 11.02.b IL; 10.02.b1 令。DI6 的	一	Jsed main 置 20.02。 。 命令。 us。 us。 字 <b>输入 6</b> 烛发的 Sto	On/Off1 source = 2 ); 三线控制。DI: p-和 Off1 命令。另	0.06 Run/S 5 的上升沿 采用以下设	top source。 (0 → 1) 置: 20.02 (						
Run 的 0 = Sto 0 → 1 注: 要 Other 0: Sto 1: Ru 2: No 3: DI 4: DI 5: DI 6: DI 7: DI 11: D 12: D 19: D 20: D Run 命 = 20.00	op 命令的信 二进制信号 pp 命令。 = Run 命令, [bit] (其它 pp command n command ne (无); 对 1; 10.02.b00 2; 10.02.b01 3; 10.02.b02 4; 10.02.b03 5; 10.02.b04 6; 10.02.b05 IO1; 11.02.b IO2; 11.02.b IL; 10.02.b1 令。DI6 的	一	Jsed main 置 20.02。 。 命令。 us。 us。 字 <b>输入 6</b> 烛发的 Sto	On/Off1 source = 2 ); 三线控制。DI: p-和 Off1 命令。另	0.06 Run/S 5 的上升沿 采用以下设	top source。 (0 → 1) 置: 20.02 (						

索引	名称												
	文字												
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型						
20.08	Off2 source 2	(emergency off) (Of	12 的信号源	〔2(急停))	I		l						
	第二个 Off2 命	第二个 Off2 命令的信号源。											
		的第二个二进制信号(			06.09.b01 <b>U</b>	Used main c	ontrol word。						
		Off2 source 1 (emerger	ncy off)的"	与"。									
	0 = Off2 命令。												
	1 = Off2 未激剂		<del>-</del>										
		其它[位]);信号源选:		<b>玄</b>									
	0: <b>Off2 command (Off2 命令)</b> ; 0, 急停/电流快速关闭。 1: <b>Off2 inactive (Off2 未启用)</b> ; 1, 正常运行。												
	1: Offizinactive (Offiz 末后用); 1, 正常运行。 3: DII; 10.02.b00 DI delayed status。												
	3: <b>D11</b> ; 10.02.600 D1 delayed status。 4: <b>D12</b> ; 10.02.601 DI delayed status。												
		4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI delayed status。 5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI delayed status。											
	6: <b>DI4</b> ; 10.02	.b03 DI delayed status	0										
	7: <b>DI5</b> ; 10.02	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status.											
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI delayed status.												
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status.												
	12: DIO2; 11.02.b01 DIO delayed status.												
		02.b15 DI delayed statu		T	T		Ι						
	0 19	DIL		1 = 1	否	否	参数						
20.13		urce(故障复位的信号	号源) ——										
	复位的信号源。												
		Reset 的二进制信号。参见 06.09.b07 Used main control word。故障跳闸后,如果故障原因排除,信											
	号会使变流器复位。上升沿有效。												
	0 = 未选择。												
		0 → 1 = 复位。 <b>Other [bit] (其它[位])</b> ; 信号源选择。											
	0: No Reset		1+0										
	1: Reset(复												
		);未激活。没有强制	]复位。										
		.b00 DI delayed status											
	4: <b>DI2</b> ; 10.02	.b01 DI delayed status	0										
	5: <b>DI3</b> ; 10.02	.b02 DI delayed status	0										
	· ·	.b03 DI delayed status											
		.b04 DI delayed status											
		.b05 DI delayed status											
		.02.b00 DIO delayed st											
	· ·	.02.b01 DIO delayed st											
	· ·	02.b15 DI delayed statu		-	06.02.507	EDA A toons							
	word.	ICW bit 7 (现场总线	迫即裔A∃	上江刊子界(位);	, 00.03.007	rba A trans	sparent control						
		ICW bit 7(现场总线	活配路 D j	:	06.04.507	EDA D trans	engrant control						
	JI; FDAD M	LCW DIL/(姚彻必线	JU 10 10 11 III	二江四丁矛ノひノ、	, 00.04.00/	TOA D Hall	sparent control						

32: **EFB MCW bit 7** (嵌入式现场总线主控制字第 7位); 06.05.b07 EFB transparent control word。

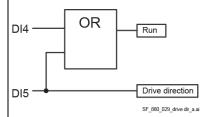
索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
				心以你是且		以	
	0 32	DI5	-	1 = 1	否	是	参数

#### 20.14 Direction of rotation source (旋转方向的信号源)

方向的信号源。

方向的二进制信号。在远程模式下通过速度给定值取反来改变旋转的方向。

例如: 20.06 Run/Stop source = DI4 和 20.14 Direction of rotation source = DI5 set Run:



DI4	DI5	06.09.b03 Used main control word = 运行	06.10.b91Auxiliary control word 1 = 变流器方向
0	0	0 = Stop 命令	0 = 正向
0	1	1 = Run 命令	1=反向
1	0	1 = Run 命令	0 = 正向
1	1	1 = Run 命令	1 = 反向

0 =正向。

1 = 反向。

Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。

- 0: Forward (正向); 0, 正常运行。
- 1: Reverse (反向);1。
- 3: **DI1**; 10.02.b00 DI delayed status.
- 4: **DI2**; 10.02.b01 DI delayed status.
- 5: **DI3**; 10.02.b02 DI delayed status.
- 6: **DI4**; 10.02.b03 DI delayed status.
- 7: **DI5**; 10.02.b04 DI delayed status.
- 8: **DI6**; 10.02.b05 DI delayed status.
- 11: **DIO1**; 11.02.b00 DIO delayed status.
- 12: **DIO2**; 11.02.b01 DIO delayed status.
- 19: **DIL**; 10.02.b15 DI delayed status.
- 40: **DI1 set Run (数字输入 1 设置为 Run)**; 10.02.b00 DI delayed status。DI1 = 1: 反向运行命令。
- DI1 = 0: 正常运行,参见 20.06 Run/Stop source。
- 41: **DI2 set Run(数字输入 2 设置为 Run)**; 10.02.b01 DI delayed status。DI2 = 1: 反向运行命令。
- DI2 = 0: 正常运行,参见 20.06 Run/Stop source。
- 42: **DI3 set Run(数字输入 3 设置为 Run)**; 10.02.b02 DI delayed status。DI3 = 1: 反向运行命令。
- DI3 = 0: 正常运行,参见 20.06 Run/Stop source。
- 43: **DI4 set Run(数字输入 4 设置为 Run)**; 10.02.b03 DI delayed status。DI4 = 1: 反向运行命令。
- DI4 = 0: 正常运行,参见 20.06 Run/Stop source。
- 44: **DI5 set Run (数字输入 5 设置为 Run)**; 10.02.b04 DI delayed status。DI5 = 1: 反向运行命令。
- DI5 = 0: 正常运行,参见 20.06 Run/Stop source。

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型
				总线标定值		改	
	45: <b>DI6 set</b>	Run(数字输入 6 设置	为 Run);	10.02.b05 DI delay	ed status.	DI6 = 1: 反	向运行命令。
	DI6 = 0: $\mathbb{E}$	常运行,参见 20.06 Ru	ın/Stop sour	·ce。			
		et Run(数字输入输出			IO delayed	status. DIO	<b>)</b> 1 = 1: 反向运
		O1 = 0: 正常运行,参					
		et Run(数字输入输出			IO delayed	status. DIO	<b>)</b> 2 = 1: 反向运
		O2 = 0: 正常运行,参					-,,,,,
		Run(数字输入延时设			elayed statu	$s \cdot DIL = 1$	: 反向运行命
	-	: 正常运行,参见 20.0					T
	0 48	Forward (正向)		1 = 1	否	是	参数
20.15	Hand/Auto	source(手动/自动的信	号源)				
	手动/自动的						
		地 I/O)和自动(主控	制字)控制	川之间切换的二进制	引信号。20	.01 Comma	nd location 的
	设置被覆盖						
	0 = Hand  (=						
	$1 = \text{Auto} ( \not)$						
		<b>(其它[位])</b> ; 信号源选	择。				
	0: <b>Hand</b> (						
	1: Auto (						
	· ·	<b>无)</b> ; 未激活。强制为 F					
		02.b00 DI delayed status					
		02.b01 DI delayed status					
	· ·	02.b02 DI delayed status					
		02.b03 DI delayed status 02.b04 DI delayed status					
	· ·	02.b05 DI delayed status					
		11.02.b00 DIO delayed s					
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	11.02.b01 DIO delayed s					
	·	0.02.b15 DI delayed statu					
	0 19	无 无	-	1 = 1	否	是	参数
20.23		ed enable(允许正速)	l	1 -	Н	1	<i>&gt;</i> ××
	允许正速的						
		二进制信号。					
	0=禁止正達						
	1 = 允许正规	<del>-</del>					
		<u></u> 。 把正速允许信号为 0,:	把正谏给完	· 信置零。			
		度控制下,把速度给定		·—— '	<b>載</b> 凍斜坡停	止电机。	
		矩控制下,则监控电机			AAC 41 1 / A   1		

文字							
范围	默认值	设	备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
		<b>†</b>					
20.	23 Positive speed enable	9	<u> </u>		1 1	<b>→</b>	
20.2	24 Negative speed enable	е	 	1		<u> </u>	
23.01 Sp	eed reference ramp inpu	ıt	<u> </u>			<b>→</b>	
	01.01 Motor speed used	d				<b></b>	
	3机正在正向旋转。要 8允许信号保持为 0,				通过数字输		数置
	it] ( <b>其它[位])</b> ; 信号		H 7 t	奴(口, 火)/1/1/1 円		17 0	
	ble positive speed(禁		; 把	正速给定值置零。			
1: Enal	ole positive speed(启,		,	<b>育操作。</b>			
	10.02.b00 DI delayed s		, 111	<b>京</b> 撰作。			
3: <b>DI1</b> ; 4: <b>DI2</b> ;	10.02.b00 DI delayed s 10.02.b01 DI delayed s	status.	,	<b>羽操作。</b>			
3: <b>DI1</b> ; 4: <b>DI2</b> ; 5: <b>DI3</b> ;	10.02.b00 DI delayed s 10.02.b01 DI delayed s 10.02.b02 DI delayed s	status 。 status 。 status 。	,,	<b>育擽作</b> 。			
3: DI1; 4: DI2; 5: DI3; 6: DI4;	10.02.b00 DI delayed s 10.02.b01 DI delayed s 10.02.b02 DI delayed s 10.02.b03 DI delayed s	status。 status。 status。	,	<b>⋷操作。</b>			
3: DI1; 4: DI2; 5: DI3; 6: DI4; 7: DI5;	10.02.b00 DI delayed s 10.02.b01 DI delayed s 10.02.b02 DI delayed s 10.02.b03 DI delayed s 10.02.b04 DI delayed s	status。 status。 status。 status。	,	<b>下操作。</b>			
3: DI1; 4: DI2; 5: DI3; 6: DI4; 7: DI5; 8: DI6;	10.02.b00 DI delayed s 10.02.b01 DI delayed s 10.02.b02 DI delayed s 10.02.b03 DI delayed s 10.02.b04 DI delayed s 10.02.b05 DI delayed s	status o status o status o status o status o status o	,	<b>育操作。</b>			
3: DI1; 4: DI2; 5: DI3; 6: DI4; 7: DI5; 8: DI6; 11: DIC	10.02.b00 DI delayed s 10.02.b01 DI delayed s 10.02.b02 DI delayed s 10.02.b03 DI delayed s 10.02.b04 DI delayed s 10.02.b05 DI delayed s 11.02.b05 DI delayed s	status status status status status status status status status status syed status s	, 323,	<b>育操作。</b>			
3: DI1; 4: DI2; 5: DI3; 6: DI4; 7: DI5; 8: DI6; 11: DIC	10.02.b00 DI delayed s 10.02.b01 DI delayed s 10.02.b02 DI delayed s 10.02.b03 DI delayed s 10.02.b04 DI delayed s 10.02.b05 DI delayed s 11.102.b00 DIO dela 02; 11.02.b01 DIO dela	status status status status status status status status status status syed status syed status syed status s	, 323,	<b></b> <b>  八字</b>			
3: DI1; 4: DI2; 5: DI3; 6: DI4; 7: DI5; 8: DI6; 11: DIC	10.02.b00 DI delayed s 10.02.b01 DI delayed s 10.02.b02 DI delayed s 10.02.b03 DI delayed s 10.02.b04 DI delayed s 10.02.b05 DI delayed s 11.02.b05 DI delayed s	status status status status status status status status status status syed status syed status syed status s		<b></b>			

文字	名称									
范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型				
Negative spec	ed enable(允许负速	)	•		•					
允许负速的信	言号源。									
允许负速的二	二进制信号。									
		T	1	ı	•	T				
		-	1 = 1	否	是	参数				
Jog function	enable(允许点动功	能)								
点动功能的二源。 0 = 禁止点动 1 = 允许点动 注: 只要启动 开, 所有启动 Other [bit] ( 0: Disable jo 1: Enable jo 3: DI1; 10.02 4: DI2; 10.02 5: DI3; 10.02 6: DI4; 10.02 7: DI5; 10.02 8: DI6; 10.02 11: DIO1; 11 12: DIO2; 1	功能。 功能。 功能。 功能。 动命令为开,20.25 Jo 动命令会被忽略,点基 其它[位]);信号源兹 g function(禁止点数 g function(允许点数 2.b01 DI delayed statu 2.b02 DI delayed statu 2.b03 DI delayed statu 2.b04 DI delayed statu 2.b05 DI delayed statu 2.b05 DI delayed statu 1.02.b00 DIO delayed 1.02.b01 DIO delayed	ng function e 动和 Inching 选择。 动功能); 0, 动功能); 1。 s。 s。 s。 s。 s。 ss。 status。 status。	nable 就会被忽略。 除外。参见 06.02.1	。只要 2	0.25 Jog func	tion enable 为				
		-	1 = 1	否	是	参数				
		 动的信号源			1,0	2 294				
点动 1 启动的 0 = 禁止点动 1 = 允许点动 <b>注:</b> - 20.01 Cor 变流器需	为二进制信号。如果? 1。 1。 nmand location = Loc	al I/O: 。注意,只需	系给出 On 命令。右	E发出点z	动1开始命令	后,变流器自				
	○	<ul> <li>允许负速的信号源。</li> <li>允许负速的二进制信号。</li> <li>0 = 禁止负速。</li> <li>1 = 允许负速。</li> <li>参见 20.23 Positive speed enable。</li> <li>0 19 允许负速</li> <li>参见 20.23 Positive speed enable。</li> <li>0 19 允许负速</li> <li>Jog function enable (允许点动功允许点动功能的信号源。点动功能的二进制信号。点动由流源。</li> <li>0 = 禁止点动功能。</li> <li>1 = 允许点动功能。</li> <li>1 = 允许点动功能。</li> <li>2 : 只要启动命令为开,20.25 Jog 开,所有启动命令会被忽略,点点</li> <li>Other [bit] (其它[位]); 信号源近0: Disable jog function (允许点点</li> <li>3: DI1; 10.02.b00 DI delayed statude</li> <li>4: DI2; 10.02.b01 DI delayed statude</li> <li>5: DI3; 10.02.b02 DI delayed statude</li> <li>6: DI4; 10.02.b03 DI delayed statude</li> <li>7: DI5; 10.02.b04 DI delayed statude</li> <li>11: DIO1; 11.02.b00 DIO delayed</li> <li>12: DIO2; 11.02.b01 DIO delayed</li> <li>19: DIL; 10.02.b15 DI delayed statude</li> <li>19: DIL; 10.02.b15 DI delayed statude</li> <li>10: 19 禁止点动功能</li> <li>Jogging 1 start source (点动1启:点动1启动的信号源。点动1启动的信号源。点动1启动的二进制信号。如果20=禁止点动1。</li> <li>1 = 允许点动1。</li> <li>注: — 20.01 Command location = Location = Location</li> </ul>	<ul> <li>允许负速的二进制信号。</li> <li>0 = 禁止负速。</li> <li>参见 20.23 Positive speed enable。</li> <li>0 19</li></ul>	<ul> <li>允许负速的信号源。</li> <li>允许负速的二进制信号。</li> <li>0 = 禁止负速。</li> <li>1 = 允许负速。</li> <li>参见 20.23 Positive speed enable。</li> <li>0 19</li></ul>	<ul> <li>允许负速的信号源。</li> <li>允许负速的二进制信号。</li> <li>0 = 禁止负速。</li> <li>2 0 = 禁止负速。</li> <li>3 2 20.23 Positive speed enable。</li> <li>0 19</li></ul>	<ul> <li>允许负速的信号源。 允许负速。</li> <li>2 会別 20.23 Positive speed enable。</li> <li>0 19</li></ul>				

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	使用 Inching 1	。参见 06.02.b08 Ma	in contro			以	
	_	。 参见 06.02.008 Ma leration time jogging			a iogging <del>l</del>	* 塚 占 勃 的 ·	加油和减油时
	田 23.20 Acce 间。	leration time jogging	ηH 23.2	i Deceleration tilli	e jogging z	四十四分[1]	加及工工的
		和 2 均启用,则以最		的为准.			
	点动被禁止。	7F 2 23/11/11, 73 57 43	()[]	11/21年。			
		<b>[位])</b> ;信号源选择。					
		g 1(禁止点动 1); (		运行。			
		g1(启用点动 1); 1					
	3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00						
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01						
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02						
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03	DI delayed status.					
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04	DI delayed status.					
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05	DI delayed status.					
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b	000 DIO delayed statu	IS o				
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b	ol DIO delayed statu	IS o				
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b1	5 DI delayed status.					
	40: <b>DI1 plus dire</b>	ction(数字输入 1力	叩方向)	; 10.02.b00 DI del	ayed status	。考虑 20.1	4 Direction of
	rotation source.						
	41: DI2 plus dire	ection(数字输入 2力	叩方向)	; 10.02.b01 DI del	ayed status	。考虑 20.1	4 Direction of
	rotation source.						
	_	ection(数字输入 3力	叩方向)	; 10.02.b02 DI del	ayed status	。考虑 20.1	4 Direction of
	rotation source o						
	_	ection(数字输入 4力	叩方向)	; 10.02.b03 DI del	ayed status	。考虑 20.1	4 Direction of
	rotation source.						
	_	ection(数字输入 5力	叩方向)	; 10.02.b04 DI del	ayed status	。考虑 20.1	4 Direction of
	rotation source.						
		ection(数字输入 6力	加方向)	; 10.02.b05 DI del	ayed status	。考虑 20.1	4 Direction of
	rotation source.	State A. A. A. A.	5.A F				t. b.
	_	irection(数字输入:	輸出 1 カ	加方向); 11.02.b	00 DIO del	layed status	。考虑 20.14
	Direction of rotatio		tak atau a di				
		irection(数字输入:	か出 2 カ	加万同); 11.02.b	01 DIO del	layed status	。考虑 20.14
	Direction of rotatio		- 1			±v.⊨. ₌	
	_	ction(数字输入 DI	L加万国	); 10.02.b15 DIL	delayed sta	tus。考思 2	0.14 Direction
	of rotation source.	I at the state of		T		-	Z- stet
	0 48	禁止点动1。	-	1 = 1	否	是	参数
20.27	Jogging 2 start sou	arce(点动 2 启动的	信号源)				
	允许点动 2 启动的						
		挂制信号。如果 20.25	Jog fund	ction enable 允许,	选择点动	2 启用的信	号源。
	0 = 禁止点动 2。						
	1 = 允许点动 2。						
	注:						
	- 20.01 Comman	ad location = Local I/O	):				

索引	名称														
	文字														
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型								
	变流器需氮	处于 Ready run 状态。剂	主意,只需	高提供 On 命令。在	E发出点动	2 开始命令	后,变流器自								
	动设置 Ru	n 命令,同时设置 Rar	np out zer	$o = Ramp \ halt = R$	amp in zer	o = 0。 电机	1加速至 22.43								
	Jogging 2 r	reference 中设置的速度	Ę.												
		Acceleration time joggin	ng 和 23.2	1 Deceleration tim	e jogging i	选择点动的	加速和减速时								
		1和点动2均启用,则	以最先启	用的为准。											
	Inching 被														
		mand location = Main o													
	曲 23.20 A	ng 2。参见 06.02.b09 N Acceleration time joggin			e jogging ì	选择点动的:	加速和减速时								
	间。 如果缓动:	1和2均启用,则以最	:先启用的	为准。											
	点动被禁止	Ŀ.													
	Other [bit]	<b>其它[位])</b> ;信号源选择	<b>F</b> •												
		gging 2(禁止点动 1)		运行。											
		ging 2(启用点动 2)	; 1.												
	3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00 DI delayed status.														
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI delayed status.														
	· ·	.b02 DI delayed status.													
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI delayed status。 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status。														
	· ·	.b04 DI delayed status.													
	· ·	02.b00 DIO delayed status.	atue												
		.02.b01 DIO delayed sta													
		2.b15 DI delayed status													
	0 19	禁止点动 2。	-	1 = 1	否	是	参数								
20.28		off delay time(三线,	 点动 OFF		-	/	2 294								
	三线点动的延		//// OII	<u> </u>											
		ro select = 3-wire jogg	ing 时,言	F接触器分断延时	。在停止点	动后, 主	接触器在延时								
		ogging off delay time 后													
	0.0 3250.0	5.0	S	10 = 1  s	否	是	参数								
	位名	<u></u>	值	注释											
20.33	Mains contact	or control mode(主接	接触器控制	模式)											
	主接触器或直	流断路器的控制模式。													
	20.33 Mains co	ontactor control mode	定义对 Or	ı-和 Run 命令的反	应方式。参	参见 06.09.b	03 Used main								
	control word.														
	注:														
		机端子处测量直流电压													
		器(美制)K1.1 是一種													
		以及用于 C1 和 D1 的两													
		独器。应答信号可连接 13-7		Mains contactor ack	nowledge s	ource 或 20.	.35 DC breaker								
	acknowled	ge source。设置 DC co	ontactor o												

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	1: On and R 3: DC conta 随 On 命令闭 — 如果 95 如果 95.3 — 在变流器 voltage 和 下嵌位被 后,另一	5.35 DC voltage mass properties of the properti	; 主接触器或 ; 如果直流的 deasurement of rement offset = 01.21 Armat 为零,使电枢 5 DC breaker breaker acknow	直流断路器因 On- 断路器或直流接触 offset = -10.0 = 10.1,自动电压 <sup>立</sup> ure voltage in V、 电压测量值与找开 acknowledge source owledge source = D	器(美制 +10.1, 平衡关闭, 28.05 Arr 于的直流的 ce = Non ixx 用作	时)被用作主使用手动,偏移设置为 mature voltag 断路器相适应 e时发出 On DC 断路器的	接触器,它将电压 平 衡。 可零。 e、28.06 EMI c。在两种情况 命令的 100 mi l应答,应答信
	0 3	开	-	1 = 1	否	是	参数
	- 在选择应 - 变流器合 主接触器应答。 0 = 无应答。 1 = 应答。 Other [bit] ( 0: No ackno 1: Acknowld 2: None (天 3: DI1; 10.0.0 4: DI2; 10.0.0 5: DI3; 10.0.0 6: DI4; 10.0.0 7: DI5; 10.0.0 8: DI6; 10.0.0 11: DIO1; 1 12: DIO2; 1	情况后,生成故障 F. 答信号,并且反馈。 一闸后 10s 内未收到原 等同样取决于 20.33 其它[位]);信号源 wledge(无应答); edge(应答);1。 量);未启用。主接触 2.b00 DI delayed stat 2.b01 DI delayed stat 2.b03 DI delayed stat 2.b03 DI delayed stat 2.b05 DI delayed stat 2.b05 DI delayed stat 1.02.b00 DIO delayed 1.02.b15 DI delayed st	在运行中丢失 並答信号。 Mains contactor 选择。 0。 也器应答被禁 us。 us。 us。 us。 us。 us。 d status。 d status。	时。 or control mode 的讠			
	0 19	无	-	1 = 1	否	是	参数
20.35	直流断路器区如果选择直流如果设置了警 如果设置了警 0 = 无应答。 1 = 应答。 <b>Other [bit]</b> (	acknowledge source 立答信号源。 充断路器应答,并且 警告,电机将自由停 其它[位]);信号源 wledge(无应答);	反馈丢失,* 止。 选择。		C-breake	r acknowledg	e.

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型
				总线标定值		改	
	1: Acknowledge	(应答);1。					
	2: None (无); 未	·启用。直流断路器	应答被禁	生。			
	3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00	DI delayed status.					
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01	DI delayed status.					
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02	DI delayed status.					
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03	DI delayed status.					
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04	DI delayed status.					
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05	DI delayed status.					
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b	00 DIO delayed status	80				
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b	01 DIO delayed status	<b>S</b> •				
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b1	5 DI delayed status.					
	0 19	无	-	1 = 1	否	是	参数

索引	名称												
	文字												
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型						
20.38	Drive fan ack	nowledge source(变	流器风机应			1	l						
	变流器风机应	_											
	如果选择了变流器风机应答, 31.41 Main fan fault function = Fault, 并且反馈丢失的时间超过 10												
	秒,将产生故障 5080 Drive fan acknowledge。												
	如果 31.41 M	如果 31.41 Main fan fault function = Warning 或 Fault,只要反馈丢失,事件就会生成警告 A581 Drive											
		fan acknowledge。如果在 10 秒內变流器风机应答恢复,警告自动复位。											
	0 = 无应答。												
	1=应答。												
	Other [bit] (其它[位]);信号源选择。												
	0: No acknowledge (无应答); 0。												
	1: Acknowledge (应答);1。												
	2: None (无); 未启用。变流器风机应答被禁止。												
	3: <b>DII</b> ; 10.02.b00 DI delayed status.												
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI delayed status.												
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI delayed status.												
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI delayed status。 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status。												
	7: <b>D15</b> ; 10.02.004 D1 delayed status。  8: <b>D16</b> ; 10.02.005 DI delayed status。												
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status.												
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO delayed status.												
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI delayed status.												
	0 19	<u>- 2.016 21 40.45 04 54.65</u>   无	-	1 = 1	否	是	参数						
20.39		knowledge source(阜	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1		Н	~	2 M						
20.05		机应答信号源。	בייט עיף אייט עיב ב	TH JWAY									
		电机/外部风机应答,	并且反馈手	生生的时间超过 10	) 秋. 将产	生 お 暗 71	B1 Motor fan						
	acknowledge.		ЛДДЖ		3 12 7 147	工以下 /1	BI WOOT IUI						
	_	<b></b> 長,事件应会生成警告	÷ A781 Mot	or fan acknowledg	e。如果在	10 秒内电标	孔/外部风机应						
	答恢复,警告		, 11,01 1,100	or run usumo wreug	, )(H)(E)	10 17 13 1	O DO T APT TO COL						
	0 = 无应答。	11 // // // // // // // // // // // // /											
	1 = 应答。												
	Other [bit] (	Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。											
	0: No ackno	wledge(无应答); 0	0										
	1: Acknowle	dge(应答); 1。											
	2: None (无	<b>)</b> ;未启用。电机风标	几应答被禁」	Ŀ.									
	· ·	2.b00 DI delayed status											
	· ·	2.b01 DI delayed status											
	· ·	2.b02 DI delayed status											
	· ·	2.b03 DI delayed status											
	· ·	2.b04 DI delayed status											
	· ·	2.b05 DI delayed status											
		1.02.b00 DIO delayed s											
	·	1.02.b01 DIO delayed s											
	19: <b>DIL</b> ; 10.	02.b15 DI delayed stat	us。										

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型
				总线标定值		改	
	0 19	无	-	1 = 1	否	是	参数
20.40	Drive/Motor fan d	elay time(变流器/电	机风机	延时时间)			
	变流器/电机风机的	的延时时间。					
	变流器发出 Off 命	令后,所有风机、变	で 流器和	电机继续运行 20.	40 Drive/M	otor fan dela	ry time 所设置
	的时间。如果变流	<sup>危器或电机处于过温</sup>	状态,	那需要等到温度	下降到过温	上等级以下,	延时开始计
	时。						
	0.0 3250.0	0.0	s	10 = 1  s	否	是	参数

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修改	类型
20.43	Dynamic bra	king acknowledge so	urce(动态f		I		
	动态制动应领						
		动态制动应答,并且在	生发出 On a	命令时反馈动态制运	动应答-	- 直存在,将产	产生警告 A103
		cknowledge。在动态的					
	0=动态制动		, , , , , , , , , , , , , , , , , , , ,		,		
	1=动态制动						
	Other [bit]	( <b>其它[位])</b> ;信号源设	<b>೬</b> 择。				
		braking inactive (动		<b>用)</b> ; 0, 正常操作	÷ .		
	-	braking active (动态					
	3: <b>DI1</b> ; 10.0	2.b00 DI delayed statu	So				
	4: <b>DI2</b> ; 10.0	2.b01 DI delayed statu	So				
	5: <b>DI3</b> ; 10.0	2.b02 DI delayed statu	So				
	6: <b>DI4</b> ; 10.0	2.b03 DI delayed statu	So				
	7: <b>DI5</b> ; 10.0	2.b04 DI delayed statu	So				
	8 <b>: DI6</b> ; 10.0	2.b05 DI delayed statu	So				
	11: <b>DIO1</b> ; 1	1.02.b00 DIO delayed	status 。				
	12: <b>DIO2</b> ; 1	1.02.b01 DIO delayed	status 。				
	19 <b>: DIL</b> ; 10	.02.b15 DI delayed stat	tus。				_
	0 19	动态制动未启力	用 -	1 = 1	否	是	参数
20.44	Dynamic bra	king delay(动态制料	边延时)			·	
1	动态制动的颈	延时时间。					
		延时时间。 反馈动态制动时,参	见 90.41 Mi	l feedback selection	n; 或者	,在出现速度	反馈故障时,
	在使用 EMF						
	在使用 EMF 没有关于电标	反馈动态制动时,参	也无法获得给	<b>零速信息。为防止</b>			
	在使用 EMF 没有关于电标 20.44 Dynam	反馈动态制动时,参 机速度的有效信息,	也无法获得。 后速度为零。	零速信息。为防止	在动态		
	在使用 EMF 没有关于电林 20.44 Dynam <b>≤ -0.1 s</b> ; 直打	反馈动态制动时,参 机速度的有效信息, ic braking delay时间属	也无法获得。 后速度为零。 电机电压,因	零速信息。为防止	在动态		
	在使用 EMF 没有关于电机 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直拉 = 0.0 s; 在动	反馈动态制动时,参 机速度的有效信息, ic braking delay时间原 妾在电机端子处测量目	也无法获得给 后速度为零。 也机电压,因 零速信号。	琴速信息。为防止 因此在动态制动中4	在动态		
	在使用 EMF 没有关于电机 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直拉 = 0.0 s; 在动	反馈动态制动时,参机速度的有效信息,就速度的有效信息,可能ic braking delay时间原接在电机端子处测量时态制动中,没有生成物态制动中,在延时时	也无法获得给 后速度为零。 也机电压,因 零速信号。	琴速信息。为防止 因此在动态制动中4	在动态		
20.47	在使用 EMF 没有关于电机 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直拉 = 0.0 s; 在动 ≥ 0.1 s; 在动 -1.0 3250.	反馈动态制动时,参机速度的有效信息,就速度的有效信息,可能ic braking delay时间原接在电机端子处测量时态制动中,没有生成物态制动中,在延时时	也无法获得。 后速度为零。 良机电压, {{	零速信息。为防止 因此在动态制动中在 速信号。 10 = 1 s	在动态 有效。	制动后变流器	互锁,假定在
20.47	在使用 EMF 没有关于电机 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直拉 = 0.0 s; 在动 ≥ 0.1 s; 在动 -1.0 3250.	反馈动态制动时,参 机速度的有效信息, ic braking delay 时间 接在电机端子处测量时 态制动中,没有生成 力态制动中,在延时时 0 0.0 protection trigger sou	也无法获得。 后速度为零。 良机电压, {{	零速信息。为防止 因此在动态制动中在 速信号。 10 = 1 s	在动态 有效。	制动后变流器	互锁,假定在
20.47	在使用 EMF 没有关于电机 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直封 = 0.0 s; 在动 ≥ 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触处	反馈动态制动时,参机速度的有效信息, ic braking delay时间, 接在电机端子处测量时态制动中,没有生成的态制动中,没有生成的态制的中,在延时时 0 0.0 protection trigger sou	也无法获得· 后速度为零。 自机电压,员 零速信号。 一间后产生零 s urce(过压化	零速信息。为防止 图此在动态制动中和 速信号。 ■ 10 = 1 s <b>录护触发信号源)</b>	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数
20.47	在使用 EMF 没有关于电标 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直封 = 0.0 s; 在动 ≥ 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触知 如果选择了认	反馈动态制动时,参 凡速度的有效信息, ic braking delay 时间, 妾在电机端子处测量。 态制动中,没有生成的 态制动中,在延时时 0 0.0 protection trigger sou 发信号源。	也无法获得。 后速度为零。 良机电压,员 零速信号。 「间后产生零 」 s urce(过压价 将产生 A1	零速信息。为防止 图此在动态制动中和 速信号。 ■ 10 = 1 s <b>录护触发信号源)</b>	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数
20.47	在使用 EMF 没有关于电标 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直封 = 0.0 s; 在动 ≥ 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触知 如果选择了认	反馈动态制动时,参机速度的有效信息,可速度的有效信息,可速度的有效信息,可速度的有效信息,可能力能力。    Discolor    无法获得。 后速度为零。 良机电压,员 零速信号。 「间后产生零 」 s urce(过压价 将产生 A1	零速信息。为防止 图此在动态制动中和 速信号。 ■ 10 = 1 s <b>录护触发信号源)</b>	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数	
20.47	在使用 EMF 没有关于电机 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直拉 = 0.0 s; 在动 > 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触知 如果选择了证 场模式。参见	反馈动态制动时,参机速度的有效信息,可速度的有效信息,可速度的有效信息,可速度的有效信息,可能力能力。    Discolor    无法获得。 后速度为零。 良机电压,员 零速信号。 「间后产生零 」 s urce(过压价 将产生 A1	零速信息。为防止 图此在动态制动中和 速信号。 ■ 10 = 1 s <b>录护触发信号源)</b>	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数	
20.47	在使用 EMF 没有关于电标 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直封 = 0.0 s; 在动 > 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触短如果选择了运 场模式。参见 0 = 没有触发 1 = 触发。 Other [bit] (	反馈动态制动时,参 机速度的有效信息, ic braking delay 时间, 接在电机端子处测量。 态制动中,没有生成的态制动中,在延时时 0 0.0 protection trigger sou 发信号源。 过压保护触发并触发, 见 99.06 Operation mod 命令。 (其它[位]);信号源述	也无法获得。 后速度为零。 包机电压,员 零速信号。 "间后产生零 家 urce(过压份 将产生 A1 de。	零速信息。为防止 图此在动态制动中不 速信号。 10 = 1 s <b>采护触发信号源)</b> 20 Overvoltage prot	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数
20.47	在使用 EMF 没有关于电标 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直封 = 0.0 s; 在动 ≥ 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触数 如果选择了认 场模式。参见 0 = 没有触发 1 = 触发。 Other [bit] ( 0: No trigge	反馈动态制动时,参 机速度的有效信息, ic braking delay时间, 接在电机端子处测量。 态制动中,没有生成的态制动中,在延时时 0 0.0 protection trigger sou 发信号源。 过压保护触发并触发, 见 99.06 Operation mod 命令。 (其它[位]);信号源设 er command (没有触	也无法获得。 后速度为零。 包机电压,员 零速信号。 "间后产生零 家 urce(过压份 将产生 A1 de。	零速信息。为防止 图此在动态制动中不 速信号。 10 = 1 s <b>采护触发信号源)</b> 20 Overvoltage prot	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数
20.47	在使用 EMF 没有关于电机 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直拉 = 0.0 s; 在动 > 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触知 如果选择了证场模式。参见 0 = 没有触发 1 = 触发。 Other [bit] ( 0: No trigge 1: Trigger (	反馈动态制动时,参 凡速度的有效信息, ic braking delay时间, 妾在电机端子处测量电 态制动中,没有生成的 力态制动中,在延时时 0 0.0 protection trigger sou 发信号源。 过压保护触发并触发, 见 99.06 Operation mod 命令。 (其它[位]);信号源炎 er command(没有触 (触发);1。	也无法获得。 后速度为零。 自机电压,员 零速信号。 rice(过压化 将产生 A1 de。	零速信息。为防止 图此在动态制动中不 速信号。 10 = 1 s <b>采护触发信号源)</b> 20 Overvoltage prot	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数
20.47	在使用 EMF 没有关于电机 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直拉 = 0.0 s; 在动 > 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触知 如果选择了证场模式。参见 0 = 没有触发 1 = 触发。 Other [bit] ( 0: No trigge 1: Trigger (	反馈动态制动时,参 机速度的有效信息, ic braking delay时间, 接在电机端子处测量。 态制动中,没有生成的态制动中,在延时时 0 0.0 protection trigger sou 发信号源。 过压保护触发并触发, 见 99.06 Operation mod 命令。 (其它[位]);信号源设 er command (没有触	也无法获得。 后速度为零。 自机电压,员 零速信号。 rice(过压化 将产生 A1 de。	零速信息。为防止 图此在动态制动中不 速信号。 10 = 1 s <b>采护触发信号源)</b> 20 Overvoltage prot	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数
20.47	在使用 EMF 没有关于电标 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直封 = 0.0 s; 在动 > 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触发 如果选择了认 场模式。参见 0 = 没有触发 1 = 触发。 Other [bit] ( 0: No trigge 1: Trigger ( 3: DI1; 10.0 4: DI2; 10.0	反馈动态制动时,参 机速度的有效信息, ic braking delay时间, 接在电机端子处测量。 态制动中,没有生成的态制动中,在延时时 0 0.0 protection trigger sou 发信号源。 过压保护触发并触发, 见 99.06 Operation mod 命令。 (其它[位]);信号源设 cr command (没有触 (触发);1。 2.b00 DI delayed statu 2.b01 DI delayed statu	也无法获得。 自机电压,是零速信号。 间后产生零 如rce(过压化 将产生 A1 de。 发命令);0 s。	零速信息。为防止 图此在动态制动中不 速信号。 10 = 1 s <b>采护触发信号源)</b> 20 Overvoltage prot	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数
20.47	在使用 EMF 没有关于电标 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直封 = 0.0 s; 在动 > 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触数 如果选择了认 场模式。参见 0 = 没有触发 1 = 触发。 Other [bit] ( 0: No trigge 1: Trigger ( 3: DI1; 10.0 4: DI2; 10.0 5: DI3; 10.0	反馈动态制动时,参 机速度的有效信息, ic braking delay 时间, 接在电机端子处测量。 态制动中,没有生成 力态制动中,在延时时 0 0.0 protection trigger sou 发信号源。 过压保护触发并触发, 见 99.06 Operation mod 命令。 (其它[位]); 信号源设 er command(没有触 (触发); 1。 2.b00 DI delayed statu 2.b01 DI delayed statu 2.b02 DI delayed statu	也无法获得。 自机电信号。 专工在 (过压化 将企 (文压化 将命);0 s。 s。 s。	零速信息。为防止 图此在动态制动中不 速信号。 10 = 1 s <b>采护触发信号源)</b> 20 Overvoltage prot	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数
20.47	在使用 EMF 没有关于电机 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直封 = 0.0 s; 在动 > 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触知 如果选择了认场模式。参见 0 = 没有触发 1 = 触发。 Other [bit] ( 0: No trigge 1: Trigger ( 3: DI1; 10.0 4: DI2; 10.0 6: DI4; 10.0	反馈动态制动时,参 凡速度的有效信息, ic braking delay时间, 妾在电机端子处测量电 态制动中,没有生成的 力态制动中,在延时时 0 0.0 protection trigger sout 发信号源。 过压保护触发并触发, 见 99.06 Operation mod 命令。 (其它[位]); 信号源炎 中 command (没有触 (触发); 1。 2.b00 DI delayed statu 2.b02 DI delayed statu 2.b03 DI delayed statu	也无法获得。 也无法获得。 包围地信号。 <b>ITCE</b> ( <b>过</b> 将产生 A1 de。 <b>发命令)</b> ; 0 s。 s。 s。 s。 s。 s。	零速信息。为防止 图此在动态制动中不 速信号。 10 = 1 s <b>采护触发信号源)</b> 20 Overvoltage prot	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数
20.47	在使用 EMF 没有关于电材 20.44 Dynam ≤ -0.1 s; 直封 = 0.0 s; 在动 > 0.1 s; 在动 -1.0 3250. Overvoltage 过压保护触划如果选择了认场模式。参以 0 = 没有触发 1 = 触发。 Other [bit] ( 0: No trigge 1: Trigger ( 3: DI1; 10.0 4: DI2; 10.0 5: DI3; 10.0 6: DI4; 10.0 7: DI5; 10.0	反馈动态制动时,参 机速度的有效信息, ic braking delay 时间, 接在电机端子处测量。 态制动中,没有生成 力态制动中,在延时时 0 0.0 protection trigger sou 发信号源。 过压保护触发并触发, 见 99.06 Operation mod 命令。 (其它[位]); 信号源设 er command(没有触 (触发); 1。 2.b00 DI delayed statu 2.b01 DI delayed statu 2.b02 DI delayed statu	也无法获得。 也无法获得。 包围上的一。 包含	零速信息。为防止 图此在动态制动中不 速信号。 10 = 1 s <b>采护触发信号源)</b> 20 Overvoltage prot	在动态 有效。 否	制动后变流器	互锁,假定在 参数

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型		
				总线标定值		改			
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status.								
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO delayed status。								
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI delayed status.								
	0 19	没有触发命令	-	1 = 1	否	是	参数		

### 21 Start/Stop mode (启动/停止模式)

启动模式和停止模式、急停模式和零速。

四纳埃耳	(神行工)(英)(八) 芯片	"快八仙令还。								
索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型			
21.01	Start mode(启动	Start mode (启动模式)								
	变流器的启动模式	₹.								
	选择电机启动模式。 0: Start from zero(从零开始);等待电机达到零速,然后重新启动。参见 21.08 M1 zero spee level。如果在达到零速前收到重启命令,生成 A137 Speed not zero。									
1: Flying start (快速启动);变流器启动正在旋转的电机,电机在 Coast stop (自由										
	stop (斜坡停车) 或 Torque limit (转矩限幅) 停止时有效。但通过 Dynamic braking 或									
		(emergency stop)停止不会被中断。等待直到达到零速。								
	2: Flying start d	lynamic braking (†	央速启动	<b>力动态制动)</b> ; 变剂	<b>能器启动正</b>	在旋转的时	<b>电机,电机在</b>			

2: Flying start dynamic braking (快速启动动态制动); 变流器启动正在旋转的电机,电机在Coast stop (自由停车)、Ramp stop (斜坡停车)或 Torque limit (转矩限幅)或 Dynamic braking (动态制动)停止时有效,动态制动被中断。

确保硬件能够断开电流连接,比如断开制动电阻器连接的开关。

0...2 1 - 1=1 否 是 参数

## 21.02 Off1 mode (Off1 模式)

Off1 控制模式。

当收到 Off1 命令后电机停止的方式。

如果同时或几乎同时发出 Off1 命令和 Stop 命令, 21.02 Off1 mode 和 21.04 Stop mode 的设置必须相同。

优先级表:

- 1. 21.03 Emergency stop mode.
- 2. 21.02 Off1 mode .
- 3. 21.04 Stop mode.
- 0: Coast stop(自由停车); 电机自由停车。触发脉冲立即被设置为 150°, 以尽快降低电枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。
- 1: Ramp stop (斜坡停车);变流器斜坡的输入设置为零。因此电机按减速斜坡停止。参见 23.11 Ramp set selection。在达到 21.08 M1 zero speed level 时,触发脉冲被设置为 150°以降低电枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。
- 如 19.20 Follower force ramp stop = Force speed control,转矩选择器被旁路,变流器被强制设置为速度控制。
- 3: **Torque limit(转矩限幅)**; 变流器斜坡的输出被设置为零。因此电机按转矩限幅停止。在达到 21.08 M1 zero speed level 时,触发脉冲被设置为 150° 以降低电枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。

索引	日     名称       文字								
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型		
				总线标定值		改			
	如 19.20 Follower force ramp stop = Force speed control,转矩选择器被旁路,变流器被强制设置为速度控制。								
	4: Dynamic braking (动态制动); 电机通过动态制动停止。								
	0 4	斜坡停止	-	1 = 1	否	是	参数		
21.03	Emergency stop m	ode(急停模式)							
. J. D									

Off3 control (急停)的模式。

选择收到 Off3 (急停) 命令后电机停止的方式。

优先级表:

- 1. 21.03 Emergency stop mode.
- 2. 21.02 Off1 mode.
- 3. 21.04 Stop mode.
- 0: Coast stop (自由停车); 电机自由停车。触发脉冲立即被设置为 150°, 以尽快降低电枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。

参见 06.20.b10 Run inhibit status word 中的 Off3 stop mode 0。

1: Ramp stop (斜坡停车);变流器斜坡的输入设置为零。因此电机按减速斜坡停止。参见 23.11 Ramp set selection。在达到 21.08 M1 zero speed level 时,触发脉冲被设置为 150°以降低电枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。

参见 06.20.b11 Run inhibit status word 中的 Off3 stop mode 1。

如 19.20 Follower force ramp stop = Force speed control,转矩选择器被旁路,变流器被强制设置为速度控制。

2: Emergency ramp stop (斜坡急停);变流器斜坡的输入设置为零。因此,电机按急停斜坡停止。参见 23.23 Emergency stop time。在达到 21.08 M1 zero speed level 时,触发脉冲被设置为 150°以降低电枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。

参见 06.20.b12 Run inhibit status word 中的 Off3 stop mode 2。

如 19.20 Follower force ramp stop = Force speed control,转矩选择器被旁路,变流器被强制设置为速度控制。

3: **Torque limit(转矩限幅)**; 变流器斜坡的输出被设置为零。因此,电机按转矩限幅停止。在达到 21.08 M1 zero speed level 时,触发脉冲被设置为 150 °以降低电枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。

参见 06.20.b13 Run inhibit status word 中的 Off3 stop mode 3。

如 19.20 Follower force ramp stop = Force speed control,转矩选择器被旁路,变流器被强制设置为速度控制。

4: Dynamic braking (动态制动); 电机通过动态制动停止。

参见 06.20.b14 Run inhibit status word 中的 Off3 stop mode 4。

1...4 | 斜坡急停 | - | 1=1 | 否 | 是 | 参数

#### 21.04 Stop mode (停止模式)

停止模式。

选择收到 Stop 命令后电机停止的方式。

如果同时或几乎同时发出 Off1 命令和 Stop 命令,21.02 Off1 mode 和 21.04 Stop mode 的设置必须相同。

优先级表:

- 1. 21.03 Emergency stop mode.
- 2. 21.02 Off1 mode o

是

参数

否

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型				
				总线标定值		改					
	3. 21.04 Stop mode.										
	0: Coast stop (首	<b> 由停车)</b> ; 电机自由	自停车。	触发脉冲立即被	设置为 150	0°,以尽(	决降低电枢电				
	流。在电枢电流为	零时,触发脉冲被封	寸锁。								
	1: Ramp stop (余	1: Ramp stop (斜坡停车);变流器斜坡的输入设置为零。因此电机按减速斜坡停止。参见 23.11									
	Ramp set selection。在达到 21.08 M1 zero speed level 时,触发脉冲被设置为 150° 以降低电枢电										
	流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。										
	如 19.20 Follower force ramp stop = Force speed control,转矩选择器被旁路,变流器被强制设置为速										
	度控制。										
	3: <b>Torque limit(转矩限幅)</b> ; 变流器斜坡的输出被设置为零。因此电机按转矩限幅停止。在达到										
		d level 时,触发脉冲									
	脉冲被封锁。	2 22 1 22 1 3 7 7,427 2 7,43 1 1	<i>()</i> (211)	)	3,L 30,0- F	_ 3/2 3///					
	如 19.20 Follower f	force ramp stop = Force	e speed	control,转矩选择	怪器被旁路,	变流器被	强制设置为速				
	度控制。										
	4: Dynamic braking (动态制动); 电机通过动态制动停止。										

1 = 1

斜坡停止

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场	易失	运行中修	类型			
				总线标定值		改				

### 21.08 M1 zero speed level (电机 1零速等级)

电机1零速等级。

在发出 Stop 命令后, 电机按速度斜坡或在转矩限幅下减速, 直到达到零速等级且延时 21.09 M1 zero speed delay。参见 21.04 Stop mode。随后电机将自由停车。此时现有的制动器是闭合的(使用)。

在速度反馈在该等级内时,Zero speed 设置为高。参见 06.21.b00 Speed control status word。

- 如果 21.01 Start mode = Start from zero, 以及在达到零速前收到重启命令,将产生警告 A137 Speed not zero。
- 设置 21.08 M1 zero speed level = 30000.00 rpm 将禁止零速监控。

0.00 ... 30000.00 | 75.00 | rpm | 见 46.02 | 否 | 是 | 参数

#### 21.09 M1 zero speed delay (电机 1 零速延时)

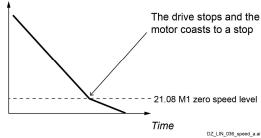
电机1零速延时。

零速延时用于补偿电机从 21.08.M1 zero speed level 减速到静止所需的时间。延时 21.09 M1 zero speed delay 的时间后,制动器保持开启(升起)。

不使用零速延时:

变流器接收 Stop 命令并按速度斜坡或在转矩限幅处减速。在电机速度反馈低于 21.08 M1 zero speed level 时,变流器停止,电机自由停车至静止状态。

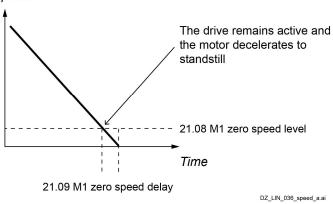
#### Speed



使用零速延时:

变流器接收 Stop 命令并沿速度斜坡或在转矩限幅处减速。在电机速度反馈低于 21.08 M1 zero speed level 时,零速延时被启用。在零速延时期间,变流器继续工作,因此电机可减速到静止状态。

#### Speed



索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	比例/16 位现场 总线标定值	易失	运行中修 改	类型
	0.0 3250.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数

### **22 Speed reference selection(速度给定值选择)** 速度给定值选择和电机电位器设置。

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
22.01	Speed reference unlir	nited(速度给定	值不受限)			<u>'</u>			
	选择后的速度给定值 在从控制盘选择恒速		訓和安全速度	度后,显示速原	度给定值	. 0			
	-30000.00 30000.00	) -	rpm	见 46.02	是	否	信号		
22.07	Speed reference (速)	<b></b>							
	主速度给定值输入。 变流器的主速度给定 source 设置信号源。 -30000.00 30000.00		22.11 Speed	reference 1 se	ource 和 否	/或 22.12 Spe 	ed reference 2 参数		
22.08	Auxiliary speed refer	,		元 40.02	П	足	多数		
	辅助速度给定值输入。 变流器的辅助速度给定值。可通过 22.11 Speed reference 1 source 和/或 22.12 Speed reference 2 source 设置信号源。								
22.11	-30000.00 30000.00 <b>Speed reference 1 sou</b>		rpm	参见 46.02	否	是	参数		
	可定义两个信号信号 Speed reference 1/2 s reference function。  Other References Constant speed  Other References	election 在两个存 转方向取决于 20 1 - - - -	言号源或数学	学功能之间切n of rotation so	换。数 <sup>±</sup> urce。				
	Other (其它);信号 0: Zero (零);0, 元 1: Speed reference (	<b>卡使用</b> 。				SF_880_025_	DCS_speed reference_a.ai		

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	<b>光</b> 刑			
	1614	NOT DEL	<b>V</b> H	16 位现场	<b>3</b>	改	人主			
				总线标定						
				值						
	6. AI2 cooled (	 标定后的模拟输入 3);	12 22 412	1 -						
		你足冶的模拟糊べる), nce 1(现场总线适配器			EDAA mafa	mamaa 1				
		nce 1(现场总线适配器 nce 2(现场总线适配器								
		ice 1(嵌入式现场总线的								
		ice 2(嵌入式现场总线的					C			
	_	ntiometer reference(电			-					
		output actual(过程 Pl				output actu	ıaı.			
		peed(编码器 1 的速度)		•						
		peed(编码器 2 的速度)			1.					
	_	eed 6 (恒速 6);22.31 (								
		eed 7(恒速 7); 22.32 (		1	I	1				
	0 27	标定后的模拟	输 -	1 = 1	否	是	参数			
		入1								
22.12	Speed reference	2 source(速度给定值 2	的信号源	)						
	选择速度给定值	源 2。								
	关于选择和图表	,参见 22.11 Speed refer	ence 1 sour	ce.						
	0 20	零	-	1 = 1	否	是	参数			
22.13	Speed reference	function(速度给定值以	<b>竹能)</b>							
	速度给定值功能		-							
		。 和速度给定值 2 之间选打	圣一个数学	文功能。参见 <sup>7</sup>	22 11 Speed	l reference 1	source.			
		<b>直 1)</b> ;使用 22.11 Speed			-		Source			
		ref 2)(加(给定值 1+给								
		ef 2)(减(给定值 1-给5					羊			
		ref 2)(乘(给定值 1* 4					左。			
		ref 2)(最小值(给定值								
		ref 2)(最大值(给定值								
	0 5	Ref 1	1 71 72	1 = 1	否	是	参数			
22.14			F 10 14 F		Ϊ	疋	多			
22.14		1/2 selection (速度给定		<b>ド</b> ノ						
		和速度给定值 2 之间选择		, 40	~					
		值1和速度给定值2之间	<b></b> 可进行选择	🗄 。 参见 22.11	Speed refe	erence 1 sour	ce.			
	-	ce 1 (速度给定值 1)。								
	-	ce 2(速度给定值 2)。								
		之[位]);信号源选择。								
	_	nce 1 (速度给定值 1);		行。						
	_	nce 2(速度给定值 2);	1.							
	· ·	0 DI delayed status.								
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1 DI delayed status.								
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI delayed status.									
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b0	3 DI delayed status.								
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b0	4 DI delayed status.								
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b0	5 DI delayed status.								

Speed additive 1 source (附加速度 1 的信号源)         第一个附加速度给定值。       意义与 22.83 Speed reference 3 相加的速度给定值。参见 22.11 Speed reference 1 source。         注: 出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。         0 20       零 - 1 = 1       否 是          22.16       Speed share (速度共享)         速度给定值标定系数。       定义 22.84 Speed reference 4 和 22.85 Speed reference 5 之间的标定系数。         -8.000 8.000       1.000       - 1000 = 1       否 是          22.17       Speed additive 2 source (附加速度 2 的信号源)         第二个附加速度给定值。       定义与 22.85 Speed reference 5 相加的速度给定值。参见 22.11 Speed reference 1 source。         注: 出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。		名称									
11: DIO1; 11.02.b00 DIO delayed status		文字									
11: DIOI; 11.02.b00 DIO delayed status   12: DIO2; 11.02.b01 DIO delayed status   19: DIII; 10.02.b15 DI delayed status   19: DIII; 10.02.b15 DI delayed status   19: DIII; 10.02.b15 DI delayed status   10: DIII; 10.02.b15 DI delayed status   10: DIII; 10.02.b15 DI delayed status   10: DIII; 1		范围		默认值		设备	16 位现场 总线标定	易失		类型	
12: DIO2; 11.02.b01 DIO delayed status   19: DIL; 10.02.b15 DI delayed status   0		11. <b>DIO</b> 1	I: 11 02 b00 DIO	delaved s	tatus.		ш				
19: DIL; 10.02.b15 DI delayed status											
22.15   Speed additive 1 source (附加速度 1 的信号源)			*	-							
第一个附加速度给定值。 定义与 22.83 Speed reference 3 相加的速度给定值。参见 22.11 Speed reference 1 source。 注:出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。	=					-	1 = 1	否	是	参数	
第一个附加速度给定值。 定义与 22.83 Speed reference 3 相加的速度给定值。参见 22.11 Speed reference 1 source。注:出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。	2.15	Speed add	ditive 1 source	(附加速度	1的信号	源)			1		
定义与 22.83 Speed reference 3 相加的速度给定值。参见 22.11 Speed reference 1 source。 注: 出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。       020       零       -       1=1       否       是       2         22.16       Speed share (速度共享)       速度给定值标定系数。       Exped reference 4 和 22.85 Speed reference 5 之间的标定系数。         - 8.000 8.000       1.000       -       1000=1       否       是       2         22.17       Speed additive 2 source (附加速度 2 的信号源)         第二个附加速度给定值。       定义与 22.85 Speed reference 5 相加的速度给定值。参见 22.11 Speed reference 1 source。注:出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。         0 20       零	-			,,,,,,							
22.16         Speed share (速度共享)         達度给定值标定系数。         定义 22.84 Speed reference 4 和 22.85 Speed reference 5 之间的标定系数。         定义 22.84 Speed reference 4 和 22.85 Speed reference 5 之间的标定系数。         定义 22.84 Speed reference 4 和 22.85 Speed reference 5 之间的标定系数。         是         定义 22.85 Speed reference 5 是         是         定义与 22.85 Speed reference 5 相加的速度 2 的信号源)           第二个附加速度给定值。         第二个附加速度给定值。         多见 22.11 Speed reference 1 source。         注: 出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。         0 20         零         1 = 1         否         是         至           22.21         Constant speed function (恒速功能)         恒速配置字。         面定如何选择恒速,以及应用恒速时是否考虑 20.14 Direction of rotation source。         应的分配:         位的分配:         位         名称         值         注释           0 恒速模式         1 组合: 可使用 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速1、2 和 3。         在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。           1 转向允许         1 取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘处的产生14正向,七个反向)恒速。         等告!           如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。         如果转向信号为反向且当前恒速分负,则变流器行。           4 据参数:恒速的运行方向由恒速设置参数的符号         1         根据参数:恒速的运行方向由恒速设置参数的符号				nce 3 相加	的速度组	合定值。	参见 22.11 S	peed refere	nce 1 source	0	
22.16         Speed share(速度共享)           速度给定值标定系数。         定义 22.84 Speed reference 4 和 22.85 Speed reference 5 之间的标定系数。           -8.000 8.000         1.000         - 1000 = 1         否 是 []           22.17         Speed additive 2 source (附加速度 2 的信号源)         第二个附加速度给定值。         定义与 22.85 Speed reference 5 相加的速度给定值。参见 22.11 Speed reference 1 source。注:出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。           0 20         零 - 1 = 1         否 是 []           22.21         Constant speed function (恒速功能)           恒速配置字。确定如何选择恒速,以及应用恒速时是否考虑 20.14 Direction of rotation source。位的分配:         位 名称 值 注释         组合: 可使用 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速。           0 单独: 通过 22.22 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速。         企业 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2 和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。           1 转向允许         1 取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14 正向,七个反向)恒速。           **告!         如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器 行。           0 根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号		<b>注</b> : 出于	安全考虑,在任	- 何停止功	能启用的	†,不采	用附加速度组	合定值。			
速度给定值标定系数。 定义 22.84 Speed reference 4 和 22.85 Speed reference 5 之间的标定系数。 -8.000 8.000		0 20		零		-	1 = 1	否	是	参数	
定义 22.84 Speed reference 4 和 22.85 Speed reference 5 之间的标定系数。-8.000 8.000       1.000       - 1000 = 1       否       是         22.17       Speed additive 2 source (附加速度 2 的信号源)         第二个附加速度给定值。       家	2.16	Speed sha	ire(速度共享)								
22.17   Speed additive 2 source (附加速度 2 的信号源)		速度给定值标定系数。									
22.17         Speed additive 2 source (附加速度 2 的信号源)           第二个附加速度给定值。         定义与 22.85 Speed reference 5 相加的速度给定值。         参见 22.11 Speed reference 1 source。           注: 出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。         0 20         零         -         1 = 1         否         是           22.21         Constant speed function (恒速功能)         恒速配置字。         确定如何选择恒速,以及应用恒速时是否考虑 20.14 Direction of rotation source。           位的分配:         位名称         值 注释           0         恒速模式         1         组合: 可使用 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Cons sel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速。           0         单独: 通过 22.22 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2 和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。           1         转向允许         1         取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14正向,七个反向)恒速。           *告!         如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。           0         根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号	_			e4和22.8	85 Speed	referenc	e 5 之间的标	定系数。			
第二个附加速度给定值。 定义与 22.85 Speed reference 5 相加的速度给定值。参见 22.11 Speed reference 1 source。注:出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。		-8.000	8.000	1.000		-	1000 = 1	否	是	参数	
定义与 22.85 Speed reference 5 相加的速度给定值。参见 22.11 Speed reference 1 source。注:出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。		Speed add	ditive 2 source	附加速度	2 的信号	湯源)					
注: 出于安全考虑,在任何停止功能启用时,不采用附加速度给定值。       0 20       零       - 1=1       否       是       至         22.21         Constant speed function (恒速功能)         恒速配置字。确定如何选择恒速,以及应用恒速时是否考虑 20.14 Direction of rotation source。位的分配:         位名称       值       注释         0       恒速模式       1       组合: 可使用 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速。         0       单独: 通过 22.22 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2 和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。         1       转向允许       1       取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14正向,七个反向)恒速。         警告!       如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。         0       根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号											
22.21   Constant speed function(恒速功能)   恒速配置字。									nce 1 source	0	
Constant speed function(恒速功能)           恒速配置字。确定如何选择恒速,以及应用恒速时是否考虑 20.14 Direction of rotation source。位的分配:           位         名称         值         注释           0         恒速模式         1         组合: 可使用 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速。           0         单独: 通过 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。           1         转向允许         1         取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14正向,七个反向)恒速。           警告!         如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。           0         根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号	Ļ		安全考虑,在任		」能启用的	力,不采	用附加速度组		T		
<ul> <li>恒速配置字。 确定如何选择恒速,以及应用恒速时是否考虑 20.14 Direction of rotation source。位的分配:</li> <li>位 名称 値 注释         <ul> <li>位 宮棟式</li> <li>1 组合: 可使用 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速。</li> <li>0 単独: 通过 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2 和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。</li> <li>1 转向允许</li> <li>1 取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14正向,七个反向)恒速。</li> <li>警告!</li></ul></li></ul>				`		-	1 = 1	否	是	参数	
確定如何选择恒速,以及应用恒速时是否考虑 20.14 Direction of rotation source。         位 名称       值       注释         0       恒速模式       1       组合: 可使用 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速。         0       单独: 通过 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2 和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。         1       转向允许       1       取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14正向,七个反向)恒速。         **告!       如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。         0       根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号	2.21		_	(恒速功能	と)						
位         名称         值         注释           0         恒速模式         1         组合: 可使用 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速。           0         単独: 通过 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2 和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。           1         转向允许         1         取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14正向,七个反向)恒速。           *告!         如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。           0         根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号											
位         名称         值         注释           0         恒速模式         1         组合: 可使用 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号源恒速。           0         单独: 通过 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号源恒速 1、2 和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。           1         转向允许         1         取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14正向,七个反向)恒速。           *告!         如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。           0         根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号											
1       组合: 可使用 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速。         0       単独: 通过 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Consel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2 和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。         1       转向允许         1       取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14正向,七个反向)恒速。         警告!       如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。         0       根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号				陆	沙子或又						
sel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速。         0       单独:通过 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Conssel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2 和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。         1       转向允许         1       取决于方向:要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14正向,七个反向)恒速。         警告!       如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。         0       根据参数:恒速的运行方向由恒速设置参数的符号				+		可は田ヶ	22.22.02	4 1 1 '	1 22 22 C-		
<ul> <li>恒速。</li> <li>り 単独:通过 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Cons sel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号源恒速 1、2 和 3。 在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。</li> <li>1 转向允许</li> <li>1 取决于方向:要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14 正向,七个反向)恒速。</li> <li>警告! 如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。</li> <li>0 根据参数:恒速的运行方向由恒速设置参数的符号</li> </ul>		U	恒迷侯式	1							
<ul> <li>単独: 通过 22.22 Constant speed sel 1、22.23 Const sel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。</li> <li>1 转向允许</li> <li>1 取决于方向: 要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14 正向,七个反向)恒速。</li> <li>警告! 如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。</li> <li>0 根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号</li> </ul>						22.24	onstant speed	3CI J (E. X.)	11 11 17	WY614 []	
sel 2 和 22.24 Constant speed sel 3 定义的三个信号调恒速 1、2 和 3。在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。  1 转向允许 取决于方向:要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14 正向,七个反向)恒速。  *告! 如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。  0 根据参数:恒速的运行方向由恒速设置参数的符号				0		通过 22	.22 Constant	speed sel 1	22.23 Coi	nstant speed	
恒速 1、2 和 3。 在出现冲突的情况下,数字较小的恒速将会优先。  1 转向允许 取决于方向:要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14 正向,七个反向)恒速。											
1 转向允许 取决于方向:要确定恒速的旋转方向,则用恒速设乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14 正向,七个反向)恒速。							-				
乘以 20.14 Direction of rotation source。这能产生 14 正向,七个反向)恒速。 <b>警告!</b> 如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。 0 根据参数:恒速的运行方向由恒速设置参数的符号					在出现	冲突的性	青况下,数字	较小的恒流	速将会优先。	)	
正向,七个反向)恒速。 <b>警告!</b> 如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。  0 根据参数:恒速的运行方向由恒速设置参数的符号		1	转向允许	1							
<b>警告!</b> 如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器行。  0 根据参数:恒速的运行方向由恒速设置参数的符号								on source o	这能产生1	4个(七个	
如果转向信号为反向且当前恒速为负,则变流器 行。 0 根据参数:恒速的运行方向由恒速设置参数的符号						七个反同	句)恒速。				
行。       0     根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号											
0 根据参数: 恒速的运行方向由恒速设置参数的符号						问信亏	<b>万</b> 反问且当日	則但速內領	1,则受流	語将止问区	
				0							
II Z I.J. I INENELVEU VIA I		2 15	Pasaryod (年	U	1以1店多	奴: 但】	±1100000000000000000000000000000000000	山田匹佐区」	<b>L</b> 少奴的付 <sup>一</sup>	つ明化。	
留)		2 13									

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型					
	0000h FFFFh	0000h	-	1 = 1	否	是	参数					
22.22	Constant speed sel 1(恒速选择 1)											
	恒速选择器 1。 22.21.b00 Constant speed	l function = 1 (组合	)根据	下表启用恒速	<u>1</u> 0							
	定义该参数的源。 22.22 Constant speed sel 1			由 22.24 speed sel 3 定 源	Constant 义的信号	当前恒速						
	0	0		0		无						
1	1	0		0		恒速 1						
	0	1		0		恒速 2						
	1	1		0		恒速 3						
	0	0		1		恒速 4						
	1	0		1		恒速 5						
	0	1		1		恒速 6						
	1		恒速 7									
	Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。  0: Not selected (未选择); 0, 正常运行。  1: Selected (已选择); 1。  3: DI1; 10.02.b00 DI delayed status。  4: DI2; 10.02.b01 DI delayed status。  5: DI3; 10.02.b02 DI delayed status。  6: DI4; 10.02.b03 DI delayed status。  7: DI5; 10.02.b04 DI delayed status。  8: DI6; 10.02.b05 DI delayed status。  11: DIO1; 11.02.b00 DIO delayed status。  12: DIO2; 11.02.b01 DIO delayed status。											
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI de 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DI 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DI	layed status. O delayed status. O delayed status.										
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI de 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DI	layed status. O delayed status. O delayed status.	-	1 = 1	否	是	参数					
22.23	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI de 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DI 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DI 19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI c	layed status。 O delayed status。 O delayed status。 lelayed status。 未选择或 0000h	-	1 = 1	否	是	参数					
22.23	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI de 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DI 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DI 19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI de 0 19 或 0000h FFFFh	layed status。 O delayed status。 O delayed status。 lelayed status。  未选择或 0000h <b>正速选择 2</b> )	-	1 = 1	否	是	参数					
22.23	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI de 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DI 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DI 19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI c 0 19 或 0000h FFFFh Constant speed sel 2(恒 恒速选择器 2。 参见 22.22 Constant spee 0 19 或	layed status。 O delayed status。 O delayed status。 lelayed status。 未选择或 0000h <b>I速选择 2</b> )  d sel 1。	-	1 = 1	否	是是	参数					
22.23	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI de 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DI 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DI 19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI c 0 19 或 0000h FFFFh <b>Constant speed sel 2</b> (恒 恒速选择器 2。 参见 22.22 Constant speed	layed status。 O delayed status。 O delayed status。 lelayed status。 未选择或 0000h 互速选择 2) d sel 1。 未选择或 0000h	-									

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值		运行中修 改	类型			
	参见 22.22 Constant spec	ed sel 1.								
	0 19 或 0000h FFFFh	未选择或 0000h	-	1 = 1	否	是	参数			
22.26	Constant speed 1(恒速	(1)								
	恒速 1。 定义恒速 1,即选择恒									
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
22.27	Constant speed 2(恒速 2)									
	恒速 2。 定义恒速 2, 即选择恒速 2 时电机运行速度。									
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
22.28	Constant speed 3(恒速	(3)	•							
	恒速 3。 定义恒速 3,即选择恒	速3时电机运行速度	ŧ.							
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
22.29	Constant speed 4(恒速	(4)								
	恒速 4。 定义恒速 4,即选择恒	束4时电机运行速度	ŧ.							
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
22.30	Constant speed 5(恒速	(5)		1		1				
	恒速 5。									
	定义恒速 5, 即选择恒		Ē o		1		1			
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
22.31	Constant speed 6(恒速	6)								
	恒速 6。									
	定义恒速 6, 即选择恒速	<b>6</b> 时电机运行速度	. 0							
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
22.32	Constant speed 7(恒速	7)								
	恒速 7。									
	定义恒速 7, 即选择恒速	<b>1</b> 1 时电机运行速度	. 0							
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
22.42	Jogging 1 reference(点	动 1 给定值)				l				
	点动功能 1 的速度给定值									
	定义点动1的速度给定值		ing 1 sta	rt source.						
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
22.43	Jogging 2 reference(点	 动 2 给定值)	1 -			<u> </u>				
	点动功能 2 的速度给定值。									
	定义点动 2 的速度给定值		ing 2 sta	rt source.						
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
22.46	Speed reference safe (多	· 全速度给定值)	1	- , -	, ,					
	定义出现如下情况时的多									
	- 12.03 AI supervision									
	- 49.05 Communication									
	- 50.02 FBA A comm loss func。									
	- 50.32 FBA B comm loss func									
	- 58.14 Communication loss action.									
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
22.71	Motor potentiometer fur	nction(电机电位器	功能)							
	电机电位器功能。									
	启用并选择电机电位器模式。									
	0: <b>Disable (禁止)</b> ;禁止电机电位器,把它的值设置为 0。									
	1: Enable (initialization at stop/power-up) (允许(在停止/上电时初始化)); 电机电位器首先采用									
	-	22.72 Motor potentiometer initial value 定义的值。在变流器运行时,可从 22.73 Motor potentiometer								
	up source 和 22.74 Motor	•					•			
	停止或通电循环将会把印									
	2: <b>Enable (resume alwaup)</b> , 但停止或断电时电	•		切能奓见 L	nable (init	ialization a	t stop/power-			
				1 1	不	В	<b>全</b> 米			
	0 2	允许(停止/上电时初始化)	-	1 = 1	否	是	参数			
22.72	Motor potentiometer ini		 	(合)						
44.14		uai vaiue(电机电1	<b>业矿</b> 切坏	ゴ圧ノ						
	电机电位器初始值。 定义电机电位器初始值	(起占)	1 Motor	notentiomotor	function					
	化人电加电阻的初知值	、心はん。 多元 21.7	TOTOLOL	potentiometer	runction.					

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型				
				16 位现场		改					
				总线标定							
				值							
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数				
22.73	Motor potentiometer up		器上升信	言号源)							
	电机电位器上升的信号	源。									
	选择电机电位器上升信										
	0 = No change (无变化)	)。									
	1 = Increase (增加)。										
	Other [bit] (其它[位]);										
	0: No change (无变化										
	1: Increase (增加); 1	,增加电机电位器	的值。如	口果上升和下	降源均打到	F,那么电 <sup>,</sup>	位器值将不会				
	改变。	1 lp 1 1/1 nn 1 21	<u></u>								
	2: None (无); 未启用		<b>被禁止。</b>								
	3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00 DI de	•									
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI de	•									
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI de	•									
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI delayed status										
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status.										
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI delayed status。 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status。										
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DI	•									
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.601 DI	•									
	0 19	无	_	1 = 1	否	是	参数				
22.74	Motor potentiometer do				Н	~	<i>&gt;</i> ××				
	电机电位器下降的信号		1 1 HH 751	TIA 3 VAV							
	选择电机电位器下降信										
	0 = No change(无变化)。 1 = 減少。										
	Other [bit] (其它[位]);	信号源选择。									
			立器的值	。正常运行。	,						
	0: <b>No change(无变化)</b> ; 0, 保持电机电位器的值。正常运行。 1: <b>Decrease(减少)</b> ; 1, 减少电机电位器的值。如果上升和下降源均打开,那么电位器值将不会										
	1: Decrease(减少); 1, 减少电机电位器的值。如果上升和下降源均打开,那么电位器值将不会   改变。										
	2: None (无); 未启用	。电机电位器下降	被禁止。								
	3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00 DI de										
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI de	layed status.									
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI de	layed status.									
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI de	layed status.									
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status.										
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI delayed status.										
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status.										
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO delayed status.										
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI o	•									
İ	40: DI1 or stop(数字	<b>渝入1或停止)</b> :10	.02.b00 I	OI delayed sta	tus plus sto	$\rho_0$ DI1 = 1	<b>或停止命今</b> 启				

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场		改	
				总线标定			
				值			
	用→ 电机电位器的值减	少, DI1 = 0: 保持	电机电	位器的值。			
	41: DI2 or stop(数字箱	<b>î入2或停止)</b> ; 10.	02.b01 E	OI delayed sta	tus plus stop	$o \cdot DI2 = 1$	或停止命令启
	用→ 电机电位器的值减	少, DI2 = 0: 保持	电机电位	位器的值。			
	42: DI3 or stop(数字箱	<b>ì入3或停止)</b> ; 10.	02.b02 E	OI delayed sta	tus plus stop	$o \cdot DI3 = 1$	或停止命令启
	用→ 电机电位器的值减	少, DI3 = 0: 保持	电机电位	位器的值。			
	43: DI4 or stop(数字箱	<b>ì入4或停止)</b> ; 10.	02.b03 E	OI delayed sta	tus plus stop	o. $DI4 = 1$	或停止命令启
	用→ 电机电位器的值减	少, DI4 = 0: 保持	电机电	位器的值。			
	44: DI5 or stop(数字箱	<b>ì入5或停止)</b> ;10.	02.b04 E	OI delayed sta	tus plus stop	$o \cdot DI5 = 1$	或停止命令启
	用→ 电机电位器的值减	少, DI5 = 0: 保持	电机电位	位器的值。			
	45: DI6 or stop(数字箱	<b>ì入6或停止)</b> ;10.	02.b05 Γ	OI delayed sta	tus plus stop	$o \cdot DI6 = 1$	或停止命令启
	用→ 电机电位器的值减	少, DI6 = 0: 保持	电机电	位器的值。			
	46: DIO1 or stop (数字	输入输出1或停止	; 11.02	2.b00 DIO del	ayed status	plus stop。 l	DIO1 = 1 或停
	止命令启用 → 电机电位	器的值减少,DIO	1 = 0:	呆持电机电位	器的值。	-	
	47: DIO2 or stop(数字	输入输出2或停止	; 11.02	2.b01 DIO del	ayed status	plus stop。 l	DIO2 = 1 或停
	止命令启用 → 电机电位	器的值减少,DIO	2 = 0:	呆持电机电位	器的值。	-	
	48: DIL or stop(数字箱	入延迟或停止);	10.02.b1	5 DIL delaye	d status plus	stop。 DIL	=1或停止命
	令启用→ 电机电位器的	值减少, DIL=0:	保持电	机电位器的值	直。	-	
	0 48	无	-	1 = 1	否	是	参数

索引	名称										
24. 1,	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型				
22.75	Motor potentiomete	r ramp time(电材	L电位器斜坡	:时间)		•					
	电机电位器变化时间定义电机电位器的 potentiometer max vi	可。 变化率。这是定 alue 所需的时间。	义从 22.76 l 在两个方向_	Motor potentic 上采用相同的2	变化率(	上升和下降)	0				
	0.0 3250.0	10.0	S	10 = 1  s	否	是	参数				
22.76	Motor potentiomete 电机电位器最小值。 定义电机电位器的量	最小值。		_	否	是	<b>全</b> 粉				
22.77	-30000.00 30000.		rpm		百	定	参数				
	Motor potentiomete 电机电位器最大值。 定义电机电位器的量	最大值。		_	不	目.	<b>会</b> 粉				
		-30000.00 30000.00   1500.00   rpm   参见 46.02   否   是   参数									
	电机电位器的值。 显示电机电位器功能 -30000.00 30000.		被直接设置为 rpm		reference 是	1 source 等参	数的信号源。 信号				
22.81	<b>Speed reference 1</b> ( 速度给定值 1 的信 <sup>4</sup> 显示速度给定值 1 自 -30000.00 30000.	号源的值。 均信号源后的速度约	合定值。参见  rpm		reference 是	: 1 source。	信号				
22.82	Speed reference 2 (		1 1	2 /2 ***	· -		,				
	速度给定值2的信息显示速度给定值2的	速度给定值 2 的信号源的值。         显示速度给定值 2 的信号源后的速度给定值。参见 22.12 Speed reference 2 source。         -30000.00 30000.00 -       rpm 参见 46.02 是 否 信号									
22.83	Speed reference 3 (	速度给定值3)									
22.00	信号源选择后的速度显示数学功能、速function、22.14 Spe -30000.00 30000.	度给定值 1/2 的选ed reference 1/2 sele					peed reference 信号				
22.84	Speed reference 4 (		1		<u> </u>		1				
22.84	附加 1 的速度给定位显示第一个附加速度 -30000.00 30000.	直。 度后的速度给定值。	。参见 22.15  rpm	-	e 1 source 是	e。 否	信号				
22.85	Speed reference 5		-F	12 /8 .0.02			· · · ·				
	速度共享后的速度线显示通过速度共享标	合定值。	直。参见 22.	16 Speed share	20						
	-30000.00 30000.	00 -	rpm	参见 46.02	是	否	信号				
	•	•		•		•	•				

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
22.86	Speed reference 6(速度	给定值 6)								
	附加2的速度给定值。									
	显示第二个附加速度后的速度给定值。参见 22.17 Speed additive 2 source。									
	-30000.00 30000.00	-	rpm	参见 46.02	是	否	信号			

# 23 Speed reference ramp(速度给定值斜坡) 速度给定值斜坡设置(变流器的加速率和减速编程)。 索引 名称

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定	易失	运行中修 改	类型			
				值						
23.01	Speed reference ramp in	•	斜坡输入	.)						
	斜坡输入处的速度给定位显示限幅后,斜坡和S开 speed。		定值。参	见 30.11 M1 n	ninimum spo	eed和30.12	M1 maximum			
	-30000.00 30000.00	-	rpm	参见 46.02	是	否	信号			
23.02	Speed reference ramp or	itput(速度给定位	直斜坡输出	出)						
	斜坡输出处的速度给定位显示斜坡和 S 形曲线后的									
	-30000.00 30000.00	-	rpm	参见 46.02	是	否	信号			
23.03	Speed reference 7(速度		-			1 * *	1			
	直接速度给定后的速度线显示直接速度给定后的运	合定值。	23.32 Di	rect speed refe	erence.					
	-30000.00 30000.00	-	rpm	参见 46.02	是	否	信号			
23.04	dv/dt 速度给定值的偏差 显示在速度给定值斜坡转	俞出下的加速/减速	_		Ħ	太	<i>L</i> 는 ロ			
23.11	-30000.00 30000.00	- L m m / p / p /	rpm/s	参见 46.02	走	否	信号			
23.11	Ramp set selection (斜坡) 激活斜坡参数。选择在两套加速/减速Deceleration time 1、23.10 = Acc/Dec time 1 (加速0ther [bit] (其它[位]); 0: Acc/Dec time 2 (加速2: Speed level (速度等Acc/Dec time 1。如果 233: DI1; 10.02.b00 DI del 4: DI2; 10.02.b01 DI del 5: DI3; 10.02.b02 DI del 6: DI4; 10.02.b03 DI del 7: DI5; 10.02.b04 DI del 8: DI6; 10.02.b05 DI del 11: DIO1; 11.02.b00 DIC 12: DIO2; 11.02.b01 DIC 12: DIO2; 11.02.b01 DIC 19: DIL; 10.02.b15 DI del 11: DIO1; 11.02.b01 DIC 19: DIL; 10.02.b15 DI del 11: Motor1/Motor2 (电	斜坡时间之间也 4 Acceleration tin 多减速时间 1) 多减速时间 2) 信号源选择。 <b>b/减速时间 1)</b> ;( <b>b/减速时间 2)</b> ; <b>b/减速时间 2)</b> ; <b>b/减速时间 2)</b> ; <b>b/减速时间 2)</b> ; <b>b</b> / <b>减速时间 2)</b> ; <b>b</b> / <b>a</b> / <b>b</b>	ne 2 和 23.  n, 加速时 n, 加速时 Speed re e 7  >  46.	15 Deceleration  「间 1 和减速時間 2 和减速時度ference 7  ≤ 31 Above specific properties of the control of	on time 2。 寸间 1 启用 寸间 2 启用 [  46.31 Abo ed level , 『	。正常运行 。 ove speed le 則启用 Acc/	evel ,则启用 Dec time 2。			

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型				
				16 位现场		改					
				总线标定							
	_										
	置。如果 42.01 Motor 1/2 selection = Motor 1,则使用 Acc/Dec time 1。如果 42.01 Motor 1/2 selection										
	= Motor 2,则使用			1	г.		L				
	0 21	加/减速时间	1 -	1 = 1	否	是	参数				
23.12	Acceleration time	1 (加速时间 1)									
	加速时间1。										
	从零速加速到 46.02 M1 speed scaling actual 的时间。										
	如果速度给定值的增长快于所设定的加速时间,电机转速会遵循设定的加速时间。如果速度给定										
	值的增长慢于所设定的加速时间,电机转速会遵循给定值。如果设置的加速时间设置得过短,变流器将在当前转矩限幅内加速。										
						ПВ	<b>全</b> 粉				
23.13	0.0 3250.0   20.0   s   10 = 1 s   否   是   参数       Deceleration time 1(減速时间 1)										
23.13	<b>Deceleration time 1</b> ( <b>城迷内 月 1 )</b>										
	如果速度给定值的下降快于所设定的减速时间,电机转速会遵循减速时间。如果速度给定值的T										
	降慢于所设定的减速时间,电机转速会遵循给定值。										
	如果设置的减速时间设置得过短,变流器将在当前转矩限幅内减速。										
	0.0 3250.0	20.0	s	10 = 1  s	否	是	参数				
23.14	Acceleration time	2 (加速时间 2)	L	1		L	1 -				
	加速时间 1。										
	参见 23.12 Acceleration time 1。										
	0.0 3250.0	60.0	s	10 = 1  s	否	是	参数				
23.15	Deceleration time	2 (减速时间 2)			I.						
	减速时间 2。										
	参见 23.13 Deceler	ation time 1.									
	0.0 3250.0	60.0	s	10 = 1  s	否	是	参数				
23.16	Shape time acceler	ation 1(S 形曲线时		•							
	加速开始时的斜坡	加速开始时的斜坡形状。									
	定义加速开始时的斜坡形状。										
	0.0 s: 线性斜坡。适合稳定的加速或减速和较缓的斜坡。										
	0.1 3250.0 s: S	0.1 3250.0 s: S 形曲线斜坡。S 形斜坡特别适合起吊应用。S 形曲线包括斜坡两端曲线和中间的									
	线性部分。										
		<b>,S</b> 形曲线时间不应	2用于急停。								
	加速:										

索引	名称	名称								
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
			np: 0 s <b>→</b>							
	0.0 3250.0	DZ_LIN_037_acceleratio	n_a.ai	10 = 1  s	否	是	参数			
23.17		ion ation 2(S 形曲线时		10 15	Н	1~	2 34			
20.17	加速结束时的斜坡			$\begin{array}{c} \text{Shape time ac} \\ 10 = 1 \text{ s} \end{array}$	celeration 否	n 1。	参数			
23.18	减速开始时的斜坡 定义在减速开始时	的减速斜坡形状。	参见 23.16 S				اللا لك			
	0.0 3250.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
23.19	减速结束时的斜坡	ation 2(S 形曲线时 形状。 段的减速斜坡曲线。 0.0		5 Shape time ac	celeratior 否	n 1。 是	参数			
23.20		ogging(点动加速®		1	I H	1,~	~ ^^			
25.20	点动加速时间。	t,变流器从零速加		M1 speed scaling	ng actual	 的时间。				
	0.0 3250.0	60.0	s	10 = 1  s	否	是	参数			
	1	ı	1	1	1	1	ı			

索引	名称									
<b>200</b> 01	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
23.21	Deceleration time j	 ogging(点动减速	<u>                                      </u>	E						
20,21	点动减速时间。 在点动或 Inching F 0.0 3250.0			aling actual 减	速到零速 否	的时间。 是	参数			
23.23	Emergency stop tir	ne(急停时间)		•			l			
	Off3 (emergency stop)命令的减速时间。 在 Off3 (emergency stop)命令且 21.03 Emergency stop mode = Ramp stop 时,或者出现 4 级故障系 31.15 Fault stop mode fault level 4 = Ramp stop 时,从 46.02 M1 speed scaling actual 减速到零速的时间。 这也适用于转矩控制,因为变流器在收到 Off3 (emergency stop) 命令时会自动切换至速度控制。并									
	于从机,参见 19.20 Follower force ramp stop。  0.0 3250.0									
23.24	Speed ramp in zero			1	Н	<del> </del>	2 XX			
22.26	选择一个信号源,把速度斜坡输入强制设置为零。通过与 06.09.b06 Used main control 操作。  0 = Zero input (零输入)。 1 = Enable input (允许输入)。 Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。 0: Zero input (零输入); 0, 把速度斜坡输入强制设置为零。 1: Enable input (允许输入); 1, 允许速度斜坡输入。正常运行。 3: DI1; 10.02.b00 DI delayed status。 4: DI2; 10.02.b01 DI delayed status。 5: DI3; 10.02.b02 DI delayed status。 6: DI4; 10.02.b03 DI delayed status。 7: DI5; 10.02.b04 DI delayed status。 8: DI6; 10.02.b05 DI delayed status。 11: DIO1; 11.02.b00 DIO delayed status。 12: DIO2; 11.02.b01 DIO delayed status。 19: DIL; 10.02.b15 DI delayed status。									
23.26	Ramp out balancin									
	把速度斜坡输出强选择强制设置速度此功能用于从转矩速度。在需要切换现平衡。参见 25.00 = Enable output (1 = Balance output Other [bit] (其它[	斜坡输出平衡的信 控制或张力控制平 时,可把速度给定 9 Speed balancing e 允许输出)。 (平衡输出)。	号源。 ·稳、无冲击 ·值快速的设 nable。	·地切换换到速						

索引	名称										
秋川	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中值	<b>类型</b>				
				16 位现场	i	改					
				总线标定							
				值							
		<b>t(允许输出)</b> ; 0, 允									
	_	ut(平衡输出); 1	,把速度新	斗坡输 出 强制	刊设置为	23.27 Ramp	out balancing				
	reference。 3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00 DI delayed status。										
	3: <b>D11</b> ; 10.02.b00 D1 delayed status。 4: <b>D12</b> ; 10.02.b01 DI delayed status。										
	· ·	•									
		2 DI delayed status.									
		6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI delayed status.									
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status.										
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI delayed status.										
		11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status.									
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO delayed status.										
		o15 DI delayed status.		T	T		Z. Mr.				
	0 19 Enable output - 1 = 1 否 是 参数										
23.27		ing reference(斜坡车	前出平衡给定	き値)							
	速度斜坡输出平衡给定值。										
	定义速度斜坡输出平衡的给定值。在允许速度斜坡输出平衡时,斜坡发生器的输出被强制设置为										
	该值。参见 23.26 Ramp out balancing enable。										
	-30000.00 300		rpm	参见 46.02	否	是	参数				
23.28	Variable slope enable(允许可变斜坡)										
	允许可变斜坡。										
	启用可变斜坡功能,该功能可以在来自上位控制的速度给定变化时控制速度斜坡的斜率。										
	变斜率和内部变流器斜坡为串联。因此,斜坡加速和减速时间需比完整的变斜率时间快。参见										
	23.12 Acceleration time 1 和 23.13 Deceleration time 1。										
	23.29 Variable slope rate 为速度给定值变化 A(rpm)定义速度斜坡时间 t(ms)。										
	23.01 Speed reference ramp input										
	A	23.02 Speed reference ramp output									
	<i>\</i>	Tim	(ms)								
			e (ms) _038_ramp_a.ai								
	t (ms) = 上位控制	系统提供的速度给定									
	A(rpm) = 周期时	间 t (ms)中的速度给	定值变化。								
		制系统提供的速度给给		村间 t(ms).	与 23.29 V	Variable slope	e rate 相等,贝				
	1	ence ramp output 的形									

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型					
				16 位现场		改						
				总线标定								
				值								
	Other [bit] (其它[位]);	信号源选择。										
	0: Disable (禁止);禁.	止变坡。										
	1: Enable (允许);允许变坡(在本地控制中不可用)。											
	0 1	关	-	1 = 1	否	是	参数					
23.29	Variable slope rate(变统	) 本										
	变斜率。											
	定义允许变坡时速度给定值的变化率。参见 23.28 Variable slope enable。要获得最佳结果,使用速											
	度给定值周期时间。											
	0 32500	0	ms	1 = 1  ms	否	是	参数					
23.32	Direct speed reference (	直接速度给定值)	)									
	直接速度给定值。											
	把直接速度给定值给到证	速度偏差计算中。										
	<b>Other</b> (其它);信号源证	<b>选择</b> 。										
	0: <b>Zero (零)</b> ; 0, 未使	ī用。										
	1: Speed reference (速	<b>度给定值)</b> ; 22.07	Speed ref	ference.								
	2: Speed ramp output	(速度斜坡输出)	23.02 Spe	eed reference	ramp outpu	t.						
	3: Auxiliary speed refer	ence(辅助速度组	合定值);	22.08 Auxilia	ry speed ref	erence.						
	4: AI1 scaled(标定后的	<b>内模拟输入 1</b> ); 12	2.12 AI1 s	caled value.								
	5: AI2 scaled(标定后的	<b>內模拟输入 2)</b> ; 12	2.22 AI2 s	caled value.								
	6: AI3 scaled(标定后的模拟输入 3); 12.32 AI3 scaled value。 7: FBAA reference 1(现场总线适配器 A 的给定值 1); 03.05 FBA A reference 1.											
	8: FBA A reference 2 (现场总线适配器 A 的给定值 2); 03.06 FBA A reference 1. 11: EFB reference 1 (嵌入式现场总线的给定值 1); 03.09 EFB reference 2。											
	12: <b>EFB reference 2</b> (情											
	17: Motor potentiomete											
	18: Process PID output					output actu	ıal.					
	19: Encoder 1 speed (對											
	20: Encoder 2 speed(约		; 90.20 En									
	0 20	速度斜坡输出	-	1 = 1	否	是	参数					

**24 Speed reference conditioning(速度给定值条件)** 速度偏差计算、速度偏差窗口控制配置和速度偏差(Δn)阶跃。

	11711 亿次网生图1755年	···		-, •						
索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
24.01	Used speed feedback(包	使用的速度给定值	)							
	速度给定值标定后的速度	度给定值。								
	显示速度校正、限幅和:	速度给定值标定质	<b>后的速度</b> 9	合定值。参见	L 24.11 Spe	eed correction	on、30.11 M1			

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
	minimum speed、30.12 M1 maximum speed 和 24.14 Speed reference scaling。									
	用于速度偏差计算。									
	-30000.00 30000.00	-	rpm	参见 46.02	是	否	信号			
24.02	Used speed feedback(包	用的速度反馈)								
	速度反馈标定后的速度反馈。 显示速度反馈标定后的速度反馈。参见 24.15 Speed feedback scaling。 用于速度偏差计算。									
	-30000.00 30000.00	-	rpm	参见 46.02	是	否	信号			

索引	名称										
7	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型				
24.03	Speed error filtere	d(速度偏差滤波)									
	速度偏差滤波( $\Delta$ n)。 显示滤波和窗口控制后的速度偏差。参见 24.18 Speed error filter time 1 和 24.19 Speed error filter tim 2。 $\Delta$ n = 24.01 Used speed reference - 24.02 Used speed feedback。 -30000.00 30000.00 - rpm 参见 46.02 是 否 信号										
24.04		<del>····································</del>	-	3 72 10102	<i>/</i> -C	Н	III 3				
	取反的速度偏差(显示取反的速度偏	- △ n)。 差(未滤波)。 peed reference - 24.0			是	否	信号				
24.11	Speed correction (		Г	3 72 10102	<i>/</i> C	H	III 3				
	(比如调整造纸设	斜坡和限幅之间的 各的各部分间速差 ,在任何停止功能	)。		)	了需要这可以) 上	用于速度微调 参数				
24.14	Speed reference sc	aling(速度给定值)	标定)								
	速度给定值标定系 定义 23.03 Speed re -325.00 250.00	数。 eference 7 和 24.01 U	Used speed re	eference之间的 100 = 1	」标定系数 否	效。 ■是	参数				
24.15		 aling(速度反馈标》	<del></del>	100 – 1	Н	Æ	多奴				
22	速度反馈标定系数			beed feedback $\stackrel{?}{\sim}$	之间的标》	定系数。	参数				
24.18	Speed error filter t	ime 1(速度偏差滤	波时间1)								
	节。较长的滤波即定。 注: 速度反馈和速 - 90.42 Motor spo - 24.18 Speed err	i滤波器 1 的滤波时 时间常数和较快的加 度偏差有三种不同 ged filter time 速度反 or filter time 1 和 24	n速时间是 的滤波器。 5馈滤波,- .19 Speed en	互相冲突的。注 一般小于 30ms。 cor filter time 2	滤波时间 速度偏差	常数太长会与	导致控制不稳				
		error filter time $1 = 1$				В	<b>会</b> 粉				
24.19	0 32500		ms	1 = 1  ms	否	是	参数				
<i>4</i> 4.17	速度偏差(Δn) 参见 24.18 Speed e		級 <b>以</b> 則 <i>4)</i>								
	0 32500	0	ms	1 = 1 ms	否	是	参数				
	1				I		l				

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场		改	
				总线标定			
				信			

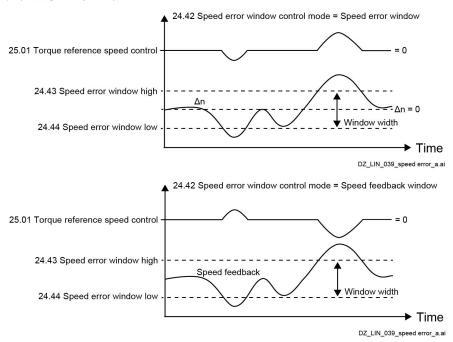
#### 窗口控制的概念:

窗口控制的概念是,只要速度偏差( \( \Delta \) n)或速度反馈保持在 24.43 Speed error window high 和 24.44 Speed error window low 设置的窗口内,就会封锁速度控制器。转矩控制有效。参见 26.74 Torque reference ramp output。

如果速度偏差或速度反馈超过窗口速度,速度控制有效,转矩给定来自 25.01 Torque reference speed control。由 06.21.b03 Speed control status word 显示启用情况。

要释放窗口控制,使用 24.42 Speed error window control mode, 并把变流器设置为 Add 操作模式。 参见 19.12 Ext1 control mode 和 19.14 Ext2 control mode。

本功能有时也被称为死区控制或断带保护。这样为转矩控制增加了速度监控,防止在张力作用下断带引起的电机飞车。



注:要打开一个宽度为 100 rpm 的窗口,设置 24.43 Speed error window high = 50 rpm,设置 24.44 Speed error window low = -50 rpm。

#### 24.41 Speed error window control enable(使能速度偏差窗口控制)

使能窗口控制的信号源。

使能/禁止窗口控制。

0=禁止窗口控制。

1=使能窗口控制。

**Other** [bit] (其它[位]); 信号源选择。

- 0: Disable window control (禁止窗口控制); 0,正常运行。
- 1: Enable window control (使能窗口控制); 1, 使能速度偏差窗口控制。
- 3: **DI1**; 10.02.b00 DI delayed status.
- 4: **DI2**; 10.02.b01 DI delayed status.

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI dela									
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI dela	ayed status.								
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI dela	ayed status.								
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI dela	ayed status.								
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO	delayed status.								
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO	O delayed status.								
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI delayed status.									
	0 19	禁止窗口控制	-	1 = 1	否	是	参数			

文字											
		Texas as		1	T		I x				
范围		默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定		运行中修 改	类型				
		, , ,									
Speed error window control mode(速度偏差窗口控制模式)											
窗口控制的模式。 确定使用的窗口控制类型。此外,可使能/禁止速度控制器的积分时间。											
0 = <b>Speed error window(速度偏差窗口) + Ti = on</b> ; 标准窗口控制。速度偏差(△n)需在 24.43 Spee											
error window high 和 24.44 Speed error window low 设置的窗口内。在释放窗口控制时,使能速度制器的积分时间( $T_I$ )。											
1 = <b>Speed error window(速度偏差窗口)</b> + <b>Ti = off</b> ; 标准窗口控制。速度偏差需在 24.43											
window high 和 24.44 Speed error window low 设置的窗口内。在释放窗口控制时,禁止速度控制的积分时间(Ti)。 一般由转矩从机用于限幅差速。											
24.44 Speed (Ti).	error windo	dow (速度反 w low 设置的	窗口内。在	E释放窗口控制		•	_				
例如 1: 窗口	コ宽度为 10r	•									
24.42 Speed error window control mode = 速度偏差窗口 + TI = 关闭。											
24.43 Speed error window high = 5 rpm.											
24.44 Speed error window low = -5 rpm <b>例如 2</b> : 速度反馈的窗口宽度为 500 1000 rpm:											
24.42 Speed error window control mode = 速度反馈窗口。 24.43 Speed error window high = 1000 rpm。											
_		-	_								
		v low = 500 rpr									
<b>例如 3:</b> 速度反馈的窗口宽度为-50 100 rpm: 24.42 Speed error window control mode = 速度反馈窗口。											
_				窗口。							
_		v  high = 100  rp									
	error windov	v low = -50 rpn		T	T	П	会业.				
0 10		速度偏差窗口 Ti = off	] +  -	1 = 1	否	是	参数				
Speed error	window hig	11 = 011 h(速度偏差額	<u> </u>								
速度偏差窗		11(巫汉师左2									
		1 Used speed r	eference - 2	4.02 Used spee	ed feedbac	ck)为正时,	使用窗口控				
-30000.00	30000 00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数				
		1	_		H	1,~	9 XX				
Speed error window low (速度偏差窗口下限)   速度偏差窗口的下限。   在速度偏差(△n = 24.01 Used speed reference - 24.02 Used speed feedback)为负时,使用窗口控制											
的下限。											
1	20000 00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数				
-30000.00	. 30000.00	0.00	Speed error step (速度偏差阶跃)								
		1	r	1275 10102	1	<i>,</i>	2 34				

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
	定义额外的速度偏差阶段	氏用于速度控制器	的输入。	最小/最大值	受 30.11 M	l minimum s	speed和 30.12			
	M1 maximum speed 的限	制。								
	注:发出停止命令时,请确保移除误差阶跃。									
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			

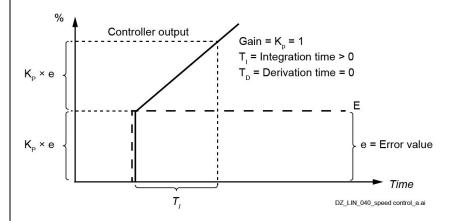
## **25 Speed control (速度控制)** 速度控制器设置。

索引	名称									
	文字									
25.01	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
25.01	Torque reference speed control(转矩给定值速度控制)									
	限制速度控制器输出	出转矩。								
	以 99.02 M1 nominal torque after limitation 的百分比形式显示限幅后的转矩给定值。参见 30.13 Spee									
	control min torque 和	30.14 Speed contr	ol max torqu	ie.						
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号			
25.02	Speed proportional	gain 1(速度比例	増益 1)	•	I.	1				
	速度控制器的比例均	· 曾益 1(KP)。								
	可通过 25.13 Speed		tion 释放速序	度控制器的比例	増益。					
İ	增益过大可能会引起					差阶跃后控制	]器的输出。			
				,,,,_						
	%		ain = K <sub>p</sub> = 1	- ti 0						
			= Integratio							
			= Derivatio	n time = 0						
		1								
						_				
			Controller ou	tout		E				
	Controller	[ <del>]</del>	Controller ou	tput		E				
	Controller		Controller ou	tput		E E	rror value			
	Controller output = K <sub>p</sub> × e	{	Controller ou	tput		e = E	rror value			
		{	Controller ou	tput		e = E	rror value			
			Controller ou	tput			rror value <i>Time</i>			
		{	Controller ou	tput			Time			
	output = K <sub>p</sub> × e				1 5% id	DZ_LIN_040_spee	<i>Time</i> d control_a.ai			
	output = K <sub>p</sub> × e <b>例如:</b> 如果速度偏差		M1 speed s	caling actual 所	] 5%,过	DZ_LIN_040_spee	<i>Time</i> d control_a.ai			
	output = K <sub>p</sub> × e <b>例如:</b> 如果速度偏差 proportional gain 1 =	差(Δn)是46.02 =3,此时产生15%	M1 speed s	scaling actual 的 转矩。		DZ_LIN_040_spee 互度控制器通过	Time d control_a.ai 过 25.02 Speed			
25.02	output = K <sub>P</sub> × e  例如: 如果速度偏差 proportional gain 1 =  0.00 325.00	差(Δn)是46.02 = 3,此时产生15% 5.00	M1 speed s 的电机额定 -	caling actual 所	] 5%,遠	DZ_LIN_040_spee	<i>Time</i> d control_a.ai			
25.03	<b>例如:</b> 如果速度偏差 proportional gain 1 = 0.00 325.00 <b>Speed integration ti</b>	差 (Δn) 是 46.02 : 3,此时产生 15% 5.00 me 1 (速度积分)	M1 speed s 的电机额定 -	scaling actual 的 转矩。		DZ_LIN_040_spee 互度控制器通过	Time d control_a.ai 过 25.02 Speed			
25.03	output = K <sub>p</sub> × e  例如: 如果速度偏差 proportional gain 1 = 0.00 325.00  Speed integration ti 速度控制器的积分时	差(Δn)是46.02 = 3,此时产生15%	M1 speed s 的电机额定 - <b>计间 1</b> )	scaling actual 的 转矩。 100 = 1	否	DZ_LIN_040_spee 区度控制器通过 是	Time d control_a.ai 过 25.02 Speed 参数			
25.03	output = K <sub>P</sub> × e  例如: 如果速度偏差 proportional gain 1 = 0.00 325.00  Speed integration ti 速度控制器的积分时可通过 25.13 Speed	差(△n)是 46.02 = 3,此时产生 15%   5.00   me 1(速度积分的   付间 1(T <sub>i</sub> )。   controller set select	M1 speed s 的电机额定 - <b>寸间 1</b> ) tion 释放速度	scaling actual 的 转矩。 100 = 1	否	DZ_LIN_040_spee 区度控制器通过 是	Time d control_a.ai 过 25.02 Speed 参数			
25.03	output = K <sub>P</sub> × e  例如: 如果速度偏差 proportional gain 1 = 0.00 325.00  Speed integration ti 速度控制器的积分时可通过 25.13 Speed 速度控制器的积分分	差 (Δn) 是 46.02 = 3, 此时产生 15% 5.00 <b>me 1 (速度积分</b> 的 时间 1 (T <sub>i</sub> )。 controller set select 失效并重置积分器	M1 speed s 的电机额定 - <b>寸间 1</b> ) tion 释放速度。	caling actual 的 转矩。 100 = 1 度控制器的积分	否 計间。如	DZ_LIN_040_spee E度控制器通过 是 是	Time d control_a.ai  立 25.02 Speed 参数  间设置为零,			
25.03	output = K <sub>p</sub> × e  例如: 如果速度偏差 proportional gain 1 = 0.00 325.00  Speed integration tic 速度控制器的积分时可通过 25.13 Speed 速度控制器的积分约在误差值恒定时,和	差 (Δn) 是 46.02 = 3,此时产生 15%	M1 speed s 6的电机额定 - <b>寸间 1</b> ) tion 释放速度 度控制器的	caling actual 的 转矩。 100 = 1 定控制器的积分		DZ_LIN_040_spee E度控制器通过 是 是	Time d control_a.ai  立 25.02 Speed 参数  间设置为零,			
25.03	output = K <sub>P</sub> × e  例如: 如果速度偏差 proportional gain 1 = 0.00 325.00  Speed integration ti 速度控制器的积分时可通过 25.13 Speed 速度控制器的积分分	差(△n)是 46.02 差(△n)是 46.02 3,此时产生 15% 5.00 <b>me 1(速度积分时</b> 时间 1(T <sub>i</sub> )。 controller set select 失效并重置积分器 积分时间定义了速 空制功能,用于在	M1 speed s 6的电机额定 一- <b>寸间 1)</b> tion 释放速度 度控制器的 转矩或电流	ecaling actual 的	否 ↑时间。如 与比例部	DZ_LIN_040_spee E度控制器通过 是 是	Time d control_a.ai  立 25.02 Speed 参数  间设置为零,			

 索引
 名称

 文字

| Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Table | Tab



**例如:** 如果速度偏差( $\Delta$ n)是 46.02 M1 speed scaling actual 的 5%,速度控制器通过 25.02 Speed proportional gain 1=3 生成 15%的电机额定转矩。在这种情况下 25.03 Speed integration time 1=300 ms 时:

如果速度偏差恒定,在300ms过去后,速度控制器生成30%的电机额定转矩。15%来自于比例部分,15%来自于积分部分。

### 25.04 Speed derivation time (速度微分时间)

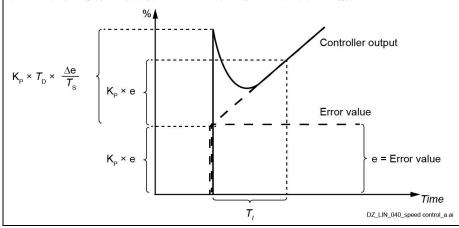
速度控制器的微分时间 (T<sub>D</sub>)。

速度控制器微分时间。如果微分时间设为零,则控制器作为 PI 控制器工作,否则将作为 PID 控制器工作。

对正常应用, 微分时间应保持为零。

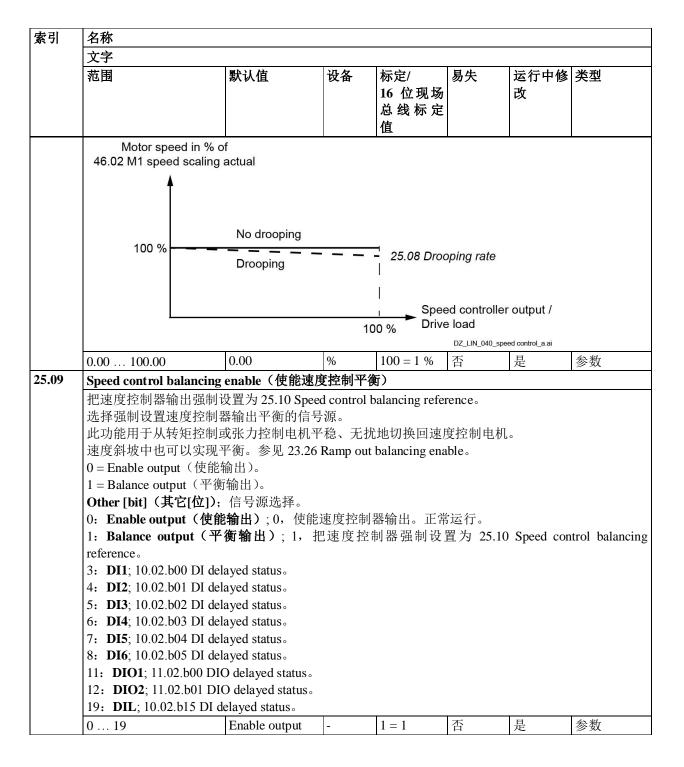
微分动作可以提升当误差值变化时控制器的输出。微分时间越长,变化期间速度控制器输出的增加越多。微分功能使控制器对扰动更加敏感。速度偏差微分必须经过低通滤波以消除外部干扰。 参见 25.05 Derivation filter time。

下图显示了速度偏差保持恒定时,在误差阶跃后控制器的输出。



索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
	增益 = K <sub>P</sub> = 1									
	T <sub>I</sub> = 积分时间 > 0									
	T <sub>D</sub> = 微分时间 > 0									
	T <sub>S</sub> = 抽样时间 = 500 μs									
	Δe=两次采样之间的误差值变化									
	0 32500	0	ms	1 = 1  ms	否	是	参数			
25.05	Derivation filter ti	me(微分滤波时间	)	•	I.					
	微分滤波时间常数	Ţ.,								
	对 25.04 Speed derivation time 恒定的微分滤波时间。									
	0 32500	8	ms	1 = 1  ms	否	是	参数			
25.06		ensation derivation	time (加速			//C	2 3			
20.00	加速补偿微分时间		time (AHAE	11 区域为时间						
		•	リ. (表元)   b + b - b - c - c - c - c - c - c - c - c -	<del>*</del> ★ . I						
		间。设置加速补偿			- 44.4	W. A. La ZiD + Fr	₽~ 4~1 nn 44.4√ .1.			
		期间补偿大惯性负载	艾,将 23.03	Speed referen	ce 7 的f	<b>淑分川到速度</b>	控制器的输出			
	中。	11. 1. 1. 1m - 1. 1. m - 1.	1 11 1- 1 N							
		]值在电机和被驱动			的 50 1	.00%之间。				
		性负载沿斜坡加速	时的速度响	<u>w</u> .						
	无加速补偿:									
	% 🛕									
	<b>↑</b>									
		/ -	— — Speed	reference						
			School • Section and Section							
		<i>f</i> -	—— Speed	l feedback						
	<u> </u>									
				—► Time						
			D7 / 111	040 speed control a.ai						
	ナーコーナン AV		DZ_LIN_	_u4u_speed control_a.ai						
	有加速补偿:									

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值		运行中修 改	类型			
	— Speed reference — Speed feedback  Time									
	DZ_LIN_040_speed control_a.ai									
	0.0 3250.0	0.0	S	10 = 1 s	否	是	参数			
25.07	Acceleration compensation filter time(加速补偿滤波时间) 加速补偿滤波时间常数。 25.06 Acceleration compensation derivation time 的加速补偿滤波时间常数。									
	0 32500	8	ms	1 = 1  ms	否	是	参数			
25.08	Drooping rate (降落速率)下降率。以 46.02 M1 speed scaling actual 的百分比表示的降落速率。随着变流器负载的增加,下降作用会轻微降低变流器速度。由 25.08 Drooping rate 确定负载造成的速度下降量。传动间通过材料(比如纸、钢、箱)连接,并在共同的速度给定值下运行且需要负荷分配的情况,有必要使用该功能。在实践中,必须逐一找出正确下降率。例如: 以下格式有效:速度下降 = 速度控制器输出 × 下降率 × 速度标定其中:速度控制器输出 = 25.57 Torque reference unbalanced = 50 %。下降 = 25.08 Drooping rate = 1 %。速度标定 = 46.02 M1 speed scaling actual = 1500 rpm。如下所示:速度下降 = 0.5 x 0.01 x 150 rpm = 7.5 rpm。									



索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
25.10	Speed control balancing		· 庄场 坐 巫 海						
.5.10	速度控制器输出平衡约接 99.02 M1 nominal to出平衡时,速度控制器	合定值。 orque 的百分比形 器的输出被强制i	《式定义速度 及置为该值。	度控制器输出平 。参见 25.09 S	peed contr	ol balancing	enable.		
5.11	-325.00 325.00	0.00	%	参见 46.04	否	是	参数		
	中roportional gain eme 收到 Off3 (emergency stop) 25.14 Speed proportion 0.00 325.00	stop)命令时的比 命令启用时速度	例增益(K <sub>I</sub> 控制器的比	,),	25.02 Sp 否	peed proportio	onal gain 1 或 参数		
25.13	Speed controller set se		───── 制 <mark>哭隹</mark> 合讲		Н	Æ	多奴		
	选择当前的速度控制器参数。 选择在两套速度控制器参数之间切换的信号源。25.02 Speed proportional gain 1、25.03 Spee integration time 1、25.14 Speed proportional gain 2和25.15 Speed integration time 2。 0 = Speed controller set 1。 1 = Speed controller set 2。 Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。 0: Speed controller set 1 (速度控制器设置 1); 0,比例增益 1和积分时间 1被启用。正常运行。 1: Speed controller set 2 (速度控制器设置 2); 1,比例增益 2和积分时间 2被启用。 2: Speed level (速度等级); 如果 90.01 Motor speed for control  ≤  46.31 Above speed level , 则 Speed controller set 1 被启用。如果 90.01 Motor speed for control  >  46.31 Above speed level , 则 Speed controller set 2 被启用。 3: DII; 10.02.b00 DI delayed status。 4: DI2; 10.02.b01 DI delayed status。 5: DI3; 10.02.b02 DI delayed status。 6: DI4; 10.02.b03 DI delayed status。 7: DI5; 10.02.b04 DI delayed status。 8: DI6; 10.02.b05 DI delayed status。 11: DIO1; 11.02.b00 DIO delayed status。 12: DIO2; 11.02.b01 DIO delayed status。								
	0: Speed controller set 1: Speed controller set 2: Speed level (速度 Speed controller set 1 被 controller set 2 被启用。 3: DII; 10.02.b00 DI cd 4: DI2; 10.02.b01 DI cd 5: DI3; 10.02.b02 DI cd 6: DI4; 10.02.b03 DI cd 7: DI5; 10.02.b04 DI cd 8: DI6; 10.02.b05 DI cd 11: DIO1; 11.02.b00 DI cd 12: DIO2; 11.02.b01 DI cd 19: DIL; 10.02.b15 DI cd 19: D	t 1(速度控制器 t 2(速度控制器等级); 如果 90.6 启用。如果 90.6 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 DIO delayed statu delayed status。 telayed status。 可以 delayed status。 证 delayed status。 证 delayed status。	Solution Specification (1994)  Solution (1994)	」,比例增益 2 speed for control eed for control   > rror inverted   ≤	和积分时 ol  ≤  46. >  46.31 Al	间 2 被启用。 31 Above spectove speed level bove speed level	eed level ,则 vel ,则 Speed vel ,则 Speed		
	0: Speed controller se 1: Speed controller se 2: Speed level (速度 Speed controller set 1 被 controller set 2 被启用。 3: DI1; 10.02.b00 DI c 4: DI2; 10.02.b01 DI c 5: DI3; 10.02.b02 DI c 6: DI4; 10.02.b03 DI c 7: DI5; 10.02.b04 DI c 8: DI6; 10.02.b05 DI c 11: DIO1; 11.02.b00 D 12: DIO2; 11.02.b01 DI 19: DIL; 10.02.b15 DI 20: Speed error (速度)	t 1(速度控制器 t 2(速度控制器等级); 如果 90.6 启用。如果 90.6 elayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 DIO delayed statu delayed status。 证值是); 如果 24.04 Spec 电机 1/电机 2) cction = Motor 1,	Sold Motor special Motor spec	I,比例增益 2 speed for control ged for control  > rror inverted  ≤ rted  >  46.31 Ab 度控制器设置距	和积分时 ol  ≤  46. >  46.31 Al cove speed 取决于 42	间 2 被启用。 31 Above spectove speed level bove speed level 11 level   ,则 Specification	eed level ,则 vel ,则 Speed vel ,则 Speed peed controller selection。如		
	0: Speed controller set 1: Speed controller set 2: Speed level (速度 Speed controller set 1 被 controller set 2 被启用。 3: DII; 10.02.b00 DI cd 4: DI2; 10.02.b01 DI cd 5: DI3; 10.02.b02 DI cd 6: DI4; 10.02.b03 DI cd 7: DI5; 10.02.b04 DI cd 8: DI6; 10.02.b05 DI cd 11: DIO1; 11.02.b00 DI cd 12: DIO2; 11.02.b01 DI cd 19: DIL; 10.02.b15 DI cd 19: DIL; 1	t 1(速度控制器 t 2(速度控制器等级);如果 90.6 语用。如果 90.6 语用。如果 90.6 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 idelayed status。 更偏差);如果 24 如果 24.04 Speces 电机 1/电机 2) extion = Motor 1, ded controller set Speed contro	Sold Motor special Motor spec	I,比例增益 2 speed for control ged for control  > rror inverted  ≤ rted  >  46.31 Ab 度控制器设置距	和积分时 ol  ≤  46. >  46.31 Al cove speed 取决于 42	间 2 被启用。 31 Above spectove speed level bove speed level 11 level   ,则 Specification	eed level ,则 vel ,则 Speed vel ,则 Speed peed controller selection。如		
5.14	0: Speed controller set 1: Speed controller set 2: Speed level (速度 Speed controller set 1 被 controller set 2 被启用。 3: DII; 10.02.b00 DI cd 4: DI2; 10.02.b01 DI cd 5: DI3; 10.02.b02 DI cd 6: DI4; 10.02.b03 DI cd 7: DI5; 10.02.b04 DI cd 8: DI6; 10.02.b05 DI cd 11: DIO1; 11.02.b00 DI cd 12: DIO2; 11.02.b01 DI cd 19: DIL; 10.02.b15 DI cd 19: D	t 1(速度控制器 t 2(速度控制器等级);如果 90.6 语用。如果 90.6 语用。如果 90.6 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 delayed status。 idelayed status。 是偏差);如果 24.04 Speced controller set Speed controlset 1	Sold Motor special Motor spec	rror inverted  ≤ rted  >  46.31 Abseed controller s	和积分时 ol  ≤  46. >  46.31 Al ove speed 取决于 42 set 1。如与	向 2 被启用。 31 Above spebove speed level bove speed level level   则 Specification	well,则 Speed well,则 Speed peed controlled selection。如 or 1/2 selection		

索引	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
	参见 25.02 Speed proportional gain 1。								
	0.00 325.00	5.00	-	100 = 1	否	是	参数		
25.15	Speed integration time 2 (速度积分时间 1)								
	速度控制器的积分时间 2	2 (T <sub>I</sub> ) <sub>o</sub>							
	参见 25.03 Speed integrat	ion time 1.							
	0 32500	2500	ms	1 = 1  ms	否	是	参数		

#### Speed adaptive proportional gain and integration time (自适应速度比例增益和积分时间):

在某些应用中,在低速时增加/减少比例增益和增加/减少积分时间以改善速度控制器的性能。因此,可按照速度反馈调整比例增益和积分时间。参见 25.02 Speed proportional gain 1、25.03 Speed integration time 1 和 24.02 Used speed feedback。

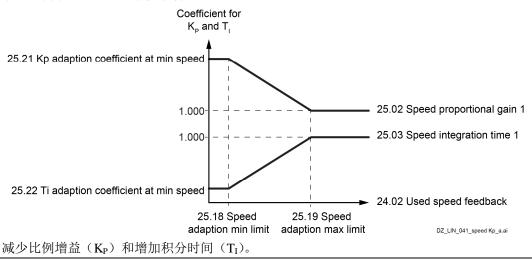
该值是由比例增益和积分时间乘以特定速度的系数获得。这些系数是针对比例增益和积分时间分别定义的。

在速度反馈低于或等于 25.18 Speed adaption min limit 时,比例增益乘以最小速度时的 25.21 Kp adaption coefficient,积分时间乘以最小速度时的 25.22 Ti adaption coefficient。

在速度反馈在 25.18 Speed adaption min limit 和 25.19 Speed adaption max limit 之间时,线性计算比例增益和积分时间之间的系数。

在速度反馈等于或高于 25.19 Speed adaption max limit 时,不进行调整。因此,系数为 1。 速度调节对正负速度都有效。

增加比例增益(K<sub>P</sub>)和减少积分时间(T<sub>I</sub>)。



索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型		
				16 位现场		改			
				总线标定					
				值					
	Coefficient for								
		K <sub>P</sub> and Τ <sub>ι</sub>							
	25.22 Ti adaption coefficier	it at min speed							
	20.22 Tradaption occinion								
	1.000 25.03 Speed integration time 1								
		1.000-			— 25.02 Sp	peed proportion	onal gain 1		
	25.21 Kp adaption coefficier	t at min speed			→ 24.02 Us	sed speed fee	edback		
		25.18 S adaption		25.19 Speed	nit	DZ_LIN_041_sp	eed Kp_a.ai		
25.18	Speed adaption min limi			•					
	速度控制器调节的最小		INIMA						
	低于速度反馈限幅比例均		daption co	efficient at m	in speed 定	义,积分时	·间由 25.22 Ti		
	adaption coefficient at mir		-		-				
	0.00 见 25.19	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数		

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
25.19	Speed adaption max limit(速度调节最大限幅)									
	速度控制器调节的最大速度反馈。									
	高于速度反馈限幅比例增益由 25.02 Speed proportional gain 1 定义, 积分时间由 25.03 Speed integration time 1 定义。速度反馈是 24.02 Used speed feedback。									
			4.02 Used sp							
	参见 25.18 30000.	00.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
25.21	Kp adaption coeffici			f的 Kp 调节系	数)					
	最小速度反馈时的比	化例增益(K <sub>P</sub> )系	数。							
	确定 25.18 Speed ada	ption min limit 定,	义的速度反复	溃下的比例增加	益系数。					
	0.000 10.000	1.000	-	1000 = 1	否	是	参数			
25.22	Ti adaption coefficie	nt at min speed(	最小速度时	的 Ti 调节系数	()					
	最小速度反馈时的积分时间( $T_{\rm I}$ )系数。									
	确定 25.18 Speed adaption min limit 定义的速度反馈下的积分时间系数。									
	0.000 10.000	1.000	-	1000 = 1	否	是	参数			
	Torque adaptive proportional gain(转矩适应性比例增益):									
	可按照转矩给定值调节速度控制器的比例增益。参见 25.02 Speed proportional gain 1 和 25.01 Torque									
	reference speed control。它可以用于消除小负载和反冲引起的干扰。									
	这是由比例增益乘以一定转矩范围内的系数完成。									
	在转矩给定值为 0%			-		-	* N//			
	在转矩给定值在 0%									
	在转矩给定值等于或		•		进行调节。	因此, 系	双为Ⅰ。			
	可使用 25.26 Torque 负载调节对正负转矩	•	B N	E但进行 滤波。						
	火铁鸠   M LL 火柱柱	E 有时有 汉文。 Coefficient f	for K							
		Coefficient i	IOI N <sub>P</sub>							
		1.000		25.26 Torque adap		Speed proport	ional gain 1			
				25.26 Torque adap filter time	люн					
	25.27 Kp adaption coefficient at min torque									
	25.27 Kp adaption coeffic	cient at min torque								
	25.27 Kp adaption coeffic	cient at min torque								
	25.27 Kp adaption coeffic	cient at min torque			—▶ 25.01	Torque referer	nce speed control			
	25.27 Kp adaption coeffic	cient at min torque	25.25 To	•	—▶ 25.01	Torque referer	nce speed control			
		0	adaption m	•	—▶ 25.01	Torque referer	nce speed control  DZ_LIN_041_speed Kp_a.ai			
25.25	Torque adaption ma	o x limit(转矩调节	adaption m	•	25.01	Torque referer	·			
25.25	Torque adaption max 速度控制器调节的最	o <b>x limit(转矩调节</b> 设大转矩给定值。	adaption m 最大限幅)	ax limit			DZ_LIN_041_speed Kp_a.ai			
25,25	Torque adaption max 速度控制器调节的最 以 99.02 M1 nomina	x <b>limit(转矩调节</b> 大转矩给定值。 ul torque 的百分比	adaption m <b>设最大限幅)</b> 比表示的转知	nax limit 三给定值限幅,	高于它的	比例增益由	DZ_LIN_041_speed Kp_a.ai			
25.25	Torque adaption max 速度控制器调节的最	x <b>limit(转矩调节</b> 大转矩给定值。 ul torque 的百分比	adaption m <b>设最大限幅)</b> 比表示的转知	nax limit 三给定值限幅,	高于它的	比例增益由	DZ_LIN_041_speed Kp_a.ai			

l .	名称														
	文字														
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型								
		7,7,7,1		16 位现场	2474	改									
				总线标定											
				值											
25.26	Torque adaption filter time(转矩调节滤波时间)														
	速度控制器调节的	的滤波时间常数。													
	用于软化比例增益	益的变化率的滤波时	间常数。												
	0 32500	100	ms	1 = 1  ms	否	是	参数								
25.27		icient at min torque		时的 Kp 调节系	系数)										
	0%的转矩给定值时的比例增益(K <sub>P</sub> )系数。														
	确定 0%转矩给定	值时的比例增益系数	汝。	_			T								
	0.000 10.000	1.000	-	1000 = 1	否	是	参数								
25.30		nitial enable(使能													
		制设置为 25.31 Integ	gration time i	nitial reference	0										
	选择强制设置积分时间的信号源。														
	0 = Automatic (自动)。														
	1 = Initial reference(初始给定值)。														
		[位]);信号源选择。		с <del>4</del> П о	< 15 100	3.6 · G	** 1 <del>-1</del> +/-								
		<b>3动)</b> ; 0,只要设置													
	_	ation mode 从 Torque	e 受为 Speed	的,别会把似	分的 則等	文直入 25.31 li	itegration time								
	initial reference.		. 1 - 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	. 叶间/木/起 40~	ひと かっ	05 21 Into anotic	an tima initia								
	1: <b>Initial reference</b> (初始给定值); 1, 把积分时间(T <sub>1</sub> )强制设置为 25.31 Integration time initial reference。														
		DI delayed status													
							3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00 DI delayed status.								
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI delayed status.														
ı	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI delayed status。 6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI delayed status。														
		DI delayed status.													
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03	DI delayed status. DI delayed status.													
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04	DI delayed status. DI delayed status. DI delayed status.													
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05	DI delayed status. DI delayed status. DI delayed status. DI delayed status.	JS o												
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b	DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status													
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b	DI delayed status. DI delayed status. DI delayed status. DI delayed status.													
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b	DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status		1 = 1	否	是	参数								
25.31	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.t 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.t 19: <b>DIL</b> ; 10.02.b1	DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI delayed status DI DIO delayed status DI DIO delayed status	us。 -		否	是	参数								
25.31	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.t 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.t 19: <b>DIL</b> ; 10.02.b1	DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI DIO delayed status。 Automatic  Initial reference (积	us。 -		否	是	参数								
25.31	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b 0 19  Integration time in   积分时间(T <sub>I</sub> )的	DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI DIO delayed status。 Automatic  Initial reference (积	us。  - 分时间初始组	给定值)											
25.31	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b 0 19  Integration time in	DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 Automatic DI delayed status。	us。  - <b>分时间初始</b>         	<b>给定值)</b> 空制器积分时间	]的初始(	直。设置积分	时间的条件:								
25.31	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b 0 19  Integration time i 积分时间(T <sub>I</sub> )的 采用 99.02 M1 not — 在设置 Ready	DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 Automatic  Initial reference (积) TYPHYSICAL TOTAL T	us。  -   <b>分时间初始约</b>     比显示速度控   置。参见 06.	<b>给定值)</b> 空制器积分时间 15.b02 Main Sta	]的初始(	直。设置积分	时间的条件:								
25.31	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b 0 19  Integration time i 积分时间(T <sub>I</sub> )的 采用 99.02 M1 not — 在设置 Ready	DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 Automatic  nitial reference (积)  河纳始给定值 minal torque 的百分比	us。  -   <b>分时间初始约</b>     比显示速度控   置。参见 06.	<b>给定值)</b> 空制器积分时间 15.b02 Main Sta	]的初始(	直。设置积分	时间的条件:								
25.31	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b 0 19  Integration time i 积分时间(T <sub>I</sub> )的 采用 99.02 M1 not — 在设置 Ready — 如果 19.01 Pre —325.00 325.00	DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 Automatic  Initial reference (积) T初始给定值 minal torque 的百分比 reference 后立即设置 esent operation mode	us。 - 分时间初始约 比显示速度控 强。参见 06. 从 Torque 变 %	<b>给定值)</b> 空制器积分时间 15.b02 Main Sta 为 Speed。  参见 46.04	]的初始( atus Word	直。设置积分 d(主状态字)	时间的条件:								
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b 0 19  Integration time i 积分时间(T <sub>I</sub> )的 采用 99.02 M1 nor — 在设置 Ready — 如果 19.01 Pre -325.00 325.00  Torque proportion	DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 Automatic  Initial reference (积) 可始给定值 Ininal torque 的百分比 Interference 后立即设置 Essent operation mode  0.00	us。 - 分时间初始约 比显示速度控 强。参见 06. 从 Torque 变 %	<b>给定值)</b> 空制器积分时间 15.b02 Main Sta 为 Speed。  参见 46.04	]的初始( atus Word	直。设置积分 d(主状态字)	时间的条件:								
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b 0 19  Integration time in	DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 Automatic  Initial reference (积) DI DI delayed status。 Automatic  Initial reference 后立即设置 Essent operation mode  0.00  Inal reference (转矩	us。  - 分时间初始  北显示速度技  星。参见 06. 从 Torque 变    %  比例给定值	<b>治定値)</b> 空制器积分时间 15.b02 Main Sta 为 Speed。 参见 46.04	]的初始( atus Word	直。设置积分d(主状态字)	时间的条件:								
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b 12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b 0 19  Integration time in	DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 DI delayed status。 Automatic  Initial reference (积) DYM给定值 minal torque 的百分比 reference 后立即设置 reference 后立即设置 reference (转矩 0.00) The properties of t	us。  - 分时间初始  北显示速度技  星。参见 06. 从 Torque 变    %  比例给定值	<b>治定値)</b> 空制器积分时间 15.b02 Main Sta 为 Speed。 参见 46.04	]的初始( atus Word	直。设置积分d(主状态字)	时间的条件:								

索引	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
	速度控制器的积分时间(T <sub>I</sub> )部分。								
	按 99.02 M1 nominal torque 的百分比显示速度控制器的积分时间(T <sub>I</sub> )部分。								
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号		
25.55	Torque derivative reference(转矩微分给定值)								
	速度控制器的微分时间	速度控制器的微分时间(T <sub>D</sub> )部分。							
	按 99.02 M1 nominal torq	ue 的百分比显示:	速度控制	器的微分时间	了(T <sub>I</sub> )部分	<b>}</b> 。			
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号		

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值		运行中修 改	类型		
25.56	Torque acceleration compensation(转矩加速补偿)								
	加速补偿功能的输出。								
	以 99.02 M1 nominal torque 的百分比显示加速补偿功能的输出。								
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号		
25.57	Torque reference unbalanced(不平衡转矩给定值)								
	未限幅速度控制器输出车	专矩。							
	以 99.02 M1 nominal torq	ue 的百分比显示	加速补偿	<b>旨的未限幅速</b>	医度控制器轴	俞出转矩。			
	-325.00 325.00	_	%	参见 46.04	是	否	信号		

### **26 Torque reference chain(转矩给定值链)** 转矩给定值链的设置。

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总 线标定值	易失	运行中修 改	类型			
26.01	Torque reference to	Torque reference to limitation(限幅前的转矩给定值)								
		在齿轮齿隙补偿后的转矩给定值。 以 99.02 M1 nominal torque after limitation 的百分比显示齿轮齿隙补偿后和限幅前的转矩给定值。								
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号			
26.02	Torque reference us	ed(使用的转矩给定位	直)							
	转矩修正后的转矩给定值。 以 99.02 M1 nominal torque 的百分比显示转矩修正后和电流控制前的最终转矩给定值。									
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号			
26.05	Motor torque unfiltered from 97.32(来自 97.32 的未滤波电机转矩)									
	未滤波的电机转矩。 以 99.02 M1 nominal torque 的百分比显示未滤波电机转矩。									
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号			
26.07	External torque reference 1(外部转矩给定值 1)									
	第一个外部转矩给定值。									
	以 99.02 M1 nomina	l torque 的百分比显示。	外部转线	巨给定值 1。						
	-325.00 325.00	0.00	%	参见 46.04	否	是	参数			
26.08	External torque refe	erence 2(外部转矩给	定值 2)							
	第二个外部转矩给第									
		rque 的百分比形式的外				T	T			
	-325.00 325.00	0.00	%	参见 46.04	否	是	参数			

索引 名称 文字 范围 默认值 设备 标定/ 易失 运行中修 类型 16 位现场总 改 线标定值 26.11 Torque reference 1 source (转矩给定值 1 的信号源) 选择转矩给定值信号源 1。 可定义两个信号源。参见 26.11 Torque reference 1 source 和 26.12 Torque reference 2 source。26.14 Torque reference 1/2 selection 在两个信号源或数学功能之间切换。数学功能取决于 26.13 Torque reference function. 26.11 26.13 Other Reference 1 26.70 References ADD 26.14 SUB 0 MUL 26.72 MIN 1 26.12 MAX Other 26.71 References Reference 2 SF\_880\_025\_DCS\_speed reference\_a.ai Other (其它);信号源选择。 0: **Zero**(零);0, 未使用。 1: External torque reference 1 (外部转矩给定值 1); 26.07 External torque reference 1。 2: External torque reference 2 (外部转矩给定值 2); 26.08 External torque reference 2。 4: AI1 scaled (标定后的模拟输入 1); 12.12 AI1 scaled value。 5: AI2 scaled (标定后的模拟输入 2); 12.22 AI2 scaled value。 6: AI3 scaled (标定后的模拟输入 3); 12.32 AI3 scaled value。 7: FBA A reference 1 (现场总线适配器 A 的给定值 1); 03.05 FBA A reference 1. 8: FBA A reference 2 (现场总线适配器 A 的给定值 2); 03.06 FBA A reference 1. 11: **EFB reference 1** (嵌入式现场总线的给定值 1); 03.09 EFB reference 2。 12: **EFB reference 2** (嵌入式现场总线的给定值 2); 03.10 EFB reference 2。 17: Motor potentiometer reference (电机电位器给定值); 22.80 Motor potentiometer reference。 18: Process PID output actual (过程 PID 输出实际值); 40.01 Process PID output actual。 零 1 = 1否 是 参数 26.12 Torque reference 2 source (转矩给定值 2 的信号源) 选择转矩给定值信号源2。 关于选择和图表,参见 26.11 Torque reference 1 source。 参数 1 = 1否 是 26.13 Torque reference function(转矩给定值功能) 转矩给定值功能。 在转矩给定值1和转矩给定值2之间选择一个数学功能。参见26.11 Torque reference 1 source。 0: **Ref 1 (给定值 1)**; 使用 26.11 Torque reference 1 source 选择的转矩给定值 1。 1: Add (ref 1 + ref 2) (加(给定值 1+给定值 2)); 使用两个转矩给定值的和。

索引	名称								
	文字								
	范围 默认值 设备 标定/ 易失 运行中修 类型								
				16 位现场总		改			
				线标定值					
		)(减(给定值 1-给定					2的结果。		
		2) (乘 (给定值 1 * 给							
	4: Min (ref 1, ref 2) (最小值 (给定值 1, 给定值 2));使用两个转矩给定值的较小者。								
	5: Max (ref 1, ref 2) (最大值 (给定值 1, 给定值 2)); 使用两个转矩给定值的较大者。								
	0 5	Ref 1	-	1 = 1	否	是	参数		

	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总 线标定值	易失	运行中修 改	类型
26.14	Torque referenc	e 1/2 selection(转矩	给定值 1/2 i	<del>上</del> 择)	•	•	
	配置在转矩给定 0 = Torque reference 1 = Torque reference Other [bit] (其 0: Torque reference 1: Torque reference 3: DI1; 10.02.b 4: DI2; 10.02.b 5: DI3; 10.02.b 6: DI4; 10.02.b 7: DI5; 10.02.b 8: DI6; 10.02.b	和转矩给定值 2 之间 E值 1 和转矩给定值 2 ence 1(转矩给定值 1 ence 2(转矩给定值 2 它[位]);信号源选择 rence 1(转矩给定值 00 DI delayed status。 01 DI delayed status。 02 DI delayed status。 03 DI delayed status。 04 DI delayed status。 05 DI delayed status。 05 DI delayed status。 05 DI delayed status。 05 DI delayed status。	2.之间选择。 ()。 (2)。 (5)。 (1);0,正常 (2);1。		ue refere	nce 1。	
		2.b00 DIO delayed sta 2.b01 DIO delayed sta					
		2.601 DIO delayed status. .b15 DI delayed status					
	0 19	转矩给定值 1	-	1 = 1	否	是	参数
26.15					П	~	2 XX
<b>20.1</b> 3	Load share(负 转矩给定值标定						
	转矩给定值标定 定义 26.72 Torqu 一机械设备上的 矩给定值。 -8.000 8.000 <b>Torque additive</b> 第一个附加转矩	E系数。 ue reference 3 和 26.73 的两个电机之间共享到 1.000 1 source(附加转矩 E的给定值。	负载,使每一  - <b>1的信号源</b> 》	一个变流器都共 1000 = 1	字正确分	○	使用同一主转 参数
26.16	转矩给定值标定 定义 26.72 Torqu 一机械设备上的 矩给定值。 -8.000 8.000 <b>Torque additive</b> 第一个附加转矩 定义负荷分配后	E系数。 ue reference 3 和 26.73 的两个电机之间共享的	负载,使每一 - <b>1的信号源</b> 分转矩给定值	一个变流器都共 1000 = 1 .。参见 26.11 To	字正确分	○	使用同一主转 参数
	转矩给定值标定定义 26.72 Torqu一机械设备上的矩给定值。 -8.000 8.000 Torque additive第一个附加转矩定义负荷分配后注:因安全原因	E系数。 ue reference 3 和 26.73 的两个电机之间共享分为为个电机之间共享分为。 1.000 1 source (附加转矩 ) 5 的给定值。 5 与转矩给定值相加的	负载,使每一 - <b>1的信号源</b> 分转矩给定值	一个变流器都共 1000 = 1 ) .。参见 26.11 To	享正确分 否 orque refe	で、 一 是 erence 1 source	使用同一主转参数 e。
26.16	转矩给定值标定 定义 26.72 Torqu一机械设备上的 矩给定值。 -8.000 8.000 Torque additive 第一个附加转矩 定义负荷分配后 注: 因安全原因 0 18	E系数。 ue reference 3 和 26.73 的两个电机之间共享的 1.000 1 source (附加转矩 E的给定值。 5 与转矩给定值相加的 1,在急停中不采用的 零	负载,使每一 - <b>1的信号源</b> 的转矩给定值 计加转矩给定	一个变流器都共	字正确分	○	使用同一主转 参数
	转矩给定值标定 定义 26.72 Torqu 一机械设备上的 矩给定值。 -8.000 8.000 <b>Torque additive</b> 第一个附加转矩 定义负荷分配后 注: 因安全原因 0 18 <b>Torque reference</b> 转矩给定值的被 转矩给定值的假	E系数。 ue reference 3 和 26.73 的两个电机之间共享的 1.000 1 source(附加转矩 的给定值。 后与转矩给定值相加的 一零 te filter time(转矩给 滤波时间常数。 E.通滤波时间常数。	负载,使每一 1的信号源。 内转矩给定值 计加转矩给定 定值滤波时	一个变流器都共 1000 = 1 .。参见 26.11 To 值。	享正确分 否 orque refe	D. 数,并且仍在 是 erence 1 source 是	使用同一主转 参数 e。
26.16	转矩给定值标定 定义 26.72 Torqu 一机械设备上的 矩给定值。 -8.000 8.000 <b>Torque additive</b> 第一个附加转矩 定义负荷分配后 注: 因安全原因 0 18 <b>Torque referenc</b> 转矩给定值的概 转矩给定值的假 0 32500	E系数。 ue reference 3 和 26.73 的两个电机之间共享分为不电机之间共享分为。 1.000 1.000 1 source(附加转矩 运的给定值。 5 与转矩给定值相加的 零 efilter time(转矩给 家	负载,使每一 - <b>1的信号源</b> 为转矩给定值 村加转矩给定 - <b>定值滤波时</b> ms	一个变流器都共	享正确分 否 orque refe	で、 一 是 erence 1 source	使用同一主转参数 e。
26.16	转矩给定值标定 定义 26.72 Torqu 一机械设备上的 矩给定值。 -8.000 8.000 Torque additive 第一个附加转矩 定义负荷分配后 注: 因安全原因 0 18 Torque reference 转矩给定值的概 0 32500 Torque ramp up 转矩给定值斜极	E系数。 ue reference 3 和 26.73 内两个电机之间共享分为一个电机之间共享分为一个电机之间共享分为。 1.000 1.00	の報,使每一 1 的信号源 内转矩给定值 対加转矩给定 定値滤波时 ms 中时间)	一个变流器都共	享正确分 否  orque refe	是erence 1 source 是	使用同一主转 参数 e。 参数
26.16 26.17 26.18	转矩给定值标定 定义 26.72 Torqu 一机械设备上的 矩给定值。 -8.000 8.000 Torque additive 第一个附加转矩 定义负荷分配后 注: 因安全原因 0 18 Torque reference 转矩给定值的似 转矩给定值的似 转矩给定值斜切 转矩给定值从零 0.0 3250.0	E系数。 ue reference 3 和 26.73 内两个电机之间共享分为两个电机之间共享分为方向。 1.000 1.000 1 source(附加转矩 运的给定值。 后与转矩给定值相加的 零	の報,使每一 1 的信号源 対	一个变流器都共 1000 = 1 .。参见 26.11 Te 值。 1 = 1 间)	享正确分 否 orque refe	D. 数,并且仍在 是 erence 1 source 是	使用同一主转 参数 e。
26.16	转矩给定值标定定义 26.72 Torquen机械设备上的矩给定值。 -8.000 8.000 Torque additive第一个附加转矩定义负荷分配后注: 因安全原因 0 18 Torque reference转矩给定值的假 0 32500 Torque ramp up转矩给定值斜坡转矩给定值从零 0.0 3250.0 Torque ramp de转矩给定值斜坡	E系数。 ue reference 3 和 26.73 的两个电机之间共享的 1.000 1.000 1 source(附加转矩 的给定值。 与转矩给定值相加的 表。	の報,使每一 1 的信号源。 力转矩给定位 対加转矩给定 定値滤波时 ms 中时间) minal torque   s 下降时间)	一个变流器都共 1000 = 1 1	享正确分 否  orque refe	是erence 1 source 是	使用同一主转 参数 e。 参数

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总 线标定值	易失	运行中修 改	类型
26.24	Torque additive	2 enable(使能附加车	<b>转矩 2</b> )	1			
	用于使能第二个 0 = Disable torqu 1 = Disable torqu Other [bit] (其 0: Disable torqu 1: Enable torqu 3: DI1; 10.02.bd 4: DI2; 10.02.bd 5: DI3; 10.02.bd 6: DI4; 10.02.bd 7: DI5; 10.02.bd 8: DI6; 10.02.bd 11: DIO1; 11.02	可转矩(负载补偿)。 附加转矩的信号源。 le additive 2(禁止附注 a additive 2(使能附定[位]);信号源选择 re additive 2(禁止附加 additive 2(使能附加 delayed status。 To DI delayed status。 Under additive delayed status delayed	加转矩 2)。 。 <b>付加转矩 2)</b> <b>计加转矩 2)</b> ; us。				
		2.601 DIO delayed status.					
	0 19	禁止附加转矩 2	-	1 = 1	否	是	参数
26.25	第二个附加转矩定义与 26.75 To 注: 因安全原因 <b>答告!</b> 如果附加转矩 2	2 source (附加转矩 运给定值 (负载补偿)。 rque reference 5 相加信 ,在急停中不采用附 超过 30.13 Speed con 及停止。在需要斜坡停	的转矩给定值 加转矩给定 utrol min torq	直。参见 26.11 ′ 值。 ue 和 30.14 Spo	eed contro	ol max torque	设置的限幅,
	0 18	零	_	1 = 1	否	是	参数
26.30	Torque step ena 使能转矩阶跃。 使能/禁止转矩队 0: Disable (禁	ble(使能转矩阶跃)	-	1 = 1	否	是	参数
26.31	Torque step (製	<b>矩阶跃</b> )	ı	1	1	- I	
	转矩阶跃值。 给 26.76 Torque 注: 因安全原因 警告! 如果转矩阶跃起	reference 6 加上一个。 日,在急停中不采用转 日过 30.13 Speed contro 亭止。在需要斜坡停	矩阶跃。 ol min torque	和 30.14 Speed	l control	max torque 设	置的限幅,不

索引	名称 文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总 线标定值	易失	运行中修 改	类型		
	-325.00 325.00	0.00	%	参见 46.04	否	是	参数		

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总 线标定值	易失	运行中修 改	类型				
	齿轮齿隙补偿 在转矩给定值	Gear backlash compensation (齿轮齿隙补偿): 齿轮齿隙补偿用于减少齿轮冲击。因此,可在不损坏齿轮箱的情况下改变转矩给定值方向。 在转矩给定值正在改变其方向时,在 26.37 Gear torque time 定义的时间内,转矩限幅减少到 26.36 Gear start torque。在该时间结束后,转矩限幅按照 26.38 Gear torque ramp 定义的斜坡时间上升到显常值。									
		Torque reference	2	26.38 Gear tor	que ram	0					
	26.36 Gear	start torque		7 Gear ue time		<b></b>					
26.26			J	DZ_	LIN_042_gear-	-torque_a.ai					
26.36	齿轮齿隙补偿	<b>que(齿轮启动转矩)</b> 的转矩限幅。 ominal torque 的百分比划	定义转矩给	定值方向改变局	<b></b> 后减少的车	<b>传</b> 矩限幅。					
	0.00 325.00	325.00	%	参见 46.04	否	是	参数				
26.37	Gear torque time (齿轮转矩时间)         齿轮齿隙补偿的转矩限幅时间。       在转矩给定值正在改变其方向时,在 26.37 Gear torque time 定义的时间内,转矩限幅减少。         0 32500       100       ms       1 = 1 ms       否       是       参数										
26.38	_	 amp(齿轮转矩斜坡)	1	1	1 -	<u> </u>	<u> </u>				
	齿轮齿隙补偿	的转矩给定值斜坡上升 零上升到 99.02 M1 nom		的时间。							
	0 32500	100	ms	1 = 1  ms	否	是	参数				
26.43		tion enable(使能转矩的	多正)								
	1 = Enable tord Other [bit] (5 0: Disable tord 1: Enable tord		巨修正)。 。 <b>矩修正)</b> ;								

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场总 线标定值		改				
		1 DI delayed status.		•		•	•			
		2 DI delayed status.								
		3 DI delayed status.								
		4 DI delayed status.								
		5 DI delayed status.								
	· ·	.b00 DIO delayed status								
		.b01 DIO delayed status	S o							
		o15 DI delayed status.			,		1			
	0 19	禁止转矩修正	-	1 = 1	否	是	参数			
.44	Torque correctio	n source(转矩修正的	信号源)							
	转矩修正。									
	定义限幅后,加	到转矩给定值的转矩侧	8正。参见	L 26.11 Torque r	eference 1	l source.				
	注: 因安全原因	,在急停中不采用附加	T转矩给定	道。						
	警告!									
	如果转矩修正超	过 30.03 Minimum toro	jue all limi	ts 和 30.04 Max	kimum to	rque all limits	设置的限幅			
	不可能执行斜坡	停止。在需要斜坡停至	车时,确得	尿减少或者移除	修正。参	≽见 26.43 To	rque correct			
	不可能执行斜坡 enable。		车时,确货	尿减少或者移除	修正。参	≽见 26.43 To	rque correct			
			车时,确仍 	R减少或者移除 ————————————————————————————————————	修正。参	於见 26.43 To: 是	rque correct 参数			
6.70	enable。 0 18	停止。在需要斜坡停罩	车时,确仍 				<u>-</u>			
6.70	enable。 0 18  Torque reference	停止。在需要斜坡停 <sup>2</sup> 零 e <b>1(转矩给定值 1)</b>	车时,确仍 				<u>-</u>			
6.70	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号	停止。在需要斜坡停 <sup>2</sup> 零 <b>21(转矩给定值 1)</b> 源 1 的值。	-	1 = 1	否	是	参数			
6.70	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号	停止。在需要斜坡停 <sup>2</sup> 零 21 ( <b>转矩给定值 1)</b> 源 1 的值。 inal torque 的百分比显	-	1 = 1	否	是	参数			
5.70	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi	停止。在需要斜坡停 <sup>2</sup> 零 2 <b>1(转矩给定值 1)</b> 源 1 的值。 inal torque 的百分比显	-	1 = 1	否	是	参数			
	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00	停止。在需要斜坡停至 零 21 (转矩给定值 1) 源 1 的值。 inal torque 的百分比显: e。	示转矩给第	1=1 定值信号源1之	否 后的转知	是空给定值。参	参数 见 26.11 Toro			
6.70	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference	停止。在需要斜坡停 <sup>2</sup> 零 21 (转矩给定值 1) 源 1 的值。 inal torque 的百分比显 。 )   - 2 2 (转矩给定值 2)	示转矩给第	1=1 定值信号源1之	否 后的转知	是空给定值。参	参数 见 26.11 Toro			
	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号	停止。在需要斜坡停至 零 21 (转矩给定值 1) 源 1 的值。 inal torque 的百分比显是。 ) - 2 2 (转矩给定值 2) 源 2 的值。	-  -                   	1=1 定值信号源1之 参见46.04	否 后的转知 是	是 三给定值。参 否	参数 见 26.11 Toro			
	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi	停止。在需要斜坡停至 <b>零 1 (转矩给定值 1)</b> 源 1 的值。 inal torque 的百分比显定。 0 - <b>2 (转矩给定值 2)</b> 源 2 的值。 inal torque 的百分比显	-  -                   	1=1 定值信号源1之 参见46.04	否 后的转知 是	是 三给定值。参 否	参数 见 26.11 Toro			
	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi reference 2 source	停止。在需要斜坡停至 <b>零 1 (转矩给定值 1)</b> 源 1 的值。 inal torque 的百分比显是。 <b>) 2 (转矩给定值 2)</b> 源 2 的值。 inal torque 的百分比显	 示转矩给第 % 示转矩给第	1=1 定值信号源1之 参见46.04 定值信号源2之	否 后的转知 是 后的转知	是 三给定值。参 否 三给定值。参	参数 见 26.11 Toro 信号 见 26.12 Toro			
6.71	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi reference 2 source -325.00 325.00	停止。在需要斜坡停至 <b>** ** ** ** ** ** ** **</b>	-  -                 	1=1 定值信号源1之 参见46.04	否 后的转知 是	是 三给定值。参 否	参数 见 26.11 Toro			
6.71	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 2 source -325.00 325.00  Torque reference	停止。在需要斜坡停至 <b>** ** ** ** ** ** ** **</b>	 示转矩给第 % 示转矩给第	1=1 定值信号源1之 参见46.04 定值信号源2之	否 后的转知 是 后的转知	是 三给定值。参 否 三给定值。参	参数 见 26.11 Toro 信号 见 26.12 Toro			
6.71	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号 以 99.02 M1 nomi reference 2 source -325.00 325.00  Torque reference 信号源选择后的	停止。在需要斜坡停至 <b>零 1 (转矩给定值 1)</b> 源 1 的值。 inal torque 的百分比显定。	-   %   %   ; **   %     %	1=1 定值信号源1之 参见46.04 定值信号源2之 参见46.04	后的转知 是 后的转知	是 三给定值。参 否 三给定值。参	参数 见 26.11 Toro 信号 见 26.12 Toro			
6.71	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 2 source -325.00 325.00  Torque reference 信号源选择后的以 99.02 M1 nomi	停止。在需要斜坡停至 <b>零 1 (转矩给定值 1)</b> 源 1 的值。 inal torque 的百分比显定。 ) - <b>2 2 (转矩给定值 2)</b> 源 2 的值。 inal torque 的百分比显定。 ) - <b>2 3 (转矩给定值 3)</b> 转矩给定值。 ninal torque 的百分比显	示转矩给第 % 示转矩给第 %	1=1       定值信号源 1 之       参见 46.04       定值信号源 2 之       参见 46.04       *功能和转矩给	后的转知 是 后的转矩 是	是 三给定值。参 否 三给定值。参	参数 见 26.11 Toro 信号 见 26.12 Toro			
6.71	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 2 source -325.00 325.00  Torque reference 信号源选择后的以 99.02 M1 nom 26.13 Torque refe	停止。在需要斜坡停至 <b>** ** ** ** ** ** ** **</b>	-   -   %     %	1 = 1 定值信号源 1 之 参见 46.04 定值信号源 2 之 参见 46.04 之功能和转矩给 ference 1/2 select	后的转知 是 后的转知 是 定值 1/2 i	是	参数 见 26.11 Toro 信号 见 26.12 Toro 信号			
6.71 6.72	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 2 source -325.00 325.00  Torque reference 信号源选择后的以 99.02 M1 nom 26.13 Torque refe	停止。在需要斜坡停至 <b>** ** ** ** ** ** ** **</b>	示转矩给第 % 示转矩给第 %	1=1       定值信号源 1 之       参见 46.04       定值信号源 2 之       参见 46.04       *功能和转矩给	后的转知 是 后的转矩 是	是 三给定值。参 否 三给定值。参	参数 见 26.11 Toro 信号 见 26.12 Toro			
6.71	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomireference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomireference 2 source -325.00 325.00  Torque reference 信号源选择后的以 99.02 M1 nom 26.13 Torque reference -325.00 325.00  Torque reference	停止。在需要斜坡停至 <b>** ** ** ** ** ** ** **</b>	-   -   %     %	1 = 1 定值信号源 1 之 参见 46.04 定值信号源 2 之 参见 46.04 之功能和转矩给 ference 1/2 select	后的转知 是 后的转知 是 定值 1/2 i	是	参数 见 26.11 Toro 信号 见 26.12 Toro 信号			
6.71	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 2 source -325.00 325.00  Torque reference 信号源选择后的以 99.02 M1 nom 26.13 Torque refe -325.00 325.00  Torque reference 同号源选择后的以 99.02 M1 nom 26.13 Torque refe	停止。在需要斜坡停至 <b>** ** ** ** ** ** ** **</b>	-   -   %	1 = 1 定值信号源 1 之 参见 46.04 定值信号源 2 之 参见 46.04 动能和转矩给 ference 1/2 select 参见 46.04	否 后的转知 是 后的转知 是 定值 1/2 i	是	参数  Q 26.11 Toro 信号  Q 26.12 Toro 信号  给定值。参			
	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 2 source -325.00 325.00  Torque reference 信号源选择后的以 99.02 M1 nom 26.13 Torque refe -325.00 325.00  Torque reference 附加 1 后的转矩: 以 99.02 M1 nom	停止。在需要斜坡停至 <b>** ** ** ** ** ** ** **</b>	-   -   %     %   	1 = 1 定值信号源 1 之 参见 46.04 定值信号源 2 之 参见 46.04 动能和转矩给 ference 1/2 select 参见 46.04	否 后的转知 是 后的转知 是 定值 1/2 i	是	参数  Q 26.11 Toro 信号  Q 26.12 Toro 信号  给定值。参			
6.71	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomireference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomireference 2 source -325.00 325.00  Torque reference 信号源选择后的以 99.02 M1 nom 26.13 Torque reference -325.00 325.00  Torque reference 附加 1 后的转矩:以 99.02 M1 nom 值。参见 26.16 Torque	停止。在需要斜坡停至 <b>** ** ** ** ** ** ** **</b>	- 	1 = 1 定值信号源 1 之 参见 46.04 定值信号源 2 之 参见 46.04 达功能和转矩给领 ference 1/2 select 参见 46.04 附加转矩和来自	后的转知 是 后的转矩 是 定值 1/2 iction。 是	是	参数			
6.71	enable。 0 18  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 1 source -325.00 325.00  Torque reference 转矩给定值信号以 99.02 M1 nomi reference 2 source -325.00 325.00  Torque reference 信号源选择后的以 99.02 M1 nom 26.13 Torque refe -325.00 325.00  Torque reference 附加 1 后的转矩: 以 99.02 M1 nom	停止。在需要斜坡停至 <b>** ** ** ** ** ** ** **</b>	-   -   %     %   	1 = 1 定值信号源 1 之 参见 46.04 定值信号源 2 之 参见 46.04 动能和转矩给 ference 1/2 select 参见 46.04	否 后的转知 是 后的转知 是 定值 1/2 i	是	参数  Q 26.11 Toro 信号  Q 26.12 Toro 信号  给定值。参			

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场总		改				
				线标定值						
	以 99.02 M1 nomina	al torque 的百分比显示	受限、》	虑波和斜坡后的	的转矩给定位	值。参见 30	0.03 Minimum			
	torque all limits 和 3	0.04 Maximum torque a	ll limits							
	-325.00 325.00	=	%	参见 46.04	是	否	信号			
26.75	Torque reference 5	(转矩给定值5)								
	转矩选择器后的转矩	<b>拒给定值。</b>								
	以 99.02 M1 nomina	al torque after limitation	的百分	比显示控制模	式选择后的	转矩给定值	i。参见 19.01			
	Present operation mo	ode 。								
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号			
26.76	Torque reference 6	(转矩给定值 6)								
	附加2后的转矩给第	定值 (负载补偿)。								
	以 99.02 M1 nomina	l torque 的百分比显示	第二个阶	付加转矩后转矩	给定值。	多见 26.24 T	orque additive			
	2 enable 和 26.25 To	rque additive 2 source.								
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号			

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型				
				16 位现场总 线标定值		改					
26.77	Torque reference ad	lditive A(附加转矩给	定值 A	)		L					
	选择附加转矩2(分	(载补偿) 信号源后的	转矩给是	 定值。							
	以 99.02 M1 nomin	al torque 的百分比显:	示选择降	付加转矩 2 后	的转矩给是	官值。参见	26.25 Torque				
	additive 2 source o										
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号				
26.78	Torque reference ad	lditive B(附加转矩给	定值 B	,							
	使能附加转矩2(分	(载补偿)后的转矩给	定值。								
	以 99.02 M1 nomin	以 99.02 M1 nominal torque 的百分比显示使能附加转矩 2 后的转矩给定值。参见 26.24 Torque									
	additive 2 enable o										
	-325.00 325.00 - % 参见 46.04 是 否 信号										
26.79	Torque correction reference(转矩修正给定值)										
	信号源选择和使能力	信号源选择和使能后的转矩修正给定值。									
	以99.02 M1 nominal	torque的百分比显示信	言号源选	择和使能后的	转矩修正给	定值。参见	L 26.43 Torque				
	correction enable 和	26.44 Torque correction	source								
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号				

#### 27 Armature current control(电枢电流控制)

电枢电流控制链的设置。

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型			
27.01	Current reference	(电流给定值)								
	磁通调节后的电枢 以 99.11 M1 nomina	电流给定值。 al current 的百分比』	显示磁通识	問节后的电枢电》	流给定值。					
	-325.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号			
27.02	Used current refere	nce(使用的电流绐	定值)							
	Used current reference (使用的电流给定值)									
	限幅后的电枢电流给定值。 以 99.11 M1 nominal current 的百分比显示电流限幅后的电枢电流给定值。参见 30.34 M1 current limit									
			示电流限	!幅后的电枢电流	给定值。	参见 30.34 M	I1 current limit			
	以 99.11 M1 nomina						I1 current limit			
	以 99.11 M1 nomina	l current的百分比显					I1 current limit 信号			
27.05	以 99.11 M1 nomina bridge 2、30.35 M1	l current 的百分比显 current limit bridge -	1和30.37	7 30.41 Curren	t limit at sp	eed 1 5。				
27.05	以 99.11 M1 nomina bridge 2、30.35 M1 -325.00 325.00 <b>Motor current</b> (电 电机电流。	l current 的百分比显 current limit bridge -	1 和 30.37  %	7 30.41 Curren	t limit at sp	eed 1 5。				
27.05	以 99.11 M1 nomina bridge 2、30.35 M1 -325.00 325.00 <b>Motor current</b> (电 电机电流。	l current 的百分比显 current limit bridge  - 机电流)	1 和 30.37  %	7 30.41 Curren	t limit at sp	eed 1 5。				
27.05	以 99.11 M1 nomina bridge 2、30.35 M1 -325.00 325.00 <b>Motor current</b> (电 电机电流。 以 99.11 M1 nomina	l current 的百分比显 current limit bridge  - <b>机电流)</b> al current 的百分比表	1 和 30.37  %      表示的实演	7 30.41 Curren   100 = 1 %      电机电流。	t limit at sp 是	eed 1 5。 否	信号			
	以 99.11 M1 nomina bridge 2、30.35 M1 -325.00 325.00 <b>Motor current</b> (电 电机电流。 以 99.11 M1 nomina -325.00 325.00	l current 的百分比显 current limit bridge  - <b>机电流)</b> al current 的百分比表	1 和 30.37  %      表示的实演	7 30.41 Curren   100 = 1 %      电机电流。	t limit at sp 是	eed 1 5。 否	信号			
	以 99.11 M1 nomina bridge 2、30.35 M1 -325.00 325.00 Motor current (电 电机电流。 以 99.11 M1 nomina -325.00 325.00 Motor peak current 电机峰值电流。	l current 的百分比显 current limit bridge  - <b>机电流)</b> al current 的百分比表	1 和 30.33  %    0.41 Curren   100 = 1 %       100 = 1 %	t limit at sp 是	eed 1 5。 否	信号				

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型			
27.09	Current controller i	-part(电流控制器	i部分)							
	电枢电流控制器的和	识分时间(T <sub>I</sub> )部分								
	按 99.11 M1 nomina	l current 的百分比显	显示电枢电	1流控制器的积分	分时间(T <sub>I</sub> )	部分。				
	-325.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号			
27.18	Firing angle(触发)	角)								
	触发角。									
	以度为单位显示触为	<b></b>								
	0.00 180.00	-	0	100 = 1°	是	否	信号			

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型
27.19	Selected brid	lge(选择的桥)					
	1: Bridge 1 2: Bridge 2	桥: e(无工作桥); 没有; (桥 1); 选择桥 1。 (桥 2); 选择桥 2。	选择工作桥。			1	
	0 2	-	_	1 = 1	是	否	信号
27.22	选择电流给完 把电流给定位 Other (其它 0: Zero (零 1: 27.01 Cu 2: 27.23 Cu 3: 26.02 Tor 流)。 注: 在弱磁印 4: AII scale 5: AI2 scale 6: AI3 scale 7: FBAA re 值。	直的信号源选择作为 (1);信号源选择。 (2);6号源选择。 (2);0,强制单个触发 rrent reference;27.01 rrent reference exterr rque reference used; 对磁通调节不启用( dd(标定后的模拟输) dd(标定后的模拟输) dd(标定后的模拟输) dd(标定后的模拟输)	电枢变流器或 定角抑制直流时 Current referend; 27.23 Current 26.02 Torque in 表示磁通不依 入 1); 12.12 A 入 2); 12.22 A 入 3); 12.32 A 适配器 A 的经	磁场。 电流,设置 27.01 ence 作为电枢电》 rent reference exte reference used 被 靠电枢电流给定位 AII scaled value 用 AI2 scaled value 用	統给定值 rnal 作为 直接用作 直〉。 引作电枢 引作电枢 引作电枢 FBAA ref	。 电枢电流给定电枢电流给定电枢电流给定电流给定值。 电流给定值。 电流给定值。 el流给定值。	至值。 至值(转矩=电
	11: EFB ref 12: EFB ref 30: M1 field 28.14 M1 field 可用。 31: M2 field 42.45 M2 field 可用。 32: M1 field 流器收到的 值。只有在 33: M2 field 流器收到的 值。只有在 34: Flux ref	Terence 1(嵌入式现场 Terence 2(嵌入式现场 d current reference of d current reference of d current reference of d current reference 用 d current + Current 28.14 M1 field current 99.06 Operation mode d current + Current 42.45 M2 field current 99.06 Operation mode derence after EMF con	<b>あ总线的给定 あ总线的给定 (电机 1 励磁</b> 作励磁电流给 作励磁电流给 作励磁电流给 作励磁电流给 external(电和 = Field excitered treference 加 = Field excitered treference 加 = Field excitered (EMF 技	<b>值 2)</b> ; 03.10 EFE 电流给定值); 通电流给定值); 通定值。只有在 99 电流给定值); 通定值。只有在 99 上 27.23 Current 1 时可用。	B reference B reference DCS .06 Oper .06 Oper 部电流) reference 部电流) reference	te 1 用作电枢Fie 2 用作电枢Fie 2 用作电枢Fie 1 由电枢Fation mode = Fie Link 由电枢Fation mode = Fie Company   ; 通过 DCS I external 用作,external 用作,i过 DCS Link	电枢电流给员 电流给品 电流给器。 电流给器。 Eield exciter 的 Eield exciter 的 Eield exciter 的 Eink 由电流 枢系员 Link 电电流 逐分 Link 电电流 逐分 品面 电电流 逐分
	11: EFB ref 12: EFB ref 30: M1 field 28.14 M1 field 可用。 31: M2 field 42.45 M2 field 可用。 32: M1 field 流器收到的 值。只有在 33: M2 field 流器收到的 值。只有在 34: Flux ref 收到的 EMI	Terence 1(嵌入式现场 Terence 2(嵌入式现场 d current reference of d current reference 用 d current reference 用 d current + Current 28.14 M1 field current 28.14 M1 field current 99.06 Operation mode d current + Current 42.45 M2 field current 99.06 Operation mode ference after EMF con F 控制后的 28.09 Flus	<b>あ总线的给定 あ总线的给定 (电机 1 励磁</b> 作励磁电流给 作励磁电流给 作励磁电流给 作励磁电流给 external(电机 = Field exciterexternal(电加 = Field exciterexternal(EMF 技 x reference afternal(EMF 技 x reference afternal)	值 1); 03.09 EFB 值 2); 03.10 EFB 电流给定值); 通 定值。只有在 99 电流给定值); 通 定值。只有在 99 以 1 励磁电流+外 上 27.23 Current n r 时可用。 以 2 励磁电流+外 上 27.23 Current n r 时可用。	B reference B reference DCS .06 Oper .06 Oper 部电流) reference 部电流) reference	te 1 用作电枢Fie 2 用作电枢Fie 2 用作电枢Fie 1 由电枢Fation mode = Fie Link 由电枢Fation mode = Fie Company   ; 通过 DCS I external 用作,external 用作,i过 DCS Link	电枢电流给完 电流给定值。 电流给器器证值。 管ield exciter 医 管ield exciter 医 管ield exciter 医 Link 电电流 枢炎员 Link 电电流 逐気 Link 电电流 逐気 Link 电电流 逐気
	11: EFB ref 12: EFB ref 30: M1 field 28.14 M1 field 可用。 31: M2 field 42.45 M2 field 可用。 32: M1 field 流器收到的 值。只有在 33: M2 field 流器收到的 值。只有在 34: Flux ref 收到的 EMI	Terence 1(嵌入式现场 Terence 2(嵌入式现场 d current reference of d current reference of d current reference of d current reference 用 d current + Current 28.14 M1 field current 99.06 Operation mode d current + Current 42.45 M2 field current 99.06 Operation mode derence after EMF con	<b>あ总线的给定 あ总线的给定 (电机 1 励磁</b> 作励磁电流给 作励磁电流给 作励磁电流给 作励磁电流给 external(电机 = Field exciterexternal(电加 = Field exciterexternal(EMF 技 x reference afternal(EMF 技 x reference afternal)	值 1); 03.09 EFB 值 2); 03.10 EFB 电流给定值); 通 定值。只有在 99 电流给定值); 通 定值。只有在 99 以 1 励磁电流+外 上 27.23 Current n r 时可用。 以 2 励磁电流+外 上 27.23 Current n r 时可用。	B reference B reference DCS .06 Oper .06 Oper 部电流) reference 部电流) reference	te 1 用作电枢Fie 2 用作电枢Fie 2 用作电枢Fie 1 由电枢Fation mode = Fie Link 由电枢Fation mode = Fie Company   ; 通过 DCS I external 用作,external 用作,i过 DCS Link	电枢电流给员 电流给品 电流给器。 电流给器。 Eield exciter 的 Eield exciter 的 Eield exciter 的 Eink 由电流 枢系员 Link 电电流 逐分 Link 电电流 逐分 品面 电电流 逐分

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型			
	外部电枢电流给定值	直。								
	以 99.11 M1 nominal	l current 的百分比表	表示的外部	7电枢电流给定位	直。					
	注: 只有在 27.22 (	Current reference so	urce = Cu	irrent reference o	external 时。	27.23 Cu	rrent reference			
	external 才有效。									
	-325.00 325.00	0.00	%	100 = 1 %	否	是	参数			
27.24	Current reference sl	lope(电流给定值叙	(率							
	电枢电流给定值斜率	<b>率</b> 。								
	每 1ms 以 99.11 M1	nominal current 的ī	百分比表え	示的电枢电流给	定值斜率。	Di/dt 限幅	位于电枢电流			
	控制器的输入。									
	0.20 120.00	10.00	%/ms	100 = 1 %/ms	否	是	参数			

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型				
27.27	Current contro	ol mode(电流控制模	(大)		I		ı				
	电枢电流控制模式。 电枢电流控制器的模式选择。 0: <b>Standard(标准)</b> ;来自带 EMF 计算的带 RL 补偿的 PI 控制器基于 27.05 Motor current 和来自 99.01 Mains voltage 的前馈。										
		rd reference(前馈给	<b> </b>	自带 EMF 计算的	带 RL补	·偿的 PI 控制	器基于电流给				
	定值(参见 27 给定值,因此) 2: No feed for	.22 Current reference s 更为稳定。 <b>rward(无前馈)</b> ; Pl	source),以 [控制器没有	及来自 99.01 Mai	ns voltage	e的前馈。因	为使用了电流				
		。不要用于电机用途	0		T .		T				
	0 2	标准	-	1 = 1	否	是	参数				
27.28	Current contro	ol feedback mode(电	流控制反馈	農模式)							
	0: Peak curre	)及颂愰式。 制器的比例增益选择 n <b>t(峰值电流)</b> ;使月 rrent( <b>平均电流)</b> ;	月峰值电流	则量值。							
	0 1	Peak current	-	1 = 1	否	是	参数				
27.29	M1 current pr	oportional gain(电材	几1电流比值	列增益)	I.	•					
	例如: 如果电	器的比例增益(K <sub>P</sub> )。 枢电流误差达到 99 in = 3 生成 15%的电机 0.10	0.11 M1 nor		5%,控制	削器通过 27. 是	29 M1 current 参数				
27.30		egration time(电机	 1 由流和分		Н	120	<i>&gt;</i> xx				
	电枢电流控制 把积分时间设 在误差值恒定 <b>例如</b> :如果电 proportional ga time = 50 ms 时 - 如果电枢电	器的积分时间( $T_1$ )。 置为零,将禁止电枢 时,积分时间定义了 业枢电流误差是 99. in = 3 生成 15%的电机 ,有如下情况: 是流误差恒定,在 500 来自于积分部分。	电流控制器 电枢电流控 11 M1 nom 机额定电流	的积分部分并重复制器的积分部分注 inal current 的 5 。在这种情况下,	达到与比 %,控制 以及在	例部分相同值  器通过 27.3   27.30 M1 curi	29 M1 current rent integration				
	0 32500	50	ms	1 = 1  ms	否	是	参数				
27.31		ous current limit(电	机1的断线			1	1				
	电机 1 的断续以 99.11 M1 no		七表示的连		直。可从	06.24.b12 Cu	rrent controller				
	0.00 325.00	100.00	%	100 = 1 %	否	是	参数				
27.32	M1 armature i	resistance(电机1电	枢电阻)	1		L.	ı				
	电机1电枢电	<u></u>		十算/补偿:							

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场总线		改	
				标定值			
	$EMF = U_A - R_A$	$1 \times I_A - L_A \times \frac{a}{a}$	$\frac{dI_A}{dt}$				
	注:请勿修改 27.32 修改了自动辨识的约		ance和2	7.33 M1 armatur	e inductance	e 的默认值	! 修改它们是
	0 65500	0	m $\Omega$	$1 = 1 \text{ m} \Omega$	否	是	参数

索引 27.33	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型
27.33	M1 armature in	 nductance(电机 1	<u></u> 电枢电感)	N. CEL		<u> </u>	
	电机 1 电枢电感以 mH 为单位的 EMF = U <sub>A</sub> -	以 可电枢电路的电阻。 $R_A \times I_A - L_A$ 27.32 M1 armature	用于 EMF $i$ × $\frac{dI_A}{dt}$		re inductanc	e 的默认值	! 修改它们是
	0.0 3250.0	0.0	mH	10 = 1 mH	否	是	参数
27.34		ation time(电源补		10 11111	H	12	<i>&gt;</i> ××
		†间常数。用于电泳 按时间常数设置为怕 ────────────────────────────────────				是	参数
27.37	Block bridge so	urce(封锁桥的信	 号源)	"		l	
	0 = Block bridge 1 = Block bridge Other [bit] (其 0: Block bridge 1: Block bridge 3: DI1; 10.02.b 4: DI2; 10.02.b 5: DI3; 10.02.b 6: DI4; 10.02.b 7: DI5; 10.02.b 8: DI6; 10.02.b 11: DIO1; 11.0 12: DIO2; 11.0 19: DIL; 10.02 20: Block (對	二进制信号。参见 2 : 1 (封锁桥 1)。	注择。 ; 0,封锁桥 ; 1,封锁桥 s。 s。 s。 s。 s。 status。 status。	1. 2.	封锁所选择	的桥。	
	21: <b>Release</b> (**		1。止吊运行		不	目.	会粉
	0 31	释放	<del>-</del>	1 = 1	否	是	参数

#### 

#### 27.38 Reversal delay (反转延时)

桥反向(桥切换/改变电枢电流方向)中的反向延时。 反转延时定义桥反向中的延时时间。

27.01 Current reference changes polarity, ref 29.01.b13 12-pulse master status word is set act Zero current detection plus Zero current detection, reversal delay elapsed, 06.24.b13 29.01.b12 12-pulse Current controller master status word is set status word 1 is set 27.38 Reversal delay 27.40 Zero current timeout

DZ\_LIN\_046\_RevDly\_a.Al

在发出桥反向命令并检测到零电流时开始延时。参见 27.01 Current reference、29.01.b13 12-pulse master status word 和 06.24.b13 Current controller status word 1。

在桥反向命令后,在 27.40 Zero current timeout 定义的时间内需达到零电流,否则将产生故障 F557 Reversal time。参见 04.24.b08 Fault word 4。

反向延时的设置取决于断续电流限幅:

27.31 M1 discontinuous current limit(电机 1 的断续电流限幅)	27.38 Reversal delay (反转延时)	变量	27.40 Zero current timeout(零电流超时)
50 %	5 ms	15 ms	20 ms
≤ 35 %	10 ms	25 ms	35 ms
≤ 20 %	15 ms	35 ms	50 ms
≤ 10 %	20 ms	50 ms	70 ms

#### 注:

- 29.14 12-pulse reversal timeout 必须比 27.40 Zero current timeout 长。27.40 Zero current timeout 必须比 27.38 Reversal delay 长。
- 27.38 Reversal delay 的 12 脉主机和 12 脉从机必须具有相同的设置,唯一的例外是: 如果在 12 脉串联从机中没有电流测量,设置 12 脉串联从机中的 27.38 Reversal delay 为 0 ms。现在,12 脉串联从机把 12 脉主机的反转命令用于自己的桥反向。参见 29.01.b12 12-pulse master status word。

0 32500	5	ms	1 = 1  ms	否	是	参数

#### 27.39 Zero current detection (零电流检测)

零电流检测方法。

选择零电流检测方法。如果由另一变流器完成零电流检测,使用二进制信号。

0 = Current not zero (电流不为零)。

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型					
		ent detected(检测零甲	电流)。			•						
	注:											
		yristor voltage≤ 10 V 器断开并且与电源的		_			置零电流检测					
		<b>其它[位])</b> ;信号源 <i>选</i>	経择。									
		( <b>电流)</b> ;基于变流器		则电阻器。正常:	运行。							
	1: Voltage (	电压);基于变流器	自己的晶闸管	官电压。在使用电	1流隔离时	<b></b> 才无效。						
	2: Current a	nd voltage(电压和F	<b>电压)</b> ; 基于	断续电流和晶闸	管电压。	在使用电流隔	离时无效。					
	· ·	2.b00 DI delayed statu										
	· ·	2.b01 DI delayed statu										
		2.b02 DI delayed statu										
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	2.b03 DI delayed statu										
	· ·	2.b04 DI delayed statu										
	· ·	2.b05 DI delayed statu										
	· ·	.02.b00 DIO delayed										
		1.02.b01 DIO delayed										
		02.b15 DI delayed stat		T	7	T e	25 M/d					
27.40	0 19	电流	-	1 = 1	否	是	参数					
27.40	桥反向(桥切零电流超时定 04.24.b08 Fau 参见 27.38 Re	<b>Zero current timeout(零电流超时)</b> 桥反向(桥切换/改变电枢电流方向)中的零电流超时。 零电流超时定义桥反向的时间,此时需达到零电流。否则,将产生故障 F557 Reversal time。参见 27.38 Reversal delay。										
	注:		<b>以</b> 法以 <b>。</b> 27.46		. 12 - 2	27 40 7						
	-	pulse reversal timeout 8 Reversal delay 长。	少须比 27.40	Zero current time	eout to 2	27.40 Zero cur	rent timeout 4					
		8 Reversal delay 长。 o current timeout 的	12 脉 士 却 到	1 12 脉从机心须	5月右扣5	引的设置 唯	一的例从具					
		2 脉串联从机中没有										
	0 32500											
	10 32300	20	ms	1 = 1  ms	否	是	参数					
27.41			ms	1 = 1  ms	否	是	参数					
27.41	Reversal mod 桥反向(桥切 反向模式定》 注:在 27.38 0: Soft (软) 注意:请勿用	le(反转模式) □换/改变电枢电流方 【桥反向或磁场反向 Reversal delay ≤ 25 ;速度斜坡和速度招 目于提升(比如,起重	向)的模式。 (转矩反向) ms 时,27.41 控制器在反向 重机)。	中速度斜坡和速 Reversal mode à 中被定格。形成	度控制器 度自动设置 无冲击反	的行为。 置为 Hard。 向(无速度阶	1					
27.41	Reversal mod 桥反向(桥切 反向模式定》 注:在 27.38 0: Soft (软) 注意:请勿用 1: Hard (硬	le(反转模式) 用换/改变电枢电流方 化桥反向或磁场反向 Reversal delay ≤ 25 ;速度斜坡和速度招 引于提升(比如,起重 );在反向中释放速	向)的模式。 (转矩反向) ms 时,27.41 控制器在反向 重机)。	中速度斜坡和速 Reversal mode à 中被定格。形成 度控制器。因此,	度控制器 坡自动设置 无冲击反 变流器浴	的行为。 置为 Hard。 向(无速度阶 品斜坡运行。	跃)。					
	Reversal mod 桥反向(桥切 反向模式定》 注: 在 27.38 0: Soft (软) 注意: 请勿用 1: Hard (硬 0 1	le(反转模式) 用换/改变电枢电流方 人桥反向或磁场反向 Reversal delay ≤ 25 ;速度斜坡和速度招 月于提升(比如,起重 );在反向中释放速 Hard	向)的模式。 (转矩反向) ms 时,27.41 E制器在反向 重机)。 度斜坡和速度	中速度斜坡和速 Reversal mode à 中被定格。形成	度控制器 度自动设置 无冲击反	的行为。 置为 Hard。 向(无速度阶	1					
27.41	Reversal mod 桥反向(桥切 反向模式定》 注: 在 27.38 0: Soft (软) 注意: 请勿用 1: Hard (硬 0 1	le(反转模式) 用换/改变电枢电流方 人桥反向或磁场反向 Reversal delay ≤ 25 ;速度斜坡和速度招 引于提升(比如,起重 );在反向中释放速 Hard margin(反转电压系	向)的模式。 (转矩反向) ms 时,27.41 E制器在反向 重机)。 度斜坡和速度	中速度斜坡和速 Reversal mode à 中被定格。形成 度控制器。因此,	度控制器 坡自动设置 无冲击反 变流器浴	的行为。 置为 Hard。 向(无速度阶 品斜坡运行。	跃)。					

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场总线		改	
				标定值			

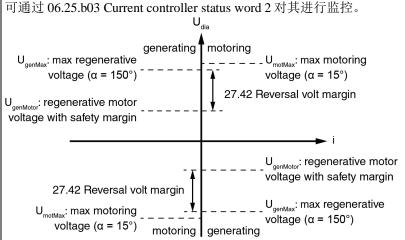
压余量设置为零,将移除对换向故障(击穿)的保护。

反向电压余量的功能如下:

因为晶闸管被调制,为防止变流器在从电动切换到发电时击穿熔断器,电枢电压需低于对应的电源电压。由变流器自动检查该操作。只要电压过高,反向桥就会被封锁。要降低电枢电压,可采用两种方式:

- 通过降低电机速度。
- 通过降低励磁电流。对本选项,设置 28.41 M1 EMF/field control = EMF。

两个选项都需要时间。因此它会延迟电流/转矩反向。要快速调节电枢电压,启用弱磁功能。



DZ\_LIN\_047\_RevVoltMargin\_a.ai

在发电模式有效时:

$$U_{genMotor} = |U_{genMax}| - U_{Safety}$$

with 
$$U_{genMax} = 1.35 \times \cos \alpha_{max} \times (01.20)$$

$$U_{genMax} = 1.35 \times \cos(30.45) \times (01.20)$$

and 
$$U_{Safety} = (27.42)$$

follows:

$$U_{genMotor} = |1.35 \times \cos(30.45) \times (01.20)| - (27.42) \times (01.20)$$

例如: 其中, 30.45 Maximum firing angle = 150, 27.42 Reversal volt margin = 10%, 如下所示:

$$U_{genMotor} = |1.35 \times \cos 150^{\circ} \times (01.20)| - 0.1 \times (01.20)$$

$$U_{\it genMotor}\!=\!\!|-1.16\!\times\!(01.20)|\!-0.1\!\times\!(01.20)$$

follows:

$$U_{genMotor} = 1.06 \times (01.20)$$

因此,只有在 1.21 Armature voltage in V < 1.06 x 01.20 Mains voltage in V 时,才可能桥反向。

## **28 EMF and field current control(EMF 和励磁电流控制)** EMF 和励磁电流控制链的设置。

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型
28.01	EMF voltage refere	nce 1 (EMF	电压给定值	1)			
	信号源选择后的 EM	/IF 电压给定值	1.				
		-	分比显示在	EEMF 给定值信号源	后的 EN	/IF 电压给定值	直。参见 28.1
	EMF reference source	e.					
	-325.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号
28.02	EMF voltage refere			(2)			
	信号源选择后的 EM						
		_		电压修正和斜坡(余			
		。参见 28.20		e correction和 28.21		_	
	-325.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号
28.05	Armature voltage	(电枢电压)					
	电枢电压。	447	// II. <del>   </del>				
	以 99.12 M1 nomina	_			- 7四 三 7田	1+++ \	25 DC -16
	本值问样文 95.34 measurement offset			nt adjust(直流电圧 影响	医侧里 炯	1 7 7 7 95.3	S DC volta
	-325.00 325.00	(且抓电压例 <u>)</u>	<u> </u>	100 = 1 %	是	否	信号
28.06	EMF voltage (EMI	L 中 圧 /	70	100 = 1 70	疋	ΪÌ	1百 与
20.00	EMF 电压。	中压/					
		al voltage 的音	5分比显示	EMF 计算后的 EMF	由压	<b>走油时间堂</b> 数	由 28 23 FM
	voltage filter time 定				电压。(	心仪时间市致	Щ 20.25 ЫМ
	-325.00 325.00		% %	100 = 1 %	是	否	信号
28.09	Flux reference after	· FMF control	, .		~	H	IH J
20.07	EMF控制后的磁通		(ENII JE)	HAVE HAVE HEVE			
			定值的 EM	F部分。使用 100%f	內励磁电	流生成额定码	<b>游涌</b> 。
				28.09 Flux reference			
	-325.00 325.00	_	%	100 = 1 %	是	否	信号
28.10	Flux reference field	weakening (	 弱磁的磁通				
	弱磁的磁通给定值。						
			定值的弱磁	部分。使用 100%的	励磁电流	<b></b>	通。
	注: 如果 28.41 M1	EMF/field cor	trol = Fix,	28.10 Flux reference	field wea	akening 设为:	100%。
	-325.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号
28.11	Flux reference sum	(磁通给定值	总和)			•	
	磁通给定值总和。						
	按额定磁通的百分	比显示磁通给	定值的总	和。使用 100%的原	伪磁电流	生成额定磁道	∄。28.11 Flu
	reference sum = 28.0	9 Flux referen	ce after EM	F control + 28.10 Flu	x referen	ce field weake	ning。
	-325.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号
			- H-W-L-13				
28.14	M1 field current ref	ference (电机	1加磁电流	就给定值 <i>)</i>			

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场总线 标定值		改	
	以 99.13 M1 nomina	l field current 的	百分比显示	电机1的励磁电流	充给定值。	I	
	-325.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号
28.15	M1 field current (	电机 1 的励磁电	<u>流</u> )				
	电机1的励磁电流。						
	以 99.13 M1 nomina	l field current的	百分比显示	电机1的实测励码	兹电流。		
	-325.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型
28.17	M1 EMF/field	 l control mode(电	 .机.1 的 EM				
28.17	电机 1 的 EMD 电机 1 的 EMD 注:在 90.41 0: Fix (固定 1: EMF; 弱磁 2: Fix/revers 封锁。 3: EMF/reve 4: Fix/optito optitorque 启月 5: EMF/optit 启用。 6: Fix/revers	F/磁场控制模式。 F/磁场控制模式选择 M1 feedback selecti );恒定磁场(无疑 A	释。 on = EMF时隔磁)、EMF 隔磁)、EMF 器释放、磁均 注定磁场(无 弱磁启用、E rque);恒定 torque);弱	F/磁场控制模式)  ,无法进入弱磁范, 控制器封锁、磁场, MF 控制器 P 控制 P 控制 P 控制 MF 控制 P 控制 MF 控制 P 控制 P 控制 P 控制 MF 控制 P 控制 MF 控制 P 控制 MF 控制 P 控制 MF 控制 P P P P P P P P P P P P P P P P P P	反向封锁。 que 封锁。 器封锁、 场反向启 MF 控制 器释放、	磁场反向启 用、optitorq 器封锁、磁 磁场反向封	用、optitorque ue 封锁。 场反向封锁、 锁、optitorque
	7: EMF/reve 启用、optitoro		MF/reversa	I/optitorque); 弱磁	启用、EI		<b>.</b>
28.18	0 7	固定 te source(EMF 给	-	1 = 1	否	是	参数
	选择 EMF电压Other(其它) 0: Zero(零) 1: Internal( 2: EMF volta 4: AI1 scaled 5: AI2 scaled 6: AI3 scaled 7: FBAA ref 8: FBAA ref 11: EFB refe	l(标定后的模拟输l(标定后的模拟输l(标定后的模拟输l(标定后的模拟输erence 1(现场总约erence 2(现场总约rence 1(嵌入式现	的 EMF 电压 ce (EMF 电 ]入 1); 12.1 ]入 2); 12.2 ]入 3); 12.3 ]达	给定值。 4压外部给定值); 20 2 AI1 scaled value。 22 AI3 scaled value。 62 AI3 scaled value。 64 会定值 1); 03.05 66 完值 2); 03.06 定值 1); 03.09 EFE 定值 2); 03.10 EFE	FBA A rei FBA A rei	ference 1. ference 1. e 2.	nal reference。
28.19	EMF voltage	external reference	(EMF 电压	外部给定值)		L	I.
	外部 EMF 电压	压给定值的输入。 nominal voltage 的i source。		的变流器外部 EMF   100 = 1 %	电压给定	值的输入。可是	丁连接到 28.18 参数
28.20		correction source			П	疋	少
20.2U	选择 EMF电压	Eorrection source( E修正的信号源。 ); 信号源选择。	、EIVIF 电压)	多亚则信 与哪人			

索引	名称						
7	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	<b>光</b> 刑
	16 1편	秋火压		16 位现场总线标定值	<b>多人</b>	改	大生
	0: <b>Zero</b> (零);	0, 未使用。	L.	1		•	<u>I</u>
	1: EMF voltage	e correction (EN	/IF 电压修正	28.21 EMF voltage	ge correctio	on o	
				2 AI1 scaled value.			
				22 AI2 scaled value.			
				32 AI3 scaled value.			
				的给定值 1);03.05			
				的给定值 2); 03.06			
				定值 1); 03.09 EFE			
		nce 2(飲八八功 零	3. 场总线的结 ————————————————————————————————————	定 <b>位 2</b> ); 03.10 EFE	1		<b>会</b> 粉
20.21	0 12	~	-  -	1 = 1	否	是	参数
28.21	EMF voltage con		<u> 电比修止)</u>				
	EMF电压修正的		. <del> </del>		<b>アルケール</b>	۸ \ ¬ \+1	÷ 20 20 F) F
			月日分比表示	变流器的 EMF 电	<b>达修止</b> 的特	前人。可连拉	姜 28.20 EMF
	voltage correction		0/	100 10/	<del></del>	Тн	会 业
20.22	-325.00 325.0		% 	100 = 1 %	否	是	参数
28.22	EMF voltage ref		MF 电压给5	正值斜率)			
	EMF 电压给定值	3 末半4440000000000000000000000000000000000					
	每 1 ms 99.12 M 器的输入处。	1 nominal voltag		表示的 EMF 电压给泵	定值斜率。	T.	立于 EMF 控制
			e 的百分比表	表示的 EMF 电压给泵	定值斜率。	Di/dt 限幅位 是	万于 EMF 控制
28.23	器的输入处。	1 nominal voltag	%/ms	100 = 1 %/ms	1	T.	
28.23	器的输入处。 0.01 100.00	30.00 ter time (EMF)	%/ms	100 = 1 %/ms	1	T.	
28.23	器的输入处。 0.01 100.00 EMF voltage filt	30.00 ter time (EMF) 时间常数。	%/ms <b>电压滤波时</b> 间	100 = 1 %/ms	1	是	参数
28.23	器的输入处。 0.01 100.00 EMF voltage filt EMF 电压滤波时	30.00 ter time (EMF) 时间常数。	%/ms <b>电压滤波时</b> 间	100 = 1 %/ms	1	T.	
28.23	器的输入处。 0.01 100.00 EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta	30.00 ter time(EMF) 时间常数。 ge 的 EMF 电压流	%/ms <b>电压滤波时间</b> 滤波时间常数 ms	100 = 1 %/ms 到)	否	是	参数
	器的输入处。 0.01 100.00 <b>EMF voltage filt</b> EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500	30.00 ter time (EMF) 时间常数。 ge 的 EMF电压注 10 mal gain (EMF)	%/ms <b>电压滤波时间</b> 滤波时间常数 ms	100 = 1 %/ms 到)	否	是	参数
	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比	30.00 ter time (EMF) 讨问常数。 ge 的 EMF电压; 10 mal gain (EMF)	%/ms   <b>电压滤波时间</b>   滤波时间常数   ms   <b>北例增益)</b>	100 = 1 %/ms 到)	否	是是	参数
	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比	30.00 ter time(EMF) 可同常数。 ge 的 EMF 电压流 10 mal gain(EMF) 比例增益(KP)。 F 误差达到 99.12	%/ms   <b>电压滤波时间</b>   滤波时间常数   ms   <b>北例增益)</b>	100 = 1 %/ms 到) 数。 1 = 1 ms	否	是是	参数
	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比例如: 如果 EM	30.00 ter time(EMF) 可同常数。 ge 的 EMF 电压流 10 mal gain(EMF) 比例增益(KP)。 F 误差达到 99.12	%/ms   <b>电压滤波时间</b>   滤波时间常数   ms   <b>北例增益)</b>	100 = 1 %/ms 到) 数。 1 = 1 ms	否	是是	参数
	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比例如: 如果 EM = 3 生成 15%的比	30.00 ter time(EMF) 可同常数。 ge 的 EMF 电压流 10 mal gain(EMF) 比例增益(KP)。 F 误差达到 99.12 电机额定 EMF。 0.50	%/ms   <b>电压滤波时间</b>   滤波时间常数   ms   <b>北例增益</b> )   2 M1 nominal	100 = 1 %/ms 到) 数。	否 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图	是 是 8.24 EMF pro	参数 参数 oportional gain
28.24	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比例如: 如果 EM = 3 生成 15%的比 0.00 325.00	30.00 ter time(EMF) 时间常数。 ge 的 EMF电压 10 mal gain(EMF) 比例增益(KP)。 F 误差达到 99.12 电机额定 EMF。 0.50 n time(EMF)积	%/ms 电压滤波时间常数 ms 七例增益) 2 M1 nominal	100 = 1 %/ms 到) 数。	否 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图	是 是 8.24 EMF pro	参数 参数 oportional gain
28.24	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比例如: 如果 EM = 3 生成 15%的比 0.00 325.00  EMF integration EMF 控制器的利	30.00 ter time (EMF) 时间常数。 ge 的 EMF电压 10 mal gain (EMF) 比例增益 (KP)。 F误差达到 99.12 电机额定 EMF。 0.50 n time (EMF)积	%/ms	100 = 1 %/ms 到) 数。	否 引器通过 2 否	是 是 8.24 EMF pro	参数 参数 oportional gain
28.24	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比例如: 如果 EMI = 3 生成 15%的时 0.00 325.00  EMF integration EMF 控制器的积如果把积分时间 在误差值恒定时	30.00   30.00     30.00	%/ms	100 = 1 %/ms  1) 数。	否 引器通过 2 否 一 程积分器。 引与比例部	是 8.24 EMF pro 是 分相同的值的	参数 参数 oportional gain 参数
28.24	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比例如: 如果 EM = 3 生成 15%的比 0.00 325.00  EMF integration EMF 控制器的形如果把积分时间 在误差值恒定时例如: 如果 EM	30.00   30.00   10   10   10   10   10   10   10	************************************	100 = 1 %/ms   100 = 1 %/ms   1 = 1 ms   100 = 1   100 = 1   200	否 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图 图	是 8.24 EMF pro 是 分相同的值的 8.24 EMF pro	参数  oportional gain  参数  的时间。 oportional gain
28.24	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage fild EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比例如: 如果 EM = 3 生成 15%的比 0.00 325.00  EMF integration EMF 控制器的和如果把积分时间在误差值恒定时例如: 如果 EM = 3 生成 15%的如下情况:	30.00	%/ms     电压滤波时间常数   ms     上例增益)     2 M1 nominal     分时间)     上 EMF 控制器     之 C EMF 控制器     立 C EMF 定 EMF	100 = 1 %/ms   100 = 1 %/ms   100 = 1 ms   100 = 1	否 司器通过 2 否 引与比例部 引器通过 2 EMF integra	是 8.24 EMF pro 是 分相同的值的 8.24 EMF pro ation time =	参数  oportional gain  参数  的时间。 oportional gain 50 ms 时,有
28.24	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比例如: 如果 EME = 3 生成 15%的的 0.00 325.00  EMF integration EMF 控制器的利如果把积分时间在误差值恒定时例如: 如果 EME = 3 生成 15%的如下情况: - 如果 EMF;	30.00	%/ms     电压滤波时间常数   ms     上例增益)     2 M1 nominal     分时间)     上 EMF 控制器     之 C EMF 控制器     立 C EMF 定 EMF	100 = 1 %/ms   100 = 1 %/ms   1 = 1 ms   100 = 1   100 = 1   200	否 司器通过 2 否 引与比例部 引器通过 2 EMF integra	是 8.24 EMF pro 是 分相同的值的 8.24 EMF pro ation time =	参数  oportional gain  参数  的时间。 oportional gain 50 ms 时,有
28.24	器的输入处。 0.01 100.00  EMF voltage filt EMF 电压滤波时 28.06 EMF volta 0 32500  EMF proportion EMF 控制器的比例如: 如果 EME = 3 生成 15%的的 0.00 325.00  EMF integration EMF 控制器的利如果把积分时间在误差值恒定时例如: 如果 EME = 3 生成 15%的如下情况: - 如果 EMF;	30.00	%/ms     电压滤波时间常数   ms     上例增益)     2 M1 nominal     分时间)     上 EMF 控制器     之 C EMF 控制器     立 C EMF 定 EMF	100 = 1 %/ms   100 = 1 %/ms   100 = 1 ms   100 = 1	否 司器通过 2 否 引与比例部 引器通过 2 EMF integra	是 8.24 EMF pro 是 分相同的值的 8.24 EMF pro ation time =	参数  oportional gain  参数  的时间。 oportional gain 50 ms 时,有

Γ.	名称									
٠ .	 文字									
_	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型			
]	Dynamic field wea	 kening(动态弱	磁)		I	ı				
Ž	动态弱磁。 如果电机速度快速	起过基本速度 28.28 Dynamic f	(弱磁点),	可能发生电枢电压 ing 被设置为 99.14 weakening		ıl (base) spec				
				器补偿降低的弱磁	_FldWeakDyn_a 总点。 30.50		MF limit 需设			
Ţ	<b>注</b> :在恒速或慢速 置得足够的高,以 80.00 100.00			器补偿降低的弱磁			EMF limit 需设 参数			
3	置得足够的高,以	以使能 EMF 控制 100.00	器进行补偿	器补偿降低的弱磁。	点。30.50	Maximum E	1			
8	置得足够的高,以 80.00 100.00	↓使能 EMF 控制	器进行补偿	器补偿降低的弱磁。	点。30.50	Maximum E	1			
1 3 1 1	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other(其它); 》	↓使能 EMF 控制:	器进行补偿	器补偿降低的弱磁。	点。30.50	Maximum E	1			
1 3 0 0	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other(其它); 测 0: Zero(零); 0	↓使能 EMF 控制:	器进行补偿 │% <b>的信号源)</b>	器补偿降低的弱磁 。 100 = 1 %	点。30.50	Maximum E	1			
1 3 0 0	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other(其它); 涉 0: Zero(零); 0 1: Flux correction	↓使能 EMF 控制 100.00 urce (磁通修正 言号源。 源选择。 ,未使用。 n(磁通修正);	器进行补偿 % <b>的信号源)</b> 28.29 Flux c	器补偿降低的弱磁 。 100 = 1 % correction。	点。30.50	Maximum E	1			
1 3 3 ( ( ( 1 2	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other(其它); 测 0: Zero(零); 0 1: Flux correction 4: AI1 scaled(杨	↓使能 EMF 控制 100.00 urce(磁通修正 言号源。 录选择。 ,未使用。 n(磁通修正); 定定后的模拟输 <i>)</i>	器进行补偿 % <b>的信号源)</b> 28.29 Flux c (1); 12.12	器补偿降低的弱磁 。 100 = 1 % correction。 AII scaled value。	点。30.50	Maximum E	1			
1 3 4 4 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other(其它); 测 0: Zero(零); 0 1: Flux correction 4: AI1 scaled(杨 5: AI2 scaled(杨	↓使能 EMF 控制 → 100.00 urce (磁通修正 三号源。 。 。 。 。 。 ,未使用。 。 。 。 <b>(磁通修正)</b> ; <b>、定后的模拟输</b> <b>、定后的模拟输</b>	器进行补偿 % <b>的信号源)</b> 28.29 Flux c (1);12.12 (2);12.22	器补偿降低的弱磁 。 100 = 1 % correction。 AII scaled value。 AI2 scaled value。	点。30.50	Maximum E	1			
1 3 3 4 6 6	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other(其它);测 0: Zero(零);0 1: Flux correction 4: AI1 scaled(杨 5: AI2 scaled(杨 6: AI3 scaled(杨	↓使能 EMF 控制 100.00 urce(磁通修正 号源。 景选择。 ,未使用。 n(磁通修正); 定后的模拟输入 定后的模拟输入 定后的模拟输入	器进行补偿 % 的信号源) 28.29 Flux c (1);12.12 (2);12.22 (3);12.32	器补偿降低的弱磁 。 100 = 1 % correction。 AII scaled value。 AI2 scaled value。	在 30.50	Maximum E	1			
3 3 3 0 0 1 2 2 5 6 7	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other(其它);淡 0: Zero(零);0 1: Flux correction 4: AI1 scaled(杨 5: AI2 scaled(杨 6: AI3 scaled(杨 7: FBAA referen	↓ 使能 EMF 控制 100.00 urce (磁通修正 号源。 录选择。 ,未使用。 亦(磁通修正); 定后的模拟输) 定后的模拟输) ce 1(现场总线)	器进行补偿 % <b>的信号源)</b> 28.29 Flux c (1); 12.12 (2); 12.22 (3); 12.32 <b>适配器 A 的</b>	器补偿降低的弱磁 。 100 = 1 % correction。 AII scaled value。 AI2 scaled value。 AI3 scaled value。	在。30.50 否	是 是 rence 1.	1			
1 1 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other(其它);测 0: Zero(零);0 1: Flux correction 4: AI1 scaled(杨 5: AI2 scaled(杨 6: AI3 scaled(杨 7: FBAA references 8: FBAA references	性能 EMF控制 → 100.00 urce (磁通修正 号源。 長选择。 ,未磁通的模拟输入 定后的的模拟输入 定后的模拟输入 ce 1 (现场总线) ce 2 (嵌入式现场	器进行补偿 % 的信号源) 28.29 Flux c (1);12.12 (2);12.22 (3);12.32 适配器 A 的 运线的给员	器补偿降低的弱磁 100 = 1 % AII scaled value。 AI2 scaled value。 AI3 scaled value。 给定值 1);03.05 给定值 2);03.06 E值 1);03.09 EFE	E点。30.50 否 FBA A refe FBA A refe B reference	用aximum E	1			
3 8 3 3 3 3 4 4 4 4 5 5 6 6 6 7 7 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other(其它);测 0: Zero(零);0 1: Flux correction 4: AI1 scaled(杨 5: AI2 scaled(杨 6: AI3 scaled(杨 7: FBAA references 8: FBAA references	性能 EMF控制 100.00 urce(磁通修正 号源。 景选择。 ,未使用。 在底后的模拟输入 定后的模拟输入 定后的模拟输入 ce 1(现场总线设 ce 2(嵌入式现场 e 2(嵌入式现场	器进行补偿 % 的信号源) 28.29 Flux c (1);12.12 (2);12.22 (3);12.32 适配器 A 的 运线的给员	器补偿降低的弱磁。 100 = 1 %  All scaled value。 Al3 scaled value。 Al3 scaled value。 给定值 1);03.05 给定值 2);03.06	FBA A reference 2 B reference 2	Erence 1. rence 1. rence 1. rence 2. 2. 2.	1			
1 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other (其它);测 0: Zero (零);0 1: Flux correction 4: AI1 scaled(杨 5: AI2 scaled(杨 6: AI3 scaled(杨 7: FBAA referent 8: FBAA referent 11: EFB reference 12: EFB reference	使能 EMF控制 100.00 urce (磁通修正 号源。 表选择使用。 , (磁的模拟输分 定后的的模拟输分 定定后的模拟输分 ce 1 (现场或现场 ce 2 (嵌入式现场 e 2 (嵌入式现场	器进行补偿 % 的信号源) 28.29 Flux c (1);12.12 (2);12.22 (3);12.32 适配器 A 的 运线的给员	器补偿降低的弱磁 100 = 1 % AII scaled value。 AI2 scaled value。 AI3 scaled value。 给定值 1);03.05 给定值 2);03.06 E值 1);03.09 EFE	E点。30.50 否 FBA A refe FBA A refe B reference	用aximum E	1			
1 1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other (其它);测 0: Zero (零);0 1: Flux correction 4: AI1 scaled (杨 5: AI2 scaled (杨 6: AI3 scaled (杨 7: FBAA reference 8: FBAA reference 11: EFB reference 12: EFB reference 0 12	使能 EMF控制 100.00 urce (磁通修正 号源。 表选择使用。 , (磁的模拟输分 定后的的模拟输分 定定后的模拟输分 ce 1 (现场或现场 ce 2 (嵌入式现场 e 2 (嵌入式现场	器进行补偿 % 的信号源) 28.29 Flux c (1);12.12 (2);12.22 (3);12.32 适配器 A 的 运线的给员	器补偿降低的弱磁 2 AI1 scaled value。 2 AI2 scaled value。 2 AI3 scaled value。 2 AI3 scaled value。 4 会定值 1);03.05 6 全值 2);03.06 6 巨值 2);03.10 EFE	FBA A reference 2 B reference 2	Erence 1. rence 1. rence 1. rence 2. 2. 2.	参数			
1 1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2	置得足够的高,以 80.00 100.00 Flux correction so 选择磁通修正的信 Other (其它);测 0: Zero (零);0 1: Flux correction 4: AI1 scaled (杨 5: AI2 scaled (杨 6: AI3 scaled (杨 7: FBAA references: FBAA references: EFB references: E	性能 EMF控制 100.00  urce(磁通修正 100.00  urce(磁通修正 5	器进行补偿 % 的信号源) 28.29 Flux c (1); 12.12 (2); 12.22 (3); 12.32 适配器 A 的 点总线的给员 点总线的给员 一-	器补偿降低的弱磁 2 AI1 scaled value。 2 AI2 scaled value。 2 AI3 scaled value。 2 AI3 scaled value。 4 会定值 1);03.05 6 全值 2);03.06 6 巨值 2);03.10 EFE	FBA A refer FBA A refer B reference 2 B reference 2	maximum E 是 rence 1. rence 1. 2. 2.	参数			

索引	名称										
茶り	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型				
28.31	Field current at 40	% flux (40%	6磁通下的励	磁电流)	I.	I	I				
	40%磁通下的励磁电流。 以 99.13 M1 nominal field current 的百分比表示的,生成 40%的额定磁通所需的励磁电磁通和励磁电流之间的非线性补偿。  Flux linearization 90 % 70 % 40 %										
	P28.3	0 P28.31	P28.32	current							
	0.00 100.00	40.00	%	DZ_LIN_044_Flux linear_a.ai  100 = 1 %	否	是	参数				
28.32	0.00 100.00 Field current at 70		, ,		首	疋	多				
	70 %磁通下的励磁 以 99.13 M1 nomin 磁通和励磁电流之 0.00 100.00	nal field currer		示的,生成 70 %的	万额定磁之 否	通所需的励磁	电流。它用于				
28.33			/ -		ÏΠ	疋	/ 多				
20.00	Field current at 90 % flux (90%磁通下的励磁电流)         90 %磁通下的励磁电流。         以 99.13 M1 nominal field current 的百分比表示的,生成 90 %的额定磁通所需的励磁电流。它用引磁通和励磁电流之间的非线性补偿。         0.00 100.00       90.00       %       100 = 1 %       否       是       参数										
28.36	M1 field heating se	ource(电机 1	 L磁场加热的位	 ╞ <del>号</del> 源)	1 7 7		1				
	<ul><li>合闸禁止</li><li>故障处于</li><li>Off2(急</li><li>Off3(急</li><li>在变流器</li></ul>	I热开/关命令的 eating (禁止磁 (通过 On 使 情况,磁场加 巨关断功能(S 二启用。 一活动状态。 停/电流快速 一。 一。 一。 一。 一。 一。 一。 一。 一。 一。 一。 一。 一。	越场加热)。 能)。 热被禁止: TO)启用。 类闭)启用。	ı命令)状态时。 置电机 1 现场加热经	<b>冷</b> 定值。2	在 公 定 信 设 置	为零时,可禁				

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线	易失	运行中修 改	类型				
	J. H. H. 1 7		10 1/1	标定值   1.5.11   1.7.12	9 + + 1 1 7						
				nal field current 设置							
	- 如果没有通过单独的磁场接触器连接电机 1 磁场,对电机 1 磁场加热采用以下设置: - 20.33 Mains contactor control mode = On。										
	<ul> <li>20.33 Mains contactor control mode = On.</li> <li>28.36 M1 field heating source = Enable with On.</li> </ul>										
	- 在使用两台电机共享变流器时,并且电机 1 需要考虑基经济型时,设置 28.36 M1 field heating										
	source = Disable field heating.										
	在 28.36 M1 field heating source = Enable with On 时,为电机 1 保持 100%的励磁电流,同时关										
	闭制动程序。										
	Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。										
	0: <b>Disable field heating(禁止磁场加热)</b> ; 0,电机 1 的磁场加热关闭。正常运行。										
	1: Enable with On (通过 On 使能); 1, 通过 Off1 control = 1 和 Run = 0 使能电机 1 的磁场加热										
	2. Enable field heating (使能磁场加热);只要 Off1 control = 0,就使能电机 1 的磁场加热。										
	3: <b>DII</b> ; 10.02.b00 DI delayed status。通过 DII = 1 和 Run = 0 使能电机 1 的磁场加热。										
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI delayed status。通过 DI2 = 1 和 Run = 0 使能电机 1 的磁场加热。 5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI delayed status。通过 DI3 = 1 和 Run = 0 使能电机 1 的磁场加热。										
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.002 DI delayed status。 通过 DI3 = 1 和 Run = 0 使能电机 1 的磁场加热。 6: <b>DI4</b> ; 10.02.003 DI delayed status。通过 DI4 = 1 和 Run = 0 使能电机 1 的磁场加热。										
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status。通过 DI5 = 1 和 Run = 0 使能电机 1 的磁场加热。										
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI delayed status。通过 DI6 = 1 和 Run = 0 使能电机 1 的磁场加热。										
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status。通过 DIO1 = 1 和 Run = 0 使能电机 1 的磁场加热。										
	19: <b>DIL</b> ; 10.0	2.b15 DI delayed st	atus。通过 I	DIL = 1 和 Run = 0 包	吏能电机	1的磁场加热	0				
	0 19	使能磁场加	热 -	1 = 1	否	是	参数				
28.37	M1 field heating	ng reference(电材	11磁场加热	的给定值)							
	电机1的磁场加热电流给定值。										
	以 99.13 M1 nominal field current 的百分比表示,用于磁场加热和经济型磁场的励磁电流给定值。										
	磁场加热:										
		- 根据 28.36 M1 field heating source 使能磁场加热。									
		- 在 28.37 M1 field heating reference = 0 时,禁止磁场加热。									
		经济型磁场:									
	- 只有在带两台独立磁场的两台电机连接到变流器时,经济型磁场才可用。										
		<ul> <li>在 28.37 M1 field heating reference &lt; 100 %时,使能电机 1 的经济型磁场。</li> <li>如果满足以下条件,使能电机 1 的经济型磁场:</li> </ul>									
		On命令的时间超		E HAA-97.							
		42.01 Motor 1/2 se		电机 2。							
		2被启用。参见0									
				ce = 42.53 M2 field	current re	ference source	e = Internal.				
	0.00 100.00	0.00	%	100 = 1 %	否	是	参数				
28.38	M1 field curre	nt reference sourc	e(电机 1 励	磁电流给定值的信	号源)						
		电流给定值的信号									
				定值取决于磁场加	热或共享	变流器。参	见 28.36 Field				
	0: Internal (内部); 电机 1 的励磁电流给定值取决于磁场加热或共享变流器。参见 28.36 Fiel heating source 和 42.01 Motor 1/2 selection。										
	heating source	和 42.01 Motor 1/2	selection.								

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场总线		改	
				标定值			
	2: Motor 1 externa	l(电机 1 的外部	『给定值)	28.39 M1 field cu	rrent extern	al reference	0
	0 2	内部	-	1 = 1	否	是	参数
28.39	M1 field current ext	ternal reference	(电机1的	励磁电流的外部组	合定值)		
	电机 1 的励磁电流的	内外部给定值。					
	以 99.13 M1 nomin	al field current	的百分比表	示变流器外部励品	兹电流给定	值的输入。	可通过 28.38
	M1 field current refer	rence source 连接	<u>፟</u> ጀ <b>ζ</b>				
	-100.00 100.00	0.00	%	100 = 1 %	否	是	参数

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型
8.40	Field current	reference trimming	g(励磁电流	(给定值微调)			
	reference trimi	Field current refere	M1 nominal	g 修正电机 1 和电材 field current 或 42.10 P的图纸。			
	-100.00 100	0.00 0.00	%	100 = 1 %	否	是	参数
44	M1 field cont	rol voltage limit (	电机 1 的磁均	<b>汤控制电压限幅)</b>			
	例如:通过4 额定磁场电源 比如,要获得 触发角实现的	00 V <sub>AC</sub> 的三相电源 原电压为 200 V <sub>DC</sub> , 240V <sub>DC</sub> 的最大平均。	电压,励磁可限幅磁场。 可输出电压,	.机 1 磁场的正向限的电流控制器可生成的输出电压。 把限幅设置为 46 % 也使用压够上的设置的 1 0 电压限幅设置的设置。	521 V <sub>DC</sub> E		
	0.00 100.00	100.00	%	100 = 1 %	否	是	参数
8.45	励磁电流控制 例如:如果现	]器的比例增益(K ]场电流误差达到! tional gain = 3 生成	<sub>P</sub> )。 99.13 M1 no	m磁电流比例增益) minal field current   额定磁场电压(参归 100 = 1	的 5%,		28.45 M1 fiel 参数
8.46	M1 field curr	ent integration tim	e(电机 1 励		l.		
.o.40	把积分时间设在误差值恒定 <b>例如:</b> 如果现current propor在 28.46 M1 f — 如果励磁比例部分0 32500	E时,积分时间定义 记场电流误差达到( tional gain = 3 生成 ield current integrati 电流误差恒定,在 ,15%来自于积分的 200	加磁电流控制 27 励磁电流 99.13 M1 no \$ 15%的电标 ion time = 20 200ms 过去 部分。 ms	器的积分部分并重  控制器积分部分达 	到与比例 的 5%, 见电机锌 况:	部分相同值的 控制器通过 2 K牌)。在这种	28.45 M1 field 情况下,以及
8.54	Field current	force direction(质	<b>协磁电流强制</b>	<b></b> 方向)			
	0 = 正向。 1 = 反向。 Other [bit]( 0: Forward 1: Reverse( 2: None(无 3: DII; 10.02	,向选择信号源。 <b>其它[位])</b> ;信号源	方向强制设 方向强制设置 动磁电流强制 tus。		ΰ		

*引	名称												
	文字												
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型						
				16 位现场总线 标定值		改							
	5: <b>DI3</b> ; 10.02	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI delayed status.											
	·	2.b03 DI delayed stat											
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status。												
	8: <b>DI6</b> ; 10.02	2.b05 DI delayed stat	us。										
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status.												
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO delayed status.												
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI delayed status。												
	20: External reverse (外部反向);如果使用励磁电流回路中的外部接触器来修改磁场方向,需												
		Forward 和 External reverse 之间切换 28.54 Field current force direction。外部反向适用于电枢电压											
	速度监控。需通过自定义编程、应用程序或上位控制完成外部接触器联锁和 28.54 Field curre force direction 的控制。												
				Ta a	<del></del>		25 111						
	020 无 - 1=1 否 是 参数												
8.55			ysteresis (‡	兹场反向转矩给定值	滞后)								
		矩给定值滞后。											
	为防止磁场反向在 26.02 Torque reference used 值小的时候持续切换,可使用 99.02 M1 nominal torq												
	的百分比形式的滞后。滞后对称,由 28.55 Field reversal torque reference hysteresis 设置。												
	磁场反向本身由 26.02 Torque reference used 的符号控制。												
	I <sub>e</sub>												
	1 <sub>F</sub>												
				Î									
				Ī									
				Ī									
				≥ 26.0	2 Torque refe	erence used							
				▶ 26.0	2 Torque refe	erence used							
		2	■ 8.55 Field revers	<b>→</b>	2 Torque refe	erence used							
		2	8.55 Field revers reference hyste	al torque	2 Torque refe	erence used							
		2		al torque	2 Torque refe	erence used							
			reference hyste	al torque erresis	DZ_LIN_0	45_hysteresis_a.ai							
		28.43 M1 EMF/fie	reference hyste	al torque eresis ode = Fix/reversal 或	dz.lin_0 EMF/revo	<sup>45_hysteresis_a ai</sup> ersal 有效。							
	注: 滞后只太 0.00 325.00	28.43 M1 EMF/fie	reference hyste	al torque erresis	DZ_LIN_0	45_hysteresis_a.ai	参数						
28.56	0.00 325.00	28.43 M1 EMF/fie 2.00	reference hyste	al torque eresis ode = Fix/reversal 或	dz.lin_0 EMF/revo	<sup>45_hysteresis_a ai</sup> ersal 有效。	参数						
8.56	0.00 325.00	† 28.43 M1 EMF/fie ) 2.00 field current hyste	reference hyste	al torque presis  ode = Fix/reversal 或 参见 46.04	dz.lin_0 EMF/revo	<sup>45_hysteresis_a ai</sup> ersal 有效。	参数						
28.56	0.00 325.00 <b>Field reversal</b> 磁场反向的版	† 28.43 M1 EMF/fie ) 2.00 field current hyste n磁电流滞后。	ld control mo % resis(磁场	al torque presis  ode = Fix/reversal 或 参见 46.04	dzlin_0 EMF/reve 否	<sup>45_hysteresis_a ai</sup> ersal 有效。 是							
28.56	0.00 325.00 <b>Field reversal</b> 磁场反向的局 28.15 M1 fiel	† 28.43 M1 EMF/fie ) 2.00 field current hyste n磁电流滞后。	reference hyste  Id control mo  %  resis(磁场	al torque erresis  ode = Fix/reversal 或 参见 46.04 反向励磁电流滞后)	dzlin_0 EMF/reve 否	<sup>45_hysteresis_a ai</sup> ersal 有效。 是							
28.56	0.00 325.00 <b>Field reversal</b> 磁场反向的励 28.15 M1 fiel M1 nominal fi	† 28.43 M1 EMF/fie ) 2.00 field current hyste n磁电流滞后。 d current 的符号用 eld current 的百分比	Id control mo % resis(磁场 于生成磁场	al torque erresis  ode = Fix/reversal 或 参见 46.04 反向励磁电流滞后)	DZLIN.0 EMF/revo 否 力避免信	45_hysteresis_a.ai ersal 有效。 是 是 号噪声问题,	需要以 99.						
8.56	0.00 325.00 <b>Field reversal</b> 磁场反向的局 28.15 M1 fiel M1 nominal fi 注: 滞后只太	† 28.43 M1 EMF/fie ) 2.00 field current hyste n磁电流滞后。 d current 的符号用 eld current 的百分比	Id control mo % resis(磁场 于生成磁场	al torque presis  ode = Fix/reversal 或 参见 46.04 反向励磁电流滞后) 反向的应答信号。分	DZLIN.0 EMF/revo 否 力避免信	45_hysteresis_a.ai ersal 有效。 是 是 号噪声问题,	需要以 99.						
28.56	0.00 325.00 <b>Field reversal</b> 磁场反向的局 28.15 M1 fiel M1 nominal fi 注: 滞后只太	1 28.43 M1 EMF/fie 2.00 field current hyste 协磁电流滞后。 d current 的符号用 eld current 的百分比 28.43 M1 EMF/fie sal/optitorque 有效。	Id control mo % resis(磁场 于生成磁场	al torque presis  ode = Fix/reversal 或 参见 46.04 反向励磁电流滞后) 反向的应答信号。分	DZLIN.0 EMF/revo 否 力避免信	45_hysteresis_a.ai ersal 有效。 是 是 号噪声问题,	需要以 99.						
28.56	0.00 325.00 <b>Field reversal</b> 磁场反向的励 28.15 M1 fiel M1 nominal fi 注: 滞后只对 或 EMF/revers 0.00 100.00	# 28.43 M1 EMF/fie  2.00  field current hyste  d current 的符号用 eld current 的百分比 # 28.43 M1 EMF/fie sal/optitorque 有效。 2.00	reference hyste  Id control mo  %  resis(磁场  于生成磁场  注短时间滞后 Id control mo	al torque presis  ode = Fix/reversal 或 参见 46.04 反向励磁电流滞后) 反向的应答信号。分后。 ode = Fix/reversal、E	EMF/reve	45_hysteresis_a ai ersal 有效。 是 号噪声问题, rsal、Fix/reve	需要以 99. rsal/optitorq						
	0.00 325.00 <b>Field reversal</b> 磁场反向的励 28.15 M1 fiel M1 nominal fi 注: 滞后只对 或 EMF/revers 0.00 100.00	# 28.43 M1 EMF/fie  2.00  field current hyste  就 电流滞后。 d current 的符号用 eld current 的百分比 28.43 M1 EMF/fie sal/optitorque 有效。 2.00  flux monitoring de	reference hyste  Id control mo  %  resis(磁场  于生成磁场  注短时间滞后 Id control mo	al torque presis  ode = Fix/reversal 或 参见 46.04 反向励磁电流滞后) 反向的应答信号。分后。 ode = Fix/reversal、E	EMF/reve	45_hysteresis_a ai ersal 有效。 是 号噪声问题, rsal、Fix/reve	需要以 99. rsal/optitorq						

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场总线		改	
				标定值			
	程中,7301 Motor s						
	注: 延时只对 28.43	M1 EMF/field c	ontrol mode	$e = Fix/reversal \cdot E$	EMF/reversa	ıl Fix/reve	rsal/optitorque
	或 EMF/reversal/opti	itorque有效。					
	0 32500	0	ms	1 = 1  ms	否	是	参数

28.62

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型
28.58	Optitorque fiel	d current referen	ce gain (Op	otitorque 励磁电流组	定值增益	)	
	Optitorque 根据值低,励磁电程 EMF/field contr 26.02 Torque re	流下降为较小的f ol mode 启用 <mark>Opt</mark>	励磁电流给; 值。因此,ā <mark>itorque</mark> 。 8.14 M1 fiele	定值。参见 26.02 To 在转矩给定值低时, d current reference 之 gain 定义。	电磁场反	向更快。通	i过 28.43 M1
		.58 Optitorque fiel		<b>→</b> 26.02 Torque re			
		_		nce gain = 20 %时,	N_045_hysteresis_a 在 26.02 To		ce used = 20 %
	时生成 100%的				,	1	
				d control mode =	= Fix/ <mark>optit</mark>	<mark>orque</mark> 、EM	F/ <mark>optitorque</mark> 、
		<mark>itorque</mark> 或EMF/re			1	,	Г
	.00 100.00	50.00	%	100 = 1 %	否	是	参数
28.61			ling(设置:	电机 1 磁场电流标	定)		
			_	5保护,除非 95.24 S	Service mod	e = Set: Typ	e code。
				ing, 以下不等式需			
	- 99.13 M1 n 励磁电流。	ominal field curre	$nt \leq 28.61 S$	Set: M1 field exciter of	current scal	ing ≤ 所使	用磁场的最大
	注:						
				ing >所使用磁场的量	最大励磁电	流,生成 A	.132 Parameter
		lict。参见 4.32.b1				r 4= <i>,⊢</i> ,	수 =1+ 3.T. PB
				Set: M1 field exciter		_	
				Set: M1 field exciter 060 时,标定系数被		nng,井且:	99.07 MH used
	0.00 60.00	$\frac{\text{type} = \text{OnBoard}}{0.00}$	DCF804-0	1000 的,	否	是	参数
	0.00 60.00	0.00	A	100 – 1 A	白	疋	多蚁

M1 field exciter freewheeling level(电机 1 磁场续流等级)

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场总线		改				
				标定值						
	电机 1 磁场续流等级	及。								
	续流等级被显示为测量磁场电源电压每 1 ms 的百分比。如果连续两次交流电压测量值与 28.62 M1									
	field exciter freewheeling level 不同,续流功能被启用。									
	注: 只有在 99.07 M1 used field exciter type = DCF804-0050 DCF804-0060 时,续流等级才有效。									
	0.00 100.00	20.00	%/ms	100 = 1 %/ms	否	是	参数			
28.63	M1 field exciter oper	ation mode (电标	机1磁场运	行模式)						
	电机 1 磁场运行模式。									
	磁场 DCF803-0016、	DCF803-0025	和 DCF803-	0035 可连接到三	相电源或单	相电源。				
	0: 1-phase (单相)									
	1: <b>3-Phase</b> (三相)	;; 磁场的三相目	<b>电源</b> 。							
	0 1	三相	-	1 = 1	否	是	参数			

# 29 12-pulse/Hardparallel(12 脉/硬并联) 12 脉和 hardparallel 的设置。 索引 名称

名称									
文字									
范围	默心	人值	设备	标定/	易失	运行中修 改	类型		
10		1 / 10 H	3. <del>2. In</del> 40 <del>-4</del>	── <b>─</b> 标定值					
	dse master status w	ord(12版	<b>K</b> 王 机 状 沧	<del> 子  </del>					
	主机状态字。				. 15	W 11 1 W 11	m> > 1m 1		
	至 20.01 Command	location =	12-pulse li	ink 时,从 12 脉主机	L发送到	12 脉从机的 1	12 脉主机		
字。		7n II Jn	<del>/-</del> ÷-L						
-	状态字在 12 脉主机	和从机中	月双。						
位的2 <b>位</b>	<b>万日:</b>		注释						
0									
U	(			从机的 On 命令					
1		1		12 脉从机的 Off1 命令 12 脉从机的正常运行(Off2 不启用)					
1	Onz jeipij	0		12 脉从机的正常运行(Offiz 个后用) 12 脉从机的 Offiz (急停/电流快速关闭)命令					
2	Motor heating			<u> </u>	己机大坯	大阳)加之			
	(电机加热)	0							
3	Run (运行)	1		<u> </u>					
	Kun (21)	0		人机的 <b>Stop</b> 命令					
4	Field exciter ( }			人机的磁场 On 命令					
•	场)	0		人机的磁场 Off 命令					
5	Dynamic brakir			则闸启用/启动					
	(动态抱闸)	0		到闸未启用 10间未启用					
6	12-pulse type (1			事联运行。参见 <b>99</b> .0	6 Onerati	ion mode			
	脉类型)	0		中联运行。参见 99.0 中联运行。参见 99.0					
7	Reset (复位)	$0 \rightarrow 1$		上升沿复位 12 脉从机					
	NOOL (文型)	0 1	[ 년년 ]	-/   1日 夕 <u> </u>   12	א אווי ויין	<del>于</del>			

文字							•		
范围		默认值	Ĺ	设备	标定/ 16 位现场总线 标定值	易失	运行中修 改	类型	
8	Reserved (留)	保							
9	Reserved ( 留)	保							
10	reduction (等待 EMF下降)		1	等待电动势下降,以匹配电源电压。参见 2 volt margin					
11	Autotuning current controller (自整定电流控制器)	1	自动整	定电枢电流控制器	启用				
12		1	零电流检测加上反向延时。参见 06.24.b13 Cu controller status word 1 和 27.38 Reversal delay						
13	Change direction (克 流方向)	current 改变电	1	用于改变电枢电流方向的命令。桥切换被启用					
14	Blocked current controller (封锁的电流控制器)	1		6.25 Current controller status word 2 > 0。因此,电枢电制器被封锁					
15			1 0		sed current references				

### 30 Control limits (控制限幅)

变流器运行限幅。

索引	名称									
	文字									
	范围			默认值		设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
30.01	Limit word 1 (限幅字 1)									
	变流器限幅字1。									
	显示变流器的限幅字1。									
	位的分	·配:								
	位	名称		值	注释					
	0	Negative (负速)	speed	1	速度组	合定值受 2	20.24 Negativ	e speed ena	ble 的限幅	
	1	Positive (正速)	speed	1	速度组	合定值受	20.23 Positive	e speed enab	le 的限幅	_

1	3称								
Ž	と字								
<b>7</b>	古围		默认值		设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
	2	Min speed ( 最 小速度)	1	速度组	合定值受	30.11 Minimu	m speed 的	力限幅	•
	3	Max speed (最 大速度)	1	速度组	合定值受	30.12 Maximu	ım speed ∄	勺限幅	
	4	Bridge 2 current (桥 2 电流)		电枢目	电流给定	值受 30.34 M	current li	mit bridge 2	的限幅
	5	Bridge 1 current (桥 1 电流)				值受 30.35 M			
	6	Speed 1 current (速度1电流)				值受 30.37 Cu			
	7	Speed 2 current (速度2电流)				值受 30.38 Cu			
	8	Speed 3 current (速度3电流)				值受 30.39 Cu			
	9	Speed 4 current (速度 4 电流)				值受 30.40 Cu			
	10	Speed 5 current (速度5电流)				值受 30.41 Cu			刀限幅
	11	Min firing angle (最小触发 角)		触发生	角受 30.44	4 Minimum fir	ing angle f	的限幅	
	12	Max firing angle (最大触发 角)		触发力	角受 30.4:	5 Maximum fi	ring angle	的限幅	
	13	Min EMF controller (最小 EMF控制器)	1	EMF	控制器输	出受 30.49 M	inimum EN	MF limit 的阝	艮幅
	14	Max EMF controller (最大 EMF 控制器)		EMF	控制器输	出受 30.50 M	aximum E	MF limit 的[	限幅
	15	Reserved ( 保 留)							
		FFFFh	- -	<del></del>	-	1 = 1	是	否	信号
车	<b>Torque limit status(转</b> 统 转矩限幅字。 显示变流器的转矩字。 位的分配:		<b>以限服状态</b>	<u>```</u>					
	位	名称	值	注释					
	0	Min 2-Q operation (最小 2-Q 运行)		l l		值受 2-Q 运行 Block bridge 2	<b></b> 方的限幅。	参见 07.34	Drive bloc

文字								
范围		默认值		设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
1	Min speed controller (最小速度控制器)	1	速度技	空制器输	出受 30.13 Sp	eed contro	ol min torque	的限幅
2	Max speed controller (最大 速度控制器)	1	速度	空制器输	出受 30.14 Sp	eed contro	ol max torque	的限幅
3	Min external (外部最小 值)	1		转矩给》 nce 的限	定值受来自 幅	26.08 的	30.15 Minir	num to
4	Max external (外部最大 值)			转矩给第 nce 的限	定值受来自: 幅	26.09 的	30.16 Maxir	num to
5	Min 1 (最小值 1)	1	转矩线	合定值受	30.19 Minimu	m torque	1 的限幅	
6	Max 1 (最大值 1)	1	转矩线	给定值受	30.20 Maximu	ım torque	1的限幅	
7	Min 2 (最小值 2)	1	转矩线	合定值受	30.23 Minimu	m torque	2的限幅	
8	Max 2 (最大值 2)	1	转矩线	合定值受	30.24 Maximu	ım torque	2的限幅	
9	Max regenerating (再生最大 值)	1	转矩组	合定值受	30.27 Max tor	que during	g regenerating	g的限帧
10	Min emergency stop (急停最小 值)	1	II.	转矩给》 nce 的限	定值受来自 幅	25.13 的	30.30 Minir	num to
11	Max emergency stop (急停最大 值)			控制器轴 gency stop	输出受来自: p的限幅	25.14 的	30.31 Maxir	num to
12	Reserved ( 保 留)							
13	Reserved ( 保 留)							
14	Reserved ( 保 留)							
15	Reserved (保留)							
00001-	FFFFh				1 = 1	是	否	信号

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
	以 99.02 M1 nominal torque 的百分比表示的所有最小转矩/电流限幅的最大值。根据 07.34 Drive									
	block bridge 2 set、30.06 Maximum used torque 和 30.34 M1 current limit bridge 2 估值。									
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号			
30.04	Maximum torque all lim	Maximum torque all limits(最大转矩的所有限幅)								
	所有的最大转矩/电流限幅的结合。									
	以 99.02 M1 nominal torque 的百分比表示的所有最大转矩/电流限幅的最小值。根据 30.06 Ma									
	used torque 和 30.35 M1 current limit bridge 1 估值。									
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号			
30.05	Minimum used torque (	最小使用转矩)								
	使用的最小转矩给定值队	見幅。								
	以 99.02 M1 nominal torque 的百分比表示的最小转矩限幅。使用 30.17 Minimum torque sel 选择信号源。									
	在 26.01 Torque reference to limitation 之后连接到转矩限幅器。									
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号			
30.06	Maximum used torque(最大使用转矩) 使用的最大转矩给定值限幅。 以 99.02 M1 nominal torque 的百分比表示的最大转矩限幅。使用 30.18 Maximum torque sel 选择信号源。									
	在 26.01 Torque reference to limitation 之后连接到转矩限幅器。									
	-325.00 325.00	-	%	参见 46.04	是	否	信号			

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场 总线标定 值		改				
30.11	M1 minimum spee	 d (	 ₹)	IEL						
	<ul> <li>M1 minimum speed (电机 1 最小速度)</li> <li>电机 1 的最小速度限幅。</li> <li>以 rpm 为单位的 23.01 Speed reference ramp input 和 24.01 Used speed reference 的电机 1 的最小速度给定值限幅。</li> <li>注:</li> <li>24.01 Used speed reference 采用 30.11 M1 minimum speed 以避免因 24.11 Speed correction 超过速度限幅。</li> <li>为了使变流器能够超速运行(比如在用于卷绕机时),可通过 6.10.b02 Auxiliary control word</li> </ul>									
	关闭 24.01 Used speed reference 的速度限幅。									
	-30000.00 30000	.00 -1500.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
30.12	M1 maximum spee	d(电机 1 最大速度	)	- 1		<b>'</b>	•			
	以 rpm 为单位的 23.01 Speed reference ramp input 和 24.01 Used speed reference 的电机 1 的最大速度给定值限幅。 注: - 30.12 M1 maximum speed 适用于 24.01 Used speed reference,用 24.11 Speed correction 避免超过速度限幅。 - 为了能够使变流器超速运行(比如卷取应用),可通过 6.10.b02 Auxiliary control word 1 关闭									
		ed reference 的速度	<b>退幅</b> 。			1-	Laur			
30.13	-30000.00 30000		rpm	参见 46.02	否	是	参数			
30.13	Speed control min torque (速度控制最小转矩)最小速度控制器的输出转矩限幅。以 99.02 M1 nominal torque 的百分比表示的最小速度控制器的输出转矩限幅。参见 25.01 Tor reference speed control。注:使用的转矩限幅还取决于变流器的实际限幅情况(其它转矩限幅、电流限幅和弱磁)。值量的限幅有效。一对 2-Q 的变流器不需要更改 30.13 Speed control min torque 的默认设置,因为此时最小转矩队在内部设置为-1%。参见 07.34 Drive block bridge 2 set = Block bridge 2。									
	-325.00 325.00	-325.00	%	参见 46.04	否	是	参数			
30.14	Speed control max	torque(速度控制	最大转矩)	- 1		1				
	最大速度控制器的输出转矩限幅。 以 99.02 M1 nominal torque 的百分比表示的最大速度控制器的输出转矩限幅。参见 25.01 Torqu reference speed control。 注: 使用的转矩限幅还取决于变流器的实际限幅情况(其它转矩限幅、电流限幅和弱磁)。值最小的限幅有效。									
	-325.00 325.00	325.00	%	参见 46.04	否	是	参数			
30.15	Minimum torque reference(最小转矩给定值)									
	最小外部转矩给定值限幅。 以99.02 M1 nominal torque的百分比形式表示的外部给定值的最小外部转矩给定值限幅。参见26.1									

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
	Torque reference 1 source <b>注:</b> - 使用的转矩限幅还取的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流器不需在内部设置为-1 %。	决于变流器的实 要更改 30.13 Spe 参见 07.34 Drive	际限幅情 ed control block bric	况(其它转矩 min torque 的 lge 2 set = Blo	J默认设置, ock bridge 2	因为此时:	最小转矩限幅			
	-325.00 325.00	-325.00	%	参见 46.04	否	是	参数			

索引 名称 文字 范围 默认值 设备 标定/ 易失 运行中修 类型 16 位现场 改 总线标定 值 30.16 Maximum torque reference (最大转矩给定值) 最大外部转矩给定值限幅。 以99.02 M1 nominal torque的百分比形式表示的外部给定值的最大外部转矩给定值限幅。参见26.11 Torque reference 1 source 和 26.12 Torque reference 2 source。 注: 使用的转矩限幅还取决于变流器的实际限幅情况(其它转矩限幅、电流限幅和弱磁)。值最小 的限幅有效。 -325.00 ... 325.00 % 否 是 325.00 参见 46.04 参数 30.17 Minimum torque sel(最小转矩选择) 最小转矩给定值限幅选择器。 选择在两个不同预定义最小转矩限幅之间切换的信号源。用户可以定义两组转矩限幅,并通过使 用二进制信号源(例如数字输入)在两个组之间切换。 30.17 Minimum torque sel 独立于 30.18 Maximum torque sel。 第一组限幅由 30.19 Minimum torque 1 和 30.20 Maximum torque 1 定义。 第二组有用于最小和最大限幅的选择器参数。参见30.21 Minimum torque 2 source和30.22 Maximum torque 2 source。因此,可选择模拟输入等。 0 = Minimum torque 1 (最小转矩 1)。 1 = Minimum torque 2 (最小转矩 2)。 30.21 Other 30.17 O 1 References 30.05 Minimum 0 used torque 30.19 Minimum torque 1 · 30.22 Other 30.18 0 1 References 30.06 Maximum 0 used torque 30.19 Minimum torque 1 SF\_880\_026\_torque\_a.ai **Other** [bit] (其它[位]); 信号源选择。 0: Minimum torque 1 (最小转矩 1); 30.19 Minimum torque 1 被启用。正常运行。

- 1: Minimum torque 2 (最小转矩 2); 启用由 30.21 Minimum torque 2 source 选择的信号。
- 3: **DI1**; 10.02.b00 DI delayed status.
- 4: **DI2**; 10.02.b01 DI delayed status.
- 5: **DI3**; 10.02.b02 DI delayed status.
- 6: **DI4**; 10.02.b03 DI delayed status.

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI dela	ayed status.							
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI dela	ayed status.							
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO	delayed status.							
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO	delayed status.							
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI de	elayed status.							
	0 19	最小转矩1	-	1 = 1	否	是	参数		

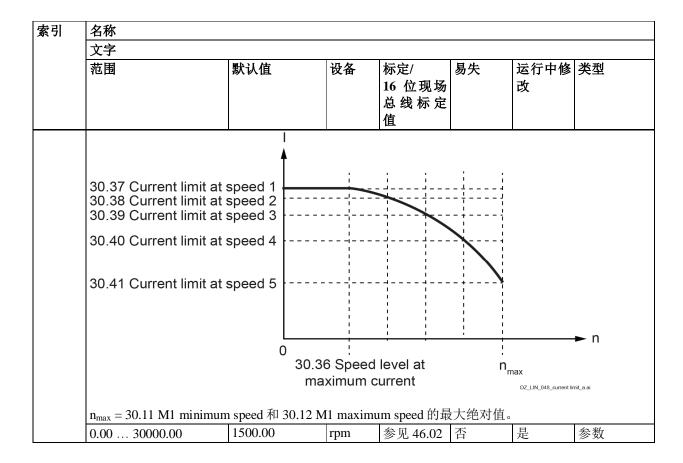
索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
30.18	Marinana	。。」(具十粒衍光权)	\	狙			
30.16	最大转矩给定值 选择在两个不同 0 = Maximum tor 1 = Maximum tor Other [bit] (其它 0: Maximum to: 1: Maximum to: 3: DI1; 10.02.b0 4: DI2; 10.02.b0 5: DI3; 10.02.b0 6: DI4; 10.02.b0 7: DI5; 10.02.b0 8: DI6; 10.02.b0 11: DIO1; 11.02 12: DIO2; 11.02	e sel(最大转矩选择) 限幅选择器。 预定义最大转矩限幅, que 1(最大转矩 1)。 que 2(最大转矩 2)。 E[位]);信号源选择。 rque 1(最大转矩 1) rque 2(最小转矩 2) 0 DI delayed status。 1 DI delayed status。 2 DI delayed status。 3 DI delayed status。 4 DI delayed status。 5 DI delayed status。 5 DI delayed status。 6 DI delayed status。 7 DI delayed status。 8 DI delayed status。 9 DI delayed status。 9 DI delayed status。	之间切换的f ; 30.20 Max ; 启用由 30	imum torque 1	被启用。	正常运行。	
	0 19	最大转矩 1	-	1 = 1	否	是	参数
30.19	最小转矩给定值 以 99.02 M1 noi Minimum torque 注: - 使用的转矩阵的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 设置为-1 % 。 -325.00 325.00	minal torque 的百分比 sel。 艮幅还取决于变流器的 充器不需要更改 30.19 参见 07.34 Drive blo ) -325.00	的实际限幅作 Minimun tor ock bridge 2 s	青况(其它转射 que 1 的默认设 et = Block bric	矩限幅、 5置,因 1ge 2。	电流限幅和弱	曷磁)。值最大
30.20		e 1 (最大转矩 1)			•	<b>,</b>	·
	Minimum torque	minal torque 的百分比 sel。 限幅还取决于变流器					
30.21					首	疋	
30.21	最小转矩给定值				合定值限	· 1幅的信号源	。参见 30.17

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
		0: <b>Zero</b> (零); 0,未使用。 1: <b>Minimum torque 2</b> (最小转矩 <b>2</b> ); 30.23 Minimum torque 2。								
	2: Negate maximum torque 2(最大转矩 2求反); 30.24 Maximum torque 1 乘以-1。									
	4: AI1 scaled (	4: AII scaled (标定后的模拟输入 1); 12.12 AII scaled value。								
	5: AI2 scaled (	标定后的模拟输入 2)	; 12.22 AI2	scaled value.						
	6: AI3 scaled (	标定后的模拟输入3)	; 12.32 AI3	scaled value.						
	18: Process PII	18: Process PID output actual (过程 PID 输出实际值); 40.01 Process PID output actual。								
	0 18	最小转矩 2	-	1 = 1	否	是	参数			

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中值	多 类型
				16 位现场		改	
				总线标定			
		. ∠ <del> </del>	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·				
30.22		2 source(最大转	矩 2 的信号源	()			
	最大转矩给定值图		44 <del></del> // 11	. 44 E 1 . ++ 4E 4	. A. A. 14- 17-17	4= 44 <i> </i>	= 4 E 20.4
		02 M1 nominal toro	que 的日分日	2.的 敢 入 转 矩 约	<b>治</b> 定	幅的信亏测	県。 参児 30.1
	Minimum torque s						
	Other (其它); { 0: <b>Zero</b> (零); 0						
		, 不使用。 que <b>2(最大转矩 2</b>	) · 20 24 May	rimum taraua ?			
		que 2(最大特定 2 um torque 2(最小				。2 乖出 1	
		示定后的模拟输入:			ium torqu	C 2 7 5 5 - 1 0	
		示定后的模拟输入					
		示定后的模拟输入:					
		output actual(过程)			Process P	ID output ac	etual.
	018	最大转矩 2		1 = 1	否	是	参数
30.23	Minimum torque		<u> </u>		Н	1/2	2 34
	最小转矩给定值队						
		ninal torque 的百分	比表示的转	矩限幅器的最	小转矩丝	<b>全定值限幅</b>	2。参见 30.1
	Minimum torque se		, ra porquial (	, E114   H H H 4 1/4	11/22	TO ELINIA	
	注:						
	- 使用的转矩限	!幅还取决于变流器	B的实际限幅 <sup>9</sup>	情况(其它转9	钜限幅、	电流限幅和	弱磁)。值最一
		CIMICO POOC 4 OCORDIN					77 PAA / 0 111 11X /
	的限幅有效。			.,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,			33 PAA / 0 1EL AX /
	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流	Σ器不需要更改 30.2	23 Minimum	torque 2 的默认	人设置,因		
	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1 %	泛器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive	23 Minimum	torque 2 的默认	人设置,因	因为此时最少	小转矩限幅在F
	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流	泛器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive	23 Minimum	torque 2 的默认	人设置,因		
30.24	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque	意器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive □-325.00 2(最大转矩 2)	23 Minimum e block bridge	torque 2 的默认 2 set = Block b	人设置,因 pridge 2。	因为此时最少	小转矩限幅在F
30.24	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1 % -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值图	近器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive -325.00 <b>2 (最大转矩 2)</b> 艮幅 2。	23 Minimum e block bridge	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04	人设置,同 oridge 2。 □否	是	小转矩限幅在; ┃参数
30.24	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1 % -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值队 以 99.02 M1 non	記器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive -325.00 2 (最大转矩 2) 限幅 2。 ninal torque 的百分	23 Minimum e block bridge	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04	人设置,同 oridge 2。 □否	是	小转矩限幅在; ┃参数
30.24	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值队 以 99.02 M1 non Minimum torque se	記器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive -325.00 2 (最大转矩 2) 限幅 2。 ninal torque 的百分el。	23 Minimum e block bridge % 比表示的转	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04 矩限幅器的最	人设置,E pridge 2。 否 大转矩约	因为此时最久 一是 合定值限幅	
30.24	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值附以 99.02 M1 non Minimum torque se 注:使用的转矩阵	記器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive -325.00 2 (最大转矩 2) 限幅 2。 ninal torque 的百分	23 Minimum e block bridge % 比表示的转	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04 矩限幅器的最	人设置,E pridge 2。 否 大转矩约	因为此时最久 一是 合定值限幅	
30.24	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值队 99.02 M1 non Minimum torque se 注:使用的转矩队的限幅有效。	i.器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive  -325.00   2 (最大转矩 2)   限幅 2。   ninal torque 的百分   el。   艮幅还取决于变流器	23 Minimum e block bridge % 比表示的转 器的实际限幅	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04 矩限幅器的最 情况(其它转	\设置,E pridge 2。 否 大转矩组 矩限幅、	因为此时最久 一是 合定值限幅 电流限幅和	参数
	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值队以 99.02 M1 non Minimum torque se 注:使用的转矩队的限幅有效。 -325.00 325.00	武器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive -325.00 2 (最大转矩 2) 艮幅 2。 ninal torque 的百分 el。 艮幅还取决于变流器	23 Minimum e block bridge % 比表示的转 器的实际限幅	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04 矩限幅器的最 情况(其它转	人设置,E pridge 2。 否 大转矩约	因为此时最久 一是 合定值限幅	
30.24	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值附以 99.02 M1 non Minimum torque se注:使用的转矩阵的限幅有效。 -325.00 325.00  Max torque durin	i.器不需要更改 30.2。参见 07.34 Drive -325.00 2 (最大转矩 2) 艮幅 2。 ninal torque 的百分 el。 艮幅还取决于变流器	23 Minimum e block bridge % 比表示的转 器的实际限幅	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04 矩限幅器的最 情况(其它转	\设置,E pridge 2。 否 大转矩组 矩限幅、	因为此时最久 一是 合定值限幅 电流限幅和	参数
	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值队以 99.02 M1 non Minimum torque se 注:使用的转矩队的限幅有效。 -325.00 325.00  Max torque durin 发电过程中的最大	i.器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive -325.00 2 (最大转矩 2) 限幅 2。 ninal torque 的百分 el。 眼幅还取决于变流程 325.00 ng regenerating (发	23 Minimum e block bridge % 比表示的转 器的实际限幅 % <b>定电过程中的</b> :	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04 矩限幅器的最 情况(其它转 参见 46.04 最大转矩)	大转矩约 矩限幅、	因为此时最久 一是 合定值限幅 电流限幅和 一是	参数
	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值即以 99.02 M1 nom Minimum torque se 注:使用的转矩阵的限幅有效。 -325.00 325.00  Max torque durin 发电过程中的最大以 99.02 M1 nomin	正器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive -325.00 2 (最大转矩 2) 限幅 2。 ninal torque 的百分 el。 限幅还取决于变流器 325.00 ag regenerating (发 大转矩限幅。 nal torque only 的百	23 Minimum e block bridge % 比表示的转器的实际限幅 % <b>文电过程中的</b> :	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04 矩限幅器的最 情况(其它转 参见 46.04 最大转矩)	大转矩组 矩限幅、 古 中的最大转	因为此时最少是 是 合定值限幅 电流限幅和 是 专矩限幅。	参数   参数   2。参见 30.1   弱磁)。值最/   参数
	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流	i.器不需要更改 30.2。参见 07.34 Drive	23 Minimum e block bridge % 比表示的转 器的实际限幅 % <b>文电过程中的</b> :	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04 矩限幅器的最 情况(其它转约 参见 46.04 最大转矩)	大转矩结 在 下 大转矩结 在 下 下 下 下 下 下 下	B	参数
30.27	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值队以 99.02 M1 nom Minimum torque se 注:使用的转矩队的限幅有效。 -325.00 325.00  Max torque durin 发电过程中的最大以 99.02 M1 nomi 注:使用的转矩队。	正器不需要更改 30.2 。参见 07.34 Drive   -325.00   2 (最大转矩 2)   限幅 2。   ninal torque 的百分   el。   根幅还取决于变流器   325.00   <b>ng regenerating (发</b>   大转矩限幅。   nal torque only 的百   根幅还取决于变流器   -325.00	23 Minimum e block bridge % 比表示的转器的实际限幅 从文电过程中的: 以为比形式表表器的实际限幅	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04 矩限幅器的最 情况(其它转 参见 46.04 最大转矩) 示的发电过程中 情况(其它转转	大转矩组 矩限幅、 古 中的最大转	因为此时最少是 是 合定值限幅 电流限幅和 是 专矩限幅。	参数   参数   2。参见 30.1   弱磁)。值最/   参数
	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值附以 99.02 M1 nom Minimum torque se注:使用的转矩的限幅有效。 -325.00 325.00  Max torque durin 发电过程中的最大以 99.02 M1 nomi注:使用的转矩陷 325.00 325.00  Minimum torque	<ul> <li>高級人の7.34 Drive</li> <li>一325.00</li> <li>2(最大转矩 2)</li> <li>長幅 2。</li> <li>中間 2</li> <li>中間 325.00</li> <li>大等矩限幅。</li> <li>中間 1 Drive</li> <li>大等矩限幅。</li> <li>中間 2 Drive</li> <li>大等矩限幅。</li> <li>中間 1 Drive</li> <li>大等矩限幅。</li> <li>中間 2 Drive</li> <li>大等矩限幅。</li> <li>中間 2 Drive</li> <li>大等矩限 2 Drive</li> <li>大等矩限 3 Drive</li> <li>大等矩限 4 Drive</li> <li>大等矩限 5 Drive</li> <li>大等矩限 6 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等矩队 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Drive</li> <li>大等地域 7 Dri</li></ul>	23 Minimum e block bridge % 比表示的转器的实际限幅 % <b>文电过程中的</b> :  「分比形式表表器的实际限幅 % <b>急停最小转矩</b>	### forque 2 的默认	大转矩结 在 下 大转矩结 在 下 下 下 下 下 下 下	B	参数
30.27	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流 部设置为-1% -325.00 325.00  Maximum torque 最大转矩给定值附以 99.02 M1 nom Minimum torque se注:使用的转矩的限幅有效。 -325.00 325.00  Max torque durin 发电过程中的最大以 99.02 M1 nomi 注:使用的转矩阵 325.00 325.00  Minimum torque 斜坡 Off3 (急停)	在器不需要更改 30.2。 参见 07.34 Drive -325.00  2 (最大转矩 2)  艮幅 2。	23 Minimum e block bridge %  比表示的转器的实际限幅  %  文电过程中的:  分比形式表表器的实际限幅  %  全电影输出转	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04  矩限幅器的最 情况(其它转 参见 46.04  最大转矩)  示的发电过程中 情况(其它转转 参见 46.04  (1)	大转矩结 在 中的最大转矩图。	A	参数
30.27	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流	<ul> <li>に器不需要更改 30.2</li> <li>。参见 07.34 Drive</li> <li>-325.00</li> <li>2 (最大转矩 2)</li> <li>長幅 2。</li> <li>prinal torque 的百分el。</li> <li>根幅还取决于变流器</li> <li>325.00</li> <li>regenerating (发生矩隔。</li> <li>nal torque only 的百段幅还取决于变流器</li> <li>-325.00</li> <li>emergency stop (変)</li> <li>命令的最小速度打分。</li> <li>命令中的最小速度打分。</li> </ul>	23 Minimum e block bridge %	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04  矩限幅器的最 情况(其它转 参见 46.04  最大转矩)  示的发电过程中 情况(其它转统 参见 46.04  意) 矩 8	大转矩结 在 中的最大转矩图。	A	参数
30.27	的限幅有效。 - 对 2-Q 的变流	在器不需要更改 30.2。 参见 07.34 Drive -325.00  2 (最大转矩 2)  艮幅 2。	23 Minimum e block bridge %	torque 2 的默认 2 set = Block b 参见 46.04  矩限幅器的最 情况(其它转 参见 46.04  最大转矩)  示的发电过程中 情况(其它转统 参见 46.04  意) 矩 8	大转矩结 在 中的最大转矩图。	A	参数

索引	名称									
	文字									
范围 默认值 设备 标定/ 易失 运行中修										
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
	- 急停转矩限幅取代所	有其它最小转矩	限幅。最/	小电流限幅保	持有效。					
	- 对 2-Q 的变流器不需						为此时最小转			
	矩限幅在内部设置为	-1%。参见07.34	4 Drive blo	ock bridge 2 s	et = Block l	oridge 2.				
	-325.00 325.00	-325.00	%	参见 46.04	否	是	参数			

索引	名称							
	文字							
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型	
				16 位现场		改		
				总线标定				
				值				
30.31	Maximum torque em	ergency stop fron	n 25.14(来	自 25.14 的急体	亨最大转知	<u>=</u> )		
	斜坡 Off3 (急停) 命	令的最大速度控	制器输出转	<b></b> 毛。				
	斜坡 Off3(急停)命				.03 Emerge	ency stop mo	de、06.20.b11	
	Run inhibit status word	d和 06.20.b13 Ru	n inhibit stat	ıs word∘				
	注: 急停转矩限幅取	代所有其它最大	转矩限幅。」	最大电流限幅位	呆持有效。			
	-325.00 325.00	325.00	%	参见 46.04	否	是	参数	
30.34	M1 current limit brid	lge 2(电机 1 的	乔2电流限帧	<b>国)</b>				
	电机1的桥2电枢电	流限幅。						
	以 99.11 M1 nominal	current 的百分比	表示的桥 2	电流限幅。设	置 30.34 N	11 current lin	mit bridge 2 =	
	0%将禁止桥 2。							
	注:							
	- 使用的电流限幅	丕取决于变流器的	的实际限幅性	<b>青况(其它转</b> 矩	巨限幅、申	且流限幅和弱	<b>曷磁)。值最大</b>	
	的限幅有效。							
	- 对 2-Q 的变流器 <sup>2</sup>			-			最小电流限幅	
	- 对 2-Q 的变流器 在内部设置为-1 9	%。参见 07.34 D	rive block br	idge 2 set = Blo	ock bridge	2.	1	
	- 对 2-Q 的变流器 在内部设置为-1 9 -325.00 325.00	%。参见 07.34 D -100.00	rive block br	$\frac{\text{idge 2 set} = \text{Blo}}{100 = 1 \%}$			最小电流限幅	
30.35	- 对 2-Q 的变流器 在内部设置为-1 9	%。参见 07.34 D -100.00	rive block br	$\frac{\text{idge 2 set} = \text{Blo}}{100 = 1 \%}$	ock bridge	2.	1	
30.35	- 对 2-Q 的变流器 在内部设置为-1 9 -325.00 325.00 <b>M1 current limit brid</b> 电机 1 的桥 1 电枢电	6。参见 07.34 D -100.00 lge 1(电机 1 的 流限幅。	rive block br % 乔1电流限帧	idge 2 set = Blo 100 = 1 % 量)	ock bridge 否	2。	参数	
30.35	- 对 2-Q 的变流器 在内部设置为-1 9 -325.00 325.00 <b>M1 current limit brid</b> 电机 1 的桥 1 电枢电 以 99.11 M1 nominal	6。参见 07.34 D -100.00 lge 1(电机 1 的 流限幅。	rive block br % 乔1电流限帧	idge 2 set = Blo 100 = 1 % 量)	ock bridge 否	2。	参数	
30.35	- 对 2-Q 的变流器/ 在内部设置为-19 -325.00 325.00 <b>M1 current limit brid</b> 电机 1 的桥 1 电枢电 以 99.11 M1 nominal 0 % 将禁止桥 1。	6。参见 07.34 D -100.00 <b>Ige 1(电机 1 的</b> 流限幅。 current 的百分比	rive block br   % <b>乔 1 电流限</b> 表示的桥 1	idge 2 set = Blo 100 = 1 % 事) 电流限幅。设	ock bridge 否 置 30.35 M	2。 是 // // // // // // // // // // // // //	参数 mit bridge 1 =	
30.35	- 对 2-Q 的变流器 在内部设置为-1 9 -325.00 325.00 <b>M1 current limit brid</b> 电机 1 的桥 1 电枢电 以 99.11 M1 nominal 0 % 将禁止桥 1。 注: 使用的电流限幅	6。参见 07.34 D -100.00 <b>Ige 1(电机 1 的</b> 流限幅。 current 的百分比	rive block br   % <b>乔 1 电流限</b> 表示的桥 1	idge 2 set = Blo 100 = 1 % 事) 电流限幅。设	ock bridge 否 置 30.35 M	2。 是 // // // // // // // // // // // // //	参数 mit bridge 1 =	
30.35	- 对 2-Q 的变流器/ 在内部设置为-19 -325.00 325.00 <b>M1 current limit brid</b> 电机 1 的桥 1 电枢电 以 99.11 M1 nominal 0 % 将禁止桥 1。	6。参见 07.34 D -100.00 <b>Ige 1(电机 1 的</b> 流限幅。 current 的百分比	rive block br   % <b>乔 1 电流限</b> 表示的桥 1	idge 2 set = Blo 100 = 1 % <b>蜀)</b> 电流限幅。设 青况(其它转	ock bridge 否 置 30.35 M	2。 是 // // // // // // // // // // // // //	参数 mit bridge 1 = 弱磁)。值最小	
30.35	- 对 2-Q 的变流器 在内部设置为-1 9 -325.00 325.00 <b>M1 current limit brid</b> 电机 1 的桥 1 电枢电 以 99.11 M1 nominal 0 % 将禁止桥 1。 注: 使用的电流限幅	6。参见 07.34 D -100.00 <b>Ige 1(电机 1 的</b> 流限幅。 current 的百分比	rive block br   % <b>乔 1 电流限</b> 表示的桥 1	idge 2 set = Blo 100 = 1 % 事) 电流限幅。设	ock bridge 否 置 30.35 M	2。 是 // // // // // // // // // // // // //	参数 mit bridge 1 =	
30.35	- 对 2-Q 的变流器 在内部设置为-1 9 -325.00 325.00 <b>M1 current limit brid</b> 电机 1 的桥 1 电枢电 以 99.11 M1 nominal 0 % 将禁止桥 1。 注: 使用的电流限幅 的限幅有效。	6。参见 07.34 D -100.00 <b>lge 1(电机 1 的</b> 流限幅。 current 的百分比 还取决于变流器	rive block br   %   <b>乔 1 电流限</b>	idge 2 set = Blo 100 = 1 % 事) 电流限幅。设 青况(其它转行	ock bridge 否 置 30.35 M 矩限幅、F	2。 是 Al current lin 自流限幅和弱	参数 mit bridge 1 = 弱磁)。值最小	
	- 对 2-Q 的变流器/ 在内部设置为-1 9 -325.00 325.00 <b>M1 current limit brid</b> 电机 1 的桥 1 电枢电 以 99.11 M1 nominal 0 % 将禁止桥 1。 注: 使用的电流限幅 的限幅有效。 -325.00 325.00	6。参见 07.34 D  -100.00   <b>lge 1(电机 1 的</b>   流限幅。 current 的百分比   还取决于变流器   100.00   <b>um current(最</b>	rive block br   %   <b>乔 1 电流限</b>	idge 2 set = Blo 100 = 1 % 事) 电流限幅。设 青况(其它转行	ock bridge 否 置 30.35 M 矩限幅、F	2。 是 Al current lin 自流限幅和弱	参数 mit bridge 1 = 弱磁)。值最小	



索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
30.37	Current limit at sp	eed 1 (速度 1 时的	 J电流限幅)							
	以 99.11 M1 nomin幅。应该设置为 30 注:使用的电流限的限幅有效。	速度取决于 30.37 Current limit at speed 1。 以 99.11 M1 nominal current 的百分比表示在 30.36 Speed level at maximum current 时的电枢电流阻幅。应该设置为 30.34 M1 current limit bridge 2 和 30.35 M1 current limit bridge 的最大绝对值。 注:使用的电流限幅还取决于变流器的实际限幅情况(其它转矩限幅、电流限幅和弱磁)。值最小								
	0.00 325.00	325.00	%	100 = 1 %	否	是	参数			
30.38	Current limit at sp	eed 2 (速度 2 时的	电流限幅)							
	$(30.36) + \frac{1}{4} \times [n]$ <i>With</i> : $n_{max} = Mc$ <b>注</b> : 使用的电流限的限幅有效。	ax[ (30.11) , (30.11) ]		情况(其它转	矩限幅、	电流限幅和显	弱磁)。 值最小			
	0.00 325.00	325.00	%	100 = 1 %	否	是	参数			
	-			100 - 1 70	Н	疋	<b>多</b> 奴			
30.39	<b>Current limit at spe</b> 速度取决于 30.39 0 在以下速度时以 99 $(30.36) + \frac{1}{2} \times [7]$	Current limit at spee 0.11 M1 nominal cur	d 3。 crent 的百分			<u> </u>	多奴			
30.39	速度取决于 30.39 $\Omega$ 在以下速度时以 99 $\Omega$ $\Omega$ $\Omega$ $\Omega$ $\Omega$ $\Omega$ $\Omega$ $\Omega$ $\Omega$ $\Omega$ $\Omega$	Current limit at spee 0.11 M1 nominal cut $n_{max} - (30.36)$ ] $t_{max} = (30.11)$ , $t_{max} = (30.11)$	d 3。 crent 的百分 30.12) ]	比表示的电枢印	电流限幅	:				
30.39	速度取决于 30.39 C 在以下速度时以 99 (30.36) $+\frac{1}{2} \times [n]$	Current limit at spee 0.11 M1 nominal cut $n_{max} - (30.36)$ ] $t_{max} = (30.11)$ , $t_{max} = (30.11)$	d 3。 crent 的百分 30.12) ]	比表示的电枢印	电流限幅	:				
30.39	速度取决于 $30.39$ 在以下速度时以 $99$ $(30.36) + \frac{1}{2} \times [n]$ With: $n_{max} = M$ 注: 使用的电流限	Current limit at spee 0.11 M1 nominal cut $n_{max} - (30.36)$ ] $t_{max} = (30.11)$ , $t_{max} = (30.11)$	d 3。 crent 的百分 30.12) ]	比表示的电枢印	电流限幅	:				
30.39	速度取决于 30.39 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{1}{2}$ × [ $n$ With: $n_{max} = M$ 注: 使用的电流限的限幅有效。 0.00 325.00 Current limit at sp	Current limit at spee 0.11 M1 nominal cur $n_{max} - (30.36)$ ] J(ax[  (30.11) ,  ( 幅还取决于变流器   325.00 eed 4(速度 4 时的	d 3。 rent 的百分  30.12) ] 的实际限幅   %  J电流限幅)	比表示的电枢时	电流限幅 矩限幅、	电流限幅和显	易磁)。 值最小			
	速度取决于 30.39 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{1}{2}$ × [ $r$ With: $n_{max}$ = $M$ 注: 使用的电流限 的限幅有效。 0.00 325.00 Current limit at sp 速度取决于 30.40 C 在以下速度时以 99	Current limit at spee 0.11 M1 nominal cur $n_{max} - (30.36)]$ Jax[  (30.11) , ( 幅还取决于变流器 325.00 eed 4(速度 4 时的 Current limit at spee 0.11 M1 nominal cur	d 3。 rrent 的百分  30.12) ] 的实际限幅  // %  // J电流限幅  d 4。	比表示的电枢E 情况(其它转 100 = 1 %	电流限幅 矩限幅、 古	电流限幅和显	弱磁)。 值最小			
	速度取决于 30.39 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{1}{2}$ × [ $r$ With: $n_{max} = M$ 注: 使用的电流限 的限幅有效。 0.00 325.00 Current limit at sp 速度取决于 30.40 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{3}{4}$ × [ $n$ With: $n_{max} = M$	Current limit at spee $0.11  \text{M1}$ nominal cur $n_{max} - (30.36)$ ] $Iax[  (30.11) ,  ($ 幅还取决于变流器 325.00 eed 4(速度 4 时的 Current limit at spee $0.11  \text{M1}$ nominal cur $max - (30.36)$ ] $ax[ (30.11) ,  (30.11$	d 3。 Trent 的百分  30.12) ] 的实际限幅  %  J电流限幅) d 4。 Trent 的百分	比表示的电枢 情况(其它转 100 = 1 % 比表示的电枢	电流限幅 矩限幅、 否 电流限幅	: 电流限幅和泵 是 :	弱磁)。值最小 参数			
	速度取决于 30.39 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{1}{2}$ × [ $r$ With: $n_{max} = M$ 注: 使用的电流限的限幅有效。 0.00 325.00 Current limit at spe 速度取决于 30.40 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{3}{4}$ × [ $n$	Current limit at spee 0.11 M1 nominal cur $n_{max} - (30.36)$ ] $[ax[  (30.11) ,  ($ 幅还取决于变流器    325.00   325.0	d 3。 Trent 的百分  30.12) ] 的实际限幅  %  J电流限幅) d 4。 Trent 的百分	比表示的电枢 情况(其它转 100 = 1 % 比表示的电枢 情况(其它转	电流限幅 矩限幅、 否 电流限幅	: 电流限幅和引 是: 电流限幅和引	弱磁)。值最小 参数 弱磁)。值最小			
	速度取决于 30.39 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{1}{2}$ × [ $r$ With: $n_{max}$ = $M$ 注: 使用的电流限的限幅有效。 0.00 325.00 Current limit at spe 速度取决于 30.40 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{3}{4}$ × [ $n$ With: $n_{max}$ = $M$ 注: 使用的电流限	Current limit at spee $0.11  \text{M1}$ nominal cur $n_{max} - (30.36)$ ] $Iax[  (30.11) ,  ($ 幅还取决于变流器 325.00 eed 4(速度 4 时的 Current limit at spee $0.11  \text{M1}$ nominal cur $max - (30.36)$ ] $ax[ (30.11) ,  (30.11$	d 3。 Trent 的百分  30.12) ] 的实际限幅  %  J电流限幅) d 4。 Trent 的百分	比表示的电枢 情况(其它转 100 = 1 % 比表示的电枢	电流限幅 矩限幅、 否 电流限幅	: 电流限幅和泵 是 :	弱磁)。值最小 参数			
30.40	速度取决于 30.39 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{1}{2}$ × [ $r$ $With: n_{max} = M$ 注: 使用的电流限的限幅有效。 0.00 325.00 Current limit at spe 速度取决于 30.40 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{3}{4}$ × [ $n$ $With: n_{max} = M$ 注: 使用的电流限的限幅有效。 0.00 325.00 Current limit at spe	Current limit at spee 0.11 M1 nominal cur $n_{max} - (30.36)$ ] $[ax[  (30.11) ,  ($ 幅还取决于变流器    325.00  eed 4 (速度 4 时的 Current limit at spee 0.11 M1 nominal cur $max - (30.36)$ ] $ax[ (30.11) ,  (3$ 幅还取决于变流器    325.00  eed 5 (速度 5 时的	d 3。 Trent 的百分  30.12) ] 的实际限幅  %  J电流限幅) d 4。 Trent 的百分  0.12) ] 的实际限幅  % J电流限幅	比表示的电枢 情况(其它转 100 = 1 % 比表示的电枢 情况(其它转	电流限幅 矩限幅、 直流限幅 矩限幅、	: 电流限幅和引 是: 电流限幅和引	弱磁)。值最小 参数 弱磁)。值最小			
	速度取决于 30.39 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{1}{2}$ × [ $r$ $With: n_{max} = M$ 注: 使用的电流限的限幅有效。 0.00 325.00 Current limit at sp 速度取决于 30.40 C 在以下速度时以 99 (30.36) + $\frac{3}{4}$ × [ $r$ $With: n_{max} = M$ 注: 使用的电流限的限幅有效。 0.00 325.00	Current limit at spee 0.11 M1 nominal cur $n_{max} - (30.36)$ ] $[ax[  (30.11) , ($ 幅还取决于变流器  325.00  eed 4 (速度 4 时的 Current limit at spee 0.11 M1 nominal cur $max - (30.36)$ ] $ax[ (30.11) , (3$ 幅还取决于变流器  325.00  eed 5 (速度 5 时的 Current limit at spee	d 3。 rrent 的百分  30.12) ] 的实际限幅  %  J电流限幅) d 4。 rrent 的百分  0.12) ] 的实际限幅  %  J电流限幅)	比表示的电枢 情况(其它转 100 = 1 % 比表示的电枢 情况(其它转 100 = 1 %	电流限幅	: 电流限幅和引 是: 电流限幅和引	弱磁)。值最小 参数 弱磁)。值最小			

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定 值						
	注:使用的电流限幅还取决于变流器的实际限幅情况(其它转矩限幅、电流限幅和弱磁)。值最小的限幅有效。									
	0.00 325.00	325.00	%	100 = 1 %	否	是	参数			

索引	名称	名称								
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值		运行中修 改	类型			
30.44	Minimum firing ang	gle(最小触发角)				I	I			
	最小触发角。 以度为单位的最小角				_					
	0.00 165.00	15.00	0	100 = 1°	否	是	参数			
30.45	<b>Maximum firing ang</b> 最大触发角。 以度为单位的最大能 0.00 165.00			iliary control w	/ord 1 强制	制设置最大触     是	发角。			
30.46	Maximum firing an		<b>七色増</b> 式)	100 = 1		Æ	少 奴			
		定+单次);最大角		•	ium mmg	angic Æ				
	发角时,触发单次角 2: Calculated (计算 动从 165°下降到 3 3: Calculated + sin 发的单次脉冲。	触发脉冲以抑制直 <b>算)</b> ;根据测量电标 80.45 Maximum firi a <b>gle(计算+单次)</b> Degrees	流电流。 几电流和 27. ng angle。	31 M1 disconti	nuous cur	rent limit,最	大触发限幅自			
	发角时,触发单次角 2: Calculated (计算 动从 165°下降到 3 3: Calculated + sin 发的单次脉冲。	触发脉冲以抑制直算);根据测量电标 80.45 Maximum firingle(计算+单次) Degrees	流电流。 几电流和 27. ng angle。	31 M1 disconti	nuous cur	rent limit,最 达到最大触发	大触发限幅自角时会提供触			
	发角时,触发单次角 2: Calculated (计算 动从 165°下降到 3 3: Calculated + sin 发的单次脉冲。 Firing ang	触发脉冲以抑制直算);根据测量电标 80.45 Maximum firingle(计算+单次) Degrees	流电流。 凡电流和 27. ng angle。 ;与 Calcula	31 M1 discontited 的功能相同	nuous cur 司,但在i	rent limit,最 达到最大触发	大触发限幅自 角时会提供触 motor current			
	发角时,触发单次角 2: Calculated (计算 动从 165°下降到 3 3: Calculated + sin 发的单次脉冲。  Firing ang 30.45 Maximum fin 注: 单次触发脉冲扩	w发脉冲以抑制直算);根据测量电标 80.45 Maximum firingle(计算+单次) Degrees gle = 165° ring angle	流电流。 凡电流和 27. ng angle。 ;与 Calcula	31 M1 discontited 的功能相同	nuous cur 司,但在i	rent limit,最 达到最大触发 Measured r	大触发限幅自 角时会提供触 motor current			
	发角时,触发单次角 2: Calculated(计算 动从 165°下降到 3 3: Calculated + sin 发的单次脉冲。 Firing and	触发脉冲以抑制直 <b>算)</b> ;根据测量电机 80.45 Maximum firingle(计算+单次) Degrees gle = 165° ring angle	流电流。 凡电流和 27. ng angle。 ;与 Calcula	31 M1 discontited 的功能相同 ted 的功能相同 W1 discontinu	nuous cur 司,但在i	rent limit,最 达到最大触发	大触发限幅自 角时会提供触 motor current			
30.49	发角时,触发单次角 2: Calculated(计算 动从 165°下降到 3 3: Calculated + sin 发的单次脉冲。 Firing and 30.45 Maximum fin 203 Minimum EMF limi	w发脉冲以抑制直算);根据测量电相 (30.45 Maximum firingle (计算+单次)  Degrees  gle = 165°  ring angle  0  巴斯续电流自动强  固定+单次	流电流。 印电流和 27. ng angle。 ;与 Calcula 27.31 「 配置为零 一	31 M1 discontited 的功能相同	nuous cur 司,但在i	rent limit,最 达到最大触发 Measured r	大触发限幅自 角时会提供触 motor current			
30.49	发角时,触发单次角 2: Calculated (计算 动从 165°下降到 3 3: Calculated + sin 发的单次脉冲。  Firing ang 30.45 Maximum fin 0 3	w发脉冲以抑制直 <b>算)</b> ;根据测量电标 30.45 Maximum firingle(计算+单次) Degrees gle = 165° ring angle 0  巴斯续电流自动强 固定+单次 it(最小 EMF 限制	流电流。 印电流和 27. ng angle。 ;与 Calcula 割设置为零 面)	31 M1 discontited 的功能相同的功能相同的功能相同的功能相同的功能相同的功能相同的可能的可能可能可能可能可能可能可能可能可能可能可能可能可能可能可能可能可能可	nuous cur 司,但在i	rent limit,最 达到最大触发 Measured r	大触发限幅自 角时会提供触 motor current			

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
30.50	Maximum EMF limit (	最大 EMF 限幅)							
	Maximum EMF limit(最大 EMF 限幅)。 以额定磁通的百分比表示的 EMF 控制器的正限幅。								
	0.00 100.00	10.00	%	100 = 1 %	否	是	参数		

# 31 Fault functions and fault levels(故障功能和故障等级)

外部事件的配置。选择故障情况下变流器的动作。

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场		改	
				总线标定			
				值			
31.01	External event 1 source	(外部事件1的信	号源)				
	外部事件1的信号源。						
	定义外部事件1的信号?	原。参见 31.02 Ex	ternal ever	nt 1 type。			
	0=启用。						
	1=停止。						
	Other [bit](其它[位]);	信号源选择。					
	0: Active (false) (启用	(假));触发事件	- 0				
	1: Inactive (true)(停用	<b>!(真))</b> ; 无触发	事件。正'	常运行。			
	3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00 DI del	ayed status.					
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI del	-					
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI del	•					
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI del	•					
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI del	•					
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI del	•					
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO	•					
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DI	•					
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI d		1	1	1 .	T	
	0 19	停用(真)	-	1 = 1	否	是	参数
31.02	External event 1 type (	外部事件 1 的类型	()				
	外部事件1的类型。						
	选择外部事件1的类型。		- Al .				
	0: No action (无动作)						
	1: <b>Fault(故障)</b> ; 将产						
	2: Warning (警告); 料				c ,	ID + 기상 수	* 45 46 73 0001
	3: Warning or fault (有				reference ?	<b></b> 不心, 符广	生 改 厚 9081
	External fault 1。否则将 4: No action or fault (				lr: mafamamaa	小田大 (内)	≤件+振陰 0001
	External fault 1。否则不		如未文加	品处丁 Read	ly reference	: 仏心, 付厂	- 生 政 悍 9081
	5: Inactive or warning		. 加里本沒	を要か子 Page	ly raforance	化太 收之	≤ 上 数生 A 0.2.1
	External warning 1。否见		,如木又创	LAFXL J Keat	iy reference	(化心) 何)	工言口 A301
	0 5	无动作		1 = 1	否	是	参数
31.03	External event 2 source		: <b>台</b> /坦 /	1 – 1		<b>上</b>	多
31.03	外部事件 2 的信号源。	(2), th <del>2,</del> 1, 7 th 1	171/8/				
	定义外部事件 2 的信号源。	盾	tamed array	mt 2 trma ₹∏ 2	1 O1 Extorn	al arrant 1 ag	
		1	ternai eve	1 = 1			
21.04	0 19	停用(真)	-	1 = 1	否	是	参数
31.04	External event 2 type (	水部事件 2 的突至	<u> </u>				
	外部事件2的类型。	<b>公日 21 22 5</b>		4			
	选择外部事件2的类型。	。	nal event	1 type 。			

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
	0 5	无动作	-	1 = 1	否	是	参数		
31.05	External event 3 source	(外部事件3的信	号源)						
	外部事件3的信号源。 定义外部事件3的信号》	原。参见 31.06 Ex	ternal eve	nt 3 type 和 3	1.01 Externa	al event 1 so	ource.		
	0 19	停用(真)	-	1 = 1	否	是	参数		
31.06	External event 3 type (5	小部事件 3 的类型	)						
	外部事件 3 的类型。								
	选择外部事件 3 的类型。参见 31.02 External event 1 type。								
	0 5	无动作	-	1 = 1	否	是	参数		

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
		19 ( 9 ( )		16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
31.07		source(外部事件 4 的	)信号源)							
	外部事件4的信									
		的信号源。参见 31.08	External eve	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·						
	0 19	停用(真)	-	1 = 1	否	是	参数			
31.08		type(外部事件 4 的类	(型)							
	外部事件4的类									
		的类型。参见 31.02 Ex	ternal event		1	To	42 W			
21.00	05	无动作	-	1 = 1	否	是	参数			
31.09	External event 5 source (外部事件 5 的信号源)									
	外部事件 5 的信号源。 定义外部事件 5 的信号源。参见 31.10 External event 5 type 和 31.01 External event 1 source。									
	及外部事件 3 0 19	<u> </u>	External eve	$\frac{1}{1} = 1$	否	是 是	参数			
31.10	0 19									
31.10	外部事件 5 的类		(空)							
		空。 的类型。参见 31.02 Ex	ternal event	1 type.						
	05	五 无动作	_	1  type. 1 = 1	否	是	参数			
31.13		7 = 77.77	 - お陪計停止		ΙН	足	多奴			
31.13	Fault stop mode communication (通信故障时停止模式) 通信丢失的停止模式。									
	迪信丢失的停止模式。   选择在所有通信丢失情况下(本地、现场总线通信、主机-从机、DDCS 和 DCS 链路)电机的停』									
	方式。	Z/Cliffor (Tract 9)		1 ·	N BBCB	IN DOD WIND	> - GAPH111 TT			
		<b>自由停车)</b> ; 电机自由	停车。触知	支脉冲立即被	设置为 1:	50°,以尽	快降低电枢电			
	流。在电枢电流	为零时,触发脉冲被卦	付锁。断路器	暑断开。磁场 🤊	和风机停工	Ŀ.				
		( <b>斜坡停车)</b> ;变流器								
		23.23 Emergency stop time。在达到 21.08 M1 zero speed level 时,触发脉冲被设置为 150°以降低电								
	枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。 如 19.20 Follower force ramp stop = Force speed control,转矩选择器被旁路,变流器被强制设置为									
	如 19.20 Followe 度控制。	r force ramp stop = Forc	e speed cont	rol,特炟选择	F	,	独制设直万地			
		<b>(转矩限幅)</b> ;变流器	斜坡的输出	被沿置为案.	因此,由	机在启用的	转铂限幅外值			
	_	8 M1 zero speed level								
		冲被封锁。断路器断开			2.,,,	IN BIE BOIL				
	如 19.20 Followe	r force ramp stop = Forc	e speed cont	rol,转矩选择	<b>F</b> 器被旁路	, 变流器被	强制设置为速			
	度控制。									
		king(动态制动); 电	机通过动态		1		T			
	0 4	斜坡停止	-	1 = 1	否	是	参数			
31.14		fault level 3(故障等级	3 的故障例	予止模式)						
	故障等级3的故		- 1 - 3 · B							
	选择所有故障等级为3的故障的电机停止方式。									
	<b>注</b> : 31.14 Fault stop mode fault level 3 不适用于通信故障。									
	0: Coast stop (自由停车); 电机自由停车。触发脉冲立即被设置为 150°, 以尽快降低电枢 流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。									
	注: 31.14 Fault s 0: Coast stop (	stop mode fault level 3 才 <b>自由停车)</b> ; 电机自由	下适用于通信 日停车。触知	<b>支脉冲立即被</b>			り			

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
	4: Dynamic braking (动态制动); 电机通过动态制动停止。									
	0 4	自由停车	-	1 = 1	否	是	参数			

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型					
				16 位现场		改						
				总线标定								
				值								
31.15	Fault stop mode	fault level 4(故障等	级4的故障的	亭止模式)								
	故障等级4的故											
		级为4的故障的电机位										
		stop mode fault lev	/el 4 不适/	用于通信故	障。参见	31.13 Fai	ılt stop mode					
	communication.											
		自由停车);电机自					快降低电枢电					
		流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。 1: <b>Ramp stop (斜坡停车)</b> ;变流器斜坡的输入设置为零。因此,电机沿急停斜坡停止。参见										
		stop time。在达到 21		•			50。以降低电					
	枢电流。在电枢电流为零时,触发脉冲被封锁。断路器断开。磁场和风机停止。											
	如 19.20 Follower force ramp stop = Force speed control, 转矩选择器被旁路, 变流器被强制设置为速度控制											
	度控制。 3: <b>Torque limit(转矩限幅)</b> ; 变流器斜坡的输出被设置为零。因此,电机在启用的转矩限幅处停											
		8 M1 zero speed level			50°以降	<b></b>	。在电枢电流					
		冲被封锁。断路器断			7 미미 스스 국는 미슈	→ >→ nn >T	70 4.1 VB III V V+					
		force ramp stop = For	ce speed cont	rol,转矩选择	<b>华</b> 器被旁路,	<b>- </b>	强制设置为速					
	度控制。		hr \z \1+	· 4-1-1. /= . 1								
		king(动态制动); 电			I	Гы	2. da					
21.1-	0 4	斜坡停车	-	1 = 1	否	是	参数					
31.17	Residual current detection source(残余电流检测信号源)											
	残余电流检测的											
						•						
	定义残余电流检测的信号源。如果接地电流在 31.20 Residual current detection delay 的时间内超过 31.19 Residual current detection level ,变流器按照 31.18 Residual current detection type 做出反应。											
	0 = No current (无电流)。											
		ed (检测到电流)。										
		流检测信号源连接到		又 31.20 Residu	ıal current d	etection dela	ny 保持有效。					
		节残余电流检测等级										
		<b>[位])</b> ;信号源选择。		T 24 ) - / -								
		无电流);没有检测到										
		cted(检测到电流);			70. 10) <del>하</del> 2페	티 12 시 나 15						
		竞差传感器和 SDCS-I					0					
		0 DI delayed status.										
		1 DI delayed status.										
		2 DI delayed status.										
		3 DI delayed status à										
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status。通过外部设备(比如 Bender)来测量残余电流。											
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI delayed status。通过外部设备(比如 Bender)来测量残余电流。 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status。通过外部设备(比如 Bender)来测量残余电流。											
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO delayed status。通过外部设备(比如 Bender)来测量残余电流。											
		-										
		DI delayed status。 无电流	<u> </u>			重残余电流 − 是						
	0 19	1 元 田 治	1 -	1 = 1	否	1 #	参数					

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	<b>米</b> 刑					
		NY 64 E	ХД	16 位现场	27	改						
				总线标定								
				值								
31.18		t detection type(残余	电流检测类	型)	•	•	•					
	残余电流检测事件的信号源。 选择残余电流检测事件的类型。											
	0: No action (无动作); 无,禁止残余电流检测。 1: Fault (故障); 将产生故障 2330 Residual current detected。											
					_							
		<b>筝告)</b> ; 将产生警告 A2	2B3 Residual	1			Γ					
	0 2	无动作	-	1 = 1	否	是	参数					
31.19	Residual curren	it detection level(残余	≷电流检测等	<b>等级)</b>								
	残余电流检测等级。 Ngg 大											
	以安培为单位的残余电流检测跳闸等级。在电流互感器的一次侧计算值。因此,电流互感器的变量。											
	比必须为 400 比 1。											
	注: 如果残余电	见流检测信号源连接到	数字输入,?	31.19 Residual	current d	etection level	被停用。通过					
	外部设备调节列	<b>余</b> 电流检测等级。										
	0.00 20.00	4.00	A	100 = 1  A	否	是	参数					
31.20	0.00 20.00   4.00   A   100 = 1 A   百   定     多数   Residual current detection delay (残余电流检测延时)											
	残余电流检测的延时。											
	残余电流检测事											
	0 32500	10	ms	1 = 1  ms	否	是	参数					
31.21	Mains phase los	 s(电源 <del>缺</del> 相)		l			1					
	Mains phase loss(电源缺相) 电源缺相事件的类型。											
	电源歌相事件的类型。   选择电源缺相事件的类型。											
		<b>无动作)</b> ; 无,禁止电	源缺相。									
		(a);将产生故障 3130 N		loss。								
		<b>警告)</b> ; 将产生警告 A1										
	02	故障	-	1 = 1	否	是	参数					
31.22		run/stop(STO 指示的	5运行/停止			1,0	2 294					
	STO指示事件的	•	3.013.113.	•								
		5天至。 5个安全转矩关闭断(S	TO) 信号切	<b>新</b> 武	指示方式	1 指示同时。	<b>出</b> 取					
		7	10) 15 7 %	<b>则以</b> 五八时 的	1日/ハノノ エ	70 1H (1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1	也从八丁工起					
		近项所示为根据具体设置	署生成的指:	<del>=</del>								
	注:			11.0								
	— 此参数不影响 STO 功能自身的操作。无论此参数的设置如何,STO 功能都会运行。一个或两											
	个 STO 信号丢失时,运行中的变流器将停止。在两个信号恢复和所有故障复位前,它将不会											
	启动。 仅一个 STO 信号手生合纯解释为执陪。该收产生执陪 FAS1 Sefe torque off 1 loss 或 FAS2 Sefe											
	仅一个 STO 信号丢失会被解释为故障。该将产生故障 FA81 Safe torque off 1 loss 或 FA82 Safe torque off 2 loss。											
		STO 的更多信息,参	□ DC8880 =	关于 <u>安</u> 全的 <i>字/</i>	- 的补索	答料 (3ADW	000452)					
l	- 女妖付大 ]	DIU II 天夕旧心,	)[] DC9000 2	八丁女土的女子	ヒロンイドノじ	央付(JADW	UUU4J4/0					

范围			ja V	默认值	Ĺ		设备	7		近现场 标 定	易失		运行中侧 改	多 类 	型
Setting STO inc		ault /	ault / Warr	ning	Fault / Ev	vent	Wa	arning /	Warning	Event / E	vent	No indic		Warning	/ Event
run/stop	IN2	r	upping	stopped	rupping	etopr	od rur	nning	etoppod	rupping	stopped	rupping	etopped	running	etope
0	1. 1.	- Valoriantes		A5A0	running 5091	stopp B5A0		nning SA0	stopped A5A0	running B5A0	B5A0	running None	stopped None	A5A0	stopp B5A0
0				A5A0	5091	B5A0		5A0	A5A0	B5A0	B5A0	None	None	A5A0	B5A0
1				A5A0	5091	B5A0		5A0	A5A0	B5A0	B5A0	None	None	A5A0	B5A0
	ault/Fau 输入 IN1 0 0 1 1 1 1 Nult/Wai	1N2 0 1 0	<b>指</b> 故故 丢 故 丢 正 <b>障</b> ( <b>故 指</b>	章 50919	)   Safe   	torqu torqu torqu	ue off ue off	(ST					off 1 loss		
	0 0	0	故障		Safe	torqu	ie off			_	A5A0		torque o		
	0	0	故障 故障 FA8 (S	章 5091 章 5091 31 Saf TO1 <del></del>	Safe t e torc 丢失故	torqu orqu jue (	ne off e off off 1	(ST loss	O)和 s fault	警告 警告 FA8 (S'	f A5A0 f A5A0 1 Safe ГО1 丢	Safe torq 失故》	torque o ue off 章)	ff (ST 1 los	ГО) ss fa
	0	0	故障 FA8 (S 故障 FA8	章 5091 章 5091 31 Saf TO1 <del>2</del> 章 5091 32 Saf	Safe torce 医失故 Safe torce 医失故	torqu corqu que ( 障) corqu	e off off 1	(ST loss	O)和	警告 FA8 (S' 警告 FA8	i A5A0 i A5A0 1 Safe ΓΟ1 丢 i A5A0	Safe torq 失故 Safe torq	torque o ue off 章) torque o ue off	ff (ST	ΓΟ) ss fa
2: 故	0 0	0 1 0	故障 FA8 (S 故障 FA8	章 5091 章 5091 31 Saf TO1 <del>章</del> 章 5091 32 Saf TO2 <del>章</del>	Safe torce 医失故 Safe torce 医失故	torqu corqu que ( 障) corqu	e off off 1	(ST loss	O)和 s fault O)和	警告 FA8 (S' 警告 FA8	i A5A0 i A5A0 1 Safe ΓΟ1 丢 i A5A0 2 Safe	Safe torq 失故 Safe torq	torque o ue off 章) torque o ue off	ff (ST	ΓΟ) ss fa ΓΟ)
2: 故	0 0 1	0 1 0	故随 故障 FA8 (S 故障 FA8 (S	章 5091 章 5091 31 Saf TO1 <del>章</del> 章 5091 32 Saf TO2 <del>章</del>	Safe t e torc 長失故 Safe t e torc 長失故	torqu orqu pue ( 障) orqu pue ( 障)	e off off 1 e off off 2	(ST loss	O)和 s fault O)和	警告 FA8 (S' 警告 FA8	i A5A0 i A5A0 1 Safe ΓΟ1 丢 i A5A0 2 Safe	Safe torq 失故 Safe torq	torque o ue off 章) torque o ue off	ff (ST	ΓΟ) ss fa
2: 故	0 0 1 1 障/事件	0 1 0	故障 故障 FA8 (S 故障 FA8 (S 证障	章 5091 章 5091 31 Saf TO1 章 章 5091 32 Saf TO2 章 常运行	Safe torce 医失故 Safe torce 医失故 <b>行或信</b>	torqu orqu pue ( 障) orqu pue ( 障)	e off off 1 e off off 2	(ST loss	O)和 s fault O)和	警告 警告 FA8 (S' 警告 FA8	i A5AC i A5AC 1 Safe ΓΟ1 丢 i A5AC 2 Safe ΓΟ2 丢	Safe torq 失故 Safe torq	torque o ue off 章) torque o ue off	ff (ST	ΓΟ) ss fa
2: 故	0 0 1 <b>1</b> <b>i</b> <b>i</b> <b>i</b> <b>i</b> <b>i</b>	0 1 0 1 ::;	故障 故障 FA8 (S 故障 FA8 (S 正常	章 5091章 5091 章 5091 31 Saf TO1 章 章 5091 32 Saf TO2 章 等运行	Safe t e toro E失故 Safe t e toro E失故 。	torque (障) corque (障) mp (mp)	e off off 1 e off off 2	(ST loss	O)和 s fault O)和 s fault	警告 等告 (S' 警告 FA8 (S'	i A5A0 f A5A0 1 Safe ΓΟ1 丢 f A5A0 2 Safe ΓΟ2 丢	Safe torq 失故 Safe torq 失故	torque o ue off 章) torque o ue off 章)	ff (ST 1 los ff (ST 2 los	ΓO) ss fa ΓO) ss fa
2: 故	0 0 1 1 <b>章/事件</b>	0 1 0 0 1 1 4;	故障 故障	章 5091 章 5091 31 Saf TO1 章 章 5091 32 Saf TO2 章 等运行 下(运 下(运 章 5091 章 5091 31 Saf	Safe torce 医失故 Safe torce 医失故 。 <b>行或何</b> Safe	torque (障)  orque (障)  orque (torque (orque orque)	e off off 1 e off 2 e off 2	(ST loss loss loss loss	O)和 s fault O)和 s fault	警告 等名 (S' 警告 FA8 (S' 等告 FA8 (S'	i A5A0 i A5A0 1 Safe ΓΟ1 丢 i A5A0 2 Safe ΓΟ2 丢 = B5A0	Safe 失故的 Safe 大故的 失故的 Safe Safe Safe torq	torque o ue off 章) torque o ue off 章)	ff (ST) 1 los ff (ST) 2 los ff (ST) ff (ST)	ΓO) rO) rO)
2: 故	0 0 1 <b>1</b> <b>i</b> <b>i</b> <b>i</b> <b>i</b> <b>i</b>	0 1 0 1 1 a;	故障	章 5091章 5091 章 5091 31 Saf TO1 章 章 5091 32 Saf TO2 章 等运行 章 5091 31 Saf TO1 章 章 5091 32 Saf TO2 章	Safe torce 医失故。 Safe torce Safe	orqu (pue ( (pue )))))))))))))))))))))))))))))))	e off off 1  e off off 2  e off off 2  e off off 1  e off off 1	(ST loss	O)和O)和S fault O)和S fault O)和O)	警告 等名 (S' 警告 FA8 (S' 事件 FA8 (S'	F A5AC F A5AC 1 Safe ΓΟ1 丢 F A5AC 2 Safe ΓΟ2 丢 E B5AC E B5AC F	Safe 失故 Safe 失故 Safe 大故 Safe 大故 Safe torq 失故 Safe torq	torque of ue off 章)  torque of ue off 章)  torque of torque of ue off 章)	ff (ST) 1 los  ff (ST) 2 los  ff (ST) ff (ST) 1 los  ff (ST)	FO) FO) FO) FO) FO)
	0 0 1 <b>i</b> <b>j</b> <b>j</b> <b>j</b> <b>j</b> <b>j</b> <b>j</b> <b>j</b> <b>j</b>	0 1 0 1 1 2; 1 1 0	故障	章 5091 章 5091 31 Saf TO1 章 5091 32 Saf TO2 章 第运行 章 5091 章 5091 31 Saf TO1 章 章 5091 32 Saf TO1 章	Safe torce 医失故。 Safe torce Safe	orqu (pue ( (pue )))))))))))))))))))))))))))))))	e off off 1  e off off 2  e off off 2  e off off 1  e off off 1	(ST loss	O)和 O)和 S fault O)和 O)和 O)和 O)和 O)和 O)和	警告 等名 (S' 警告 FA8 (S' 事件 FA8 (S'	F A5A0 F A5A0 F A5A0 1 Safe F A5A0 2 Safe F B5A0 1 Safe F D1 丢 F B5A0 2 Safe F D1 丢 F B5A0 2 Safe	Safe 失故 Safe 失故 Safe 大故 Safe 大故 Safe torq 失故 Safe torq	torque of ue off 章)  torque of ue off 章)  torque of torque of ue off 章)	ff (ST) 1 los  ff (ST) 2 los  ff (ST) ff (ST) 1 los  ff (ST)	FO) FO) FO) FO) FO)

索引	名称												
	文字												
	范围			默认值	设备	标定/ 16 位现: 总线标; 值		运行中修 改	类型				
		IN1	IN2										
		0	0	警告 A5A0 Safe to	orque off (	STO)							
		0	1	警告 A5A0 Safe to 丢失故障)	orque off (	STO)和FA	81 Safe torg	jue off 1 loss fa	ault (STO1				
		1	0	警告 A5A0 Safe to 丢失故障)	orque off (	STO)和 FA	82 Safe torq	jue off 2 loss fa	ault (STO2				
		1	1	正常运行									
	4: 事	件/事件	.,										
		输入		指示(运行或停)	上)								
		IN1	IN2										
		0	0	事件 B5A0 Safe to									
		0	1	事件 B5A0 Safe to 丢失故障)	orque off (	STO)和 FA	.81 Safe torg	ue off 1 loss fa	ault (STO1				
		1	0	事件 B5A0 Safe to 丢失故障)	12 11 11 11								
		1	1	正常运行									
	5: 无	指示/无	指示;										
		输入		指示(运行或停」	上)								
		IN1	IN2										
		0	0	已经执行 STO,									
		0	1	FA81 Safe torque off 1 loss fault(STO1 丢失故障)									
		1	0	-	FA82 Safe torque off 2 loss fault (STO2 丢失故障)								
	- ##	1	1	正常运行									
	6: 誉	告/事件	,		1.5								
		输入	TNIO	指示(运行或停)	上)	1.	<del>\</del>						
		IN1	IN2	正在运行			<b>停止</b> 車件 D5 40	C . C	r (cro)				
		0	0	警告 A5A0 Safe to	-			Safe torque of Safe torque of					
			1	警告 A5A0 Safe to	orque orr			torque off	•				
		1	0	警告 A5A0 Safe to	orque off(			Safe torque off torque off 2 失故障)					
		1	1	正常运行		•							
	1 6		是	参数									
31.24	Stall f	unction	(堵转	功能)									
	选择均 到 31.	26 Stall	=的类型 speed le	」。如果转矩超过 3 evel,变流器按照 3	31.24 Stall			28 Stall time	的时间内未过				
	0: <b>N</b> o	action	(无动	<b>作)</b> ; 无,禁止堵转	5监控。								

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
	1: Fault (故障); 2: Warning (警告			11.						
	0 2	无动作	-	1 = 1	否	是	参数			
31.25	Stall torque level (	堵转转矩等级)								
	堵转功能的转矩等 以 99.02 M1 nomina		表示的堵转转	<b></b>						
	0.00 325.00	75.00	%	参见 46.04	否	是	参数			
31.26	Stall speed level (‡	者转速度等级)		•		•				
	堵转功能的速度等 堵转速度等级。	级。								
	0.00 30000.00	5.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
31.27	Stall time(堵转时间)									
	堵转功能的延时。 堵转功能事件的延									
	0.0 3250.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数			
	电机 1 正向超速跳如果超过正向的最 <b>例如</b> :如果最高速时跳闸。参见 31.3	大速度与超速跳闸 度是 1100 rpm 并且 0 M1 overspeed trip	超速跳闸裕 margin。	量为 300 rpm,	那么变	流器会在速度	_			
21.20	-30000.00 30000		rpm	参见 46.02	走	否	信号			
31.29	M1 overspeed trip 电机 1 反向超速跳 如果超过反向的最 <b>例如:</b> 如果最低速 rpm 时跳闸。参见	闸等级。 小速度绝对值与超 度是 -1420 rpm 并 31.30 M1 overspeed	速跳闸余量之 且超速跳闸al trip margina	之和,生成故陷 裕量为 300 гря	m,那么	变流器会在速				
31.30	-30000.00 30000			参见 46.02	足	否	信号			
	M1 overspeed trip margin (电机 1 超速跳闸裕量) 电机 1 超速跳闸裕量。 与 30.11 M1 minimum speed 和 30.12 M1 maximum speed 一起定义电机的最高允许速度(超速防护)。如果速度反馈(参见 90.01 Motor speed for control)超过 30.11 M1 minimum speed 或 30.12 M1 maximum speed 的程度高于超速跳闸裕量,将产生故障 7310 Overspeed。 在设置 31.30 M1 overspeed trip margin 时,推荐至少比最大电机速度高 20%。例如:  — 如果最高速度是 1100 rpm 并且超速跳闸裕量为 300 rpm,那么变流器会在速度达到 1400 rpm 时跳闸。参见 31.28 M1 overspeed trip level positive。  — 如果最低速度是 -1420 rpm 并且超速跳闸裕量为 300 rpm,那么变流器会在速度达到 -1720 rpm 时跳闸。参见 31.29 M1 overspeed trip level negative。 注: 如果 31.30 M1 overspeed trip margin = 0,电机 1 的超速故障不启用。									

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修   类型 改					
	90.01 Motor speed for control										
	<b>†</b>	31.28 M1	overspeed trip	level positive							
	0	31.30 M1	M1 overspeed trip margin  30.12 M1 maximum speed  Time								
		J	overspeed trip	 level negative							
	0.00 30000.00	300.00	rpm	参见 46.02	oz_LIN_050_motor speed_a 否	.ai 是	参数				
-				-			1				

## 31.31 Emergency ramp supervision (急停斜坡监视)

预期减速斜坡的最大偏差。

31.32 Emergency ramp supervision, 31.33 Emergency ramp supervision delay and 01.07 Speed change rate, provide a supervision function for a ramped Off3 (emergency stop) command.参见 21.03 Emergency stop mode、06.20.b11 Run inhibit status word 和 06.20.b13 Run inhibit status word。

监控的依据是观察电机停止时间,或比较实际和预期的减速斜坡。

#### 最大斜坡下降时间

如果 31.31 Emergency ramp supervision = 0.00 %, 直接在 31.32 Emergency ramp supervision delay 中设置最大停止时间。

### 比较减速斜坡

否则,31.31 Emergency ramp supervision 定义的是与预期减速斜坡的最大允许偏差。预期减速速度是根据 Off3 停车模式 1 参数 23.11 ... 23.19 (21.03 Emergency stop mode = Ramp stop)或 Off3 停车模式 2 的 23.23 Emergency stop time (21.03 Emergency stop mode = Emergency ramp stop)计算得出。如果 1.07 Speed change rate 与预期速率偏差过大,将产生故障 73B0 Emergency ramp stop。此外,设置 06.17.b08 Drive status word 2,同时电机自由停止。

如果 31.31 Emergency ramp supervision = 0.00 %并且 31.32 Emergency ramp supervision delay = 0.0 s,则急停斜坡监控被禁止。

### 31.32 Emergency ramp supervision delay (急停斜坡监控延时)

最大斜坡下降时间或监测启用延时。

### 最大斜坡下降时间

如果 31.31 Emergency ramp supervision = 0.00 %, 31.32 Emergency ramp supervision delay 定义了允许斜坡 Off3(急停)命令的最长时间。如果电机在该时间内未停止,将产生故障 73B0 Emergency ramp stop,设置 06.17.b08 Drive status word 2,同时电机自由停止。

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型		
				16 位现场		改			
				总线标定					
	监控启用延时								
	如果 31.31 Emergency ramp supervision > 0.00 %,则 31.32 Emergency ramp supervision delay 定义了								
	收到斜坡 Off3 (急停) 命令和启用监控之间的延时。建议使用短延时以稳定速度变化斜率。								
	0.0 3250.0	0.0	s	10 = 1  s	否	是	参数		

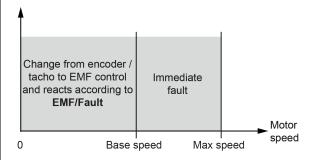
索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
31.33	Ramp stop supervi	sion(斜坡停止监拉	空)			I			
	与预期减速速率的 31.33 Ramp stop su (非紧急)斜坡停 监控的依据是观察 最大斜坡下降时间 如果 31.33 Ramp s 止时间。 比较减速速率 否则,由 31.33 R 23.1123.19 计算行 ramp stop。此外,	最大偏差。 pervision、31.34 R 止提供监控功能。 电机停止时间,或 top supervision = 0.0 amp stop supervision 提出。如果 1.07 Spec 设置 06.17.b14 Driv top supervision = 0.0	amp stop sup 比较实际和 00 %,直接 on 定义与形 ed change rat re status word	预期的减速速≥ 在 31.34 Ramp 〔期减速速率的 e 与预期速率似 12,同时电机	家。 stop superv 有最大允许 扁差过大, 自由停止。 supervisior	vision delay -偏差,该证 将产生故障 n delay = 0.0	中设置最大停 速率通过参数 i 73B1 Normal		
31.34	0.00 325.00	0.00	%	100 = 1 %	否	是	参数		
31.04	Ramp stop supervision delay (斜坡停止监控延时) 最大斜坡下降时间或监测启用延时。 最大斜坡下降时间 如果 31.33 Ramp stop supervision = 0.00 %, 31.34 Ramp stop supervision delay 定义了允许正常斜坡停止的最长时间。如果电机在该时间内尚未停止,将产生故障 73B1 Normal ramp stop,设置 06.17.b14 Drive status word 2,同时电机自由停止。 监控启用延时 如果 31.33 Ramp stop supervision > 0.00 %, 则 31.34 Ramp stop supervision delay 定义了收到停止命令和启用监控之间的延时。建议指定短延时以稳定速度变化速率。								
	0.0 3250.0	0.0	S	10 = 1  s	否	是	参数		
31.35	0.0 3250.0   0.0   s   10 = 1 s   合   是   参数     Motor feedback fault (电机反馈故障)								

31.14 Fault stop mode fault level 3 停止。

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型				
	<b>†</b>										
	Immediate fault	Immediate fault	_ Mo	tor							
	0 Base	speed Max spe	spe eed	eed							

2: **EMF/Fault (EMF/故障)**; 事件把速度反馈修改为 EMF, 并按照急停斜坡停止电机。然后, 将产生故障 7301 Motor speed feedback 或 7381 Speed feedback device。

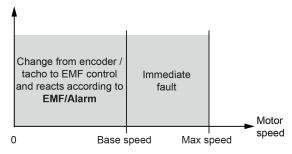
如果实际速度大于基本速度,将产生故障 7301 Motor speed feedback 或 7381 Speed feedback device, 电机按照 31.14 Fault stop mode fault level 3 停止 。



DZ\_LIN\_050\_motor speed\_a.ai

3: **EMF/Warning (EMF/警告)**; 事件修改速度反馈为 EMF, 并生成警告 A798 Encoder interface communication、A7B0 Motor speed feedback 或 A7E1 Speed feedback device。

如果实际速度大于基本速度,将产生故障 7301 Motor speed feedback 或 7381 Speed feedback device,电机按照 31.14 Fault stop mode fault level 3 停止 。



DZ\_LIN\_050\_motor speed\_a.ai

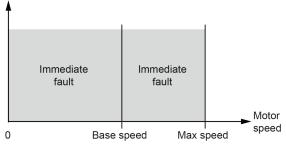
4: Encoder/Warning (编码器/警告); 只有在连接双脉冲编码器时,本选择才有效。根据 90.41 M1 feedback selection 的设置,在出现问题时,速度反馈由某个编码器切换到其它编码器。此外,将产生警告 A798 Encoder interface communication、A7B0 Motor speed feedback 或 A7E1 Speed

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
	feedback device.								
	one encoder o	hange from ne encoder o the other encoder	Motor						
	0 Base spee	·	speed						
	1 4	故障	_motor speed_a.ai	1 = 1	否	是	参数		

level 3 停止。

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
31.36	Speed feedback monit	tor level(速度反馈	监控器等	级)						
	速度反馈监控器等级	速度反馈监控器等级。								
	如果测量速度反馈没									
	feedback monitor leve	1, 变流器按照 31.	35 Motor	feedback faul	t 做出反应	或生成故障	章 7381 Speed			
	feedback device。参见	_			_					
	<b>例如</b> : 在 31.36 Speed					ck monitor	level = $50 V_{DC}$			
	时,如果 EMF is > 50		≤ 15 rpm,	则变流器跳	闸。					
		Motor voltage								
	Tacho polarity		Speed feedb							
	monitoring enabled monitoring enabled									
	31.37 EMF feedback monitor level									
	Motor speed									
	/ Wiotor speed									
	Speed feedback Tacho polarity									
	monitoring enabled									
	21.26 Chood foodbook man	tor lovel								
	31.36 Speed feedback mon		I	1 .	mot-speed-volt_a.ai	Ħ	参数			
21.25	0.00 30000.00	15.00	rpm	参见 46.02	否	是				
31.37	EMF feedback monitor		<b>监控器等</b>	<b>级)</b>						
	EMF反馈监控器等级									
	参见 31.36 Speed feed		V	1	Г.	T	1			
		0.0 3250.0 50.0		10 = 1  V	否	是	参数			
31.38	Load feedback fault	(负载反馈故障)								
	负载反馈故障。									
	选择当变流器负载反									
	0: No action (无动作									
	1: <b>Fault(故障)</b> ; 将	1: <b>Fault(故障)</b> ; 将产生故障 73A1 Load speed feedback,并且电机按照 31.14 Fault stop mode fault								

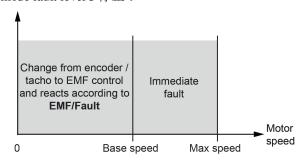
索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场		改	
				总线标定			
				值			
	<b>A</b>						



DZ\_LIN\_050\_motor speed\_a.ai

2: **EMF/Fault(EMF/故障)**; 事件把速度反馈修改为 EMF,并按照急停斜坡停止电机。然后,将产生故障 73A1 Load speed feedback。

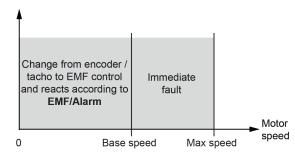
如果实际速度大于基本速度,将产生故障 73A1 Load speed feedback, 电机按照 31.14 Fault stop mode fault level 3 停止。



DZ\_LIN\_050\_motor speed\_a.a

3: **EMF/Warning (EMF/警告)**; 事件修改速度反馈为 EMF, 并生成警告 A798 Encoder interface communication 或 A7B1 Load speed feedback。

如果实际速度大于基本速度,将产生故障 73A1 Load speed feedback, 电机按照 31.14 Fault stop mode fault level 3 停止。



DZ\_LIN\_050\_motor speed\_a.ai

4: Encoder/Warning(编码器/警告); 只有在连接双脉冲编码器时,本选择才有效。根据 90.41 M1 feedback selection 的设置,在出现问题时,速度反馈由某个编码器切换到其它编码器。此外,将产生警告 A798 Encoder interface communication 或 A7B1 Load speed feedback。

索引								
	文字							
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型	
	Change from one encoder to the other encoder	·	→ Moto spee d	d				
	1 4	故障	-	1 = 1	否	是	参数	
31.41	Main fan fault function	(主风机故障功能	<u>(</u> )			1		
	主冷却风机故障事件的差	き型。						
	选择主冷却风机故障事件				nowledge so	ource.		
	0: No action (无动作)							
	1: <b>Fault(故障)</b> ; 将产			_				
	2: Warning (警告);将		Orive fan a			T		
	0 2	故障	-	1 = 1	否	是	参数	

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
31.44	Armature overcurr	ent level(电枢过)	电流等级)			I	<u> </u>		
	电枢过电流等级。 如果电枢电流超过 置 31.44 Overcurren <b>例如</b> : 在 99.11 M1 电流> 2125 A <sub>DC</sub> 时間 0.00 400.00	t level 时,推荐至 nominal current =	少比 99.11 N	11 nominal curr	ent 高 25	% 。			
31.45	Maximum current				百	定			
	最大电枢电流上升 1 ms 内电枢电流上 Fast current rise。 注: 如果有主接触:	升等级超过了 31.4 器和直流断路器,	本跳闸将断	开它们。					
	0.00 325.00	325.00	%/ms	100 = 1 %/ms	否	是	参数		
	电枢电流纹波事件的类型。 选择达到 31.47 Current ripple level 时电枢电流纹波的事件类型。电流纹波功能检测受损的熔断器、晶闸管、电流互感器(T51、T52)或电流控制器的过高增益。 0: No action(无动作); 无,禁止电流纹波。 1: Fault(故障); 将产生故障 F517 Armature current ripple。 2: Warning(警告); 将产生警告 A117 Armature current ripple。								
	2: <b>Warning</b> (音百 0 2	Fault	11 / Armature	1 = 1	否	是	参数		
31.47			-	1 – 1	白	疋	/ 多		
V1.7/		级。 Il current 的百分比 型值。	形式显示 31	.46 Current ripp			<b>会粉</b>		
21.50	0.0 1000.0			10 = 1 %	否	是	参数		
31.50	Armature overvolta 电枢过电压等级。 电枢电压超过 31.5 31.50 Overvoltage le <b>例如</b> : 在 99.12 M1 枢电流> 630 V <sub>DC</sub> 时 如果 31.50 Overvolt	0 Overvoltage level evel 时,推荐至少 nominal voltage = 5 跳闸。 age level = 1000.0	el 的设定值, 比 99.12 M1 525 V <sub>DC</sub> ,并 %,过电压l	nominal voltage 且 31.50 Overv 监控不启用。	e 高 20 % oltage lev	o。 wel = 120 %时	,变流器在电		
	0.0 1000.0	120.0	%	10 = 1 %	否	是	参数		
31.51	Mains loss mode (电源丢失事件的类选择电源丢失事件	型。							

文字						
范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
voltage。如果是在 31.52 Mains 1: <b>Delayed</b> (3超过 31.52 Mailoss down time如果未达到 31	y(立即);如果未达到 未达到 31.54 Mains loss I loss down time 设置的内 <b>运时)</b> ;如果未达到 31.5 ins loss down time,将所 设置的时间内恢复,警 .53 Mains loss low level age。未达到 31.54 Mains	ow level 2, i间内恢复, 3 Mains los 生警告 A1 告被消除。 1 且时间超 s loss low le	将产生故障 3 警告被消除。 s low level 1 或 11 Mains low 过 31.52 Main vel 2 不会生成 d controller inte	3280 Mains 331.53 Ma voltage。 ā s loss dow 故障。 egrator	low voltage ins loss low 生电源电压在	。在电 level 1 王 31.52
			ontroller is bloo			-
	ve status word 3 (Auto-reclosing)		-	2 s		-
	1 Mains voltage					-
3280 Mair	ode = Immediately  if 31	◀ A111 Mains .512 Mains I	oss down time low voltage, oss down time Mains low volta			-
		T.			_autom-einschalt_a.a	
0 1	立即	-	1 = 1	否	是	参数
电源丢失事件的	.52 Mains loss down time		内恢复到两个   1 = 1 ms	等级以上。	。否则,将疗	<sup>-</sup> 生故 参数
	 level 1(电源丢失低等				1/-	~ M
电源丢失事件的以 99.10 Nomin		·比表示的电		的第一个(	上)等级。	如果电

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型					
				16 位现场		改						
				总线标定								
	- 触发角设置为3	30 45 Maximum firi	ing angle.			I	l					
	- 触发角设置为 30.45 Maximum firing angle。 - 按顺序施加单次触发脉冲,以尽可能地抑制直流电流。											
	Local of the Colored Laboratory											
	- 控制器被保持。  - 根据速度反馈更新速度斜坡输出。											
				设定的时间。	5 恢复 前	全生成 Δ1	11 Mains low					
	<ul> <li>— 只要电源电压在 31.52 Mains loss down time 设定的时间内恢复,就会生成 A111 Mains low voltage, 否则将产生故障 3280 Mains low voltage。</li> </ul>											
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·											
		注:  - 如果发出 On 命令,并且测量电源电压过低且超过 500 ms,则生成 A111 Mains low voltage。如										
		寸,开旦侧重电源 寸间超过 10 秒,则				11 Mailis 10	w voitage。 如					
		有色色 10 秒,页 有先下降到低于 31				21 54 Main	1 1 11					
		电源欠电压监控正	1吊延们, 31.	53 Mains loss	low level	1	.54 Mains loss					
	low level 2.	90.00	0/	100 10/	<b>₹</b>	Тө	会 业					
	0.00 150.00	80.00	%	100 = 1 %	否	是	参数					
31.54	Mains loss low level		F级 2)									
	电源丢失事件的低等级 2。											
	以 99.10 Nominal mains voltage 的百分比表示的电源欠压监控的第二个(下)等级。如果电源电压											
	未达到 31.54 Mains loss low level 2,将执行以下动作。											
	- 如果 31.51 Mains loss mode = Immediately:											
	- 将产生故障 3280 Mains low voltage。											
	- 如果 31.51 Mains loss mode = Delayed:											
	- 忽略磁场应答信号。											
	- 触发角设置为 30.45 Maximum firing angle。											
	<ul><li>按顺序施加单次触发脉冲,以尽可能地抑制直流电流。</li></ul>											
	- 控制器被保持。											
	- 速度斜坡输出来自速度反馈。											
	- 只要电源电压在 31.52 Mains loss down time 设定的时间内恢复,就会生成 A111 Mains low											
	voltage,否则将产生故障 3280 Mains low voltage。											
	注:											
	- 如果发出 On 命令,并且测量电源电压过低且超过 500 ms,则生成 A111 Mains low voltage。如											
	果问题的存在时间超过 10 秒,则生成 3280 Mains low voltage。											
		首先下降到低于 31				31.54 Mains	loss low level					
		电源欠电压监控正										
	low level 2.	3,4,7 € 3,22,22	.,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,			- 11147 ( 4						
	0.00 150.00	60.00	%	100 = 1 %	否	是	参数					
					Н	Æ	多奴					
31.57	Minimum field curr		メバルルベモ派	<b>呼叫地川ノ</b>								
31.57	最小励磁电流事件的延时时间。											
31.57			74 10	31.57 Minimum field current trip delay 延迟 F541 M1 field exciter low current。如果励磁电流在延时完								
31.57	31.57 Minimum field	d current trip delay										
31.57	31.57 Minimum field 成前恢复,F541 M	d current trip delay 1 field exciter low o	current 将被忽	双略。参见 31.	58 M1 field	current low	level。					
31.57	31.57 Minimum field 成前恢复,F541 M 注:在 99.06 Opera	d current trip delay 1 field exciter low o tion mode = Field e	current 将被忽	忍略。参见 31. .57 Minimum	58 M1 field	l current low t trip delay i	level。 波封锁。					
31.57	31.57 Minimum field 成前恢复,F541 M	d current trip delay 1 field exciter low o	current 将被忽	双略。参见 31.	58 M1 field	current low	level。					

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型		
				16 位现场		改			
				总线标定					
				值					
	电机 1 的励磁电流低等组	支。							
	如果在 31.57 Minimum field current trip delay 完成时,仍然未能达到以 99.13 M1 nominal field current								
	表示的 31.58 M1 field current low level,则将产生故障 F541 M1 field exciter low current。								
	注:								
	- 在磁场加热和磁场经济性过程中,31.58 M1 field current low level 无效。在这些情况下,故障等								
	级被自动设置为 28.37 M1 field heating reference 的 50%。如果在 31.57 Minimum field current trip								
	delay 完成时,仍然未能达到 28.37 M1 field heating reference 的 50%,则将产生故障 F541 M1								
	field exciter low current.								
	- 31.58 M1 field current low level 对 28.43 M1 EMF/field control mode = Fix/optitorque、								
	EMF/optitorque、Fix/reversal/optitorque 或 EMF/reversal/optitorque 无效。在这些情况下,故障等								
	级被自动设置为 28.1			_	_				
	delay 完成时,仍然为						-		
	field exciter low curren				- 4, 50707	)414/ <u>T</u> F	,,, 10.11,111		
	0.00 325.00	50.00	%	100 = 1 %	否	是	参数		
	0.00 111 525.00	20.00	, 0	100 170	Н	~	2 3		

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场	易失	运行中修 改	类型		
21.50		I I'm to the second of the sec		总线标定值					
31.59	电机 1 的励磁过电流等约如果励磁电流超过 31.5 overcurrent。在设置 31.5 高 25 %。	M1 field overcurrent level (电机 1 励磁过电流等级) 电机 1 的励磁过电流等级。 如果励磁电流超过 31.59 M1 field overcurrent level 设定的值,将产生故障 F515 M1 field excite overcurrent。在设置 31.59 M1 field overcurrent level 时,推荐至少比 99.13 M1 nominal field curren 高 25 %。							
	注: - 如果 31.59 M1 field c - 在磁场增压过程中,	内部励磁过电流	等级被设置	置为励磁过电	流等级加_	上励磁增压	1		
21.00	0.00 325.00	125.00	%	100 = 1 %	否	是	参数		
31.90	XSMCSTO indication (XSMCSTO 指示) 参见 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。								
	0 2	Fault	-	1 = 1	否	是	参数		
31.91	STO status word(安全转矩关断状态字)								
	参见 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。								
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号		
31.94	STO time 1 (安全转矩关断时间 1)								
	参见 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。								
	0 65535	-	ms	1 = 1	是	否	信号		
31.95	STO time 2(安全转矩关断时间 2)								
	参见 DCS880 的安全补充	克资料(3ADW00	0452)。						
	0 65535	-	ms	1 = 1	是	否	信号		
31.98	STO actual status(安全	转矩关断实际状态	态)						
	参见 DCS880 的安全补充	它资料(3ADW00	0452)。						
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号		
31.99	STO fault diagnostic (3	安全转矩关断故障	诊断)						
	参见 DCS880 的安全补充	克资料(3ADW00	0452)。						
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号		
31.100	STO test mode(安全转	矩取关断试模式)							
	参见 DCS880 的安全补充		0452)。						
	0 2	无	-	1 = 1	否	是	参数		

32 Supervision (监控) 信号监控功能 1 ... 3 的配置。可监控三个值。在任何时候超过预定义限幅时生成警告或故障。

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
32.01		I.							
32.xx									

### 33 Generic timer & counter (通用计时器与计数器)

维护计时器/计数器的配置。

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
33.01							
33.xx	_				<u>'</u>	<u> </u>	

### **35 Motor thermal protection (电机热保护)** 电机热保护设置,比如温度测量配置和负载曲线定义

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线标 定值	易失	运行中修 改	类型			
35.01	Estimated temp	perature 1 (	估算温度 1)		<u> </u>		•			
	估算的电机温度 1。 按照内部电机热保护模型的估算的电机温度。参见参数 35.50 35.55。由 96.02 Unit selection 选择单位。									
	10000	-	。C或。F	1 = 1° C 或° F	是	否	信号			
35.02	Measured temp	erature 1 (	则量温度 1)							
	显示由 35.11 Temperature 1 source 定义的信号源收到的电机温度。由 96.02 Unit selection 选择单位。 注: 使用 PTC 传感器时,单位为 Ω。 -80 10000									
	-80 10000	-	Ω	$\Omega$	疋	Ė	百分			
35.03	Estimated temperature 2 (估算温度 2)									
	估算的电机温度 2。 按照内部电机热保护模型的估算的电机温度。参见参数 35.58 35.63。由 96.02 Unit selection 选择单位。									
	-80 1000	-	。C或。F	1 = 1° C 或° F	是	否	信号			
35.04	Measured temp	Measured temperature 2 (测量温度 2)								
	电机测量温度 2 显示由 35.21 Te 注: 使用 PTC	emperature 2 s		号源收到的电机温度	。由 96.02	Unit selection	on选择单位。			
	-80 10000	-	° C、° F	或 $1 = 1^{\circ} C_{\circ}$ 。 F 或 $\Omega$	是	否	信号			
35.12	Temperature 1 fault level(温度 1 故障等级)									
35.12	Temperature 1 fault level (温度 1 故障等级)         电机温度监控功能 1 的故障等级。									

索引	名称										
	文字 范围 默认值 设备 标定/ 易失 运行中修 类型										
				16 位现场总线标		改					
				定值							
	定义电机温度监	控功能 1 的故	障等级。在测	量电机温度 1 超过	该等级时,	将产生故障	章 4981 Motor				
	temperature 1 mea	asured/estimate	d.								
	由 96.02 Unit selection 选择单位。										
	注: 使用 PTC 传感器时,单位为 Ω。										
	-80 10000	130或 266	。C、。F或	1=1°C、°F或	否	是	参数				
			Ω	Ω							

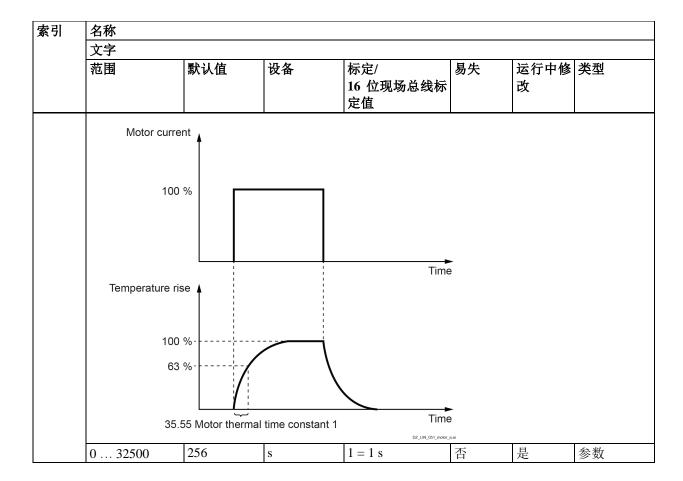
索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线标 定值	易失	运行中修 改	类型			
.13	Temperature 1	warning level		1	l					
	电机温度监控项	为能 1 的警告等 监控功能 1 的等	等级。 警告等级。在	E测量电机温度 1 超过	该等级时	,将产生警告	ቴ A491 Mo			
	注: 使用 PTC									
	-80 10000	110 或 230		$F$ 或 $1=1^{\circ}$ C、° F或 $\Omega$	否	是	参数			
.14	Temperature 1	AI source(温	度1的模拟	输入信号源)						
	电机温度监控功 指定 35.11 Tem 接 14.26 AI1 act	perature 1 sou		其拟输入。如果输入位于	于 I/O 扩月	<b>展模块上,</b> 使	用 Other 来			
	Other (其它);信号源选择。 0: Not selected (未选择);未使用。 1: AI1 actual value (模拟输入 1 的实际值);控制单元上的模拟输入 AI1。									
	2: AI2 actual v	value(模拟输		值);控制单元上的模	拟输入 AI	[2.				
	0 2	未选择	-	1 = 1	否	是	参数			
	0 = Klixon open 1 = Klixon close 注:可串联几句 0: Klixon open measured/estima 1: Klixon close 2: None (无): 3: DI1; 10.02.b 4: DI2; 10.02.b 5: DI3; 10.02.b 6: DI4; 10.02.b 7: DI5; 10.02.b 8: DI6; 10.02.b 11: DIO1; 11.0	i (Klixon 开路 d (Klixon 闭 klixon。 en (Klixon 闭 ed (Klixon 闭 未启用。监 500 DI delayed 501 DI delayed 502 DI delayed 503 DI delayed 504 DI delayed 505 DI delayed 505 DI delayed 505 DI delayed 505 DI delayed 505 DI delayed	子路); klixon 合); klixon 控 1 的 klixon status。 status。 status。 status。 status。 status。	游产生故障 4981 Motor ixon 开路。生成闭合。正常运行。n被禁止。	•					
	12: <b>DIO2</b> ; 11.0 19: <b>DIL</b> ; 10.02	b15 DI delaye	-		<b>.</b>					
	0 19	无		1 = 1	否	是	参数			
.22	<b>Temperature 2</b>			级)						
	电机温度监控项	力能 2 的故障等	等级 。							

索引	名称	名称										
<b>察</b> 引	文字											
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	<b>类</b> 型					
	ТОЩ	16 位现场总线标 改 定值										
	曲 96.02 Unit se	lection 选择单位	<u>V</u> . 0									
	注:使用PTC 位	传感器时,单位										
	-80 10000	130 或 266	°C、°F或 Ω	1=1°C、°F或Ω	否	是	参数					
35.23	Temperature 2	warning level	(温度 2 警告等	级)								
	定义电机温度出temperature 2。	电机温度监控功能 2 的警告等级。 定义电机温度监控功能 2 的警告等级。在测量电机温度 2 超过该等级时,将产生警告 A492 Motor temperature 2。 由 96.02 Unit selection 选择单位。										
	注:使用PTC f	传感器时,单位	Σ为Ω。									
	-80 10000	110 或 230	°C、°F或 Ω	1=1°C、°F或 Ω	否	是	参数					
35.24	Temperature 2	AI source (温)	_ <b> </b>	, (信号源)			ı					
	指定 35.21 Temperature 2 source 需要的模拟输入。如果输入位于 I/O 扩展模块上,使用 Other 来连接 14.26 AI1 actual value 等。 Other (其它);信号源选择。 0: Not selected (未选择);未使用。 1: AI1 actual value (模拟输入 1 的实际值);控制单元上的模拟输入 AI1。 2: AI2 actual value (模拟输入 2 的实际值);控制单元上的模拟输入 AI2。											
	0 2	未选择		1 = 1	否	是	参数					
35.25	Supervision 2 k	lixon source (	_ 监控 2 的 klixo	 n 信号源)	1 , ,	1	1					
	0 = Klixon open 1 = Klixon close 注:可串联几个 0: Klixon ope measured/estima 1: Klixon close 2: None (无); 3: DI1; 10.02.b 4: DI2; 10.02.b 5: DI3; 10.02.b 6: DI4; 10.02.b 7: DI5; 10.02.b 8: DI6; 10.02.b 11: DIO1; 11.00 12: DIO2; 11.00	(Klixon 开路) d(Klixon 闭合 klixon。 n(Klixon 开 ted。 d(Klixon 闭行 未启用。监控 00 DI delayed s 01 DI delayed s 02 DI delayed s 03 DI delayed s 04 DI delayed s 05 DI delayed s 2.b00 DIO dela 2.b01 DIO dela	on 开路,将产 。 路); klixon 闭合 2 的 klixon 被 tatus。 tatus。 tatus。 tatus。 tatus。 tatus。 yed status。									
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.		status	1 _ 1	禾	В	<b>全</b> 粉					
L	0 19	无	-	1 = 1	否	是	参数					

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线标 定值	易失	运行中修 改	类型				
35.50	Motor ambient temperature 1(电机环境温度 1)										
	电机热保护模型 1 的环境温度。										
	根据电机热保护模型定义电机的环境温度。										
	1 7 7	由 96.02 Unit selection 选择单位。									
	电机热保护	中模型根据参数 35.5	50 35.55 估算	算电机温度。如果电	見机在负载 F	曲线以上的	区域运行,电				
	机温度就会	於升高;如果在负载	<b>法曲线以下区域</b>	运行,温度就会降位	氏。						
	警告!	警告!									
	如果因灰尘	2、污垢等原因使得	身电机不能正确	冷却,则该模型不能	能保护电机	0					
	-80 1000	20 或 68	。C或。F	1 = 1° C 或° F	否	是	参数				

索引	名称										
<b>察</b> 引	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线标 定值	易失	运行中修 改	类型				
35.51	Motor load c	urve 1(电机负氧	<b>数曲线 1)</b>				l				
33.31	以 99.11 M1 电机负载曲约 在电机负载的 温。	电机热保护模型 1 的最大负载。以 99.11 M1 nominal current 的百分比形式,结合 35.52 Zero speed load 1 和 35.53 Break point 1 定义电机负载曲线。负载曲线使用电机热模型来估算电机温度。在电机负载曲线=100%时,最大负载等于 99.11 M1 nominal current 的值。较高的负载将使电机升温。 注:如果环境温度与 35.50 Motor ambient temperature 1 不同,负载曲线应该进行调整。 									
	35.52 Zero speed load 1  0 35.53 Break point 1 Motor speed										
	DZ LIN 051 motor aai										
	0.00 325.0	0 100.00	%	100 = 1 %	否	是	参数				
35.52	Zero speed lo	Cero speed load 1 (零速负载 1)									
	电机热保护模型 1 的零速负载。 以 99.11 M1 nominal current 的百分比形式,为电机负载曲线定义零速时的最大电机负载。参见 35.51 Motor load curve 1 和 35.53 Break point 1。如果电机安装了外部风机来加强冷却,则可以使用 更高的值。参见电机制造商的建议。										
	以 99.11 M1 35.51 Motor I	nominal current load curve 1 和 35	戏。 的百分比形 5.53 Break po	int 1。如果电机安装了							
	以 99.11 M1 35.51 Motor I	nominal current load curve 1 和 35 多见电机制造商的	戏。 的百分比形 5.53 Break po								
35.53	以 99.11 M1 35.51 Motor I 更高的值。 0.00 325.0 <b>Break point</b>	nominal current load curve 1 和 35 参见电机制造商的 0 100.00 1(分界点 1)	战。 的百分比形 5.53 Break po 勺建议。	int 1。如果电机安装了	外部风机	1来加强冷却	,则可以使用				
35.53	以 99.11 M1 35.51 Motor I 更高的值。参 0.00 325.0 <b>Break point</b> 电机热保护机 以 99.11 M1	nominal current load curve 1 和 35 参见电机制造商的 100.00 1 (分界点 1) 模型 1 的分界点。	战。 的百分比形 5.53 Break po 勺建议。 │% 的百分比形	int 1。如果电机安装了	外部风材 否 界点速度	L来加强冷却 □ 是	,则可以使用 参数				

索引 名称 文字 范围 默认值 设备 标定/ 易失 运行中修 类型 改 16 位现场总线标 定值 35.54 Motor nominal temperature rise 1(电机额定温升 1) 电机热保护模型1的温升。 定义当电机的负载达到 99.11 M1 nominal current 时电机,在 35.50 Motor ambient temperature 1以上 的温升。参见电机制造商的建议。 单位通过参数 96.02 Unit selection 进行选择。 Motor temperature 35.54 Motor nominal temperature rise 1 35.50 Motor ambient temperature 1 Time DZ\_LIN\_051\_motor\_a.ai 0 ... 10000 80 或 176 否 是 参数 35.55 Motor thermal time constant 1(电机热时间常数 1) 电机热保护模型1的电机热时间常数。 定义电机热保护模型的热时间常数。这是达到 63%的额定电机温度的时间。参见电机制造商的建 议。



索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线标 定值	易失	运行中修 改	类型				
35.58	Motor ambient	temperature	2(电机环境》	<b>温度 2</b> )							
	机温度就会升高 <b>警告!</b>	中模型定义电 lection 选择单 型根据参数 35 哥;如果在负	机的环境温度 4位。 .58 35.63 ft 载曲线以下区	。 古算电机温度。如果电 域运行,温度就会降( 确冷却,则该模型不能	氐。		区域运行,申				
	-80 1000	20 或 68	。C或。F		否	是	参数				
35.59	Motor load curv		1 1	1-1 C 5% 1	Н	Æ	多奴				
	电机热保护模型 2 的最大负载。以 42.08 M2 nominal current 的百分比形式,结合 35.60 Zero speed load 2 和 35.61 Break point 2 定义电机负载曲线。电机热保护模型会使用到负载曲线来估算电机温度。在电机负载曲线=100%时,最大负载等于 42.08 M2 nominal current 的值。较高的负载将使电机升温。 注:如果环境温度与 35.58 Motor ambient temperature 2 不同,负载曲线应该进行调整。    I = 27.05 Motor current										
	35.60 Zero spee		1 1 1								
	35.60 Zero spee	ed load 2			<b></b> ►						
	35.60 Zero spee		35.61 Brea	ak point 2	Motor spe	eed					
		ed load 2		·	DZ_LIN_051_m	otor_a.ai	会粉				
55.60	0.00 325.00	0 100.00	%	ak point 2			参数				
5.60	0.00 325.00 <b>Zero speed load</b> 电机热保护模型 以 42.08 M2 no 35.59 Motor load 使用更高的值。	o load 2 load 2 load 2 load 2 (零速负载 2 的零速负 cominal currend curve 2 和 3 参见电机制;	% <b> </b>	100 = 1 % 式,为电机负载曲线; nt 2。如果电机安装了	否 定义零速 定义零速 外部电机	が、点が 一是 対的最大电 风机来加强	机负载。参见 冷却,则可以				
35.60	0.00 325.00 <b>Zero speed load</b> 电机热保护模型 以 42.08 M2 no 35.59 Motor load 使用更高的值。 0.00 325.00	100.00 12 (零速负载 2 的零速负章 ominal currend curve 2 和 3 参见电机制: 100.00	% <b>₹2)</b> 载。 t 的百分比形: 5.61 Break poi	100 = 1 % 式,为电机负载曲线	DZ_UN_051_m 否 定义零速F	oto.a.s	机负载。参见				
35.60	0.00 325.00 <b>Zero speed load</b> 电机热保护模型以 42.08 M2 no 35.59 Motor load 使用更高的值。 0.00 325.00 <b>Break point 2</b> (电机热保护模型以 42.08 M2 no	100.00 12 (零速负载 2 的零速负数 cominal currend curve 2 和 3 参见电机制 100.00 (分界点 2)	%	100 = 1 % 式,为电机负载曲线; nt 2。如果电机安装了	下 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	財的最大电 风机来加强 是	机负载。参见冷却,则可以 参数				

索引 名称 文字 范围 默认值 设备 标定/ 易失 运行中修 类型 16 位现场总线标 改 定值 35.62 Motor nominal temperature rise 2 (电机额定温升 2) 电机热保护模型 2 的温升。 定义当电机的负载达到 42.08 M2 nominal current 时电机,在 35.58 Motor ambient temperature 2 以上 的温升。参见电机制造商的建议。 单位通过参数 96.02 Unit selection 进行选择。 Motor temperature 35.62 Motor nominal temperature rise 2 35.58 Motor ambient temperature 2 Time DZ\_LIN\_051\_motor\_a.ai 80 或 176 ° C 或 ° F | 1 = 1 ° C 或 ° F 否 是 0 ... 10000 参数 35.63 Motor thermal time constant 2(电机热时间常数 2) 电机热保护模型 2 的电机热时间常数。 定义电机热保护模型的热时间常数。这是达到 63%的额定电机温度的时间。参见电机制造商的建 议。 Motor current 100 % Temperature rise 100 % 63 % 35.63 Motor thermal time constant 2

索引	名称 文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总线标 定值	易失	运行中修 改	类型			
	0 32500	256	S	1 = 1  s	否	是	参数			

### 36 Load analyzer (负载分析器)

峰值和振幅记录仪设置。

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
36.01		<b> </b>				L	I.		
36.xx									
						•			

### 37 User load curve (用户负载曲线)

用户负载曲线的设置。

	<u> </u>								
索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
37.01			l						
			Ti-						
37.xx									
			T						

### 40 Process PID (进程 PID)

过程 PID 控制器的参数值。

名称						
文字						
范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
				•		
	文字	文字	文字	文字     数认值     设备     标定/       16 位现场     总线标定	文字     数认值     设备     标定/     易失       16 位现场     总线标定	文字     范围     默认值     设备     标定/     易失     运行中修       16 位现场     总线标定

### 42 Shared motion (2nd motor) (共享运动 (第二台电机))

第二台电机的配置。

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
42.01			I.	L						
42.xx										
			1							

### 44 Mechanical brake control(机械制动控制)

机械制动的配置。

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
44.01		•		•		I.			
44.xx									

## **45 Energy efficiency (能源效率)** 节能计算器设置。

	平明 以且。										
索引	名称										
	文字	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型				
15.01				<u> </u>   <u> </u>							
		<b>,</b>	1	1	1	1					
45.xx											
			TI .		T						

## 46 Monitoring/Scaling settings(监控/标定设置) 速度监控设置、信号滤波和通用标定设置。

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定	易失	运行中修 改	类型			
46.01	M1 amond and in		\	值						
40.01	电机 1 的速度标以 rpm为单位,信中的 20000。46.01 M1 speeds M1 maximum sp参见 46.02 M1 s 46.01 M 4 4 30.12 maximum 注: - 如果通过上 项 速度单位的 调试提示: - 把 46.01 M1 对值。 - 把 99.14 M1 - 把 30.11 M1	为所有速度相关参数设 scaling 在值>0 rpm 时有 peed 的最大绝对值。 speed scaling actual。 1 speed scaling > 0.00 — 6.01 M1 speed scaling —	b置 16 位标效。在值为 数。在值为 ) 读写速度 ).11 M1 min 置为电机 1 2 M1 maxir	50 rpm 时,采 —— 46.02 M1 s —— 46.02 M1 s 5F_880_027_s 套,需设置 46.0 imum speed 和 的基本速度。 num speed 设置	用 30.11 M speed actu peed scaling_a.ai 01 M1 speed 30.12 M1 引力士最大	M1 minimums  al  maximum sp  速度。	speed和 30.12 peed的最大绝			
46.02	M1 speed scalin	ng actual(电机 1 速度等	<b>上际标定值</b>	)		•				
	电机 1 速度的实际标定值和加速/减速斜率。以 rpm 为单位,显示所有速度相关参数设置 16 位标定值。标定值相当于现场总线或主机-从机通信中的 20000。参见 46.01 M1 speed scaling。定义加速/减速斜率。参见 23.12 Acceleration time 1 和 23.13 Deceleration time 1。因此,加速和减速斜坡时间与 46.02 M1 speed scaling actual 相关,与 30.11 M1 minimum speed 或 30.12 Maximum speed 无关。									
	0 30000	-	rpm	1 = 1  rpm	是	否	信号			
46.03	电机 1 的转矩标以 99.02 M1 no	<b>ng(电机 1 转矩标定值</b> 示定值。 ominal torque 的百分比用 战或主机-从机通信等中的	<b>彡式,设置</b>	所有转矩相关	参数的 16	位标定值。	设置的标定值			

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
	0.00 325.00	100.00	%	参见 46.04	否	是	参数		
46.04	M1 torque scaling actual	(电机1转矩实)	示标定值)	ı					
	电机 1 的实际转矩标定值	1.							
	以 99.02 M1 nominal toro					直。标定值	相当于现场总		
	线或主机-从机通信等中								
	可在 99.02 M1 nominal to	rque 中查看以 Nr	n 或 lb ft 🧦	为单位的电机	L1额定转矩	巨。			
	0.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号		

索引	名称										
21.41	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型				
		NY ( ) ( )	~ д	16 位现场	370	改					
				总线标定							
				值							
46.06	Speed reference	zero scaling(速度给)	定值零标定	值)							
	对应于最小现场总线给定值的速度。										
	定义与从现场总线收到的零给定值对应的速度。例如,对于设置 500,现场总线给定值范围 0.										
	20000 与速度范围 500 46.02 M1 speed scaling actual 对应。										
	注:此参数仅针对 ABB 变流器通讯配置文件有效。										
	0 30000	0	rpm	参见 46.02	否	是	参数				
46.11	Filter time motor speed (电机转速滤波时间)										
Ī	电机转速反馈源										
Ī		or speed filtered \ 01.02									
		er speed filtered \ 01.05	Encoder 1 sp	eed filtered 和	01.06 En	coder 2 speed t	filtered 的滤波				
	时间常数。										
							25 W.				
4.5.4.5	0 32500	500	ms	1 = 1  ms	否	是	参数				
46.13	Filter time motor torque(电机转矩滤波时间)										
	电机转矩信号的滤波时间常数。 01.17 Motor torque filtered 的滤波时间常数。用于 EMF 控制器和 EMF 前馈。										
			<u>常数。用于</u>				T				
	0 32500	1000	ms	1 = 1  ms	否	是	参数				
46.14	Filter time power output (功率输出滤波时间)										
	输出功率信号的滤波时间常数。										
	信号 01.24 Output power in kW 的滤波时间常数。										
	0 32500	500	ms	1 = 1  ms	否	是	参数				
46.21	At speed hysteresis(速度设定点滯后)										
	速度控制中设定点指示的等级。										
	为速度控制变流器定义设定点等级。										
	在 22.01 Speed reference unlimited 和 90.01 Motor speed for control 之间的绝对差值在 46.21 At speed										
	hysteresis 以内时,变流器设置 06.15.b08 Main status word。										
	↑90.01 Motor speed for control (rpm)										
	$\frac{1}{1}$ 22.01 + 46.21 (rpm)										
	At setpoint 06.15.	b08 Main status word = 1	22.01 S <sub>I</sub>	oeed reference ur	nlimited (rp	om)					
		ļ	22.01 - 4	46.21 (rpm)							
			⊥ 0 rpm	SF 880	_027_speed scali	ing a.ai					
	0.00 30000.0	0 20.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数				
46.23		 resis(转矩设定点滯后			* *						
		E点指示的等级。									
		元器定义设定点等级。 ·									
Ì		reference 4 和 01.17 Me	otor torque f	iltered 之间的约	色对差值	在 46.23 At to	rque hysteresis				
1	_	异设置 06.15.b08 Main s	_				-				

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
		<b>A</b>	01.17 Moto	r torque filtered	(%)				
		, -	- 26.73 + 46	5.23 (%)					
	At setpoint 06.15.b08 Main s	tatus word = 1 {	- 26.73 Tor	que reference 4	(%)				
		1 +	26.73 - 46.23 (%)						
	L 0 % SF_880_027_speed scaling_a.ai								
	0.00 325.00	10.00	%	参见 46.04	否	是	参数		
46.31	Above speed level(高于	速度等级)							
	速度等级设置。 定义一个速度等级。在 status word 2。 注: 通过 46.31 Above sp 的两套比例增益和积分时	eed level,可自对 时间之间自动切换	力在速度翁 。参见23	4坡的两套加	速/减速时间	<b></b> 司之间,或	在速度控制器		
	controller set selection = S	•	ed error。						
	0.00 30000.00	1500.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数		
46.33	Above torque level(高于	<del>「转</del> 矩等级)							
	转矩等级设置。 定义一个转矩等级。在 01.17 Motor torque filtered 超过该等级时,变流器设置 06.17.b10 Drive stat word 2。								
	0.00 325.00	300.00	%	参见 46.04	否	是	参数		

### 47 Data storage (数据存储)

使用其他参数源和目标设置可以读写的数据存储参数。

**注:** 不同的数据类型对应于不同的存储参数。整数型存储参数 47.11 ... 47.28 不能用作其它参数的信号源。没有 **Other** (**其它**); 可选择信号源。

索引	名称	名称								
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
47.01	Data storage 1 real32(32 位实型数据存储 1)									
	数据存储参数 1。									
	存储参数 47.01 47.08:									
	- 是可用于其它参数的	的信号源值的 32 位	三实数(浮	点),比如 C	ther;source	$selection {\scriptstyle \circ}$				
	- 可用作接收的 16 位	数据的目标。参见	参数组6	2 D2D and DI	DCS receive	e data。				
	- 可用作发送的 16 位	数据的信号源。参	见参数组	61 D2D and	DDCS trans	smit data。				
	- 标定和范围由参数4	17.31 47.38 定义	. 0							
	本数据存储参数是保留类型。在变流器断电时,其值将被保存。因此,它不会丢失它的值。									

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
	参见 47.31	0.000	-	参见 47.31	否	是	参数			
47.02	Data storage 2 real32 数据存储参数 2。		居存储 2)							
	参见 47.01 Data stora			1	Ι.	T_	T			
	参见 47.32	0.000	-	参见 47.32	否	是	参数			
47.03	Data storage 3 real32 数据存储参数 3。 参见 47.01 Data stora	ge 1 real32。	居存储 3) ————————————————————————————————————				Co Mil			
	参见 47.33	0.000	-	参见 47.33	台	是	参数			
47.04	Data storage 4 real32 数据存储参数 4。 参见 47.01 Data storag 参见 47.34		居存储 4) ————————————————————————————————————	参见 47.34	否	是	参数			
47.05	Data storage 5 real32		 居存储 5)	2 / 2   111						
	数据存储参数 5。 参见 47.01 Data stora 参见 47.35	ge 1 real32。	-	参见 47.35	否	是	参数			
47.06	Data storage 6 real32	(32位实型数据	居存储 6)	<b>.</b>		1	ı			
	数据存储参数 6。 参见 47.01 Data stora 参见 47.36	ge 1 real32。	-	参见 47.36	否	是	参数			
47.07	Data storage 7 real32		 民存储 7)	376 17.50	Н	, C	2 3			
	数据存储参数 7。 参见 47.01 Data stora 参见 47.37		-	参见 47.37	否	是	参数			
47.08	Data storage 8 real32	(32位实型数据	居存储 8)							
	数据存储参数 8。									
	参见 47.38	0.000	-	参见 47.38	否	是	参数			
47.11	Data storage 1 int32         数据存储参数 9。         32 位整数。	(32 位整型数据	存储 1)							
	-2147483648 2147483647	0	-	-	否	是	参数			
47.12	Data storage 2 int32	(32 位整型数据	存储 2)							
	数据存储参数 10。 32 位整数。		T	T	ſ	1	Γ			
	-2147483648 2147483647	0	-	-	否	是	参数			

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
47.13	Data storage 3 int32 (3:	2位整型数据存储	3)	<u> </u>						
	数据存储参数 11。 32 位整数。									
	-2147483648 2147483647	0	-	-	否	是	参数			
47.14	Data storage 4 int32(32 位整型数据存储 4)									
	数据存储参数 12。 32 位整数。									
	-2147483648 2147483647	0	-	-	否	是	参数			
47.15	Data storage 5 int32 (3	2位整型数据存储	5)							
	数据存储参数 13。 32 位整数。									
	-2147483648 2147483647	0	-	-	否	是	参数			
47.16	Data storage 6 int32 (3	2位整型数据存储	6)							
	数据存储参数 14。 32 位整数。									
	-2147483648 2147483647	0	-	-	否	是	参数			
47.17	Data storage 7 int32 (3:	2位整型数据存储	7)							
	数据存储参数 15。 32 位整数。									
	-2147483648 2147483647	0	-	-	否	是	参数			

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型				
47.18	Data storage 8 int32 (32 位整型数据存储 8)         数据存储参数 16。         32 位整数。										
	-2147483648 2147483647	0	-	-	否	是	参数				
47.21	Data storage 1 int16 (数据存储参数 17。	(16 位整型数据	存储 1)								
	16 位整数。 -32768 32767	0	-	1 = 1	否	是	参数				
47.22	Data storage 2 int16         数据存储参数 18。         16 位整数。	_	存储 2)								
	-32768 32767	0	-	1 = 1	否	是	参数				
47.23	Data storage 3 int16 位数据存储参数 19。 16 位整数。 -32768 32767	16 位整型剱佑		1 = 1	否	是	参数				
47.24	Data storage 4 int16 数据存储参数 20。 16 位整数。 -32768 32767	(16 位整型数据	存储 4)	1 = 1	否	是	参数				
47.25	Data storage 5 int16 (数据存储参数 21。 16 位整数。 -32768 32767	(16 位整型数据	存储 5)	1 = 1	否	是	参数				
47.26	Data storage 6 int16 数据存储参数 22。 16 位整数。 -32768 32767	(16 位整型数据	存储 6)	1 = 1	否	是	参数				
47.27	Data storage 7 int16         数据存储参数 23。         16 位整数。	(16 位整型数据	存储 7)								
47.28	-32768 32767 <b>Data storage 8 int16</b> 数据存储参数 24。	0 ( <b>16 位整型数据</b>	存储 8)	1 = 1	否	是	参数				
	16 位整数。 -32768 32767	0	-	1 = 1	否	是	参数				
47.31	Data storage 1 real32	type(32 付金型	型数据存储 1	)	1	1	I.				

索引	名称											
	文字	T			Ī	ľ						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型					
				16 位现场		改						
				总线标定								
				值								
		ge 1 real32 的数据类型										
		storage 1 real32 的标定				「用途时,将位	更用标定:					
	- 接收 16 位数据。参见参数组 62 D2D and DDCS receive data。											
	- 发送 16 位数据。参见参数组 61 D2D and DDCS transmit data。											
		0: Unscaled (未标定); 仅用于数据存储。范围: -2147483.264 2147473.264。										
	1: Transparent (映射);标定: 1 = 1。范围: -32768 32767。											
	2: General (通用);标定: 100 = 1。范围: -327.68 327.67。											
	3: <b>Torque (转矩)</b> ;由 46.04 M1 torque scaling actual 定义标定。范围: -325.00 325.00。											
		4: <b>Speed (速度)</b> ;由 46.02 M1 speed scaling actual 定义标定。范围: -30000.00 30000.00。										
	5: <b>Current</b> ( <b>电流</b> ); 标定值的形式为 99.11 M1 nominal current 的百分比: 100 = 1 %。范围: 325.00 325.00。											
	0 5	未标定	-	1 = 1	否	是	参数					
47.32		0 5										
	47.02 Data storage 2 real32 的数据类型。											
		storage 2 real32 的标定		兒 47.31 Data	storage 1	real32 type.						
	0 5	未标定	-	1 = 1	否	是	参数					
7.33	Data storage 3 i	real32 type(32 位实型	数据存储3	)		u.						
	47.03 Data storage 3 real32 的数据类型。 定义 47.03 Data storage 3 real32 的标定和范围。参见 47.31 Data storage 1 real32 type。											
	定义 47.03 Data	storage 3 real32 的标定	和范围。参	兒 47.31 Data	storage 1	real32 type。						
	0 5	未标定	-	1 = 1	否	是	参数					
<b>17.34</b>	Data storage 4 i	real32 type(32 位实型	数据存储 4	)								
	47.04 Data storage 4 real32 的数据类型。											
	定义 47.04 Data storage 4 real32 的标定和范围。参见 47.31 Data storage 1 real32 type。											
	0 5	未标定	-	1 = 1	否	是	参数					
<b>17.35</b>	Data storage 5 i	real32 type(32 位实型	数据存储 5	)								
	47.05 Data storage 5 real32 的数据类型。											
	定义 47.05 Data	storage 5 real32 的标定	和范围。参	兒 47.31 Data	storage 1	real32 type。						
	0 5	未标定	-	1 = 1	否	是	参数					
47.36	Data storage 6 1	real32 type(32 位实型	数据存储 6	)								
	47.06 Data stora	ge 6 real32 的数据类型	0									
	定义 47.06 Data	storage 6 real32 的标定	和范围。参	兒 47.31 Data	storage 1	real32 type。						
	0 5	未标定	-	1 = 1	否	是	参数					
17.37	Data storage 7 i	real32 type(32 位实型	数据存储 7	)								
	47.07 Data stora	ge 7 real32 的数据类型	0									
	定义 47.07 Data	storage 7 real32 的标定	和范围。参	兒 47.31 Data	storage 1	real32 type。						
	0 5	未标定	-	1 = 1	否	是	参数					
17.38	Data storage 8 real32 type(32 位实型数据存储 8)											
	47.08 Data stora	ge 8 real32 的数据类型	0									
	定义 47.08 Data	storage 8 real32 的标定	和范围。参	兒 47.31 Data	storage 1	real32 type.						

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
	0 5	未标定	-	1 = 1	否	是	参数

## **49 Panel port communication(控制盘端口通讯)** 变流器控制盘端口的通讯设置。

名称									
文字									
范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
Node ID number (	节点 ID 编号)	l .		I.	l				
定义变流器节点 ID	。连接到网络的所					参数			
Baud rate (波特率)	)	l .	1	I.	1				
定义控制盘/PC 工具 0: 9.6 kbps; 9.6 kbit 1: 38.4 kbps; 38.4 k 2: 57.6 kbps; 57.6 k 3: 86.4 kbps; 86.4 k 4: 115.2 kbps; 115.2 5: 230.4 kbps; 230.4 6: 460.8 kbps; 460.8 7: 921.6 kbps; 921.0 0 7	bit/s。 bit/s。 bit/s。 bit/s。 bit/s。 kbit/s。 kbit/s。 kbit/s。 kbit/s。 kbit/s。 kbit/s。 kbit/s。 land land land land land land land land		1=1	否 訓母/PC	上	参数			
		action中压力	又可约开刊红	刊益/FC _	工兵进机公人	时延时。			
0 32500	1000	ms	1 = 1 ms	否	是	参数			
Communication loss	action(通讯丢失	<b>大操作)</b>							
选择控制盘/PC 工具 0: No action (无动 1: Fault (故障); tool link communicat 会发生。	通讯丢失时变流转 <b>作)</b> ; 无,禁止通 根据 31.13 Fault s tion,同时电机停	器的反应。 讯丢失功能。 stop mode co 止。只有在点	ommunication, 人控制盘/PC I	具(本	地模式)控制	变流器时,才			
	文字           范围           Node ID number (           控制盘/PC 工具链接定义变流器节点 ID           注:对网络中的变流           1 32           Baud rate (波特率)           控制盘/PC 工具的链定义控制盘/PC 工具的链定义控制盘/PC 工具           3: 86.4 kbps; 9.6 kbit           1: 38.4 kbps; 38.4 k           2: 57.6 kbps; 57.6 k           3: 86.4 kbps; 86.4 k           4: 115.2 kbps; 115.2           5: 230.4 kbps; 230.4           6: 460.8 kbps; 921.6           0 7           Communication loss           控制盘/PC 工具链接定义在执行 49.05 C           讯链接未能更新消息           0 32500           Communication loss           控制盘/PC 工具链接选择控制盘/PC 工具           0: No action (无动           1: Fault (故障);           tool link communication           点发生。	文字         范围         默认值           Node ID number (节点 ID 编号)         控制盘/PC 工具链接的节点 ID 编号。定义变流器节点 ID。连接到网络的序注: 对网络中的变流器,建议为备用 1 32         1           Baud rate (波特率)         控制盘/PC 工具的链接速度。定义控制盘/PC 工具的链接速度。定义控制盘/PC 工具的链接传输率。0: 9.6 kbps; 9.6 kbit/s。1: 38.4 kbps; 38.4 kbit/s。2: 57.6 kbps; 57.6 kbit/s。3: 86.4 kbps; 86.4 kbit/s。5: 230.4 kbps; 86.4 kbit/s。5: 230.4 kbps; 230.4 kbit/s。6: 460.8 kbps; 460.8 kbit/s。7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。0 7         230.4 kbps           Communication loss time (通讯丢失超时。定义在执行 49.05 Communication loss 讯链接未能更新消息时,开始计时。0 32500         1000           Communication loss action (通讯丢失的作。选择控制盘/PC 工具链接的通讯丢失动作。选择控制盘/PC 工具链接的通讯丢失动作。选择控制盘/PC 工具链接的通讯丢失时变流线0: No action (无动作);无,禁止通1: Fault (故障);根据 31.13 Fault tool link communication,同时电机停会发生。	文字         范围         默认值         设备           Node ID number (节点 ID 编号)         控制盘/PC 工具链接的节点 ID 编号。定义变流器节点 ID。连接到网络的所有变流器必注: 对网络中的变流器,建议为备用/替代变流器 1 32         1         -           Baud rate (波特率)         拉制盘/PC 工具的链接速度。定义控制盘/PC 工具的链接速度。定义控制盘/PC 工具的链接传输率。         0: 9.6 kbps; 9.6 kbit/s。         1: 38.4 kbps; 38.4 kbit/s。         3: 86.4 kbps; 9.6 kbit/s。         3: 86.4 kbps; 38.4 kbit/s。         4: 115.2 kbps; 115.2 kbit/s。         5: 230.4 kbps; 230.4 kbit/s。         6: 460.8 kbps; 460.8 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         7: 921.6 kbps; 921.6 kbit/s。         9: 0 7         1: 7	XXX	The communication loss time (通讯丢失时间)	Type			

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定	易失	运行中修 改	类型				
	值										
	PC工具进行控制,也会警告! 确保能够在通讯中断的。 3: Last speed(最近一把速度保持在变流器之管告! 确保能够在通讯中断的。 4: Speed reference saft communication,并把速警告! 确保能够在通讯中断的。	情况下安全地继续 <b>次的速度)</b> ; 将产 前运行时的速度。 情况下安全地继续 <b>E(安全速度给</b> 度设置为 22.46 Sp	生警告 A7 该速度取 运行。 定值); peed refere	决于用 850 m 将产生警告	ns 的低通源 · A7EE C	虑波器的速度	度反馈速度。				
	0 4	无动作	-	1 = 1	否	是	参数				
49.06	Refresh settings(刷新设置)										
	控制盘/PC工具链接的通										
	应用参数 49.01 49.05										
	注:刷新可能会导致通			变流器。							
	0: <b>Done</b> (完成); 0, ī										
	1: <b>Refresh</b> (刷新);1,	刷新多数 49.01 . Done	49.05。	1 = 1	是	是	参数				
	U I	Done	-	1 – 1	疋	疋	<b>少</b>				

### 50 Fieldbus adapter (FBA) (现场总线适配器 (FBA)) 现场总线通讯配置。

	名称						
索引	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	米刑
	   AG 134		収金	16 位现场		改1) 中修	<del>父</del>
				总线标定		以	
				位			
50.01	FBA A enable(允许	 中现场总线话配器	Δ)	<u>  III.</u>			
20102	允许/禁止现场总线		117				
	允许/禁止变流器和		う 间的通讯	<b>并</b> 指完适配	哭在插粬	1 括横3	由的位置
	0: <b>Disable</b> (禁止)					1 1田7日 ラ	1.11.11.11.11.11.11.11.11.11.11.11.11.1
	1: Option slot1 (发					涌讯。话配	器位于插槽 1
	中。	311 JH 16 17 , 70 11	<b>∠</b> /// HI 1/11/U		11 ~ 111		HI 17 1 1H 1H 1
	2: Option slot2 (发	<b>先件插槽 2)</b> : 允许	变流器和现	场总线适配器	A之间的	通讯。适配	器位于插槽 2
	中。		JCVIORA I. JC	74.6.12 HP			4 4414 -
	3: Option slot3 (发	<b>选件插槽 3)</b> :允许	变流器和现	场总线适配器	A之间的	通讯。适配	器位于插槽 3
	中。	_,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,		,, ,			
	03	Disable	-	1 = 1	否	否	参数
50.02	FBA A comm loss fu	ınc(现场总线适图	2器 A 通讯表	 長失功能)		- I	I .
	现场总线适配器 A I						
	选择现场总线通讯		应。				
	0: No action (无对						
	1: Fault(故障)				ation,将方	产生故障	7510 FBA A
	communication, 同						
	2: Warning (警告	); 将产生警告 A	7C1 FBA A	communication	ı。即使现:	场总线没有	进行控制,也
	会发生。						
	警告!						
	确保能够在通讯中的	断的情况下安全地:	继续运行。				
	3: Last speed (最)						度保持在变流
	器之前运行的速度。	该速度取决于用	850 ms 的低	通滤波器的速	度反馈速度	度。	
	警告!						
	确保能够在通讯中的						
	4: Speed reference			生警告 A7C1	FBA A co	mmunication	nn,并把速度
	设置为 22.46 Speed	reference safe 中定	义的值。				
	<b>警告!</b>	KA BUTTANI	/い (ナ)ー /一				
	确保能够在通讯中图						テ 4L 上L II 文: - コ 5 1 C
	5: Fault always (5						生 故障 7510
	FBAA communication		。即便现场.		1	1	会 业
<b>-</b> 0.04	05	无动作	-	1 = 1	否	是	参数
50.03	FBA A comm loss ti		這配器 A 迪	讯去失超时)			
	现场总线适配器AI		1 . 0 . 0 . 11	-1 11 . V2 17 . V	・ハマッ・イ		VI VZ V- KA I-A I.
	定义在执行 50.02 F		unc 中定义的	动作前	线通讯去	失的延时。	当通讯链接未
	能更新消息时,开始			1		1	Laur
	0 32500	300	ms	1 = 1  ms	否	是	参数
50.04	FBA A ref1 type (男	见场总线适配器 A	给定值1的	类型)			

	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值		运行中 改	修 类型		
	现场总线适配器	 A 给定值 1 的类型。		<u>  IPE</u>					
		PLC)发送给现场总	线适配器A	的 03.05 FBA	A referer	ice 1 的类型	和标定值。		
		);根据输入给定值所							
		用 Transparent 设置。							
	参数	•	Au	to type and so	aling (	自动类型和	标定)		
	22.11 Speed re	eference 1 source	速	<u> </u>					
22.12 S 23.32 I 26.11 T 26.12 T 27.22 G 28.18 I 28.20 I 28.29 I	22.12 Speed r	eference 2 source							
	23.32 Direct s	23.32 Direct speed reference							
		reference 1 source	转	矩					
		reference 2 source							
		reference source	电						
		ference source	通	甲					
		oltage correction sourc	e						
	28.29 Flux co	rrection source							
	28.29 Flux correction source								
	1: Transparent	(映射): 不采用标题	È.						
	_	(映射);不采用标题用);标定 100=1(图		小数)的通用	给定值。				
	2: General (通	<b>用)</b> ; 标定 100=1(艮	『整数和两位						
	2: General (通 3: Torque (转知	用); 标定 100=1(艮 拒); 由 46.04 M1 toro	『整数和两位 que scaling ac	tual 定义标定					
	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度	用); 标定 100=1(艮 桓); 由 46.04 M1 toro 〕; 由 46.02 M1 spee	P整数和两位 que scaling ac d scaling actu	tual 定义标定 al 定义标定。	0				
	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度	用); 标定 100=1(艮 拒); 由 46.04 M1 toro	P整数和两位 que scaling ac d scaling actu	tual 定义标定 al 定义标定。	0		参数		
05	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度 5: Current (电 05	用); 标定 100=1(艮 巨); 由 46.04 M1 toro ); 由 46.02 M1 spee 流); 标定值为 99.11	P整数和两位 que scaling ac d scaling actu M1 nominal -	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1=1	。 比: 100	O = 1 % .	参数		
05	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度 5: Current (电 05 FBA A ref2 type	用); 标定 100=1(思 更); 由 46.04 M1 toro (); 由 46.02 M1 spee 流); 标定值为 99.11 自动	P整数和两位 que scaling ac d scaling actu M1 nominal -	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1=1	。 比: 100	O = 1 % .	参数		
05	2: General (通 3: Torque (转线 4: Speed (速度 5: Current (电 05 FBA A ref2 type 现场总线适配器	用); 标定 100=1(思 巨); 由 46.04 M1 toro (); 由 46.02 M1 spee 流); 标定值为 99.11 自动 (现场总线适配器 A	P整数和两位 que scaling act d scaling actu M1 nominal - 给定值2的	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1=1 <b>类型)</b>	。 )比: 100  否	)=1%。			
05	2: General (通 3: Torque (转线 4: Speed (速度 5: Current (电 05 FBA A ref2 type 现场总线适配器	用); 标定 100=1(图 包); 由 46.04 M1 tore ); 由 46.02 M1 spee 流); 标定值为 99.11 自动 (现场总线适配器 A A 给定值 2 的类型。 PLC)发送给现场总	P整数和两位 que scaling act d scaling actu M1 nominal - 给定值2的	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1=1 <b>类型)</b>	。 )比: 100  否	)=1%。			
05	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度 5: Current (电 0 5 FBA A ref2 type 现场总线适配器 选择主机 (比如	用); 标定 100=1(图 包); 由 46.04 M1 tore ); 由 46.02 M1 spee 流); 标定值为 99.11 自动 (现场总线适配器 A A 给定值 2 的类型。 PLC)发送给现场总	P整数和两位 que scaling act d scaling actu M1 nominal - 给定值2的	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1=1 <b>类型)</b>	。 )比: 100  否	)=1%。			
	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度 5: Current (电 05 FBA A ref2 type 现场总线适配器 选择主机 (比如 50.04 FBA A ref1 05	用); 标定 100=1(图 更); 由 46.04 M1 toro (5); 由 46.02 M1 spee 流); 标定值为 99.11 自动 (现场总线适配器 A A 给定值 2 的类型。 PLC)发送给现场总 type。	P整数和两位que scaling actude scaling actude M1 nominal - 给定值2的。	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1 = 1 类型) 的 03.06 FBA	。 注: 100 否 A referen	) = 1 %。 是 ace 2 的类型	和标定值。		
	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度 5: Current (电 0 5 FBA A ref2 type 现场总线适配器 选择主机 (比如 50.04 FBA A ref1 0 5 FBA A actual 1 t	用); 标定 100=1(思 更); 由 46.04 M1 toro (); 由 46.02 M1 spee 流); 标定值为 99.11 自动 (现场总线适配器 A A 给定值 2 的类型。 PLC)发送给现场总 type。 自动	P整数和两位que scaling actude scaling actude M1 nominal - 给定值2的。	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1 = 1 类型) 的 03.06 FBA	。 注: 100 否 A referen	) = 1 %。 是 ace 2 的类型	和标定值。		
	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度 5: Current (电 0 5 FBA A ref2 type 现场总线适配器 选择主机 (比如 50.04 FBA A ref1 0 5 FBA A actual 1 t 现场总线适配器	用); 标定 100=1(思 更); 由 46.04 M1 tore ); 由 46.02 M1 spee 流); 标定值为 99.11 自动 (现场总线适配器 A A 给定值 2 的类型。 PLC)发送给现场总 type。 自动 ype(现场总线适配器 A 实际值 1 的类型。	P整数和两位 que scaling actu d scaling actu M1 nominal - 给定值 2 的 线适配器 A - 器 A 实际值 1	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1=1 <b>类型)</b> 的 03.06 FBA 1=1 ( <b>的类型</b> )	。 古 A referen	)=1%。 是 ace 2的类型 是	和标定值。		
05	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度 5: Current (电 0 5 FBA A ref2 type 现场总线适配器 选择主机 (比如 50.04 FBA A ref1 0 5 FBA A actual 1 t 现场总线适配器 选择由现场总线	用); 标定 100=1(思 更); 由 46.04 M1 tore ); 由 46.02 M1 spee 流); 标定值为 99.11 自动 (现场总线适配器 A A 给定值 2 的类型。 PLC)发送给现场总 type。 自动 (现场总线适配器 A 本 A 给定值 2 的类型。 及送给现场总 其实的。	P整数和两位 que scaling actu d scaling actu M1 nominal - 给定值 2 的 线适配器 A - 器 A 实际值 [(比如 PLC	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1 = 1 类型) 的 03.06 FBA 1 = 1 l <b>的类型)</b>	。 ↑比: 100 否 A referent 否	) = 1 %。 是 ace 2 的类型 是 信号源和标	和标定值。参数定。		
	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度 5: Current (电 0 5 FBA A ref2 type 现场总线适配器 选择主机 (比如 50.04 FBA A ref1 0 5 FBA A actual 1 t 现场总线适配器 选择由现场总线	用); 标定 100=1(思 更); 由 46.04 M1 tore ); 由 46.02 M1 spee 流); 标定值为 99.11 自动 (现场总线适配器 A A 给定值 2 的类型。 PLC)发送给现场总 type。 自动 ype(现场总线适配器 A 实际值 1 的类型。	P整数和两位 que scaling actu d scaling actu M1 nominal - 给定值 2 的 线适配器 A - 器 A 实际值 [(比如 PLC	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1 = 1 类型) 的 03.06 FBA 1 = 1 l <b>的类型)</b>	。 ↑比: 100 否 A referent 否	) = 1 %。 是 ace 2 的类型 是 信号源和标	和标定值。参数定。		
	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度 5: Current (电 0 5 FBA A ref2 type 现场总线适配器 选择主机 (比如 50.04 FBA A ref1 0 5 FBA A actual 1 t 现场总线适配器 选择由现场总线	用);标定 100=1(图	P整数和两位 que scaling actu d scaling actu M1 nominal - 给定值 2 的 线适配器 A - 器 A 实际值 [(比如 PLC	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1 = 1 类型) 的 03.06 FBA 1 = 1 l <b>的类型)</b>	。 ↑比: 100 否 A referent 否	) = 1 %。 是 ace 2 的类型 是 信号源和标	和标定值。参数定。		
	2: General (通 3: Torque (转转 4: Speed (速度 5: Current (电 0 5 FBA A ref2 type 现场总线适配器 选择主机 (比如 50.04 FBA A ref1 0 5 FBA A actual 1 t 现场总线适配器 选择由现场总线 0: Auto (自动) 对个别设置,参	用);标定 100=1(图	P整数和两位que scaling actu d scaling actu M1 nominal - 给定值 2 的。 然线适配器 A - 器 A 实际值 1 [(比如 PLC 定将遵循由 5	tual 定义标定 al 定义标定。 current 的百分 1=1 类型) 的 03.06 FBA 1=1 b <b>的类型)</b> ) 的实际值 1 0.04 FBAA rei	。 ↑比: 100 否 A referent 否 が类型// f1 type 遊	) = 1 %。 是 ace 2 的类型 是 信号源和标 是择的给定值	和标定值。 参数 定。 <b>1</b> 的类型。		

3ADW000474R0121 DCS880 固件手册 cn a

3: Torque (转矩); 01.17 Motor torque filtered 被作为实际值 1 发送。由 46.04 M1 torque scaling

4: Speed (速度); 01.01 Used motor speed filtered 被作为实际值 1 发送。由 46.02 M1 speed scaling

5: Current (电流); 27.05 Motor current 被作为实际值 1 发送。标定为 99.11 M1 nominal current 的

位标定 100 = 1 (即整数和两位小数)。

actual 定义标定。

actual 定义标定。

百分比:

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型		
				16 位现场		改			
				总线标定					
				值					
	6: Position (位置);电	机位置被作为实际	示值 1 发送	送。参见 90.0	6 Motor po	sition scaled	l <sub>o</sub>		
	0 6	自动	-	1 = 1	否	是	参数		
50.08	FBA A actual 2 type (现	场总线适配器 A	实际值 21	的类型)					
	现场总线适配器A实际值	直2的类型。							
	选择由现场总线适配器。	A 发送给主机(と	比如 PLC)	的实际值 2	的类型/信	号源和标定	50.07		
	FBAA actual 1 type.								
	0 6	自动	-	1 = 1	否	是	参数		
50.09	FBA A SW transparent source(现场总线适配器 A 状态字的映射信号源)								
	现场总线适配器A状态字的映射信号源。								
	当现场总线适配器设置为	与映射通讯配置文	件时(比	如通过其在	51 组参数	中的配置)	,状态字的信		
	号源。需使用的参数取得	央于现场总线。							
	Other(其它); 信号源法	选择,比如 06.15	Main Statı	us Word。					
	0: Not selected (未选择	);没有选择信号	<b>-</b> 源。						
	0 0	未选择	-	1 = 1	否	是	参数		

索引											
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	米刑				
	। १८८ चित्र	秋火压	以田	16 位现场	勿入	改	大生				
				总线标定		LIX.					
				位							
50.10	FRA A act1 transn	 parent source(现场	 总线话配器		 的映射信						
		A实际值1的映射信		WANGE	H 4 1/2 (24 )	1 3 6/31 /					
		A actual 1 type = Tra		Canaral H 🖽	抽场台约	よ活配界 Λ 岩·	送於宝和 (臣				
	如 PLC)的实际值		insparent =x	Octional H <sub>1</sub> , III	1701701000	及但此能不及。	<b>公</b> 用工机(凡				
		言号源选择,比如来	白笹—组参	数的值							
		<b>未选择)</b> ; 没有选择		X111円。							
	00	未选择	-	1 = 1	否	是	参数				
50.11		oarent source(现场	<b>总线活配</b> 器				<i>9</i> ×				
30.11		A实际值2的映射信		A的关例但2	H 2 H/C 203   E	1 7 WA /					
		A actual 2 type = Tra		Canaral Ht H	扣拐出	上迁而界 4 七	送炒土却 (1)				
	如 PLC)的实际值	• •	ilisparent sx	General PJ, H	地物心等	发起配备 A 及.	区纪 土机 (以				
		3 2 5 5 6 5 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6	白笠—	粉的店							
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	ョラ源処拝,比如木 <b>未选择)</b> ; 没有选择		<b>秋叮咀。</b>							
			日 51/5。	1	<b>示</b>	是	参数				
				11 — 1			105 HV				
50.12	00	未选择	- - AA:HEV-EA	1 = 1	否	走	2 34				
50.12	FBA A debug mod	le(现场总线适配器	-  -   A 的调试模		省	厂	2 33				
50.12	FBA A debug mod 现场总线适配器 A	le ( <b>现场总线适配器</b> A 的调试模式。		(大)							
50.12	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和	le(现场总线适配器		(大)							
50.12	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。	le (现场总线适配器 A 的调试模式。 和发送至现场总线起		(大)							
50.12	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用	le (现场总线适配器A的调试模式。 和发送至现场总线运用于调试。	近配器 A 的	原始(未修改	)数据。						
50.12	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0: <b>Disable (禁止</b>	le (现场总线适配器A的调试模式。中发送至现场总线适配器子现场总线适用于调试。 );禁止显示来自现	适配器 A 的	<b>武)</b> 原始(未修改 器 A 的原始数	) 数据。 据。						
50.12	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止 1: Enable (允许	le (现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线运用于调试。 );禁止显示来自现 );允许显示来自现	适配器 A 的	原始 (未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数	)数据。 据。 据。	数据显示在	50.1350.18				
	<b>FBA A debug mod</b> 现场总线适配器 <i>A</i> 允许显示接收自和中。 <b>注</b> :此功能仅可用 0: <b>Disable (禁止</b> 1: <b>Enable (允许</b> 0 1	le (现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线适配器用于调试。 );禁止显示来自现 );允许显示来自现	近配器 A 的 场总线适配 场总线适配 一-	原始(未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数 1 = 1	) 数据。 据。						
50.12	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止 1: Enable (允许 0 1	ke ( <b>现场总线适配器</b> A 的调试模式。 和发送至现场总线运 到于调试。 );禁止显示来自现 );允许显示来自现 禁止	近配器 A 的 场总线适配 场总线适配 一-	原始(未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数 1 = 1	)数据。 据。 据。	数据显示在	50.1350.18				
	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止 1: Enable (允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A	Le (	<ul><li>記器 A 的</li><li>あ总线适配</li><li>場合线适配</li><li>□-</li><li>器 A 的控制<sup>2</sup></li></ul>	原始(未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数 1 = 1	)数据。 据。 据。 否	数据显示在	50.1350.18 参数				
	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable(禁止 1:Enable(允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A	le (现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线运用于调试。 );禁止显示来自现);允许显示来自现禁止 rd (现场总线适配器A的原始控制字。 debug mode = Enable	<ul><li>記器 A 的</li><li>あ总线适配</li><li>場合线适配</li><li>□-</li><li>器 A 的控制<sup>2</sup></li></ul>	原始(未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数 1 = 1	)数据。 据。 据。 否	数据显示在	50.1350.18 参数				
	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止 1: Enable (允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A	le (现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线运用于调试。 );禁止显示来自现);允许显示来自现禁止 rd (现场总线适配器A的原始控制字。 debug mode = Enable	<ul><li>記器 A 的</li><li>あ总线适配</li><li>場合线适配</li><li>□-</li><li>器 A 的控制<sup>2</sup></li></ul>	原始(未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数 1 = 1	)数据。 据。 据。 否	数据显示在	50.1350.18 参数 适配器 A 的原				
	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止 1: Enable (允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始 (未修改) 控制 00000000h	le (现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线运用于调试。 );禁止显示来自现);允许显示来自现禁止 rd (现场总线适配器A的原始控制字。 debug mode = Enable	<ul><li>記器 A 的</li><li>あ总线适配</li><li>場合线适配</li><li>□-</li><li>器 A 的控制<sup>2</sup></li></ul>	原始(未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数 1 = 1	)数据。 据。 据。 否	数据显示在	50.1350.18 参数				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable(禁止 1:Enable(允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)控制 00000000h FFFFFFFF	Le (	が記器 A 的 あ	展始(未修改 器 A 的原始数器 A 的原始数	)数据。 据。 据。 C)发达	数据显示在	50.1350.18 参数 适配器 A 的原				
	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable(禁止 1:Enable(允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)控制 00000000h FFFFFFFF h	le (现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线适于调试。);禁止显示来自现为;允许显示来自现禁止rd (现场总线适配器A的原始控制字。debug mode = Enabled)字。	が記器 A 的 あ	展始(未修改 器 A 的原始数器 A 的原始数	)数据。 据。 据。 C)发达	数据显示在	50.1350.18 参数 适配器 A 的原				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable(禁止 1:Enable(允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)控制 00000000h FFFFFFFF h FBA A reference 1 现场总线适配器 A	Le (	面器 A 的 场总线适配 场总线适配 - <b>器 A 的控制</b> - - - - - - - -	<b>素式)</b> 原始(未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数	)数据。 据。 据。 <b>C</b> 发达	数据显示在	50.1350.18 参数 适配器 A 的原 信号				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable(禁止 1:Enable(允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)控制 00000000h FFFFFFFF h FBA A reference 1 现场总线适配器 A	le (现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线适于调试。);禁止显示来自现为;允许显示来自现禁止rd (现场总线适配器A的原始控制字。debug mode = Enabled)字。	面器 A 的 场总线适配 场总线适配 - <b>器 A 的控制</b> - - - - - - - -	<b>素式)</b> 原始(未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数	)数据。 据。 据。 <b>C</b> 发达	数据显示在	50.1350.18 参数 适配器 A 的原 信号				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable(禁止 1:Enable(允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)控制 00000000h FFFFFFFF h FBA A reference 1 现场总线适配器 A	le(现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线适配器A的调试模式。);禁止显示来自现分;允许显示来自现外,允许显示来自现效的原始控制字。debug mode = Enable和的原始经适配器A的原始经适配器A的原始给定值 1。debug mode = Enabledebug mode	面器 A 的 场总线适配 场总线适配 - <b>器 A 的控制</b> - - - - - - - -	<b>素式)</b> 原始(未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数	)数据。 据。 据。 <b>C</b> 发达	数据显示在	50.1350.18 参数 适配器 A 的原 信号				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable (禁止 1:Enable (允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始 (未修改) 控制 00000000h FFFFFFFF h FBA A reference 1 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A	le(现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线适配器A的调试模式。);禁止显示来自现分;允许显示来自现外,允许显示来自现效的原始控制字。debug mode = Enable和的原始经适配器A的原始经适配器A的原始给定值 1。debug mode = Enabledebug mode	面器 A 的 场总线适配 场总线适配 - <b>器 A 的控制</b> - - - - - - - -	<b>素式)</b> 原始(未修改 器 A 的原始数 器 A 的原始数	)数据。 据。 据。 <b>C</b> 发达	数据显示在	50.1350.18 参数 适配器 A 的原 信号				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable(禁止 1:Enable(允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)控制 0000000h FFFFFFFF h FBA A reference 1 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)给定	le (现场总线适配器A的调试模式。中发送至现场总线适配器A的调试模式。);禁止显示来自现);允许显示来自现禁止 rd (现场总线适配器A的原始控制字。debug mode = Enabled	面器 A 的	展始(未修改器 A 的原始数器 A 的原始数	)数据。 据。 居。 LC)发达 LC)发达	数据显示在	50.1350.18 参数 适配器 A 的原 信号				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止 1: Enable (允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始 (未修改) 控制 00000000h FFFFFFFF h FBA A reference 1 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始 (未修改) 给定 -2147483648 2147483647	le (现场总线适配器A的调试模式。中发送至现场总线适配器A的调试模式。);禁止显示来自现);允许显示来自现禁止 rd (现场总线适配器A的原始控制字。debug mode = Enabled	面器 A 的	原始(未修改 器 A 的原始数器 A 的原始数	)数据。 据。 居。 LC)发达 LC)发达	数据显示在	50.1350.18 参数 适配器 A 的原 信号				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止 1: Enable (允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始 (未修改) 控制 00000000h FFFFFFFF h FBA A reference 1 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始 (未修改) 给定 -2147483648 2147483647	Le (	面器 A 的	原始(未修改 器 A 的原始数器 A 的原始数	)数据。 据。 居。 LC)发达 LC)发达	数据显示在	50.1350.18 参数 适配器 A 的原 信号				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable(禁止 1:Enable(允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)控制 0000000h FFFFFFFF h FBA A reference 1 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)给定 -2147483648 2147483647 FBA A reference 2 现场总线适配器 A FBA A reference 2	Le (	が	展始 (未修改 器 A 的原始数器 A 的原始数	)数据。 据。 LC)发送 LC)发送	数据显示在	参数 <b>参数</b> <b>适配器 A</b> 的原 信号 <b>适配器 A</b> 的原				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable (禁止 1:Enable (允许 0 1  FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始 (未修改) 控制 00000000h FFFFFFFF h  FBA A reference 1 现场总线适配器 A 始 (未修改) 给定 -2147483648 2147483647  FBA A reference 2 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A h	ke (现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线运图开调试。);禁止显示来自现为;允许显示来自现为;允许显示来自现为。	が	展始 (未修改 器 A 的原始数器 A 的原始数	)数据。 据。 LC)发送 LC)发送	数据显示在	参数 <b>参数</b> <b>适配器 A</b> 的原 信号 <b>适配器 A</b> 的原				
50.13	FBA A debug mod 现场总线适配器 A 允许显示接收自和中。 注:此功能仅可用 0:Disable(禁止 1:Enable(允许 0 1 FBA A control wor 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)控制 0000000h FFFFFFFF h FBA A reference 1 现场总线适配器 A 如果 50.12 FBA A 始(未修改)给定 -2147483648 2147483647 FBA A reference 2 现场总线适配器 A FBA A reference 2	ke (现场总线适配器A的调试模式。和发送至现场总线运图开调试。);禁止显示来自现为;允许显示来自现为;允许显示来自现为。	が	展始 (未修改 器 A 的原始数器 A 的原始数	)数据。 据。 LC)发送 LC)发送	数据显示在	参数 <b>参数</b> <b>适配器 A</b> 的原 信号 <b>适配器 A</b> 的原				

索引	名称							
	文字							
	范围	默认值		设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
50.16	FBA A status word	 	記器 A 的	状态字)	<u> </u>			
	现场总线适配器 A 的如果 50.12 FBA A de修改)状态字。	的原始状态字.	0		现场总线适面	兄器 A 发送	送给主机 (PL	C)的原始(未
	00000000h FFFFFFFh			-	1 = 1	是	否	信号
50.17	FBA A actual value 1	(现场总线)	适配器 A	的实际值	[1)			
	现场总线适配器 A 的 如果 50.12 FBA A de 修改)实际字1(AC-2147483648 2147483647	bug mode = E		则显示由 <sup>3</sup> -	现场总线适面 1=1	<b>2器 A 发</b> 迫 是	绘给主机 (PLo	C)的原始(未 信号
50.18	FBA A actual value 2	(现场总线)	适配器 A	的实际值	(2)	l .	•	1
50.21	如果 50.12 FBA A de 修改)实际字 2(AC -2147483648 2147483647 FBA A timelevel sel 现场总线适配器 A 的一般而言,读取/写》显示了高和低循环数	CT2)。  ( <b>现场总线适</b> 的通讯时间等: \服务的时间	<b>配器 A 的</b> 级。 等级较低	- <b>的时间等</b> 组	1=1	是	否	信号
	50.21 FBA A timelo 场总线适配器 A 的 择)		高循环*	*	低循环**			
	正常		2 ms		10 ms			
	快		500 μs		2 ms			
	极快		250 µs		2 ms			
	监测		10 ms		2 ms			
	* 高循环数据由来自 ** 低循环数据由 52 来自现场总线的控制 0: Normal(正常) 1: Fast(快);快速 2: Very fast(极快) 3: Monitoring(监	FBAA data in  字、REF1 和 ;正常速度。 。 ;极快的速度 <b>空)</b> ;低速。每	、53 FBA REF2 被 度。	A A data o 作为中断	out and acyclion 所来处理。 印监测使用进	行优化。		
	0 3	正常		-	1 = 1	否	否	参数
50.29	FBA A profile(现场	总线适配器	A 的配置	文件)				
	0: ABB drive profile	e(ABB 变流	器配置文	·件);				

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
	4: <b>DCP</b> ;	<b>1</b>		- L	ı		I			
	0 4	ABB 变流器面置文件	- 5	1 = 1	否	否	参数			
50.31	FBA B enable (	允许现场总线适配器 B)	)	- 1			•			
	0: Disable (禁止 1: Option slot1 中。 2: Option slot2 中。	和现场总线适配器 B 之 上);禁止变流器和现场 (选件插槽 1);允许变 (选件插槽 2);允许变	总线适配器 流器和现 流器和现	器 B 之间的通 场总线适配器 场总线适配器	讯。 : <b>B</b> 之间的: : <b>B</b> 之间的:	通讯。适配通讯。适配	器位于插槽 1 器位于插槽 2			
	中。	<b>(选件插槽 3)</b> ;允许变	流器和现			1				
	0 3	禁止	-	1 = 1	否	否	参数			
50.32	FBA B comm los	s func(现场总线适配器	B 的通证	(丢失功能)						
	0: No action (元 1: Fault (故障 communication, 2: Warning (警 会发生。 警告! 确保能够在通讯 3: Last speed ( 器之前运行的等 替告! 确保能够在通讯 4: Speed referen 置为 22.46 Speed 警告! 确保能够在通讯 5: Fault always	讯丢失后变流器的反应。	丢失功能。 stop mod 通过现场。 2 FBA B d 读生警的 (查) ; (查) ; (查) ; (在) 读话 31.13 Fa	de communication 总线控制变流 communication 7C2 FBAB co 通滤波器的速 生警告 A7C2 ault stop mode	器时,才会n。即使现如mmunicatio 度反馈速度 FBAB com	E出现。 杨总线没有 on,并把速 度。 nmunication	进行控制,也 度保持到变流 ,并把速度设			
	0: No action (元 1: Fault (故障 communication, 2: Warning (警 会发生。 警告! 确保能够在通讯 3: Last speed ( 器之前运行的等 管告! 确保能够在通讯 4: Speed referen 置为 22.46 Speed 警告! 确保能够在通讯 5: Fault always FBAB communication	正动作); 无,禁止通讯 (i); 根据 31.13 Fault 同时电机停止。只有在 (连);将产生警告 A7C 中断的情况下安全地继续 最近一次的速度);将产 级。该速度取决于用 85 中断的情况下安全地继续 和 1 中断的情况下安全地继续 中医 2 中医义的 中断的情况下安全地继续 中断的情况下安全地继续 中断的情况下安全地继续 中断的情况下安全地继续 中断的情况下安全地继续 (始终生成故障); 根据 和 2 由时电机停止。 一大动作	丢失功能。 stop mod 通过现场。 2 FBA B d 实运警的 实运警的 (本生警的 (本生) (大) (本) (本) (本) (本) (本) (本) (本) (本) (本) (本	de communication 总线控制变流 communication 7C2 FBAB co 通滤波器的速 生警告 A7C2 ault stop mode 总线没有进行 1=1	器时,才会n。即使现的mmunication度反馈速度 FBAB come communication 控制,也会	E出现。 杨总线没有 on,并把速 更。 nmunication cation,将产	进行控制,也 度保持到变流 ,并把速度设			
50.33	0: No action (元 1: Fault (故障 communication, 2: Warning (警 会发生。 警告! 确保能够在通讯 3: Last speed ( 器之前运行的等 管告! 确保能够在通讯 4: Speed referen 置为 22.46 Speed 警告! 确保能够在通讯 5: Fault always FBAB communic 0 5	<b>C.动作)</b> ; 无,禁止通讯 (1) ; 根据 31.13 Fault 同时电机停止。只有在 (2) ; 将产生警告 A7C 中断的情况下安全地继续。 该速度取决于用 85 中断的情况下安全地继续。 位 safe(安全速度给定) 中断的情况下安全地继续。 (始终生成故障); 根据。 (始终生成故障); 根据。 (对约约100000000000000000000000000000000000	丢失功能。 stop mod 通过现场。 2 FBA B d 实运警的 实运警的 (本生警的 (本生) (大) (本) (本) (本) (本) (本) (本) (本) (本) (本) (本	de communication 总线控制变流 communication 7C2 FBAB co 通滤波器的速 生警告 A7C2 ault stop mode 总线没有进行 1=1	器时,才会n。即使现的mmunication度反馈速度 FBAB come communication 控制,也会	出现。 杨总线没有 on,并把速 更。 nmunication cation,将产 定发生。	进行控制,也 度保持到变流 ,并把速度设 · 生故障 7520			
50.33	0: No action (元) 1: Fault (故障 communication, 2: Warning (警会发生。 警告! 确保能够在通讯 3: Last speed (等等性) 确保的不通讯 4: Speed referent 置为 22.46 Speed 警告! 确保能够在通讯 5: Fault always FBAB communic 0 5  FBAB comm los 现场总线适配器	<b>C 动作</b> ); 无,禁止通讯 <b>i</b> ); 根据 31.13 Fault 同时电机停止。只有在 <b>5告</b> ); 将产生警告 A7C 中断的情况下安全地继续 <b>最近一次的速度</b> ); 将产级。该速度取决于用 85 中断的情况下安全地继续 <b>1 ce safe(安全速度给定</b> ) 中断的情况下安全地继续 <b>1 ce safe(安全速度</b> 中断的情况下安全地继续 <b>2 ce safe(现场总线适</b> ) <b>3 b b b b i c c i m c o u c i o c o o c o o o o o o o o o o</b>	丢失功能。 stop mood 通过现场。 2 FBA B ( 实运警的 ( 实达警的 ( 实达警的 ( 实达等的 ( ) ( ) ( ) ( ) ( ) ( ) ( ) ( )	de communication 总线控制变流 communication 7C2 FBA B co 通滤波器的速 生警告 A7C2 ault stop mode 总线没有进行 1=1 通讯丢失超时	器时,才会n。即使现的mmunication度反馈速度 FBAB complete communication 控制,也会 否	E出现。 MA A A A A A A A A A A A A A A A A A A	进行控制,也 度保持到变流 ,并把速度设 生故障 7520 参数			

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场		改	
				总线标定			
				值			
50.34	FBA B ref1 type	(现场总线适配器 B	给定值1的	类型)			
	现场总线适配器	B 给定值 1 的类型。					
	选择主机(比如:	PLC)发送给现场总	线适配器 B	的 03.07 FBA 1	B referenc	æ 1 的类型和	标定值。参见
	50.04 FBA A ref1	type。					
	0 5	自动	-	1 = 1	否	是	参数
50.35	FBA B ref2 type	(现场总线适配器 B	给定值2的	类型)			
	现场总线适配器	B 给定值 2 的类型。					
	选择主机(比如:	PLC)发送给现场总	线适配器 B	的 03.08 FBA 1	B reference	æ 2 的类型和	标定值。参见
	50.04 FBA A ref1	type.					
	0 5	自动	-	1 = 1	否	是	参数
50.37	FBA B actual 1 ty	ype(现场总线适配器	BB实际值 1	(的类型)			
	现场总线适配器	B 实际值 1 的类型。					
	选择由现场总线运	适配器 B 发送给主机	l(比如 PLC	<ol> <li>的实际值 1</li> </ol>	的类型/	信号源和标员	三。参见 50.07
	FBAA actual 1 typ	pe.					
	0 6	自动	-	1 = 1	否	是	参数
50.38	FBA B actual 2 ty	ype(现场总线适配器	BB实际值2	2的类型)			
	现场总线适配器	B 实际值 2 的类型。					
	选择由现场总线运	适配器 B 发送给主机	l(比如 PLC	こ)的实际值 2	2 的类型/	信号源和标员	三。参见 50.07
	FBAA actual 1 typ	pe.					
	0 6	自动	-	1 = 1	否	是	参数
50.39	FBA B SW transp	parent source(现场	总线适配器	B 状态字的映	射信号源	)	•
	现场总线适配器	B状态字的映射信号	源。				
	选择在把现场总统	线适配器设置为映射	通讯配置文	件时(比如通	过其在 5	4 组参数中的	勺配置参数),
	状态字的信号源。	。需使用的参数取决	于现场总线。	•			
	Other (其它);	信号源选择,比如 00	6.15 Main Sta	itus Word。			
	0: Not selected	( <b>未选择)</b> ;没有选择	信号源。				
						是	

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场		改	
				总线标定			
				值			
50.40	FBA B act1 transpa			B 实际值1的	映射信号	景源)	
	现场总线适配器 B						
	选择在 50.37 FBA		ansparent 或	General时,由	现场总统	线适配器 B 发	送给主机(日
	如 PLC)的实际值						
	Other (其它);信			数的值。			
	0: Not selected (5		信号源。		г.		T
	0 0	未选择	-	1 = 1	否	是	参数
50.41	FBA B act2 transpa			B 实际值 2 的	映射信号	景源)	
	现场总线适配器 B						
	选择在 50.38 FBA		ansparent 或	General时,由	现场总统	线适配器 B 发	送给主机(日
	如 PLC)的实际值			Steel at the			
	Other (其它);信			数的值。			
	0: Not selected (5		信号源。		г.		1
	0 0	未选择	-	1 = 1	否	是	参数
50.42	FBA B debug mode	e(现场总线适配器	B 的调试模	(大)			
	现场总线适配器 B						
	允许显示接收自和	发送至现场总线适	配器B的原	始(未修改)数	数据。数	据显示在 50.4	-350.48中。
	允许显示接收自和 注:此功能仅可用	发送至现场总线适 于调试。				据显示在 50.4	350.48中。
	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: <b>Disable (禁止</b> )	发送至现场总线适 于调试。 );禁止显示来自现	场总线适配	器B的原始数	据。	据显示在 50.4	350.48中。
	允许显示接收自和 注:此功能仅可用	发送至现场总线适 于调试。 );禁止显示来自现 ;允许显示来自现	场总线适配	器B的原始数	据。	据显示在 50.4	
	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: <b>Disable(禁止)</b> 1: <b>Enable(允许)</b> 01	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现 ;允许显示来自现 禁止	场总线适配 场总线适配 -	器 B 的原始数器 B 的原始数	据。	据显示在 50.4	350.48中。
50.43	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: <b>Disable(禁止)</b> 1: <b>Enable(允许)</b>	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现 ;允许显示来自现 禁止	场总线适配 场总线适配 -	器 B 的原始数器 B 的原始数	据。 据。		
50.43	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 01 FBA B control wor 现场总线适配器 B	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现 ;允许显示来自现 禁止 d (现场总线适配器 的原始控制字。	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> 与	器 B 的原始数器 B 的原始数	据。 据。 否	否	参数
50.43	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 01 FBA B control wor 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B d	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现 ;允许显示来自现 禁止 dd(现场总线适配器 的原始控制字。 lebug mode = Enable	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> 与	器 B 的原始数器 B 的原始数	据。 据。 否	否	参数
50.43	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 01 FBA B control wor 现场总线适配器 B	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现 ;允许显示来自现 禁止 dd(现场总线适配器 的原始控制字。 lebug mode = Enable	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> 与	器 B 的原始数器 B 的原始数	据。 据。  否  LC)发達	否	参数
50.43	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: <b>Disable (禁止)</b> 1: <b>Enable (允许)</b> 0…1 <b>FBA B control wor</b> 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始(未修改)控制 00000000h	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现 ;允许显示来自现 禁止 dd(现场总线适配器 的原始控制字。 lebug mode = Enable	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> 与	器 B 的原始数器 B 的原始数	据。 据。 否	否	参数
	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: <b>Disable</b> (禁止) 1: <b>Enable</b> (允许) 0…1 <b>FBA B control wor</b> 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始(未修改)控制 00000000h FFFFFFFF	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现禁止 dd(现场总线适配器的原始控制字。 lebug mode = Enable字。	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> 等 e,则显示由	器 B 的原始数 器 B 的原始数:	据。 据。  否  LC)发達	否 送给现场总线。	参数 适配器 B 的
	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 01 FBA B control wor 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始(未修改)控制 00000000h FFFFFFFFh FBA B reference 1	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;允许显示来自现付。  禁止 dd(现场总线适配都的原始控制字。 lebug mode = Enable字。	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> 等 e,则显示由	器 B 的原始数 器 B 的原始数:	据。 据。  否  LC)发達	否 送给现场总线。	参数 适配器 B 的
	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 01 FBAB control wor 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBAB c 始 (未修改)控制 00000000h FFFFFFFFh FBAB reference 1 现场总线适配器 B	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;允许显示来自现替止。 d(现场总线适配都的原始控制字。lebug mode = Enable字。 (现场总线适配器的原始给定值1。	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> - e,则显示由 - - <b>B 的给定值</b>	器 B 的原始数器 B 的原始数据 B 的原始数据 B 的原始数据	据。 居。 否 LC)发达	否 送给现场总线。 否	参数 适配器 B 的》
	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 0…1 FBA B control wor 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B d 始 (未修改)控制 00000000h FFFFFFFFh FBA B reference 1 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B d	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;允许显示来自现替上。 d (现场总线适配器的原始控制字。lebug mode = Enable字。 (现场总线适配器的原始给定值 1。lebug mode = Enable	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> - e,则显示由 - - <b>B 的给定值</b>	器 B 的原始数器 B 的原始数据 B 的原始数据 B 的原始数据	据。 居。 否 LC)发达	否 送给现场总线。 否	参数 适配器 B 的》
	允许显示接收自和注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 0 1  FBA B control wor 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始 (未修改) 控制 00000000h FFFFFFFF FFFFFFFFFFFFFFFFFFF	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;允许显示来自现替上。 d (现场总线适配器的原始控制字。lebug mode = Enable字。 (现场总线适配器的原始给定值 1。lebug mode = Enable	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> - e,则显示由 - - <b>B 的给定值</b>	器 B 的原始数器 B 的原始数据 B 的原始数据	据。 居。 C)发达 LC)发达	告给现场总线: 否 送给现场总线:	参数 适配器 B 的 D 信号 适配器 B 的 D
	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 01 FBA B control wor 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始 (未修改)控制 00000000h FFFFFFFFh FBA B reference 1 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始 (未修改) 给定 -2147483648	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;允许显示来自现替上。 d (现场总线适配器的原始控制字。lebug mode = Enable字。 (现场总线适配器的原始给定值 1。lebug mode = Enable	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> - e,则显示由 - - <b>B 的给定值</b>	器 B 的原始数器 B 的原始数据 B 的原始数据 B 的原始数据	据。 居。 否 LC)发达	否 送给现场总线。 否	参数 适配器 B 的》
50.44	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 01 FBA B control wor 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始 (未修改)控制 00000000h FFFFFFFFh FBA B reference 1 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始 (未修改)给定 -2147483648 2147483647	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> = e,则显示由 - <b>B 的给定值</b> e,则显示由	器 B 的原始数器 B 的原始数据 B 的原始数据 I = 1	据。 居。 C)发达 LC)发达	告给现场总线: 否 送给现场总线:	参数 适配器 B 的 D 信号 适配器 B 的 D
50.44	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 01 FBA B control wor 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始 (未修改) 控制 00000000h FFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFFF	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;允许显示来自现禁止。 dd (现场总线适配器的原始控制字。lebug mode = Enable字。 (现场总线适配器的原始给定值 1。lebug mode = Enable值 1(REF1)。	场总线适配 场总线适配 - <b>器 B 的控制</b> = e,则显示由 - <b>B 的给定值</b> e,则显示由	器 B 的原始数器 B 的原始数据 B 的原始数据 I = 1	据。 居。 C)发达 LC)发达	告给现场总线: 否 送给现场总线:	参数 适配器 B 的 D 信号 适配器 B 的 D
50.44	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: <b>Disable</b> (禁止) 1: <b>Enable</b> (允许) 01 <b>FBA B control wor</b> 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始(未修改)控制 00000000h FFFFFFFFh <b>FBA B reference 1</b> 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始(未修改)给定 -2147483648 2147483647 <b>FBA B reference 2</b> 现场总线适配器 B	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;允许显示来自现 禁止d (现场总线适配器的原始控制字。lebug mode = Enable 字。 (现场总线适配器的原始给定值1。lebug mode = Enable 值1(REF1)。 (现场总线适配器的原始给定值2。	场总线适配 场总线适配 - <b>B 的控制</b> - e,则显示由 - B <b>D 给定值</b> B <b>D 给定值</b>	器 B 的原始数器 B 的原始数据 B 的原始数据 B 的原始数据	据。 居。 C)发注 LC)发注	告给现场总线: 古  法给现场总线: 古  法给现场总线:	参数 适配器B的质 信号 适配器B的质
50.44	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: <b>Disable</b> (禁止) 1: <b>Enable</b> (允许) 01 <b>FBA B control wor</b> 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始(未修改)控制 00000000h FFFFFFFFh <b>FBA B reference 1</b> 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始(未修改)给定 -2147483648 2147483647 <b>FBA B reference 2</b> 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;允许显示来自现;然处 <b>适配</b> 的原始控制字。lebug mode = Enable字。   (现场总线适配器的原始给定值 1。lebug mode = Enable值 1(REF1)。  (现场总线适配器的原始给定值 2。lebug mode = Enableded 2。lebug mode = Enableded 2。lebug mode = Enableded 2。	场总线适配 场总线适配 - <b>B 的控制</b> - e,则显示由 - B <b>D 给定值</b> B <b>D 给定值</b>	器 B 的原始数器 B 的原始数据 B 的原始数据 B 的原始数据	据。 居。 C)发注 LC)发注	告给现场总线: 古  法给现场总线: 古  法给现场总线:	参数 适配器B的质 信号 适配器B的质
50.43 50.44	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: Disable (禁止) 1: Enable (允许) 01 FBA B control wor 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B d 始 (未修改) 控制 00000000h FFFFFFFFh FBA B reference 1 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B d 始 (未修改) 给定 -2147483648 2147483647 FBA B reference 2 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B d 始 (未修改) 给定	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;允许显示来自现;然处 <b>适配</b> 的原始控制字。lebug mode = Enable字。   (现场总线适配器的原始给定值 1。lebug mode = Enable值 1(REF1)。  (现场总线适配器的原始给定值 2。lebug mode = Enableded 2。lebug mode = Enableded 2。lebug mode = Enableded 2。	场总线适配 场总线适配 - <b>B 的控制</b> - e,则显示由 - B <b>D 给定值</b> B <b>D 给定值</b>	器 B 的原始数:   1 = 1	据。 居。 C)发证 LC)发证 LC)发证	告给现场总线:  古  法给现场总线:  古  法给现场总线:  古  法给现场总线:	参数 适配器B的加 信号 适配器B的加
50.44	允许显示接收自和 注:此功能仅可用 0: <b>Disable</b> (禁止) 1: <b>Enable</b> (允许) 01 <b>FBA B control wor</b> 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始(未修改)控制 00000000h FFFFFFFFh <b>FBA B reference 1</b> 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c 始(未修改)给定 -2147483648 2147483647 <b>FBA B reference 2</b> 现场总线适配器 B 如果 50.42 FBA B c	发送至现场总线适于调试。 );禁止显示来自现;允许显示来自现;允许显示来自现;然处 <b>适配</b> 的原始控制字。lebug mode = Enable字。   (现场总线适配器的原始给定值 1。lebug mode = Enable值 1(REF1)。  (现场总线适配器的原始给定值 2。lebug mode = Enableded 2。lebug mode = Enableded 2。lebug mode = Enableded 2。	场总线适配 场总线适配 - <b>B 的控制</b> - e,则显示由 - B <b>D 给定值</b> B <b>D 给定值</b>	器 B 的原始数器 B 的原始数据 B 的原始数据 B 的原始数据	据。 居。 C)发注 LC)发注	告给现场总线: 古  法给现场总线: 古  法给现场总线:	参数 适配器B的质 信号 适配器B的质

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值		运行中修 改	类型
	现场总线适配器 B 的) 如果 50.42 FBA B deb 修改)状态字。		,则显示自	1现场总线适画	兄器 B 发	送给主机 (PL	C)的原始(未
	00000000h FFFFFFFh		-	1 = 1	是	否	信号
50.47	FBA B actual value 1	(现场总线适配器	B 的实际	值 1)			
	现场总线适配器 B 的) 如果 50.42 FBA B deb 修改)实际字1(AC	ug mode = Enable	,则显示自				
	-2147483648 2147483647		-	1 = 1	是	否	信号
50.48	FBA B actual value 2	(现场总线适配器	B的实际	值 2)			
	现场总线适配器 B 的) 如果 50.42 FBA B deb 修改)实际字 2(AC -2147483648	ug mode = Enable	,则显示自  -	∃现场总线适面 1 = 1	卍器 B 发	送给主机 (PL	C)的原始(未 信号
	2147483647						
50.51	FBA B timelevel sel (	现场总线适配器	B 的时间等	级选择)			
	现场总线适配器 B 的数参见 50.21 FBA A time						
	0 3	正常	-	1 = 1	否	否	参数
50.59	FBA B profile(现场总	总线适配器 B 的面	2置文件))		·		
	0: ABB drive profile 4: DCP;	(ABB 变流器配)	置文件);				
	0 4	ABB 变流器 置文件	酉2 -	1 = 1	否	否	参数

# 51 FBA A settings(现场总线适配器 A 的设置) 现场总线适配器 A 的配置。

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型		
				16 位现场		改			
				总线标定					
				值					
51.01	FBA A type(现场总线适配器 A 的类型)								
	现场总线适配器 A 的类型。								
	显示已连接现场总线适配器 A 模块的类型。								
	0: <b>None</b> (无) = 模块未找到或未正确连接,或是被参数 50.01 FBA A enable 禁止。								
	1: FPBA;								

索引	名称							
	文字							
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值		运行中修 改	类型	
	32: FCAN; 37: FDNA; 101: FCNA; 128: FENA-11/21; 135: FECA; 136: FEPL; 485: FSCA;							
	0 500	-	-	1 = 1	是	否	信号	
51.02 51.26								
	0 65535	0	-	1 = 1	否	是	参数	
51.27	FBA A par refresh (现场总线适配器 A 参数刷新)         现场总线适配器 A 刷新。         刷新所有更改的现场总线适配器 A 模块配置设置。在刷新完成时,自动变为 Done。         0: Done (完成); 0, 刷新完成。         1: Refresh (刷新); 1, 正在刷新。							
	0 1	完成	-	1 = 1	是	否	参数	

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
51.28	FBA A par table ver	 r(现场总线适配器	 k A 的参数ā	 麦格版本)					
	现场总线适配器 A 以 axyz 的格式,显 版本。其中,ax=表	的参数表格版本。 示现场总线适配器	of A 的模块的	央射文件(存储 号。					
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号		
51.29	FBA A drive type co			<b></b>					
	现场总线适配器 A 的变流器类型代码。 显示总线适配器 A 模块映射文件(保存在变流器存储器中)中的变流器类型代码。								
	0 65535	-	-	1 = 1	是	否	信号		
51.30	FBA A mapping file		配器A的映	射文件版本)					
	现场总线适配器 A 显示以十进制格式		器中的现场。	总线适配器 <b>A</b>	的模块映	射文件的版本	<b>Z</b> 。		
	0 65535	-	-	1 = 1	是	否	信号		
51.31	D2FBA A comm status(变流器与现场总线适配器 A 的数据通讯的状态)								
51.31	现场总线适配器 A 显示现场总线适配器	的通讯状态。 器 A 的模块通讯的	状态。		R的状态	)			
51.31	现场总线适配器 A 显示现场总线适配器 0: Not configured 1: Initializing(初 2: Time out(超时 3: Configuration et 映射文件,或者映 4: Off-line(离线) 5: On-line(在线) 断。更多信息,参 6: Reset(复位);	的通讯状态。器 A 的模块通讯的(未配置);未配置 始化中);现场总约 分;现场总线适配。 (配置错误) 对文件上传失败次 ,现场总线适配器 ,现场总线适配器 见现场总线适配器	状态。 是现场总线过 线适配器 A 是	記器 A。 正在初始化。 器之间的通讯が 配器 A 的配置。 の後。 に线,或配置现 更件复位。	发生超时 【错误。 场总线近	。 未在变流器文 适配器 A 不用	去监测通讯中		
	现场总线适配器 A 显示现场总线适配。 0: Not configured 1: Initializing(初 2: Time out(超时 3: Configuration en 映射文件,或者映 4: Off-line(离线) 5: On-line(在线) 断。更多信息,参 6: Reset(复位); 0 6	的通讯状态。器 A 的模块通讯的(未配置);未配置);未配置始化中);现场总约适配计时文件上传失败次时文件上传失败次时,现场总线适配器,现场总线适配器器。现场总线适配器。现场总线适配器。	状态。 這现场总线是 我适配器 A D	面器 A。 正在初始化。 器之间的通讯, 近配器 A 的配置。 写线。 医线,或配置现 更件复位。 □ 1=1	发生超时[错误。	。 未在变流器文			
51.31	现场总线适配器 A 显示现场总线适配器 0: Not configured 1: Initializing (初 2: Time out (超时 3: Configuration et 映射文件,或者映 4: Off-line (离线) 5: On-line (在线) 断。更多信息,参 6: Reset (复位); 06 FBA A comm SW v 现场总线适配器 A、 显示适配器模块 A 号。 例如: C802 = 200.0	的通讯状态。器 A 的模块通讯的 (未配置);未配置);现场总统体中);现场总线话配下(配置错误),对文件上传线线话配配,现场总线适配配数,现场总线适配配器 A 但,但,但,是一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个	状态。 這 我 A 的 表 A 的 还 在 A 的 正 在 A 的 的 是 A 的 的 的 的 的 的 的 是 A 的 正 在 A 的 正 在 A 的 不 A 的 不 A 的 不 A 的 不 A 的 不 A 的 不 A 的 不 A 的 不 A 的 A 的	面器 A。 正在初始化。 器之间的通讯; 医配器 A 的配置。 医线。 医线,或配置现 使件复位。 □ 1 = 1 □ <b>软件版本)</b> (**) xxyy,其中	发生超时 【错误。 场总线过 是 【 xx = 补	。 未在变流器文 适配器 A 不用	去监测通讯中 信号 y = 构建版本		
51.32	现场总线适配器 A 显示现场总线适配器 O: Not configured 1: Initializing (初至 2: Time out (超时 3: Configuration explicitly by 文件,或者映外 4: Off-line (离线) 5: On-line (在线) 断。更多信息,参 6: Reset (复位); 0 6  FBA A comm SW v. 现场总线适配器 A、显示适配器模块 A 号。 例如:C802 = 200.0000000000000000000000000000000	的通讯状态。器 A 的模块通讯的 (未配置);未配置);未配置给外,未配置给外,现场适配。 (本配置错误);现场适配。 (在工程的,是一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个	状态。 這	記配器 A。 正在初始化。 器之间的通讯; 近配器 A 的配置。 高线。 医线,或配置现 世件复位。 □ 1 = 1 □ <b>软件版本)</b> □ 3 xxyy,其中 2)。 □ 1 = 1	发生超时 【错误。》 场总线过	。 未在变流器文 适配器 A 不用	去监测通讯中信号		
	现场总线适配器 A 显示现场总线适配器 0: Not configured 1: Initializing (初 2: Time out (超时 3: Configuration et 映射文件,或者映 4: Off-line (离线) 5: On-line (在线) 断。更多信息,参 6: Reset (复位); 06 FBA A comm SW v 现场总线适配器 A、 显示适配器模块 A 号。 例如: C802 = 200.0	的通讯状块,未感更为;现场直配。 (未配里);现线错误);现线错误);现线错误的。 所可(配置错误);现线错误的;现场总线话题。 可以场点的。 可以场点的。 可以场点的。 可以为一个。 一个。 一个。 一个。 一个。 一个。 一个。 一个。 一个。 一个。	状现场配和总过通道。 《发展》的正一一路版版 构一的版版。 《发展》的工作一个的一个的。 《大次版》的《大文》的《大文版》的《文文版》的《大文版》的《文文》》的《文文》》,《文文文》《文文文》	記配器 A。 正在初始化。 器之间的通讯 器之间的通讯 是配器 A 的配置。 医线,或配置现 性复位。 □ 1 = 1 □ 本件版本) □ 1 = 1 □ 大件版本)	发生超时 提错误。	。 未在变流器文 适配器 A 不用	去监测通讯中 信号 y = 构建版本 信号		

### 52 FBA A data in (现场总线适配器 A 的数据输入)

选择现场总线适配器 A 发送至主机(比如 PLC)的数据。

**注:** 32 位值要求两个连续的参数。任何时候只要在数据参数中选择 32 位值,那么下一个参数会自动保留。

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型				
				16 位现场		改					
				总线标定							
				值							
52.01	. FBA A data in1 FB	A A data in12(现	场总线适	配器 A 的数据	<b>居输入 1</b> 到	见场总线适图	记器 A 的数据				
52.12	输入 12)	FBA A data in1 FBA A data in12 (现场总线适配器 A 的数据输入 1现场总线适配器 A 的数据输入 12)									
	由变流器发送给主机(	(比如 PLC) 的现场	あ总线适配	品器 A 的数据	0						
	参数 52.01 52.12 选										
	Other (其它);信号测				,						
	0: <b>None (无)</b> ; 未启月	None (无); 未启用。现场总线适配器 A 的数据输入被禁止。									
	1: <b>CW 16bit(16 位控制字)</b> ; 控制字(16 位) (2 ms 更新)。获取自 06.09 Used main control word。										
	2: Refl 16bit(16 位络	2: <b>Refl 16bit(16 位给定值 1)</b> ; 给定值 REF1 (16 位) (2 ms 更新)。获取自 3.05 FBA A reference 1。									
	3: <b>Ref2 16bit(16 位给定值 2)</b> ; 给定值 REF2 (16 位) (2 ms 更新)。获取自 3.06 FBA A reference 2。										
	4: SW 16bit (16 位状态字); 状态字(16 位) (2 ms 更新)。获取自 06.15 Main status word。										
	5: Act1 16bit (16 位实际值 1); 实际值 ACT1 (16 位) (2 ms 更新)。取决于 50.07 FBA A actual 1										
	type 。										
	6: Act2 16bit(16 位3	<b>实际值 2)</b> ; 实际值	ACT2 (1	6位) (2 ms 5	<b>틴新)。取决</b>	t于 50.08 F	BA A actual 2				
	type.										
	11: CW 32bit (32位封		, ,								
	12: <b>Ref1 32bit (32</b> 位	<b>给定值 1)</b> ;给定值	直 REF1(3	32位) (2 ms 🗦	更新)。获取	又自 3.05 FB	A A reference				
	1.										
	13: <b>Ref2 32bit(32 位给定值 2)</b> ; 给定值 REF2 (32 位) (2 ms 更新)。获取自 3.06 FBA A reference										
	2.	n takan da da da da	- 1)	<del></del>							
	14: SW 32bit (32位为		, ,								
	15: Act1 32bit (32位实际值 1); 实际值 ACT1 (32位) (2 ms 更新)。取决于 50.07 FBA A actual 1										
	type.		H	Do 4	TENER TENE	L T =0 00 =					
	16: Act2 32bit (32位	<b>买际值 2)</b> ; 买际值	1 ACT2 (3	32 位) (2 ms 5	史新)。取得	代ナ 50.08 F	BA A actual 2				
	type.	<b>ルキ⇒ 3</b> / 10++	20/16 Pm	(0 正述)							
	24: SW2 16bit(16位		- 2(16 位)	1	<del>7.</del>	Гн	会 业				
	0 24	无	-	1 = 1	否	是	参数				

### 53 FBA A data out(现场总线适配器 A 的数据输出)

显示由主机(比如 PLC)发送至现场总线适配器 A 的数据。

**注**: 32 位值要求两个连续的参数。任何时候只要在数据参数中选择 32 位值,那么下一个参数会自动保留。

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型				
				16 位现场		改					
				总线标定							
				值							
53.01	FBA A data out1 FBA	A A data out12	现场总线:	适配器 A 的数	姓据输入 1.	现场总线注	适配器 A 的数				
53.12											
	从主机(比如 PLC)到图	变流器的现场总线	适配器的	数据。							
	参数 53.01 53.12 选择	被主机(比如 PL	C)发送到	到现场总线适	配器A的	数据。					
	Other (其它);信号源证	选择(10 ms 更新)。									
	0: None (无);未启用。现场总线适配器 A 的数据输出被禁止。										
	1: CW 16bit(16 位控制	<b>  字)</b> ; 控制字(16	位) (2 ms	更新)。发送	到 06.01 M	ain control v	vord。				
	2: Refl 16bit(16 位给分	<b>定值 1)</b> ; 给定值 <b>I</b>	REF1 (16 /	位) (2 ms 更新	行)。发送到	3.05 FBA A	reference 1.				
	3: Ref2 16bit(16 位给分	<b>定值 2)</b> ; 给定值 <b>I</b>	REF2 (16	位) (2 ms 更新	行)。发送到	3.06 FBA A	reference 2.				
	11: CW 32bit(32 位控	<b>制字)</b> ; 控制字(32	2位) (2 m	s 更新)。发送	É到 06.01 N	Iain control	$word_{\circ}$				
	12: Ref1 32bit (32 位绪	<b>定值 1)</b> ;给定值	REF1 (3	2位) (2 ms 5	更新)。发送	<ul><li>到 3.05 FB</li></ul>	A A reference				
	1.										
	13: <b>Ref2 32bit(32</b> 位给	<b>定值 2)</b> ; 给定值	REF2 (3	2位) (2 ms 5	更新)。发送	<ul><li>到 3.06 FB</li></ul>	A A reference				
	2.										
	21: CW2 16bit(16 位状	<b>冷态字 2)</b> ; 状态字	2(16位)	(2 ms 更新)。							
	0 21	无	-	1 = 1	否	是	参数				

## 54 FBA B settings(现场总线适配器 B 的设置)

关于描述,见 51 组参数 FBAA settings。

## 55 FBA B data in (现场总线适配器 B 的数据输入)

关于描述,见参数组 52 FBA A data in。

#### 56 FBA B data out(现场总线适配器 B 的数据输出)

关于描述,见参数组 53 FBA A data out。

#### 58 Embedded fieldbus(嵌入式现场总线)

嵌入式现场总线(EFB)配置。

嵌入式5 <b>索引</b>	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
58.01	Protocol enable	(允许协议)		<b>'</b>	L					
	允许/禁止嵌入式 注:如果允许嵌	允许/禁止嵌入式现场总线。 允许/禁止嵌入式现场总线并选择要使用的协议。 注:如果允许嵌入式现场总线接口,将禁止 60 组参数 DDCS communication 中 D2D 链接。 0: None (无);不启用,禁止通讯。								
	1: Modbus RTU	J; 允许嵌入式现场总统	线接口。使用	∄ Modbus RTU	协议。					
	0 1	无	-	1 = 1	否	否	参数			
58.02		反本。  - <b>节点地址)</b>	- - 节点地址。	│1 = 1 连接到网络的	是	番必须具有	信号 唯一的节点地			
	- 对网络中的3 - 在变流器重	总线的地址范围为 1 变流器,建议为备用/ <sup>2</sup> i 新启 动后,对 58.i on control 验证新的设	替代变流器的 03 Node ad				则,由 58.0			
	0 255	1	-	1 = 1	否	是	参数			
58.04	<b>Baud rate</b> (波特率) 嵌入式现场总线的链接速度。 定义嵌入式现场总线链接的传输速率。 注: 在变流器重新启动后,对 58.04 Baud rate 所做的修改立即生效; 否则,由 58.06 Communication control 验证新的设置。 2: <b>9.6 kbps</b> ; 9.6 kbit/s。 3: <b>19.2 kbps</b> ; 19.2 kbit/s。									

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
	4: <b>38.4 kbps</b> ; 38.4 kbit/s。									
	5: <b>57.6 kbps</b> ; 57.6 kbit/s	5								
	6: <b>76.8 kbps</b> ; 76.8 kbit/s。									
	7: <b>115.2 kbps</b> ; 115.2 kbit	/s ·								
	2 7	19.2 kbps	-	1 = 1	否	是	参数			

索引	名称										
200	文字										
	范围		默认值		设备	标定/ 16 位现场 总线标定	易失	运行中修 改	类型		
						值					
58.05	Parity	(奇偶校验)									
	选择名 注: 在 contro 0: 8 M 1: 8 M 2: 8 E	式现场总线、奇偶标 所偶校验位的类型以 E变流器重新启动后 1验证新的设置。 NONE 1; 八个数据 NONE 2; 八个数据 EVEN 1; 八个数据位 DDD 1; 八个数据位	以及停止位 后,对 58. 位,无奇f 位,无奇f 位,偶数者	的数量 05 Pari 禺校验位 禺校验位 男校验证	ty 所做的 立,一个何 立,两个何 <b>立</b> 位,一个	亭止位。 亭止位。 〉停止位。	效;否则,	由 58.06 C	Communication		
	0 3		8 EVEN 1		-	1 = 1	否	是	参数		
58.06	嵌入式 适用于 0: En 1: Re 2: Sil	nunication control 式现场总线刷新命令 任何嵌入式现场总 nable(允许); 完局 efresh(刷新); 刷i ent mode(无声模 h 终止无声模式。	》。 总线参数的 戈正常操作 新修改后的	」设置或 三或刷新 内嵌入三	。 弌现场总约	<b></b> <b>战的参数设置</b>	.0				
	0 2		允许		-	1 = 1	是	是	参数		
58.07	嵌入云	nunication diagnos 式现场总线、通讯\ 大入式现场总线通讯 }配:	状态字。	<u>诊断)</u>							
	位	名称	值	注释							
	0	Init failed (初始 化失败)	1	嵌入	式现场总统	<b>浅初始化失败</b>	刃始化失败				
	1	Addr config err (地址配置错 误)	1	协议	不支持该	<b></b> 方点地址					
	2	Silent mode (无 声模式)	0		午变流器/ 变流器发达						
	3	Reserved ( 保 留)									
	4	Wiring error (接 线错误)	1	检测3	到的错误:	A/B 接线可	能被调换				
	5	Parity error (奇 偶校验错误)	1	检测到的错误: 检查 58.04 Baud rate 和 58.05 Parity							
	6	Baud rate error (波特率错误)	1	检测到的错误: 检查 58.05 Parity 和 58.04 Baud rate							
	7	No bus activity (无总线被激 活)		最近	5 秒中收到	到 0 个字节					

名称 文字									
范围		默认值		运行中修 改	运行中修   类型 改				
8	No packets ( 无 数据包)	1	最近:	5 秒中检测	则到0个数据	包(发送给	合任何设备)		
9	Noise or addressing error (噪声或寻址错误)	r	检测到	到的错误:	线上具有相	同地址的抗	· 安口或另一	个变流器	
10	Comm loss (通 讯丢失)	1	在 58.16 Communication loss time 内设备收到 0 个数据包						
讯丢失) 11 CW/Ref loss (控制字/给定值丢失)		在 58 值。	.16 Comr	nunication los	ss time 内?	<b>没有收到</b> 控制	制字或给		
12	Reserved (保留)	:							
13	Reserved (保留)	:							
14	Reserved ( 保 留)	:							
15	Reserved ( 保留)								

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型				
				16 位现场		改					
				总线标定							
				值							
58.08	Received packets (收										
	嵌入式现场总线, 寻										
	显示发送给变流器的有效数据包的计数。在正常运行中,该值会不断增加。按下控制盘上的复位键 3 秒以上可复位。										
	0 4294967295	0	-	1 = 1	否	是	参数				
58.09	Transmitted packets	(发送的数据包)		•							
	嵌入式现场总线;发	送的数据包的数量	<b></b> 里。								
	显示由变流器传输的	有效数据包的计数	数。在正常:	运行中,该值会	会不断增	力口。					
	按下控制盘上的复位	建3秒以上可复位	<u>\forall \forall \cong \</u>								
	0 4294967295	0	-	1 = 1	否	是	参数				
58.10	All packets(全部数据	居包)									
	嵌入式现场总线; 所										
	显示发送给总线上任意设备的有效数据包的计数。在正常运行中,该数量会不断增加。										
	按下控制盘上的复位			T			L a state				
	0 4294967295	0	-	1 = 1	否	是	参数				
58.11	UART errors(通用昇										
	嵌入式现场总线; UART 错误的数量。										
	显示由变流器接收的字符错误的计数。计数增加表示总线存在配置问题。按下控制盘上的复位键 3 秒以上可复位。										
		<b>選 3 炒以上り</b> 夏1 ────────────────────────────────────		1 = 1	不	I e	<b>分</b> . 料,				
58.12	0 4294967295		-	1 = 1	否	是	参数				
56.12	CRC errors (循环冗:										
	嵌入式现场总线; CRC 错误的数量。 显示由变流器接收的存在 CRC 错误的数据包的计数。计数增加表示总线存在干扰。										
	显示田类流器接收的存在 CRC 错误的数据包的计数。计数增加表示总线存在十批。   按下控制盘上的复位键 3 秒以上可复位。										
	04294967295	0	-	1 = 1	否	是	参数				
58.14		 uction(诵讯丢失	 ·操作)		Н	<i>,</i> -c	2 30				
	Communication loss action (通讯丢失操作) 嵌入式现场总线,通讯丢失动作。										
	嵌入式现场总线,进讯丢失初作。   选择现场总线通讯丢失后变流器的反应。										
	注: 在变流器重新启动后,对 58.14 Communication loss action 所做的修改立即生效; 否则,由										
	58.06 Communication	control 验证新的	设置。								
	0: No action (无动作										
	1: Fault(故障);						章 6681 EFB				
	communication,同时						/= t2-d-1 - d . A				
	2: Warning (警告)	;将产生警告 A7	CE EFB co	ommunication.	即便不足	<b></b>	行控制,也会				
	发生。										
	1	的情况下安全州4	<b>伙</b> 绿云石								
	确保能够在通讯中断			A7CE EFR com	nunicatio	on. 并把读度	保持到变流哭				
	1	<b>一次的速度)</b> ; 将	产生警告A				保持到变流器				

索引	名称										
200	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型				
	10,23	19494	<b>Д</b>	16 位现场	37.	改					
				总线标定							
				值							
	确保能够在通讯中断	的情况下安全地	继续运行。	•		•	•				
	4: Speed reference s	safe(安全速度给	<b>注定值)</b> ;将河	产生警告 A7C	E EFB con	nmunication	,并把速度设				
	置为 22.46 Speed refe	rence safe 中定义	的值。								
	警告!										
	确保能够在通讯中断										
	5: Fault always (始						生故障 6681				
	EFB communication,		即便个用现				6 W.				
<b>50.45</b>	0 5	无动作	-	1 = 1	否	是	参数				
58.15	Communication loss		模式)								
	嵌入式现场总线,通										
	定义复位现场总线通		「数器的消息	<b>是</b> 类型。参见	58.14 Com	nmunication	loss action 和				
	58.16 Communication		·::	1 56-	## 64 kg 36 ÷	〒HII / <del>L</del>	5回 <b>+ 5</b> 0.00				
	<b>注</b> : 在变流器重新启动后,对 58.15 Communication loss mode 所做的修改立即生效; 否则,由 58.0 Communication control 验证新的设置。										
	1: Any message(任		<b>全</b> 变流器的任	- 何消息都将复	位完时哭	_					
	2: CW/Ref1/Ref2 (3						复位超时。				
	12	控制字/给定		1 = 1	否	是	参数				
	1 2	1/给定值 2	_ 10.		H		2 30				
58.16	Communication loss		 时间 )			1	L				
	嵌入式现场总线通讯										
	定义在执行 58.14 Communication loss action 前的延时时间。参见 58.15 Communication loss mode。										
	注: 在变流器重新启动后,对 58.16 Communication loss time 所做的修改立即生效;否则,由 58.0										
	Communication contro	Communication control 验证新的设置。									
	0 32500	300	ms	1 = 1  ms	否	是	参数				
58.17	Transmit delay (发送	送延时)									
	嵌入式现场总线的最	短响应延时。									
	定义除由协议施加的										
	注: 在变流器重新			delay 所做的	修改立即	」生效; 否	则,由 58.06				
	Communication contro	ol 验证新的设置。			1	1	T				
	0 32500	0	ms	1 = 1	否	是	参数				
58.18	EFB control word (	嵌入式现场总线的	的控制字)								
	嵌入式现场总线的原										
	显示由 Modbus 控制	器(比如 PLC)为	发送至变流器		1	1					
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号				
58.19	EFB status word(嵌	入式现场总线的	状态字)								
	嵌入式现场总线的原										
	显示由变流器发送至	Modbus 控制器	(比如 PLC)								
	0000h FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号				
58.25	Control profile(控制	配置文件									

索引	名称 文字						
		Whit Ab	) II &	1:	H at.	>- t- 1. th	अंद्र कर्त
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定	易失	运行中修 改	
	LH > N=0 17 V AN			值			
		的控制配置文件。					
		的控制配置文件。	D亦法明町里	1 字件 ( # 16)	(六	ナン ##.4ス 曲.4タ	<b>- 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. </b>
	于向后兼容。	(ABB 变流器); ABI	5 发机奋削量	[文件(市 107	14.14.17	7,市经典俗	八的 可付
		<b>(映射)</b> ;映射配置文	r件(16 位司	32 位控制字》	世经 中	<b>地</b>	哭
	0 2	ABB变流器		1 = 1	否	是	参数
58.26		嵌入式现场总线给定			Н	足	多奴
30.20		<b>於八八八小小八八</b> 给定值1的类型。	值 1 的关至)	'			
		结定值 I 的关望。 :制器(比如 PLC)发	: 送於展 ) <b>才</b>	<b>羽揭苔建的 0</b>	2 00 EE	P reference 1	的米刑和标写
	直 信。	「明命(LLSH PLC))	(达给 嵌八式	- 奶奶芯线的 U	3.09 EFI	5 reference 1	的矢至和你,
		);根据输入给定值所	存控列的经	空值链自动选	<b>坯米刑</b> #	和标字 加里	<b>公宗估去</b> 许
		用 Transparent 设置。	1年按判10年	<b>是</b> 国挺日初起	许大至年	11你足。 知不	纪世小 <u>任</u>
	到正内庭, 则仅	用 Transparent 改直。					
	参数		Au	to type and sca	aling (É	动类型和标纸	<del></del> 定)
	22.11 Speed re	eference 1 source	速				
		eference 2 source					
		peed reference					
		reference 1 source	转	巨			
		reference 2 source	-1. \	<b></b>			
		reference source	电池				
	28.18 EMF re		通	Ħ			
		oltage correction source rrection source	2				
	28.29 Flux co	rrection source					
	1: Transparent	<b>(映射)</b> ; 不采用标定	<del>-</del>				
		用);针对标定 100=		两位小数)的	常规给定	<b>注</b> 信。	
		臣); 由 46.04 M1 torq					
		(5) ; 由 46.02 M1 speed					
	_	流);标定值的形式为	_		的百分と	比 <b>:</b> 100 = 1 %	0
	1 5	自动	-	1 = 1	否	是	参数
58.27	EFB ref2 type (	嵌入式现场总线给定	值2的类型)		I.	·	l
		给定值2的类型。					
		制器(比如 PLC)发	送给嵌入式	现场总线的 0	3.10 EFI	3 reference 2	的类型和标题
	值。参见 58.261						
	1 5	自动	-	1 = 1	否	是	参数
58.28		嵌入式现场总线实际	值1的类型)	<u></u>	* *		1
		实际值1的类型。					
		场总线发送给 Modbu	ıs 控制器(H	公如 PLC)的国	に际値 1	的类型/信号派	原和标定。
		);类型/信号源和标题					
		· , ノヘエニコロ J Wかコピリかり	ここくさ 石田 コ	0.20 21 2 1011	17 PC 221		ロインヘエ・ローハー
	别设置,参见下	文。					

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
	标定。16 位标定为 1=1。 2: <b>General(通用)</b> ; 参数 58.31 EFB act1 transparent source 选择的值作为实际值 1 发送。采用 16									
	位标定 $100=1$ (即整数和两位小数)。									
	3: <b>Torque (转矩)</b> ; 01.17 Motor torque filtered 被作为实际值 1 发送。由 46.04 M1 torque scaling actual 定义标定。									
	4: <b>Speed(速度)</b> ; 01.01 Used motor speed filtered 被作为实际值 1 发送。由 46.02 M1 speed scaling actual 定义标定。									
	5: <b>Current</b> (电流); 27.05 Motor current 被作为实际值 1 发送。标定的形式为 99.11 M1 nomina current 的百分比:									
	6: <b>Position (位置)</b> ; 电机位置被作为实际值 1 发送。参见 90.06 Motor position scaled。									
	1 6	自动	-	1 = 1	否	是	参数			
58.29	EFB act2 type (嵌入式现场总线实际值 2 的类型)									
	嵌入式现场总线实际值 2 的类型。									
	选择由嵌入式现场总线发送给 Modbus 控制器(比如 PLC)的实际值 2 的类型/信号源和标定。参									
	见 58.28 EFB act1 typ	oe.								
	1 6	自动	-	1 = 1	否	是	参数			
58.30	EFB status word trai	nsparent source	嵌入式现场	总线状态字的	映射信号》	<u></u>				
	嵌入式现场总线状态	字的映射信号源	0							
	在 58.25 Control profi	ile = Transparent 🛭	寸,选择状态	字的信号源。						
	Other(其它); 信号	源选择,比如06	.15 Main Stat	us Word。						
	0: Not selected (未说	选择);没有选择	信号源。							
	0 0	未选择	-	1 = 1	否	是	参数			

名称	名称										
文字	1										
范围	I	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型				
EFB	act1 transparent se	 purce(嵌入式现均	。 あ总线实际		信号源)	1					
选择 (比 <b>Oth</b> e 0: 1	式现场总线实际值 在 58.28 EFB act1 如 PLC)的实际值 er(其它);信号源 Not selected(未选择	type = Transparen 1 的信号源。 选择,比如来自第 <b>】</b> ;没有选择信号	5一组参数	的值。							
0	3 act2 transparent se	未选择	-	1 = 1	否	是	参数				
选择 (比 <b>Oth</b> e 0: <b>N</b>	式现场总线实际值 在 58.29 EFB act2 如 PLC)的实际值 er( <b>其它)</b> ; 信号源 Not selected(未选择	type = Transparen 2的信号源。 选择,比如来自第 <b>】</b> ;没有选择信号	5一组参数	的值。							
0	0 ressing mode(寻均	未选择	-	1 = 1	否	是	参数				
注: Com 0: M	例如,参数 32 位值(参 寄存器地址 例如,参数 <b>Mode 1(方式 1)</b> ;1	后,对 58.33 Ad 金证新的设置。 16 位值(参数组 =400000+100×参 (22.80 将映射到鲁 参数组 199,索顿 =420000+200×参 (22.80 将映射到鲁	dressing r 1 199, 数组+参 存 器 400 引 199)。 数组+2× 好存器 420 255,索号	mode 所做的 索引 199); 数索引。 000+2200+80 参数索引。 000+4400+16   1255);	修改立即 =402280。	生效; 否!	则,由 58.06				
0	例如,参数 Mode 2( <b>方式 2)</b> ; 寄存器地址 例如,参数 2	( 22.80 将映射到 8 32 位值(分组 1 = 400000512×参 ( 22.80 将映射到 8 模式 0	F存器 400 …127,雾 数组+2×氦	000+5632+80 引 1255): 参数索引。		。 是	参数				
嵌入 选择 节在	d order(传输字序 式现场总线的传输 32 位参数的 16 位 低位字节。 在变流器重新启	字序。 立寄存器的传输顺									

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
	0 1	LO-HI	-	1 = 1	否	是	参数

58.101

| Data I/O 1 ... Data I/O 24(数据 I/O 1 ... 数据 I/O 24)

... 50 1

58.124

嵌入式现场总线的I/O数据。

定义变流器中的地址,Modbus 主机在读取或写入寄存器地址 400001 ... 400024 时将访问该地址。主机定义数据的类型(输入或输出)。该值在由两个 16 位字组成在 Modbus 中传输。如果值为 16 位,将在 LSW(最低有效字)中传输。如果值为 32 位,随后的参数也将为其保留,并且必须设置为 None。

#### 注:

- 输入表示从变流器传输数据给主机(比如 PLC)。
- 输出表示从主机(比如 PLC)传输数据给变流器。

Other (其它);信号源选择(10 ms 更新)。

- 0: None (无); 未启用。数据 I/O 被禁止。
- 1: **CW 16bit(16 位控制字)**; 控制字(16 位) (2 ms 更新)。获取自 06.09 Used main control word。/ 发送给 06.01 Main control word。
- 2: **Refl 16bit(16 位给定值 1)**; 给定值 1 REFl (16 位) (2 ms 更新)。获取自 03.09 EFB reference 1。/发送给 03.09 EFB reference 1。
- 3: **Ref2 16bit(16 位给定值 2)**; 给定值 2 REF2 (16 位) (2 ms 更新)。获取自 03.10 EFB reference 2。/发送给 03.10 EFB reference 2。
- 4: **SW 16bit(16 位状态字)**; 状态字(16 位)(2 ms 更新)。获取自 06.15 Main status word。/不适用。
- 5: **Act1 16bit(16位实际值 1)**; 实际值 ACT1 (16位) (2 ms 更新)。取决于 58.28 EFB act1 type。/ 不适用。
- 6: **Act2 16bit(16位实际值 2)**; 实际值 ACT2 (16位) (2 ms 更新)。取决于 58.29 EFB act2 type。/不适用。
- 11: **CW 32bit(32 位控制字)**; 控制字(32 位) (2 ms 更新)。获取自 06.09 Used main control word。/ 发送给 06.01 Main control word。
- 12: **Ref1 32bit(32位给定值 1)**; 给定值 1 REF1 (32位) (2 ms 更新)。获取自 03.09 EFB reference 1。/发送给 03.09 EFB reference 1。
- 13: **Ref2 32bit(32位给定值 2)**; 给定值 2 REF2 (32位) (2 ms 更新)。获取自 03.10 EFB reference 2。/发送给 03.10 EFB reference 2。
- 14: SW 32bit (32 位状态字); 状态字(32 位) (2 ms 更新)。获取自 06.15 Main status word。
- 15: **Act1 32bit(32位实际值 1)**; 实际值 ACT1 (32位) (2 ms 更新)。取决于 58.28 EFB act1 type。/不适用。
- 16: **Act2 32bit(32 位实际值 2)**; 实际值 ACT2 (32 位) (2 ms 更新)。取决于 58.29 EFB act2 type。/不适用。
- 21: **CW2 16bit(16 位状态字 2)**; 控制字 2(16 位) (2 ms 更新)。
- 24: **SW2 16bit(16 位状态字 2)**; 状态字 2(16 位) (2 ms 更新)。
- 31: **RO/DIO control word(继电器输出/数字输入输出控制字)**; 参见 10.99 RO/DIO control word。 获取自 10.99 RO/DIO control word。/发送给 10.99 RO/DIO control word。
- 32: **AO1 data storage(模拟输出 1 数据存储)**; 参见 13.91 AO1 data storage。获取自 13.91 AO1 data storage。/发送给 13.91 AO1 data storage。

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
	33: AO2 data storage (	模拟输出2数据存	<b>存储)</b> ;参。	见 13.92 AO2	data storage	。获取自1	3.92 AO2 data
	storage。/发送给 13.92 A	O2 data storage。					
	40: Feedback data stor	age(反馈数据有	<b>存储)</b> ;参	见 40.91 Fe	edback data	a storage.	获取自 40.91
	Feedback data storage。//	发送给 40.91 Feed	back data	storage.			
	41: Setpoint data stora	ge(设定点数据	存储);	参见 40.92 S	Setpoint data	a storage.	获取自 40.92
	Setpoint data storage。/发	送给 40.92 Feedb	ack data st	corage。			
	0 41	无	-	1 = 1	否	是	参数

## 60 DDCS Communication (DDCS 通讯)

DDCS 通讯配置。

DDCS 协议用于以下设备之间的通讯:

主/从配置中的从变流器。

变流器和 AC 800M 等外部控制器。

以上所有项目都采用了光纤链接。这些链接需要 FDCO 模块。主-从机和外部控制器的通讯也可以通过变流器的 XD2D 连接器(变流器间的链接),以屏蔽双绞线电缆的方式来实现。

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型				
60.01		1	<u> </u>	· ·	1	l					
60.xx		<b>'</b>				l					
					T	T					

## 61 D2D and DDCS transmit data(D2D 和 DDCS 发送数据)

定义发送到 DDCS/D2D 链路的数据。

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
61.01			•							
61.xx										
							I			

#### 62 D2D and DDCS receive data (D2D 和 DDCS 接收数据)

定义从 DDCS/D2D 链路发送到变流器的数据。

/C//// D	DCB/D1D 处时人之为人	NIC HH H 7 3/4 1/H 0								
索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
62.01										
		1	1	Ī						
62.xx										

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
				·			·

## 70 DCSLink Communication (DCS 链接通信)

定义 DCS 链接通信。

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
70.01					I.	ı				
70.xx										

## 74 ... 89 Application specific groups(自定义编程参数组)

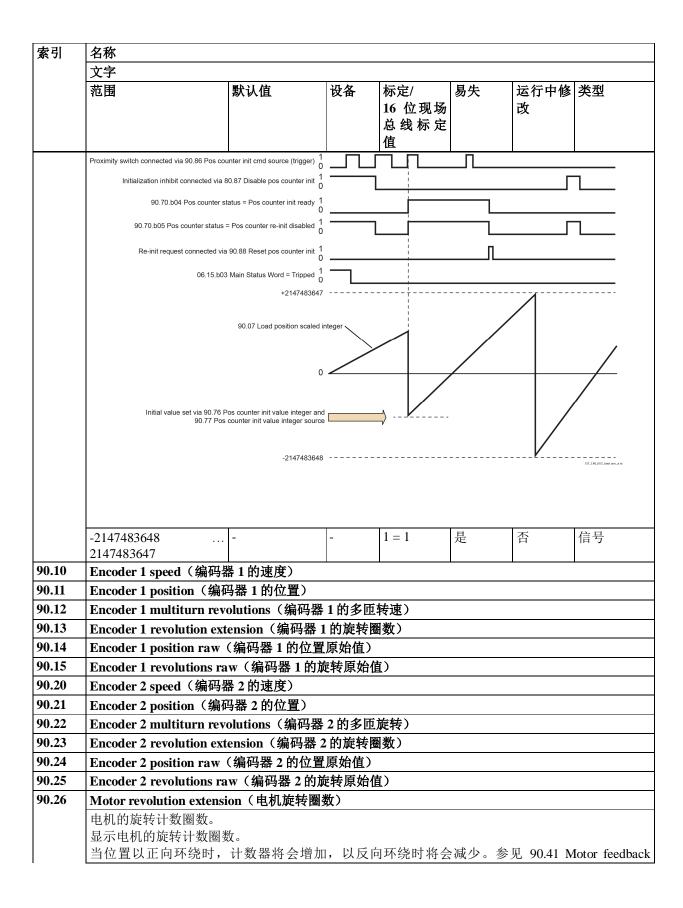
用于自定义编程的参数组。

## 90 Feedback selection (反馈选择)

电机及负载反馈配置。

索引	名称										
	文字										
	范围 默认值 设备 标定/ 易失 运行中修 类型 16 位现场 。										
90.01	Motor speed for co	ntrol(电机控制返	速度)	•			1				
	用于控制的测量(根据使用的反馈显EMF电机速度,由如果选择测量或外和90.44 Motor geal	示测量、EMF 或 46.11 Filter time r 部反馈,也可以通	外部电机速度 motor speed 定	。参见 90.4 义滤波时间常	量。						
		和 90.44 Motor gear denominator。 -30000.00 30000.00 - rpm 参见 46.02 是 否 信号									
90.02	Motor position(电	 .机位置)		1							
	显示从 90.41 Motor 对编码器速度反馈	电机位置。 显示从 90.41 Motor feedback selection 选择的信号源接收到的电机位置(在一次旋转中)。本参数只对编码器速度反馈有效。 由电机减速比函数标定编码器反馈。参见 90.43 Motor gear numerator 和 90.44 Motor gear									
	0.00000000		rev	32767 = 1	是	否	信号				
	1.0000000			rev							
90.03	Load speed(负载速度) 测量(测速机/编码器)、EMF 或外部负载速度。 根据使用的反馈显示测量、EMF 或外部负载速度。参见 90.51 Load feedback selection。滤波时间常数由 90.52 Load speed filter time 定义。 如果选择来自负载的编码器反馈,也可以通过负载减速比函数进行标定。参见 90.53 Load geanumerator 和 90.54 Load gear denominator。										

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
	如果使用来自电机的 以 90.61)。	J反馈,则由 90.61	I Gear numer	ator和 90.62 C	ear denomi	nator 反向标			
	-30000.00 30000.0	0 -	rpm	参见 46.02	是	否	信号		
90.04	Load position (负载 负载位置。 显示由 90.51 Load fe 度反馈有效。 如果选择来自负载的 numerator 和 90.54 L 如果使用来自电机的 以 90.61)。 偏移和精度由 90.56 -2147483648 2147483647	pedback selection 边 的编码器反馈,也 oad gear denomina J反馈,则由 90.61	2可以通过分 tor。 I Gear numer	文载减速比函数 ator 和 90.62 C	数进行标定 Gear denomi	E。参见 90 nator 反向标	0.53 Load gear		
90.05	Load position scaled 十进制格式标定的(显示十进制格式的位 counter init value 设置 小数位由 90.82 Pos c 注: 这是一个浮点参 为替代。 -2147483.648	(平移)负载位置。 置计数器功能的结 置的初始位置。 counter decimals 定	。 输出。位置是 :义。						
	2147483.647				, _	, .	,,,,		
90.06	Motor position scaled(标定的电机位置) 标定的电机位置。 显示计算出(旋转)的电机位置。 轴模式(线性或旋转)和分辨率由 90.48 Motor position axis mode 和 90.49 Motor position resolution 定义。 注: 可通 50.07 FBA A actual 1 type、50.08 FBA A actual 2 type、50.37 FBA B actual 1 type 或 50.3 FBA B actual 2 type 参数,可以在快速时间等级上把位置值发送给现场总线控制器。								
	-2147483.648 2147483.647		-	1 = 1	是	否	信号		
90.07	Load position scaled	integer(负载位)	置标定整数)	)					
	整数格式标定的(平显示整数形式的位置 Pos counter init value	计数器功能的输出			os counter	init value in	teger 和 90.77		



索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
	selection.					•				
	-2147483648      -     1 = 1     是     否     信号       2147483647									
90.27	Load revolution extension	n(负载旋转圈数	()							
	负载旋转计数圈数。 显示负载的旋转计数圈数 当位置以正向环绕时, selection。		口,以反问	可环绕时将会	会减少。参	:见 90.51 1				
	-2147483648 2147483647	-	-	1 = 1	是	否	信号			
90.40	External speed(外部速度)									
	外部速度反馈。 如果 90.41 M1 feedback selection = External,可通过自定义编程、应用程序或上位控制等写入该参数。									
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数			
90.41	M1 feedback selection (	电机1的反馈选排	<b>挙</b> )							
	电机 1 的速度反馈选择。选择电机控制的电机速度反馈。 1: OnBoard encoder(內置编码器);通过连接到 SDCS-CON-H01 的脉冲编码器测量速度反馈。参见参数组 94。 编码器 1编码器 2 4: Tacho(测速机);通过连接到 SDCS-CON-H01 的测速机测量速度反馈。参见参数组 94。 5: EMF;根据 EMF(基速区域)和励磁电流(弱磁区域)计算速度反馈。因此,可进入弱磁流									
	围,但与编码器或测速机 调试提示:必须手动调量	几反馈相比性能较 茚磁通线性化。	低。							
	6: External (外部); 由									
	7 = EMF voltage (EMF		MF 计算证				4 N/L			
1	1 7	EMF	-	1 = 1	否	是	参数			

索引	名称										
	范围	默认值	设备				类型				
						改					
				总线标定							
				值							
90.42	Motor speed filter time (电机速度滤波时间) 电机转速反馈滤波时间常数。										
		for control 的滤波即									
		度偏差有三种不同			44.5.534	- H I 2-1 AK-14/					
	-	eed filter time 滤波:					ПТ <u>Т</u> Т 20				
		ror filter time 1 和 2 数。设置 24.18 Spe									
	0 32500	数。 区直 24.18 Spe		1 = 1  ms	Speed er 否	是 是	<sup>2。</sup> 参数				
90.43			ms	1 – 1 1118	白	疋	<b>少</b>				
90.43		rator(电机减速比	オナノ								
	电机减速比分子。	numerator 和 90.44 ]	M-4 1	:	7 中和津	<b>辛与煙和由扣</b>	捡州之 同 60				
	_	tumerator和 90.44 「修正电机和测量(	_								
	直接安装在电机轴		(例述401/9冊年	667 还反之间	1的左阻,		儿/判刑1974年(又)				
	且及文农住宅机和	d T⁻+1 ∘									
	$\frac{Motor\ speed}{Moasy rad\ (tasho/ancoder)\ speed} = \frac{90.43\ Motor\ gear\ numerator}{90.44\ Motor\ gear\ denominator}$										
	$\frac{\text{Measured (tacho/encoder) speed}}{\text{90.44 Motor gear denominator}}$										
	Measured (tacho	/encoder) speed	90.44 <i>Mot</i>	or gear denor	nınator						
	Measurea (tacho	/encoder) speed	90.44 <i>Mot</i>	or gear denor	ninator						
	Measurea (tacho	/encoder) speed	90.44 <i>Mot</i> i	or gear denor	ninator						
				-	ninator						
		r to load scaling		or gear denor	ninator	Motor tacho / e to motor sca					
				-	nınator						
				-	ninator						
	Load encode			-	ninator	to motor sca					
				-	ninator						
	Load encode			to load scaling	minator	to motor sca					
	Load encode	r to load scaling	Motor	to load scaling		to motor sca	alling				
	Load encode		Motor	to load scaling	M	90.43					
	Load encode	r to load scaling	Motor	to load scaling		90.43 X	e Motor				
	Load encoder  90.53 -  X  Load encoder	r to load scaling	Motor	to load scaling		90.43 X	e Motor				
	Load encode:	r to load scaling	Motor	to load scaling		90.43 X	e Motor				
	Load encoder  90.53-  X  Load encoder  90.54-	r to load scaling	Motor	to load scaling  90.62  X Y  90.61	M	90.43 X Y 90.44	e Motor tacho / encod				
	Load encoder  90.53-  X  Load encoder  90.54-	r to load scaling	Motor	to load scaling		90.43 X	e Motor tacho / encod				
00 44	Post -2147483648 2147483647	r to load scaling  Loa  1	d -	to load scaling  90.62  X Y  90.61	M	90.43 X Y 90.44	e Motor tacho / encod				
90.44	Post - 2147483648 2147483647 Motor gear denomination of the control of the contro	r to load scaling	d -	to load scaling  90.62  X Y  90.61	M	90.43 X Y 90.44	e Motor tacho / encod				
90.44	B. Load encoder  90.53-  2147483648 2147483647  Motor gear denome 电机减速比分母。	r to load scaling Loa 1 ninator(电机减速	d -	to load scaling  90.62  X Y  90.61	M	90.43 X Y 90.44	e Motor tacho / encod				
90.44	B. Doad encode	r to load scaling  Loa  1  ninator(电机减速  gear numerator。	d -	90.62 X Y 90.61	M 否	to motor sca 90.43 X Y 90.44	e Motor tacho / encod				
90.44	B. Load encoder  90.53-  2147483648 2147483647  Motor gear denome 电机减速比分母。	r to load scaling Loa 1 ninator(电机减速	d -	to load scaling  90.62  X Y  90.61	M	90.43 X Y 90.44	e Motor tacho / encod				

j	名称								
-	文字								1
	范围		默认值	设备		近现场 标定	易失	运行中修 改	类型
	0: Linear	工置测量的轴 <b>(线性)</b> ;线	生。		200				
			直在0和1转之	之间, 升 灰 特	360 度		¥.		
	设置	90.21 Encod	ler 1 position ler 2 position ard encoder po	sition		90.13 90.22 90.23	Encoder 1 Encoder 1 Encoder 2 Encoder 2	multiturn revolution example: 2 multiturn revolution example: 2 revolution example: 3 multiturn revolution example: 4 multiturn revolution example: 5 multiturn revolution example: 6 multiturn revolution example: 7 multiturn revolution example: 8 multiturn revolution example: 9 multitur	xtension volutions xtension
	线性	0.0000000	== 0° 和 1.00	000000 3	60°			encodel levol	ution
	旋转	正向: Parameters high 16777215  2  1  Parameters low  0  0.00000000  正向: Parameters high 16777215	1 == 0°和1.00		- <b>-</b>				1 00.34,00.0464.aa
	Parameters low Parameters low 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1								
	显示的位置	中的电机位	置计数使用多。65536。它同时		见场总约				
	0 31		16	-	1 = 1		否	是	参数
51	Load feedback selection (负载反馈选择) 负载速度反馈的选择。								

索引	名称										
1	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定		运行中修 改	类型				
	<b>値</b>   <b>値</b>   为控制选择负载速度反馈和位置反馈。由 90.53 Load gear numerator 和 90.54 Load gear denominator										
	标定值。 0: None (无): 1: OnBoard en 置值更新负载反 编码器 1 编码器 8: Motor feedb 馈。可使用 90.6	没有选择负载反馈。 <b>coder(内置编码器)</b> 馈。参见参数组 94。	; 根据连接到 90.41 Motor 0.62 Gear de	SDCS-CON	I-H01 的脉) ection 选择i	冲编码器反 的信号源也	馈的速度和位 可用于负载反				
	0 8										
90.52	Load speed filter	Load speed filter time(负载速度滤波时间)									
	负载速度反馈滤 90.03 Load speed	波时间常数。 I 的滤波时间常数。									
	032500	5	ms	1 = 1  ms	否	是	参数				

索引	名称						
2.11	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	<b>光</b> 刑
	100	NAC ACCET	久田	16 位现场		改	
				总线标定		~	
				值			
90.53	Load gear numerato	r(负载减速比分	子)	- L	<u> </u>	- I	l .
	负载(比如传动的设	设备)减速比分子。					
	90.53 Load gear num						
	的负载速度和编码				于纠正负载	<b></b> 载和编码器	速度之间的偏
	差,例如,在编码器						
	Load speed	90.53 Load gear n	umerator				
	$\frac{1}{Encoder\ speed} = \frac{1}{9}$	0.54 Load gear de	nominator				
l	Load encoder to	load scaling	Motor t	o load scaling		Motor tacho / e to motor sca	
						to motor soc	alling .
		¥				K	
	90.53—					90.43 —	
				90.62		90.43	
						\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \	
	(e) X	Load	X M			X	
		Y		/ Y		/ Y	
	Load encoder						Motor tacho / encoder
	90.54			90.61		90.44	
	-2147483648	1		1 = 1	否	是	参数
	2147483647	1			Н	<u></u>	多奴
90.54	Load gear denomina	ntor(负载减速比约	<del>)</del> 母)			_L	ı
	负载(比如被驱动的	的设备)减速比分母	<b>‡</b> .				
	参见 90.53 Load gear	numerator.					
	-2147483648	1	-	1 = 1	否	是	参数
	2147483647						
90.56	Load position offset	(负载位置偏移)					
	负载端位置偏移。						
	定义负载端位置偏移	1	T	<b>.</b>	T		
	-2147483648	1	-	1 = 1	否	是	参数
	2147483647	As July 2) Press 21	1.11 1. X				
90.57	Load position resolu	tion(负载位置分	辨率)				
	负载位置分辨率。	5 A 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1			t- 1) m		
	定义为一转中的负载		D位。例如,	对于设置 16	,把位置位	直乘以 216 =	65536 再显示
	在 90.04 Load positio			Ta a	I	Te	25 111
00 -	0 31	16	-	1 = 1	否	是	参数
90.61	Gear numerator (海						
	减速比分子(电机站	<b></b>					

名称										
文字										
范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定	易失	运行中修 改	类型				
			值							
	Motor speed Load speed	$\frac{l}{2} = \frac{90.6}{90.62}$	1 Gear nume Gear denom	rator inator						
	·				to motor scal	ing				
90.53	7	] _	90.62		90.43	7				
e X Y	Load	×	Y	M	X	Motor tacho / encoder				
90.54			90.61		90.44	92, 800, 000, 000, noter game, s. ss				
-2147483648 2147483647	1	-	1 = 1	否	是	参数				
	速比分母)	1	I		l .					
-2147483648	1	-	1 = 1	否	是	参数				
	/ 口牌选举八字									
	or(反馈吊致分丁	•)								
					量计算的反馈	贵常数。				
	5换成平移动作。 比	ed consta 比如,在自	nt denomina <sup>担机轴旋转一</sup>	ator 周的过程中	中,反馈常	数是负载移动				
	1	-	1 = 1	否	是	参数				
	ator(反馈常数分	母)	I	<u> </u>	I	1				
反馈常数分母。 参见 90.63 Feed constar	nt numerator。									
-2147483648 2147483647	1	-	1 = 1	否	是	参数				
		П	ı		ı	I				
位置计数器状态字。显示位置计数器的状态。										
位的分配:	• •									
	文字 范围  20.61 Gear numerator 和 Load encoder to loa  90.53  90.53  -2147483648 2147483647  Gear denominator(减 減速比分母(负载端)。 参见 90.61 Gear numera -2147483648 2147483647  Feed constant numerat 反馈常数分子。 90.63 Feed constant num  反馈常数分子。 90.63 Feed constant num  反馈常数分母。 参见 90.05 Lo -2147483648 2147483647  Feed constant denomin 反馈常数分母。 参见 90.63 Feed constart -2147483648 2147483647  Pos counter status(位 位置计数器状态字。	文字	Type   Type	大字	The image	Type				

索引	名称										
	文字										
	范围		默认值		设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值		运行中修 改	类型		
	0	OnBoard feedback(内 器反馈)	encoder 置编码	1	把内置	编码器选择作	L 乍为负载反	馈信号源。			
	1										
	3	Motor feedba 机反馈)	ck (电	1	把电机反馈选择作为负载反馈信号源。						
	4	Pos counter ir (位置计数器		1		位置计数器已经成功初始化。					
		就绪)		0	重新初	数器未初始。 始化计数器。 Cyclic,则如	注:如果				
	5	Pos counter disabled (禁 计数器重新初	产止位置 pos counter		位置计数器重新初始化被禁止。参见 90.87 Disaboos counter init。						
	6 Position inaccur 据不准 715 保留		data 1 立置数		编码器反馈间歇性中断或丢失。如果变流器处 止状态,则在连接恢复后根据编码器数据继续; 位置计数。						
	0000h	FFFFh	-		-	1 = 1	是	否	信号		
90.73	Pos counter error and boot activa 位置计数器错误处理。 选择位置计数器如何响应负载反 0: Request re-initialization(请始化位置计数器。 1: Continue from previous value 的值继续进行位置计数。90.70.b 置为指示已经发生的错误。		立负载反/ cion(请; pus value 90.70.b( 吴。	馈的丢失 <b>求重新初</b> ( <b>从以前</b>	。 始化); <sup>(</sup> (的值继续 unter statu	90.70.b04 Pos <b>《)</b> ;在负载反	counter st 泛馈丢失或	变流器重启	之后,从以前		
	0 1		间水里 化	新初娟	-	I = I	1	定			
90.76	位置计数 以整数值 source = F	er init value in 器,初始位置的 形式定义位置的 Pos counter init v 90.07 Load pos	内整数值。 十数器的 value inte	。 初始位置 ger。	过距离。		90.77 Pos	counter ini	t value integer		
	-21474836 21474836		1		-	1 = 1	否	是	参数		
90.77	位置计数	er init value in 器,初始位置图	E数值的 <sup>2</sup>	信号源。							
	选择初始	位置整数值的位	言号源。	在 90.86	Pos cour	nter init cmd	source (trig	gger)选择的	设备启用后,		

索引	名称	名称									
21.41	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型				
	Other (其它); 0: Zero (零);	0。 init value integer(位 <u>;</u>		<b>始整数值)</b> ; 参							
	0 1	零	-	1 = 1	否	是	参数				
90.80	位置计数器,初以小数形式定义 counter init value 小数位的数量由	位置计数器的初始位	置或距离。	为此,设置 90	.81 Pos c	ounter init valu	e source = Pos				
	-2147483.648 2147483.647	1	-	1 = 1	否	是	参数				
	选择初始位置值的信号源。在 90.86 Pos counter init cmd source (trigger)选择的设备启用后, 90.8 Pos counter init value source 中的选择成为负载位置。 Other (其它);信号源选择。 0: Zero (零);0。 1: Pos counter init value (位置计数器初始值);参见 90.80 Pos counter init value 中的选择。										
	0 1	mit value (位直/1 数4	1670月11日ノ ,	多见 90.80 FOS	否	是 是	参数				
90.82		 imals(位置计数器小:	*** (分 )	1 = 1	首	疋	<u> </u>				
20.02	位置计数器,小在写入外部信号 90.80 Pos counte 以设置为 3 为例 - 把外部信号 的值为 12.33	数位的数量。 分源或由外部信号源( r init value 的值。此设 ]: 源写入 90.80 Pos coun 45。 号源读取时,把 90.05	比如现场总 是置对应于小 uter init value	、数位的数量。 e中的整数值图	汶 1000	。写入的值为	12345,显示				
	0 9	3	-	1 = 1	否	是	参数				
90.85	位置计数器,同用于编码器反馈 0: Single(单步 准备编码器反馈	的位置计数器同步模 <b>( )</b> ; 必须使用 90.88 R	式。 eset pos cou	·		0.b04 Pos coui	nter status,以				
	0 1	单次	-	1 = 1	否	是	参数				
90.86	Pos counter init	cmd source (trigger)	(位置计数器	器初始化命令信	l	<u> </u>					

索引	<b>夕</b> 称	名称									
200	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	米刑				
	14214		汉田	16 位现场	多人	改	大 <u>全</u> 				
				总线标定							
				值							
	位置计数器,初始体	 化命令的信号源。			ı						
	选择用于对位置计		的数字信号》	原, 比如限位	开关。在	数字信号源角	<b>烛发后,90.77</b>				
	Pos counter init value										
	0 = No trigger(无触	_									
	0 → 1 = Trigger (触发)。										
	注: 可通过 90.87 D		init 防止位置	计数器初始化	,						
		Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。									
		0: <b>No trigger command(无触发命令)</b> ; 0,正常运行。									
	1: Trigger (触发);1。										
	3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00 D										
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI delayed status.										
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b03 DI delayed status。 6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI delayed status。										
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 D	•									
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI delayed status.										
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status.										
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO delayed status.										
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI delayed status。										
	50: Z OnBoard; 获取自内置编码器的零通道。										
	51: Z OnBoard forward; 获取自内置编码器的零通道,电机正在正向旋转。参见 06.21.b01 Speed										
	control status word。										
	52: <b>Z OnBoard reverse</b> ; 获取自内置编码器的零通道,电机正在反向旋转。参见 06.21.b02 Speed										
	control status word。										
	Z encoder 1Z encoder 1 forwardZ encoder 1 reverseZ encoder 2Z encoder 2 forwardZ encoder 2										
	reverse	1-444			г	T	Laure				
22.25	0 58	无触发	- Net 1999 3 1-1 - 11 - 1	1 = 1	否	是	参数				
90.87	Disable pos counter			)							
	位置计数器,初始体										
	选择用于禁止位置证		号源。因此,	它会封锁同	步命令。						
	0 = Release (释放)。										
	1 = Disable (禁止)。										
	Other [bit](其它[位		0								
	0: Release (释放)										
	1: Disable (禁止)	*									
		3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00 DI delayed status.									
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI delayed status.										
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 D	-									
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 D	•									
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI delayed status.										
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 D 8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 D 11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00	OI delayed status.									

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
	12 <b>: DIO2</b> ; 11.02.b01	•	)							
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 DI delayed status.									
	0 19	释放	-	1 = 1	否	是	参数			
90.88	Reset pos counter ini	t ready(复位位置	计数器初始	始化就绪)						
	位置计数器,初始化	命令复位的信号源	0							
	选择用于允许位置计	数器重新初始化的	信号源。乍	它会使 90.70.b	04 Pos co	unter status 复	位。			
	0 = No reset(不复位)。									
	0 → 1 = Reset (复位)。									
	Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。									
	0: No Reset(未复位); 0。									
	1: <b>Reset</b> (复位); 1									
	3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00 DI	-								
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01 DI	-								
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02 DI	-								
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03 DI	•								
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04 DI	•								
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI	•								
	11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00	•								
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01	•								
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b15 I				Т.	T				
	0 19	不复位	-	1 = 1	否	是	参数			

# **91 Encoder module settings(编码器模块设置)** 编码器接口模块的配置。

索引	名称	名称									
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型				
91.01											
91.xx											
		1									

## 92 Encoder 1 configuration (编码器 1 的配置)

编码器1的设置。

#### 注意:

- 参数组的内容根据所选编码器类型而各不相同。
- 建议只要在可能的情况下都使用编码器连接 1 (此分组),因为通过该接口接收的数据比通过连接 2 (参数组 93)接收的数据更新。

	T. J. J. J. J. J. J. J. J. J. J. J. J. J.	H >C-4/1-							
索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
92.01									
92.xx									
				1	T				

#### 93 Encoder 2 configuration (编码器 2 的配置)

编码器2的设置。

#### 注意:

- 参数组的内容根据所选编码器类型而各不相同。
- 建议只要在可能的情况下都使用编码器连接1(参数组92),因为通过该接口接收的数据比通过连接2(此分组)接收的数据更新。

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
93.01		1	1	1		1	I			
		ľ		1		1	T			
0.2										
93.xx										

## 94 OnBoard speed feedback configuration (内置速度反馈配置)

模拟测速机和内置编码器的设置。

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
94.01	EMF speed(EMF 速度	)					

索引	名称	名称										
	文字	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型					
	EMF速度。											
	显示根据 EMF 计算的速度反馈,单位为 rpm。											
	-30000.00 30000.00	-	rpm	参见 46.02	是	否	信号					
94.02	Tacho voltage(测速机电压)											
	XTAC(测速机端子)的显示连接到 XTAC 的值,											
	-3250.0 3250.0	-	V	10 = 1  V	是	否	信号					
94.03	Tacho speed(测速机速	度)										
	测速机速度。											
	显示测速机测量的速度原	反馈,单位为_rpm	0									
	-30000.00 30000.00	-	rpm	参见 46.02	是	否	信号					

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型				
				16 位现场		改					
				总线标定							
				值							
94.04	OnBoard encoder speed(内置编码器速度)										
	内置编码器速度。	小十户广地 举八	N.								
	显示内置编码器测量的	1		A B	I	7	Α. Π				
04.0=	-30000.00 30000.00		rpm	参见 46.02	是	否	信号				
94.07	M1 tacho type(电机										
	所连接测速机的类型。		<b>ルボボ カ</b> し といよ	пп							
	根据所连接测速机的			器。							
	0: DC tacho(直流测 1: AC tacho(交流测										
	0 1	直流测速机	./[[] 0	1 = 1	否	是	参数				
94.08	M1 tacho voltage at 10		,		* '	足	多				
74.00	1000rpm 时的电机 1 测		II 143 123 145 47	. 1 侧还机电点	<u> </u>						
	测速机在 1000 rpm f		压 参见	加速机 按牌	它田干计/	首 9/10 M	l tacho tuning				
	-						tacio taining				
	_										
	- 在 94.08 M1 tacho voltage at 1000 rpm = 0 V 时,通过速度反馈助手测量值。										
	- 在 94.08 M1 tacho	voltage at 1000 rpr	n ≤ -1 V 🖹	l,已经通过i	速度反馈助	手成功测量	和设置值。				
	-270.0 270.0	60.0	V	10 = 1 V	否	是	参数				
94.09	M1 tacho max display	able speed(电机	1 测速机量	大可显示速度	更)						
	电机 1 的最大可显示证										
	内部为电机1使用的量						_				
	at 1000 rpm) 和变流器										
	M1 minimum speed 3	30.12 M1 maximum	i speed 3	.30 M1 overs	peed trip ma	argın 和 99.1	4 M1 nominal				
	(base) speed。 只有在通过以下方式等	三)时 值才有效									
	- 通过 99.20 Tuning			esistant.							
	- 通过 94.08 M1 tacl	• •		is is turned							
	- 通过参数下载。		r								
	-30000.00 30000.00	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数				
94.10	M1 tacho tuning gain	(电机1测速机增	益)								
	电机 1 测速机的增益。										
	在内部为电机1使用的	的测速机增益。									
	只有在通过以下方式的										
	- 通过 99.20 Tuning			sistant.							
	- 通过 94.08 M1 tacl	no voltage at 1000 i	rpm∘								
	- 通过参数下载。	1-		Ta a	-		42 W.				
04.44	05	5	-	1 = 1	否	是	参数				
94.11	M1 tacho fine-tuning	•	<b>速机微调)</b>								
	电机 1 测速机的微调。		生细胞毒 江河	具的法帝广	5虫 4ロ <i>な</i> た い	し空 の4 11 3	// / 1 · · · · · · · · · · · · · · · · ·				
	在内部使用的测速机	的似啊。值与于F	可测速计测	」重的速度反	顷相寺。攻	ス直 94.II N	/11 tacho fine-				

索引	名称	名称										
	文字											
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型					
	,-,,			16 位现场		改						
				总线标定								
		值										
		为手持测速机测量的										
		方式写入时,值才有多										
	- 通过 99.20 Tuning requested = Tacho fine-tuning。在测速机微调中,90.41 M1 feedback selection											
		被自动强制为EMF。										
	- 通过参数下载											
		acho fine-tuning adjust	的值必须是	是手持测速计的	」测量速度	<b>要反馈,而不</b>	是速度给定值					
	和测量速度之间的	1			1							
	-30000.00 3000	0.00	rpm	参见 46.02	否	是	参数					
94.12	M1 tacho fine-tur	ning factor(电机 1 测	速机微调差	系数)								
	电机 1 测速机的领	<b></b>										
	在内部为电机1位	吏用的测速机微调系数	<b></b> 数。									
	只有在通过以下方	方式写入时,值才有刻	效 <b>:</b>									
	- 通过 99.20 Tu	ning requested = Tach	o fine-tunir	ıg。在测速机微	改调中,	90.41 M1 feed	dback selection					
	被自动强制调协为EMF。											
	- 通过参数下载	₹ .										
	0.30 3.00	1.00	-	100 = 1	否	是	参数					
94.16	OnBoard encoder	r position(内置编码	器的位置)		•							
	在旋转一周中内置编码器的位置。											
	显示在旋转一周中内置编码器的位置。参见 90.48 Motor position axis mode。											
	0.00000000		rev	32767 = 1		否	信号					
	1.00000000			rev	, -							
94.18	OnBoard encoder	r revolution extension	(内置编码	器的旋转圈数	()		1					
	内置编码器的旋转计数圈数。											
	显示内置编码器的旋转计数圈数。参见 90.48 Motor position axis mode。											
	当编码器位置以正向环绕时,计数器将会增加,以反向环绕时将会减少。参见 90.11 Encoder											
	position.											
	-2147483648		-	1 = 1	是	否	信号					
	2147483647				/ -							
94.23		r pulses/revolution()	<b>为置编码器</b>	每转的脉冲数	<u>量</u> )		1					
		的脉冲数量(ppr)。	7									
		每转的脉冲数量,参!	1.编码器铭	<b></b> 健。								
	0 65535	2048	ppr	1 = 1  ppr	否	是	参数					
94.24		r type(内置编码器的		rr		/~						
	内置编码器的类型	· -										
	选择内置编码器的											
		( <b>正交)</b> : 正交编码器 <sup>;</sup>	<b></b>	诸 即 <b>A</b> 和 <b>B</b>								
	_	( <b>单轨)</b> ;单轨编码器	–	_ , ,	0							
	_	无论旋转方向如何,			F							
	01	正交	(公正円月)	1=1	否	是	参数					
94.25		r speed calculation me	( 中 22 4		l		少奴					
フサ・ムコ	- LUNBOARD ENCODEI	r speed calciliation mo	oue UNITS	ᇑᄱᅜᇎᆔᅚᄊᅜᅗᅚ	1 足(型)	,						

索引	名称									
なり	文字									
	范围	村 124周	ルタ	長台/	目出	<b>二</b> 二二	米刑			
	15日	默认值	设备	标定/  16 位现场	易失	运行中修  改	<del>文</del> 型 			
				总线标定		以				
				值						
	内置编码器的速度计	 質模式.		<b>Т</b>			1			
	选择速度计算模式。	开/大八。								
	0: <b>A&amp;B all</b> ( <b>A</b> 和 <b>I</b>	<b>3 所有)</b> ·诵道 A:	和R的上	升和下降沿袖	は用干凍度	计算和定向	。设置 94 24			
	OnBoard encoder type				X/11 1 XE/X	VI <del>ST</del> IN CT	· 人员 7.1.21			
	1: A all, B direction				降沿用于	速度计算。	通道 B 定义了			
	旋转方向。设置 94.24						, _, .			
	2: A rising, B direction		• •				定义了旋转方			
	向。设置 94.24 OnBo									
	3: A falling, B direct	tion(A下降,B定	<b>向)</b> ; 通过	首 A 的下降沿	用于速度记	十算。通道	B定义了旋转			
	方向。设置 94.24 Onl	Board encoder type =	= Quadratu	re。速度评估	系数 = 1。					
	4: A all (A 所有);	通道A的上升沿和	下降沿用一	于速度计算。	EMF速度	反馈定义旋	转方向。如果			
	通道 B 有故障,可使									
	5: <b>B all (B</b> 所有);									
	通道 A 有故障,可使	用。设置 94.24 Onl	Board enco		gle-track。	1	数 = 2。			
	0 5	A和B全部	-	1 = 1	否	是	参数			
94.26	OnBoard encoder transient filter(内置编码器瞬态滤波器)									
	内置编码器的瞬态滤波器。									
	启用内置编码器的瞬态滤波。因此,对旋转方向的意外修改将被忽略。在连接的机械部件有严重									
	振动时,应该启用。									
	0: <b>0.0 μs</b> ; 滤波器未启									
	1: 3.2 μs; 快速滤波时									
	2: <b>6.4 μs</b> ; 中速滤波时									
	3: <b>12.8 μs</b> ; 慢速滤波			Ta a	<del></del>	Н	25 M/4			
	0 3	0.0 μs	-	1 = 1	否	是	参数			
94.29	OnBoard encoder cal		<b>直编码器</b> 电	<b>L缆故障模式</b> )	1					
	内置编码器, 电缆故									
	选择监控哪些编码器通道的接线故障。如有问题,将产生故障 A7E1 Speed feedback device。一种									
	轨道是 A+/A-、B+/B-或 Z+/Z-的组合。 <b>0: Tracks A+/A- B+/B-</b> ; 轨道 A+/A-和 B+/B-。									
		*		/D = 4H = 7. /F						
	1: Tracks A+/A-、B-		A+/A-、B+		<del></del>	В	∠ \\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\			
	0 1	轨道 A+/A-、	-	1 = 1	否	是	参数			
0.4.20		B+/B-和 Z+/Z-			E 1 H) \ 1 4	± 45 - 1 3→ 5				
94.30	OnBoard encoder ma		ng time(F	内置编码器的	最大脉冲等	<b>辞时间)</b>				
	内置编码器,最大脉			THE-13-11 E	VI DELE DUE					
	在编码器被用作速度			<b></b>	冲测量实验	示速度。与	电源同步测量			
	的基础(最短)循环				9 プラ ロロ ふたゝ+・	<b>六广仙</b> 小 / /	44 n3.\4 65 /+ n l			
	94.30 OnBoard encode		_							
	间。如果在脉冲等待			则测重的艰	及 区 顷 饭 证	又直거令。	增加时 則可以			
	提高测量性能,尤其	定仕似生接近丁零日	的速度时。							

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型				
	Speed										
	2		94.30		94.30	-					
	Pulses				1		<b>→</b> t				
					1	 	t				
	4 ms	4 ms 4 ms 4	ms 4 ms	4 ms	4 ms	4 ms 4	ms				
	<b>注:</b> - 使用编码器计算	算最大速度的公式:					DZ_UN_051_motor_a.ai				
		$n_n$	$_{nax}[rpm] =$	$\frac{300 \ kHz \times 6}{ppr}$	00 <u>s</u>						
	其中: ppr = 每转的脉冲数量,参见 94.23 OnBoard encoder pulses/revolution。 300 kHz 是最大允许输入频率。										
	使用编码器计算最小速度分辨率的公式: $n_{max}[rpm] = \frac{60  s}{k  \times  ppr  \times t_{cycle}}$										
		估系数,参见 94.25	OnBoard end	oder speed ca	lculation m						
		r = 每转的脉冲数量, <sub>le</sub> = 速度反馈测量的				revolution.					
	- 只有速度测量	受到影响。每当检测 恨据位置变化更新其	到新的脉冲			通过接口测	量的速度为零				
	0 200	3	ms	1 = 1 ms	否	是	参数				

## 95 HW configuration (硬件配置)

各种与硬件相关的设置。

索引	名称											
	文字											
	范围		默认	<b>犬认值</b>		标定/ 16 位现场总 线标定值	易失	运行中修 改	类型			
95.15	Set: Special HW settings(特殊硬件设置)											
	位	名称	值	注释								
95.24	Service	mode(服务	 莫式)									
		的服务模式。 式包括类型代	码设置、	晶闸管测试	和触发	脉冲测试程序。						

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场总		改	
				线标定值			

在删除应用或晶闸管测试完成/失败后, Service mode 被自动复位为 Normal mode。如果在所选择的过程中出现错误,生成 AF90 Autotuning。可在辅助代码和 05.22 Diagnostic 中查看错误原因。

Service mode = Set: Type code 或 Firing pulses Vxx,需由用户重新设置为 Normal mode。

注: 在 95.24 Service mode ≠ Normal mode 时封锁给定值链。

- 0: Normal mode (正常模式); 取决于 99.06 Operation mode 的正常运行模式。
- 1: **设置: Type code (类型代码)**; 允许设置以下参数:
- 28.61 Set: M1 field exciter current scaling.
- 42.66 Set: M2 field exciter current scaling.
- 95.15 Set: Special HW settings.
- 95.25 Set: Type code.
- 95.27 Set: Drive DC current scaling.
- 95.28 Set: Drive AC voltage scaling.

(参见 96.16) 5: **Thyristor test**(**晶闸管测试**); 开始完整的晶闸管测试。测试所有晶闸管。结果显示在 05.22 Diagnostic 中。

- 11: **Firing pulses V11 (触发脉冲 V11)**; 只释放晶闸管 V11 的触发脉冲。
- 12: Firing pulses V12 (触发脉冲 V12); 只释放晶闸管 V12 的触发脉冲。
- 13: **Firing pulses V13 (触发脉冲 V13)**; 只释放晶闸管 V13 的触发脉冲。
- 14: **Firing pulses V14 (触发脉冲 V14)**; 只释放晶闸管 V14 的触发脉冲。
- 15: **Firing pulses V15 (触发脉冲 V15)**; 只释放晶闸管 V15 的触发脉冲。
- 16: **Firing pulses V16 (触发脉冲 V16)** ; 只释放晶闸管 V16 的触发脉冲。
- 21: Firing pulses V21 (触发脉冲 V21); 只释放晶闸管 V21 的触发脉冲。
- 22: Firing pulses V22 (触发脉冲 V22); 只释放晶闸管 V22 的触发脉冲。
- 23: **Firing pulses V23 (触发脉冲 V23)** ; 只释放晶闸管 V23 的触发脉冲。
- 24: **Firing pulses V24(触发脉冲 V24)**; 只释放晶闸管 V24 的触发脉冲。
- 25: **Firing pulses V25 (触发脉冲 V25)**; 只释放晶闸管 V25 的触发脉冲。
- 26: **Firing pulses V26(触发脉冲 V26)**; 只释放晶闸管 V26 的触发脉冲。

#### 95.25 设置: Type code (类型代码)

0 ...26

选择变流器类型代码。

包含变流器的电流、电压、温度测量值及象限类型。95.25 Set: Type code 在工厂内预设并写保护。 修改该参数需设置 95.24 Service mode = Set: Type code。对类型代码的修改立即生效。

参数

95.24 Service mode 需由用户重新设置为 Normal mode。

正常模式

- 0: **None** (无); 类型代码由用户设置,参见 95.26 Set: Drive block bridge 2, 95.27 Set: Drive DC current scaling, 95.28 Set: Drive AC voltage scaling and 95.29 Set: Drive max bridge temperature,比如,用于升级套件时。
- 1: **S01-0020-04**; 类型代码,参见表格。

. . .

152: **S02-5200-05**; 类型代码,参见表格。

变流器的基本类型代	码: DCS8	80-AAB-	CCCC-DDEF
产品系列:	DCS880		直流变换器
产品类型:	AA	= <b>S</b> 0	标准变换器模块

名称								
文字								
范围		默认值	1	设备	标定/ 16 位现场总 线标定值	易失	运行中修 改	类型
			= R0	重构套件	È.		<u>'</u>	
			= E0	控制盘解	<b>军决方案</b>			
			= A0	封闭变换	<b></b>			
电桥类型:	В		= 1	两象限	(2-Q)			
			= 2	四象限	(4-Q)			
模块类型:	CC	CCC	=	额定直流	范电流(IP00)			
额定交流电压	Ē: DI	DD =	= 04	230 V <sub>AC</sub>	415 V <sub>AC</sub>			
			= 05	230 V <sub>AC</sub>	525 V <sub>AC</sub>			
			= 06	270 V <sub>AC</sub>	600 V <sub>AC</sub>			
			= 07	315 V <sub>AC</sub>	690 V <sub>AC</sub>			
			= 08	$360  V_{AC}$	800 V <sub>AC</sub>			
			= 10	450 V <sub>AC</sub>	990 V <sub>AC</sub>			
			= 12	540 V <sub>AC</sub>	1200 V <sub>AC</sub>			
电源连接:	Е		=X	标准 H1	Н7			
			= R	右侧 H8				
			= L	左侧 H8				
修订代码:	F		= 0	第一代				
<b>注意</b> : 在使月 600 V <sub>AC</sub> 。	引 H1H5 村	莫块时,	类型代	     码设置中	的电流和电压	范围被限	幅在最大 119	90 A <sub>D</sub>
0 1000		无		_	1 = 1	否	否	参数

索引	名称												
	文字												
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总 线标定值	易失	运行中修 改	类型						
95.26	Set: Drive block l	hridge 2(设置,变	 流 <del>哭</del> 封锑桥										
75.20	Set: Drive block bridge 2 (设置: 变流器封锁桥 2)         显示变流器的象限类型 (1或2个桥)。         桥 2 可封锁。												
	<ul><li>95.26 Set: Drive b</li><li>1: Block bridge 2</li><li>2: Release bridg</li></ul>	0: <b>Auto</b> (自动);运行模式获取自 95.25 Set: Type code。如果 95.25 Set: Type code = None,设置 95.26 Set: Drive block bridge 2 = Block bridge 2 或 Release bridge 2。  1: <b>Block bridge 2</b> (對锁桥 2);封锁桥 2(≡ 2-Q运行),比如用于 2-Q升级套件。  2: <b>Release bridge 2</b> (释放桥 2);释放桥 2(≡ 4-Q运行),比如用于 4-Q升级套件。											
		尤先,可立即在07.3	34 Drive bloo		1		T						
95.27	0 2	自动 rrent scaling( <b>设置</b>	-	1 = 1	否	否	参数						
	直流电流测量通过被写保护。修改证 0 A = 1 32500 A = 本值比类型代码位 95.24 Service mod 注意: 在使用 H1 V <sub>AC</sub> 。	1 32500 A = 取值于 95.27 Set: Drive DC current scaling。 本值比类型代码优先,可立即在 07.35 Drive DC current scaling set 中看到。 95.24 Service mode 需由用户重新设置为 Normal mode。 注意: 在使用 H1H5 模块时,类型代码设置中电流和电压范围被限幅在最大 1190 A <sub>DC</sub> 和最大 600											
	0 32500	-	A	1 = 1 A	否	否	参数						
95.28	Soft Drive A C vo			允田从林元)									
	设置变流器的额系交流电压测量通过被写保护。修改证 0.0 V = 0.1 3250.0 V = 本值比类型代码位 95.24 Service mod 注意: 在使用 H 600 V <sub>AC</sub> 。	ltage scaling(设置: 定交流电流。 道的调节(SDCS-PI 多参数需设置 95.24 取值于 95.25 Set: 取值于 95.28 Set: 优先,可立即在 07.3 le 需由用户重新设置	N-H01 或 SI Service mod Type code。 Drive AC vo 37 Drive AC 置为 Normal 具代码设置中	DCS-PIN-H51)。 e = Set: Type co  ltage scaling。 voltage scaling; mode。	de。 set 中看至 范围被限	』。 幅在最大 119	90 A <sub>DC</sub> 和最大						
95.29	设置变流器的额宽 交流电压测量通过被写保护。修改的 0.0 V = 0.1 3250.0 V = 本值比类型代码位 95.24 Service mod 注意: 在使用 H 600 V <sub>AC</sub> 。 0.0 3250.0	定交流电流。 道的调节(SDCS-PI 亥参数需设置 95.24 取值于 95.25 Set: 取值于 95.28 Set: 比先,可立即在 07.3 le需由用户重新设置	N-H01 或 SI Service mod Type code。 Drive AC vo 37 Drive AC 置为 Normal 型代码设置中	DCS-PIN-H51)。 e = Set: Type co  ltage scaling。 voltage scalings mode。 i的电流和电压	de。 set 中看至	].							

索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型		
				16 位现场总		改			
				线标定值					
	-80 1000	-	° C	$1 = 1^{\circ} C$	否	否	参数		
			或。F	或°F					
95.32	DC current measuremen	t adjust(直流电	流测量证	問节)					
	设置变流器的直流电流测量调节。								
	使用形式为 07.35 Drive DC current scaling set 的百分比的 95.32 DC current measurement adjust, 用于								
	桥 1 和桥 2 提供不同电流测量电路的变流器。如果桥 2 被启用,它将重新标定测量的电枢电流。								
	12.5 800.0	100.0	%	10 = 1 %	否	是	参数		

	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总 线标定值	易失	运行中修 改	类型		
95.33	DC current measure	ement offset(直流F	电流测量	<b>扁移</b> )	ı	· L	<u>I</u>		
	设置变流器的直流时形式为 99.11 MI measurement offset 设置 95.33 DC curre 调试提示: 如果使	nominal current 的 周节 01.10 Motor cur nt measurement offse	rent in 为 et = 10.1	实际的电枢电流 (默认值) 将禁	ī。 止手动偏種	多。			
	current measurement	offset 直到电机不再	转动。						
	-10.0 10.1	10.1	%	10 = 1 %	否	是	参数		
95.34	DC voltage measure	ement adjust(直流	电压测量	调节)					
	设置变流器的直流。使用形式为 07.37 D于电枢和电源电压打	rive AC voltage scal 是供不同电压测量电	路的变流	器。它将重新	示定电枢电	压测量值。	<u> </u>		
95.35	12.5 800.0  DC voltage measure	100.0	%	10 = 1 %	否	是	参数		
	把形式为 99.12 MI measurement offset i 设置 95.35 DC volta 动偏移在发出 On 命如果使用直流断路器 -10.0 10.1	周节 01.21 Armature ge measurement offs 3令后完成。参见 06	voltage in et = 10.1 5.09.b00 U	V 为实际的电标 %(默认值)将 sed main contro	区电压。 好禁止手动 l word。	偏移并启用			
95.36						<i>/</i> C	2 34		
	直流电压测量硬件和 直流电压测量电路的 0: Filter off (滤波	DC voltage measurement hardware filter (直流电压测量硬件滤波器)         直流电压测量硬件滤波器。       直流电压测量电路的硬件滤波器。         0: Filter off (滤波器关闭);滤波器时间设置为 200 μs。         1: Filter on (滤波器打开);滤波器时间设置为 10 ms。         0 1       滤波器关闭 - 1 = 1         否 参数							
95.39	PLL input deviation	i							
	PLL input deviation (PLL 输入偏差)         PLL 输入偏差。       实际测量电源电压的循环 (周期) 时间。被用作 PLL 控制器的输入。         对 50Hz 电源有效:								
95.40	PLL output, interna	l mains fraguency	DII 綸!			<u> </u>	IH 3		
/J.4V	PLL <b>output</b> , <b>interna</b> PLL 输出。 计算所得的由内部打				是	否	信号		
95.43	PLL offset sync tran	-  seformer / 同华亦口			<b>上</b>	П	lii 5		
/J. <b>.+</b> J	因同步变压器造成的 补偿同步变压器相对	的 PLL 偏移。			± 60.00° 。				

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场总 线标定值	易失	运行中修 改	类型				
	-60.00 60.00	0.00	0	100 = 1°	否	是	参数				

索引	名称										
	文字										
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型				
				16 位现场总		改					
				线标定值							
95.44	PLL deviation leve	l(PLL 偏移等级)									
	PLL偏移导致电流										
	PLL控制器的最大			流控制器被封纸	琐。						
	对 50Hz 电源有效:	$\frac{1}{50  Hz} = 20  ms \equiv$	0°。								
	对 60 Hz 电源有效	$\frac{1}{60 \text{ Hz}} = 16.67 \text{ ms}$	: ≡ 0°.								
	5.00 20.00	10.00	٥	100 = 1°	否	是	参数				
95.45	PLL proportional gain(PLL 比例增益)										
	PLL的p部分。										
	PLL触发单元的增	益。									
	0.01 2.00	0.50	-	100 = 1	否	是	参数				
95.46	PLL filter time (PLL 滤波时间)										
	PLL滤波时间常数。										
	PLL触发单元的滤	波。									
	0.0 500.0	0.0	ms	10 = 1  ms	否	是	参数				
95.47	PLL Uk compensat	tion(PLL 的 Uk衤	卜偿)								
		PLL 电源变压器 u <sub>k</sub> 补偿。									
	可对触发单元的 Pl		! 行修正,じ	人补偿晶闸管的	换相缺口造	战的误差。	补偿取决于				
	电源的 u <sub>k</sub> (短路电压)。 95.47 PLLUk compensation 定义了形式为 99.01 Mains voltage 的百分比的电源短路电压。它是由设										
			式为 99.01 N	Mains voltage 的	自分比的甲	1.源短路电点	t。 它是田设				
	备的 PLL 修正的额			ς							
	$PLL \ u_k \ compenzation = u_k \times \frac{S_c}{S_t} \times 100 \ \%$										
	其中: u <sub>k</sub> = 木	目关电源短路电压。		- ι							
		<b>泛流器的视在功率</b> 。									
		压器的视在功率。									
	调试提示: 在专用	变压器的二次侧测	量电源时,	95.47 PLL Uk c	compensatio	n用于补偿	晶闸管换向				
	造成的电源相移。										
	这种情况导致高负	载中的不稳定输出	电流。慢慢	增加 95.47 PLI	Uk compe	nsation(逐	个),直到输				
	出电流稳定。	Ta a		T. a.	I	I	de stat				
	0.0 15.0	0.0	%	1 = 0.1	否	是	参数				

## 96 System (系统)

语言选择,访问级别,宏选择,参数保存和恢复,控制板重启,用户参数设置,单位选择,数据记录器触发,参数检验和计算,用户锁。 **秦**引 **2**称

	名称										
索引	文字										
	范围	默		设备	标定/	易失	运行中修	类型			
					16 位现场		改				
					总线标定						
					值						
96.01	Language(语	言)									
	选择语言。										
	选择在控制盘	查看到的参	数界面和其它显	示信息的	语言。						
	注意:										
	- 并非支持下列所有语言。										
	- 96.01 Language 不影响 PC 工具中可见的语言。										
	0: Not selected (未选择);无。										
	1029: Czech (捷克语);捷克语。										
	1030: <b>Dansk</b> ( <b>丹麦语</b> ); 丹麦语。										
	1031: Deutsch	1030: Dalisk (月及店), 月及店。 1031: Deutsch (德语); 德语。									
	1033: English										
	1035: <b>Suomi</b>	(芬兰语);	芬兰语。								
	1036: França	1036: <b>Français (法语)</b> ; 法语。									
	1040: <b>Italiano(意大利语)</b> ; 意大利语。										
	1043: Nederlands(荷兰语); 荷兰语。										
	1045: Polski (波兰语);波兰语。										
	1045: <b>Polski</b>	(波兰语);	皮兰语。								
	1045: <b>Polski</b> 1049: <b>Russki</b>	( <b>波兰语)</b> ;ឱ ( <b>俄语)</b> ; 俄	皮兰语。 语。								
	1045: <b>Polski</b> 1049: <b>Russki</b> 1053: <b>Svenska</b>	(波兰语);② (俄语);俄 a(瑞典语)	皮兰语。 语。 ;瑞典语。								
	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenska 1055: Türkçe	(波兰语); (俄语);俄 a(瑞典语) (土耳其语)	皮兰语。 语。 ;瑞典语。 <b>)</b> ;土耳其语。								
	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenska 1055: Türkçe 2052: Chinese	(波兰语); (俄语);俄 a (瑞典语) (土耳其语; e (Simplified	皮兰语。 ;语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 <b>, PRC) (中文</b> (		7华人民共和	<b>国))</b> ;简体	4中文。				
	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenska 1055: Türkçe 2052: Chineso 2070: Portugi	(波兰语); (俄语);俄 a(瑞典语) (土耳其语: e (Simplified ues(葡萄牙	皮兰语。 语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , <b>PRC</b> ) (中文 ( 语); 葡萄牙语		7华人民共和	<b>国))</b> ;简体	中文。				
	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenska 1055: Türkçe 2052: Chinese	(波兰语);《 (俄语); 俄 a(瑞典语) (土耳其语 e (Simplified ues(葡萄牙语 dl(西班牙语	皮兰语。 诗语。 ;瑞典语。 );土耳其语。 , <b>PRC)(中文</b> 诗);葡萄牙语 讨);西班牙语。			·					
	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenska 1055: Türkçe 2052: Chineso 2070: Portugi	(波兰语); (俄语);俄 a(瑞典语) (土耳其语: e (Simplified ues(葡萄牙	皮兰语。 诗语。 ;瑞典语。 );土耳其语。 , <b>PRC)(中文</b> 诗);葡萄牙语 讨);西班牙语。		7 <b>华人民共和</b> 1 = 1	<b>国))</b> ;简体 否	中文。	参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenska 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugu 3082: Españo	(波兰语); (俄语); 俄 a(瑞典语) (土耳其语 e (Simplified ues(葡萄牙 ll(西班牙语	皮兰语。 诗语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 <b>, PRC)(中文</b> <b>语</b> ); 葡萄牙语 <b>诗</b> ); 西班牙语。 语	0		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugi 3082: Españo 0 4000	(波兰语); (俄语); 俄 a(瑞典语) (土耳其语 e (Simplified ues(葡萄牙 ll(西班牙语	皮兰语。 诗语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 <b>, PRC)(中文</b> <b>语</b> ); 葡萄牙语 <b>诗</b> ); 西班牙语。 语	0		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugi 3082: Españo 0 4000 Unit selection 单位选择字。	(波兰语);《 (俄语); 俄 a(瑞典语) (土耳其语 e (Simplified ues(葡萄牙语 dl(西班牙语 (单位选择)	皮兰语。 诗语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 <b>, PRC)(中文</b> <b>语</b> ); 葡萄牙语 <b>诗</b> ); 西班牙语。 语	-		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugi 3082: Españo 0 4000 Unit selection 单位选择字。	(波兰语);《 (俄语); 俄 a(瑞典语) (土耳其语 e (Simplified ues(葡萄牙语 dl(西班牙语 (单位选择)	皮兰语。 ;语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , PRC) (中文 语); 葡萄牙语 ; ); 西班牙语。 语	-		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugi 3082: Españo 0 4000 Unit selection 单位选择字。 选择表示功率 位的分配:	(波兰语); (俄语); (代语); (北耳其语。 (Simplified ues(新班牙语) (首位选择) 、温度和转	皮兰语。 ;语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , PRC) (中文 语); 葡萄牙语 ; ); 西班牙语。 语	-		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugi 3082: Españo 0 4000 Unit selection 单位选择字。 选择表示功率 位的分配:	(波兰语); (俄语); (出耳其语) (土耳其语 e (Simplified ues (葡萄牙语 (直位选择)	皮兰语。 ; 语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , PRC) (中文 语); 葡萄牙语 ; 西班牙语。 语	。  -  -  -  -  -  -  - 		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugi 3082: Españo 0 4000  Unit selection 单位选择字。 选择表示功率 位的分配: 位	(波兰语); (俄语); (俄语); (土耳其语。 (Simplified ues(西班牙语 de (基度和转行 人工程度。 (单位、基度和转行 人工程度。	皮兰语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , <b>PRC</b> ) ( <b>中文</b> 语); 葡萄牙语 分); 西班牙语。 语	。		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugt 3082: Españo 0 4000  Unit selection 单位选择字。 选择表示功率 位的分配: 位 名 0 万	(波兰语) ; (俄兰语) ; (俄语) ; (俄语) ; (北耳其语: (土耳其语: (土耳其语: (土耳其语: (土耳其语: (土耳其语: (土耳其语: (土耳其) ) ; (土耳其	皮兰语。 ; 语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , PRC) (中文 语); 葡萄牙语。 语); 西班牙语。 语	- - - - - - - - - - - - - - - - - - -		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugt 3082: Españo 0 4000  Unit selection 单位选择字。 选择表示功率 位的分配: 位 名 0 万	(波兰语); (俄语); (俄语); (土耳其语。 (Simplified ues(西班牙语 de (基度和转行 人工程度。 (单位、基度和转行 人工程度。	皮兰语。 ; 语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , PRC) (中文 语); 葡萄牙语。 话); 西班牙语。 适 值 1 0	- - - - - - - - - - - - - -		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugi 3082: Españo 0 4000  Unit selection 单位选择字。 选择表示功率 位的分配: 位 0 5	(波兰语); (俄瑞典其语da (土); (B); (B); (B); (B); (B); (B); (B); (B	皮兰语。 ; 语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , PRC) (中文 语); 葡萄牙语。 语); 西班牙语。 语	- - - - - - - - - - - - - - - - - - -		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugu 3082: Españo 0 4000  Unit selection 单位选择字。 选择表示功率 位的分配: 位	( <b>波</b> ( <b>被</b> ( <b>这</b> ( <b>以</b>	皮兰语。 ; 语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , PRC) (中文 语); 葡萄牙语。 话); 西班牙语。 适 值 1 0	· 注释 hp kW ° F ° C		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugu 3082: Españo 0 4000  Unit selection 单位选择字。 选择表示功率 位的分配: 位	(波兰语); (俄瑞典其语da (土); (B); (B); (B); (B); (B); (B); (B); (B	度兰语。 ; 语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , PRC) (中文 语); 葡萄牙语。 语); 西班牙语。 语 直 1 0	· 注释 hp kW ° F ° C		·		参数			
96.02	1045: Polski 1049: Russki 1053: Svenski 1055: Türkçe 2052: Chinese 2070: Portugi 3082: Españo 0 4000 Unit selection 单位选择字。 选择表示功率 位的分配: 位	( <b>波</b> ( <b>被</b> ( <b>这</b> ( <b>以</b>	皮兰语。 ; 语。 ; 瑞典语。 ); 土耳其语。 , PRC) (中文 语); 葡萄牙语。 语); 西班牙语。 语 直 位 1 0	· 注释 hp kW ° F ° C		·		参数			

	文字									
	范围		默认值		设备	标定/ 16 位现 总线标 值		夫 夫	运行中修 改	类型
	0000h	FFFFh	0000h		-	1 = 1	否		是	参数
03	Unit f	or speed control	(速度控制	单位)		•			•	•
	设置返 0: <b>R</b> I 1: % 2: <b>V</b> ;	注制的单位。 速度控制单位。 om; 单位为 rpm ; 单位为99.14 M 单位为伏。设置 连修改后,速度:	I1 nominal (ba 至 99.14 M1 n	ominal (	base) sp	eed = 来自				
.04 A	0 2		rpm	, /	-	1 = 1	否		是	参数
04	Access	s levels active (	_	·····································		<b> </b>	1 ' '		1	1
1	显示 9 位的分		∜ 96.102 Use	r lock fu		ity 启用了。 <b>释</b>	那些访问	可级别。		
	0	<b>名称</b> End user(最终用户)		1 <b>但</b> . 1		<b>/年</b> 用最终用户	1			
	1			1		用保养				
	2	- Berviee (AR)				用高级程序	<sup>‡</sup> 员			
	3	Reserved(保								
	4	Reserved(保								
	5	Reserved (保								
	6	Reserved (保								
	7	Reserved (保 Reserved (保								
	9	Reserved (保 Reserved (保								
	10	Reserved (保								
	11	Reserved (保								
	12	Reserved(保								
	13	Reserved(保	留)							
	14	Parameter loc	k(参数锁)	1	启	用参数锁。				
	15	Reserved(保	留)							
			1			1			T	L 43. ET
0=		FFFFh	-		-	1 = 1	是		否	信号
07	密码。 输入密 参数链 输入"	ode (密码) 密码以启用参数。 说: 358"可以开启 货(打开生成警	<b>尼参数锁定状</b>	态,这豆	可以防止			•		也参数。

索引 名称 文字 范围 默认值 设备 标定/ 易失 运行中修 类型 16 位现场 改 总线标定 值

选择要禁止的操作。

输入无效的密码将通过隐藏参数 96.100 ... 96.102 关闭打开的用户锁。输入密码后,检查参数是否 确实已经隐藏。

注: 我们建议您更改默认的用户密码。

**例如**:为了提高网络安全性,通过设置用户密码来防止更改参数值和/或加载固件和其他文件。 要首次启用用户锁,请在 96.07 Pass code 中输入默认密码" 10000000"。这会显示参数 96.100 ... 96.102。然后在 96.100 Change user pass code 中输入新的用户密码,并在 96.101 Confirm user pass code 中确认密码。在 96.102 User lock functionality 中定义要禁止的操作。

要关闭用户锁,在 96.07 Pass code 中输入无效的用户密码,然后启用 96.27 Control board boot 或重 启电源。在关封锁之后,参数96.100 ... 96.102 将被隐藏。

要重新打开锁,在 96.07 Pass code 中输入你的用户密码。这会再次显示参数 96.100 ... 96.102。

#### 警告!

请勿忘记您的用户密码。工厂无法使控制板复位!将需要购买**新**的控制板。

00000000 ... 99999999 | 00000000 1 = 1是 参数

#### 96.08 Local control (本地控制)

本地控制访问。

允许/禁止本地控制。控制盘上的启动和停止按钮,以及 PC 工具上的本地控制。

在禁止本地控制前,确保不需要控制盘或 PC 工具来停止变流器。

- 0: **Disable (禁止)**; 禁止本地控制。
- 1: Enable (允许); 允许本地控制。

是 0 ... 1 允许 1 = 1否 参数

#### 96.11 Macro active (启用宏)

显示启用的宏。

显示当前选择的宏。要改变宏,使用 96.14 Macro select。

- 0: None (无): 没有选择宏。
- 1: **Default**(默**认**值); 默认参数设置。参见 96.15 Parameter restore = Default。
- 10: Factory (工厂); 出厂参数设置。参见 96.14 Macro select。
- 11: Manual/Constant (手动/恒定): 手动/恒定速度宏。参见 96.14 Macro select。
- 12: **Hand/Auto (手动/自动)**; 手动/自动宏。参见 96.14 Macro select。
- 13: Hand/Motor Potentiometer (手动/电机电位器); 手动/电机电位器宏。参见 96.14 Macro select.
- 14: Motor Potentiometer (电机电位器); 电机电位器宏。参见 96.14 Macro select。
- 15: Torque control (转矩控制); 转矩控制宏。参见 96.14 Macro select。
- 16: **Torque limit (转矩限幅)**; 转矩限幅宏。参见 96.14 Macro select。
- 17: 2 wire US Dc-contactor(双线美制直流接触器); 双线美制直流接触器的宏。参见 96.14 Macro select.
- 18: 3 wire US Dc-contactor (三线美制直流接触器);三线美制直流接触器的宏。参见 96.14 Macro
- 19: 3 wire standard (三线标准);三线标准的宏。参见 96.14 Macro select。
- 20: **Demo unit** (展示设备);展示设备的宏。参见 96.14 Macro select。

索引	名称											
	文字											
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定	易失	运行中修 改	类型					
	位       020     -       1=1     是       否											
96.14	Macro select (宏	 :选择)			<i>,</i>	Н	IH J					
	选择一个宏(预先定义的参数设置)。											
		完成宏选择后,值自		。选择的宏显	示在 96.	11 Macro activ	re 中。					
	注意:											
	- 只设置取决于宏的参数。其余参数不会改变。											
	- 可修改载入的宏的所有预设参数。											
	- 再次选择实际											
	0: Done (完成)	0: <b>Done</b> (完成);正常运行,或者应用宏的选择已经完成。										
	10: Factory (⊥	<b>厂)</b> ; 出厂参数设置	. 0									
	11: Manual/Con	stant(手动/恒定)	; 手动/恒定速	度宏。								
	12: <b>Hand/Auto(手动/自动)</b> ; 手动/自动宏。											
	12: Hanu/Auto	( 1 D1 H D1 ) , 1 D1	/日纵丛。		13: Hand/Motor Potentiometer (手动/电机电位器);手动/电机电位器宏。							
				<b>器)</b> ; 手动/电机	1电位器:	<b> </b>						
	13: Hand/Motor		动/电机电位		l电位器:	<b>宏</b> 。						
	13: Hand/Motor 14: Motor Poter	·Potentiometer(手	<b>动/电机电位</b> { <b>Z器)</b> ; 电机电		1电位器	<b></b> <del></del>						
	13: Hand/Motor 14: Motor Poter 15: Torque cont	·Potentiometer(手 itiometer(电机电位	<b>动/电机电位/</b> <b>Z器)</b> ; 电机电 矩控制宏。		1电位器	<b></b>						
	13: Hand/Motor 14: Motor Poter 15: Torque cont 16: Torque limit	· Potentiometer(手 itiometer(电机电位 rol(转矩控制); 转	<b>动/电机电位</b> { <b>Z器)</b> ; 电机电 矩控制宏。 [限幅宏。	且位器宏。								

否

1 = 1

否

参数

19: **3 wire standard(三线标准)**;三线标准的宏。 20: **Demo unit(展示设备)**; 为展示设备设置的参数。

完成

0 ... 20

文字   花園   歌认値   设备   标定/   以後   返行中修   类型   以後   成 域 标 定   以	索引	名称							
Table		文字							
Parameter restore (参数恢复)   复位参数值。   恢复固件的默认设置。根据选择只能恢复部分或所有参数。在恢复完成时值自动变为 Done。   注:恢复可能会导致通讯中期,因此可能需要重新连接变流器。   0. Done (完成):正常操作或恢复完成。   8. Restore (恢复):所有参数恢复到默认值,但不包括: 电机 I 和电机 2 的参数。			默认值	设备	16 位现场 总线标定	易失		类型	
复位参数值。	96.15	Parameter rest	 ore (参数恢复)		<u> </u>		1		
Parameter save manually(手动保存参数)  保存/载入参数,允许/禁止应用程序。 将有效参数值保存到永久内存。应该使用 96.16 Parameter save manually 来保存发送自现场总线的值等。 96.16 Parameter save manually 也可用于在存储器中保存参数集和从存储器载入参数集,以及允许禁止应用程序。 在完成参数保存后,值自动变为 Done。 注意:  — 只能在需要时使用参数保存功能。 — 在通过控制盘或 PC 工具更改参数值,而不是通过现场总线适配器连接进行更改时,将自动保存新的参数值。 0: Done(完成);正常运行或参数保存/所有其它操作已经完成。 1: Save(保存);保存参数的命令或正在保存参数。 (参数设置已经在存储器里。关于用户设置参见 96.19) 4: Enable application(允许应用);允许应用程序。(研发部门需研究此项。) 5: Disable application(禁止应用);禁止应用程序。(研发部门需研究此项。)(因系统原因无法完成。)		复位参数值。 恢注: 恢查 0: Done ( 完成 6 ) 8: Restore ( 协	人设置。根据选择只能会导致通讯中断,因此 (2);正常操作或恢复复 (2);所有参数恢复到机 2 的参数。 通讯设置。 决设置。 数据。 数据。 数据。 数据。 数据。 数 96.100 96.102。 (2) (2) (3) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4) (4	可能需要重整	新连接变流器。 不包括:		值自动变为	J Done。	
保存/载入参数,允许/禁止应用程序。将有效参数值保存到永久内存。应该使用 96.16 Parameter save manually 来保存发送自现场总线的值等。 96.16 Parameter save manually 也可用于在存储器中保存参数集和从存储器载入参数集,以及允许禁止应用程序。在完成参数保存后,值自动变为 Done。注意: - 只能在需要时使用参数保存功能。 - 在通过控制盘或 PC 工具更改参数值,而不是通过现场总线适配器连接进行更改时,将自动保存新的参数值。 0. Done (完成);正常运行或参数保存/所有其它操作已经完成。 1. Save (保存);保存参数的命令或正在保存参数。(参数设置已经在存储器里。关于用户设置参见 96.19) 4. Enable application (允许应用);允许应用程序。(研发部门需研究此项。)5. Disable application (禁止应用);禁止应用程序。(研发部门需研究此项。)(因系统原因无法完成。)		0 70	完成	-	1 = 1	否	否	参数	
	90.10	保存/载入参数,允许/禁止应用程序。 将有效参数值保存到永久内存。应该使用 96.16 Parameter save manually 来保存发送自现场总值等。 96.16 Parameter save manually 也可用于在存储器中保存参数集和从存储器载入参数集,以及分禁止应用程序。 在完成参数保存后,值自动变为 Done。 注意: - 只能在需要时使用参数保存功能。 - 在通过控制盘或 PC 工具更改参数值,而不是通过现场总线适配器连接进行更改时,将自存新的参数值。 0: Done (完成);正常运行或参数保存/所有其它操作已经完成。 1: Save (保存);保存参数的命令或正在保存参数。 (参数设置已经在存储器里。关于用户设置参见 96.19) 4: Enable application (允许应用);允许应用程序。(研发部门需研究此项。)							
		(因系统原因 <del>)</del> 06	・		1 = 1	是	否	参数	

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
96.19	User set status	 (用户设置状态)					
	用户设置状态显显示用户设置的 0: None (无) 1: Loading (加 2: Saving (保 3: Faulted (故 4: User set 1 ( 5: User set 2 (	表示。 方状态。 ;没有保存用户设置。 口载中);当前正在加速存中);当前正在保存 (障);无效或空的用户 用户设置1);已经加用户设置2);已经加	用户设置。 中设置。  载用户设置 1  载用户设置 2				
		用户设置 3); 已经加					
	7: User set 4 (	<b>用户设置 4)</b> ; 已经加		1 = 1	是	否	信号
96.22	用户设置的操作 允许保存和恢复 注意:	正最多四个用户设置。 不包括 I/O 扩展模块、 93)等硬件配置设置。 不包括 10.03 DI force 电之前使用的用户设置 设置后,不会将参数 次保存。 设置显示在 96.19 Use 6份功能只保存当前的 (2);正常操作、加载或 10 mode(用户设置 I/O	在完成参数加 。selection 不知 。selection 下动。 selection 下动。 selection 下动。 selection 下动。 selection 下动。 selection 不知 。完使 可载载,用用用用把把, 是一种, 是一种, 是一种, 是一种, 是一种, 是一种, 是一种, 是一种	编码器配置参 0.04 DI force of 电后使用。除 的	数(参数 lata 等输》 非使用了 记为 OP Drive 1用户参 et I/O mod	组 14 16、 入/输出值。 了用户设置 I/0 。必须使用 status word 3	)模式。 96.22 User se 中。 <mark>別备份。</mark>
	21: Save to set 0 21	完成	1);把麥釵保	子到用尸设直 $\frac{1}{1}$	. 4。 是	否	参数
96.23					疋		少奴
70.40	使用数字 I/O 加在 96.22 User set I/O 24 User set I/O 25		I/O mode 时, 分置。	可按照下表,		23 User set I/ 切用户设置	O mode in1 利

索引 名称								
	文字 范围	默认值		设备	标定/ 16 位现场	易失	运行中修 改	类型
					总线标定 值			
	定义的信号源	•	定义的	信号源				
	0		0			用户设	置 1	
	1		0			用户设		
	0		1			用户设		
	1		1			用户设	置 4	
	0 = Always off(始							
	1 = Always on(始		VI. I <del></del>					
	Other [bit] (其它[							
	0: Not selected (		止吊运行	0				
	1: <b>Selected</b> (已选 3: <b>DI1</b> ; 10.02.b00		110					
	4: <b>DI2</b> ; 10.02.b01	•						
	5: <b>DI3</b> ; 10.02.b02	•						
	6: <b>DI4</b> ; 10.02.b03	•						
	7: <b>DI5</b> ; 10.02.b04	•						
	8: <b>DI6</b> ; 10.02.b05 DI delayed status.							
11: <b>DIO1</b> ; 11.02.b00 DIO delayed status.								
	12: <b>DIO2</b> ; 11.02.b01 DIO delay							
	19: <b>DIL</b> ; 10.02.b1		atus。	ı		1	1	
	0 19	未选择		-	1 = 1	是	否	参数
96.24	User set I/O mode		户设置	[/0 模式]	)			
	使用数字 I/O 加载							
	参见 96.23 User set		)	Т		Π	1	
	0 19	未选择		-	1 = 1	是	否	参数
96.27	Control board boo	it(控制板启动	<u> </u>					
	重启控制板。	<b>= = = = + + + +</b>		Lare				
	重启控制单元。为			]电源。				
	在重启完成时,值							
	Other [bit] (其它[ 0: Done (完成)			户				
	1: Reboot (重启)			/口。				
	1. <b>Reboot</b> (重/日/2	完成	37100	_	1 = 1	是	否	参数
96.28	FSO reboot (重启		;)		1 - 1	~	I H	2 XX
70.20	重启 FSO-xx 安全		17					
	重启可选的 FSO-x		块。					
	注:该值不会自动		<i>5</i> C°					
	Other [bit] (其它[		选择。					
				<del>::}</del>				
	0: Done (完成)	, U, 止 币 烂 们 .	以里川 兀	<b>乃</b> 义。				
	0: Done (完成) 1: Reboot (重启)				<u>t</u> .			

<u>名称</u> 文字								
<u>又子</u> 范围		默认值		设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型
时间信	sync source status 言号源状态字。 讨间信号源状态字。 分配:				mary source。			
位	名称	值	注释					
0	Time ticl received (已收到报时信号)	χ 1 ζ	己收到已从多	第1优先	先级的报时信 级的信号源收	到报时信	言号。	
1	Aux Time ticl received (已收到辅助报时信号)	Ţ			先级的报时信 级的信号源收		言号。	
2	Tick interval i too long (信号 间隔过长)	17			,精确度下降	. 0		
3	DDCS controlle (DDCS 控制 器)			到报时信 小部 DDG	号: CS-PLC 收到排	段时信号。	0	
4	M/F ( 主 机/ <i>J</i> 机)		-	到报时信 过主机-b	号: 人机链路收到排	<b>及</b> 时信号	0	
5	Reserved (							
6	D2D(变流器至 变流器)		已通过		间链路收到报	时信号。		
7	FBA A (现场总 线适配器 A)		已通过		线适配器 A 收	(到报时(	信号。	
8	FBAB(现场总 线适配器B)		已通过		线适配器 B 收	(到报时何	言号。	
9	EFB(嵌入式现 场总线)		-	到报时信 过嵌入式	号: 现场总线收到	报时信号	<u>コ</u> ,	
10	Reserved ( 係 留)							
11	Panel link (控制 盘链路)		已通过		或连接到控制	盘的 PC	工具收到报时	寸信号
12	Ethernet tool linl (以太网工具锭 路)		已通过		模块从 PC 工	具收到报 	设时信号。	
13	Parameter setting(参数设置)	1	-	到报时信 过参数 9	号: 5.3796.39 设	置信号。		
14	RTC(实时时钟)	1		使用 RTC 定时时钟	] 时间: 读取时间和日	甜田		

索引	名称								
	文字								
	范围		默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型	
	15	Drive O Time(变流器 点)		在使用变流 间和日期正	器正点: 在显示变流器	<b>译正点。</b>			
	0000h .	FFFFh	-	-	1 = 1	是	否	信号	
96.32	Drive 7	lime(变流器时间	1)	l e		l		l	
		变流器时间。 nm:ss 的格式显示	示 24 小时变流器	时间。变流	器时间由参数	攻 96.35	96.39 设置。		
96.35		0 23:59:59	- ırce(时间同步主	-	1 = 1	是	否	信号	
	0: Into 1: DD 2: FB 配器 B 3: FB 4: FB 5: D2I 6: EFI 8: Pan	ernal(内部); CS controller( A A or FBA B( 。 A A(现场总线) A B(现场总线) O or M/F(变流 B(嵌入式现场。 tel link(控制盘	]步定义第一优先 没有选择外部信 没有选择外部器); 现场总线适配器 适配器 A);现场 适配器 B);现场 大额主从人式强, 、按路);注担鲁链 (以太网工具链路 内部	号源。 外部 DDC <b>A 或现场</b> 总 总线适配器 总线适配器 );主线。 或与控制	S-PLC。 <b>线适配器 B</b> ) A。 B。 从机链路或变 盘连接的 PC	流器间链罩工具。		或现场总线适	
96.36		d D2D clock syr	ɪc(主机/从机和	本流哭问的		Æ	Н	多奴	
	启用时 启用主 0: <b>Ina</b> 1: <b>Act</b> 0 1	钟同步(仅主机 从机和变流器间 ctive(未启用) ive(启用); 时	[)。 ]通讯的时钟同步 ; 时钟同步未启月 钟同步已启用。 未启用	·。 用。  -	1 = 1	是	否	参数	
96.37	Full da	ys since 1st Jan	1980(自 1980年	三1月1日	起的完整天数	)			
	自 1980 one mir	nute 结合使用, 场总线协议不支	始的天数。 过的完整天数。! 便可通过来自现 互持时间同步,则 [0	场总线或应	用程序的参数				
96.38			」 24 h(24 小时之			70		2 294	
	Time in minutes within 24 h(24 小时之内的分钟数)         自午夜以后所经过的分钟数。       自午夜以后所经过的完整分钟数。例如,值 860 对应于 14:20。         参见 96.37 Full days since 1st Jan 1980。       1 … 1439         0       分         1 … 1439       万								
L	1 14	<u> </u>		/3	1 - 1 111111	₹.	H	少纵	

索引	名称									
	文字									
			默认值		设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型	
96.39	Time in ms	within one	minute	(一分钟以	内的时间	,以 ms 为单	位)	· ·	·	
	自上一分钟	中后所经过的 Full days sin	毫秒数	0	ms	1 = 1 ms	是	否	参数	
96.51		and event lo	_	<b>松                                    </b>			足		多	
70.51	Clear laun	and event io	gger(1Ħ	你以净小	FITILIANA	IÀ <i>)</i>				
96.61	User data l	ogger status	word(#			 字)				
				47 XX VIII 10.	ST HH VOO	<u>, , , , , , , , , , , , , , , , , , , </u>				
	用户数据记录器状态字。 提供关于用户数据记录器的状态信息。									
	位的分配:									
	位	名称		值	注释					
	0	Running (	正 在	1	正在运行	了 了				
		运行)		0	已经过了	了后触发时间				
	1	Triggered(己触		1	已触发					
		发)		0	已经重新启动					
	2	Data available (可用数据) Configured( 己		1		卖取的数据				
				0	不包含数	女据				
	3			1	己配置					
		配置)	<i>, I</i>		未配置					
	4 15	Reserved (保留)								
	0000h F		-		-	1 = 1	是	否	信号	
96.63		ogger trigge			器触发 )					
		己录器的触发								
		<b>译触发用户数</b>								
		ger command	(没有角	触发命令)。						
	1 = Trigger		中 口 )	区 / H. 十又						
		(其它[位]) ger comman			正位	<b>当</b> 是存				
		ger comman ·(触发);1		加工人的人	, 0, 11.1	市运门。				
	0 1	(///////// , 1	没有触	发命令	_	1 = 1	是	否	参数	
96.64		ogger start			└───	1	<i>/</i> C	H	2 30	
, 0,01		2录器的启动			1747					
		3次品的/2/3 译启动用户数			į.					
	0 = No start command (没有启动命令)。 1 = Start (启动)。									
	Other [bit]	(其它[位])	; 信号》	原选择。						
	0: No trig	ger comman	d(没有	触发命令)	; 0, 正行	常运行。				

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
				16 位现场		改				
				总线标定						
				值						
	1: Start (启动)									
	0 1	没有启动命令	=	1 = 1	是	否	参数			
96.65		er time level(出厂数	据记录器	寸间等级)						
	出厂数据记录器时									
		记录器的采样间隔。	出厂数据证	已录器中记录的	l值为:					
	- 06.09 Used mai	in control word.								
	- 06.15 Main Sta	tus Word。								
		controller status word	2.							
	- 99.01 Mains vo	-								
	- 24.01 Used spe	ed reference.								
	- 90.01 Motor sp	eed for control.								
	- 27.02 Used curr	rent reference.								
	- 27.05 Motor cu	rrent。								
	- 27.18 Firing an	gle 。								
	- 28.15 M1 field									
	用户不能修改参数的选择。									
	500: <b>500</b> μs; 500									
	2000: <b>2 ms</b> ; 2 毫秒。									
	10000: <b>10 ms</b> ; 10 毫秒。									
	500 10000	500	-	1 = 1	是	否	参数			
96.70		rogram(禁止自定)	义编程)							
	允许/禁止自定义编程。									
	允许/禁止自定义组	扁程 (如果有)。								
	0 = Disable adaptiv	e program(禁止自定	E义编程)。							
	1 = Enable adaptive program(允许自定义编程)。									
	Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。									
	0: <b>Disable adaptive program (禁止自定义编程)</b> ; 0,正常运行。									
	1: Enable adaptiv	ve program(允许自	定义编程)	;1.						
	0 1	禁止自定义编程	呈 -	1 = 1	是	否	参数			
96.100		code(更改用户密码	i)							
	新用户密码。仅当用户锁打开时可见。									
		i用户锁打开时可见。 '密码,输入一个新的		使用 96.101 Co	nfirm use	er pass code 确 <sup>-</sup>	认。在确认新			
	要修改当前的用户		勺密码,并·		nfirm use	er pass code 确	认。在确认新			
	要修改当前的用户 密码前,会出出现	密码,输入一个新的	勺密码,并 s code。直	到新密码确认。		_				
	要修改当前的用户 密码前,会出出现 要取消密码修改,	'密码,输入一个新的 l警告 A6B1 User pass	内密码,并 s code。直 角认。要关	到新密码确认。 闭用户锁,在9		_				
	要修改当前的用户 密码前,会出出现 要取消密码修改,	P密码,输入一个新的 P警告 A6B1 User pass 请关闭用户锁而不确 27 Control board boot	内密码,并 s code。直 角认。要关	到新密码确认。 闭用户锁,在9		_				
	要修改当前的用户 密码前,会出出现 要取消密码修改, 码,然后启用 96.2	P密码,输入一个新的 P警告 A6B1 User pass 请关闭用户锁而不码 27 Control board boot de。	内密码,并 s code。直 角认。要关	到新密码确认。 闭用户锁,在9		_				
96.101	要修改当前的用户密码前,会出出现要取消密码修改,码,然后启用 96.2 参见 96.07 Pass con 100000000 99999	P密码,输入一个新的 P警告 A6B1 User pass 请关闭用户锁而不码 27 Control board boot de。	的密码,并 s code。直 确认。要关 或重启电测 -	到新密码确认。 闭用户锁,在9 系。	96.07 Pas	s code 中输入	无效的用户密			
96.101	要修改当前的用户密码前,会出出现要取消密码修改,码,然后启用 96.2	P密码,输入一个新的 P警告 A6B1 User pass 请关闭用户锁而不破 27 Control board boot de。 19999 10000000	的密码,并 s code。直 确认。要关 或重启电源 - - <b>马</b> )	到新密码确认。 闭用户锁,在9 系。	96.07 Pas	s code 中输入	无效的用户密			

索引	名称									
	文字									
	范围		默认值		设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型	
	参见 96.07 I	Pass code。			I.	<u>:</u>				
	10000000	. 99999999	10000000	)	-	1 = 1	是	是	参数	
96.102	User lock fu	nctionality	(用户锁	功能)						
	选择要通过 选择要通过 注: 当用户 位的分配:	用户锁禁止	的操作或	功能。		可见。 5.07 Pass code	<b>3</b> °			
	位	名称		值	备注					
	0	Disable access lev 止 APP 别)	els(禁	ABB1禁止服务、高级程序员等 ABB 访问级别。els ( 禁Access levels active。					参见 96.04	
	1	Freeze p lock state 数锁定状态	(冻结参	1	防止修改参数锁状态。参见 96.07 Pass code = 358。					
				1	防止把文件加载到变流器。这适用于:  - 固件升级。  - 安全功能模块 FSO-xx 的配置。  - 参数恢复。参见 96.15 Parameter restore。  - 加载自定义编程或应用程序  - 更改控制盘的主页视图  - 编辑变流器文本。  - 编辑控制盘上的收藏夹参数列表。  - 通过控制盘进行的配置设置,如时间/日期格式及允许/禁止时钟显示。					
	3 15	Reserved	(保留)							
	0000h FF	FFh	-		-	1 = 1	否	是	参数	

## 99 Motor data (电机数据)

电机配置设置。

- CLAN CHOT	<u> </u>									
索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型			
99.01	Mains voltage(电源电压)									
	电源电压。									
	以 99.10 Nominal mains v	voltage 的百分比表	を示的测量	量电源电压。						
	0.00 325.00	-	%	100 = 1 %	是	否	信号			

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场	易失	运行中修 改	类型			
				总线标定值						
99.02	M1 nominal torque(电	九 11 的额定转矩)				l				
	电机 1 的计算额定转矩									
	按以下方式计算由机 1 的额完装铂.									
	90 O2 M1 perminal torque = 60 y [99.12 M1 nominal voltage = 99.11 M1 nominal current × 27.32 M1 armature resistance] × 99.11 M1 nominal current									
	由 96.02 Unit selection 选择单位。  99.14 M1 nominal (base) speed									
	0 200000000	-	Nm 或	1 = 1 Nm 或	是	否	信号			
			Lb ft	Lb ft						
99.03	M1 nominal power(电机 1 的额定功率)									
	电机1的计算额定功率。									
	按以下方式计算电机 1 的额定功率:									
	00.02 M1 maminal manua	99.12 M1 nor	minal vol	$tage \times 99.11$	l M1 nomir	ıal current	<u>.</u>			
	99.03 M1 nominal powe	7 =		1000			-			
	由 96.02 Unit selection 选	择单位。								
	0 32500	-	kW 或	1=1 kW 或	是	否	信号			
			hp	hp						

#### 99.06 Operation mode (运行模式)

变流器的运行模式。

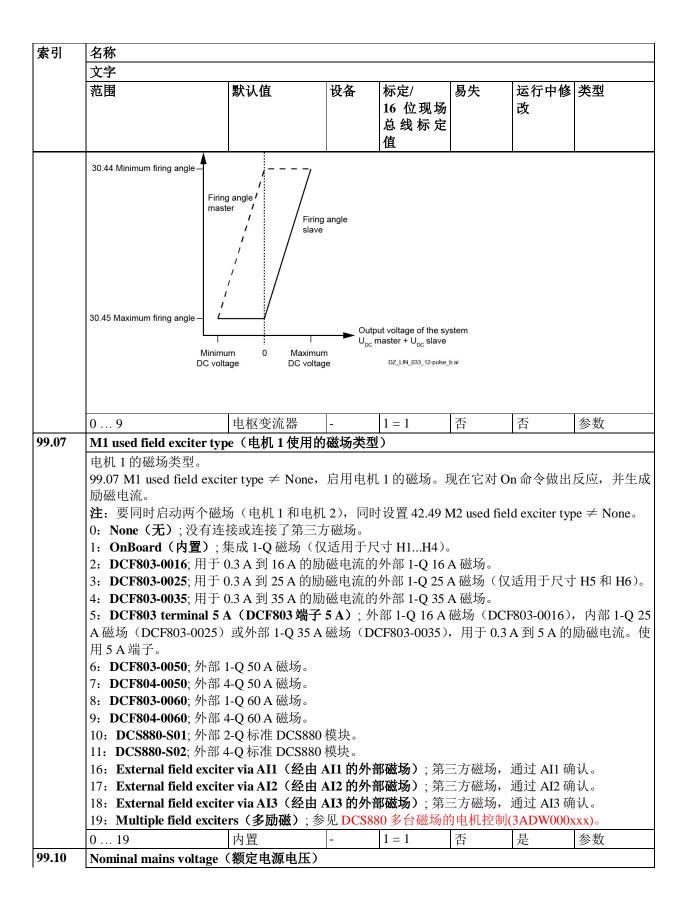
指定变流器的运行模式。

- 0: Armature converter (电枢变流器);变流器被用作 6 脉冲单电枢变流器。
- 1: Large field exciter (大磁场); 变流器被用作大磁场。

注意: 通过 20.47 Overvoltage protection trigger source 分配外部过压保护的数字输入。

- 2: **12-pulse parallel master(12 脉并联主机)**; 变流器被用作 12 脉并联主机。连接到三绕组变压器,该变压器的二次绕组之间有 30° 相位差。
- 3: **12-pulse parallel slave(12脉并联从机)**; 变流器被用作 12脉并联从机。连接到三绕组变压器,该变压器的二次绕组之间有 30° 相位差。
- 4: **12-pulse serial master(12 脉串联主机)**; 变流器被用作 12 脉串联主机。连接到三绕组变压器,该变压器的二次绕组之间有 30° 相位差。
- 5: **12-pulse serial slave(12 脉串联从机)**;变流器被用作 12 脉串联从机。连接到三绕组变压器,该变压器的二次绕组之间有 30° 相位差。
- 6: **6-pulse serial master(6 脉冲串联主机)**;变流器被用作 6 脉冲串联主机。连接到三绕组变压器,该变压器的二次绕组之间没有(0°)相位差。
- 7: **6-pulse serial slave(6 脉冲串联从机)**; 变流器被用作 6 脉冲串联从机。连接到三绕组变压器,该变压器的二次绕组之间没有(0°)相位差。
- 8: Serial sequential master (串联顺序主机);变流器被用作串联顺序主机。连接到三绕组变压器,该变压器的二次绕组之间没有(0°)相位差或有 30°相位差。
- 9: **Serial sequential slave(串联顺序从机)**; 变流器被用作串联顺序从机。连接到三绕组变压器, 该变压器的二次绕组之间没有(0°)相位差或有 30°相位差。

触发角的顺序控制。两个变流器中只有一个改变触发角。另一个变流器把触发角保持固定在最小或最大触发角限幅。



索引	名称								
	文字								
	范围	默认值	设备	标定/ 16 位现场 总线标定 值	易失	运行中修 改	类型		
	额定电源电压。 电源的额定电源电压 voltage scaling 自动预	<b>顶设。绝对最大值</b>	为 1200.0 V	安照 95.25 Set:					
	0.0 95.25/95.28	95.25/95.28	V	10 = 1  V	否	是	参数		
99.11	- 如果变流器被用 mode。		流(直流)。 <mark>2-pulse man</mark> 设置为来自 额定电流的	电机铭牌的额 510% 230%	定励磁电	7.35 Drive DC	current scaling		
99.12	M1 nominal voltage 电机 1 的额定电压。 来自电机铭牌的电机 注意: - 对 12 脉并联模式	(电机1的额定电	压(直流)。 参见 DCS		*		参数 9.06 Operation		
99.12	M1 nominal voltage 电机 1 的额定电压。 来自电机铭牌的电机 注意: - 对 12 脉并联模式 - 如果变流器被用 mode。	(电机1的额定电 1的额定电枢电压 式或串联顺序模式, 作大磁场,把值记	压) 运(直流)。 参见 DCS 设置为来自	5880 12 脉手册 电机铭牌的额	(3ADW0 定磁场电	00xxx)。 1压。参见 99	9.06 Operation		
	M1 nominal voltage 电机 1 的额定电压。 来自电机铭牌的电机 注意: - 对 12 脉并联模式 - 如果变流器被用 mode。 0.0 3250.0	(电机1的额定电 1的额定电枢电压 式或串联顺序模式, 作大磁场,把值证 350.0	压) 压(直流)。 参见 DCS 设置为来自 V	5880 12 脉手册 电机铭牌的额 10 = 1 V	(3ADW0	00xxx).			
99.12	M1 nominal voltage 电机 1 的额定电压。 来自电机铭牌的电机 注意:     一 对 12 脉并联模式 一 如果变流器被用 mode。     0.0 3250.0  M1 nominal field cur 电机 1 的额定励磁电 来自电机铭牌的电机 注: 如果变流器被用	(电机 1 的额定电 1 的额定电枢电压 或串联顺序模式, 作大磁场,把值设 350.0 rrent (电机 1 的额 流。 1 的额定励磁电源 1 作大磁场,使用 9	压)  E(直流)。  参见 DCS  设置为来自  V  (定励磁电)	5880 12 脉手册 电机铭牌的额 10 = 1 V <b>充</b> )	(3ADWC) 定磁场电 否	000xxx)。 担压。参见 99 是 是 定励磁电流。	9.06 Operation 参数		
99.13	M1 nominal voltage 电机 1 的额定电压。 来自电机铭牌的电机 注意:     对 12 脉并联模式 如果变流器被用 mode。     0.0 3250.0  M1 nominal field cur 电机 1 的额定励磁电 来自电机铭牌的电机 注: 如果变流器被用 -3250.0 3250.0	(电机 1 的额定电 1 的额定电枢电压 或串联顺序模式, 作大磁场,把值设 350.0 rrent (电机 1 的额 流。 1 的额定励磁电源 1作大磁场,使用的	压(直流)。 参见 DCS 设置为来自 V (定励磁电流)。	<b>8880</b> 12 脉手册 电机铭牌的额 10 = 1 V <b>充</b> ) ominal current ∌	( <mark>3ADW</mark> () 定磁场电 否	000xxx)。 4压。参见 99 ———————————————————————————————————	9.06 Operation		
	M1 nominal voltage 电机 1 的额定电压。来自电机铭牌的电机注意: - 对 12 脉并联模式- 如果变流器被用mode。 0.0 3250.0  M1 nominal field curent 1 的额定励磁电来自电机铭牌的电机注: 如果变流器被用。3250.0  M1 nominal (base) sell电机 1 的额定(基本来自电机铭牌的电机	(电机 1 的额定电 1 1 的额定电枢电压 或串联顺序模式, 作大磁场,把值设 350.0 rrent (电机 1 的都 流。 1 1 的额定励磁电流 1作大磁场,使用 9 0.3 peed (电机 1 的都 1)速度。 1 1 的额定 (基本)	压) 医(直流)。 参见 DCS 设置为来自 V 设定励磁电流。 99.11 M1 no A 定(基本)	880 12 脉手册 电机铭牌的额 10 = 1 V <b>ਨ</b> ) minal current → 10 = 1 A <b>速度</b> )	(3ADWC) 定磁场电 否 来设置额 否	00xxx)。 且压。参见 99 是 定励磁电流。 是	9.06 Operation 参数 参数		
99.13	M1 nominal voltage 电机 1 的额定电压。来自电机铭牌的电机注意: - 对 12 脉并联模式 - 如果变流器被用mode。 0.0 3250.0 M1 nominal field cure 电机 1 的额定励磁电来自电机铭牌的电机注: 如果变流器被用-3250.0 3250.0 M1 nominal (base) spent 1 的额定 (基本来自电机铭牌的电机-30000.00 30000.0	(电机 1 的额定电 1 1 的额定电枢电压 或串联顺序模式, 作大磁场,把值证 350.0 rrent (电机 1 的都 流。 1 1 的额定励磁电流 1 作大磁场,使用 9 0.3 peed (电机 1 的都 こ)速度。 1 1 的额定(基本) 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	压)  E(直流)。  参见 DCS  设置为来自  V  定励磁电  C。  P9.11 M1 no  A  定(基本)  速度,通  rpm	<b>880</b> 12 脉手册 电机铭牌的额	(3ADWC) 定磁场电 否 来设置额 否	000xxx)。 担压。参见 99 是 是 定励磁电流。	9.06 Operation 参数		
99.13	M1 nominal voltage 电机 1 的额定电压。来自电机铭牌的电机注意: - 对 12 脉并联模式- 如果变流器被用mode。 0.0 3250.0  M1 nominal field curent 1 的额定励磁电来自电机铭牌的电机注: 如果变流器被用。3250.0  M1 nominal (base) sell电机 1 的额定(基本来自电机铭牌的电机	(电机 1 的额定电 1 1 的额定电枢电压 或串联顺序模式, 作大磁场,把值证 350.0 rrent (电机 1 的都 流。 1 1 的额定励磁电源 0.3 peed (电机 1 的都 こ) 速度。 1 1 的额定(基本) 0 1500.00 ed (执行的最近一	压)  E (直流)。  参见 DCS  设置为来自  V  (定励磁电)  (流。 )9.11 M1 no  (定 (基本)  速度,通  rpm  (次整定)	<b>5880</b> 12 脉手册 电机铭牌的额 □ 10 = 1 V <b>充</b> ) minal current ≥ □ 10 = 1 A <b>速度</b> ) 常为磁场削弱,□ 参见 46.02	(3ADWC) 定磁场电 否 来设置额 否	00xxx)。 且压。参见 99 是 定励磁电流。 是	9.06 Operation 参数 参数		

索引	名称						
	文字						
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型
				16 位现场		改	
				总线标定			
				值			

### 99.20 Tuning request (整定请求)

变流器的整定请求。

整定请求包含所有自动和手动整定程序。

在自动整定程序完成或失败后,整定请求自动复位为 Normal mode。如果在所选择的 AF90 Autotuning 中发生错误。可在辅助代码中查看错误原因。

在选择手动整定时,99.20 Tuning request 需由用户重新设置为 Normal mode。

#### 注意:

- 在 99.20 Tuning request ≠ Normal mode 时封锁给定值链。
- 根据 06.18B04/B05 Drive status word 3,对电机 1 或电机 2 的励磁电流进行整定。
- 用作大励磁的标准 DCS800 变流器,不能通过其连接到的电枢变流器来整定。通过设置大磁场自己的 99.20 Tuning request = Field current autotuning,来整定励磁电流控制器。
- 0: Normal mode (正常模式); 取决于 99.06 Operation mode 的正常运行模式。
- 1: Field current autotuning (励磁电流自动整定); 励磁电流控制器的自动整定。

注意:通过增加磁场电压(=减少触发角)而不是通过励磁电流给定值来实现磁场自动整定。请注意,在自动整定中不会考虑参数组 30 中的限幅。如果需要,可通过修改 99.13 M1 nominal field current 来降低整定中的最大励磁电流。

- 2: Armature current autotuning (电枢电流自动整定); 电枢电流控制器的自动整定。
- 3: Speed feedback assistant(速度反馈助手); 测试速度反馈。参见 90.41 M1 feedback selection、94.08 M1 tacho voltage at 1000 rpm、94.23 OnBoard encoder pulses/revolution、94.24 OnBoard pulse encoder type 和 94.25 OnBoard encoder speed calculation mode。
- 4: Speed controller autotuning (速度控制器自动整定);自动整定速度控制器。
- 5: EMF controller autotuning (EMF 控制器自动整定);自动整定 EMF 控制器。
- 6: Flux linearization autotuning (磁通线性化自动整定); 自动整定磁通线性化。
- 10: Field current manual tuning (励磁电流手动整定); 手动整定励磁电流控制器。
- 11: Field reversal assistant (电磁场反向助手);测试磁场反向的助手。
- 12: Armature current manual tuning (电枢电流手动整定); 手动整定电枢电流控制器。
- 13: Find discontinuous current limit (查找断续电流限幅); 查找断续电流限幅。
- 14: **Tacho fine-tuning(测速机微调)**; 测速机微调。参见 94.11 M1 tacho fine-tuning adjust 和 94.12 M1 tacho fine-tuning factor。
- 15: Speed controller manual tuning (速度控制器手动整定);手动整定速度控制器。
- 16: EMF controller manual tuning (EMF 控制器手动整定);手动整定 EMF 控制器。

016	正常模式		旦	不	参数
010	<b>业市保</b> 八		疋	口	<b>少</b> 奴

### 99.23 Test signal output (测试信号输出)

测试信号发生器的输出。

测试信号发生器的输出信号。

注: 现场总线通讯的范围、单位和标定取决于所选择的信号或参数。参见 99.20 Tuning request 和 99.30 Test signal index。

索引	名称									
	文字									
	范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
		194941	× H	16 位现场	<i>3</i> ,7,7	改				
				总线标定						
				值						
	Test signal generator		<u>'</u>	1			l			
	The state of the s		Tuning	g request g	9.20 =					
			99	9.20	- 0 — 99.	30 Test signa	l index			
		Test sig	gnal output		-10*— <u>28.</u>	14) M1 field cu	urrent reference			
		est signal generator 9	9.23)—— ́	\ \	-12 — 27.	02) Used curre	ent reference			
	99.26 Tes	t signal shape		}	-15 — (22.	Speed refe	erence 4			
	99.27 Tes	st signal period			-16 —( <u>28.</u>	02) EMF volta	ge reference 2			
	99.28 Cor	nstant test signal erenc 1			all others, no	connection				
	99.29 Col	nstant test signal erenc 2			reference in	otor 2 or 27.02 l large field excit Operation mode.				
					SS_	880_006_DCS_stru	ıcture diagram_a.ai			
	99.20/99.30	0	99.20/9 9.30	99.20/ 99.30	是	否	信号			
99.26	Test signal shape (	测试信号形状)								
	测试信号发生器的	形状。								
	测试信号发生器和	手动整定功能的信息	号形式。参见	」 99.20 Tuning	g request.					
	注: 在通电后,把	直重新设置为 Zero,	进而禁止测	则试信号发生得	器。					
	0: <b>Zero (零)</b> ; 未	使用。								
	1: Square wave (7	<b>方波)</b> ; 使用方波。								
	2: Triangle (三角)	形);使用三角波。								
	3: Sine save (正弦	波);使用正弦波。								
	4: Constant test sig	4: Constant test signal 1 (常数设置信号 1);使用通过 99.28 Constant test signal reference 1 设置的								
	常数值。									
	5: Constant test sig 常数值。	gnal 2(常数设置信	<b>号 2)</b> ;使用	月通过 99.29 C	onstant test	signal refer	rence 2 设置的			
	0 5	零	_	1 = 1	是	是	参数			
99.27	Test signal period (	,	l	1		1	I			
	测试信号发生器的时	时间周期。								
	测试信号发生器的		定功能。参见	99.20 Tuning	request.					
	注: 在通电后, 把位				, 1					
	0.00 655.35	0.00	s	10 = 1  s	是	是	参数			
99.28	Constant test signal	reference 1(常数	测试信号给给	定值 1)		•	1			
	测试信号发生器的流	则试信号给定值 1。								
	测试信号发生器的常	常数测试给定值1和	ロ手动整定功	]能。参见 99.	20 Tuning r	equest.				
	注意:									
	- 现场总线通讯的	的范围、单位和标定	<b>E取决于所选</b>	择的信号或参	参数。参见	99.20 Tuni	ing request 和			
	99.30 Test signal						. –			
	- 在通电后,把值									
	例如:									
	- 100.00 % 电压≡	= 10,000∘								
		*								

名称									
文字									
范围	默认值	设备	标定/	易失	运行中修	类型			
			16 位现场	,,,,	改	7			
			总线标定						
			值						
- 100.00 % 电流≡ 10,0	000。								
- 100.00 % 转矩 = 参	见 46.04 M1 torqu	e scaling a	$ctual \equiv 10,00$	00 .					
- 100.00 % 速度 ≡ 46.	02 M1 speed scali	ng actual	= 20,000∘						
99.20/99.30	0	99.20/9	99.20/	是	是	参数			
		9.30	99.30						
Constant test signal reference 2(常数测试信号给定值 2)									
测试信号发生器的测试信号给定值 2。									
测试信号发生器的常数测试给定值 2 和手动整定功能。									
参见 99.28 Constant test signal reference 1。									
99.20/99.30	0	99.20/9	99.20/	是	是	参数			
		9.30	99.30						
Test signal index (测试	言号索引)								
测试信号发生器的测试值	言号索引。								
测试信号发生器的信号/	参数的索引指针。	比如, 说	<b>设置 2207</b> 等于	<sup>2</sup> 22.07 Spe	ed reference	·o			
注意:									
- 不能为 99.20 Tuning	request 的手动整定	定功能使用	用 99.30 Test s	signal index	0				
				-					
0 9999	0	_	1 = 1	是	是	参数			
	文字 范围  - 100.00 % 电流 = 10,0 - 100.00 % 功率 = 10,0 - 100.00 % 转矩 = 参 - 100.00 % 速度 = 46.00 % 证明 = 46.00 % 证明 =	文字	文字	文字	文字   范围	文字			

#### 故障跟踪

## 本章内容

本章列出所有警告/故障消息,包括引起警告/故障可能的原因和解决的方法。通过本章,所有警告/故障原因可以被确认和解决。如果不能排除故障,请联系 ABB 服务代表。 下面的表格分别列出了警告和故障。每个表格按照警告和故障代码分类。

# 安全



**警告!** 只有具备资质的电气工程师才允许对变流器进行维护。在操作变流器之前,请阅读 DCS880 硬件手册(3ADW000xxx)第一页上的安全说明。

## 指示

#### 警告和故障

报警/故障信息用来表示变流器处于异常状态。当前警告/故障的代码和名称显示在变流器的控制盘以及 PC工具上。通过现场总线只能获取警告/故障的代码。

警告不需要复位。在导致警告的原因解除后它们不再显示。警告不会封锁变流器,变流器将使电机继续运行。

故障会在变流器内造成锁闭。它们会导致变流器跳闸以及电机停止。在消除故障后,可通过所选择的复位信号源复位故障。参见 20.13 Fault reset selection。复位可以通过控制盘、PC 工具、变流器的数字输入或现场总线实现。在故障复位后,变流器可重新启动。

注:某些故障需要通过开关电源断电重启或通过 96.27 Control board boot 重新启动控制板。这在相

关的故障列表中有描述。

通过在信号源选择参数中选择 Warning、Tripped 或 Tripped (-1),可以将警告/故障指示发送给继电器输出或数字输入/输出。参见分组:

- 10 Standard DI. RO.
- 11 Standard DIO, FI, FO.
- 14 ... 16 I/O extension module 1 ... 3.

#### 事件

除了警告和故障之外,某些通知会记录在变流器的事件日志中。这些通知的代码包括在警告消息表格中。

#### 可编辑消息

对于某些警告和故障,可编辑消息文本,并且可添加说明和联系信息。如果需要编辑这些消息,请在控制盘上依次选择 Menu(菜单) - Settings(设置) - **Edit texts** (**编辑文本**)。

## 警告/故障的历史数据和分析

#### 事件日志

变流器有几种事件日志。要访问它们,在控制盘上选择 **Menu(菜单)- Event log(事件日志)**。也可以通过 PC 工具访问或复位事件记录。



事件日志包括故障、警告和通知以及被清除的条目。每条事件日志包含最近的 32 个事件。事件日志中的所有读数都被保存,包括时间标识和其它信息。

#### 辅助代码

某些事件会生成辅助代码,此代码常有助于准确定位故障。

辅助代码随相关的消息一起显示在控制盘上。它也存储在事件日志详细信息中。在 PC 工具中,可在事件列表中找到辅助代码。



#### 出厂数据记录仪

变流器设有对变流器值进行预采样的工厂数据记录器。默认的采样时间为 500μs。参见 96.65 Factory data logger time level 了解更多的采样时间。

在故障前后,会记录约 7000 个样本。它们保存到变流器的存储器中。最后五个故障的故障数据只能在 Drive composer pro PC 工具的事件日志中查看。



出厂数据记录器中记录的值为:

- 06.09 Used main control word.
- 06.15 Main Status Word。
- 06.25 Current controller status word 2.
- 99.01 Mains voltage.
- 24.01 Used speed reference.
- 90.01 Motor speed for control.
- 27.02 Used current reference.
- 27.05 Motor current .
- 27.18 Firing angle.
- 28.15 M1 field current。

用户不能修改参数的选择。

#### 用户数据记录器

可使用 Drive composer pro PC 工具配置自定义数据记录器。



利用该功能,可以自由选择最多八个变流器参数,使其以可选的采样周期进行采样。用户也可在约 8000 个样本的限幅范围内对触发条件和监测周期长度进行定义。

除 PC 工具外,记录器的状态还显示在 96.61 User data logger status word 中。可由 96.63 User data logger trigger 和 96.64 User data logger start 选择触发信号源。配置、状态和所收集的数据保存到存储器中,用于以后的分析。

#### 包含警告/故障信息的参数

在参数 04.01 ... 04.05 中变流器存储当前故障的列表和故障原因。当前警告显示在信号 04.06 ... 04.10 中。参数组 04 还显示此前发生的故障和警告的列表。

#### 事件字(参数04.40...04.72)

04.40 Event word 1 可由用户配置,以指示 16 个可选择的事件状态,比如故障、警告或通知。可为每个事件指定辅助代码,以过滤掉其他辅助代码。

## 为移动服务应用程序生成 QR 代码

变流器可生成 QR 代码或一系列 QR 代码,以显示在控制盘上。QR 代码包含变流器标识数据、最近事件的信息,状态信息和计数器参数。可使用包含 ABB 服务应用程序的移动设备来读取该代码,该应用程序随后将数据发送给 ABB 用于分析。有关该应用程序的更多信息,请联系当地的 ABB 服

#### 务代表。

可通过在控制盘上选择 Menu(菜单) - Assistants(助手) - QRCode(QR 代码)来生成 QR 代码。

## 警告

#### 警告等级

警告处理提供五个警告等级。

#### 警告等级1

- 变流器保持运行,有警告显示。
- 在变流器停止后,主接触器不能再次闭合(无法重新启动)。

#### 警告等级 2

- 变流器保持运行,有警告显示。
- 只有警告尚未解决,风机接触器就会保持闭合。
- 在警告消失后, 20.40 Drive/Motor fan delay time 开始计时。

#### 警告等级3

- 自动重合闸逻辑启用(自动重启)。参见 06.18.b10 Drive status word 3。
- Ready run 被禁止,但变流器在警告条件消失后自动重启。参见 06.15.b01 Main Status Word。
- 触发角被强制设置为150°。
- 提供用于抑制直流电流的单次触发脉冲。

#### 警告等级 4

- 变流器保持运行,有警告显示。

#### 警告等级 5

- 用于与 STO 相关的警告。参见功能安全变流器 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。

#### 警告消息

列表包含十六进制形式的警告/通知代码、其名称、起因以及操作提示。

**注** 列表还包含仅在事件日志中显示的通知。

<b>在:</b> クリイ	<b>支</b> 处包含仅在事件日志中		
代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
A103	DC-breaker acknowledge (直流断 路器应答)。	直流断路器应答信息消失。 触发角被强制设置为 150°, 并发出单次触发脉冲来抑制直流电流。因此,在直流断路器应答信息消失时,变流器无法启动或重新启动。 检查: - 20.35 DC breaker acknowledge source 的设置。如有必要,把信号取反。	3
A105		动态制动仍然处于等待状态。 触发角被强制设置为 150°, 并发出单次触发脉冲来抑制直流电流。因此,在动态制动启用时,变流器无法启动或重新启动,除非 21.01 Start mode = Flying start dynamic braking。 检查: - 20.43 Dynamic braking acknowledge source 的设置。 - 21.01 Start mode 的设置。	3
A111	Mains low voltage(电源电压低)。	电源/交流侧电压低(欠压)。同时参见 3280。 触发角被强制设置为 150°,并提供用于抑制直流电流的单次触 发脉冲。 检查: - 31.51.Mains loss mode、31.52 Mains loss down time、31.53 Mains loss low level 1 和 31.54 Mains loss low level 2 的设置。 - 电源电压标定正确。参见 99.10 Nominal mains voltage。	3

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		- SDCS-PIN-H51上的电压电阻是否标定正确。 - 电源的状态(电压、接线、熔断器、开关装置)。 - 变流器上有所有三相。 - H1 H5: 测量 SDCS-PIN-H01 上的熔断器 F100 F102。 - H6 H8: 检查和测量 SDCS-PIN-H51 上 XU1/XU2、 XV1/XV2 和 XW1/XW2 的连接。 - 电源电压在设置的容差内。 - 电源电压在设置的容差内。 - 电源电缆连接松动。 - 主接触器闭合和断开。 - 对 H1 H4,磁场电路没有短路或接地故障。 - 如果发出 On 命令,并且测量电源电压过低且超过 500 ms,产生 A111 Mains low voltage。如果问题的存在时间超过 10 秒,则生成 3280 Mains low voltage。	
A112	P2P and M/F communication (点对点和主/从机通讯)	点对点和主/从机通讯丢失。同时参见 F544。 检查:  DCS 链接节点 ID 设置。参见 70.05 DCSLink node ID。  31.13 Fault stop mode communication 和 70.07 DCSLink comm loss function 的设置。  70.17 Mailbox 1 node ID、70.23 Mailbox 2 node ID、70.29 Mailbox 3 node ID 和 70.35 Mailbox 4 node ID 的设置。  T70.18 Mailbox 1 cycle time/timeout、70.24 Mailbox 2 cycle time/timeout、70.30 Mailbox 3 cycle time/timeout 和 70.36 Mailbox 4 cycle time/timeout 的设置。  DCS 链接的电缆连接。  DCS 链接的终端。	4
A114	Armature current deviation(电枢电流偏差)	27.02 Used current reference 与 27.05 Motor current 的差值超过电	4
A116	Brake long falling (制动长时间下降)	机械制动闭合(作用)阶段的应答信号丢失。 检查: - 参数组 44 Mechanical brake control 中的机械制动设置。 - 机械制动器本身。 - 机械制动的电缆连接。 - 使用的数字输入和输出(参数组 10 和 11)。	4
A117	Armature current ripple (电枢电流纹波)。	可能一个或几个晶闸管未工作。同时参见 F517。 检查:	4

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		<ul> <li>01.50 Current ripple 和 01.51 Current ripple filtered1 的值。</li> <li>31.46 Current ripple function 和 31.47 Current ripple level 的设置</li> </ul>	
		置。 - 电流控制器的过高增益。参见 27.29 M1 current proportional gain。	
		- 使用示波器检查电枢电流(一个周期6波头)。 - 晶闸管门极-阴极电阻。	
		- 晶闸管门极连接。 - 电流互感器 (T51、T52))。	
A118	Application (应用)。	- 电源的状态(电压、接线、熔断器、开关装置)。 新的或不同的应用文件。 检查辅助代码。操作见下文。	1
	0001	在存储器上发现新的应用。 通过 96.16 Parameter save manually = Enable application 启用存储器上的应用。	
	0002	变流器内存与存储器中的应用不同。 通过 96.16 Parameter save manually = Enable application 启用存储器上的应用。	
A120	Overvoltage protection active (过电压保护启用)	过电压保护 DCF806 启用,变流器封锁。 触发角被强制设置为 150°,并提供用于抑制直流电流的单次触 发脉冲。 检查: - 检查 20.47 Overvoltage protection trigger source 的设置,如有 必要,取反该信号。 - 现场变流器电缆和连接。	3
A130	Mains phase loss(电源 缺相)。 可编程,参见 31.21 Mains phase loss。	一相或几相电源电压相缺失。同时参见 3130。 触发角被强制设置为 150°, 并提供用于抑制直流电流的单次触	3
A132	Parameter setting conflict (参数设置冲突)。	参数设置与其它参数有冲突。 可在辅助代码(格式 YYZZ)中找到引发警告的参数。 YY 指定参数参数组。如果为 00,参见下文的操作。 ZZ 指定下文所示的参数编号或操作。	4
		因 28.54 Field current force direction = External reverse,无法磁场反向。	
	0071	磁通线性化参数不一致。参见 28.29 Field current at 40 % flux、28.30 Field current at 70 % flux 和 28.31 Field current at 90 % flux。	

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
	0072	错误的触发角限幅。参见 30.44 Minimum firing angle 和 30.45	
		Maximum firing angle.	
	0073	电枢数据不一致。检测是否:	
		- 99.11 M1 nominal current 被设置为零。	
		- 99.12 M1 nominal voltage 和 99.11 M1 nominal current 与变流	
		器匹配。如果它们远小于变流器,27.32 M1 armature	
		resistance 和 27.33 M1 armature inductance 的内部计算会造成	
		内部溢出。设置 27.32 M1 armature resistance 和 27.33 M1	
		armature inductance 为零。	
		对 27.32 M1 armature resistance,以下限幅有效:	
		$\frac{(27.32) \times 4096 \times (99.11)}{1000 \times (99.12)} \le 32767$	
		1000 × (99.12)	
		对 27.33 M1 armature inductance,以下限幅有效:	
		$\frac{(27.33) \times 4096 \times (99.11)}{1000 \times (99.12)} \le 32767$	
	0077	编码器 1 参数不一致。检查:	
		- 46.02 M1 speed scaling actual 或 42.14 M2 speed scaling actual。	
		- 92.10 Pulses/revolution。	
		- 92.11 Pulse encoder type。	
		按照以下公式,在标定速度下,脉冲频率必须超过 600 Hz:	
		$f \ge 600Hz = \frac{ppr \times evaluation \times speed\ scaling}{60s}$	
		$f \ge 600Hz = \frac{60s}{f \ge 600Hz = \frac{(92.10) \times (92.11) \times (46.02 \text{ or } 42.14)}{60s}}$	
		J 2 000HZ - 60s   Ltn - サエス取りが27 m ( #亜人文学 A 和 R ) 和 1024 A R	
		比如,对正交脉冲编码器(带两个通道,A 和 B)和 1024 个脉冲,速度标定值必须超过 9rpm。	
	0078	编码器 2 参数不一致。检查:	
	0078	舞鸣奋 2 多数小	
		93.10 Pulses/revolution。	
		93.11 Pulse encoder type 。	
		校照以工公子。 左右宫庙府工、脉冲杨玄改须却过 200 H-	
		$f \ge 600Hz = \frac{ppr \times evaluation \times speed\ scaling}{60s}$	
		$f \ge 600Hz = \frac{(93.10) \times (93.11) \times (46.02 \text{ or } 42.14)}{(93.11) \times (93.11) \times (93.14)}$	
		冲,速度标定值必须超过 9rpm。	
A137	速度非零。	无法重新启动变流器。没有达到零速。参见 21.08 M1 zero speed	1
		level。	
		设置 On = Run = 0,并检查实际速度是否在零速限幅以内。	
		这种警告有效的情况:	
		- 正常停止。在 21.01 Start mode = Start from zero 时发送 Off1	
		命令。	
		一 对自由停车。Off2(急停/电流快速关闭)命令。	
		一 对急停。Off3(急停)命令。	
		- 如果已经重新开关电源。	

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		检查:	
		- 21.08 M1 zero speed level、21.01 Start mode 和 90.41 M1	
		feedback selection的设置。	
4 2 D 2	D 11 1	一 使用的速度反馈设备(测速机/编码器)的功能。	1
A2B3	Residual current detected. Programmable, see 31.18 Residual current detection type. (检测 的残余电流。可编程, 参见 31.18)	<ul> <li>通常由于电机或电机电缆中有残余电流,变流器检测到不平衡。I<sub>L1</sub>、I<sub>L2</sub>、I<sub>L3</sub>总和≠ zero。同时参见 A2B3。检查:</li> <li>31.17 Residual current detection source、31.18 Residual current detection type、31.19 Residual current detection level 和 31.20 Residual current detection delay 的设置。</li> <li>电流互感器的总和。如有必要,修改互感器或连接的变流器的硬件。</li> </ul>	
		<ul><li>电机和电机电缆的绝缘电阻。断开电源连接,检查是否与电枢和磁场电路中的供电安全隔离,为整个设备进行绝缘测试。</li><li>辅助代码(格式为 XXXY YYZZ)。 YYY 表示功率单元。如果采用硬并联配置。</li></ul>	
A490		传感器类型不匹配。 对照检查温度信号源参数 35.11 和 35.21 与 91.21 和 91.24 的设置。 编码器接口模块或温度传感器接线故障。检查传感器接线。 辅助代码用于标识编码器接口模块。 0: 编码器接口模块 1。 1: 编码器接口模块 2。	1
A491	Motor temperature 1 measured/estimated, (Editable message text) (测量/估算电机温度1) (可编辑消息文本)	测量/估算电机温度 1 已经超过警告等级。同时参见 4981。等待直到电机/电机冷却。只有警告尚未解决,风机接触器就会保持打开。检查: - 35.02 Measured temperature 1 的值。 - 实际的电机温度。让电机冷却和重新启动。 - 35.13 Temperature 1 warning level 的值。 - 电机或其它温度测量设备的冷却。 - 屯机或其它温度测量设备的冷却。 - 气流和风机运行。 - 电机风机供电电压。 - 电机风机的旋转方向。 - 电机风机的游件。 - 电机风机的部件。 - 电机内线却空气进气口(比如过滤器)。 - 电机负载和变流器额定值。 - 不允许的负载循环。 - 温度传感器电阻。提示: - 如果 35.11 Temperature 1 source = Disable,测量/估算电机温	2

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		度被封锁。	
A492	Motor temperature 2 measured/estimated (Editable message text) (测量/估算电机温度1) (可编辑消息文本)	测量/估算电机温度 2 已经超过警告等级。同时参见 4982。等待直到电机/电机型号冷却。只有警告尚未解决,风机接触器就会保持打开。检查: - 35.03 Measured temperature 2 的值。 - 实际的电机温度。让电机冷却和重新启动。 35.23 Temperature 2 warning level 的值。 - 电机或其它温度测量设备的冷却。 - 环境条件(比如,环境温度)。 - 气流和风机运行。 - 电机风机的旋转方向。 - 电机风机的部件。 - 电机风机的部件。 - 电机的冷却空气进气口(比如过滤器)。 - 电机的冷却空气进气口。比如过滤器)。 - 电机负载和变流器额定值。 - 不允许的负载循环。 - 温度传感器的接线。 - 测量温度传感器电阻。 提示: - 如果 35.21 Temperature 2 source = Disable,测量/估算电机温度被封锁。	2
A497	Motor temperature slot1 measured (Editable message text) (插槽 1 的电机测量温 度)。 (可编辑消息文本)	4993。 检查: — 电机或其它温度测量设	
A498	Motor temperature slot2 measured (Editable message text) (插槽 2 的电机测量温 度)。 (可编辑消息文本)	插槽 2 中安装的热敏电阻保护模块 (FEN-xx 或 FPTC-xx)显示温度过高。 电机负载和变流器额定值。 温度传感器的接线。 测量温度传感器电阻。	2
A499	Motor temperature slot3 measured (Editable message text) (插槽 3 的电机测量温 度)。 (可编辑消息文本)	插槽 3 中安装的热敏电阻保护模块 (FEN-xx 或 FPTC-xx)显示温度过 高。	2
A4A0		控制板温度过高。 检查辅助代码(格式为 XXXX ZZZZ)。ZZZZ 表示问题。操作见下文。 超过警告限幅 xx ° C 或 xx ° F 的温度。 检查: - 05.10 Control board temperature 的值。	2

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		- 环境条件。	
		- 气流和风机运行。	
		- 检查散热器片,除去其中沉积的灰尘。	
	0001	热敏电阻损坏	
		如需更换控制板,请联系 ABB 服务代表。	
A4B0	Bridge temperature	桥温度过高。同时参见 4310。	2
71400		等待直到电桥冷却。只有警告尚未解决,风机接触器就会保持	
	度)。	闭合。	
		停机温度,参见 07.38 Drive max bridge temperature set。在低于	
		停机温度约 5°C时,就已经显示电桥温度过高。	
		检查:	
		- 05.11 Bridge temperature 的值。	
		- 20.38 Drive fan acknowledge source 的设置。	
		- 20.40 Drive/Motor fan delay time 的设置。	
		- 环境条件(比如,环境温度)。	
		- 气流和风机运行。	
		- 变流器风机的供电电压。	
		- 变流器风机的旋转方向。	
		- 变流器风机的部件。	
		- 检查散热器片,除去其中沉积的灰尘。	
		- 变流器的冷却空气进气口(比如过滤器)。	
		- 变流器的冷却空气出气口。	
		- 打开的变流器门。	
		- 对比变流器功率检查电机功率。	
		- 不允许的负载循环。	
		- 辅助代码(格式为 XXXY YYZZ)。	
		YYY表示功率单元。如果采用硬并联配置。	
A580		变流器控制单元和功率单元之间的通讯错误。同时参见 5681。	4
	communication (功率	检查:	
	单元,通讯)。	- 变流器控制单元和功率单元之间的连接。	
		- 辅助代码(格式为 XXXY YYZZ)。	
		XXX 指定传输错误方向,并给出详细的警告代码。	
		000: Rx/communication error (接收/通讯错误)。	
		001: Tx/Reed-Solomon symbol error (发送/R-S 符号错误)。	
		002: Tx/no synchronization error (传输/无同步错误)。	
		003: Tx/Reed-Solomon decoder failures(发送/R-S 解码器故	
		障)。	
		004: Tx/Manchester coding errors(发送/曼彻斯特编码错	
		误)。	
		YYY表示功率单元。如果采用硬并联配置。	
		ZZ指定错误信号源。	
		08: Transmission errors in PSL link(PSL 链接中的传输错)	
		误)。详见 XXX。	
		09: Transmitter FIFO warning limit hit(发送器先进先出限	
		幅)。详见 XXX。	

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
A581	Drive fan acknowledge. Programmable. (变流器风机应答)可编程,参见 31.41 Main fan fault function。	- 变流器风机的接触器。 - 变流器风机的电路。 - 变流器风机的电路。 - 变流器风机的 klixon。 - 变流器风机的部件。 - 变流器风机的供电电压。 - 变流器风机的旋转方向。 - 变流器门打开。 - 变流器的冷却空气进气口(比如过滤器)。 - 变流器的冷却空气出气口。 - H7和 H8压力开关(设置应该为 2 mbar)。 - 使用的数字输入和输出(参数组 10 和 11)。	2
A5A0	Safe torque off. Programmable 安全转 矩关断。可编程,参见 31.22 STO indication run/stop。	STO 启用,变流器没问题。参见安全功能变流器 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。同时参见 B5A0 和 5091。	5
A5A3	Safe off main contactor XSTOMC, Programmable. (安全 关闭主接触器 XSTOMC)。 可编程,参见 31.90 XSTOMC Indication。	STO 监控器直流电流不为零。参见安全功能变流器 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。同时参见 B5A3 和 5093。	5
A5EA	Measurement circuit bridge temperature ( 测 量电路桥温度)	桥内部温度测量出现问题。同时参见 5094。 检查:  - 温度传感器的接线。  - 温度传感器。  - 辅助代码(格式为 XXXY YYZZ)。  YYY 表示功率单元。如果采用硬并联配置。	1
A5EB	Power unit, power board failure. 电源单元,电源板故障。	电源单元,SDCS-POW-H01 故障。同时参见 5692。 检查辅助代码(格式为 ZZZY YYXX)。 YYY 表示电源单元。如果采用硬并联配置。	1
A682	Flash erase speed exceeded (超过闪存擦除速度)。	存储器中闪存的擦除过于频繁。它会损害存储器的使用寿命。通过 96.16 Parameter save manually 或循环参数写入避免强制执行不必要的参数保存。比如,通过参数触发用户记录器。检查辅助代码(格式为 XYYY YZZZ)。 X 指定警告信号源。 1:通用闪存擦除监控。 ZZZ 指定生成警告的闪存子扇区编号。	1

代码	警告/通知	起因和操作		警告等级
A683	Power unit, data saving. 电源单元,数 据保存。	将数据保存到电源单元时发生错误 检查辅助代码(格式为 XXXX ZZZ ZZZZ表示问题。操作见下文。		1
	0000	错误导致无法初始化保存操作。	开关变流器的电源或使用	
	0001		96.27 Control board boot。如	
	0002	写入错误。	果问题依然存在,请联系当 地的 ABB 代表。	
A6A4	Motor nominal value (电机额定值)。	电机参数设置不正确,或变流器尺寸不正确。 检查辅助代码(格式为 XXXX ZZZZ)。 ZZZZ表示问题。操作见下文。		4
		电机额定电流超出变流器的电流限幅。	- 参数组 99 中电机配置参	
	0005	电机额定电压超出变流器的电压 限幅。	数的设置。 - 检查变流器的尺寸是否 与电机正确匹配。	
A6B0	用户锁打开。	用户锁打开,参数 96.100 96.102 通过在 96.07 Pass code 中输入无效		4
A6B1	用户密码未确认。	已输入新的用户密码,但没有确认已经确认在 96.100 Change user pas 通过在 96.101 Confirm user pass cod 要取消,请关闭用户锁而不确在 96.07 Pass code 中输入无效的Control board boot 或断电重启。	s code 中输入的新用户密码。 de 中输入相同密码确认新的密 确认新代码。要关闭用户锁,	4
A6D1	FBA A parameter conflict (现场总线适配器 A 参数冲突)	现场总线适配器 A(FBA A):变流或是要求的功能未启用。同时参见没有按照现场总线适配器选择参(FBA)和 51 FBA A settings 的设置,检查: - PLC 编程。 - 参数参数组 50 Fieldbus adapter设置。 - 现场总线适配器的配置。	65A1。 数参数组 50 Fieldbus adapter 或没有选择设备。	4
A6D2	FBA B parameter conflict (现场总线适配器 B 参数冲突)。	现场总线适配器 B (FBA B): 变形或是要求的功能未启用。同时参见没有按照现场总线适配器选择参(FBA)和 54 FBA B settings 的设置,检查: - PLC 编程。 - 参数参数组 50 Fieldbus adapter设置。 - 现场总线适配器的配置。	65A2。 数参数组 50 Fieldbus adapter 或没有选择设备。	4
A6DA	Reference source parametrization (给定值信号源参数设定)。	给定值信号源已同时连接到具有不	下同单位的多个参数。同时参	4

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		YY 指定参数参数组。 ZZ 指定参数编号。	
A6E5	AI parametrization(模拟输入参数设定)	模拟输入的电流/电压硬件设置与参数设置不符。 检查辅助代码。代码识别设置冲突的模拟输入信号。调节控板上的跳线(J1、J2)设置或参数 12.15、12.25。 注:需要先重启控制板(通过开关电源或通过 96.27 Cont board boot)才能使硬件设置的任何更改生效。	
A6E6	ULC configuration (ULC 配置)	用户负载曲线配置错误。 检查辅助代码(格式为 XXXX ZZZZ)。 ZZZZ表示问题。操作见下文。	
	0000	Speed points inconsistent (速度点不一致)。 检查每个速度点 (参见参数 37.11 37.15)的值是否均高于 一个点。	前
		Underload point above overload 检查每个过载点(参见参point(欠载点高于过载点)。 37.31 37.35)的值是否 Overload point below underload 高于相应的欠载点,参见	均
	0003	point (过载点低于欠载点)。 数 37.21 37.25。	
A781	Motor stall Programmable.(电 机堵转)可编程,参 见 31.24 Stall function。  Motor fan acknowledge.	选定的电机,由于过载或电机功率不足,电机在堵转区域下作。同时参见 7121。 电机转矩超过 31.25 Stall torque leve 且时间长于 31.28 Stall time 同时速度反馈低于 31.26 Stall speed level。 检查: - 电机负载/机械部件(比如,制动器)。 - 变流器额定值。 - 磁场电流是否正确。 - 31.24 Stall function、31.25 Stall torque level、31.26 Stall spelevel和 31.28 Stall time 的设置。 - 参数组 30 Control limits 中电流和转矩限幅的设置。 电机/外部冷却风机应答丢失。同时参见 71B1。 检查: - 20.39 Motor fan acknowledge source 的设置。	,
	Programmable. (电机风机应答)可编程,参见20.39 Motor fan acknowledge source。	<ul><li>20.39 Motor fan acknowledge source 的设置。</li><li>风机的运行和连接。如有故障,更换有故障的电机/外部机。</li><li>风机的接触器。</li><li>风机的供电电压。</li></ul>	风
A782	Measurement circuit FEN temperature (测量 电路 FEN 温度)	在使用 FEN-xx 时,温度测量存在问题。 检查 35.11 Temperature 1 source 和 35.21 Temperature 2 source setting 是否与连接到编码器接口的实际设备一致。 在使用 FEN-01 时,温度测量存在问题。 在编码器接口 FEN-01 上连接了不支持的 KTY 传感器。使用 PTC 传感器或另一个编码器接口模块。	
A797	Speed feedback configuration (速度反馈配置)。	通过编码器接口模块进行的速度反馈配置已经被修改。同时见 73A0。 检查辅助代码(格式为 XXYY ZZZZ)。 XX 指定编码器接口模块。 01:对模块 1,参见参数 91.11 和 91.12。	参 4

代码       警告/通知       起因和操作       警告等         02: 对模块 2, 参见参数 91.13 和 91.14。 YY 指定编码器。 01: 参数组 92 Encoder 1 configuration。 02: 参数组 93 Encoder 2 configuration。 ZZZZ 表示问题。操作见下文。       2ZZZ 表示问题。操作见下文。         0001       未在指定插槽中找到适配器。 检查模块位置。参见参数 91.12 和 91.14。         0002       检测到的接口模块类型与参数设置不匹配。 对照状态参数 91.02 和 91.03 检查模块类型参数 91.11 和 91.13。         0003       逻辑版本太旧。
YY 指定编码器。         01: 参数组 92 Encoder 1 configuration。         02: 参数组 93 Encoder 2 configuration。         ZZZZ表示问题。操作见下文。         0001 未在指定插槽中找到适配器。         检查模块位置。参见参数 91.12 和 91.14。         0002 检测到的接口模块类型与参数设置不匹配。         对照状态参数 91.02 和 91.03 检查模块类型参数 91.11 和 91.13。         0003 逻辑版本太旧。
01: 参数组 92 Encoder 1 configuration。         02: 参数组 93 Encoder 2 configuration。         ZZZZ 表示问题。操作见下文。         0001 未在指定插槽中找到适配器。         检查模块位置。参见参数 91.12 和 91.14。         0002 检测到的接口模块类型与参数设置不匹配。         对照状态参数 91.02 和 91.03 检查模块类型参数 91.11 和 91.13。         0003 逻辑版本太旧。
02: 参数组 93 Encoder 2 configuration。
ZZZZ表示问题。操作见下文。
0001       未在指定插槽中找到适配器。         检查模块位置。参见参数 91.12 和 91.14。         0002       检测到的接口模块类型与参数设置不匹配。         对照状态参数 91.02 和 91.03 检查模块类型参数 91.11 和 91.13。         0003       逻辑版本太旧。
检查模块位置。参见参数 91.12 和 91.14。
0002       检测到的接口模块类型与参数设置不匹配。         对照状态参数 91.02 和 91.03 检查模块类型参数 91.11 和 91.13。         0003       逻辑版本太旧。
对照状态参数 91.02 和 91.03 检查模块类型参数 91.11 和 91.13。 0003 逻辑版本太旧。
0003 逻辑版本太旧。
请联系当地的 ABB 代表。
0004 固件版本太旧。
请联系当地的 ABB 代表。
0006 编码器类型与接口模块类型不兼容。
对照编码器类型参数 92.01 和 93.01 检查模块类型参数 91.11 和
91.13。
0007 未配置适配器。
检查模块位置参数 91.12 和 91.14。
0008 速度反馈配置已更改。
用 91.10 Encoder parameter refresh 确认设置中的任何更改。
0009 在编码器模块中未配置任何编码器。
配置参数组 92 Encoder 1 configuration 或 93 Encoder 2
configuration中的编码器。
000A 非现有仿真输入。
检查输入选择参数 91.31 和 91.41。
000B 选定输入不支持的回波。比如,解算器或绝对式编码器。 检查:
- 输入选择参数 91.31 和 91.41。
- 对照编码器类型检查接口模块类型。
000C 不支持连续模式下的模拟。
检查:
- 输入选择参数 91.31 和 91.41。
- 串行链路模式参数 92.30 和 93.30。
A798 Encoder interface 经由编码器接口模块的测量电机/负载反馈丢失。 4 公本 A Communication.
communication.   检查:
器接口通讯)。可编 — 编码器接口模块或插槽连接器是否未损坏。要准确定位故
程, 参见 31.35 Motor 障, 请尝试将模块安装在另一插槽内。
feedback fault 和 31.38 — 辅助代码(格式为 XXXY YYYY)。YYYY 表示问题。操作
Load feedback fault。 见下文。
0001 未应答编码器配置消息。 请联系当地的 ABB 代表。
0002 未应答适配器看门狗禁用消息。
0003 未应答适配器看门狗允许消息。
0004 未应答适配器配置消息。
0005 内部未答复的速度和位置消息过

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		多。	
	0006	DDCS 变流器出现故障。	
A7A1	Mechanical brake not closed. Programmable.  (机械制动未关闭)。 可编程,参见 44.17 M1 brake fault function。	机械制动闭合(作用)阶段的应答信号丢失。同时参见 71A2。 检查:  - 机械制动器本身。  - 机械制动的电缆连接。  - 参数组 44 Mechanical brake control 中的机械制动设置。  - 检查应答信号(如果使用)是否与实际的制动状态一致。  - 使用的数字输入和输出(参数组 10 和 11)。	4
A7A2	Mechanical brake not opened. Programmable, (机械制动未打开)。可编程,参见 44.17 M1 brake fault function。	机械制动打开(作用)阶段的应答信号丢失。同时参见 71A3。 检查:	4
A7A5	Mechanical brake opening not allowed. Programmable. (不允许机械制动打开)。可编程,参见44.17 M1 brake fault function。	选定的电机,不满足机械制动的松开条件。同时参见 71A5。 44.11 M1 keep brake closed、44.12 Brake close request 禁止制动器松开,或在转矩验证中实际转矩未达到 44.10 M1 brake open torque。检查:  - 参数组 44 Mechanical brake control 中的机械制动设置。特别是 44.11 M1 keep brake closed 和 44.12 Brake close request。  - 检查应答信号(如果使用)是否与实际的制动状态一致。  - 使用的数字输入和输出(参数组 10 和 11)。	4
A7AA	Extension AI parameterization(扩展模拟输入参数设定)。	硬件电流/电压和参数设置与 I/O 扩展模块上的模拟输入不匹配。 检查辅助代码(格式为 XX00 00YY)。 XX 指定 I/O 扩展模块的编号。 01: 参数组 14 I/O extension module 1(I/O 扩展模块 1)。 02: 参数组 15 I/O extension module 2(I/O 扩展模块 2)。 03: 参数组 16 I/O extension module 3(I/O 扩展模块 3)。 YY 指定模块上的模拟输入。 例如: 如为 I/O 扩展模块 1 和模拟输入 AII,辅助代码为 0100 0001。模块上的硬件电流/电压设置由 14.29 AII HW switch position 显示。对应的参数设置在 14.30 AII unit selection 中。调整模块上的硬件设置或该参数以解决不匹配问题。 注: 需要先重启控制板(通过开关电源或通过 96.27 Control board boot)才能使硬件设置的任何更改生效。	4
A7AB	I/O extension configuration(I/O 扩展模板配置)。	参数指定的 I/O 扩展模块/DCS 链接板(SDCS-DSL-4)的类型和位置与检测到的配置不匹配,或与变流器不通信。同时参见7082。 检查: - 模块/板的类型和位置设置。参见参数14.01、14.02、15.01、15.02、16.01、16.02、70.01和70.02。	4

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
1 (44)	省百/地和	<ul> <li>模块/板已正确固定于其插槽内。</li> <li>模块/板和插槽连接端子未损坏。</li> <li>尝试将模块安装到其他插槽中。</li> <li>检查辅助代码(格式为 XXYY YYYY)。</li> <li>XX 指定 I/O 扩展模块的编号。</li> <li>01: 参数组 14 I/O extension module 1</li> <li>02: 参数组 15 I/O extension module 2</li> <li>03: 参数组 16 I/O extension module 3</li> <li>04: 参数组 70 DCSLink Communication。</li> </ul>	言古寺级
	00 0002 00 0003	YYYYY表示问题。操作见下文。 与模块/板的通讯失败。 找不到模块/板。 模块/板的配置失败。	
A7B0	Motor speed feedback. Programmable.(电 机速度反馈)。可编 程,参见 31.35 Motor feedback fault。	选定的电机,未接收到电机速度反馈。同时参见 7301。 检查辅助代码(格式为 XXYY ZZZZ)。 XX 指定速度反馈设备的位置。编码器接口模块或控制板。 01:编码器接口模块 1,参见参数 91.11 和 91.12。 02:编码器接口模块 2,参见参数 91.13 和 91.14。 03:控制板,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 YY 指定速度反馈设备。 01:编码器 1,参见参数组 92 Encoder 1 configuration。 02:编码器 2,参见参数组 93 Encoder 2 configuration。 03:内置编码器,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 04:测速机,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。	4
		电机减速比定义无效或超出限幅。 检查电机减速比设置。参见 90.43 Motor gear numerator 和 90.44 Motor gear denominator。 未配置速度反馈设备。	
	0004	本配置	
		速度反馈设备停止运行。 检查速度反馈设备的状态。 检测到速度反馈设备偏移。 检查速度反馈设备和电机之间的滑差。	

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
	0007	来自脉冲编码器或模拟测速机的测量速度反馈与测量 EMF 的比较失败。 检查:  — 90.41 M1 feedback selection、31.14 Fault stop mode fault level 3、31.35 Motor feedback fault、31.36 Speed feedback monitor level 和 31.37 EMF feedback monitor level 的设置。  — 在编码器上:编码器本身、定向、电缆铺设、耦合、电源(反馈可能过低)、机械干扰、SDCS-CON-H01 上的路线 J4。  — 在测速机上:测速机本身、测速机极性和电压、定向、电缆铺设、耦合、机械干扰。  EMF:从变流器到电机的电枢电缆连接和极性。	
A7B1	Load speed feedback. Programmable.(负 载速度反馈)。可编 程,参见 31.38 Load feedback fault。	选定的电机,未接收到负载速度反馈。同时参见 73A1。 检查辅助代码(格式为 XXYY ZZZZ)。 XX 指定速度反馈设备的位置。编码器接口模块或控制板。 01:编码器接口模块 1,参见参数 91.11 和 91.12。 02:编码器接口模块 2,参见参数 91.13 和 91.14。 03:控制板,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 YY 指定速度反馈设备。 01:编码器 1,参见参数组 92 Encoder 1 configuration。 02:编码器 2,参见参数组 93 Encoder 2 configuration。 03:内置编码器,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 04:测速机,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。	4
		负载减速比无效或超出限幅。 检查负载减速比设置。参见 90.53 Load gear numerator 和 90.54 Load gear denominator。 反馈常数定义无效或超出限幅。 检查反馈常数设置。参见 90.63 Feed constant numerator 和 90.64	
		Feed constant denominator。 电机/负载减速比定义无效或超出限幅。 检查电机/负载减速比设置。参见 90.61 Gear numerator 和 90.62 Gear denominator。	
	0004	未配置速度反馈设备。 检查速度反馈设备的设置。 — 编码器 1,参见参数组 92 Encoder 1 configuration。 — 编码器 2,参见参数组 93 Encoder 2 configuration。 — 内置编码器,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 — 测速机,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 使用 91.10 Encoder parameter refresh 确认编码器设置中的任何更改。	

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
	0005	速度反馈设备停止运行。	
		检查速度反馈设备的状态。	
	0007	来自脉冲编码器或模拟测速机的测量速度反馈与测量 EMF 的比	
		较失败。	
		检查:	
		- 90.41 M1 feedback selection 31.14 Fault stop mode fault level	
		3、31.35 Motor feedback fault、31.36 Speed feedback monitor	
		level 和 31.37 EMF feedback monitor level 的设置。	
		- 在编码器上:编码器本身、定向、电缆敷设、耦合、电源	
		(反馈可能过低)、机械干扰、SDCS-CON-H01 上的路线	
		J4。	
		- 在测速机上:测速机本身、测速机极性和电压、定向、电缆	
		敷设、耦合、机械干扰。	
		- EMF: 从变流器到电机的电枢电缆连接和极性。	
A7C1	FBA A	现场总线适配器 A (FBA A): PLC 与总线适配器模块 A 之间或	4
	communication.	变流器和现场总线适配器模块 A 之间的循环通讯丢失。同时参	
	Programmable. (现	见 7510。	
	场总线适配器A的	只有在变流器收到来自上位控制的第一个数据集后,才会启用	
		7510 FBA A communication。在收到第一个数据集前,只有	
	通讯)可编程,参见	A7C1 FBA A communication 启用。其原因是禁止不必要的故障	
	50.02 FBA A comm loss	(上位控制的启动通常低于变流器)。	
	func <sub>o</sub>	检查:	
		- 现场总线通讯的状态。查看现场总线接口的用户手册。	
		- 参数组 50 Fieldbus adapter (FBA)、51 FBA A settings、52 FBA	
		A data in 和 53 FBA A data out 的设置。	
		- 电缆连接。	
		- 现场总线端接。	
		- 现场总线适配器。    大切砂板系列	
1500		一 主机能够通讯。	4
A7C2		现场总线适配器 B (FBA B): PLC 与总线适配器模块 B 之间或	4
	总线适配器 B 的通	变流器和现场总线适配器模块 B 之间的循环通讯丢失。同时参	
	一、 、可编程,参见		
		只有在变流器收到来自上位控制的第一个数据集后,才会启用 7520 FBA B communication。在收到第一个数据集前,只有	
	func.	A7C2 FBA B communication 启用。其原因是禁止不必要的故障	
		(上位控制的启动通常低于变流器)。	
		检查:	
		<sup>122</sup>  =:  - 现场总线通讯的状态。查看现场总线接口的用户手册。	
		一 参数组 50 Fieldbus adapter (FBA)、54 FBA B settings、55 FBA	
		B data in 和 56 FBA B data out 的设置。	
		- 电缆连接。	
		- 现场总线端接。	
		- 现场总线适配器。	
		- 主机能够通讯。	
A7CA	DDCS controller	DDCS(光纤)控制器和变流器之间的循环通讯丢失,或者完全	4
	communication.	没有通讯。变流器正在等待第一个数据集。同时参见7581。	
	Programmable. (DDCS		

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
	控制器通讯)。可编程,参见 60.59 DDCS controller comm loss function。	- DDCS 控制器的状态/设置。查看 DDCS 控制器的用户手册。	
A7CB	Master-follower communication. Programmable. (主 机-从机通讯)。可编程,参见 60.09 M/F comm loss function。	主机和从机之间(DDCS/D2D)的循环通讯丢失,或者完全没有通讯。变流器正在等待第一个数据集。同时参见 7682。检查:  - 辅助代码。它表示主机-从机链接上的哪个节点地址受到影响。参见 60.02 M/F node address in each drive。  - 20.01 Command location 的设置。  - 参数组 60 DDCS communication 的设置。  - 电缆连接。	4
A7CE	Programmable. ( 嵌 入 式现场总线的通讯) 可 编 程 , 参 见 58.14	与嵌入式现场总线(EFB)的循环通讯丢失。同时参见 6681。只有在变流器收到来自上位控制的第一个数据集后,才会启用 6681 EFB communication。在收到第一个数据集前,只有 A7CE EFB communication 启用。其原因是禁止不必要的故障(上位控制的启动通常低于变流器)。检查:  — 现场总线主机的状态(在线、离线、错误等)。 — 参数组 58 FBA Embedded fieldbus 的设置。 — 与控制板上 XD2D 连接端子的电缆连接。 — 现场总线端接。	4
A7E1	反馈设备)。可编程,	速度反馈设备的错误。同时参见 7381。 检查辅助代码(格式为 XXYY ZZZZ)。 XX 指定速度反馈设备的位置。编码器接口模块或控制板。 01:编码器接口模块 1,参见参数 91.11 和 91.12。 02:编码器接口模块 2,参见参数 91.13 和 91.14。 03:控制板,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 YY 指定速度反馈设备。 01:编码器 1,参见参数组 92 Encoder 1 configuration。 02:编码器 2,参见参数组 93 Encoder 2 configuration。 03:内置编码器,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 04:测速机,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 ZZZZ表示问题。操作见下文。	1
	3001	如果编码器此前工作正常,请检查编码器、编码器电缆和编码器接口模块是否损坏。 检查: - 编码器电缆两端的导线顺序。 - 编码器电缆的接地。	

代码	警告/通知	起因和操作		警告等级
		- 92.21 Encoder cable fault mode		. ,,
		<ul> <li>94.29 OnBoard encoder cable fau</li> </ul>	lt mode。	
	0002	无编码器信号。		
		检查编码器的状态。		
	0003	超速。	请联系当地的 ABB 代表。	
	0004	超频		
	0005	旋转变压器辨识失败。		
	0006	旋转变压器过流故障。		
	0007	速度标定误差。		
		可在辅助代码(格式 YYZZ)中找	到引发警告的参数。	
		YY 指定参数参数组。		
		ZZ指定参数编号。		
		触发角被强制设置为 150°, 并提供 发脉冲。	共用丁抑制且流电流的串次触	
		检查:		
		- 30.11 M1 minimum speed、30.1	2 M1 maximum speed, 31 30	
		M1 overspeed trip margin, 46.01		
		nominal (base) speed 的设置。	8.	
	0008	绝对值编码器通讯错误。	请联系当地的 ABB 代表。	
	0009	绝对值编码器初始化错误。		
	000A	绝对值 SSI 编码器配置错误。		
	000B	编码器报告了内部错误。	参见编码器文档。	
	000C	编码器报告了电池错误。		
	000D	编码器报告超速或因超速而导致		
		分辨率下降。		
	000E	编码器报告了位置计数器错误。		
	000F	编码器报告了内部错误。		
	0010	速度反馈设备。		
		速度反馈从速度反馈设备切换到 El	MF.	
	0011	编码器速度反馈。		
		速度反馈从一个编码器切换到其它	Z编码器(只有在连接两个编	
	0012	码器时有效)。 ************************************		
	0012	选定的电机,速度反馈方向错误。 对照 EMF 的速度反馈方向检查测	1.	
		内照 EMF 的速度及项方向检查测 向。参见 90.41 M1 feedback selection		
		检查:	Шо	
		□ □ □ ·  - 电机的实际旋转方向。		
		- 31.36 Speed feedback monitor	level 和 31.37 EMF feedback	
		monitor level 的设置。		
		- 测速机电缆的连接。要纠正,3		
		- 编码器电缆的连接。要纠正,3	ど换通道 A 和 A-等。	
		- 电枢和磁场电缆的连接。		
	0013	选定的电机,测速机范围。	三二则违扣於入左左送山	
		如果测速机范围上升超过 10 秒,表检查:	7小侧迷机制八仔住溢出。	
		[型 旦:		

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		- 超速时的测速机电压是否与测速机输入匹配。它不应该高于 270 V。	
	0014	Re-do the tacho fine-tuning(重做测速机的微调) 31.30 M1 overspeed trip margin 或 42.25 M2 overspeed trip margin 已经被修改。 使用 99.20 Tuning request = Tacho fine-tuning。	
A7EE	link communication. Programmable. (控制盘/PC工具的链接通讯)。可编程,参见49.05 Communication loss action。	<ul> <li>49.05 Communication loss action 的设置。</li> <li>控制盘/PC 工具连接电缆。</li> <li>控制盘连接器。</li> <li>安装平台(如果在使用)。</li> <li>断开控制盘/PC 工具连接并重新连接。</li> </ul>	4
A880	Motor bearings. Programmable. (电机轴承)。可编程,参见33.14 On-time 1 warn message、33.24 On-time 2 warn message、33.55 Value counter 1 warn message和33.65 Value counter 2 warn message。	检查警告信号源的辅助代码。	4 (默认 值) 1 5 可 供用户选 择
A881	Any relay (任何继电器)。	边沿计数器生成的警告。参见参数组 33 Generic timer & counter。	4 (默认 值)
A882	Motor starts (电机启动)。	可编程警告,参见 33.35 Edge counter 1 warn message 和 33.45 Edge counter 2 warn message。	供用户选
A883	Power ups (电源启动)。	检查警告信号源的辅助代码。 2: 33.33 Edge counter 1 source。	择
A884	Mains contactor (主接触器)。	3: 33.43 Edge counter 2 source。	
A885	Dc-breaker (直流断路器)。		
A886	On-time 1. (Editable message text) Programmable. (实时定时器 1)。(可编辑消息文本)可编程,参见 33.14 On-time 1 warn message。	定时器 1 所生成的警告。参见参数组 33 Generic timer & counter。 检查警告信号源。参见 33.13 On-time 1 source。	4 (默认值) 15可供用户选择
A887	On-time 2. (Editable message text) Programmable. (实时定时器 2)。(可编辑消息文本)可编程,参见	定时器 2 所生成的警告。参见参数组 33 Generic timer & counter。 检查警告信号源。参见 33.23 On-time 2 source。	4 (默认 值) 1 5 可 供用户选 择

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
	33.24 On-time 2 warn		
	message <sub>o</sub>		
A888	_	边沿计数器 1 所生成的警告。参见参数组 33 Generic timer &	
	message text)	Counter	值)
	Programmable. ( 边 沿 计数器 1)。(可编辑消	检查警告信号源。参见 33.33 Edge counter 1 source。	1 5 可
			供用户选
	33.35 Edge counter 1		择
	warn message.		
A889	-	边沿计数器 2 所生成的警告。参见参数组 33 Generic timer &	4 (默认
	message text)	counter	值)
	Programmable. ( 边 沿	检查警告信号源。参见 33.43 Edge counter 2 source。	1 5 可
	计数器 2)。( り编辑泪		供用户选
	息文本)可编程,参见		择
	33.45 Edge counter 2 warn message.		
A88A		数值计数器 1 所生成的警告。参见参数组 33 Generic timer &	1 (理) 1
AOOA	(Editable message text)		值)
	Programmable. (数值	检查警告信号源。参见 33.53 Value counter 1 source。	1 5 可
	计数器 1)。(可编辑消	TELLE I III COMPANIE SOURCE I SOURCE	供用户选
	息文本) 可编程,参见		择
	33.55 Value counter 1		
	warn message.		e mb s t
A88B	Value counter 2. (Editable message text)	数值计数器 2 所生成的警告。参见参数组 33 Generic timer &	
	Programmable. (数值	* * *******	值) 1 5 可
	计数器 2)。(可编辑消	位旦青口信号版。 多见 33.03 Value counter 2 Source。	供用户选
	息文本) 可编程,参见		择
	33.65 Value counter 2		1+
	warn message.		
A88C		实时定时器生成的警告。参见参数组 33 Generic timer &	
	备)。	counter.	值)
A88D	Any fan(任何风机)。	可编程警告,参见 33.14 On-time 1 warn message 和 33.24 On-time	
A88E	Cabinet fan(柜体风	2 warn message。 松木敬生 岸 只近如蛙 H. 伊莉	供用户选择
	机)。	检查警告信号源的辅助代码。 0: 33.13 On-time 1 source。	洋
A88F	Cooling fan (冷却风	1: 33.23 On-time 2 source.	
	机)。	10: 05.04 Fan on-time counter.	
A890	Additional cooling (附加冷却)。	10. Color Full on time counters	
A8A0	AI supervision.	模拟信号超出了指定的模拟输入限幅。同时参见 80A0。	4
110/10	Programmable. (模拟		'
	输入监控)。可编程,		
	参 见 12.03 AI	X指定输入的位置。	
	supervision function.	0: 控制板。	
		1: I/O 扩展模块 1。	
		2: I/O 扩展模块 2。	
		3: I/O 扩展模块 3。	

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		4: YY 指定输入和限幅。 01: AI1 低于最小值。 02: AI1 高于最大值。 03: AI2 低于最小值。 04: AI2 高于最大值。 05: AI3 低于最小值。 06: AI3 高于最大值。 - 模拟输入的信号电平。 - 连接到输入的接线。 - 连接到输入的接线。 - 连接的极性。 - 参数组 12 Standard AI、14 I/O extension module 1、15 I/O extension module 2 和 16 I/O extension module 3 中输入的最小和最大限幅。	
A8B0	Signal supervision 1. (Editable message text) Programmable. (信号监控1)。(可编辑消息文本)可编程,参见32.06 Supervision 1 action。		4 (默认值) 1…5可供用户选择
A8B1	Signal supervision 2. (Editable message text) Programmable. (信号监控 2)。(可编辑消息文本)可编程,参见32.16 Supervision 2 action。		4 (默认值) 1 5 可供用户选择
A8B2	Signal supervision 3. (Editable message text) Programmable. (信号监控3)。(可编辑消息文本)可编程,参见32.26 Supervision 3 action。	80B2。 检查警告信号源。参见 32.27 Supervision 3 signal。	值) 1 5 可 供用户选 择
A8BE	ULC overload. Programmable.(ULC 过载)可编程,参见 37.03 ULC overload actions。		4 (默认 值) 1 5 可 供用户选 择
A8BF	ULC underload. Programmable.(ULC 欠载)可编程,参见 37.04 ULC underload actions。	所选信号已下降到用户欠载曲线的下方。参见参数组 37 User load curve。同时参见 8001。 检查减少被监控的信号。比如负载的丢失。 检查负载曲线的定义。	4 (默认值) 1 5 可 供用户选 择
A8C0	Fan service counter(风机运行时间计数器)	冷却风机已经达到其预计使用寿命。参见 05.41 Main fan service counter 和 05.42 Auxiliary fan service counter。	4

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		检查待更换风机的辅助代码。 0: 主冷却风机。 1: 辅助冷却风机。 2: 辅助冷却风机 2。 3: 柜体冷却风机。 参考变流器的 DCS880 服务手册 (3ADW000xxx)了解风机更换说明。	
A981	External warning 1, (Editable message text), Programmable. (外 部警告1)。(可编 辑消息文本)可编 程,参见31.01 External event 1 source和31.02 External event 1 type。	变流器本身无任何问题! 外部设备 1 生成的警告。参见参数组 31 Fault functions and fault levels。同时参见 9081。 检查: - 外部设备 1。 - 31.01 External event 1 source。	4 (默认值) 15可供用户选择。
A982	External warning 2, (Editable message text), Programmable. (外部警告2)。(可编辑消息文本)可编程,参见31.03 External event 2 source和31.04 External event 2 type。	变流器本身无任何问题! 外部设备 2 生成的警告。参见参数组 31 Fault functions and fault levels。同时参见 9082。 检查: - 外部设备 2。 - 31.03 External event 2 source。	4 (默认值) 1…5可供用户选择
A983	External warning 3, (Editable message text), Programmable. (外部警告3)。(可编辑消息文本)可编程,参见31.05 External event 3 source和31.06 External event 3 type。	变流器本身无任何问题! 外部设备 3 生成的警告。参见参数组 31 Fault functions and fault levels。同时参见 9083。 检查: - 外部设备 3。 - 31.05 External event 3 source。	4 (默认值) 15可供用户选择
A984			4 (默认值) 15可供用户选择
A985	External warning 5, (Editable message text), Programmable. (外部警告5)。(可编辑消息文本)可编程,参见31.09 External event 5 source和31.10 External event 5 type。	变流器本身无任何问题! 外部设备 5 生成的警告。参见参数组 31 Fault functions and fault levels。同时参见 9085。 检查: - 外部设备 5。 - 31.09 External event 5 source。	4 (默认 值) 15可 供用户选 择

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
AF8C	Process PID sleep mode	变流器进入睡眠模式。	4
	(PID 睡眠模式)。	信息性警告。参见参数 40.41 40.48。	
AF90	Autotuning (自动整	自动整定或助手未成功完成。	4
	定)。	检查辅助代码(格式为 00XX YYYY )。	
		XX 指定自动整定或助手。	
		01: 励磁电流自动整定。	
		02: 电枢电流自动整定。	
		03: 速度反馈助手。	
		04: 速度控制器自动整定。	
		05: EMF 控制器自动整定。	
		06: 磁通线性化自动整定。	
	0000	YYYY表示问题。操作见下文。	
	0000	在自动整定程序完成之前,变流器已停止。 重复执行自动整定,直到成功为止。	
	0001	变流器已启动,但尚未准备好执行自动整定命令。	
	0001	变沉器已启动,但同术准备好执行自动整定证令。   确保满足自动整定运行的前提条件。	
	0002	在变流器达到基本速度之前,无法达到所需的转矩给定值。	
	0002	减小转矩阶跃或增大速度阶跃。参见 25.38 Autotune torque step	
		和 25.39 Autotune speed step。	
	0003	电机无法减速到基本速度。	
		增大转矩阶跃或减小速度阶跃。参见 25.38 Autotune torque step	
		和 25.39 Autotune speed step。	
	0005	电机无法在自动整定转矩的情况下减速。	
		减小转矩阶跃或速度阶跃。参见 25.38 Autotune torque step 和	
		25.39 Autotune speed step.	
	0011	因故障或移除 Run 命令(06.09.b03 Used main control word)取消自动整定。	
	0012	自动整定超时,未及时设置 Run 命令(06.09.b03 Used main	
	0012	control word).	
	0013	电机仍在转动。没有速度为零的指示。	
		励磁电流不为零。	
		电枢电流不为零。	
		电枢电压测量电路断开(比如,没有在 C1/D1 或 SDCS-PIN-H51	
		处连接)或中断。可通过测量C1/D1和SDCS-PIN-H51上的电机	
		电阻来检查。同时检查电流和转矩限幅。	
	0017	电枢电路和/或电枢电压测量电路连接错误(比如,连接到	
		C1/D1 或 SDCS-PIN-H51)。	
	0018	没有负载连接到电枢电路。	
	0019	- 额定电枢电流的设置无效。	
		- 电枢电流 99.11 M1 nominal current 被设置为零。	
	0020	在励磁关闭时,励磁电流不下降。	
	0021	<ul> <li>测量励磁电流没有达到励磁电流给定值。</li> </ul>	
		- 没有检测励磁线圈电阻。	
		<ul><li>磁场电路断开(比如没有连接)或被中断。</li></ul>	
	0022	无法写入速度控制器的控制参数。	

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
141.3		在自动整定中,测速机调节故障或不正常,或者测速机电压过	H H 1777
		高。	
	0024	因速度限幅,无法整定速度控制器、速度反馈助手或测速机微	
		调-参见 30.11 M1 minimum speed 和 30.12 M1 maximum speed。	
	0025	因电压限幅,无法整定速度控制器、速度反馈助手或测速机微	
		调。	
		在速度控制器的整定中,可能达到速度反馈助手或测速机微调	
		基本速度、99.14 M1 nominal (base) speed。因此,有必要采用完	
		整的电枢电压,即 99.12 M1 nominal voltage。如果电源电压过	
		低,无法提供所需的电枢电压,则取消自动整定过程。	
		如果需要,检查并修改: - 电源电压	
		- 99.12 M1 nominal voltage	
		- 99.14 M1 nominal (base) speed	
	0026	不允许弱磁。参见 90.41 M1 feedback selection 和 28.41EMF/Field	
		control mode.	
	0027	因 30.34 M1 current limit bridge 2 或 30.35 M1 current limit bridge 1	
		中的低电流限幅,无法确定断续电流限幅。	
		电枢变流器中的励磁电流自动整定被错误启动,请使用磁场。	
		没有选择磁场。参见 99.07 M1 used field exciter type。	
		没有启动控制盘上传或下载。	
		没有及时上传或下载控制盘数据。	
		控制盘上传或下载校验和故障。	
		控制盘上传或下载软件故障。	
		控制盘上传或下载验证失败。	
	0041	自定义编程(比如 block ParWrite)或应用程序循环写入闪存。	
	0000	在内存中循环保存数值将损坏闪存!请勿向闪存循环写入!	
		V1 (V11) 短路。	
		V2(V12)短路。	
		V3(V13)短路。	
		V4 (V14) 短路。 V5 (V15) 短路。	
		V6 (V16) 短路。	
		品闸管模块试验失败。	
		V15 或 V22 短路。	
		V15 或 V22 应时。 V16 或 V23 短路。	
		V11 或 V24 短路。	
		V12 或 V25 短路。	
		V13 或 V26 短路。	
		V14 或 V21 短路。	
		电机接地。	
		电枢绕组未连接。	
		触发脉冲通道可能被混淆。	
		V1 或 V11 未导通。	
		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	l

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		V2 或 V12 未导通。	
		V3 或 V13 未导通。	
		V4 或 V14 未导通。	
		V5 或 V15 未导通。	
		V6 或 V16 未导通。	
		- x = 0: 桥 1 中仅有一个晶闸管未导通(比如 320dd 表示 V2 或 V12 未导通)。	
		- x = 1 6: 此外,桥 1 中的第二个晶闸管未导通(比如,	
		325dd 表示 V2 和 V5,以及 V12 和 V15 未导通)。	
		- dd = 不相关: 这些数字不包含关于第一条桥中的晶闸管的任	
		何信息。 因此,36030 表示桥 1 中的 V16 和桥 2 中的 V23 未导通。	
	441		
		V21 未导通。 V22 未导通。	
		V23 未导通。	
		V24 未导通。 V25 + P.A.	
		V25 未导通。	
	<u>_</u>	V26 未导通。	
	例如	- y = 0: 只有电桥 2 中的单个晶闸管未导通(比如,3dd20 表示 $V$ 22 未导通)。	
		- y = 1 6: 此外, 电桥 2 中的第二个晶闸管未导通(比如,	
		3dd25 表示 V22 和 V25 未导通)。	
		- dd = 不相关:这些数字不包含关于第二个电桥的晶闸管的任	
		何信息。	
		因此,36030表示电桥 1 中的 V16 和电桥 2 中的 V23 未导通。	
	XXXX	自动整定被启用。	
A DE 1	0.00 2 / 00	自动整定当前正在运行。	1
AFE1	Off 2 (emergency off) (Off 2 (急停))	变流器已经收到一个 Off2 命令(急停/电流快速关闭)。	1
	(Oli 2(芯片))	变流器本身无任何问题! 检查:	
		型旦:  - 辅助代码(格式为 00XX YYYY )。	
		XX 指定 Off2 命令的信号源。	
		04: 20.04 Off2 source 1 (emergency off)	
		08: 20.08 Off2 source 2 (emergency off)	
		09: 06.09.b01 Used main control word.	
		YYYY 指定数字输入或位。	
		0000: Other [bit] (其它[位]); 信号源选择。	
		0100: Off2 command(Off2 命令); 0,急停/电流快速关	
		闭。	
		0101: Off2 inactive (Off2 未启用); 1, 正常运行。	
		0103: DII(数字输入 1); 10.02.b00 DI delayed status。	
		0104: DI2(数字输入 2); 10.02.b01 DI delayed status。 0105: DI3(数字输入 3); 10.02.b02 DI delayed status。	
		0106: DI4(数字输入 4); 10.02.b03 DI delayed status。	
		0107: DI5 (数字输入 5); 10.02.603 DI delayed status。	

<ul> <li>0108: DI6 (数字输入 6); 10.02.b05 DI delayed status。</li> <li>0111: DIO1 (数字输入输出 1); 11.02.b00 DIO delayed status。</li> <li>0112: DIO2 (数字输入输出 2); 11.02.b01 DIO delayed status。</li> <li>0119: DIL (数字输入延时); 10.02.b15 DI delayed status。</li> <li>1001: 06.09.b01 Used main control word。</li> <li>确保可继续安全地运行。</li> <li>可安全地复位 Off2 命令的信号源。比如,按钮。然后重新启动变流器。</li> <li>因为信号应该在低电平时启用,如有必要取反信号。</li> <li>主-从配置中的从变流器。</li> <li>变流器已从主机接收到 Off2 命令。信息性警告。在按照 Off2 命</li> </ul>	代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
令停止后,主机向从机发送较短的 10 毫秒 Off2 命令。因此,			<ul> <li>0111: DIO1 (数字输入输出 1); 11.02.b00 DIO delayed status。</li> <li>0112: DIO2 (数字输入输出 2); 11.02.b01 DIO delayed status。</li> <li>0119: DIL (数字输入延时); 10.02.b15 DI delayed status。</li> <li>1001: 06.09.b01 Used main control word。</li> <li>确保可继续安全地运行。</li> <li>可安全地复位 Off2 命令的信号源。比如,按钮。然后重新启动变流器。</li> <li>因为信号应该在低电平时启用,如有必要取反信号。</li> <li>主-从配置中的从变流器。</li> <li>变流器已从主机接收到 Off2 命令。信息性警告。在按照 Off2 命</li> </ul>	
AFE2 Off 3 (emergency stop) (Off 3 (急停))。	AFE2		变流器接收到 Off3 命令(急停)。 变流器本身无任何问题! 检查:  - 辅助代码(格式为 00XX YYYY)。 XX 指定 Off2 命令的信号源。 05: 20.05 Emergency stop source。 09: 06.09.b02 Used main control word。 YYYY 指定数字输入或位。 0000: Other [bit](其它[位]); 信号源选择。 0100: Off2 command(Off2 命令); 0,急停/电流快速关闭。 0101: Off2 inactive(Off2 未启用); 1,正常运行。 0103: DI1(数字输入 1); 10.02.b00 DI delayed status。 0104: DI2(数字输入 2); 10.02.b01 DI delayed status。 0105: DI3(数字输入 3); 10.02.b02 DI delayed status。 0106: DI4(数字输入 4); 10.02.b03 DI delayed status。 0107: DI5(数字输入 5); 10.02.b04 DI delayed status。 0108: DI6(数字输入 6); 10.02.b05 DI delayed status。 0111: DIO1(数字输入输出 1); 11.02.b00 DIO delayed status。 0112: DIO2(数字输入输出 2); 11.02.b01 DIO delayed status。 0119: DIL(数字输入延时); 10.02.b15 DI delayed status。 0119: DIL(数字输入延时); 10.02.b15 DI delayed status。 0119: DIL(数字输入延时); 10.02.b15 DI delayed status。 1002: 06.09.b02 Used main control word。  - 确保可继续安全地运行。  - 可安全地复位 Off2 命令的信号源。比如,按钮。然后重新启动变流器。 - 因为信号应该在低电平时启用,如有必要取反信号。	

代码	警告/通知	起因和操作	警告等级
		Off3 事件存储在从机的事件日志中。	
AFE7	Follower(从机)。	从变流器已跳闸。 检查辅助代码。 在代码中增加2找出发生故障的从机的节点地址。然后纠正其故 障。	1
AFEB	Run enable command, (Editable message text) (允许 运行命令)。(可编 辑消息文本)	没有收到允许运行命。 检查: - 20.12 Enable run command source 的设置。 - 所选择信号源的信号被启用。 - 所选择信号源的接线。	1
B5A0	Safe torque off, Programmable. (安 全转矩关断)。可编 程,参见 31.22 STO indication run/stop。	STO 启用,无变流器问题。参见功能安全变流器 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。同时参见 A5A0 和 5091。	4
B5A3	Safe off main contactor XSTOMC. Programmable. (安全 关闭主接触器 XSTOMC)。可编程, 参见 31.90 XSTOMC Indication。	STO 监控器直流电流非零。参见功能安全变流器 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。同时参见 A5A3 和 5093。	4
B5A4	Firmware internal diagnostics (固件内部诊断)。	变流器控制单元意外重启。 注意。	4

# 故障

如果发生故障,在消除起因并发出 Reset 前故障保持活跃状态。除以下信号外,所有故障信号都可以复位:

- 50FE Type code .
- 6000 Internal firmware.
- F501 Auxiliary undervoltage .
- F547 Drive hardware.

要复位故障,需要以下步骤:

- 上述故障只能通过重启电源复位。
- 移除 Run 和 On 命令。
- 消除故障。
- 通过数字输入、上位控制系统或控制盘/PC工具确认故障。
- 根据系统条件,再次生成 Run 和 On 命令。

# 故障等级

根据其故障等级,故障信号将完全或部分关闭变流器。故障处理提供六个故障等级。

## 故障等级1

- 立即断开主接触器。

- 立即断开磁场接触器。
- 立即断开风机接触器。

#### 故障等级 2

- 立即断开主接触器。
- 立即断开磁场接触器。
- 只要故障处于等待状态,或者 20.40 Drive/Motor fan delay time 正在运行,风机接触器保持闭合。

#### 故障等级3

通过 31.14 Fault stop mode fault level 3 停止变流器,因此:

- 立即断开主接触器。
- 如果 31.14 Fault stop mode fault level 3 = Coast stop, 磁场接触器立即断开。但是,在磁场加热情况下或 SpeedFbFltMode (30.36) = Dynamic braking,它将保持闭合(对所有等级 3 的故障有效)
- 风机接触器保持闭合。

#### 在静态时:

- 无法再次打开主接触器。
- 在磁场加热时,磁场接触器保持闭合。
- 只要 20.40 Drive/Motor fan delay time 正在运行,风机接触器保持闭合。

#### 故障等级 4

通过 31.15 Fault stop mode fault level 4 停止变流器,因此:

- 如果 31.15 Fault stop mode fault level 4 = Coast stop 或 Dynamic braking,主接触器立即断开。但是,在 31.15 Fault stop mode fault level 4 = Ramp stop 或 Torque limit 时,它保持闭合。
- 如果 31.15 Fault stop mode fault level 4 = Coast stop, 磁场接触器立即断开。但是, 在磁场加热情况下或 31.15 Fault stop mode fault level 4 = Ramp stop、Torque limit 或 Dynamic braking 时, 它保持闭合。
- 如果 31.15 Fault stop mode fault level 4 = Coast stop, 风机接触器立即断开。但是,在 31.15 Fault stop mode fault level 4 = Ramp stop、Torque limit 或 Dynamic braking 时,它保持闭合。

### 在静态时:

- 立即断开主接触器。
- 在磁场加热时,磁场接触器保持闭合。
- 只要 20.40 Drive/Motor fan delay time 正在运行,风机接触器保持闭合。

#### 故障等级5

正在通过任何通讯丢失动作停止变流器 - 参见 49.05 Communication loss action、50.02 FBA A comm loss func、50.32 FBA B comm loss func、58.14 Communication loss action、60.09 M/F comm loss function、60.59 DDCS controller comm loss function 和 70.07 DCSLink comm loss function - 因此:

- 根据所选择的通讯丢失操作,主接触器立即断开或保持闭合。
- 根据所选择的通讯丢失操作,磁场接触器立即断开或保持闭合。但是,在磁场加热情况下它将保持闭合。
- 根据所选择的通讯丢失操作,风机接触器立即断开或保持闭合。

#### 在静态时:

- 立即断开主接触器。
- 在磁场加热时,磁场接触器保持闭合。
- 只要 20.40 Drive/Motor fan delay time 正在运行,风机接触器保持闭合。

#### 故障等级 6

- 用于与 STO 相关的故障。参见功能安全变流器 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。

### 故障消息

列表包含十六进制形式的故障代码、其名称、起因以及操作提示。

代码	故障	起因和操作	故障等级
1412	Fault reset (故障复		

代码	故障	起因和操作	故障等级
	位)		
2310	,	电枢电流已经超过 07.36 Drive DC overcurrent level 或 31.44 Armature overcurrent level。检查:  - 参数组 99 中的启动数据是否与电机铭牌一致,且变流器与电机匹配。  - 07.36 Drive DC overcurrent level 和 31.44 Armature overcurrent level 的设置。  - 参数组 27 Armature current control 中电流控制器的设置。  - 参数组 30 Control limits 中电流和转矩限幅的设置。  - 电机和电机电缆。  - 电枢电路中的所有连接。  - 用于同步的输入电压。如果不是直接从电源获取同步电压,而是通过同步变压器或 230 V/115 V 交流电网获取,检查在相同的相位之间是否没有相移。使用示波器来验证。  - 电源/分支电路熔断器。  - 晶闸管。  - 电机电缆中没有正在打开或正在关闭的接触器。  - 在线路电抗器和变流器之间没有功率因数校正电容器或电涌吸收器。  - 辅助代码(格式为 XXXY YYZZ)。 YYY 表示功率单元。如果采用硬并联配置。如果采用升级套件:检查:  - 触发脉冲的正确连接。  - 触发脉冲的正确连接。  - 电流互感器的正确连接。  - 95.25 Set: Type code = None。 95.27 Set: Drive DC current scaling 的设置,因为 07.36 Drive DC	3
2330	Residual current detected. Programmable. 检测到 残余电流。可编程, 参见 31.18 Residual current detection type。	overcurrent level = 2.3 • 95.27 Set: Drive DC current scaling。 通常由于电机或电机电缆中有残余电流,变流器检测到不平衡。IL1、IL2、IIL3 的总和≠ zero。同时参见 A2B3。检查:  — 31.17 Residual current detection source、31.18 Residual current detection type、31.19 Residual current detection level和31.20 Residual current detection delay的设置。  — 残余电流互感器。如有必要,修改互感器或连接的变流器的硬件。  — 电机和电机电缆的绝缘电阻。断开电源连接,检查是否与电枢和磁场电路中的供电安全隔离,为整个设备执行绝缘测试。	1
2391	DC current difference (直流电流差)	硬并联连接功率单元之间的直流电流差过大。 检查: - 电源和电机电缆路线符合硬并联配置的技术规范。 - 分支电路熔断器。 - 辅助代码(格式为 XXXY YYZZ)。	4

代码	故障	起因和操作	故障等级
		YYY表示功率单元。如果采用硬并联配置。	
3130	Mains phase loss. Programmable.(电源 缺相)。可编程,参见 31.21 Mains phase loss。	<ul> <li>一个或几个电源电压相缺失。同时参见 A130。</li> <li>检查:</li> <li>电源的状态(电压、接线、熔断器、开关装置)。</li> <li>变流器上有所有三相。</li> <li>H1 H5: 测量 SDCS-PIN-H01 上的熔断器 F100 F102。</li> <li>H6 H8: 检查和测量 SDCS-PIN-H51 上 XU1/XU2、XV1/XV2 和 XW1/XW2 的连接。</li> <li>电源供电不平衡。</li> <li>电源电缆连接松动。</li> <li>主接触器闭合和断开。</li> </ul>	3
3280	Mains low voltage(电源电压低)。		3
3291	Mains voltage difference (电源电压差)。	硬并联连接功率单元之间的电源电压差过大。 检查: - 电源和电机电缆路线符合硬并联配置的技术规范。 - 辅助代码(格式为 XXXY YYZZ)。 YYY 表示功率单元。如果采用硬并联配置。	4
4310	Bridge temperature measured (测量桥温度)。	桥温度过高。同时参见 A4B0。 等待直到电桥冷却。只要故障尚未解决,风机接触器就会保 持闭合。 温度故障等级,参见 07.38 Drive max bridge temperature set。在 低于温度故障等级约 5°C时,就已经显示电桥温度过高。 检查:	2

代码	故障	起因和操作	故障等级
	2) (可编辑消息文本)		
4990	没有找到 FPTC-xx 模块。		4
4991	Motor temperature slot1 measured. (Editable message text) (插槽 1 的电机测量温度)。 (可编辑消息文本)	插槽 1 中安装的热敏电阻保 根据使用的模块,可连接 PTC 和/护模块(FEN-xx 或 FPTC- 或 KTY 温度传感器。同时参见 xx)显示温度过高。	2
4992		插槽 2 中安装的热敏电阻保护模块(FEN-xx 或 FPTC-xx)显示温度过高。	2
4993	Motor temperature slot3 measured. (Editable message text) (插槽 3 的电机测量温度)。 (可编辑消息文本)		2
5080	Drive fan acknowledge. Programmable. (变流器风机应答)。可编程,参见 31.41 Main fan fault function。		4

代码	故障	起因和操作	故障等级
5090	STO hardware fault	- 变流器风机的电路。 - 变流器风机的 klixon。 - 变流器风机的 klixon。 - 变流器风机的部件。 - 变流器风机的供电电压。 - 变流器风机的旋转方向。 - 变流器门打开。 - 变流器的冷却空气进气口(比如过滤器)。 - 变流器的冷却空气出气口。 - H7和 H8压力开关(设置应该为 2毫巴)。 - 使用的数字输入和输出(参数组 10和 11)。 STO 冗余电路控制板故障。参见功能安全变流器 DCS880 的安	6
5091	(STO 硬件故障)。 Safe torque off.	全补充资料 (3ADW000452)。 STO 启用,无变流器问题。参见功能安全变流器 DCS880 的安全补充资料 (3ADW000452)。同时参见 A5A0 和 B5A0。	
5092	STO overall fault(STO整体故障)。	或功能 5090、5093、FA81、FA82。参见功能安全变流器 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。 任何时候在 STO 相关电路中检测到以下故障时,它会被启用。  - 5090 STO hardware fault。 - 5093 Safe off main contactor XSTOMC。 - FA81 Safe torque off 1 loss fault。 - FA82 Safe torque off 2 loss fault。	6
5093	Safe off main contactor XSTOMC. Programmable. (安全 关闭主接触器 XSTOMC)。可编程, 参见 31.90 XSTOMC Indication。	STO 监控器直流电流非零。参见功能安全变流器 DCS880 的安全补充资料(3ADW000452)。同时参见 A5A3 和 B5A3。	6
5094	bridge temperature(测量电路桥温度)	<ul><li>温度传感器的接线。</li><li>温度传感器。</li><li>辅助代码(格式为 XXXY YYZZ)。</li><li>YYY 表示功率单元。如果采用硬并联配置。</li></ul>	4
50FE	Type code ( 类 型 代 码 )。	变流器硬件与存储器中存储的信息不匹配。比如,当固件更新或更换存储器后会导致此故障。 要复位,重启变流器的辅助电源。 检查: - 95.25 Set: Type code、95.27 Set: Drive DC current scaling 和 95.28 Set: Drive AC voltage scaling 的设置。 - 辅助代码(格式为 0X0Y)。 Y 表示辅助代码类别。	1

代码	故障	起因和操作	故障等级
		1=变流器控制单元和功率单元额定值不匹配。 2=硬并联连接额定值 ID 已更改。 3=所有功率单元类型不一致。 4=单个功率单元设备中的硬并联额定值 ID 被启用。 5=使用当前的功率单元无法实现选定的额定值。 6=功率单元额定值 ID=0。 7=通过功率单元连接读取功率单元额定值 ID 或功率单元类型失败。 8=不支持功率单元(无效的额定值 ID)。 9=在固件更新或存储器更换后类型代码不一致。请重新设置类型代码。 10=类型代码超出范围。对模块尺寸 H1H5,类型代码设置中的电流和电压范围被限幅在最大 1190 ADC 和最大 600 VAC。 X 以十六进制形式表示第一个故障功率单元(1C)。如果采用硬并联配置。	
5681	Power unit, communication (功率单元,通讯)。	变流器控制单元和功率单元之间的通讯错误。同时参见	5
5682		变流器控制单元和功率单元之间的连接丢失。检查变流器控制单元和功率单元之间的连接。	1
5692		电源单元,SDCS-POW-H01 故障。同时参见 A5EB。 检查辅助代码(格式为 ZZZY YYXX)。 YYY 表示电源单元。如果采用硬并联配置。	1
5694	Power unit, communication configuration (功率单元,通讯配置)。	版本检查找不到匹配的功率单元 FPGA 逻辑。 请联系当地的 ABB 代表。	1
5696	Power unit, state feedback (功率单元, 状态反馈)。	输出的状态反馈与控制信号不匹配。 请联系当地 ABB 代表并提供辅助代码。	1

代码	故障	起因和操作	故障等级
5698		无法识别的功率单元逻辑故障。 检查功率单元逻辑和固件的兼容性。 请联系当地的 ABB 代表。	1
6000	Internal firmware (内部固件)。	要复位,重启变流器的辅助电源。如果问题仍然存在,请联系当地 ABB 代表并提供辅助代码。 检查辅助代码(格式 YYYY)。 YYYY 表示问题。操作见下文。	1
		参数的默认设置错误。 第15条数 45条数 45条数 45条数 45条数 45条数 45条数 45条数 4	
		所有参数的参数闪存镜像过小。 非法尝试写入信号或写保护参数,比如 06.01 Main control word 或 06.09 Used main control word。	
	0006	错误的类型代码。	
		发生未经过初始化的中断。	
		错误的参数值。	
		可通过最后四位数字来识别正在由指针参数写入的只读参数,比如 62.51 Data set 10 data 1 selection、自定义编程或应用程序。	
6181		功率单元中的固件和 FPGA 文件版本不兼容。 重新启动变流器控制和功率单元上的电源。如果问题依然存在,请联系当地的 ABB 代表。	1
6306		现场总线适配器 A 映射文件读取错误。 请联系当地的 ABB 代表。	5
6307		现场总线适配器 B 映射文件读取错误。 请联系当地的 ABB 代表。	5
6481	Internal task overload (内部任务过载)。	内部故障。 重新启动变流器的电源或使用 96.27 Control board boot。如果 问题依然存在,请联系当地的 ABB 代表。	1
6487	Internal stack overflow (内部堆栈溢出)。	内部故障。 重新启动变流器的电源或使用 96.27 Control board boot。如果 问题依然存在,请联系当地的 ABB 代表。	1
64A1	Internal file load(内部文件加载)。	文件读取错误。 重新启动变流器的电源或使用 96.27 Control board boot。如果 问题依然存在,请联系当地的 ABB 代表。	1
64A2	Internal record load(内部记录加载)。	内部记录加载错误。 请联系当地的 ABB 代表。	1
64A3	Application loading (应用程序加载)。	检查辅助代码。操作见下文。	1
	8006	没有足够内存用于应用程序。	
	8007		
		应用程序包含未知的目标(系统)库功能。	
	800B XXXX	应用程序加载失败。	

代码	故障	起因和操作	故障等级
		要了解更多详细信息,检查 05.22 Diagnostic。	
	Licensing (正在许可)。	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1
	Adaptive program(自定义编程)。	检查辅助代码(格式为 XXXX YYYY)。 XXXX 指定功能模块的编号。 0000 = 一般性错误。 YYYY 表示问题。操作见下文。	1
_		程序损坏或程序块不存在。 恢复模板程序或将程序下载到变流器。 程序损坏或程序块不存在。	
		恢复模板程序或将程序下载到变流器。 程序太大。 删除一些程序块,直到错误停止。	
-		在程序中使用了不存在的参数或程序块。编辑程序以更正参数给定值,或使用现有的程序块。	
		无法输出到参数,因为该参数受到写保护。 检查: 程序中的参数给定值。 影响目标参数的其他信号源。	
-		程序文件与当前固件版本不兼容。	
		调整程序,使其适应当前功能块库和固件版本。	
		请联系当地 ABB 代表并提供辅助代码。	
64B0	Memory unit detached (存储器断开)。	在变流器控制单元通电时存储器断开。 关闭变流器控制单元的电源,并重新安装存储器。 如果并未取下存储器但故障依然发生,检查存储器是否正确 插入其连接端子,以及安装螺钉是否紧固。然后重新启动变 流器的电源或使用 96.27 Control board boot。如果问题依然存 在,请联系当地的 ABB 代表。	1
64B1	Internal firmware (内 部固件)。	内部固件故障。 重新启动变流器的电源或使用 96.27 Control board boot。如果问题依然存在,请联系当地的 ABB 代表。	1
64B2	User set fault (用户设置故障)。	加载用户设置失败。 确保有效的用户设置存在。如不确定,重新加载。 检查: - 要求的参数集确实存在。参见 96.14 Macro select。 - 参数集与控制程序兼容。 - 变流器在加载期间是否已断电。 - 存储器。	1
	Kernel overload (内核 过载)。	操作系统错误。 重新启动变流器的电源或使用 96.27 Control board boot。如果问题依然存在,请联系当地的 ABB 代表。	1
6581	Parameter system (参	参数加载或保存失败。	3

代码	故障	起因和操作	故障等级
	数系统)。	尝试使用 96.16 Parameter save manually 强制保存。	
65A1	FBA A parameter conflict (现场总线适配器 A 参数冲突)	现场总线适配器 A (FBAA): 变流器不具有 PLC 要求的功能,或是要求的功能未启用。同时参见 A6D1。 没有按照现场总线适配器选择参数组 50 Fieldbus adapter (FBA)和 51 FBA A settings 的设置,或没有选择设备。检查:  PLC 编程。 参数参数组 50 Fieldbus adapter (FBA)和 51 FBA A settings的设置。 现场总线适配器的配置。	5
65A2		现场总线适配器 B (FBA B): 变流器不具有 PLC 要求的功能,或是要求的功能未启用。同时参见 A6D2。 没有按照现场总线适配器选择参数组 50 Fieldbus adapter (FBA)和 54 FBA B settings 的设置,或没有选择设备。检查:  PLC 编程。 参数参数组 50 Fieldbus adapter (FBA)和 54 FBA B settings的设置。 现场总线适配器的配置。	5
65B1	Reference source parametrization ( 给 定 值信号源参数设定)。	给定值信号源已同时连接到具有不同单位的多个参数。同时参见 A6DA。 检查: - 给定值信号源选择参数。 - 辅助代码(格式为 YYZZ)。 YY 指定参数参数组。 ZZ 指定参数编号。	3
6681	EFB communication. Programmable. (嵌入式现场总线的通讯)可编程,参见58.14 Communication loss action。	与嵌入式现场总线(EFB)的循环通讯丢失。同时参见A7CE。 只有在变流器收到来自上位控制的第一个数据集后,才会启用 6681 EFB communication。在收到第一个数据集前,只有A7CE EFB communication 启用。其原因是禁止不必要的故障(上位控制的启动通常低于变流器)。检查:  - 现场总线主机的状态(在线、离线、错误等)。  - 参数组 58 FBA Embedded fieldbus 的设置。  - 与控制板上 XD2D 连接端子的电缆连接。  - 现场总线端接。	5
6682		嵌入式现场总线(EFB) 配置文件无法读取。 请联系当地的 ABB 代表。	5
6683	EFB invalid parameterization (嵌入式现场总线参数设定无效)。	嵌入式现场总线 (EFB) 参数设置与所选协议不一致或不兼容。 检查参数组 58 FBA Embedded fieldbuss 的设置。	5
6684	EFB load fault(嵌入式 现场总线加载故障)	嵌入式现场总线固件无法加载。 请联系当地的 嵌入式现场总线(EFB)的协议固件和变 ABB代表。	5

	HA HA	故障	起因和操作	故障等级
文本數据溢出。			流器固件版本不匹配。	
Note	6881			
Note	6882	overflow (文本 32 位表 格溢出)。	表。	
本文件溢出)。	6883	overflow(文本64位表		5
	6885			
communication(I/O 扩展模块通讯) 和位置与检测到的配置不匹配,或与变流器不通讯。同时参见 A7AB。检查:  - 模块/板的类型和位置设置。参见参数 14.01、14.02、15.01、15.02、16.01、16.02、70.01 和 70.02。 - 模块/板已正确固定于其插槽内。 - 模块/板和插槽连接端子未损坏。 - 尝试将模块安装到其他插槽中。 - 检查辅助代码(格式为 XXYY YYYY)。 XX 指定 I/O 扩展模块/板的编号。 01:参数组 14 I/O extension module 1。 02:参数组 15 I/O extension module 2。 03:参数组 16 I/O extension module 3。 04:参数组 70 DCSLink Communication。 YY YYYY 表示问题。操作见下文。  00 0001 与模块/板的通讯失败。 00 0002 找不到模块/板。	7081	tool link communication. Programmable.(控 制盘/PC工具的链 接通讯)。可编程, 参见 49.05 Communication loss	检查:	5
00 0002 找不到模块/板。	7082	communication(I/O 扩	和位置与检测到的配置不匹配,或与变流器不通讯。同时参见 A7AB。 检查:	
		00 0001	与模块/板的通讯失败。	1
	<u> </u>			1
00 0003   模块/板的配置失败。				1
00 0004			DVVV PVH4HD-FIVVVV	

代码	故障	起因和操作	故障等级
7083	Panel reference conflict. 控制盘给定值冲突。	在多种控制模式中使用已保存的控制盘给定值。 一次只能为一个给定值类型保存控制盘给定值。考虑使用已 复制的给定值而不是已保存的给定值(参见给定值选择参 数)。	3
7084	Control panel/PC tool version conflict (控制盘/PC 工具版本冲突)。	控制盘/PC 工具的当前版本不支持功能。例如,旧控制盘版本不能用作外部给定值的信号源。 更新控制盘/PC 工具。如有必要,请联系当地的 ABB 代表。	4
7085	Incompatible option Module(不兼容的选件模块)。	选件模块不受支持。例如,不支持Fxxx-xx-M类型的现场总线适配器。 将模块更换为受支持的类型。检查辅助代码。它指定不受支持的模块已连接到的接口: 1:现场总线接口A。 2:现场总线接口B。	4
7121	Motor stall. Programmable. (电 机堵转)。可编程, 参见 31.24 Stall function。	选定的电机,由于过载或电机功率不足,电机在堵转区域下工作。同时参见 A780。 电机转矩超过 31.25 Stall torque leve 且时间长于 31.28 Stall time,同时速度反馈低于 31.26 Stall speed level。 检查:     电机负载/机械部件(比如,制动器)。     变流器额定值。     励磁电流是否正确。     31.24 Stall function、31.25 Stall torque level、31.26 Stall speed level和 31.28 Stall time 的设置。     参数组 30 Control limits 中电流和转矩限幅的设置。	4
71A2	Mechanical brake not closed. Programmable. (机械制动未闭合)。可编程,参见 44.17 M1 brake fault function。	检查: - 机械制动器本身。	3
71A3	Mechanical brake not opened. Programmable. (机械制动未打开)。可编程,参见 44.17 M1 brake fault function。	机械制动打开(作用)阶段的应答信号丢失。同时参见A7A2。 检查: - 机械制动器本身。	3
71A5		选定的电机,不满足机械制动的松开条件。同时参见 A7A5。44.11 M1 keep brake closed、44.12 Brake close request 禁止制动器松开,或在转矩验证中实际转矩未达到 44.10 M1 brake open torque。	3

代码	故障	起因和操作	故障等级
	brake fault function。	- 参数组 44 Mechanical brake control 中的机械制动设置。特别是 44.11 M1 keep brake closed 和 44.12 Brake close request。 - 检查应答信号(如果使用)是否与实际的制动状态一致。 - 使用的数字输入和输出(参数组 10 和 11)。 选定的电机,不满足机械制动的松开条件。 FSO-xx 安全功能模块已经禁止制动器打开(松开)。 检查连接到 FSO-xx 安全功能模块的安全电路。	
71B1	Motor fan acknowledge. Programmable (电机风机应答)。可编程,参见 20.39 Motor fan acknowledge source。	检查: - 20.39 Motor fan acknowledge source 的设置。 - 风机的运行和连接。如有故障,更换有故障的电机/外部风机。 - 风机的接触器。 - 风机的供电电压。	4
7301		选定的电机,未接收到电机速度反馈。同时参见 A7B0。 检查辅助代码(格式为 XXYY ZZZZ)。 XX 指定速度反馈设备的位置。编码器接口模块或控制板。 01:编码器接口模块 1,参见参数 91.11 和 91.12。 02:编码器接口模块 2,参见参数 91.13 和 91.14。 03:控制板,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 YY 指定速度反馈设备。 01:编码器 1,参见参数组 92 Encoder 1 configuration。 02:编码器 2,参见参数组 93 Encoder 2 configuration。 03:内置编码器,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 04:测速机,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。	3
	0001	电机减速比定义无效或超出限幅。 检查电机减速比设置。参见 90.43 Motor gear numerator 和 90.44 Motor gear denominator。 未配置速度反馈设备。 检查速度反馈设备的设置。 — 编码器 1,参见参数组 92 Encoder 1 configuration。 — 编码器 2,参见参数组 93 Encoder 2 configuration。 — 内置编码器,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。	
		configuration。 使用 91.10 Encoder parameter refresh 确认编码器设置中的任何 更改。 速度反馈设备停止运行。 检查速度反馈设备的状态。 检测到速度反馈设备偏移。	

代码	故障	起因和操作	故障等级
		检查速度反馈设备和电机之间的滑差。	
	0007	来自脉冲编码器或模拟测速机的测量速度反馈与测量 EMF 的比较失败。 检查:	
		<ul> <li>90.41 M1 feedback selection、31.14 Fault stop mode fault level 3、31.35 Motor feedback fault、31.36 Speed feedback monitor level 和 31.37 EMF feedback monitor level 的设置。</li> <li>在编码器上:编码器本身、定向、电缆敷设、耦合、电源 (反馈可能过低)、机械干扰、SDCS-CON-H01 上的路线 J4。</li> <li>在测速机上:测速机本身、测速机极性和电压、定向、电缆敷设、耦合、机械干扰。</li> </ul>	
		- EMF: 从变流器到电机的电枢电缆连接和极性。	
7310	Overspeed(超速)。	选定的电机,电机的旋转速度超过了允许的最高速度,原因是最小/最大速度设置不正确、制动转矩不足或转矩控制中的负载发生变化。检查:  — 30.11 M1 minimum speed、30.12 M1 maximum speed 和 31.30 M1 overspeed trip margin 的设置。  — 参数组 25 Speed control 中速度控制器的设置。  — 46.02 M1 speed scaling actual 的设置。  — 转矩控制设置。  — 使用编码器或测速机时速度反馈是否正确。因此,比较 90.01 Motor speed for control 的值和测量电机速度(手动测速机)。  — 速度反馈测量是否正确连接。  — 励磁电流是否正确。  — 电机是否因负载加速。  — 在使用 EMF 速度反馈时直流电压测量(C1、D1)是否可能被交换。  — 在使用EMF速度反馈时电枢电路是否断开(比如直流熔断器、直流断路器)。	
7380	Encoder internal(编码器内部)。	内部编码器故障。 参见编码器文档。 请联系当地的 ABB 代表。	3
7381	(速度反馈设备)。	速度反馈设备的错误。同时参见 A7E1。 检查辅助代码(格式为 XXYY ZZZZ)。 XX 指定速度反馈设备的位置。编码器接口模块或控制板。 01:编码器接口模块 1,参见参数 91.11 和 91.12。 02:编码器接口模块 2,参见参数 91.13 和 91.14。 03:控制 板,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。 YY 指定速度反馈设备。 01:编码器 1,参见参数组 92 Encoder 1 configuration。 02:编码器 2,参见参数组 93 Encoder 2 configuration。 03:内置编码器,参见参数组 94 OnBoard speed feedback	3

代码	故障	起因和操作	故障等级
		configuration.	
		04: 测速机,参见参数组 94 OnBoard speed feedbac	k
		configuration.	
		ZZZZ 表示问题。操作见下文。	
	0001	Cable fault(电缆故障)。	
		如果编码器此前工作正常,请检查编码器、编码器电缆和组织	副
		码器接口模块是否损坏。 检查:	
		位 :	
		— 编码器电缆的接地。	
		- 92.21 Encoder cable fault mode.	
		<ul> <li>94.29 OnBoard encoder cable fault mode。</li> </ul>	
	0002	无编码器信号。	
		检查编码器的状态。	
	0003	超速。 请联系当地的 ABB 代表。	
	0004	超频。	
	0005	旋转变压器辨识运行失	
		败。	
		旋转变压器过流故障。	
	0007	速度标定误差。	
		可在辅助代码(格式 YYZZ)中找到引发警告的参数。	
		YY 指定参数参数组。	
		ZZ 指定参数编号。 触发角被强制设置为 150°,并提供用于抑制直流电流的单次。	<u>,</u>
		触发脉冲。	
		检查:	
		- 30.11 M1 minimum speed、30.12 M1 maximum speed、31.3	0
		M1 overspeed trip margin、46.01 M1 speed scaling和 99.1	4
		M1 nominal (base) speed 的设置。	
		绝对值编码器通讯错误。 请联系当地自	句
	0009	绝对值编码器初始化错误。 ABB 代表。	
		绝对值 SSI 编码器配置错误。	
		编码器报告了内部错误。 参见编码器 3	て
	000C	编码器报告了电池错误。    档。	
	000D	编码器报告超速或因超速而导致分辨率下	
		降。	
		编码器报告了位置计数器错误。	
		编码器报告了内部错误。	_
	0010	速度反馈设备。	
	0011	速度反馈从速度反馈设备切换到EMF。	_
	0011	编码器速度反馈。	
		速度反馈从一个编码器切换到其它编码器(只有在连接两户	
	0012	编码器时有效)。	_
	0012	选定的电机,速度反馈方向错误。	

代码	故障	起因和操作	故障等级
		对照 EMF 的速度反馈方向检查测速机和编码器的速度反馈方	
		向。参见 90.41 M1 feedback selection。	
		检查:	
		- 电机的实际旋转方向。	
		- 31.36 Speed feedback monitor level 和 31.37 EMF feedback	
		monitor level 的设置。 – 测速机电缆的连接。要纠正,交换两条电线。	
		- 例述机电视的连接。安约正,文换两宗电线。  - 编码器电缆的连接。要纠正,交换通道 A 和 A-等。	
		- 电枢和磁场电缆的连接。	
	0013	选定的电机,测速机范围。	
		如果测速机范围上升超过 10 秒,表示测速机输入存在溢出。	
		检查:	
		- 超速时的测速机电压是否与测速机输入匹配。它不应该高	
		于 270 V。	
	0014	重做测速机的微调	
		31.30 M1 overspeed trip margin 或 42.25 M2 overspeed trip margin 已经被修改。	
		使用 99.20 Tuning request = Tacho fine-tuning。	
73A0	Speed feedback	通过编码器接口模块进行的速度反馈配置已经被修改。同时	3
	configuration(速度反	参见 A797。	
	馈配置)。	检查辅助代码(格式为 XXYY ZZZZ)。	
		XX 指定编码器接口模块。	
		01: 对模块 1,参见参数 91.11 和 91.12。	
		02: 对模块 2,参见参数 91.13 和 91.14。	
		YY 指定编码器。	
		01: 参数组 92 Encoder 1 configuration。 02: 参数组 93 Encoder 2 configuration。	
		ZZZZ表示问题。操作见下文。	
	0001	未在指定插槽中找到适配器。	
	0001	检查模块位置。参见参数 91.12 和 91.14。	
	0002		
		对照状态参数91.02和91.03检查模块类型参数91.11和91.13。	
	0003	逻辑版本太旧。	
		请联系当地的 ABB 代表。	
	0004	固件版本太旧。	
		请联系当地的 ABB 代表。	
	0006	编码器类型与接口模块类型不兼容。	
		对照编码器类型参数 92.01 和 93.01 检查模块类型参数 91.11 和	
	0007	91.13。	
	0007	未配置适配器。 检查模块位置参数 91.12 和 91.14。	
	በበበዩ		
	0008	= i= i= i = i : i = i = i = i = i = i =	
	0009	-	
	3007		
		速度反馈配置已更改。 使用 91.10 Encoder parameter refresh 确认设置中的任何更改。 编码器模块中未配置任何编码器。 配置参数组 92 Encoder 1 configuration 或 93 Encoder 2	

代码	故障	起因和操作	故障等级
		configuration 中的编码器。	
	000A	非现有仿真输入。	
		检查输入选择参数 91.31 和 91.41。	
	000B	选定输入不支持的回波。比如,解算器或绝对式编码器。	
		检查:	
		<ul><li>输入选择参数 91.31 和 91.41。</li><li>对照编码器类型检查接口模块类型。</li></ul>	
	0000	- 对無姍妈爺矢至位直接口候妖矢至。 不支持连续模式下的模拟。	
	0000	个文符是续模式下的模拟。 检查:	
		- 输入选择参数 91.31 和 91.41。	
		<ul><li>串行链路模式参数 92.30 和 93.30。</li></ul>	
73A1		选定的电机,未接收到负载速度反馈。同时参见 A7B1。	3
	Programmable. (负载	检查辅助代码(格式为 XXYY ZZZZ)。	
	速度反馈)。可编程,	XX 指定速度反馈设备的位置。编码器接口模块或控制板。	
	参见 31.38 Load feedback fault。	01: 编码器接口模块 1, 参见参数 91.11 和 91.12。	
	reedback raun.	02:编码器接口模块 2,参见参数 91.13 和 91.14。 03:控制 板,参见参数组 94 OnBoard speed feedback	
		OS: 在 则 依 , 多 允 多 致 妇 94 Oliboald speed reedback configuration。	
		YY 指定速度反馈设备。	
		01: 编码器 1,参见参数组 92 Encoder 1 configuration。	
		02:编码器 2,参见参数组 93 Encoder 2 configuration。	
		03: 内置编码器,参见参数组 94 OnBoard speed feedback	
		configuration.	
		04: 测速机,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。	
		ZZZZ表示问题。操作见下文。	
	0001	负载减速比无效或超出限幅。	
		检查负载减速比设置。参见 90.53 Load gear numerator 和 90.54	
		Load gear denominator.	
	0002	反馈常数定义无效或超出限幅。	
		检查反馈常数设置。参见90.63 Feed constant numerator 和90.64	
		Feed constant denominator	
	0003	电机/负载减速比定义无效或超出限幅。	
		检查电机/负载减速比设置。参见 90.61 Gear numerator 和 90.62 Gear denominator。	
	0004	未配置速度反馈设备。	
	0004	检查速度反馈设备的设置。	
		- 编码器 1,参见参数组 92 Encoder 1 configuration。	
		– 编码器 2,参见参数组 93 Encoder 2 configuration。	
		- 内置编码器,参见参数组 94 OnBoard speed feedback	
		configuration.	
		— 测速机,参见参数组 94 OnBoard speed feedback configuration。	
		使用 91.10 Encoder parameter refresh 确认编码器设置中的任何	
		更改。	
	0005	速度反馈设备停止运行。	

代码	故障	起因和操作	故障等级
		检查速度反馈设备的状态。	
	0007	来自脉冲编码器或模拟测速机的测量速度反馈与测量 EMF 的比较失败。	
		检查: - 90.41 M1 feedback selection、31.14 Fault stop mode fault level	
		<ul> <li>3、31.35 Motor feedback fault、31.36 Speed feedback monitor level 和 31.37 EMF feedback monitor level 的设置。</li> <li>在编码器上:编码器本身、定向、电缆敷设、耦合、电源(反馈可能过低)、机械干扰、SDCS-CON-H01 上的路线 J4。</li> </ul>	
		<ul><li>在测速机上:测速机本身、测速机极性和电压、定向、电缆敷设、耦合、机械干扰。</li><li>EMF:从变流器到电机的电枢电缆连接和极性。</li></ul>	
73B0	Emergency ramp stop. (斜坡急停)	未在预期时间内完成急停。 检查:	3
		- 31.31 Emergency ramp supervision 和 31.32 Emergency ramp supervision delay 的设置。	
		<ul> <li>参数 23.11 23.19 for Off3 stop mode 1 的设置 (21.03 Emergency stop mode = Ramp stop)。</li> </ul>	
		<ul> <li>23.23 Emergency stop time for Off3 stop mode 2 (21.03 Emergency stop mode = Emergency ramp stop)的设置。</li> <li>参数组 30 Control limits 中的电流和转矩限幅。</li> </ul>	
73B1	Normal ramp stop(正常斜坡停车)	检查:	3
		<ul><li>31.33 Ramp stop supervision 和 31.34 Ramp stop supervision delay 的设置。</li><li>参数 23.11 23.19 的设置。</li></ul>	
7510	总线适配器 A 的通讯) 可编程,参见	或变流器和现场总线适配器模块 A 之间的循环通讯丢失。同时参见 A7C1。 只有在变流器收到来自上位控制的第一个数据集后,才会启	5
	50.02 FBA A comm loss func •	用 7510 FBA A communication。在收到第一个数据集前,只有 A7C1 FBA A communication 启用。其原因是禁止不必要的故障 (上位控制的启动通常低于变流器)。 检查:	
		<ul> <li>现场总线通讯的状态。查看现场总线接口的用户手册。</li> <li>参数组 50 Fieldbus adapter (FBA)、51 FBA A settings、52 FBA A data in 和 53 FBA A data out 的设置。</li> </ul>	
		<ul><li>电缆连接。</li><li>现场总线端接。</li><li>现场总线适配器。</li><li>主机能够通讯。</li></ul>	
7520	Programmable. (现场总线适配器 B 的通	现场总线适配器 B (FBA B): PLC 与总线适配器模块 B 之间或变流器和现场总线适配器模块 B 之间的循环通讯丢失。同时参见 A7C2。 只有在变流器收到来自上位控制的第一个数据集后,才会启	5

代码	故障	起因和操作	故障等级
	50.32 FBA B comm loss func。	用 7520 FBA B communication。在收到第一个数据集前,只有 A7C2 FBA B communication 启用。其原因是禁止不必要的故障 (上位控制的启动通常低于变流器)。 检查:     现场总线通讯的状态。查看现场总线接口的用户手册。     参数组 50 Fieldbus adapter (FBA)、54 FBA B settings、55 FBA B data in 和 56 FBA B data out 的设置。     电缆连接。     现场总线端接。     现场总线适配器。     主机能够通讯。	
7581	DDCS controller communication. Programmable. (DDCS 控制器通讯)。可编程,参见 60.59 DDCS controller comm loss function。		5
7582	Master-follower communication (主机-从机通讯)。 可编程,参见 60.09 M/F comm loss function。	主机和从机之间(DDCS/D2D)的循环通讯丢失,或者完全没有通讯。变流器正在等待第一个数据集。同时参见 A7CB。检查:  - 辅助代码。它表示主机-从机链接上的哪个节点地址受到影响。参见 60.02 M/F node address in each drive。  - 20.01 Command location 的设置。  - 参数组 60 DDCS communication 的设置。  - 电缆连接。	5
8001	Programmable. (ULC	所选信号已下降到用户欠载曲线的下方。参见参数组 37 User load curve。同时参见 A8BF。 检查减少被监控的信号。比如负载的丢失。 检查负载曲线的定义。	1 (默认值) 1…6可供用户选择
8002	Programmable.(ULC 过载)可编程,参见 37.03 ULC overload actions。	<ul><li>增加被监控的信号。比如电机负载。</li><li>负载曲线的定义。</li></ul>	1 (默认值) 1…6可供用户选择
80A0	AI supervision. Programmable. (模拟输入监控)。可编程,参见 12.03 AI supervision function。	模拟信号超出了指定的模拟输入限幅。同时参见 A8A0。 检查: - 辅助代码(格式为 XYY)。     X 指定输入的位置。     0: 控制板。     1: I/O 扩展模块 1。	4

代码	故障	起因和操作	故障等级
		2: I/O 扩展模块 2。 3: I/O 扩展模块 3。 4: YY 指定输入和限幅。 01: AI1 低于最小值。 02: AI1 高于最大值。 03: AI2 低于最小值。 04: AI2 高于最大值。 05: AI3 低于最小值。 06: AI3 高于最大值。 - 模拟输入的信号电平。 - 连接到输入的接线。 - 连接到输入的接线。 - 连接的极性。 - 参数组 12 Standard AI、14 I/O extension module 1、15 I/O extension module 2 和 16 I/O extension module 3 中输入的最小和最大限幅。	
80B0	Signal supervision 1. (Editable message text) Programmable. (信号监控1)。(可编辑消息文本)可编程,参见32.06 Supervision 1 action。	信号监控 1 产生的故障。参见参数组 32 Supervision。同时参	1 (默认值) 16可供用户选择
80B1	Signal supervision 2. (Editable message text) Programmable. (信号监控2)。(可编辑消息文本)可编程,参见32.16 Supervision 2 action。		1 (默认值) 1…6可供用户选择
80B2	Signal supervision 3. (Editable message text) Programmable. (信号监控3)。(可编辑消息文本)可编程,参见32.26 Supervision 3 action。	检查警告信号源。参见 32.27 Supervision 3 signal。	1 (默认值) 1…6可供用户选择
9081	External fault 1. (Editable message text) Programmable. (外部故障 1)。(可编辑消息文本)可编程,参见31.01 External event 1 source和31.02 External event 1 type。	>400 HB   >4>0 HZ   41 47 C	1 (默认值) 1…6可供用户选择
9082	External fault 2.	变流器本身无任何问题! 外部设备 2 生成的故障。参见参数组 31 Fault functions and fault	1 (默认值)

代码	故障	起因和操作	故障等级
	文本)可编程,参见 31.03 External event 2	levels。同时参见 A982。 检查: - 外部设备 2。 - 31.03 External event 2 source。	1 6 可供 用户选择
9083		检查: - 外部设备 3。	1 (默认值) 16可供用户选择
9084		检查: - 外部设备 4。	1 (默认值) 16可供用户选择
9085	故障 5)。(可编辑消息		1 (默认值) 16可供用户选择
F501	Auxiliary undervoltage (辅助电源欠压)。	在变流器运行过程中,辅助电压过低,比如电压突降。 要复位,重启变流器的辅助电源。检查: - 辅助电压。 - SDCS-CON-H01 上的内部辅助电压。 - 如果问题仍然存在,分别修改 SDCS-CON-H01 和/或 SDCS-PIN-H01或 SDCS-POW-H01。	1
F503	Armature overvoltage (电枢过压)。	电枢/直流侧的电压过高。 检查: - 31.50 Overvoltage level 的设置是否合适。 - 励磁电流控制器、EMF 控制器、参数组 28 EMF and field current control 中的磁通线性化的设置。比如,弱磁没有启用。 - 励磁电流是否过高(比如,弱磁问题)。 - 电机是否因负载加速。 - 是否存在超速。 - 速度标定是否正确。参见 46.02 M1 speed scaling actual。	1

代码	故障	起因和操作	故障等级
		- 电枢电压反馈是否正确。	
		- SDCS-PIN-H51上的分压电阻是否正确。	
F513	Mains overvoltage(电源过压)。	电源/交流侧的电压过高。在 Ready run = 1 时,实际电源电压> 1.3 * 99.10 Nominal mains voltage 且时间超过 10 秒。 检查:	1
F514	Mains synchronization lost (电源同步丢失)。	电源同步丢失。 检查: - 电源的状态(电压、接线、熔断器、开关装置)。 - 电源频率(50 Hz ± 5 Hz; 60 Hz ± 5 Hz)和稳定性(df/dt = 17 %/s),参见 95.39 PLL input deviation 和 95.40 PLL output,内部电源频率。	3
F515	M1 field exciter overcurrent (电机 1 磁 场过电流)	电机 1 磁场过电流。 检查:  — 如果在磁场自动整定中发生故障,通过设置 31.59 M1 field overcurrent level = 325 %停止监控。  — 31.59 M1 field overcurrent level 的设置。  — 参数组 28 EMF and field current control 中励磁电流控制器的设置。  — 磁场的连接。  — 电缆和励磁绕组的绝缘层。  — 随场本身的故障消息(LED 闪烁),04.26 M1 field exciter fault word 和 04.36 M1 field exciter warning word。	1
F516	M1 field exciter communication(电机 1 磁场通讯)。	电机 1 磁场通讯丢失。	1
F517	Armature current ripple (电枢电流纹波)。		3

代码	故障	起因和操作	故障等级
		gain。 - 使用示波器检查正/负电流反馈(一个周期 6 个脉冲)。 - 晶闸管门极-阴极电阻。 - 晶闸管门极连接。 - 电流互感器(T51、T52))。 - 电源的状态(电压、接线、熔断器、开关装置)。	
F518	overcurrent(电机 2 磁 场过电流)	<ul> <li>如果在磁场自动整定中发生故障,通过设置 42.63 M2 field overcurrent level = 325 %停用监控。</li> <li>42.63 M2 field overcurrent level 的设置。</li> <li>参数组 42 Shared motion (2nd motor)中励磁电流控制器的设置。</li> <li>磁场的连接。</li> <li>电缆和励磁绕组的绝缘层。</li> <li>励磁绕组的电阻。</li> <li>磁场本身的故障消息(LED 闪烁),04.27 M2 field exciter fault word 和 04.37 M2 field exciter warning word。</li> </ul>	1
F519	M2 field exciter communication(电机 2 磁场通讯)。	电机 2 磁场通讯丢失。	1
F521	Field acknowledge missing (磁场应答丢失)。	磁场应答消失。	1
F524	Main contactor	主接触器应答消失。	4

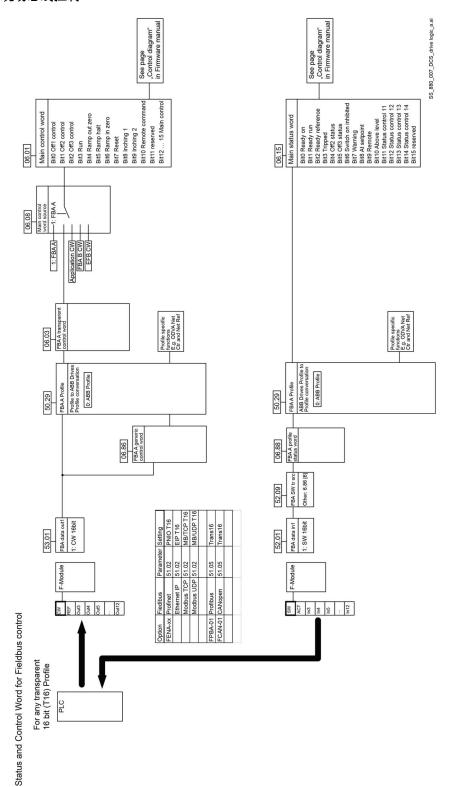
代码	故障	起因和操作	故障等级
	acknowledge(主接触器应答)。	检查: - 20.33 Main contactor control mode 和 20.34 Main contactor acknowledge source 的设置。 - 开/关顺序。 - 在 On/Off 命令后主接触器的辅助接触器/继电器。 - 安全继电器(如有)。	
		- 使用的数字输入和输出(参数组10和11)。	
F529	M1 field exciter not OK (电机 1 磁场不正 常)。	电机 1 磁场不正常。在磁场的自诊断中发现故障,或在磁场中发生电源故障。 检查:  - 磁场的运行情况。比如励磁接触器或主接触器(如果是内置励场)没有闭合或闭合延迟。  - 磁场本身的故障消息(LED 闪烁),04.26 M1 field exciter fault word 和 04.36 M1 field exciter warning word。	1
F530	M2 field exciter not OK (电机 2 磁场不正 常)。	电机 2 磁场不正常。在磁场的自诊断中发现故障,或在磁场中发生电源故障。 检查:     磁场的运行情况。比如励磁接触器或主接触器(如果是内置励场)没有闭合或闭合延迟。     磁场本身的故障消息(LED 闪烁),04.27 M2 field exciter fault word 和 04.37 M2 field exciter warning word。	1
F533	12-pulse reversal timeout(12 脉反向超 时)。	在 29.14 12-pulse reversal timeout 时间内电流方向未改变。 检查: - 高电感电机并延长超时。 - 电机电压与电源电压相比过高。	3
F534	12-pulse current difference(12 脉电流差)。	12 脉并联配置的电流差已经超过电流差等级。 检查: - 29.17 12-pulse parallel current difference level 和 29.18 12-pulse parallel current difference delay 的设置。 - 参数组 27 Armature current control 中电流控制器的设置。	3
F535	12-pulse communication(12 脉通讯)。		3
F536	12-pulse slave(12 脉从机)。	12 脉从机已经跳闸。因 12 脉从机的故障, 12 脉主机跳闸。 排除 12 脉从机中的故障。	4
F537	M1 field exciter ready lost (电机 1 磁场就绪 丢失)。		1

代码	故障	起因和操作	故障等级
F538	M2 field exciter ready lost (电机 2 磁场就绪 丢失)。	电机 2 的磁场在运行时丢失运行就绪消息。磁场的电源电压丢失或不同步。 检查:     如果所有电源相位都存在。     电源电压是否在设置的容差内。     磁场本身的故障消息(LED 闪烁),04.27 M2 field exciter fault word 和 04.37 M2 field exciter warning word。	1
F539	Fast current rise (电流快速上升)。	电流上升(di/dt)过快。这表示存在短路。 检查: – 31.45 Maximum current rise level 的设置。	1
F541	M1 field exciter low current (电机 1 磁场电流低)。	电机 1 磁场(欠)电流低 检查:  - 31.57 Minimum field current trip delay 和 31.58 M1 field current low level 的设置。  - 参数组 28 EMF and field current control 中 EMF 控制器、磁通线性化和励磁电流控制器的设置。  - 电机铭牌中最大弱磁时最小电流 ≡ 最大速度。  - 磁场电路熔断器。  - 磁场辅助电源电压。  - 磁场接触器是否未闭合。  - 励磁电流是否振荡。  - 电机是否没有得到补偿,电枢电感高。  - 磁场本身的故障消息(LED 闪烁),04.26 M1 field exciter fault word 和 04.36 M1 field exciter warning word。	1
F542	M2 field exciter low current (电机 2 磁场电流低)。	电机 2 磁场 (欠) 电流低	1
F544	P2P and M/F communication (点对点和主/从机通讯)	点对点和主/从机通讯丢失。同时参见 A112。	5

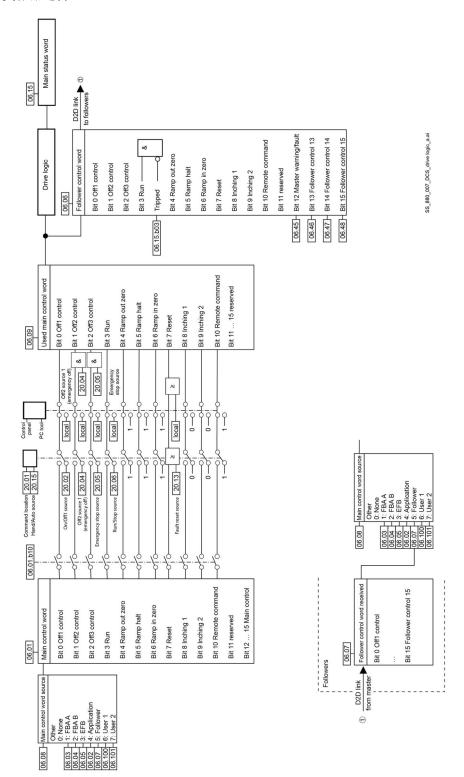
代码	故障		起因和操作				故障等级
			time/timeout、70.30 Mailbox 3 cycle time/timeout 和 70.36 Mailbox 4 cycle time/timeout 的设置。 DCS 链接的电缆连接。 DCS 链接的端子。				
F547	Drive ha 器硬件)	0	范 变流器硬件故障。 要复位,重启变流器的辅助电源。如果问题仍然存在,检查 辅助代码(格式为 YYYY)。 YYYY 表示问题。操作见下文。			1	
			参数闪存故障 (擦				
			参数闪存故障(程				
	0052		检查 SDCS-CON-H01 上的端子 X12,以及 SDCS-PIN-H01/H51 上的端子 X12 和 X22。				
F556	Torque p 验证)。	proving(转矩	转矩验证的应答信号丢失。 检查: - 44.19 M1 brake torque proving time 的设置。 - 自定义程序、应用程序或上位控制是否提供转矩验证 OK 信号。参见 06.11.b04 Auxiliary control word 2。			3	
F557	Reversal 间)。	time(反向时	<ul> <li>在 29.14 12-pulse reversal timeout 时间内电流方向未改变。</li> <li>检查:         <ul> <li>高电感电机并延长超时。</li> <li>电机电压与电源电压相比过高。</li> <li>如有可能,降低 27.38 Reversal delay 和増加 27.40 Zero current timeout。</li> <li>见下表:</li> </ul> </li> </ul>				3
	27.31 M1 discont		inuous current limit	27.38 Reversal delay	偏差	27.40 Zero current	timeout
	默认值	50 %		5 ms	15	20 ms	
		≤ 35 %		10 ms	25	35 ms	
		≤ 20 %		15 ms	35	50 ms	
		≤ 10 %		20 ms	50	70 ms	
FA81		全转矩关断 1	XSTO:IN1 不等于 XSTO:IN2,或者两个信号之间的延时超过 20 ms。参见功能安全变流器 DCS880 的安全补充资料 (3ADW000452)。			6	
FA82		que off 2 loss 全转矩关断 2 <sup>[</sup> 〕。				6	
FB11	Memory unit missing 变流器控制单元未连接存储器。 (存储器缺失)。		1				
FB12	Memory incompat				1		

代码	故障	起因和操作	故障等级
	不兼容)。		
FB13	Memory unit, firmware incompatible (存储器固件不兼容)。	所连接的存储器上的固件与变流器控制单元不兼容。 关闭变流器控制单元的电源。连接具有兼容固件的存储器。	1
FB14	Memory unit, firmware load failed (存储器固件加载失败)。		1
FF7E	Follower(从机)。	从机已跳闸。检查辅助代码,并加上 2 获得节点地址。参见 60.02 M/F node address。 排除从机中的故障。	4
FF81	· ·	通过现场总线适配器 A 强制生成故障。 检查 PLC 提供的故障信息。	1 (默认值) 1…6可供用户选择
FF82	· ·	通过现场总线适配器 B 强制生成故障。 检查 PLC 提供的故障信息。	1 (默认值) 1…6可供用户选择
FF8E		通过嵌入式现场总线(EFB)强制生成故障。 检查 Modbus 控制器提供的故障信息。	1 (默认) 1 6 可供 用户选择

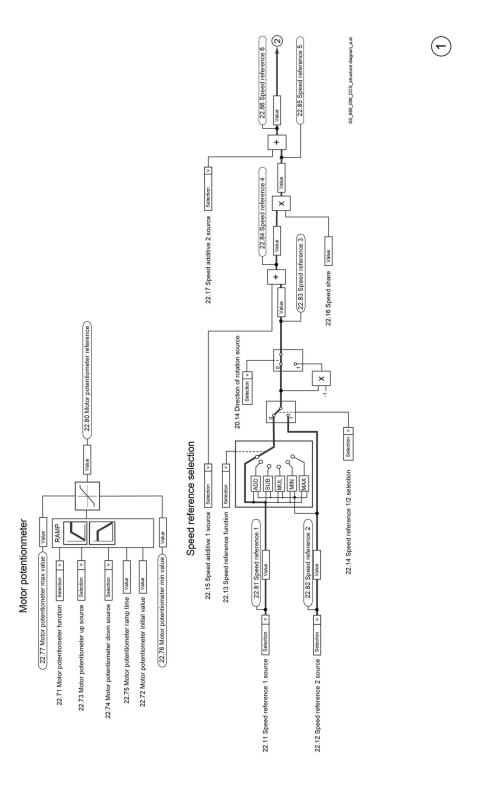
## 现场总线控制



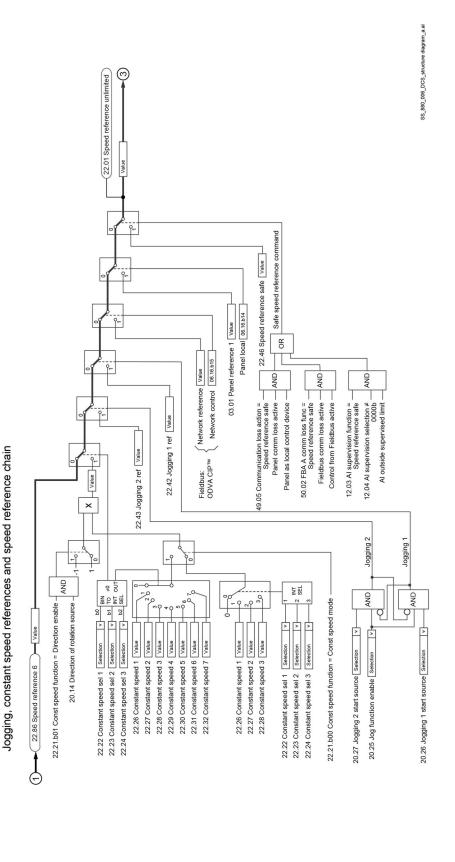
## 变流器逻辑

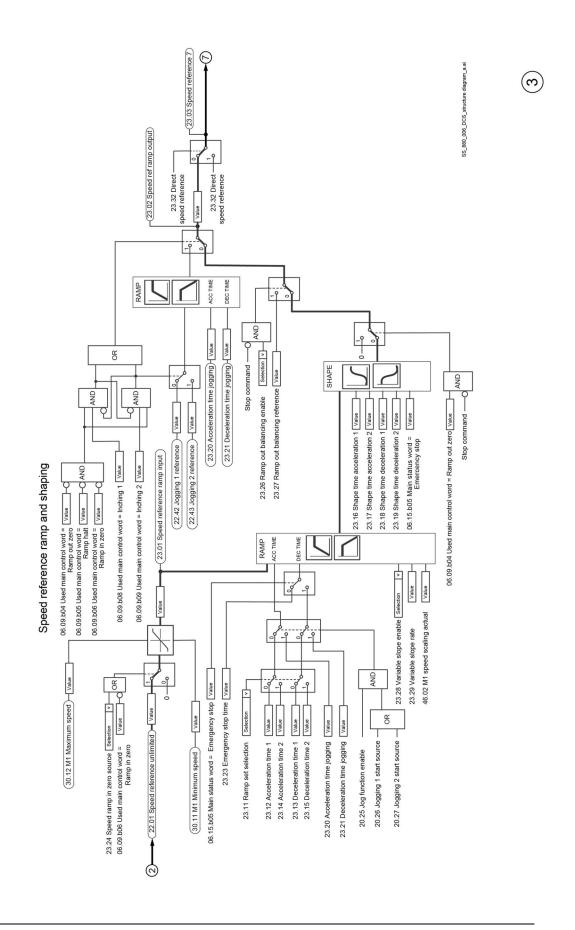


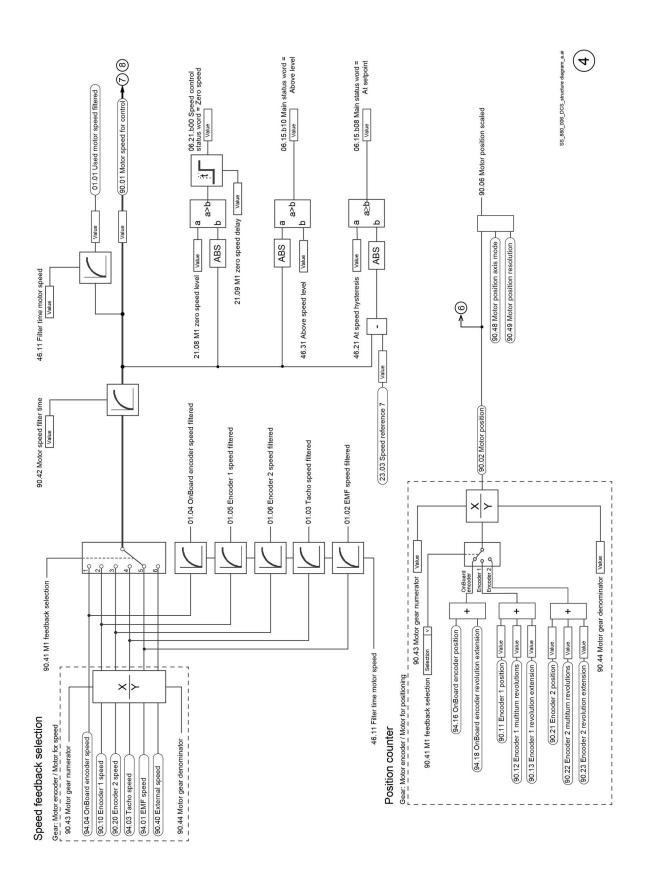
## 固件结构图

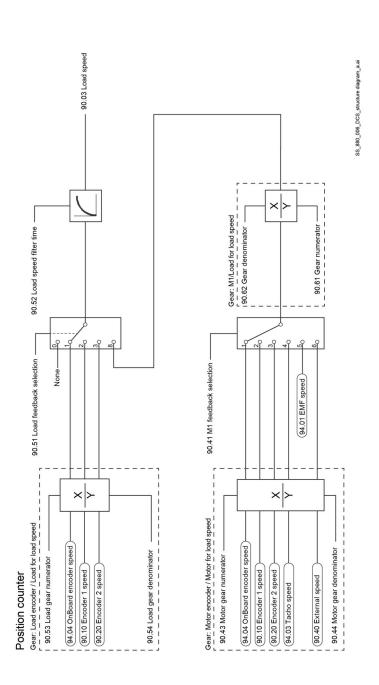


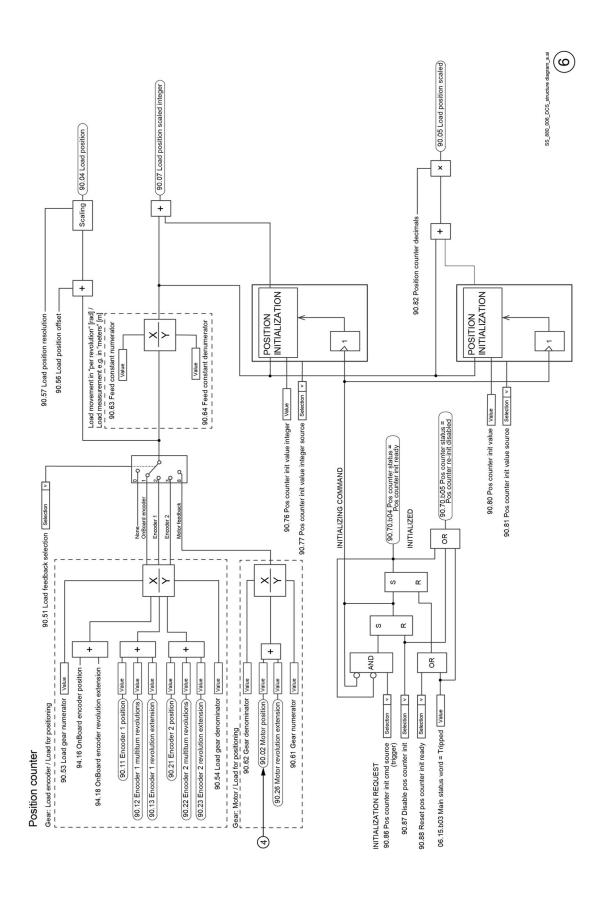
(7)

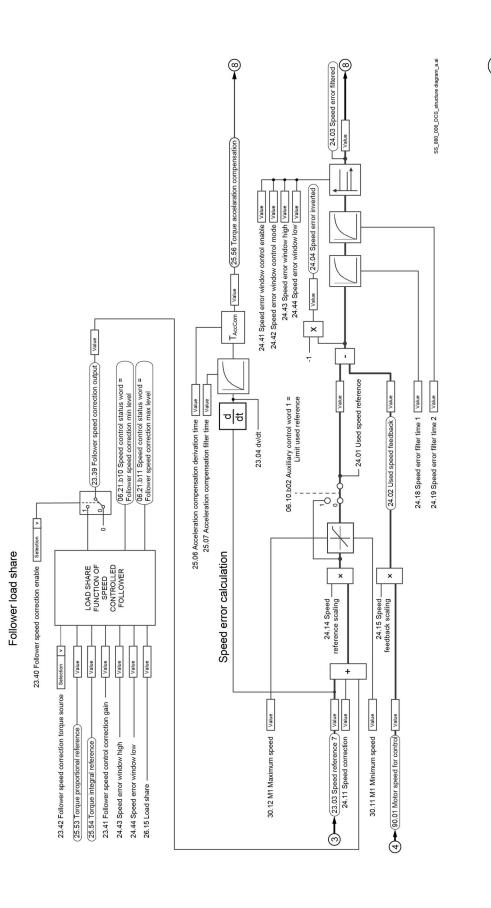


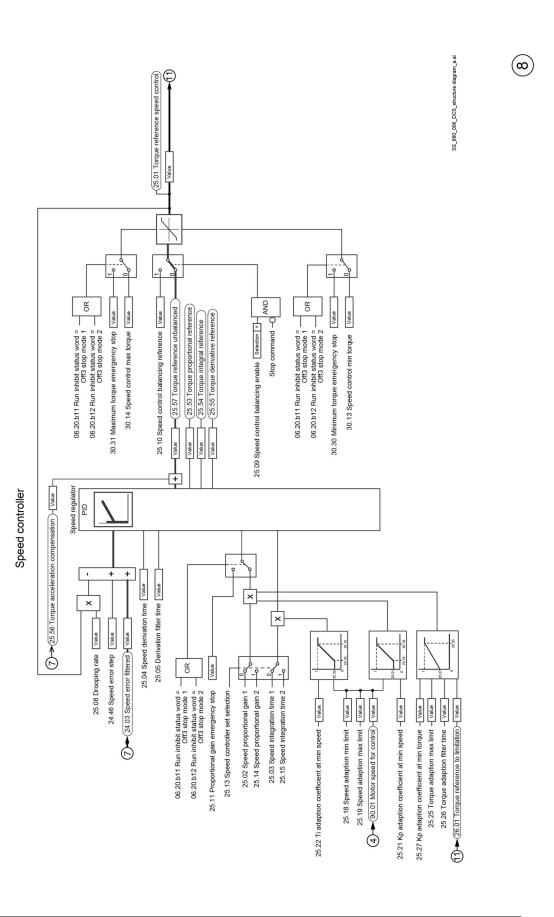


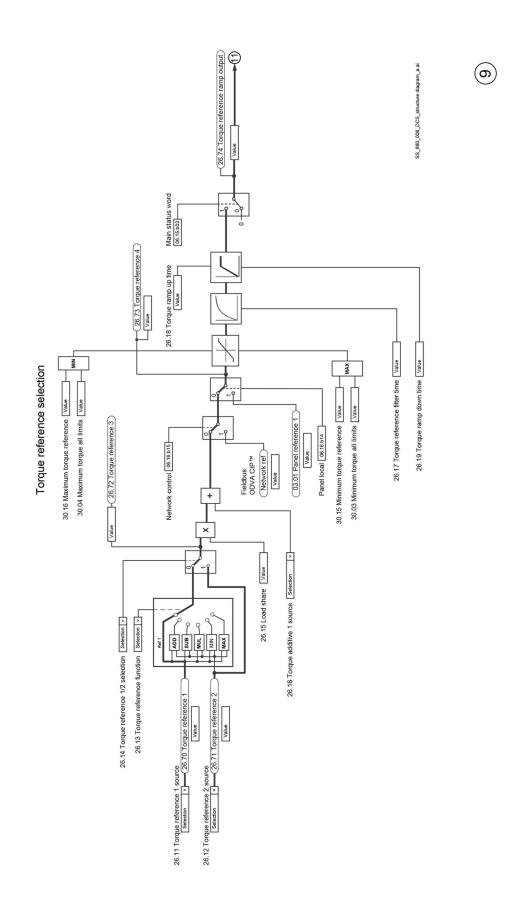




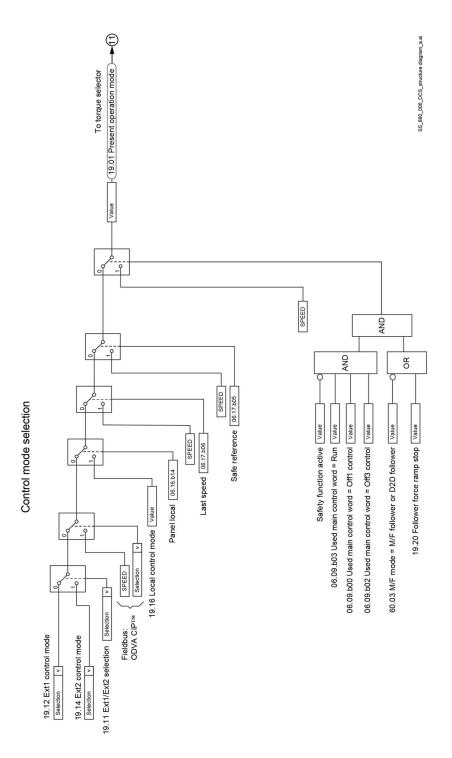


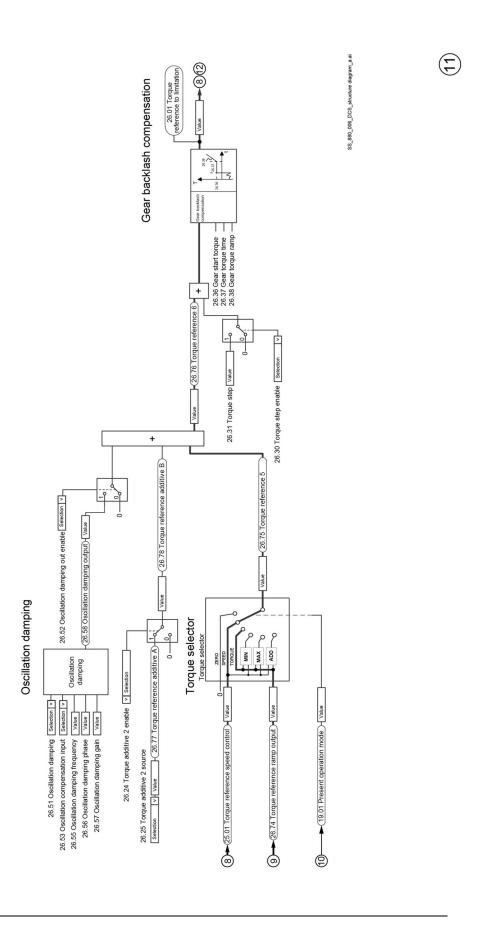


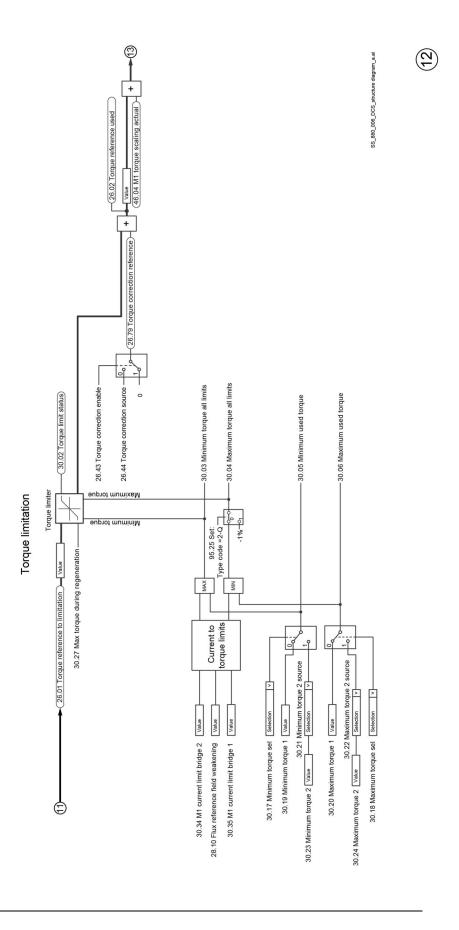




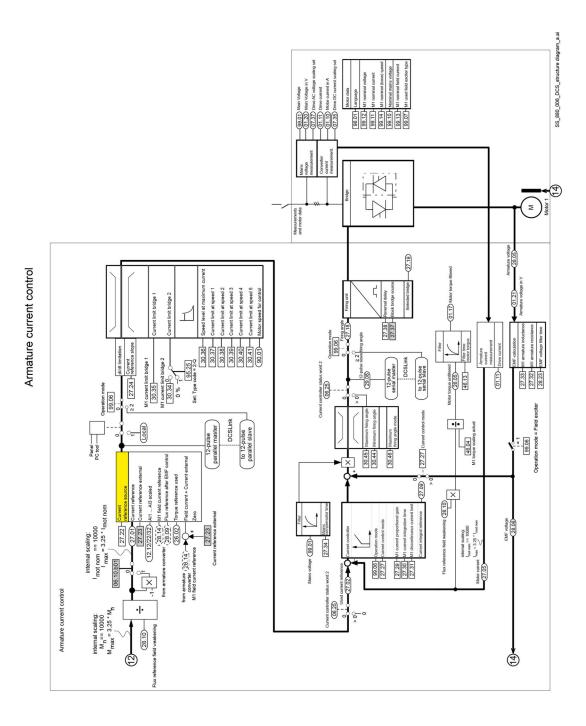


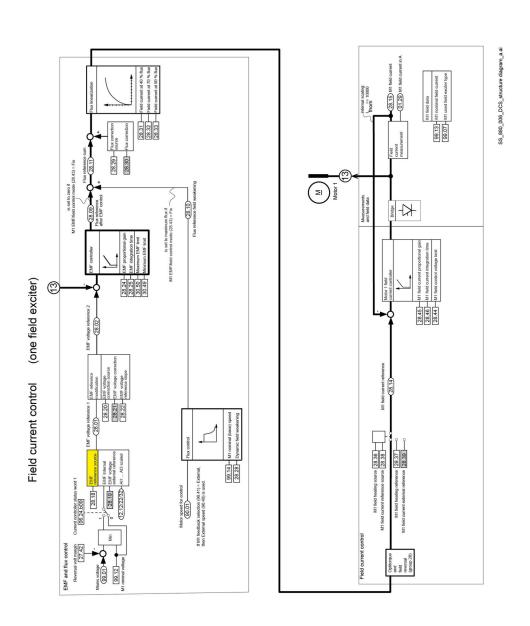












# DCS family



#### DCS550-S modules

The compact drive for machinery application

... 1,000 A<sub>DC</sub> 0 ... 610 V<sub>DC</sub> 230 ... 525 V<sub>AC</sub> IP00

- Compact
- Robust design
- Adaptive and winder program
- High field exciter current



#### DCS800-S modules The versatile drive for processindustry

20 ... 5,200 A<sub>DC</sub> 1,160 V<sub>DC</sub> 230 ... 1,000 V<sub>AC</sub>

IP00

- Compact
- Highest power ability
- Simple operation
- Comfortable assistants, e.g. for commissioning or fault tracing
- Scalable to all applications
- Free programmable by means of integrated IEC61131-PLC



#### DCS800-A enclosed converters Complete drive solutions

20 ... 20,000 A<sub>DC</sub> 0 ... 1,500 V<sub>DC</sub> 230 ... 1,200 V<sub>AC</sub> IP21 - IP54

- Individually adaptable to customer requirements
- User-defined accessories like external PLC or automation systems can be included
- High power solutions in 6- and 12-pulse up to 20,000 A, 1,500 V
- In accordance to usual standards
- Individually factory load tested
- Detailed documentation



#### DCS800-E series Pre-assembled drive-kits

... 2,000 A<sub>DC</sub> ... 700 V<sub>DC</sub> 230 ... 600 V<sub>AC</sub>

IP00

- DCS800 module with all necessary accessories mounted and fully cabled on a panel

- Very fast installation and commissioning
- Squeezes shut-down-times in revamp projects to a minimum
- Fits into Rittal cabinets
- Compact version up to 450 A and Vario version up to 2,000 A



#### DCS800-R Rebuild Kit Digital control-kit for existing powerstacks

20 ... 20,000 A<sub>DC</sub> 0 ... 1,160 V<sub>DC</sub> 230 ... 1,200 V<sub>AC</sub> IP00

- Proven long life components are re-used, such as power stacks, (main) contactors, cabinets and cabling / busbars, cooling systems
- Use of up-to-date communication facilities
- Increase of production and quality
- Very cost-effective solution
- Open Rebuild Kits for nearly all existing DC drives
- tailor-made solutions for...
  - BBC PxD
- BBC SZxD
- ASEA TYRAK
- other manufacturers

北京 ABB 电气传动系统有限公司

北京市朝阳区酒仙桥北路甲 10号 D区 1号

电话: (+86 10) 58217788 传真: (+86 10) 58217618

网址: www.abb.com/motor&drives 24X365 热线电话: (+86) 4008108885