

Преобразователи частоты PowerFlex® серии 750

Каталожные номера 20F, 20G и 21G



Важная информация для пользователя

Рабочие характеристики полупроводникового оборудования отличаются от характеристик электромеханического оборудования. Некоторые важные отличия полупроводникового оборудования от жёстко смонтированных электромеханических устройств рассматриваются в документе Safety Guidelines for the Application, Installation and Maintenance of Solid State Controls (Рекомендации по безопасному применению, установке и обслуживанию полупроводниковых приборов управления) (публикация [SGI-1.1](#), можно получить в местном торговом представительстве Rockwell Automation или в сети Интернет по адресу <http://www.rockwellautomation.com/literature>). Ввиду этих отличий, а также ввиду широкого многообразия областей применений полупроводникового оборудования все сотрудники, отвечающие за его использование, должны убедиться в допустимости всех предполагаемых применений этого оборудования.

Корпорация Rockwell Automation, Inc. ни при каких обстоятельствах не несёт ответственности за косвенные или впоследствии возникшие убытки, связанные с использованием или применением данного оборудования.

Примеры и схемы приведены в данном руководстве исключительно в иллюстративных целях. Из-за большого количества переменных параметров и требований для каждой конкретной установки корпорация Rockwell Automation, Inc. не может взять на себя ответственность за фактическое применение на основе приведённых примеров и схем.

Корпорация Rockwell Automation, Inc. не несёт ответственности за возможные нарушения патентных прав, связанные с использованием информации, схем, оборудования или программного обеспечения, рассматриваемых в данном руководстве.

Распространение содержимого данного руководства (целиком или по частям) без письменного разрешения корпорации Rockwell Automation, Inc. запрещено.

В данном руководстве при необходимости используются примечания, предупреждающие о необходимых мерах безопасности.



ОСТОРОЖНО: Обозначает информацию о действиях и обстоятельствах, которые могут привести к травмам или смерти людей, повреждению собственности или экономическому ущербу.



ВНИМАНИЕ! Указывает на действия или условия, которые могут привести к гибели или травмированию персонала, повреждению собственности или к экономическим убыткам. Помогает идентифицировать опасность, избежать её и осознать последствия



ОПАСНОСТЬ ПОРАЖЕНИЯ ЭЛЕКТРИЧЕСКИМ ТОКОМ: На оборудовании (например на приводе или электродвигателе) или внутри него могут быть наклейки для предупреждения персонала о возможном наличии опасного напряжения.



ОПАСНОСТЬ ОЖОГА: На оборудовании (например на приводе или электродвигателе) или внутри него могут быть наклейки для предупреждения персонала о возможном нагреве поверхностей до опасной температуры.

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

Обращает внимание на критически важную для успешного использования и понимания работы оборудования информацию.

В данном руководстве по программированию содержится новая и обновлённая информация в дополнение к опубликованной в руководстве пользователя PowerFlex серии 750, публикация 750-UM001.

Описания механического и электрического монтажа приводов серии 750 теперь публикуются только в инструкции по установке приводов PowerFlex серии 750, публикация 750-IN001.

Новая и обновлённая информация

Добавлены следующие параметры.

Файл параметров контроля

[16](#) [Elpsd Mtr MWHrs] [18](#) [Elpsd Mtr kWhrs]
[17](#) [Elpsd Rgn MWHrs] [19](#) [Elpsd Rgn kWhrs]

Файл параметров управления двигателем

[120](#) [PM IxqVoltage125]

Файл защиты

[481](#) [CbFan Derate] [484](#) [CbFan RemainLife] [486](#) [CbFan EventActn]
[482](#) [CbFan TotalLife] [485](#) [CbFan EventLevel] [488](#) [HsFan Derate]
[483](#) [CbFan ElpsdLife]

Файл параметров управления крутящим моментом

[1560](#) [FrctnComp Mode] [1563](#) [FrctnComp Time] [1566](#) [FrctnComp Rated]
[1561](#) [FrctnComp Trig] [1564](#) [FrctnComp Stick] [1567](#) [FrctnComp Out]
[1562](#) [FrctnComp Hyster] [1565](#) [FrctnComp Slip]

Файл параметров управления положением

[756](#) [Interp Psn Input] [758](#) [Interp Trq Input] [760](#) [Interp Vel Out]
[757](#) [Interp Vel Input] [759](#) [Interp Psn Out] [761](#) [Interp Trq Out]
[848](#) [Psn Gear Ratio]

Файл параметров управления положением

[1153](#) [Dead Time Comp] [1154](#) [DC Offset Ctrl]

Файл параметров приложений

1500	[Roll Psn Config]	1519	[PsnTrqBst UNWCnt]	1587	[SO Cnts per Rvls]
1501	[Roll Psn Status]	1520	[PsnTrqBst Ps X1]	1588	[SO Unit Scale]
1502	[RP Psn Fdbk Stpt]	1521	[PsnTrqBst Ps X2]	1589	[SO Position Out]
1503	[RP Psn Fdbk Sel]	1522	[PsnTrqBst Ps X3]	1590	[SO Unit Out]
1504	[Roll Psn Preset]	1523	[PsnTrqBst Ps X4]	1591	[SO Accel Time]
1505	[Roll Psn Offset]	1524	[PsnTrqBst Ps X5]	1592	[SO Decel Time]
1506	[RP EPR Input]	1525	[PsnTrqBst Trq Y2]	1593	[SO Fwd Vel Lmt]
1507	[RP Rvls Input]	1526	[PsnTrqBst Trq Y3]	1594	[SO Rev Vel Lmt]
1508	[RP Rvls Output]	1527	[PsnTrqBst Trq Y4]	1600	[Id Comp Enbl]
1509	[RP Unwinde]	1528	[PsnTrqBst TrqOut]	1601	[Id Comp Mtrng 1]
1510	[RP Unit Scale]	1580	[SO Config]	1602	[IdCompMtrng 1 lq]
1511	[RP Psn Output]	1581	[SO Status]	1603	[Id Comp Mtrng 2]
1512	[RP Unit Out]	1582	[SO Setpoint]	1604	[IdCompMtrng 2 lq]
1515	[PsnTrqBst Ctrl]	1583	[SO Offset]	1613	[Id Comp Regen 1]
1516	[PsnTrqBst Sts]	1584	[SO EPR Input]	1614	[IdComp Regen 1 lq]
1517	[PsnTrqBst RefSel]	1585	[SO Rvls Input]	1615	[Id Comp Regen 2]
1518	[PsnTrqBstPsnOfst]	1586	[SO Rvls Output]	1616	[IdCompRegen 2 lq]

Файл общих настроек инвертора

1	[Sys Rated Amps]	12	[Fault Status]	31	[Testpoint Val 1]
2	[Sys Rated Volts]	13	[Alarm Status]	32	[Testpoint Sel 2]
3	[I1 Rated Amps]	18	[Ground Current]	33	[Testpoint Val 2]
10	[Online Status]	30	[Testpoint Sel 1]		

Файл инвертора1

105	[I1 Fault Status]	120	[I1 Heatsink Temp]	128	[I1 HSFanElpsdLif]
107	[I1 Alarm Status]	121	[I1 IGBT Temp]	129	[I1 InFanElpsdLif]
115	[I1 U Phase Curr]	124	[I1 HSFan Speed]	140	[I1 Testpt Sel 1]
116	[I1 V Phase Curr]	125	[I1 InFan 1 Speed]	141	[I1 Testpt Val 1]
117	[I1 W Phase Curr]	126	[I1 InFan 2 Speed]	142	[I1 Testpt Sel 2]
118	[I1 Gnd Current]	127	[I1 PredMainReset]	143	[I1 Testpt Val 2]
119	[I1 DC Bus Volt]				

Файл общих настроек конвертора

1	[Sys Rated Amps]	16	[Gnd Cur Flt Lvl]	25	[Gate Board Temp]
2	[Sys Rated Volts]	20	[L1 Phase Curr]	30	[Testpoint Sel 1]
3	[C1 Rated Amps]	21	[L2 Phase Curr]	31	[Testpoint Val 1]
10	[Online Status]	22	[L3 Phase Curr]	32	[Testpoint Sel 2]
12	[Fault Status]	23	[Heatsink Temp]	33	[Testpoint Val 2]
13	[Alarm Status]	24	[SCR Temp]		

Файл конвертора1

105	[C1 Fault Status1]	119	[C1 DC Bus Volt]	127	[C1 L31 Line Volt]
106	[C1 Fault Status2]	120	[C1 Heatsink Temp]	137	[C1 PredMainReset]
107	[C1 Alarm Status1]	121	[C1 SCR Temp]	138	[C1 CbFanElpsdLif]
115	[C1 L1 Phase Curr]	122	[C1 GateBoardTemp]	140	[C1 Testpt Sel 1]
116	[C1 L2 Phase Curr]	123	[C1 AC Line Freq]	141	[C1 Testpt Val 1]
117	[C1 L3 Phase Curr]	125	[C1 L12 Line Volt]	142	[C1 Testpt Sel 2]
118	[C1 Gnd Current]	126	[C1 L23 Line Volt]	143	[C1 Testpt Val 2]

Обзор	Для кого предназначено данное руководство	11
	Информация, отсутствующая в данном руководстве	11
	Рекомендуемая документация	11
	Приобретение руководств	12
	Техническая поддержка по приводам Allen-Bradley	13
	Сертификация изделий	13
	Используемые обозначения	13
	Общие меры предосторожности	14
	Глава 1	
Запуск	Контрольный перечень запуска	17
	Меню запуска Start-Up	19
	Индикаторы состояния привода	20
	Установка соединения с EtherNet/IP	21
	Глава 2	
Программирование и параметры	О параметрах	24
	Организация параметров привода	26
	Организация параметров дополнительных модулей	54
	Файл «Контроль привода»	59
	Файл управления двигателем привода	61
	Файл обратной связи и входов/выходов привода	71
	Файл конфигурации привода	85
	Файл защиты привода	100
	Файл управления скоростью	111
	Файл управления крутящим моментом привода	127
	Файл управления положением	133
	Файл «Связь с приводом»	149
	Файл диагностики привода	154
	Файл прикладных задач	165
	Общие параметры инвертора	202
	Параметры инвертора 1	204
	Общие параметры конвертора	207
	Параметры конвертора 1	210
	Параметры модуля ввода-вывода	213
	Параметры модуля контроля безопасной частоты вращения	224
	Параметры модуля для одного инкрементного энкодера	237
	Параметры модуля для двух инкрементальных энкодеров	239
	Параметры модуля универсальной платы обратной связи	244
	Параметры встроенного разъёма EtherNet/IP	259

	Глава 3	
Устранение неполадок	Ошибки, аварийные сигналы и настраиваемые состояния	267
	Индикаторы состояния привода	268
	Индикация на НІМ	270
	Сброс ошибок вручную	270
	Руководство по обслуживанию аппаратной части	271
	Распределение системных ресурсов	271
	Коды аварийных сигналов и ошибок	271
	Описания ошибок и аварийных сигналов привода	272
	Ошибки и аварийные сигналы инвертора (приводы типоразмера 8)	285
	Ошибки и аварийные сигналы конвертора (приводы типоразмера 8)	290
	Ошибки и аварийные сигналы входов/выходов	295
	Ошибка безопасного снятия крутящего момента (Safe Torque Off)	296
	Ошибки и аварийные сигналы платы для одного инкрементального энкодера	296
	Ошибки и аварийные сигналы платы для двух инкрементальных энкодеров	297
	Ошибки и аварийные сигналы универсальной обратной связи	298
	Проверка портов	305
	Общие признаки неисправностей и меры по их устранению	305
	Техническая поддержка	308
	Приложение А	
Блок-схемы управления	Список блок-схем управления PowerFlex 753	311
	Условные обозначения на блок-схемах	312
	Список блок-схем управления PowerFlex 755	338
	Условные обозначения на блок-схемах	339
	Приложение В	
Замечания по применению	Конфигурации связи	375
	Допустимое отклонение напряжения	378
	Внешний тормозной резистор	379
	Проверка подъёма/момента	380
	Настройка крана с обратной связью от энкодера	382
	Устранение неполадок	391
	Настройка крана – без энкодера	392
	Устранение неполадок	399
	Приложение С	
Добавочный модуль универсального энкодера с обратной связью	Технические характеристики	401
	Назначения клемм клеммного блока	403
	Примеры подключения	405

	Приложение D	
Добавочные модули инкрементных энкодеров	Технические характеристики	417
	Примеры подключения.	420
	Приложение E	
Использование DeviceLogix	Введение	423
	Параметры.	425
	Функциональные блоки	427
	Битовые и аналоговые входы/выходы.	428
	Советы.	430
	Примеры программ	432
	Приложение F	
Двигатели с постоянными магнитами	Совместимые серводвигатели Allen-Bradley	445
	Приложение G	
Реализация системы интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP	Введение	449
	Варианты конфигурации обратной связи.	451
	Соотнесение параметров/экземпляров атрибутам	456
	Атрибуты, учитывающие специфику поставщика	463
	Faults (Ошибки).	464
	Дополнительные источники информации.	469
	Индекс	

Обзор

Данное руководство содержит базовые сведения, необходимые для установки, ввода в эксплуатацию и устранения неполадок привода переменного тока с регулируемой частотой PowerFlex® серии 750.

Информация...	См. на с. ...
Для кого предназначено данное руководство	11
Информация, отсутствующая в данном руководстве	11
Рекомендуемая документация	11
Используемые обозначения	13
Общие меры предосторожности	14

Для кого предназначено данное руководство

Данное руководство предназначено для квалифицированного персонала. Пользователь должен уметь программировать приводы переменного тока с регулируемой частотой и пользоваться ими. Кроме того, необходимо понимать значения и функции параметров.

Информация, отсутствующая в данном руководстве

Руководство к PowerFlex серии 750 содержит только основную информацию о вводе в эксплуатацию.

Рекомендуемая документация

Всю рекомендуемую документацию, перечисленную в этом разделе можно найти на страничке www.rockwellautomation.com/literature.

В нижеследующих публикациях содержится общая информация о приводе.

Наименование	Публикация
Wiring and Grounding Guidelines for Pulse Width Modulated (PWM) AC Drives (Руководство по подключению и заземлениям для приводов переменного тока с импульсной модуляцией (PWM))	DRIVES-IN001
Safety Guidelines for the Application, Installation and Maintenance of Solid State Control (Рекомендации по безопасному применению, установке и обслуживанию электронных приборов управления)	SGI-1.1
A Global Reference Guide for Reading Schematic Diagrams (Общее руководство по схемам)	100-2.10
Guarding Against Electrostatic Damage (Защита от повреждения статическим электричеством)	8000-4.5.2

В нижеследующих публикациях содержится конкретная информация об установке, особенностях, технических характеристиках и обслуживании приводов PowerFlex серии 750:

Наименование	Публикация
Инструкция по установке приводов PowerFlex серии 750	750-IN001
PowerFlex 750-Series AC Drives Technical Data («Технические характеристики приводов переменного тока PowerFlex серии 750»)	750-TD001
Enhanced PowerFlex 7-Class Human Interface Module (HIM) User Manual («Руководство пользователя расширенного модуля дружественного интерфейса (HIM) привода PowerFlex 7-Class»)	20HIM-UM001
PowerFlex 750-Series Safe Torque Off User Manual («Руководство пользователя модуля безопасного снятия крутящего момента привода PowerFlex серии 750»)	750-UM002
Справочное руководство по доп. модулю Safe Speed Monitor для преобразователей PowerFlex серии 750	750-RM001
PowerFlex 750-Series AC Drives Hardware Service Manual (Frame 8) (Руководство по обслуживанию аппаратной части приводов PowerFlex серии 750 (типоразмер 8))	750-TG001
Расчёт резисторов динамического торможения	PFLEX-AT001
Руководство пользователя DeviceLogix	RA-UM003

В нижеследующих публикациях представлена информация по обмену данными в сети:

Наименование	Публикация
PowerFlex 755 Drive Embedded EtherNet/IP Adapter User Manual («Руководство пользователя встроенного адаптера EtherNet/IP привода PowerFlex 755»)	750COM-UM001
PowerFlex 750-Series Drive DeviceNet Option Module User Manual («Руководство пользователя добавочного модуля DeviceNet привода PowerFlex серии 750»)	750COM-UM002
PowerFlex 20-750-CNETC Coaxial ControlNet Option Module («Руководство пользователя добавочного коаксиального модуля ControlNet привода PowerFlex серии 20-750-CNETC»)	750COM-UM003

В нижеследующих публикациях представлена необходимая информация по применению процессоров Logix:

Наименование	Публикация
Контроллеры Logix5000, общие процедуры	1756-PM001
Контроллеры Logix5000, общие инструкции	1756-RM003
Контроллеры Logix5000, инструкции к управлению процессами и приводам	1756-RM006
RSLogix 5000 – получение результатов	9399-RLD300GR

В нижеследующих публикациях представлена необходимая информация по проектированию и построению сетей связи:

Наименование	Публикация
Коаксиальный ответвитель ContolNet, инструкция по установке	1786-5.7
Руководство по проектированию и установке системы проводов ControlNet	1786-6.2.1
Руководство по планированию средств и установке оптоволоконных сред ContolNet	CNET-IN001

Приобретение руководств

Для заказа технической документации в печатном формате обращайтесь к местному дистрибьютору или торговому представителю Rockwell Automation.

Найти адрес дистрибьютора компании Rockwell Automation в вашем регионе можно на страничке: www.rockwellautomation.com/locations

Техническая поддержка по приводам Allen-Bradley

В сети Интернет по адресу ...	По электронной почте...	По телефону...
www.ab.com/support/abdrives	support@drives.ra.rockwell.com	262-512-8176

Техническая поддержка по автоматизации и управлению:

Наименование	В сети Интернет по адресу...
Техническая поддержка клиентов Rockwell Automation	http://support.rockwellautomation.com/knowledgebase

Сертификация изделий

Сертификаты изделий/сертификаты соответствия можно найти на страничке: www.rockwellautomation.com/products/certification

Используемые обозначения

- В данном руководстве мы используем для приводов PowerFlex 750 с регулируемой частотой вращения следующие названия: «привод», «PowerFlex 750», «привод PowerFlex 750» и «преобразователь PowerFlex 750».
- Конкретные модели приводов серии PowerFlex 750 могут иметь следующие названия:
 - «PowerFlex 753», «привод PowerFlex 753» или «преобразователь PowerFlex 753»
 - «PowerFlex 755», «привод PowerFlex 755» или «преобразователь PowerFlex 755»
- Для выделения названий параметров и текста на ЖК-дисплее в обычном тексте используются следующие обозначения:
 - Названия параметров указываются в квадратных скобках [...] после номера параметра.
Например: Параметр 308 [Direction Mode].
 - Текст на дисплее приводится в «кавычках». Например: «Enabled» (Включено).
- Для описания действий в руководстве используются следующие слова:

Слово	Значение
Возможно	Возможно, может быть выполнено
Невозможно	Невозможно, не может быть выполнено
Можно	Разрешено, допускается
Необходимо	Неизбежно, это необходимо выполнить
Требуется	Требуется и необходимо
Следует	Рекомендуется
Не следует	Не рекомендуется

Общие меры предосторожности Квалификация персонала



ВНИМАНИЕ! Только квалифицированный персонал, хорошо знакомый с частотно-регулируемыми приводами переменного тока и сопутствующим оборудованием, может планировать и осуществлять установку, наладку и последующую эксплуатацию данной системы. Несоблюдение этого требования может привести к травмированию персонала и/или повреждению оборудования.

Личная безопасность



ВНИМАНИЕ! Во избежание поражения электрическим током, перед тем как приступить к обслуживанию, убедитесь, что конденсаторы на шине разряжены. Проверьте напряжение на шине постоянного тока между клеммами +DC и –DC силового клеммного блока между клеммой +DC и шасси и между клеммой –DC и шасси. Напряжение во всех трёх случаях должно быть равно нулю.



ВНИМАНИЕ! При использовании биполярных источников входных сигналов существует опасность получения травм или повреждения оборудования. Помехи и смещение в чувствительных входных цепях могут вызывать непредсказуемые изменения частоты и направления вращения электродвигателя. Уменьшите чувствительность источника входных сигналов с помощью параметров команды частоты вращения.



ВНИМАНИЕ! Существует риск травмы или повреждения оборудования. Запрещается непосредственно соединять между собой изделия DPI или SCANport с помощью кабелей 1202. При подсоединении этим способом двух или более устройств их поведение может быть непредсказуемым.



ВНИМАНИЕ! Используемая в приводе электронная схема управления пуском/остановкой/включением содержит полупроводниковые компоненты. В случае существования опасности, связанной со случайным попаданием в подвижные части оборудования или непредусмотренным перемещением жидкостей, газа или твёрдых тел, может быть необходимо предусмотреть дополнительную аппаратную цепь остановки для отключения привода от цепи переменного тока. В этом случае может потребоваться вспомогательный метод торможения.



ВНИМАНИЕ! Существует опасность травмирования или повреждения оборудования при неожиданном включении машины, если привод настроен на автоматическую работу по команде «Пуск» или «Работа». Запрещено использование этой функции без учёта применимых региональных, национальных и международных законов, стандартов, предписаний и промышленных рекомендаций.

Сохранность изделий



ВНИМАНИЕ! Неправильное применение или установка привода могут привести к повреждению компонентов или уменьшению срока службы изделия. Ошибки при подключении проводов или ошибки применения (например, двигатель слишком малой мощности, неправильное или неадекватное напряжение переменного тока, а также повышенная температура воздуха) могут приводить к неправильной работе системы.



ВНИМАНИЕ! Данный привод содержит детали и узлы, чувствительные к электростатическому разряду (ЭСР). При установке, тестировании, обслуживании или ремонте таких узлов необходимо принимать меры по защите от статического электричества. Если не принять меры по защите от статического электричества, возможно повреждение компонентов. Если Вы не знакомы с правилами защиты от электростатических разрядов, см. публикацию A-B 8000-4.5.2, Guarding Against Electrostatic Damage («Защита от повреждения статическим электричеством») или любое другое руководство по защите от ЭСР.



ВНИМАНИЕ! Конфигурирование аналогового входа для работы в диапазоне 0–20 мА и подача на него сигнала напряжения (а не токового сигнала) может привести к повреждению компонентов. Перед подачей входных сигналов проверьте правильность конфигурации.



ВНИМАНИЕ! Контактор или другое устройство, которое для запуска или остановки электродвигателя на постоянной основе отсоединяет от привода и подсоединяет к нему линию питания переменного тока, может привести к повреждению аппаратных средств привода. Привод рассчитан на использование управляющих входных сигналов пуска и остановки электродвигателя. В случае использования входного устройства оно должно срабатывать не чаще одного раза в минуту – в противном случае возможно повреждение привода.

Светодиодные приборы класса 1



ВНИМАНИЕ! Существует опасность хронического поражения глаз при использовании оборудования для оптической передачи информации. Такие изделия излучают интенсивное световое и невидимое излучение. Не смотрите в порты модуля или разъемы оптоволоконных кабелей.

Запуск

В этой главе изложена информация, необходимая для запуска привода PowerFlex серии 750.

Информация...	См. на с. ...
Установка соединения с EtherNet/IP	21
Подготовка к первому запуску привода	17
Меню запуска Start-Up	19
Индикаторы состояния привода	20

Контрольный перечень запуска

- Этот контрольный перечень поддерживает меню «Запуск».
- Для процедуры запуска необходим модуль дружественного интерфейса (НИМ).

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

В [Приложение D](#) описаны органы индикации НИМ и перемещение по меню.

- Процедура запуска может изменить значения параметров для аналоговых и цифровых входов/выходов.



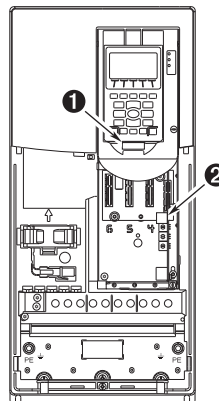
ВНИМАНИЕ! Для выполнения приведённой ниже операции запуска на привод должно быть подано питание. Некоторые из имеющихся напряжений соответствуют подаваемому входному напряжению. Во избежание поражения электрическим током или повреждения оборудования описанные далее операции должны выполняться только квалифицированным персоналом. Перед началом работы полностью ознакомьтесь с операцией.

Подготовка к первому запуску привода

- ❑ 1. Убедитесь, что все входы надёжно подключены к правильным клеммам.
- ❑ 2. Убедитесь, что напряжение линии переменного тока на устройстве отключения находится в пределах номинального значения для привода.
- ❑ 3. Проверьте правильность напряжения управляющих сигналов.

- ❑ 4. Для завершения этой процедуры требуется подключить НИМ к порту DPI 1 или 2.

Рис. 1 – Порты DPI ① и ②



- ❑ 5. Подайте на привод питание переменного тока и управляющие напряжения.

Если какие-либо цифровые входы настраиваются на Stop – CF, Run или Enable, проверьте наличие сигналов; в противном случае привод не запустится. Список потенциальных конфликтов цифровых входов см. в [Глава 3](#).

Если на этом этапе светодиод STS не мигает зелёным, см. [Индикаторы состояния привода на с. 20](#).


- ❑ 6. Если система попросит вас выбрать язык индикации, то выберите его. Если привод раньше не настраивался, то автоматически появится окно запуска.

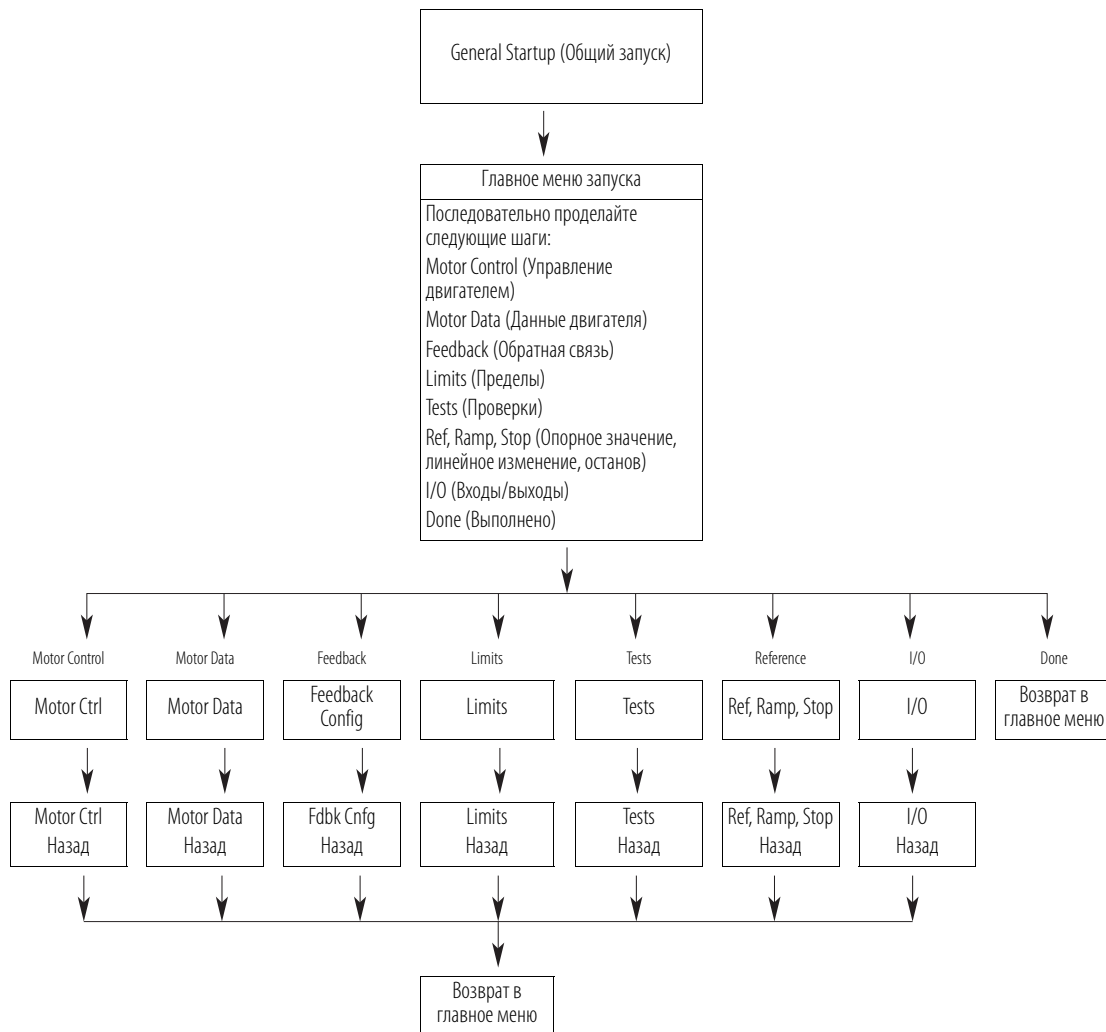
Если окно запуска не появилось, то нажмите клавишу Enter.

- ❑ 7. Нажмите Enter, чтобы открыть меню «Start-Up».
- ❑ 8. С помощью кнопок со стрелками выберите пункт «2. Basic».
- ❑ 9. Нажмите Enter. Перемещайтесь по меню запуска с помощью клавиши Enter.

В процедуре запуска отображаются простые вопросы, и предлагается ввести требуемую информацию.

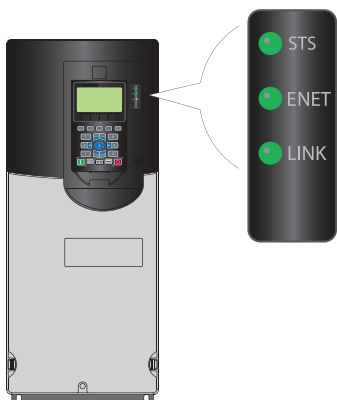
Меню запуска Start-Up

Модуль дружественного интерфейса (НИМ) при первом включении привода по умолчанию отображает меню General Start-Up (общий запуск). Для перехода в меню запуска после первого запуска привода нажмите кнопку (папки) .



Индикаторы состояния привода **Таблица 1 – Описания индикаторов состояния PowerFlex 753**

Название	Цвет	Состояние	Описание
STS (Состояние)	Зелёный	Мигает	Привод готов, но не работает, сбои отсутствуют.
		Горит	Привод работает, сбои отсутствуют.
	Жёлтый	Мигает	Привод не работает, имеет место состояние тревоги 2-го типа (не настраиваемое), запуск привода невозможен.
		Горит	Привод не работает, имеет место состояние тревоги 1-го типа (настраиваемое пользователем), привод продолжает работать.
	Красный	Мигает	Возникла серьёзная неисправность. Привод останавливается. Запуск привода невозможен до устранения состояния сбоя.
		Горит	Произошёл сбой, сброс которого невозможен.
	Красный/жёлтый	Попеременное мигание	Возникла неосновная ошибка. Если привод работает, то он продолжит работать. Система приводится в положение останова. Для возобновления работы необходимо устранить неисправность. Для активации используйте параметр 950 [Minor Flt Config]. Если активации не произойдёт, то состояние будет соответствовать серьёзной неисправности.
Жёлтый/зелёный	Попеременное мигание	Во время работы подаётся сигнал тревоги 1-го типа	
Зелёный/красный	Попеременное мигание	Идёт обновление встроенного ПО.	

Таблица 2 – Описания индикаторов состояния PowerFlex 753

Название	Цвет	Состояние	Описание
STS (Состояние)	Зелёный	Мигает	Привод готов, но не работает, сбои отсутствуют.
		Горит	Привод работает, сбои отсутствуют.
	Жёлтый	Мигает	Привод не работает, имеет место состояние тревоги 2-го типа (не настраиваемое), запуск привода невозможен.
		Горит	Привод не работает, имеет место состояние тревоги 1-го типа (настраиваемое пользователем), привод продолжает работать.
	Красный	Мигает	Возникла серьёзная неисправность. Привод останавливается. Запуск привода невозможен до устранения состояния сбоя.
		Горит	Произошёл сбой, сброс которого невозможен.
	Красный/жёлтый	Попеременное мигание	Возникла неосновная ошибка. Если привод работает, то он продолжит работать. Система приводится в положение останова. Для возобновления работы необходимо устранить неисправность. Для активации используйте параметр 950 [Minor Flt Config]. Если активации не произойдёт, то состояние будет соответствовать серьёзной неисправности.
	Жёлтый/зелёный	Попеременное мигание	Во время работы подаётся сигнал тревоги 1-го типа
Зелёный/красный	Попеременное мигание	Идёт обновление встроенного ПО.	
ENET	Не горит	Выключен	Встроенный EtherNet/IP неправильно подключён к сети или требует IP-адреса.
	Красный	Мигает	Истекло время подключения EtherNet/IP.
		Горит	Адаптер не прошёл проверку дублирования IP-адреса.
	Красный/зелёный	Попеременное мигание	Адаптер выполняет самодиагностику.
Зелёный		Мигает	Адаптер правильно подключён, но не сообщается ни с одним устройством в сети.
	Горит	Адаптер правильно подключён и сообщается с устройствами в сети.	
LINK	Не горит	Выключен	Адаптер выключен или не передаёт данные в сети.
	Зелёный	Мигает	Адаптер правильно подключён и передаёт пакеты данных в сети.
		Горит	Адаптер правильно подключён, но не передаёт пакеты данных в сети.

**ВАЖНАЯ
ИНФОРМАЦИЯ**

Светодиодные индикаторы состояния на HIM не отображают текущее состояние установленного коммуникационного адаптера. Если установлен сменный адаптер связи, то описание и размещение индикаторов см. в руководстве к нему.

Установка соединения с EtherNet/IP

Существует три способа настройки IP-адреса встроенного адаптера EtherNet/IP:

- **Поворотные переключатели адаптера** – Используйте их при работе в простой, изолированной сети (например, с адресами 192.168.1.xxx), где имеются другие устройства с переключателями для настройки IP-адресов, не требуется доступ из-за пределов сети, а вы предпочитаете упрощённый метод настройки узловых адресов. Значения трёх переключателей адаптера считываются при включении привода и отображаются в виде трёх десятичных разрядов, сверху вниз (см. [Рисунок 2](#)). Если настроить действительный адрес (001–254), то адаптер будет использовать это значение как первые восемь знаков своего IP-адреса (192.168.1.xxx, где xxx = настройки поворотного переключателя), вместе с маской подсети 255.255.255.0, при этом шлюз не будет настроен. Кроме того, настройка для адаптера P36 [BOOTP] автоматически игнорируется.

Все возможные настройки переключателя с описаниями приведены на [Рисунок 2](#) и в сопроводительной таблице.

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

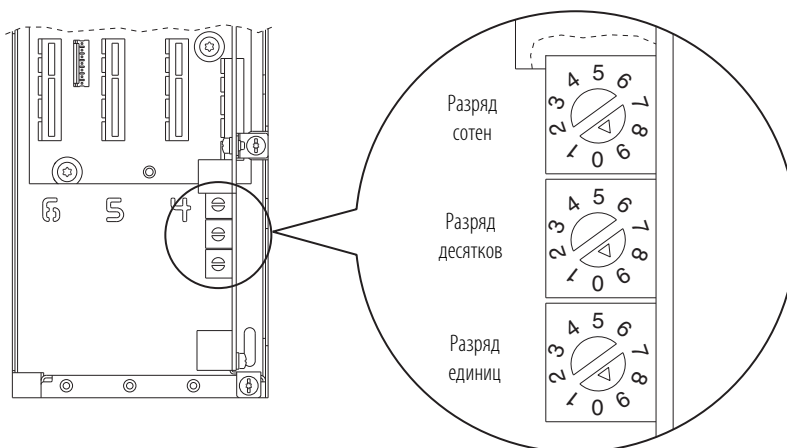
При использовании поворотных переключателей адаптера настраивать IP-адрес нужно перед подачей питания, так как адаптер использует IP-адрес, обнаруживаемый при первом включении питания.

- **Сервер BOOTP** – Используйте BOOTP, если вы предпочитаете назначать устройствам IP-адреса с помощью сервера. IP-адрес, маска подсети и адреса шлюзов в этом случае предоставляются сервером BOOTP.
- **Параметры адаптера** – Используйте параметры адаптера, если вам нужна большая гибкость в настройке IP-адреса или требуется обмен данными за пределами сети управления через шлюз. IP-адрес, маска подсети и адреса шлюзов в этом случае будут получены из заданных вами параметров адаптера.

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

Независимо от способа настройки IP-адреса адаптера каждый узел в сети EtherNet/IP должен иметь уникальный IP-адрес. Чтобы изменить IP-адрес, нужно задать новое значение и затем отключить и снова включить питание адаптера (или выполнить сброс).

Рис. 2 – Настройка переключателей IP-адресов



Возможные настройки	Описание
000	В зависимости от настройки P36 [BOOTP] адаптер будет использовать настройку BOOTP или настройки параметров адаптера для IP-адреса.
001...254	Адаптер будет использовать настройки поворотного переключателя для IP-адреса (192.168.1.xxx, где xxx = настройки поворотного переключателя).
255...887	В зависимости от настройки P36 [BOOTP] адаптер будет использовать настройку BOOTP или настройки параметров адаптера для IP-адреса.
888	Возврат настроек IP-адреса адаптера к заводским. После этого привод нужно выключить, перевести переключатели в любое положение, кроме «888», и затем снова включить привод, чтобы принять новый адрес.
889...998	В зависимости от настройки P36 [BOOTP] адаптер будет использовать настройку BOOTP или настройки параметров адаптера для IP-адреса.
999 (по умолчанию)	Деактивация поворотных переключателей. В зависимости от настройки P36 [BOOTP] адаптер будет использовать настройку BOOTP или настройки параметров адаптера для IP-адреса.

Программирование и параметры

В этой главе приведён список параметров привода PowerFlex 750 и даны их описания. Значения параметров можно задавать (просматривать/изменять) с помощью модуля дружественного интерфейса (НИМ). Использование НИМ для просмотра и редактирования параметров описано в руководстве пользователя расширенного модуля дружественного интерфейса (НИМ) привода PowerFlex 7-Class, публикация 20НІМ-UM001.

Программирование также можно выполнять с персонального компьютера, используя программное обеспечение DriveTools™.

Информация...	См. с.
О параметрах	24
Организация параметров привода	26
Организация параметров дополнительных модулей	54
Файл «Контроль привода»	59
Файл управления двигателем привода	61
Файл обратной связи и входов/выходов привода	71
Drive Cfg File	85
Файл защиты привода	100
Файл управления частотой вращения привода	111
Файл управления крутящим моментом привода	127
Файл управления положением привода	133
Файл «Связь с приводом»	149
Файл диагностики привода	154
Файл приложений привода	165
Общие параметры инвертора	202
Параметры инвертора 1	204
Общие параметры конвертора	207
Параметры конвертора 1	210
Параметры модуля ввода-вывода	213
Параметры модуля для одного инкрементного энкодера	237
Параметры модуля контроля безопасной частоты вращения	224
Параметры модуля для двух инкрементальных энкодеров	239
Параметры модуля универсальной платы обратной связи	244
Параметры встроенного разъёма EtherNet/IP	259



0 параметрах


Для получения требуемых рабочих характеристик привода следует задать значения определённых параметров. Применяются параметры трёх типов:

- Параметры с заданным набором значений**
 Для параметров этого типа предусмотрена возможность выбора одного из двух или более предварительно заданных значений. Для каждого из возможных значений на ЖК-дисплее модуля НІМ отображается соответствующее текстовое сообщение.
- Двоичные параметры**
 Отдельные биты двоичных параметров соответствуют состоянию определённых функций или условий. Если значение бита равно 0, то соответствующая ему функция отключена или условие не выполнено. Если значение бита равно 1, функция включена или условие выполнено.
- Числовые параметры**
 Эти параметры имеют одно числовое значение (например, 0,1 В).

В таблице на следующей странице показано, как описанные выше типы параметров представлены в данном руководстве.

Таблица 3 – Пояснения к таблице

①	②	③	Чтение/запись	Тип данных																																																			
Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения																																																					
Управление двигателем Данные двигателя	28  Motor NP RPM Частота вращения по заводской табличке двигателя Номинальная частота вращения (об/мин), указанная на заводской табличке двигателя.	Ед. изм.: об/мин По умолчанию: 1750,0 Мин./макс.: 1,0 / 40000,0	RW	Действ. число																																																			
	107 Trq Adapt En Активация адаптивного расчёта момента Активация/деактивация адаптивного расчёта момента. Эта опция активна только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 1 = «Enabled» (Активировано) Возможные значения: 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enabled» (Активировано)	RW	32-битное целое																																																			
Функции цифр. входов	158  DI Stop Цифровой вход для команды «Стоп» Цифровой вход для подачи команды «Стоп».	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																			
	220 Digital In Sts Состояние цифровых входов Состояние цифровых входов на плате управления (порт 0). Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Цифровой вход 2 ⁽¹⁾</td> <td>Цифровой вход 1 ⁽¹⁾</td> <td>Цифровой вход 0</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Двоичные параметры</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Цифровой вход 2 ⁽¹⁾	Цифровой вход 1 ⁽¹⁾	Цифровой вход 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Двоичные параметры	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно	
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Цифровой вход 2 ⁽¹⁾	Цифровой вход 1 ⁽¹⁾	Цифровой вход 0																																							
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
Двоичные параметры	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																							
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ Входы/выходы на плате управления	⁽¹⁾ Только приводы серии 753.																																																						

Поз.	Название Описание	Чтение/ Запись	Тип данных	
❶	Организация файлов и групп			
	№ – номер параметра			
	 Значение параметра запрещено менять до полной остановки привода.			
❷	Имя – название параметра, отображаемое в ПО DriveExecutive.			
	Описание – краткое описание функции параметра. Первая строка – полнотекстовое название параметра.			
	753 = этот параметр используется только в приводах PowerFlex 753.			
	755 = этот параметр используется только в приводах PowerFlex 755. 755 (8+) = этот параметр используется только в приводах PowerFlex 755 типоразмера 8 и более.			
❸	Значения – здесь описываются рабочие характеристики параметра. <i>Существуют 3 типа значений.</i>			
	ENUM (перечислимый тип)	По умолчанию:	Указываются значения, заданные производителем.	
		Опции:	Указываются возможные значения.	
	Bit (битовый тип)	По умолчанию:	Указываются значения, заданные производителем.	
		Опции:	Указываются возможные значения.	
	Numeric (числовой тип)	По умолчанию:	Указываются значения, заданные производителем.	
		Мин./макс.	Минимально возможное/максимально возможное значение.	
Указывает, доступен ли параметр для чтения и записи или только для чтения. RW = чтение и запись RO = только чтение		RW RO		
Тип данных параметра (т. е. целое, число с плавающей запятой, булев).			32-битное целое	


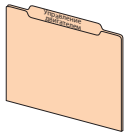
Организация параметров привода


ПО для программирования «DriveExecutive» отображает параметры в формате «Линейный список» или «Параметр группы файлов». Просмотр параметров в формате «Параметр группы файлов» упрощает программирование по группирующим параметрам, используемым для похожих функций. Имеется 11 файлов. Каждый файл делится на несколько групп параметров.



Описания параметров начинаются на [с. 59](#).

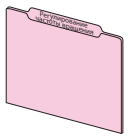
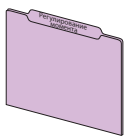
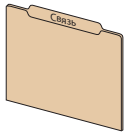

Стандартный режим отображения параметров

Параметр 301 [Access Level] (Уровень доступа) имеет значение 0 – «Basic» (Стандартный).

Файл	Группа	Параметры		Параметры					
 Контроль	Измерения	Output Frequency (Выходная частота)	1	Torque Cur Fdbk (OC по току, момент)	5	Output Power (Выходная мощность)	9		
		Commanded SpdRef (Зад. част. вращ.)	2	Flux Cur Fdbk (OC по току, магн.поток)	6	DC Bus Volts (Напр. на шине пост.тока)	11		
		Mtr Vel Fdbk (OC по част.вращ. двиг.)	3	Output Current (Выходной ток)	7				
		Commanded Trq (Зад. крут. момент)	4	Output Voltage (Выходное напряжение)	8				
		Drive Data (Данные привода)		Rated Volts (Номинальное напряжение)	20	Rated Amps (Номинальный ток)	21	Rated kW (Номинальная мощность)	22
 Управление двигателем	Данные двигателя	Motor NP Volts (Напряжение с таблички двиг.)	25	Motor NP Hertz (Частота с таблички двиг.)	27	Mtr NP Pwr Units (Ед. изм. мощности с табл.двиг.)	29	Motor Poles (Полюсы двигателя)	31
		Motor NP Amps (Ток с таблички двиг.)	26	Motor NP RPM (Обороты с таблички двиг.)	28	Motor NP Power (Мощность с таблички двиг.)	30		
		Options Motor Control (Опции управл. двиг.)		Motor Ctrl Mode (Режим упр. двиг.)	35	Maximum Voltage (Макс. напряжение)	36	PWM Frequency (Частота ШИМ)	38
					Maximum Freq (Макс. частота)	37			
	Вольт на герц		VHz Curve (Кривая В/Гц)	65					
Автонастройка		Autotune (Автонастройка)	70	Autotune Torque (Автонастр. момента)	71				

Файл	Группа	Параметры								
Обратная связь и входы/выходы 	Функции цифр. входов	Digital In Cfg (Конфиг. цифр. входов)	150	DI Jog 1 (ЦВх толчк.реж.1)	166	DI Accel 2 (ЦВх ускор. 2)	179			
		DI Enable (ЦВх активация)	155	DI Jog 1 Forward (ЦВх толчк.реж.1 вперёд)	167	DI Decel 2 (ЦВх замедл. 2)	180			
		DI Clear Fault (ЦВх очистка ош.)	156	DI Jog 1 Reverse (ЦВх толчк.реж.1 назад)	168					
		DI Aux Fault (ЦВх внеш. ош.)	157	DI Jog 2 (ЦВх толчк.реж.2)	169					
		DI Stop (ЦВх останов)	158	DI Jog 2 Forward (ЦВх толчк.реж.2 вперёд)	170					
		DI Cur Lmt Stop (ЦВх остан.пред.ток)	159	DI Jog 2 Reverse (ЦВх толчк.реж.2 назад)	171					
		DI Coast Stop (ЦВх выбег до остан.)	160	DI Manual Ctrl (ЦВх ручн.упр.)	172					
		DI Start (ЦВх пуск)	161	DI Speed Sel 0 (ЦВх выбор част.вращ. 0)	173					
		DI Fwd Reverse (ЦВх назад)	162	DI Speed Sel 1 (ЦВх выбор част.вращ. 1)	174					
		DI Run (ЦВх вращ.)	163	DI Speed Sel 2 (ЦВх выбор част.вращ. 2)	175					
		DI Run Forward (ЦВх вращ., вперёд)	164							
		DI Run Reverse (ЦВх вращ., назад)	165							
		Входы/выходы на плате управления	Digital In Sts (ЦВх сост.)	220						
		Цифровые входы ⁷⁵³	Dig In Filt Mask (Окно фильт. ЦВх)	222	Dig In Filt (Фильт. ЦВх)	223				
		Цифровые выходы ⁷⁵³	Dig Out Sts (ЦВых сост.)	225	RO0 Sel (Выб. рел.вых.0)	230	TO0 Sel (Выбор трнз.вых.0)	240		
	Dig Out Invert (Инверсия ЦВых)		226	RO0 Level Sel (Выб. уровня рел.вых.0)	231	TO0 Level Sel (Выбор уровня трнз.вых.0)	241			
	Dig Out Setpoint (Уст. ЦВых)		227	RO0 Level (Уровень рел.вых.0)	232	TO0 Level (Уровень трнз.вых.0)	242			
				RO0 Level CmpSts (Срав. уров. рел.вых.0)	233	TO0 Level CmpSts (Сост.срав. ур. трнз.вых.0)	243			
				RO0 On Time (Время вкл. рел.вых.0)	234	TO0 On Time (Время вкл. трнз.вых.0)	244			
				RO0 Off Time (Время выкл. рел.вых.0)	235	TO0 Off Time (Время выкл. трнз.вых.0)	245			
	ПТК двигателя ⁷⁵³		PTC Cfg (Конфиг. ПТК)	250	PTC Status (Сост. ПТК)	251				
	Аналоговые входы ⁷⁵³		Anlg In Type (Тип ан. вх.)	255	Anlg In0 Value (Ан.вх. 0, знач.)	260	Anlg In0 LssActn (Ан.вх. 0, действия при потере)	263	Anlg In0 Filt Gn (Ан.вх. 0, усил.фильт.)	265
			Anlg In Sqrt (Ан.вх., квадр. сигнал)	256	Anlg In0 Hi (Ан.вх. 0, выс.)	261	Anlg In0 Raw Val (Ан.вх. 0, необраб. знач.)	264	Anlg In0 Filt BW (Ан.вх. 0, диап.фильт.)	266
			Anlg In Loss Sts (Ан.вх., сост. потери)	257	Anlg In0 Lo (Ан.вх. 0, низк.)	262				
	Аналоговые выходы ⁷⁵³	Anlg Out Type (Тип ан.вых.)	270	Anlg Out0 Sel (Выб. ан.вых.)	275	Anlg Out0 Data (Ан.вых.0, данные)	277	Anlg Out0 Hi (Ан.вых.0, выс.)	280	
		Anlg Out Abs (Отс. ан.вых.)	271	Anlg Out0 Stpt (Ан.вых.0, зад.зн.)	276	Anlg Out0 DataHi (Ан.вых.0, дан.выс.)	278	Anlg Out0 Lo (Ан.вых.0, низ.)	281	
						Anlg Out0 DataLo (Ан.вых.0, дан.низ.)	279	Anlg Out0 Val (Ан.вых.0, знач.)	282	


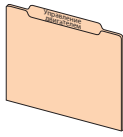
Файл	Группа	Параметры					
Конфиг. привода 	Параметры	Speed Units (Ед.изм. част.вращ.)	300	Access Level (Уровень доступа)	301	Language (Язык)	302
	Конфиг. управл.	Voltage Class (Класс напряжения)	305	SpdTrqPsn Mode A (ЧВр/КрМом/Плж, режим А)	309		
		Duty Rating (Номинальная нагрузка)	306				
		Direction Mode (Метод изменения направления)	308				
	Автом. ручное управл.	Logic Mask (Логическая маска)	324	Alt Man Ref Sel (Выб оп.зн альт.руч.)	328	Manual Preload (Предзаряд вручную)	331
		Auto Mask (Автомаска)	325	Alt Man Ref Sel (Ан.выс. оп.зн альт.руч.)	329		
		Manual Cmd Mask (Маска ручн. ком.)	326	Alt Man Ref AnLo (Ан.низ. оп.зн альт.руч.)	330		
		Manual Ref Mask (Маска руч. оп.зн.)	327				
	Функции торможения	Stop Mode A (Режим останова А)	370	DB Resistor Type (Тип резистора динамического тормоза)	382	Dec Inhibit Actn (Действия пр.замед.)	409
		Stop Mode B (Режим останова В)	371	DB Ext Ohms (Сопр. внеш. дин.торм.)	383		
Bus Reg Mode A (Режим регулятора шины А)		372	DB Ext Watts (Мощн. внеш. дин.торм.)	384			
Bus Reg Mode B (Режим регулятора шины В)		373	DB ExtPulseWatts (Мощн. внеш.имп. дин.торм.)	385			
Защита 	Перегрузка двигателя	Motor OL Actn (Действия при перегрузке двигателя)	410	Mtr OL Factor (Перегрузка двиг., коэф.)	413	Mtr OL Reset Lvl (Перегрузка двиг., ур. сброса)	415
		Mtr OL at Pwr Up (Перегрузка двиг. при включ.)	411	Mtr OL Hertz (Перегрузка двиг. Гц)	414	MtrOL Reset Time (Перегрузка двиг., время сброса)	416
		Mtr OL Alarm Lvl (Перегрузка двиг., ур. ав. сигн.)	412				
	Load Limits	Current Lmt Sel (Выбор источника регулировки предела тока)	421			Shear Pin Cfg (Конфиг. шпонки)	434
		Current Limit 1 (Предел тока 1)	422			Shear Pin 1 Actn (Шпонка 1, действие)	435
						Shear Pin 1 Level (Шпонка 1, уровень)	436
						Shear Pin 1 Time (Шпонка 1, время)	437
	Потеря питания	Power Loss Actn (Потеря питания, действие)	449	Pwr Loss Mode A (Потеря питания, режим А)	450		


Файл	Группа	Параметры			
 Регулирование частоты вращения	Предельные значения частоты вращения	Max Fwd Speed (Макс. частота вращения вперёд) 520 Max Rev Speed (Макс. частота вращения назад) 521	Min Fwd Speed (Мин. частота вращения вперёд) 522 Min Rev Speed (Мин. частота вращения назад) 523		
	Скорость разгона/торможения	Accel Time 1 (Время ускорения 1) 535 Accel Time 2 (Время ускорения 2) 536	Decel Time 1 (Время замедления 1) 537 Decel Time 2 (Время замедления 2) 538	Jog Acc Dec Time (Время разгона/замедл. в толчк.реж.) 539	
	Опорная частота вращения	Spd Ref A Sel (Выбор опорного сигнала A для част.вращ.) 545 Spd Ref A Stpt (Задание опорного сигнала A для част.вращ.) 546 Spd Ref A AnlgHi (Опор. сигнал A част.вращ., аналог. выс.) 547 Spd Ref A AnlgLo (Опор. сигнал A част.вращ., аналог. низ.) 548 Spd Ref B Sel (Выбор опорного сигнала B для част.вращ.) 550 Spd Ref B Stpt (Задание опорного сигнала B для част.вращ.) 551 Spd Ref B AnlgHi (Опор. сигнал B част.вращ., аналог. выс.) 552 Spd Ref B AnlgLo (Опор. сигнал B част.вращ., аналог. низ.) 553	Jog Speed 1 (Част. вращ. в толчк. реж. 1) 556 Jog Speed 2 (Част. вращ. в толчк. реж. 2) 557	Preset Speed 1 (Предуст. част.вращ. 1) 571 Preset Speed 2 (Предуст. част.вращ. 2) 572 Preset Speed 3 (Предуст. част.вращ. 3) 573 Preset Speed 4 (Предуст. част.вращ. 4) 574 Preset Speed 5 (Предуст. част.вращ. 5) 575 Preset Speed 6 (Предуст. част.вращ. 6) 576 Preset Speed 7 (Предуст. част.вращ. 7) 577	
 Регулирование момента	Задание момента	Trq Ref A Sel (Выбор опорного сигнала A для мом.) 675	Trq Ref B Sel (Выбор опорного сигнала B для мом.) 680	Selected Trq Ref (Выбор зад.мом.) 685	
		Trq Ref A Stpt (Задание опорного сигнала A для мом.) 676	Trq Ref B Stpt (Задание опорного сигнала B для мом.) 681		
		Trq Ref A AnlgHi (Задание мом. A, аналог. выс.) 677	Trq Ref B AnlgHi (Задание мом. B, аналог. выс.) 682		
		Trq Ref A AnlgLo (Задание мом. A, аналог. низ.) 678	Trq Ref B AnlgLo (Зад.мом. B, аналог. низ.) 683		
		Trq Ref A Mult (Задание мом. A, неск.) 679	Trq Ref B Mult (Зад. мом. B, неск.) 684		
 Связь	Comm Control (Управление связью)	Port 1 Reference (Порт 1, оп.знач.) ⁽¹⁾ 871			
	DPI Datalinks (Каналы связи DPI)	Data In A1 (Вход данных A1) 895	Data In C1 (Вход данных C1) 899	Data Out A1 (Выход данных A1) 905	Data Out C1 (Выход данных C1) 909
		Data In A2 (Вход данных A2) 896	Data In C2 (Вход данных C2) 900	Data Out A2 (Выход данных A2) 906	Data Out C2 (Выход данных C2) 910
		Data In B1 (Вход данных B1) 897	Data In D1 (Вход данных D1) 901	Data Out B1 (Выход данных B1) 907	Data Out D1 (Выход данных D1) 911
		Data In B2 (Вход данных B2) 898	Data In D2 (Вход данных D2) 902	Data Out B2 (Выход данных B2) 908	Data Out D2 (Выход данных D2) 912
 Диагностика	Состояние	Speed Ref Source (Источник опорного сигн. скорости) 930	Drive Status 1 (Состояние привода 1) 935		
		Last StartSource (Источник последнего запуска) 931	Drive Status 2 (Состояние привода 2) 936		
		Last Stop Source (Причина последнего останова) 932	Condition Sts 1 (Условие, сост. 1) 937		
		Start Inhibits (Запреты на пуск) 933			
		Last StrtInhibit (Запрет последнего пуска) 934			
	Текст ошибки/аварийного сигнала	Minor Flt Cfg (Конфиг. незначит. ошибки) 950			
		Last Fault Code (Код последней ошибки) 951			
		Fault Status A (Сост. ошибки A) 952			
		Fault Status B (Сост. ошибки B) 953			

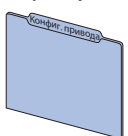
⁽¹⁾ Приводы 755, только базовый обзор

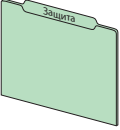
Расширенный режим отображения параметров

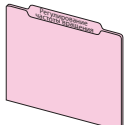
Параметр 301 [Access Level] (Уровень доступа) имеет значение 1 «Advanced» (Расширенный).

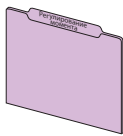
Файл	Группа	Параметры		Параметры		Параметры						
Контроль 	Измерения	Output Frequency (Выходная частота)	1	Torque Cur Fdbk (OC по току, момент)	5	Output Power (Выходная мощность)	9	Elapsed MWh (Счётчик кВт*ч)	13			
		Commanded SpdRef (Зад. част. вращ.)	2	Flux Cur Fdbk (OC по току, магн.поток)	6	Output Powr Fctr (Коэффициент выходной мощности)	10	Elapsed kWh (Счетик кВт*ч)	14			
		Mtr Vel Fdbk (OC по част.вращ. двиг.)	3	Output Current (Выходной ток)	7	DC Bus Volts (Напр. на шине пост.тока)	11	Elapsed Run Time (Счётчик времени вращения)	15			
		Commanded Trq (Зад. крут. момент)	4	Output Voltage (Выходное напряжение)	8	DC Bus Memory (Среднее напряжение на шине пост. тока)	12					
		Drive Data (Данные привода)		Rated Volts (Номинальное напряжение)	20	Rated Amps (Номинальный ток)	21	Rated kW (Номинальная мощность)	22			
		Управление двигателем 	Данные двигателя	Motor NP Volts (Напряжение с таблички двиг.)	25	Motor NP Hertz (Частота с таблички двиг.)	27	Mtr NP Pwr Units (Ед. изм. мощности с табл.двиг.)	29	Motor Poles (Полюсы двигателя)	31	
				Motor NP Amps (Ток с таблички двиг.)	26	Motor NP RPM (Обороты с таблички двиг.)	28	Motor NP Power (Мощность с таблички двиг.)	30			
				Опции управл. двиг.	Motor Ctrl Mode (Режим упр. двиг.)	35	Flux Up Enable (Режим установления потока)	43				
					Maximum Voltage (Макс. напряжение)	36	Flux Up Time (Время установления потока)	44				
			Maximum Freq (Макс. частота)		37							
			PWM Frequency (Частота ШИМ)		38							
			Вольт на герц	Start Acc Boost (Усиление разгона при пуске)	60	Break Voltage (Напряжение излома)	62	VHz Curve (Кривая В/Гц)	65			
Run Boost (Повышение напряжения при нормальной работе)	61			Break Frequency (Частота излома)	63							
Автонастройка	Autotune (Автонастройка)		70	Total Inertia (Общая инерция)	76							
	Autotune Torque (Автонастр. момента)		71	Inertia Test Lmt (Предел проверки инерции)	77							
	IR Voltage Drop (Падение напряжения на статоре при номинальном токе)		73									
	Ixo Voltage Drop (Падение напряжения за счёт индуктивности)		74									
	Flux Current Ref (Ток полного магнитного потока)	75										

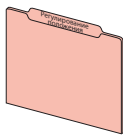
Файл	Группа	Параметры							
Обратная связь и входы/выходы 	Функции цифр. входов	Digital In Cfg (Конфиг. цифр. входов)	150	DI Jog 1 (ЦВх толчк.реж.1)	166	DI Accel 2 (ЦВх ускор. 2)	179	DI PID Reset (ЦВх сбр. ПИД)	193
		DI Enable (ЦВх активация)	155	DI Jog 1 Forward (ЦВх толчк.реж.1 вперёд)	167	DI Decel 2 (ЦВх замедл. 2)	180	DI PID Invert (ЦВх инв. ПИД)	194
		DI Clear Fault (ЦВх очистка ош.)	156	DI Jog 1 Reverse (ЦВх толчк.реж.1 назад)	168	DI SpTqPs Sel 0 (ЦВх Выб ЧВр/Мом/Плж 0)	181	DI Torque StptA (ЦВх зад. момент А)	195
		DI Aux Fault (ЦВх внеш. ош.)	157	DI Jog 2 (ЦВх толчк.реж.2)	169	DI SpTqPs Sel 1 (ЦВх Выб ЧВр/Мом/Плж 1)	182	DI Fwd End Limit (ЦВх предел вращ. вперёд)	196
		DI Stop (ЦВх останов)	158	DI Jog 2 Forward (ЦВх толчк.реж.2 вперёд)	170	DI Stop Mode B (ЦВх остан. режим В)	185	DI Fwd Dec Limit (ЦВх предел замедл. вперёд)	197
		DI Cur Lmt Stop (ЦВх остан.пред.ток)	159	DI Jog 2 Reverse (ЦВх толчк.реж.2 назад)	171	DI BusReg Mode B (ЦВх рег. шины режим В)	186	DI Rev End Limit (ЦВх предел вращ. назад)	198
		DI Coast Stop (ЦВх выбор до остан.)	160	DI Manual Ctrl (ЦВх ручн.упр.)	172	DI PwrLoss ModeB (ЦВх потеря пит. режим В)	187	DI Rev Dec Limit (ЦВх предел замедл. назад)	199
		DI Start (ЦВх пуск)	161	DI Speed Sel 0 (ЦВх выбор част.вращ. 0)	173	DI Pwr Loss (ЦВх потеря пит.)	188	DI PHdwr OvrTrvl (ЦВх плжт.анп. перебер)	200
		DI Fwd Reverse (ЦВх назад)	162	DI Speed Sel 1 (ЦВх выбор част.вращ. 1)	174	DI Precharge (ЦВх предзаряд)	189	DI NHdwr OvrTrvl (ЦВх отрцт.анп. перебер)	201
		DI Run Forward (ЦВх вращ., вперёд)	164	DI Speed Sel 2 (ЦВх выбор част.вращ. 2)	175	DI PID Enable (ЦВх акт. ПИД)	191		
DI Run Reverse (ЦВх вращ., назад)	165	DI MOP Inc (ЦВх, потенц. с прив. от двиг., шаг.)	177	DI PID Hold (ЦВх удерж. ПИД)	192				
		DI MOP Dec (ЦВх, потенц. с прив. от двиг., замедл.)	178						
Входы/выходы на плате управления	Digital In Sts (ЦВх сост.)	220							
Цифровые входы ⁷⁵³	Dig In Filt Mask (Окно фильт. ЦВх)	222	Dig In Filt (Фильт. ЦВх)	223					
Цифровые выходы ⁷⁵³	Dig Out Sts (ЦВых сост.)	225	ROO Sel (Выб. рел.вых.0)	230	TOO Sel (Выбор трнз.вых.0)	240			
	Dig Out Invert (Инверсия ЦВых)	226	ROO Level Sel (Выб. уровня рел.вых.0)	231	TOO Level Sel (Выбор уровня трнз.вых.0)	241			
	Dig Out Setpoint (Уст. ЦВых)	227	ROO Level (Уровень рел.вых.0)	232	TOO Level (Уровень трнз.вых.0)	242			
			ROO Level CmpSts (Срав. уров. рел.вых.0)	233	TOO Level CmpSts (Сост.срав. ур. трнз.вых.0)	243			
			ROO On Time (Время вкл. рел.вых.0)	234	TOO On Time (Время вкл. трнз.вых.0)	244			
			ROO Off Time (Время выкл. рел.вых.0)	235	TOO Off Time (Время выкл. трнз.вых.0)	245			
ПТК двигателя ⁷⁵³	PTC Cfg (Конфиг. ПТК)	250	PTC Status (Сост. ПТК)	251					
Аналоговые входы ⁷⁵³	Anlg In Type (Тип ан. вх.)	255	Anlg In0 Value (Ан.вх. 0, знач.)	260	Anlg In0 LssActn (Ан.вх. 0, действия при потере)	263	Anlg In0 Filt Gn (Ан.вх. 0, усил.фильт.)	265	
	Anlg In Sqrt (Ан.вх., квадр. сигнал)	256	Anlg In0 Hi (Ан.вх. 0, выс.)	261	Anlg In0 Raw Val (Ан.вх. 0, необраб. знач.)	264	Anlg In0 Filt BW (Ан.вх. 0, диаг.фильт.)	266	
	Anlg In Loss Sts (Ан.вх., сост. потери)	257	Anlg In0 Lo (Ан.вх. 0, низк.)	262					
Аналоговые выходы ⁷⁵³	Anlg Out Type (Тип ан.вых.)	270	Anlg Out0 Sel (Выб. ан.вых.)	275	Anlg Out0 Data (Ан.вых.0, данные)	277	Anlg Out0 Hi (Ан.вых.0, выс.)	280	
	Anlg Out Abs (Отс. ан.вых.)	271	Anlg Out0 Stpt (Ан.вых.0, зад.зн.)	276	Anlg Out0 DataHi (Ан.вых.0, дан.выс.)	278	Anlg Out0 Lo (Ан.вых.0, низ.)	281	
					Anlg Out0 DataLo (Ан.вых.0, дан.низ.)	279	Anlg Out0 Val (Ан.вых.0, знач.)	282	
Рел.вых., прогн. обл. ⁷⁵³	RO PredMaint Sts (РВых, сост. прогн. обл.)	285	ROO Load Amps (РВых 0, ток нагр.)	287	ROO ElapsedLife (РВых 0, отраб.время)	289	ROO LifeEvtlLvl (РВых 0, ур.соб.ср.сл.)	291	
	ROO Load Type (РВых 0, тип нагр.)	286	ROO Totallife (РВых 0, срок службы)	288	ROO RemainLife (РВых 0, остат.ресурс)	290	ROO LifeEvtActn (РВых 0, действие при соб.ср.сл.)	292	


Файл	Группа	Параметры							
Конфиг. привода 	Параметры	Speed Units (Ед.изм. част.вращ.)	300	Access Level (Уровень доступа)	301	Language (Язык)	302		
	Конфиг. управл.	Voltage Class (Класс напряжения)	305	SpdTrqPsn Mode A (ЧВр/КрМом/Плж, режим А)	309	Actv SpTqPs Mode (Акт. режим ЧВр/Мом/Плж)	313	Prchrq Control (Упр. предзар.)	321
		Duty Rating (Номинальная нагрузка)	306	SpdTrqPsn Mode B (ЧВр/КрМом/Плж, режим В)	310	SLAT Err Stpt (SLAT, ош. зад.знач.)	314	Prchrq Delay (Задержка предзар.)	322
		Direction Mode (Метод изменения направления)	308	SpdTrqPsn Mode C (ЧВр/КрМом/Плж, режим С)	311	SLAT Dwell Time (SLAT, длительн.)	315	Prchrq Err Cfg (Конфиг. ош. предзар.)	323
				SpdTrqPsn Mode D (ЧВр/КрМом/Плж, режим D)	312				
	Автом. ручное управл.	Logic Mask (Логическая маска)	324	Alt Man Ref Sel (Выб оп.зн альт.руч.)	328	Manual Preload (Предзаряд вручную)	331		
		Auto Mask (Автомаска)	325	Alt Man Ref Sel (Ан.выс. оп.зн альт.руч.)	329				
		Manual Cmd Mask (Маска ручн. ком.)	326	Alt Man Ref AnLo (Ан.низ. оп.зн альт.руч.)	330				
		Manual Ref Mask (Маска руч. оп.зн.)	327						
	Drive Memory (Память привода)	Reset Meters (Сброс счётчиков)	336						
	Функции запуска	Start At PowerUp (Пуск после подачи питания)	345	Sleep Wake Mode (Режим перехода в/выхода из спящего режима)	350	FlyingStart Mode (Режим запуска с подхватом на ходу)	356		
		Powerup Delay (Задержка после подачи питания)	346	SleepWake RefSel (Выб. оп.знач. для спящего режима)	351				
		Auto Retry Fault (Ошибка автоповтора)	347	Sleep Level (Уровень перехода в спящий режим)	352				
		Auto Rstrt Tries (Кол-во попыток автоперезапуска)	348	Sleep Time (Время перехода в спящий режим)	353				
		Auto Rstrt Delay (Задержка автоперезапуска)	349	Wake Level (Уровень выхода из спящего режима)	354				
				Wake Time (Время выхода из спящего режима)	355				
	Функции торможения	Stop Mode A (Режим останов А)	370	DB Resistor Type (Тип резистора динамического тормоза)	382	DC Brake Lvl Sel (Выбор уровня торможения постоянным током)	393	Brake Off Adj 1 (Пер. выкл. торм. 1)	402
		Stop Mode B (Режим останов В)	371	DB Ext Ohms (Сопр. внеш. дин.торм.)	383	DC Brake Level (Уровень торможения постояннымтоком)	394	Brake Off Adj 2 (Пер. выкл. торм. 2)	403
		Bus Reg Mode A (Режим регулятора шины А)	372	DB Ext Watts (Мощн. внеш. дин.торм.)	384	DC Brake Time (Время торможения постоянным током)	395	Dec Inhibit Actn (Действия пр.замед.)	409
		Bus Reg Mode B (Режим регулятора шины В)	373	DB ExtPulseWatts (Мощн. внеш.имп. дин.торм.)	385				
	Bus Reg Lvl Cfg (Конфиг. ур. рег. шины)	374	Flux Braking En (Актив. торм. магнитным потоком)	388					
	Bus Reg Gain (Уровень рег. шины)	375	Flux Braking Lmt (Предел торм. магнитным потоком)	389					


Файл	Группа	Параметры			
Защита 	Перегрузка двигателя	Motor OL Actn (Действия при перегрузке двигателя) 410	Mtr OL Factor (Перегрузка двиг., коэф.) 413	Mtr OL Reset Lvl (Перегрузка двиг., ур. сброса) 415	Mtr OL Counts (Кол-во перегрузок двиг.) 418
		Mtr OL at Pwr Up (Перегрузка двиг. при включ.) 411	Mtr OL Hertz (Перегрузка двиг. Гц) 414	MtrOL Reset Time (Перегрузка двиг., время сброса) 416	Mtr OL Trip Time (Время реакции при перегрузке двиг.) 419
		Mtr OL Alarm Lvl (Перегрузка двиг., ур. ав. сигн.) 412			
	Пределы нагрузки	Drive OL Mode (Поведение привода при перегрузке) 420	Motor Power Lmt (Предел мощности двиг.) 427	Shear Pin Cfg (Конфиг. шпонки) 434	Load Loss Action (Действие при потере нагрузки) 441
		Current Lmt Sel (Выбор источника регулировки предела тока) 421		Shear Pin 1 Actn (Шпонка 1, действие) 435	Load Loss Level (Уровень потери нагрузки) 442
		Current Limit 1 (Предел тока 1) 422		Shear Pin 1 Level (Шпонка 1, уровень) 436	Load Loss Time (Время потери нагрузки) 443
		Current Limit 2 (Предел тока 2) 423		Shear Pin 1 Time (Шпонка 1, время) 437	OutPhaseLossActn (Действие при потере вых. фазы) 444
		Active Cur Lmt (Акт. предел тока) 424		Shear Pin 2 Actn (Шпонка 2, действие) 438	Out PhaseLossLvl (Ур. потери вых. фазы) 445
		Current Rate Sel (Выбор номинала тока) 425		Shear Pin 2 Level (Шпонка 2, уровень) 439	
		Regen Power Lmt (Предел мощности дин.торм.) 426		Shear Pin 2 Time (Шпонка 2, время) 440	
	Потеря питания	Power Loss Actn (Потеря питания, действие) 449	Pwr Loss Mode A (Потеря питания, режим А) 450	Pwr Loss Mode B (Потеря питания, режим В) 453	UnderVltg Action (Действие при пад.напр.) 460
			Pwr Loss A Level (Потеря питания А, уровень) 451	Pwr Loss B Level (Потеря питания В, уровень) 454	UnderVltg Level (Уровень пад.напр.) 461
			Pwr Loss A Time (Потеря питания А, время) 452	Pwr Loss B Time (Потеря питания В, время) 455	InPhase LossActn (Действие при потере вх. фазы) 462
					InPhase Loss Lvl (Уровень потери вх. фазы) 463
				DC Bus Mem Reset (Сброс пам. шины пост.тока) 464	
	Сбой заземления	Ground Warn Actn (Действие при сигн. сбоя заземл.) 466			
		Ground Warn Lvl (Уровень сигн. сбоя заземл.) 467			
	Профилактическое обслуживание	PredMaint Sts 469	HSFan Derate (Макс. сниж.мощн. вент.радиат.) 488	MtrBrngTotalLife (Срок службы подш.двиг.) 502	MchBrngTotalLife (Срок службы подш.маш.) 511
		PredMaintAmbTemp (Окр.темп. прогн.обсл.) 470	HSFan TotalLife (Срок службы вент.радиат.) 489	MtrBrngElpsdLife (Время нароб. подш.двиг.) 503	MchBrngElpsdLife (Время нароб. подш.маш.) 512
		PredMaint Rst En (Акт. сбр. прогн.обсл.) 471	HSFan ElpsdLife (Время нароб. вент.радиат.) 490	MtrBrngRemainLif (Ост.ресурс подш.двиг.) 504	MchBrngRemainLif (Ост. ресурс подш.маш.) 513
		PredMaint Reset (Сброс прогн.обсл.) 472	HSFan RemainLife (Остат. ресурс вент.радиат.) 491	MtrBrngEventLvl (Ур.соб. для подш.двиг.) 505	MchBrngEventLvl (Ур. соб. подш.маш.) 514
			HSFan EventLevel (Ур.соб. вент.радиат.) 492	MtrBrngEventActn (Действие при соб. для подш.двиг.) 506	MchBrngEventActn (Действие при соб. подш.маш.) 515
			HSFan EventActn (Действие при соб. вент.радиат.) 493	MtrBrng ResetLog (Журнал сбр. для подш.двиг.) 507	MchBrngResetLog (Журнал сбр. подш.маш.) 516
			HSFan ResetLog (Журнал сбр. вент.радиат.) 494	MtrLubeElpsdHrs (Ист.время смазки двиг.) 508	MchLubeElpsdHrs (Отраб. время маш. смазки) 517
			InFan Derate (Макс. сниж.мощн. вент.инверт.) 495	MtrLubeEventLvl (Ур.событ. смазки двиг.) 509	MchLube EventLvl (Ур.соб. маш.смаз.) 518
			InFan TotalLife (Срок службы вент. инв.) 496	MtrLubeEventActn (Действие при соб. смазки двиг.) 510	MchLubeEventActn (Действие при соб. маш.смаз.) 519
			InFan ElpsdLife (Время нароб. вент. инв.) 497		
		InFan RemainLife (Остат.ресурс вент. инв.) 498			
		InFan EventLevel (Ур. соб. вент. инв.) 499			
		InFan EventLevel (Действие при соб. вент. инв.) 500			
		InFan ResetLog (Журнал сбр. вент. инв.) 501			


Файл	Группа	Параметры		Параметры		Параметры			
Регулирование частоты вращения 	Пределные значения частоты вращения	Max Fwd Speed (Макс. частота вращения вперёд)	520	Min Fwd Speed (Мин. частота вращения вперёд)	522	Overspeed Limit (Предел повышения скорости)	524		
		Max Rev Speed (Макс. частота вращения назад)	521	Min Rev Speed (Мин. частота вращения назад)	523	Zero Speed Limit (Ограничение нулевой част. вращ.)	525	Skip Speed 1 (Скачок част.вращ. 1)	526
								Skip Speed 2 (Скачок част.вращ. 2)	527
	Скорость разгона/торможения	Accel Time 1 (Время ускорения 1)	535	Decel Time 1 (Время замедления 1)	537	Jog Acc Dec Time (Время разгона/замедл. в толчк.реж.)	539	Skip Speed 3 (Скачок част.вращ. 3)	528
		Accel Time 2 (Время ускорения 2)	536	Decel Time 2 (Время замедления 2)	538			Skip Speed Band (Диап. скачков част.вращ.)	529
	Опорная частота вращения	Spd Ref A Sel (Выбор опорного сигнала A для част.вращ.)	545	Spd Ref Scale (Шкала опор. част.вращ.)	555	Preset Speed 1 (Предуст. част.вращ. 1)	571		
		Spd Ref A Stpt (Задание опорного сигнала A для част.вращ.)	546	Jog Speed 1 (Част. вращ. в толчк. реж. 1)	556	Preset Speed 2 (Предуст. част.вращ. 2)	572		
		Spd Ref A AnlgHi (Опор. сигнал A част.вращ., аналог. выс.)	547	Jog Speed 2 (Част. вращ. в толчк. реж. 2)	557	Preset Speed 3 (Предуст. част.вращ. 3)	573		
		Spd Ref A AnlgLo (Опор. сигнал A част.вращ., аналог. низ.)	548	MOP Reference (Уставка потенциометра с приводом от двигателя)	558	Preset Speed 4 (Предуст. част.вращ. 4)	574		
		Spd Ref A Mult (Задание ЧВр. A, неск.)	549	Save MOP Ref (Сохранение уставки потенциометра с приводом от двигателя)	559	Preset Speed 5 (Предуст. част.вращ. 5)	575		
Spd Ref B Sel (Выбор опорного сигнала B для част.вращ.)		550	MOP Rate (Скорость изменения уставки потенциометра с приводом от двигателя)	560	Preset Speed 6 (Предуст. част.вращ. 6)	576			
Spd Ref B Stpt (Задание опорного сигнала B для част.вращ.)		551	MOP High Limit (Потенц. с прив. от двиг., верх. предел)	561	Preset Speed 7 (Предуст. част.вращ. 7)	577			
Spd Ref B AnlgHi (Опор. сигнал B част.вращ., аналог. выс.)		552	MOP High Limit (Потенц. с прив. от двиг., ниж. предел)	562					
Spd Ref B AnlgLo (Опор. сигнал B част.вращ., аналог. низ.)		553	DI ManRefSel (ЦВх, выбор уставки, вручную)	563					
Spd Ref B Mult (Зад. ЧВр B, неск.)		554	DI ManRefSel (ЦВх, уставка, вручную, аналог.выс.ур.)	564					
			DI ManRefAnlgLo (ЦВх, уставка, вручную, аналог.низ.ур.)	565					
Speed Trim (Корректировка частоты вращения)		Trim Ref A Sel (Корректир., оп.знач. A, выбор)	600	Trim Ref B Sel (Корректир., оп.знач. A, выбор)	604	TrmPct RefA Sel (Корп. карт. оп.знач.А, выбор)	608	TrmPct RefB Sel (Корп. карт. оп.знач.В, выбор)	612
		Trim Ref A Stpt (Корректир., оп.знач. A, уставка)	601	Trim Ref B Stpt (Корректир., оп.знач. B, уставка)	605	TrmPct RefA Stpt (Корп. карт. оп.знач.А, уставка)	609	TrmPct RefB Stpt (Корп. карт. оп.знач.В, уставка)	613
		Trim RefA AnlgHi (Корректир., оп.знач. A, аналог.выс.ур.)	602	Trim RefB AnlgHi (Корректир., оп.знач. B, аналог.выс.ур.)	606	TrmPct RefA AnHi (Корп.карт. оп.знач.А, аналог.выс.ур.)	610	TrmPct RefB AnHi (Корп.карт. оп.знач.В, аналог.выс.ур.)	614
	Trim RefA AnlgLo (Корректир., оп.знач. A, аналог.низ.ур.)	603	Trim RefB AnlgLo (Корректир., оп.знач. B, аналог.низ.ур.)	607	TrmPct RefA AnLo (Корп.карт. оп.знач.А, аналог.низ.ур.)	611	TrmPct RefB AnLo (Корп.карт. оп.знач.В, аналог.низ.ур.)	615	
Компенсация скольжения/падения оборотов	Droop RPM at FLA (Снижение скорости вращения при токе полной нагрузки)	620							
	Slip RPM at FLA (скольжение при токе полной нагрузки)	621							
	Slip Comp Gain (Усил. компенс. пробукс.)	622							
Speed Regulator (Регулятор скорости)	Spd Options Ctrl (Управление опциями част.вращ.)	635	Speed Reg Kp (Пер. част. вращ., проп.коэф.)	645	Spd Loop Damping (Демпф. контура част.вращ.)	653	VHzSV Spd Reg Kp (Пер. част.вращ., проп.коэф., В/Гц)	663	
	Speed Reg BW (Диап. регулир. част.вращ.)	636	Speed Reg Kp (Пер. част. вращ., макс. проп.коэф.)	646	Spd Reg Int Out (Пер. част.вращ., интегр. вых.)	654	VHzSV Spd Reg Ki (Пер. част.вращ., интегр.коэф., В/Гц)	664	
	Filtered SpdFdbk (Отфильтр. ОС по част.вращ.)	640	Speed Reg Ki (Регулир. част.вращ., интегр.коэф.)	647	Spd Reg Pos Lmt (Пер. част. вращ., полож. предел)	655			
	Speed Error (Ошибка част.вращ.)	641			Spd Reg Neg Lmt (Пер. част. вращ., отриц. предел)	656			
					SReg Power (Выход рег. част.вращ.)	660			
Speed Comp (Компенсация частоты вращения)	Speed Comp Sel (Комп. част.вращ. выбор)	665							
	Speed Comp Gain (Комп. част.вращ., усиление)	666							
	Speed Comp Out (Комп. част.вращ., выход)	667							

Файл	Группа	Параметры							
Регулирование момента 	Пределы момента	Pos Torque Limit (Полож. предел момента)	670						
		Neg Torque Limit (Отриц. предел момента)	671						
	Задание момента	Trq Ref A Sel (Выбор опорного сигнала A для мом.)	675	Trq Ref B Sel (Выбор опорного сигнала B для мом.)	680	Selected Trq Ref (Выбор зад.мом.)	685	Torque Step (Шаг момента)	686
		Trq Ref A Stpt (Задание опорного сигнала A для мом.)	676	Trq Ref B Stpt (Задание опорного сигнала B для мом.)	681			Filtered Trq Ref (Отфильтрованный зад.мом.)	689
		Trq Ref A AnlgHi (Задание мом. A, аналог. выс.)	677	Trq Ref B AnlgHi (Задание мом. B, аналог. выс.)	682			Limited Trq Ref (Ограниченный зад.мом.)	690
		Trq Ref A AnlgLo (Задание мом. A, аналог. низ.)	678	Trq Ref B AnlgLo (Зад. мом. B, аналог. низ.)	683				
		Trq Ref A Mult (Задание мом. A, неск.)	679	Trq Ref B Mult (Зад. мом. B, неск.)	684				
	Компенсация инерции ⁷⁵⁵	Inertia CompMode (Режим комп.инерции)	695	Inertia Acc Gain (Прир. уск. инер.)	696	Inert Comp LPFBW (Компенс.инер. LPFBW)	698	Ext Ramped Ref (Внеш. лин. оп.знач.)	700
				Inertia Dec Gain (Прир. замедл. инер.)	697	Speed Comp Out (Комп. инер., выход)	699		
	Адаптация инерции ⁷⁵⁵	InAdp LdObs Mode (Режим адап.инер. контр.нагр.)	704	Load Estimate (Ориент. нагрузка)	707	IA LdObs Delay (Адапт.инер., контр.нагр., задержка)	709	Load Observer BW (Контроллер нагрузки, диап.)	711
		Inertia Adapt BW (Диап. адапт.инер.)	705	InertiaTrqAdd (Инер. мом.доб.)	708	InertAdptFltrBW (Адапт. инер., шир.фильтра)	710		
		InertiaAdaptGain (Адапт.инер., усил.)	706						

Файл	Группа	Параметры							
Регулирование по положению 	Положение, конфигурация/ состояние	PTP PsnRefStatus (T-T сост. зад. знач. плж.)	720	Psn Selected Ref (Выбор. зад. знач. плж.)	722	Psn Reg Status (Сост. пер. плж.)	724	In Pos Psn Band (Плж. положит. вх., диан.)	726
		Position Control (Регулирование по положению)	721	Psn Command (Команда плж.)	723	Zero Position (Нулевое положение)	725	In Pos Psn Band (Плж. положит. вх., длит.)	727
	Возврат в исходное положение	Homing Status (Сост. возврата в исх. полож.)	730	DI Find Home (ЦВх поиск исх. плж.)	732	Find Home Speed (Скор. поиска исх. плж.)	735	Actual Home Psn (Факт. исх. плж.)	737
		Homing Control (Упр. возвратом в исх. полож.)	731	DI Redefine Psn (ЦВх переопр. исх. плж.)	732	Find Home Ramp (Изм. скор. поиска исх. плж.)	736	User Home Psn (Исх. плж. зад. польз.)	738
				DI OL Home Limit (ЦВх предел. исх. плж. при перепр.)	734				
	Монитор положения ⁷⁵⁵	PsnWatch1 Select (Монит. плж. 1, выбор)	745	PsnWatch2 Select (Монит. плж. 2, выбор)	748				
		PsnWatch1 DtctIn (Монит. плж. 1, вх. обнаруж.)	746	PsnWatch2 DtctIn (Монит. плж. 2, вх. обнаруж.)	749				
		PsnWatch1 Stpt (Монит. плж. 1, уставка)	747	PsnWatch2 Stpt (Монит. плж. 2, уставка)	750				
	Direct	Psn Ref Select (Выбор зад. знач. плж.)	765	Psn Direct Stpt (Плж., прямое, уставка)	766				
				Psn Direct Ref (Плж., прямое, опор. знач.)	767				
	Точка-точка (T-T)	PTP Control (Управление T-T)	770	PTP Ref Sel (Выбор оп. знач. T-T)	775	PTP Setpoint (Уставка T-T)	780	PTP Fwd Vel Lmt (Предел част. вращ. вперед T-T)	785
		PTP Mode (Режим T-T)	771	PTP Reference (Оп. знач. T-T)	776	PTP Accel Time (Время ускорения T-T)	781	PTP Rev Vel Lmt (Предел част. вращ. назад T-T)	786
		DI Indx Step (Индекс ЦВх, шаг)	772	PTP Feedback (ОС T-T)	777	PTP Decel Time (Время замедления T-T)	782	PTP S Curve (S-сглаживание, T-T)	787
		DI Indx StepRev (Индекс ЦВх, шаг. назад)	773	PTP Ref Scale (Шкала опор. знач. T-T)	778	PTP Speed FwdRef (Оп. зн. вращ. вперед T-T)	783	PTP Vel Override (Блокир. част. вращ. T-T)	788
DI Indx StepPrst (Индекс ЦВх, шаг. предуст.)		774	PTP Index Preset (Предуст. индекс T-T)	779	PTP Command (Команда T-T)	784	PTP EGR Mult (T-T эл. ред. неск.)	789	
							PTP EGR Div (T-T эл. ред. дел.)	790	
Контур фазовой синхронизации (КФС) ⁷⁵⁵	PLL Control (Управление КФС)	795	PLL Psn Ref Sel (Выбор оп. зн. плж. КФС)	799	PLL EPR Input (Вход EPR КФС)	804	PLL Enc Out (Вых. энк. КФС)	809	
	PLL Ext Spd Sel (Выбор част. вращ., внеш. КФС)	796	PLL Psn Stpt (Уставка плж. КФС)	800	PLL Rvls Input (Вход об/мин КФС)	805	PLL Enc Out Adv (Расш. вых. энк. КФС)	810	
	PLL Ext Spd Stpt (Уставка част. вращ., внеш. КФС)	797	PLL BW (Диан. КФС)	801	PLL Psn Out Fltr (Фильтр вых. плж. КФС)	806	PLL EPR Output (Выход EPR КФС)	811	
	PLL Ext SpdScale (Шкала част. вращ., внеш. КФС)	798	PLL LPFilter BW (Шир. фильт. КФС)	802	PLL Speed Out (Вых. част. вращ. КФС)	807	PLL Rvls Output (Выход об/мин КФС)	812	
Электронный редуктор	Psn Ref EGR Out (Вых. эл. ред. оп. зн. плж.)	815	Psn EGR Mult (Плж. эл. ред. неск.)	816					
			Psn EGR Div (Плж. эл. ред. разн.)	817					
Смещение положения	Psn Offset 1 Sel (Смещ. плж. 1, выбор)	820	Psn Offset 2 Sel (Смещ. плж. 1, выбор)	822	Psn Offset Vel (Скор. смещ. плж.)	824			
	Psn Offset 1 (Смещ. плж. 1)	821	Psn Offset 2 (Смещ. плж. 2)	823					
Ld Psn Fdbk Scal (Шкала ОС плж. нагр.) ⁷⁵⁵	LdPsn Fdbk Mult (Неск. ОС плж. нагр.)	825	LdPsn Fdbk Div (Дел. ОС плж. нагр.)	826					
Регулировка положения			Psn Error (Ошибка полож.)	835	PReg Pos Int Lmt (Пер. плж., пред. полож. инт.)	840	Spd Reg Pos Lmt (Пер. плж., част. вращ., полож. предел)	844	
			Actual Psn (Факт. плж.)	836					
			Psn Load Actual (Факт. нагр. плж.) ⁷⁵⁵	837	PReg Neg Int Lmt (Пер. плж., пред. отриц. инт.)	841	Spd Reg Neg Lmt (Пер. плж., част. вращ., отриц. предел)	845	
			Psn Reg Ki (Инт. коэф. пер. плж.)	838	PsnReg IntgrlOut (Пер. плж., интегр. вых.)	842	Psn Reg Droop (Пер. плж., снижение)	846	
			Psn Reg Kp (Проп. коэф. пер. плж.)	839	PsnReg Spd Out (Пер. плж., вых. част. вр.)	843	Psn Fdbk (ОС по полож.)	847	

Файл	Группа	Параметры		Параметры		Параметры			
Связь 	Управление связью	Port 1 Reference (Порт 1, оп.знач.)	871	Port 4 Reference (Порт 4, оп.знач.)	874	Port13 Reference (Порт 13, оп.знач.) ⁷⁵⁵	877		
		Port 2 Reference (Порт 2, оп.знач.)	872	Port 5 Reference (Порт 5, оп.знач.)	875	Port14 Reference (Порт 14, оп.знач.)	878	Drive Logic Rslt (Результ работы логических схем привода)	879
		Port 3 Reference (Порт 3, оп.знач.)	873	Port 6 Reference (Порт 6, оп.знач.)	876			DPI Ref Rslt (Результ. оп.знач. DPI)	880
								DPI Ref Rslt (Результ. лин.знач. DPI)	881
								DPI Ref Rslt (Результ. лог.знач. DPI)	882
								Drive Ref Rslt (Результ. оп.знач. привода)	883
								Drive Ramp Rslt (Результат разгона/ замедления привода)	884
	Защита	Port Mask Act (Акт. маска порта)	885	Write Mask Act (Акт. маска записи)	887				
		Logic Mask Act (Акт. лог. маска)	886	Write Mask Cfg (Настр. маски записи)	888				
	DPI Datalinks (Каналы связи DPI)	Data In A1 (Вход данных A1)	895	Data In C1 (Вход данных C1)	899	Data Out A1 (Выход данных A1)	905	Data Out C1 (Выход данных C1)	909
		Data In A2 (Вход данных A2)	896	Data In C2 (Вход данных C2)	900	Data Out A2 (Выход данных A2)	906	Data Out C2 (Выход данных C2)	910
		Data In B1 (Вход данных B1)	897	Data In D1 (Вход данных D1)	901	Data Out B1 (Выход данных B1)	907	Data Out D1 (Выход данных D1)	911
		Data In B2 (Вход данных B2)	898	Data In D2 (Вход данных D2)	902	Data Out B2 (Выход данных B2)	908	Data Out D2 (Выход данных D2)	912
	Обладатели прав	Stop Owner (Обладатель прав на команду останова)	919	Jog Owner (Обладатель прав на команду толковой подачи)	921	Clear Flt Owner (Обладатель прав на сброс ошибок)	923	Ref Select Owner (Обладатель прав на переключение в ручной режим)	925
		Start Owner (Обладатель прав на команду пуска)	920	Dir Owner (Обладатель прав на команду направления)	922	Manual Owner (Обладатель прав на переключение в ручной режим)	924		


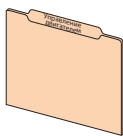
Файл	Группа	Параметры								
Диагностика 	Состояние	Speed Ref Source (Источник опорного сигнала скорости)	930	Drive Status 1 (Состояние привода 1)	935	IGBT Temp Pct (Темп. IGBT %)	941	At Limit Status (Сост. пред.)	945	
		Last StartSource (Источник последнего запуска)	931	Drive Status 2 (Состояние привода 2)	936	IGBT Temp C (Темп. IGBT град.)	942	Safety Port Sts (Сост. порта защ.)	946	
		Last Stop Source (Причина последнего останова)	932	Condition Sts 1 (Условие, сост. 1)	937	Drive Temp Pct (Темп. привода %)	943			
		Start Inhibits (Запреты на пуск)	933	Drive OL Count (Счётчик перегрузок привода)	940	Drive Temp C (Темп. привода, град)	944			
		Last StrtInhibit (Запрет последнего пуска)	934							
		Текст ошибки/ аварийного сигнала	Minor Flt Cfg (Конфиг. незначит. ошибки)	950	Status 1 at Fault (Сост. 1 при обнар. ошибки)	954	Alarm Status A (Сост. ав.сигн. А)	959	AlarmA at Fault (Аварийный сигнал А при обнаружении ошибки)	962
			Last Fault Code (Код последней ошибки)	951	Status 2 at Fault (Сост. 2 при обнар. ошибки)	955	Alarm Status B (Сост. ав.сигн. В)	960	AlarmB at Fault (Аварийный сигнал В при обнаружении ошибки)	963
			Fault Status A (Сост. ошибки А)	952	Fault Frequency (Частота при обнаружении ошибки)	956	Type 2 Alarms (Ав.сигн. 2-го типа)	961		
			Fault Status B (Сост. ошибки В)	953	Fault Amps (Ток при обнаружении ошибки)	957				
				Fault Bus Volts (Напряжение на шине при обнаружении ошибки)	958					
	Peak Detection (Обнаружение пиков) ⁷⁵⁵	PkDtct Stpt Real (Обнр. пиков, зад.зн. ДЧ)	1035	PkDtct1PresetSel (Обнр. пик.1, выб. предуст.)	1038	PeakDetect1 Out (Обнар.пик.1 вых.)	1041	Peak2 Cfg (Настр. пика 2)	1044	
		PkDtct Stpt DInt (Обнр. пиков, зад.зн. ЦЧ)	1036	Peak1 Cfg (Настр. пика 1)	1039	PkDtct2 In Sel (Обнр.пик.2 вх. выб.)	1042	Peak 2 Change (Измен. пика 2)	1045	
		PkDtct1 In Sel (Обнр. пик.1 вх. выб.)	1037	Peak 1 Change (Измен. пика 1)	1040	PkDtct2PresetSel (Обнр. пик.2, выб.предуст.)	1043	PeakDetect2 Out (Обнар.пик.2 вых.)	1046	


Файл	Группа	Параметры		Параметры		Параметры			
Приложения 	Process PID (Технологический ПИД-регулятор)	PID Cfg (Настр. ПИД)	1065	PID Fdbk Sel (Выб. ОС ПИД)	1072	PID Output Sel (Выбор вых. ПИД)	1079	PID Prop Gain (Проп. усил. ПИД)	1086
		PID Control (Управление ПИД)	1066	PID Fdbk AnlGHi (ОС ПИД, аналог. выс.)	1073	PID Output Mult (Неск. вых. ПИД)	1080	PID Int Time (Внут. время ПИД)	1087
		PID Ref Sel (Выб. оп.знач. ПИД)	1067	PID Fdbk AnlGLo (ОС ПИД, аналог. низ.)	1074	PID Upper Limit (Верх. предел ПИД)	1081	PID Deriv Time (Время извл. ПИД)	1088
		PID Ref AnlGHi (Оп.знач. ПИД, аналог. выс.)	1068	PID FBloss SpSel (Потеря ОС ПИД, выбор част.вр.)	1075	PID Lower Limit (Ниж. предел ПИД)	1082	PID Status (Сост. ПИД)	1089
		PID Ref AnlGLo (Оп.знач. ПИД, аналог. низ.)	1069	PID FBloss TqSel (Потеря ОС ПИД, выбор мом.)	1076	PID Deadband (Мёртвая зона ПИД)	1083	PID Ref Meter (Счётчик оп.знач. ПИД)	1090
		PID Setpoint (Уставка ПИД)	1070	PID Fdbk (ОС ПИД)	1077	PID LP Filter BW (Шир. фильтра LP ПИД)	1084	PID Fdbk Mult (Счётчик ОС ПИД)	1091
		PID Ref Mult (Оп.знач. ПИД, неск.)	1071	PID Fdbk Mult (ОС ПИД, неск.)	1078	PID Preload (Предзагрузка ПИД)	1085	PID Error Meter (Счётчик ошибок ПИД)	1092
								PID Output Meter (Счётчик вых. ПИД)	1093
Torque Prove (Контроль момента для кранов, лебедок)	Trq Prove Cfg (Конфиг. проверки мом.)	1100	Trq Lmt SlewRate (Скор.умен. пред. тока)	1104	Brk Release Time (Время отпущ. торм.)	1107	Float Tolerance (Допуск плав. точки)	1111	
	Trq Prove Setup (Настр. проверки мом.)	1101	Speed Dev Band (Диап. отклон.част.вращ.)	1105	Brk Set Time (Время вкл. торм.)	1108	MicroPsnScalePct (% шк. микрополож.)	1112	
	DI FloatMicroPsn (ЦВх плав. микро плж.)	1102	SpdBand Intgrtr (Интегратор диап. част.вращ.)	1106	Brk Alarm Travel (Ход ав.сигн. торм.)	1109	ZeroSpdFloatTime (Резерв врем. нул.част.вращ.)	1113	
	Trq Prove Status (Сост. проверки мом.)	1103			Brk Slip Count (Счётчик пробукс.торм.)	1110	Brake Test Torq (Момент проверки тормозов) ⁵⁵	1114	
Fibers Function (Намотка волокна)	Fiber Control (Упр. оптоволоконном)	1120	Traverse Inc (Период повышения частоты)	1123	P Jump (П-образное увеличение скорости)	1126	DI Fiber SyncEna (ЦВх вкл. синхр. оптоволоконна)	1129	
	Fiber Status (Состояние оптоволоконна)	1121	Traverse Dec (Период понижения частоты)	1124			DI Fiber TravDis (ЦВх оптовол., длина перемещ.)	1130	
	Sync Time (Время синхронизации)	1122	Max Traverse (Макс.отклонение)	1125					
Adjustable Voltage (Независимая регулировка напряжения и частоты для неэлектродвигательных применений)	Adj Vltg Config (Конфиг. рег. напряж.)	1131	Adj Vltg TrimSel (Пер. напряж., выб.кorr.)	1136	Adj Vltg Preset1 (Предуст.1 рег. напряж.)	1142	Adj Vltg RefMult (Неск. пр.знач. рег. напряж.)	1149	
	Adj Vltg Select (Выбор. рег. напряж.)	1133	Adj Vltg Trim Hi (Пер. напряж., корр.знач. выс.ур.)	1137	Adj Vltg Preset2 (Предуст.2 рег. напряж.)	1143	Adj Vltg Scurve (Пер. напр., кривая сглаж.)	1150	
	Adj Vltg Ref Hi (Рег. напряж., оп.знач. выс.ур.)	1134	Adj Vltg Trim Lo (Пер. напряж., корр.знач. низ.ур.)	1138	Adj Vltg Preset3 (Предуст.3 рег. напряж.)	1144	Adj Vltg TrimPct (Пер. напр., % корр.)	1151	
	Adj Vltg Ref Lo (Рег. напряж., оп.знач. низ.ур.)	1135	Adj Vltg Command (Команда рег. напряж.)	1139	Adj Vltg Preset4 (Предуст.4 рег. напряж.)	1145	Min Adj Voltage (Мин. рег. напряж.)	1152	
			Adj Vltg AccTime (Время уск. рег. напряж.)	1140	Adj Vltg Preset5 (Предуст.5 рег. напряж.)	1146			
			Adj Vltg DecTime (Время замед. рег. напряж.)	1141	Adj Vltg Preset6 (Предуст.6 рег. напряж.)	1147			
					Adj Vltg Preset7 (Предуст.7 рег. напряж.)	1148			
Станок-качалка	Rod Speed (Част.вращ. вала)	1165	TorqAlarm Action (Действие при ав.сигн. мом.)	1168	Total Gear Ratio (Общ. передат.число)	1174	Gearbox Limit (Предел редуктора)	1181	
	Rod Torque (Крут.мом. вала)	1166	TorqAlarm Config (Конфиг. ав.сигн. мом.)	1169	Max Rod Speed (Макс. част.вращ. вала)	1175	Gearbox Rating (Номинал редуктора)	1182	
	Rod Speed Cmd (Команда част.вращ. вала)	1167	TorqAlarm Dwell (Длит. ав.сигн. мом.)	1170	Max Rod Torque (Макс. крут.мом. вала)	1176	Gearbox Ratio (Перед. отнош.)	1183	
			TorqAlarm Level (Уровень ав.сигн. мом.)	1171	Min Rod Speed (Мин. част.вращ. вала)	1177	Gearbox Sheave (Шкив редуктора)	1184	
			TorqAlm Timeout (Время ож. ав.сигн. мом.)	1172	Motor Sheave (Шкив двиг.)	1178			
			TorqAlarm TOActn (Действие при ав.сигн. мом.)	1173	OilWell Pump Cfg (Конфиг. насоса маслосб.)	1179			
					PCP Pump Sheave (Шкив насоса PCP)	1180			
Pump Off (Защитное отключение насоса)	Pump Off Config (Конфиг. откачки)	1187	Pump Cycle Store (Хран. цикл. откач.)	1192	Pct Cycle Torque (Момент цикл. %)	1198	Pump Off Count (Счётчик откачки)	1203	
	Pump Off Setup (Настр. откачки)	1188	Set Top ofStroke (Зад. верх.пр. хода поршня)	1193	Pct Lift Torque (Момент подъёма %)	1199	PumpOff SleepCnt (Сч. до выкл.насоса)	1204	
	Pump Off Action (Действие при откачке)	1189	Torque Setpoint (Уставка момента)	1194	Pct Drop Torque (Момент опуск. %)	1200	Day Stroke Count (Счётчик тактов за сутки)	1205	
	Pump Off Control (Управление откачкой)	1190	Pump Off Level (Уровень откачки)	1195	Stroke Pos Count (Счётчик тактов положит.)	1201	DI PumpOff Disbl (Деакт. ЦВх выкл.нас.)	1206	
	Pump Off Status (Состояние откачки)	1191	Pump Off Speed (Скорость откачки)	1196	Stroke Per Min (Тактов в мин.)	1202	Pump OffSleepLvl (Уровень сп.р.выкл. насоса)	1207	
			Pump Off Time (Время откачки)	1197					

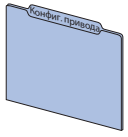
Файл	Группа	Параметры			
Профилирование ⁷⁵⁵		Profile Status (Состояние профиля)	DI Vel Override (Блокир. част.вращ. ЦВх) 1221	Step 1...16 Type (Шаг 1...16 Тип)	1230, 1240, 1250...1380
		Units Traveled (Ед. перемещ.).	DI StrtStep Sel0 (ЦВх шаг зап., вар.0) 1222	Step 1...16 Velocity (Шаг 1...16 Част.вращ.)	1231, 1241, 1251...1381
		Profile Command (Команда профиля)	DI StrtStep Sel1 (ЦВх шаг зап., вар.1) 1223	Step 1...16 Accel (Шаг 1...16 Ускор.)	1232, 1242, 1252...1382
		Counts Per Unit (Сч. на ед.)	DI StrtStep Sel2 (ЦВх шаг зап., вар.2) 1224	Step 1...16 Decel (Шаг 1...16 Замед.)	1233, 1243, 1253...1383
		ProfVel Override (Блокир. скор.проф.)	DI StrtStep Sel3 (ЦВх шаг зап., вар.3) 1225	Step 1...16 Value (Шаг 1...16 Значение)	1234, 1244, 1254...1384
		Prof DI Invert (Инв. ЦВх проф.)	DI StrtStep Sel4 (ЦВх шаг зап., вар.4) 1226	Step 1...16 Dwell (Шаг 1...16 Длит.)	1235, 1245, 1255...1385
		DI Hold Step (Удерж. ЦВх, шаг)		Step 1...16 Batch (Шаг 1...16 Пакет)	1236, 1246, 1256...1386
		DI Abort Step (Отм. ЦВх, шаг)		Step 1...16 Next (Шаг 1...16 Далее)	1237, 1247, 1257...1387
		DI Abort Step (Отм. ЦВх, проф.)		Step 1...16 Action (Шаг 1...16 Действие)	1238, 1248, 1258...1388
				Step 1...16 Dig In (Шаг 1...16 Циф.вх.)	1239, 1249, 1259...1389
		Samming (Электронный кулачок, редуктор) ⁷⁵⁵		PCAM Control (Управление PCAM)	PCAM Span X (Диап. PCAM X) 1396
PCAM Mode (Режим PCAM)	PCAM Scale X (Шкала PCAM X) 1397			PCAM Main Pt Y 0...15 (Гл. точка PCAM Y 0...15)	1408, 1410, 1412...1438
PCAM Psn Select (Выбор плж. PCAM)	PCAM Span Y (Диап. PCAM Y) 1398			PCAM Aux EndPnt (Вспом. конеч. точка PCAM)	1439
PCAM Psn Stpt (Уставка плж. PCAM)	PCAM ScaleY Sel (Выбор шкалы Y PCAM) 1399			PCAM Aux Types (Вспом. типы PCAM)	1440
PCAM Psn Ofst (Смещ. плж. PCAM)	PCAM ScaleYSetPt (Уставка шкалы Y PCAM) 1400			PCAM Aux Pt X 1...15 (Вспом. точка PCAM X 0...15)	1441, 1443, 1445...1469
PCAM PsnOfst Eps (Смещ. плж. PCAM Eps) 1395	PCAM VelScaleSel (Выб. шкалы скор. PCAM) 1401			PCAM Aux Pt Y 1...15 (Вспом. точка PCAM Y 0...15)	1442, 1444, 1446...1470
	PCAM VelScaleSP (Уст. шк.скор. PCAM) 1402			PCAM Status (Сост. PCAM)	1471
	PCAM Slope Begin (Начало наклона PCAM) 1403			PCAM Vel Out (Вых.част.вращ. PCAM)	1472
	PCAM Slope End (Конец наклона PCAM) 1404			PCAM Psn Out (Выход плж. PCAM)	1473
	PCAM Main EndPnt (Гл. конеч. точка PCAM) 1405			DI PCAM Start (ЦВх запуск PCAM)	1474
	PCAM Main Types (Глав. типы PCAM) 1406				


Экспертный режим отображения параметров

Параметр 301 [Access Level] (Уровень доступа) имеет значение 2 «Expert» (Экспертный).

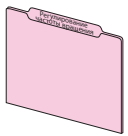
Файл	Группа	Параметры		Параметры		Параметры					
	Измерения	Output Frequency (Выходная частота)	1	Torque Cur Fdbk (OC по току, момент)	5	Output Power (Выходная мощность)	9	Elapsd MWh (Счётчик кВт*ч)	13		
		Commanded SpdRef (Зад. част. вращ.)	2	Flux Cur Fdbk (OC по току, магн.поток)	6	Output Powr Fctr (Коэффициент выходной мощности)	10	Elapsd kWh (Счётчик кВт*ч)	14		
		Mtr Vel Fdbk (OC по част.вращ. двиг.)	3	Output Current (Выходной ток)	7	DC Bus Volts (Напр. на шине пост.тока)	11	Elapsd Run Time (Счётчик времени вращения)	15		
		Commanded Trq (Зад. крут. момент)	4	Output Voltage (Выходное напряжение)	8	DC Bus Memory (Среднее напряжение на шине пост. тока)	12	Elpsd Mtr MWHrs (Счётчик кВт*ч двиг.)	16		
								Elpsd Rgn MWHrs (Счётчик кВт*ч восст.)	17		
								Elpsd Mtr kWhrs (Счётчик кВт*ч двиг.)	18		
								Elpsd Rgn kWhrs (Счётчик кВт*ч восст.)	19		
		Drive Data (Данные привода)	20	Rated Volts (Номинальное напряжение)	20	Rated Amps (Номинальный ток)	21	Rated kW (Номинальная мощность)	22		
			Данные двигателя	Motor NP Volts (Напряжение с таблички двиг.)	25	Motor NP Hertz (Частота с таблички двиг.)	27	Mtr NP Pwr Units (Ед. изм. мощности с табл.двиг.)	29	Motor Poles (Полюсы двигателя)	31
				Motor NP Amps (Ток с таблички двиг.)	26	Motor NP RPM (Обороты с таблички двиг.)	28	Motor NP Power (Мощность с таблички двиг.)	30		
			Опции управл. двиг.	Motor Ctrl Mode (Режим упр. двиг.)	35	Bus Utilization (Исполыз. шины)	42	Econ At Ref Ki (Интегр. коэф. экон. при оп.зн.)	47	Stab Volt Gain (Приращ. напряж. стаб.)	51
				Maximum Voltage (Макс. напряжение)	36	Flux Up Enable (Режим установления потока)	43	Econ AccDec Ki (Интегр.коэф. экон., уск./замед.)	48	Stab Angle Gain (Приращ. угла стаб.)	52
				Maximum Freq (Макс. частота)	37	Flux Up Time (Время установления потока)	44	Econ AccDec Kp (Проп. коэф. экон., уск./замед.)	49		
				PWM Frequency (Частота ШИМ)	38	Flux Down Ki (Интегр. коэф. уменьш. потока)	45	Stability Filter (Фильтр стабилизации)	50		
				Mtr Options Cfg (Конфиг. опций двиг.)	40	Flux Down Kp (Проп. коэф. уменьш. потока)	46				
			Вольт на герц	Start Acc Boost (Усиление разгона при пуске)	60	Break Voltage (Напряжение излома)	62	SVC Boost Filter (Повыш. фильтр для вект. упр. без OC)	64		
				Run Boost (Повышение напряжения при нормальной работе)	61	Break Frequency (Частота излома)	63	VHz Curve (Кривая В/Гц)	65		
Автонастройка	Autotune (Автонастройка)		70	Total Inertia (Общая инерция)	76	PM AltEnc Offset (Смещ. альт.энк. ПМ) ⁷⁵⁵	82	PM IXq Voltage (Напряж. IXq ПМ) ⁷⁵⁵	88		
	Autotune Torque (Автонастр. момента)		71	Inertia Test Lmt (Предел проверки инерции)	77	PM OfstIst Cur (Ток пров.смещ. ПМ) ⁷⁵⁵	83	PM IXd Voltage (Напряж. IXd ПМ) ⁷⁵⁵	89		
	IR Voltage Drop (Падение напряжения на статоре при номинальном токе)		73	EncdrIss AngComp (Комп. угла, без энкод.)	78	PM OfstIst CRamp (Нап. тока пров.смещ. ПМ) ⁷⁵⁵	84	PM Vqs Reg Kp (Проп.пр. пер. Vqs ПМ) ⁷⁵⁵	91		
	Ixo Voltage Drop (Падение напряжения за счёт индуктивности)		74	EncdrIss VltComp (Комп.напряж. без энкод.)	79	PM OfstIst FRamp (Нап. част. пров.смещ. ПМ) ⁷⁵⁵	85	PM Vqs Reg Ki (Интегр.пр. пер. Vqs ПМ) ⁷⁵⁵	92		
	Flux Current Ref (Ток полного магнитного потока)		75	PM Cfg (Конфиг. ПМ) ⁷⁵⁵	80	PM CEMF Voltage (Напряж. CEMF ПМ) ⁷⁵⁵	86	PM Dir Test Cur (Ток пров.направл. ПМ) ⁷⁵⁵	93		
				PM PriEnc Offset (Смещ. перв.энк. ПМ) ⁷⁵⁵	81	PM IR Voltage (Напряж. IR ПМ) ⁷⁵⁵	87	PM IXqVoltage125 (Напряж. IXq ПМ 125)	120		
Векторный регулятор	VCL Cur Reg BW (Диап. пер. тока ВР)	95	Slip Reg Ki (Интегр.усил. пер. пробукс.)	101	Trq Adapt En (Акт. адап. мом.)	107	SFAdapt SlewLmt (Предел конверг. регуляторов пробукс. и потока)	113			
	VCL Cur Reg Kp (Проп.усил. пер. тока ВР)	96	Slip Reg Kp (Проп.усил. пер. пробукс.)	102	Phase Delay Comp (Комп. задержки фаз)	108	SFAdapt SlewRate (Скор. конверг. регуляторов пробукс. и потока)	114			
	VCL Cur Reg Ki (Интегр.усил. пер. тока ВР)	97	Flux Reg Enable (Акт. пер. потока)	103	Trq Comp Mode (Режим комп. мом.)	109	SFAdapt CnvrgLvl (Ур. конверг. регуляторов пробукс. и потока)	115			
	VEncdls FReg Kp (Проп.усил. пер. частоты ВР без энк.)	98	Flux Reg Ki (Интегр.усил. пер. потока)	104	Trq Comp Mtring (Комп. мом. двиг.)	110					
	VEncdls FReg Ki (Интегр.усил. пер. частоты ВР без энк.)	99	Flux Reg Kp (Проп.усил. пер. потока)	105	Trq Comp Regen (Комп. мом. дин.торм.)	111					
	Slip Reg Enable (Акт. пер. пробукс.)	100	Trq Adapt Speed (Скор. адап. мом.)	106	Slip Adapt Iqs (Iqs адапт. пробукс.)	112					

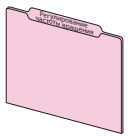
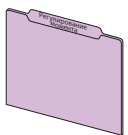
Файл	Группа	Параметры							
Обратная связь и входы/выходы 	Обратная связь	Pri Vel Fdbk Sel (Выбор перв. ОС по част.вращ.)	125	Alt Vel Feedback (Альт. ОС по част.вращ.)	130	Psn Fdbk Sel (Выбор ОС по полож.)	135	Delayed Spd Ref (Оп.част.вращ. задрж.) ⁷⁵⁵	139
		Pri Vel FdbkFltr (Фильтр. перв. ОС по част.вращ.)	126	Active Vel Fdbk (Акт. ОС по част.вращ.)	131	Load Psn FdbkSel (Выбор ОС по полож. нагр.) ⁷⁵⁵	136	Virtual EncDelay (Задержка вирт.энк.) ⁷⁵⁵	140
		Pri Vel Feedback (Перв. ОС по част.вращ.)	127	Aux Vel Fdbk Sel (Выбор вспом. ОС по част.вращ.)	132	Open Loop Fdbk (ОС с разомк.конт.)	137	Virtual Enc EPR (EPR вирт. энк.) ⁷⁵⁵	141
		Alt Vel Fdbk Sel (Выбор альт. ОС по част.вращ.)	128	Aux Vel FdbkFltr (Фильтр вспом. ОС по част.вращ.)	133	Simulator Fdbk (Смоделир. ОС)	138	Virtual Enc Psn (Полож. вирт. энк.) ⁷⁵⁵	142
		Alt Vel FdbkFltr (Фильтр альт. ОС по част.вращ.)	129	Aux Vel Feedback (Вспом. ОС по част.вращ.)	134				
		Digital In Cfg (Конфиг. цифр. входов)	150	DI Jog 1 (ЦВх толчк.реж.1)	166	DI Accel 2 (ЦВх ускор. 2)	179	DI PID Reset (ЦВх сбр. ПИД)	193
		DI Enable (ЦВх активация)	155	DI Jog 1 Forward (ЦВх толчк.реж.1 вперёд)	167	DI Decel 2 (ЦВх замедл. 2)	180	DI PID Invert (ЦВх инв. ПИД)	194
		DI Clear Fault (ЦВх очистка ош.)	156	DI Jog 1 Reverse (ЦВх толчк.реж.1 назад)	168	DI SpTqPs Sel 0 (ЦВх Выб ЧВр/Мом/Плж 0)	181	DI Torque StptA (ЦВх зад. момент А)	195
		DI Aux Fault (ЦВх внеш. ош.)	157	DI Jog 2 (ЦВх толчк.реж.2)	169	DI SpTqPs Sel 1 (ЦВх Выб ЧВр/Мом/Плж 1)	182	DI Fwd End Limit (ЦВх предел вращ. вперёд)	196
		DI Stop (ЦВх останов)	158	DI Jog 2 Forward (ЦВх толчк.реж.2 вперёд)	170	DI Stop Mode B (ЦВх остан. режим В)	185	DI Fwd Dec Limit (ЦВх предел замедл. вперёд)	197
DI Cur Lmt Stop (ЦВх остан.пред.ток)	159	DI Jog 2 Reverse (ЦВх толчк.реж.2 назад)	171	DI BusReg Mode B (ЦВх рег. шины режим В)	186	DI Rev End Limit (ЦВх предел замедл. назад)	198		
DI Coast Stop (ЦВх выбег до остан.)	160	DI Manual Ctrl (ЦВх ручн.упр.)	172	DI PwrLoss ModeB (ЦВх потеря пит. режим В)	187	DI Rev Dec Limit (ЦВх предел замедл. назад)	199		
DI Start (ЦВх пуск)	161	DI Speed Sel 0 (ЦВх выбор част.вращ. 0)	173	DI Pwr Loss (ЦВх потеря пит.)	188	DI PHdwr OvrTrvl (ЦВх плжт.апп. перебер)	200		
DI Fwd Reverse (ЦВх назад)	162	DI Speed Sel 1 (ЦВх выбор част.вращ. 1)	174	DI Precharge (ЦВх предзаряд)	189	DI NHdwr OvrTrvl (ЦВх отрцт.апп. перебер)	201		
DI Run (ЦВх вращ.)	163	DI Speed Sel 2 (ЦВх выбор част.вращ. 2)	175	DI Prchrg Seal (ЦВх предзаряд герм.)	190				
DI Run Forward (ЦВх вращ., вперёд)	164	DI MOP Inc (ЦВх, потенц. с прив. от двиг., шаг.)	177	DI PID Enable (ЦВх акт. ПИД)	191				
DI Run Reverse (ЦВх вращ., назад)	165	DI MOP Dec (ЦВх, потенц. с прив. от двиг., замедл.)	178	DI PID Hold (ЦВх удерж. ПИД)	192				
Входы/выходы на плате управления	Digital In Sts (ЦВх сост.)	220							
Цифровые входы ⁷⁵³	Dig In Filt Mask (Окно фильт. ЦВх)	222	Dig In Filt (Фильт. ЦВх)	223					
Цифровые выходы ⁷⁵³	Dig Out Sts (ЦВых сост.)	225	ROO Sel (Выб. рел.вых.0)	230	TOO Sel (Выбор трнз.вых.0)	240			
	Dig Out Invert (Инверсия ЦВых)	226	ROO Level Sel (Выб. уровня рел.вых.0)	231	TOO Level Sel (Выбор уровня трнз.вых.0)	241			
	Dig Out Setpoint (Уст. ЦВых)	227	ROO Level (Уровень рел.вых.0)	232	TOO Level (Уровень трнз.вых.0)	242			
			ROO Level CmpSts (Срав. уров. рел.вых.0)	233	TOO Level CmpSts (Сост.срав. ур. трнз.вых.0)	243			
			ROO On Time (Время вкл. рел.вых.0)	234	TOO On Time (Время вкл. трнз.вых.0)	244			
			ROO Off Time (Время выкл. рел.вых.0)	235	TOO Off Time (Время выкл. трнз.вых.0)	245			
ПТК двигателя ⁷⁵³	PTC Cfg (Конфиг. ПТК)	250	PTC Status (Сост. ПТК)	251					
Аналоговые входы ⁷⁵³	Anlg In Type (Тип ан. вх.)	255	Anlg In0 Value (Ан.вх. 0, знач.)	260	Anlg In0 LssActn (Ан.вх. 0, действия при потере)	263	Anlg In0 Filt Gn (Ан.вх. 0, усил.фильт.)	265	
	Anlg In Sqrt (Ан.вх., квадр. сигнал)	256	Anlg In0 Hi (Ан.вх. 0, выс.)	261	Anlg In0 Raw Val (Ан.вх. 0, необраб. знач.)	264	Anlg In0 Filt BW (Ан.вх. 0, диап.фильт.)	266	
	Anlg In Loss Sts (Ан.вх., сост. потери)	257	Anlg In0 Lo (Ан.вх. 0, низк.)	262					
Аналоговые выходы ⁷⁵³	Anlg Out Type (Тип ан.вых.)	270	Anlg Out0 Sel (Выб. ан.вых.)	275	Anlg Out0 Data (Ан.вых.0, данные)	277	Anlg Out0 Hi (Ан.вых.0, выс.)	280	
	Anlg Out Abs (Отс. ан.вых.)	271	Anlg Out0 Stpt (Ан.вых.0, зад.зн.)	276	Anlg Out0 DataHi (Ан.вых.0, дан.выс.)	278	Anlg Out0 Lo (Ан.вых.0, низ.)	281	
					Anlg Out0 DataLo (Ан.вых.0, дан.низ.)	279	Anlg Out0 Val (Ан.вых.0, знач.)	282	
Рел.вых., прогн. обсл. ⁷⁵³	RO PredMaint Sts (РВых, сост. прогн. обсл.)	285	ROO Load Amps (РВых 0, ток нагр.)	287	ROO ElapsedLife (РВых 0, отрабо.время)	289	ROO LifeEvtntLvl (РВых 0, ур.соб.ср.сл.)	291	
	ROO Load Type (РВых 0, тип нагр.)	286	ROO TotalLife (РВых 0, срок службы)	288	ROO RemainLife (РВых 0, остат.ресурс)	290	ROO LifeEvtntActn (РВых 0, действие при соб.ср.сл.)	292	

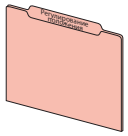
Файл	Группа	Параметры			
	Параметры	Speed Units (Ед.изм. част.вращ.) 300	Access Level (Уровень доступа) 301	Language (Язык) 302	
	Конфиг. управл.	Voltage Class (Класс напряжения) 305	SpdTrqPsn Mode A (ЧВр/КрМом/Плж, режим А) 309	Actv SpTqPs Mode (Акт. режим ЧВр/Мом/Плж) 313	Prchrg Control (Упр. предзар.) 321
		Duty Rating (Номинальная нагрузка) 306	SpdTrqPsn Mode B (ЧВр/КрМом/Плж, режим В) 310	SLAT Err Stpt (SLAT, ош. зад.знач.) 314	Prchrg Delay (Задержка предзар.) 322
		Direction Mode (Метод изменения направления) 308	SpdTrqPsn Mode C (ЧВр/КрМом/Плж, режим С) 311	SLAT Dwell Time (SLAT, длительн.) 315	Prchrg Err Cfg (Конфиг. ош. предзар.) 323
			SpdTrqPsn Mode D (ЧВр/КрМом/Плж, режим D) 312		
		Автом. ручное управл.	Logic Mask (Логическая маска) 324	Alt Man Ref Sel (Выб. оп.зн. альт.руч.) 328	Manual Preload (Предзаряд вручную) 331
		Auto Mask (Автомаска) 325	Alt Man Ref Sel (Ан.выс. оп.зн. альт.руч.) 329		
		Manual Cmd Mask (Маска ручн. ком.) 326	Alt Man Ref AnLo (Ан.низ. оп.зн. альт.руч.) 330		
		Manual Ref Mask (Маска руч. оп.зн.) 327			
	Drive Memory (Память привода)	Reset Meters (Сброс счётчиков) 336			
	Функции запуска	Start At PowerUp (Пуск после подачи питания) 345	Sleep Wake Mode (Режим перехода в спящий режим/выхода) 350	FlyingStart Mode (Режим запуска с подхватом на ходу) 356	FS Excitation Ki (Интегр.усил. возб., зап. с подхв. на ходу) 361
		Powerup Delay (Задержка после подачи питания) 346	SleepWake RefSel (Выб. оп.знач. для спящего режима) 351	FS Gain (Усил. запуска с подхв. на ходу) 357	FS Excitation Kp (Проп.усил. возб., зап. с подхв. на ходу) 362
		Auto Retry Fault (Ошибка автоповтора) 347	Sleep Level (Уровень перехода в спящий режим) 352	FS Ki (Интегр.усил. зап. с подхв. на ходу) 358	FS Reconnect Dly (Задержка передподкл., зап. с подхв. на ходу) 363
		Auto Rstrt Tries (Кол-во попыток автоперезапуска) 348	Sleep Time (Время выхода в спящий режим) 353	FS Speed Reg Ki (Интегр. усил. рег. част.вращ., з ап. с подхв. на ходу) 359	FS Msrmt CurLvl (Ур.тока измер., зап. с подхв. на ходу) 364
		Auto Rstrt Delay (Задержка автоперезапуска) 349	Wake Level (Уровень выхода из спящего режима) 354	FS Speed Reg Kp (Проп. усил. рег. част.вращ., зап. с подхв. на ходу) 360	
			Wake Time (Время выхода из спящего режима) 355		
	Функции торможения	Stop Mode A (Режим остановки А) 370	Bus Reg Ki (Интегр.коэф. рег. шины) 380	Flux Braking Ki (Интегр. коэф. торм. потоком) 390	DC Brk Vq Fltr (Фильтр Vd торм. пост. током) 398
		Stop Mode B (Режим остановки В) 371	Bus Reg Kp (Проп.коэф. рег. шины) 381	Flux Braking Kp (Проп. коэф. торм. потоком) 391	DC Brk Vd Fltr (Фильтр Vd торм. пост. током) 399
		Bus Reg Mode A (Режим регулятора шины А) 372	DB Resistor Type (Тип резистора динамического тормоза) 382	DC Brake Lvl Sel (Выбор уровня торможения постоянным током) 393	Fast Braking Ki (Интегр.коэф. быстрого торможения) 400
		Bus Reg Mode B (Режим регулятора шины В) 373	DB Ext Ohms (Сопр. внеш. дин.торм.) 383	DC Brake Level (Уровень торможения постоянным током) 394	Fast Braking Kp (Проп.коэф. быстрого торможения) 401
		Bus Reg Lvl Cfg (Конфиг. ур. рег. шины) 374	DB Ext Watts (Мощн. внеш. дин.торм.) 384	DC Brake Time (Время торможения пост. током) 395	Brake Off Adj 1 (Пер. выкл. торм. 1) 402
Bus Reg Gain (Усил. рег. шины) 375		DB ExtPulseWatts (Мощн. внеш.имп. дин.торм.) 385	DC Brake Time (Интегр.коэф. торможения пост. током) 396	Brake Off Adj 2 (Пер. выкл. торм. 2) 403	
Bus Limit Kp (Интегр. коэф. предела шины) 376		Flux Braking En (Актив. торм. магнитным потоком) 388	DC Brake Kp (Проп.коэф. торможения пост. током) 397	Dec Inhibit Actn (Действия пр.замед.) 409	
Bus Limit Kd (Дифф. коэф. предела шины) 377		Flux Braking Lmt (Предел торм. магнитным потоком) 389			
Bus Limit ACR Ki (Интегр. коэф. ACR предела шины) 378					
Bus Limit ACR Kp (Проп. коэф. ACR предела шины) 379					

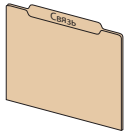

Файл	Группа	Параметры				
Защита 	Перегрузка двигателя	Motor OL Actn (Действия при перегрузке двигателя) 410	Mtr OL Factor (Перегрузка двиг., коэф.) 413	Mtr OL Reset Lvl (Перегрузка двиг., ур. сброса) 415	Mtr OL Counts (Кол-во перегрузок двиг.) 418	
		Mtr OL at Pwr Up (Перегрузка двиг. при включ.) 411	Mtr OL Hertz (Перегрузка двиг. Гц) 414	MtrOL Reset Time (Перегрузка двиг., время сброса) 416	Mtr OL Trip Time (Время реакции при перегрузке двиг.) 419	
		Mtr OL Alarm Lvl (Перегрузка двиг., ур. ав. сигн.) 412				
	Пределы нагрузки	Пределы нагрузки	Drive OL Mode (Поведение привода при перегрузке) 420	Motor Power Lmt (Предел мощности двиг.) 427	Shear Pin Cfg (Конфиг. шпонки) 434	Load Loss Action (Действие при потере нагрузки) 441
			Current Lmt Sel (Выбор источника регулировки предела тока) 421	Current Limit Kd (Дифф.коэф. пред. тока) 428	Shear Pin 1 Actn (Шпонка 1, действие) 435	Load Loss Level (Уровень потери нагрузки) 442
			Current Limit 1 (Предел тока 1) 422	Current Limit Ki (Интегр.коэф. пред. тока) 429	Shear Pin1 Level (Шпонка 1, уровень) 436	Load Loss Time (Время потери нагрузки) 443
			Current Limit 2 (Предел тока 2) 423	Current Limit Kp (Проп.коэф. пред. тока) 430	Shear Pin 1 Time (Шпонка 1, время) 437	OutPhaseLossActn (Действие при потере вых. фазы) 444
			Active Cur Lmt (Акт. предел тока) 424	ld Lo FreqCur Kp (Проп. коэф. кр.част., ld низ.ур.) 431	Shear Pin 2 Actn (Шпонка 1, действие) 438	Out PhaseLossLvl (Ур. потери вых.фазы) 445
			Current Rate Sel (Выбор номинала тока) 425	lq Lo FreqCur Kp (Проп. коэф. кр.част., lq низ.ур.) 432	Shear Pin2 Level (Шпонка 2, уровень) 439	
Regen Power Lmt (Предел мощности дин.торм.) 426			Jerk Gain (Усиление ускорения) 433	Shear Pin 2 Time (Шпонка 2, время) 440		
Потеря питания	Потеря питания	Power Loss Actn (Потеря питания, действие) 449	Pwr Loss Mode B (Потеря питания, режим B) 453	PwrLoss RT BusKp (Проп.коэф. шины RT пот.питания) 456	UnderVltg Action (Действие при пад.напр.) 460	
		Pwr Loss Mode A (Потеря питания, режим A) 450	Pwr Loss B Level (Потеря питания B, уровень) 454	PwrLoss RT BusKd (Дифф.коэф. шины RT пот.питания) 457	UnderVltg Level (Уровень пад.напр.) 461	
		Pwr Loss A Level (Потеря питания A, уровень) 451	Pwr Loss B Time (Потеря питания B, время) 455	PwrLoss RT ACRKp (Проп. коэф. ACR RT пот.питания) 458	InPhase LossActn (Действие при потере вх.фазы) 462	
		Pwr Loss A Time (Потеря питания A, время) 452		PwrLoss RT ACRKi (Интегр.коэф. ACR RT пот.питания) 459	InPhase Loss Lvl (Уровень потери вх.фазы) 463	
					DC Bus Mem Reset (Сброс пам. шины пост.тока) 464	
Сбой заземления	Сбой заземления	Ground Warn Actn (Действие при сигн. сбоя заземл.) 466				
		Ground Warn Lvl (Уровень сигн. сбоя заземл.) 467				
Профилактическое обслуживание	Профилактическое обслуживание	PredMaint Sts 469	HSFan Derate (Макс. сниж.мощн. вент.радиат.) 488	MtrBrngTotalLife (Срок службы подш.двиг.) 502	MchBrngTotalLife (Срок службы подш.маш.) 511	
		PredMaintAmbTemp (Окр.темп. прогн.обсл.) 470	HSFan TotalLife (Срок службы вент.радиат.) 489	MtrBrngElpsdLife (Время нараб. подш.двиг.) 503	MchBrngElpsdLife (Время нараб. подш.маш.) 512	
		PredMaint Rst En (Акт. сбр. прогн.обсл.) 471	HSFan ElpsdLife (Время нараб. вент.радиат.) 490	MtrBrngRemainLif (Ост.ресурс подш.двиг.) 504	MchBrngRemainLif (Ост. ресурс подш.маш.) 513	
		PredMaint Reset (Сброс прогн.обсл.) 472	HSFan RemainLife (Остат. ресурс вент.радиат.) 491	MtrBrngEventLvl (Ур.соб. для подш.двиг.) 505	MchBrngEventLvl (Ур. соб. подш.маш.) 514	
		SbFan Derate (Сниж.мощн. вентил.) ⁽¹⁾ 481	HSFan EventLevel (Ур.соб. вент.радиат.) 492	MtrBrngEventActn (Действие при соб. для подш.двиг.) 506	MchBrngEventActn (Действие при соб. подш.маш.) 515	
		SbFan TotalLife (Срок службы вентил.) ⁽¹⁾ 482	HSFan EventActn (Действие при соб. вент.радиат.) 493	MtrBrng ResetLog (Журнал сбр. для подш.двиг.) 507	MchBrngResetLog (Журнал сбр. подш.маш.) 516	
		SbFan ElpsdLife (Время нараб. вентил.) ⁽¹⁾ 483	HSFan ResetLog (Журнал сбр. вент.радиат.) 494	MtrLubeElpsdHrs (Ист.время смазки двиг.) 508	MchLubeElpsdHrs (Отраб. время маш. смазки) 517	
		SbFan RemainLife (Остат.ресурс вентил.) ⁽¹⁾ 484	InFan Derate (Макс. сниж. мощн. вент.инверт.) 495	MtrLubeEventLvl (Ур.событ. смазки двиг.) 509	MchLube EventLvl (Ур.соб. маш.смаз.) 518	
		SbFan EventLevel (Ур. события для вентил.) ⁽¹⁾ 485	InFan TotalLife (Срок службы вент. инв.) 496	MtrLubeEventActn (Действие при соб. смазки двиг.) 510	MchLubeEventActn (Действие при соб. маш.смаз.) 519	
		SbFan EventActn (Действие при наст. события для вентил.) ⁽¹⁾ 486	InFan ElpsdLife (Время нараб. вент. инв.) 497			
			InFan RemainLife (Остат.ресурс вент. инв.) 498			
			InFan EventLevel (Ур. соб. вент. инв.) 499			
			InFan EventLevel (Действие при соб. вент. инв.) 500			
			InFan ResetLog (Журнал сбр. вент. инв.) 501			


(1) Только приводы 755 типоразмера 8 и более.


Файл	Группа	Параметры		Параметры		Параметры				
Регулирование частоты вращения 	Предельные значения частоты вращения	Max Fwd Speed (Макс. частота вращения вперёд)	520	Min Fwd Speed (Мин. частота вращения вперёд)	522	Overspeed Limit (Предел повышения скорости)	524	Skip Speed 1 (Скачок част.вращ. 1)	526	
		Max Rev Speed (Макс. частота вращения назад)	521	Min Rev Speed (Мин. частота вращения назад)	523	Zero Speed Limit (Ограничение нулевой част. вращ.)	525	Skip Speed 2 (Скачок част.вращ. 2)	527	
								Skip Speed 3 (Скачок част.вращ. 3)	528	Skip Speed Band (Диап. скачков част.вращ.)
	Скорость разгона/торможения	Accel Time 1 (Время ускорения 1)	535	Decel Time 1 (Время замедления 1)	537	Jog Acc Dec Time (Время разгона/замедл. в толчк.реж.)	539	S Curve Accel (S-сглаживание, разгон)	540	
		Accel Time 2 (Время ускорения 2)	536	Decel Time 2 (Время замедления 2)	538			S Curve Decel (S-сглаживание, тормож.)	541	
	Опорная частота вращения	Spd Ref A Sel (Выбор опорного сигнала A для част.вращ.)	545	Spd Ref Scale (Шкала опор.част.вращ.)	555	Preset Speed 1 (Предуст. част.вращ. 1)	571	Selected Spd Ref (Выбор. опор. част.вращ.)	592	
		Spd Ref A Stprt (Задание опорного сигнала A для част.вращ.)	546	Jog Speed 1 (Част. вращ. в толчк. реж. 1)	556	Preset Speed 2 (Предуст. част.вращ. 2)	572	Limited Spd Ref (Ограниченная опор.част.вращ.)	593	
		Spd Ref A AnlgHi (Опор. сигнал A част.вращ., аналог. выс.)	547	Jog Speed 2 (Част. вращ. в толчк. реж. 2)	557	Preset Speed 3 (Предуст. част.вращ. 3)	573	Ramped Spd Ref (Лин.изменённая опор.част.вращ.)	594	
		Spd Ref A AnlgLo (Опор. сигнал A част.вращ., аналог. низ.)	548	MOP Reference (Уставка потенциометра с приводом от двигателя)	558	Preset Speed 4 (Предуст. част.вращ. 4)	574	Filtered Spd Ref (Фильтрованная опор.част.вращ.)	595	
Spd Ref A Mult (Задание ЧВр. A, неск.)		549	Save MOP Ref (Сохранение уставки потенциометра с приводом от двигателя)	559	Preset Speed 5 (Предуст. част.вращ. 5)	575	Speed Rate Ref (Оп.знач. скор.изм. част.вращ.)	596		
Spd Ref B Sel (Выбор опорного сигнала B для част.вращ.)		550	MOP Rate (Скорость изменения уставки потенциометра с приводом от двигателя)	560	Preset Speed 6 (Предуст. част.вращ. 6)	576	Final Speed Ref (Оконч. опор.част.вращ.)	597		
Spd Ref B Stprt (Задание опорного сигнала B для част.вращ.)		551	MOP High Limit (Потенц. с прив. от двиг., верх. предел)	561	Preset Speed 7 (Предуст. част.вращ. 7)	577				
Spd Ref B AnlgHi (Опор. сигнал B част.вращ., аналог. выс.)		552	MOP High Limit (Потенц. с прив. от двиг., нижний предел)	562	Spd Ref Filter (Фильтр опор.част.вращ.)	588				
Spd Ref B AnlgLo (Опор. сигнал B част.вращ., аналог. низ.)		553	DI ManRefSel (ЦВх выбор уставки, вручную)	563	Spd Ref Fltr BW (Ширина фильтра опор.част.вращ.)	589				
Spd Ref B Mult (Зад. ЧВр B, неск.)		554	DI ManRefSel (ЦВх, уставка, вручную, аналог.выс.ур.)	564	Spd Ref FltrGain (Усил. фильтра опор.част.вращ.)	590				
			DI ManRefAnlgLo (ЦВх, уставка, вручную, аналог.низ.ур.)	565	Spd Ref Sel Sts (Сост. выбр. опор.част.вращ.)	591				
Speed Trim (Корректировка частоты вращения)	Trim Ref A Sel (Корректир., оп. знач. A, выбор)	600	Trim Ref B Sel (Корректир., оп. знач. B, выбор)	604	TrimPct RefA Sel (Корр.карт. оп.знач.А, выбор)	608	TrimPct RefB Sel (Корр.карт. оп.знач.В, выбор)	612		
	Trim Ref A Stprt (Корректир., оп. знач. A, уставка)	601	Trim Ref B Stprt (Корректир., оп. знач. B, уставка)	605	TrimPct RefA Stprt (Корр.карт. оп.знач.А, уставка)	609	TrimPct RefB Stprt (Корр.карт. оп.знач.В, уставка)	613		
	Trim RefA AnlgHi (Корректир., оп. знач. A, аналог.выс.ур.)	602	Trim RefB AnlgHi (Корректир., оп. знач. B, аналог.выс.ур.)	606	TrimPct RefA AnHi (Корр.карт. оп.знач.А, аналог.выс.ур.)	610	TrimPct RefB AnHi (Корр.карт. оп.знач.В, аналог.выс.ур.)	614		
	Trim RefA AnlgLo (Корректир., оп. знач. A, аналог.низ.ур.)	603	Trim RefB AnlgLo (Корректир., оп. знач. B, аналог.низ.ур.)	607	TrimPct RefA AnLo (Корр.карт. оп.знач.А, аналог.низ.ур.)	611	TrimPct RefB AnLo (Корр.карт. оп.знач.В, аналог.низ.ур.)	615		
							SpdTrimPctRefSrc (Источник оп.знач.% корр. част.вращ.)	616		
							Spd Trim Source (Источник корр. част.вращ.)	617		
Компенсация скольжения/падения оборотов	Droop RPM at FLA (Снижение скорости вращения при токе полной нагрузки)	620								
	Slip RPM at FLA (Скольжение при токе полной нагрузки)	621								
	Slip Comp Gain (Усил. компенс. скольжения)	622								
	VHzSV SpdTrimReg (ВГц SV рег. корр.част.вращ.)	623								
Speed Regulator (Регулятор скорости)	Spd Options Ctrl (Управление опциями част.вращ.)	635	Speed Reg Kp (Рег. част.вращ., проп.коэф.)	645	SReg Trq Preset (Предуст. мом. рег. част.вращ.)	652	VHzSV Spd Reg Kp (Рег. част. вращ., проп.коэф., В/Гц)	663		
	Speed Reg BW (Диап. регулир. част.вращ.)	636	Speed Reg Kr (Рег. част.вращ., макс. проп.коэф.)	646	Spd Loop Damping (Демпф. контура част.вращ.)	653	VHzSV Spd Reg Ki (Рег. част. вращ., интегр.коэф., В/Гц)	664		
	SReg FB Fltr Sel (Выбор фильтра FB рег. част.вращ.)	637	Speed Reg Ki (Регулир. част.вращ., интегр.коэф.)	647	Spd Reg Int Out (Рег. част.вращ., интегр. вых.)	654				
	SReg FB FltrGain (Усил. фильтра FB рег. част.вращ.)	638	Alt Speed Reg BW (Диап. регулир. альт. част.вращ.)	648	Spd Reg Pos Lmt (Рег. част.вращ., полож. предел)	655				
	SReg FB Fltr BW (Диап. фильтра FB рег. част.вращ.)	639	Alt Speed Reg Kr (Проп.усил. рег. альт. част.вращ.)	649	Spd Reg Neg Lmt (Рег. част. вращ., отриц. предел)	656				
	Filtered SpdFdbk (Отфильтр. ОС по част.вращ.)	640	Alt Speed Reg Ki (Интегр.усил. рег. альт. част.вращ.)	650	SReg OutFltr Sel (Выбор вых. фильтра рег. част.вращ.)	657				
	Speed Error (Ошибка част.вращ.)	641	AltSpdErr FltrBW (Ширина фильтра ош. альт. част.вращ.)	651	SReg OutFltrGain (Усил. вых. фильтра рег. част.вращ.)	658				
	Servo Lock Gain (Усил. потенциометрич. блокировки)	642					SReg OutFltr BW (Ширина вых. фильтра рег. част.вращ.)	659		
	SpdReg AntiBckup (Рег. част.вращ., антибэкап)	643					SReg Power (Выход рег. част.вращ.)	660		
	Spd Err Fltr BW (Ширина фильтра ошиб.част.вращ.)	644								


Файл	Группа	Параметры				
Регулирование частоты вращения 	Speed Comp (Компенсация частоты вращения)	Speed Comp Sel (Комп. част.вращ. выбор) 665				
		Speed Comp Gain (Комп. част.вращ., усиление) 666				
		Speed Comp Out (Комп. част.вращ., выход) 667				
Регулирование момента 	Пределы момента	Pos Torque Limit (Положительный предел момента) 670				
		Neg Torque Limit (Отриц. предел момента) 671				
	Задание момента	Trq Ref A Sel (Выбор опорного сигнала А для мом.) 675	Trq Ref B Sel (Выбор опорного сигнала В для мом.) 680	Selected Trq Ref (Выбранный зад.мом.) 685	Torque Step (Шаг момента) 686	
		Trq Ref A Stpt (Задание опорного сигнала А для мом.) 676	Trq Ref B Stpt (Задание опорного сигнала В для мом.) 681		Notch Fltr Freq (Узкопол. режект. фильтр, частота) 687	
		Trq Ref A AnlgHi (Задание мом. А, аналог. выс.) 677	Trq Ref B AnlgHi (Задание мом. В, аналог. выс.) 682		Notch Fltr Atten (Узкопол. режект. фильтр, аттен.) 688	
		Trq Ref A AnlgLo (Задание мом. А, аналог. низ.) 678	Trq Ref B AnlgLo (Зад. мом. В, аналог. низ.) 683		Filtered Trq Ref (Отфильтрованный зад.мом.) 689	
		Trq Ref A Mult (Задание мом. А, неск.) 679	Trq Ref B Mult (Зад. мом. В, неск.) 684		Limited Trq Ref (Ограниченный зад.мом.) 690	
		Компенсация инерции ⁷⁵⁵	Inertia CompMode (Режим комп.инерции) 695	Inertia Acc Gain (Прир. уск. инер.) 696	Inert Comp LPFBW (Компенс.инер. LPFBW) 698	Ext Ramped Ref (Внеш. лин. оп.знач.) 700
				Inertia Dec Gain (Прир. замедл. инер.) 697	Speed Comp Out (Комп. инер., выход) 699	
	Адаптация инерции ⁷⁵⁵		InAdr LdObs Mode (Режим адап.инер. контр.нагр.) 704	Load Estimate (Ориент. нагрузка) 707	IA LdObs Delay (Адапт.инер., контр. нагр., задержка) 709	Load Observer BW (Контроллер нагрузки, диап.) 711
		Inertia Adapt BW (Диап. адапт.инер.) 705	InertiaTrqAdd (Инер. мом.доб.) 708	InertAdptFltrBW (Адапт.инер., шир.фильтра) 710		
		InertiaAdaptGain (Адапт.инер., усил.) 706				
	Компенсация трения ⁷⁵⁵	FrctnComp Mode (Режим комп. трения) 1560	FrctnComp Hyster (Гистер. комп. трения) 1562	FrctnComp Stick (Эт. комп. трения) 1564	FrctnComp Rated (Номин. комп. трения) 1566	
		FrctnComp Trig (Сраб. комп. трения) 1561	FrctnComp Time (Время комп. трения) 1563	FrctnComp Slip (Пробукс. комп. трения) 1565	FrctnComp Out (Выход комп. трения) 1567	

Файл	Группа	Параметры			
Регулирование по положению 	Положение, конфигурация/ состояние	PTP PsnRefStatus (Т-Т сост. зад.знач.плж.) 720	Psn Selected Ref (Выбр. зад.знач.плж.) 722	Psn Reg Status (Сост. рег.плж.) 724	In Pos Psn Band (Плж. положит. вх., диап.) 726
		Position Control (Регулирование по положению) 721	Psn Command (Команда плж.) 723	Zero Position (Нулевое положение) 725	In Pos Psn Band (Плж. положит. вх., длит.) 727
		Возврат в исходное положение	Homring Status (Сост. возврата в исх.полож.) 730	DI Find Home (ЦВх поиск исх.плж.) 732	Find Home Speed (Скор. поиска исх.плж.) 735
		Homring Control (Упр. возвратом в исх.полож.) 731	DI Redefine Psn (ЦВх переопр. исх.плж.) 732	Find Home Ramp (Линейн. поиска исх.плж.) 736	User Home Psn (Исх.плж. зад. польз.) 738
			DI OL Home Limit (ЦВх предел.исх.плж. при перепр.) 734		
	Монитор положения ⁷⁵⁵	PsnWatch1 Select (Монит.плж.1, выбор) 745	PsnWatch2 Select (Монит.плж.2, выбор) 748		
		PsnWatch1 DtctIn (Монит. плж.1, вх.обнаруж.) 746	PsnWatch2 DtctIn (Монит. плж.2, вх.обнаруж.) 749		
		PsnWatch1 Stpt (Монит.плж.1, уставка) 747	PsnWatch2 Stpt (Монит.плж.2, уставка) 750		
	Интерполятор	Interp Control (Управл. интерпол.) 755	Interp Psn Input (Вход полож. интерпол.) 756	Interp Psn Out (Выход плж. интерпол.) 759	
			Interp Vel Input (Вход скор. интерпол.) 757	Interp Vel Out (Выход скор. интерпол.) 760	
			Interp Trq Input (Вход мом. интерпол.) 758	Interp Trq Out (Выход мом. интерпол.) 761	
	Direct	Psn Ref Select (Выбор зад.знач.плж.) 765	Psn Direct Stpt (Плж., прямое, уставка) 766		
			Psn Direct Ref (Плж., прямое, опор.знач) 767		
	Точка-точка (Т-Т)	PTP Control (Управление Т-Т) 770	PTP Ref Sel (Выбор оп.знач. Т-Т) 775	PTP Setpoint (Уставка Т-Т) 780	PTP Fwd Vel Lmt (Предел част.вращ. вперёд Т-Т) 785
		PTP Mode (Режим Т-Т) 771	PTP Reference (Оп.знач. Т-Т) 776	PTP Accel Time (Время ускорения Т-Т) 781	PTP Rev Vel Lmt (Предел част.вращ. назад Т-Т) 786
	DI Indx Step (Индекс ЦВх, шаг) 772	PTP Feedback (ОС Т-Т) 777	PTP Decel Time (Время замедления Т-Т) 782	PTP S Curve (S-сглаживание, Т-Т) 787	
	DI Indx StepRev (Индекс ЦВх, шаг.назад) 773	PTP Ref Scale (Шкала опор.знач. Т-Т) 778	PTP Speed FwdRef (Оп.зн. вращ. вперёд Т-Т) 783	PTP Vel Override (Блокир. част.вращ. Т-Т) 788	
	DI Indx StepPrst (Индекс ЦВх, шаг.предуст.) 774	PTP Index Preset (Предуст. индекс Т-Т) 779	PTP Command (Команда Т-Т) 784	PTP EGR Mult (Т-Т эл.ред. неск.) 789	
				PTP EGR Div (Т-Т эл.ред. дел.) 790	
Контур фазовой синхронизации (КФС) ⁷⁵⁵	PLL Control (УправлениеКФС) 795	PLL Psn Ref Sel (Выбор оп.зн. плж. КФС) 799	PLL EPR Input (Вход EPR КФС) 804	PLL Enc Out (Вых. энк. КФС) 809	
	PLL Ext Spd Sel (Выбор част.вращ., внеш. КФС) 796	PLL Psn Stpt (Уставка плж. КФС) 800	PLL Rvls Input (Вход об/мин КФС) 805	PLL Enc Out Adv (Расш. вых. энк. КФС) 810	
	PLL Ext Spd Stpt (Уставка част.вращ., внеш. КФС) 797	PLL BW (Диап. КФС) 801	PLL Psn Out Fltr (Фильтр вых. плж. КФС) 806	PLL EPR Output (Выход EPR КФС) 811	
	PLL Ext SpdScale (Шкала част.вращ., внеш. КФС) 798	PLL LPFilter BW (Шир.филт. КФС) 802	PLL Speed Out (Вых. част.вращ. КФС) 807	PLL Rvls Output (Выход об/мин КФС) 812	
		PLL Virt Enc RPM (Част. вращ. вирт. энк. КФС) 803	PLL Speed OutAdv (Расш. вых. част.вращ. КФС) 808		
Электронный редуктор	Psn Ref EGR Out (Вых. эл.ред. оп.зн. плж.) 815	Psn EGR Mult (Плж. эл.ред. неск.) 816			
		Psn EGR Div (Плж. эл.ред. разн.) 817			
Смещение положения	Psn Offset 1 Sel (Смещ. плж. 1, выбор) 820	Psn Offset 2 Sel (Смещ. плж. 1, выбор) 822	Psn Offset Vel (Скор. смещ. плж.) 824		
	Psn Offset 1 (Смещ. плж. 1) 821	Psn Offset 2 (Смещ. плж. 2) 823			
Ld Psn Fdbk Scal (Шкала ОС плж. нарп.) ⁷⁵⁵	LdPsn Fdbk Mult (Неск. ОС плж. нарп.) 825	LdPsn Fdbk Div (Дел. ОС плж. нарп.) 826			
Регулировка положения	PsnNotchFltrFreq (Частота узкопол. режект. фильтра полож.) 830	Psn Error (Ошибка полож.) 835	PReg Pos Int Lmt (Пер. плж., пред.полож.инт.) 840	Spd Reg Pos Lmt (Пер.плж., част.вращ., полож. предел) 844	
	PsnNtchFltrDepth (Глубина узкопол. режект. фильтра полож.) 831	Actual Psn (Факт. плж.) 836	PReg Neg Int Lmt (Пер. плж., пред.отриц.инт.) 841	Spd Reg Neg Lmt (Пер.плж., част.вращ., отриц. предел) 845	
	Psn Out Fltr Sel (Выбор фильтра вых. плж.) 832	Psn Load Actual (Факт. нарп. плж.) ⁷⁵⁵ 837	PsnReg IntgrlOut (Пер.плж., интегр.вых.) 842	Psn Reg Droop (Пер.плж., снижение) 846	
	Psn Out FltrGain (Усил. фильтра вых. плж.) 833	Psn Reg Ki (Инт. коэф. рег.плж.) 838	PsnReg Spd Out (Пер.плж., вых.част.вр.) 843	Psn Fdbk (ОС по полож.) 847	
	Psn Out Fltr BW (Диап. фильтра вых. плж.) 834	Psn Reg Kp (Проп.коэф. рег.плж.) 839		Psn Gear Ratio (Передат.число плж.) 848	

Файл	Группа	Параметры							
Связь 	Управление связью	Port 1 Reference (Порт 1, оп.знач.)	871	Port 4 Reference (Порт 4, оп.знач.)	874	Port13 Reference (Порт 13, оп.знач.) ⁷⁵⁵	877	Drive Logic Rslt (Результ работы логических схем привода)	879
		Port 2 Reference (Порт 2, оп.знач.)	872	Port 5 Reference (Порт 5, оп.знач.)	875	Port14 Reference (Порт 14, оп.знач.)	878	DPI Ref Rslt (Результ. оп.знач. DPI)	880
		Port 3 Reference (Порт 3, оп.знач.)	873	Port 6 Reference (Порт 6, оп.знач.)	876			DPI Ref Rslt (Результ. лин.знач. DPI)	881
	Защита	Port Mask Act (Акт. маска порта)	885	Write Mask Act (Акт. маска записи)	887			DPI Ref Rslt (Результ. лог.знач. DPI)	882
		Logic Mask Act (Акт. лог. маска)	886	Write Mask Cfg (Настр. маски записи)	888			Drive Ref Rslt (Результ. оп.знач. привода)	883
								Drive Ramp Rslt (Результат разгона/замедления привода)	884
	DPI Datalinks (Каналы связи DPI)	Data In A1 (Вход данных A1)	895	Data In C1 (Вход данных C1)	899	Data Out A1 (Выход данных A1)	905	Data Out C1 (Вход данных C1)	909
		Data In A2 (Вход данных A2)	896	Data In C2 (Вход данных C2)	900	Data Out A2 (Выход данных A2)	906	Data Out C2 (Выход данных C2)	910
		Data In B1 (Вход данных B1)	897	Data In D1 (Вход данных D1)	901	Data Out B1 (Выход данных B1)	907	Data Out D1 (Выход данных D1)	911
		Data In B2 (Вход данных B2)	898	Data In D2 (Вход данных D2)	902	Data Out B2 (Выход данных B2)	908	Data Out D2 (Выход данных D2)	912
	Обладатели прав	Stop Owner (Обладатель прав на команду останова)	919	Jog Owner (Обладатель прав на команду толчковой подачи)	921	Clear Flt Owner (Обладатель прав на сброс ошибок)	923	Ref Select Owner (Обладатель прав на переключение в ручной режим)	925
		Start Owner (Обладатель прав на команду пуска)	920	Dir Owner (Обладатель прав на команду направления)	922	Manual Owner (Обладатель прав на переключение в ручной режим)	924		
	Диагностика 	Состояние	Speed Ref Source (Источник опорного сигнала скорости)	930	Drive Status 1 (Состояние привода 1)	935	IGBT Temp Pct (Темп. IGBT %)	941	At Limit Status (Сост. пред.)
Last StartSource (Источник последнего запуска)			931	Drive Status 2 (Состояние привода 2)	936	IGBT Temp C (Темп. IGBT град.)	942	Safety Port Sts (Сост. порта защ.)	946
Last Stop Source (Причина последнего останова)			932	Condition Sts 1 (Условие, сост. 1)	937	Drive Temp Pct (Темп. привода %)	943		
Start Inhibits (Запреты на пуск)			933	Drive OL Count (Счётчик перегрузок привода)	940	Drive Temp C (Темп. привода, град)	944		
Last StrtInhibit (Запрет последнего пуска)			934						
Текст ошибки/аварийного сигнала		Minor Flt Cfg (Конфиг. незначит. ошибки)	950	Status1 at Fault (Сост. 1 при обнар. ошибки)	954	Alarm Status A (Сост. ав.сигн. А)	959	AlarmA at Fault (Аварийный сигнал А при обнаружении ошибки)	962
		Last Fault Code (Код последней ошибки)	951	Status2 at Fault (Сост. 2 при обнар. ошибки)	955	Alarm Status B (Сост. ав.сигн. В)	960	AlarmB at Fault (Аварийный сигнал В при обнаружении ошибки)	963
		Fault Status A (Сост. ошибки А)	952	Fault Frequency (Частота при обнаружении ошибки)	956	Type 2 Alarms (Ав.сигн. 2-го типа)	961		
		Fault Status B (Сост. ошибки В)	953	Fault Amps (Ток при обнаружении ошибки)	957				
				Fault Bus Volts (Напряжение на шине при обнаружении ошибки)	958				
Контрольные точки		Testpoint Sel 1 (Выбор контр. точки 1)	970	Testpoint Sel 2 (Выбор контр. точки 2)	974	Testpoint Sel 3 (Выбор контр. точки 3)	978	Testpoint Sel 4 (Выбор контр. точки 4)	982
		Testpoint Fval 1 (Контр.точка, Fval 1)	971	Testpoint Fval 2 (Контр.точка, Fval 2)	975	Testpoint Fval 3 (Контр.точка, Fval 3)	979	Testpoint Fval 4 (Контр.точка, Fval 4)	983
		Testpoint Lval 1 (Контр.точка, Lval 1)	972	Testpoint Lval 2 (Контр.точка, Lval 2)	976	Testpoint Lval 3 (Контр.точка, Lval 3)	980	Testpoint Lval 4 (Контр.точка, Lval 4)	984
Peak Detection (Обнаружение пиков) ⁷⁵⁵		PkDtct Stpt Real (Обнр. пиков, зад.зн. ДЧ)	1035	PkDtct1PresetSel (Обнр. пик.1, выб.предуст.)	1038	PeakDetect1 Out (Обнар.пик.1 вых.)	1041	Peak2 Cfg (Настр. пика 2)	1044
	PkDtct Stpt DInt (Обнр. пиков, зад.зн. ЦЧ)	1036	Peak1 Cfg (Настр. пика 1)	1039	PkDtct2 In Sel (Обнр.пик.2 вх. выб.)	1042	Peak 2 Change (Измен. пика 2)	1045	
	PkDtct1 In Sel (Обнр.пик.1 вх. выб.)	1037	Peak 1 Change (Измен. пика 1)	1040	PkDtct2PresetSel (Обнр. пик.1, выб.предуст.)	1043	PeakDetect2 Out (Обнар.пик.2 вых.)	1046	

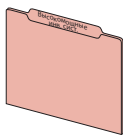
Файл	Группа	Параметры		Параметры		Параметры			
Приложения 	Process PID (Технологический ПИД-регулятор)	PID Cfg (Настр. ПИД)	1065	PID Fdbk Sel (Выб. ОС ПИД)	1072	PID Output Sel (Выбор вых. ПИД)	1079	PID Prop Gain (Проп. усил. ПИД)	1086
		PID Control (Управление ПИД)	1066	PID Fdbk AnlgHi (ОС ПИД, аналог. выс.)	1073	PID Output Mult (Неск. вых. ПИД)	1080	PID Int Time (Внут. время ПИД)	1087
		PID Ref Sel (Выб. оп. знач. ПИД)	1067	PID Fdbk AnlgLo (ОС ПИД, аналог. низ.)	1074	PID Upper Limit (Верх. предел ПИД)	1081	PID Deriv Time (Время извл. ПИД)	1088
		PID Ref AnlgHi (Оп. знач. ПИД, аналог. выс.)	1068	PID FBLoss SpSel (Потеря ОС ПИД, выбор част. вр.)	1075	PID Lower Limit (Ниж. предел ПИД)	1082	PID Status (Сост. ПИД)	1089
		PID Ref AnlgLo (Оп. знач. ПИД, аналог. низ.)	1069	PID FBLoss TgSel (Потеря ОС ПИД, выбор мом.)	1076	PID Deadband (Мёртвая зона ПИД)	1083	PID Ref Meter (Счётчик оп. знач. ПИД)	1090
		PID Setpoint (Уставка ПИД)	1070	PID Fdbk (ОС ПИД)	1077	PID LP Filter BW (Шир. фильтра LP ПИД)	1084	PID Fdbk Mult (Счётчик ОС ПИД)	1091
		PID Ref Mult (Оп. знач. ПИД, неск.)	1071	PID Fdbk Mult (ОС ПИД, неск.)	1078	PID Preload (Предзагрузка ПИД)	1085	PID Error Meter (Счётчик ошибок ПИД)	1092
								PID Output Meter (Счётчик вых. ПИД)	1093
	Torque Prove (Контроль момента для кранов, лебедок) ⁷⁵⁵	Trq Prove Cfg (Конфиг. проверки мом.)	1100	Trq Lmt SlewRate (Скор. умен. пред. тока)	1104	Brk Release Time (Время отпуск. торм.)	1107	Float Tolerance (Допуск плав. точки)	1111
		Trq Prove Setup (Настр. проверки мом.)	1101	Speed Dev Band (Диап. отклон. част. вращ.)	1105	Brk Set Time (Время вкл. торм.)	1108	MicroPsnScalePct (% шк. микрополож.)	1112
		DI FloatMicroPsn (ЦВх плав. микро плж.)	1102	SpdBand Intgrtr (Интегратор диап. част. вращ.)	1106	Brk Alarm Travel (Ход ав. сигн. торм.)	1109	ZeroSpdFloatTime (Резерв врем. нул. част. вращ.)	1113
		Trq Prove Status (Сост. проверки мом.)	1103			Brk Slip Count (Счётчик пробукс. торм.)	1110	Brake Test Torq (Момент проверки тормозов) ⁷⁵⁵	1114
	Fibers Function (Намотка волокна)	Fiber Control (Упр. оптоволоконном)	1120	Traverse Inc (Период повышения частоты)	1123	P Jump (П-образное увеличение скорости)	1126	DI Fiber SyncEna (ЦВх вкл. синхр. оптоволоконна)	1129
		Fiber Status (Состояние оптоволоконна)	1121	Traverse Dec (Период понижения частоты)	1124			DI Fiber TravDis (ЦВх оптовол., длина перемещ.)	1130
		Sync Time (Время синхронизации)	1122	Max Traverse (Максимальное отклонение)	1125				
	Adjustable Voltage (Независимая регулировка напряжения и частоты для двигателей применений)	Adj Vltg Config (Конфиг. рег. напряж.)	1131	Adj Vltg TrimSel (Пер. напряж., выб. корп.)	1136	Adj Vltg Preset1 (Предуст. 1 рег. напряж.)	1142	Adj Vltg RefMult (Неск. по. знач. рег. напряж.)	1149
		Adj Vltg Select (Выбор. рег. напряж.)	1133	Adj Vltg Trim Hi (Рег. напряж., корр. знач. выс. ур.)	1137	Adj Vltg Preset2 (Предуст. 2 рег. напряж.)	1143	Adj Vltg Scurve (Пер. напр., кривая сглаж.)	1150
		Adj Vltg Ref Hi (Рег. напряж., оп. знач. выс. ур.)	1134	Adj Vltg Trim Lo (Рег. напряж., корр. знач. низ. ур.)	1138	Adj Vltg Preset3 (Предуст. 3 рег. напряж.)	1144	Adj Vltg TrimPct (Рег. напр., % корп.)	1151
		Adj Vltg Ref Lo (Рег. напряж., оп. знач. низ. ур.)	1135	Adj Vltg Command (Команда рег. напряж.)	1139	Adj Vltg Preset4 (Предуст. 4 рег. напряж.)	1145	Min Adj Voltage (Мин. рег. напряж.)	1152
				Adj Vltg AccTime (Время уск. рег. напряж.)	1140	Adj Vltg Preset5 (Предуст. 5 рег. напряж.)	1146	Dead Time Comp (Комп. простая машины)	1153
				Adj Vltg DecTime (Время замед. рег. напряж.)	1141	Adj Vltg Preset6 (Предуст. 6 рег. напряж.)	1147	DC Offset Ctrl (Упр. смещ. пост. тока)	1154
						Adj Vltg Preset7 (Предуст. 7 рег. напряж.)	1148		

Файл	Группа	Параметры								
Приложения 	Станок-качалка	Rod Speed (Част.вращ. вала)	1165	TorqAlarm Action (Действие при ав.сигн. мом.)	1168	Total Gear Ratio (Общ. передат. число)	1174	Gearbox Limit (Преден редуктора)	1181	
		Rod Torque (Крут.мом. вала)	1166	TorqAlarm Config (Конфиг. ав.сигн. мом.)	1169	Max Rod Speed (Макс. част.вращ. вала)	1175	Gearbox Rating (Номинал редуктора)	1182	
		Rod Speed Cmd (Команда част.вращ. вала)	1167	TorqAlarm Dwell (Длит. ав.сигн. мом.)	1170	Max Rod Torque (Макс. крут. мом. вала)	1176	Gearbox Ratio (Перед. отнош.)	1183	
				TorqAlarm Level (Уровень ав.сигн. мом.)	1171	Min Rod Speed (Мин. част.вращ. вала)	1177	Gearbox Sheave (Шкив редуктора)	1184	
				TorqAlm Timeout (Время ож. ав.сигн. мом.)	1172	Motor Sheave (Шкив двиг.)	1178			
				TorqAlarm TOActn (Действие при ав.сигн. мом.)	1173	OilWell Pump Cfg (Конфиг. насоса маслосб.)	1179			
						PCP Pump Sheave (Шкив насоса PCP)	1180			
		Pump Off (Защитное отключение насоса)	Pump Off Config (Конфиг. откачки)	1187	Pump Cycle Store (Хран. цикл. откач.)	1192	Pct Cycle Torque (Момент цикл. %)	1198	Pump Off Count (Счётчик откачки)	1203
			Pump Off Setup (Настр. откачки)	1188	Set Top ofStroke (Зад. верх.пр. хода поршня)	1193	Pct Lift Torque (Момент подъёма %)	1199	PumpOff SleepCnt (Сч. до выкл.насоса)	1204
			Pump Off Action (Действие при откачке)	1189	Torque Setpoint (Уставка момента)	1194	Pct Drop Torque (Момент опуск. %)	1200	Day Stroke Count (Счётчик тактов за сутки)	1205
	Pump Off Control (Управление откачкой)	1190	Pump Off Level (Уровень откачки)	1195	Stroke Pos Count (Счётчик тактов положит.)	1201	DI PumpOff Disbl (Деакт. ЦВх выкл.нас.)	1206		
	Pump Off Status (Состояние откачки)	1191	Pump Off Speed (Скорость откачки)	1196	Stroke Per Min (Тактов в мин.)	1202	Pump OffSleepLvl (Уровень сп.р.выкл.насоса)	1207		
			Pump Off Time (Время откачки)	1197						
Профилирование ⁷⁵⁵	Profile Status (Состояние профиля)	1210	DI Vel Override (Блокир. част.вращ. ЦВх)	1221	Step 1...16 Type (Шар 1...16 Тип)	1230, 1240, 1250...1380				
	Units Traveled (Ед. перемещ.).	1212	DI StrtStep Sel0 (ЦВх шаг зап., вар.0)	1222	Step 1...16 Velocity (Шар 1...16 Част.вращ.)	1231, 1241, 1251...1381				
	Profile Command (Команда профиля)	1213	DI StrtStep Sel1 (ЦВх шаг зап., вар.1)	1223	Step 1...16 Accel (Шар 1...16 Ускор.)	1232, 1242, 1252...1382				
	Counts Per Unit (Сч. на ед.)	1215	DI StrtStep Sel2 (ЦВх шаг зап., вар.2)	1224	Step 1...16 Decel (Шар 1...16 Замед.)	1233, 1243, 1253...1383				
	ProfVel Override (Блокир. скор.проф.)	1216	DI StrtStep Sel3 (ЦВх шаг зап., вар.3)	1225	Step 1...16 Value (Шар 1...16 Значение)	1234, 1244, 1254...1384				
	Prof DI Invert (Инв. ЦВх проф.)	1217	DI StrtStep Sel4 (ЦВх шаг зап., вар.4)	1226	Step 1...16 Dwell (Шар 1...16 Длит.)	1235, 1245, 1255...1385				
	DI Hold Step (Удерж. ЦВх, шаг)	1218			Step 1...16 Batch (Шар 1...16 Пакет)	1236, 1246, 1256...1386				
	DI Abort Step (Отм. ЦВх, шаг)	1219			Step 1...16 Next (Шар 1...16 Далее)	1237, 1247, 1257...1387				
	DI Abort Step (Отм. ЦВх, проф.)	1220			Step 1...16 Action (Шар 1...16 Действие)	1238, 1248, 1258...1388				
					Step 1...16 Dig In (Шар 1...16 Циф.вх.)	1239, 1249, 1259...1389				
	Camming (Электронный кулачок) ⁷⁵⁵	PCAM Control (Управление PCAM)	1390	PCAM Span X (Диап. PCAM X)	1396	PCAM Main Pt X 0...15 (Гл. точка PCAM X 0...15)	1407, 1409, 1411...1437			
		PCAM Mode (Режим PCAM)	1391	PCAM Scale X (Шкала PCAM X)	1397	PCAM Main Pt Y 0...15 (Гл. точка PCAM Y 0...15)	1408, 1410, 1412...1438			
PCAM Psn Select (Выбор плж. PCAM)		1392	PCAM Span Y (Диап. PCAM Y)	1398	PCAM Aux EndPnt (Вспом. конеч. точка PCAM)	1439				
PCAM Psn Strpt (Уставка плж. PCAM)		1393	PCAM ScaleY Sel (Выбор шкалы Y PCAM)	1399	PCAM Aux Types (Вспом. типы PCAM)	1440				
PCAM Psn Ofst (Смещ. плж. PCAM)		1394	PCAM ScaleYSetPt (Уставка шкалы Y PCAM)	1400	PCAM Aux Pt X 1...15 (Вспом. точка PCAM X 0...15)	1441, 1443, 1445...1469				
PCAM PsnOfst Eps (Смещ. плж. PCAM Eps)		1395	PCAM VelScaleSel (Выб. шкалы скор. PCAM)	1401	PCAM Aux Pt Y 1...15 (Вспом. точка PCAM Y 0...15)	1442, 1444, 1446...1470				
			PCAM VelScaleSP (Уст. шк.скор. PCAM)	1402	PCAM Status (Сост. PCAM)	1471				
			PCAM Slope Begin (Начало наклона PCAM)	1403	PCAM Vel Out (Вых.част.вращ. PCAM)	1472				
			PCAM Slope End (Конец наклона PCAM)	1404	PCAM Psn Out (Выход плж. PCAM)	1473				
			PCAM Main EndPnt (Гл. конеч. точка PCAM)	1405	DI PCAM Start (ЦВх запуск PCAM)	1474				
			PCAM Main Types (Глав. типы PCAM)	1406						
Позиционирование роликов		Roll Psn Config (Конфиг. плж. качения)	1500	Roll Psn Preset (Предуст. плж. качения)	1504	RP Rvls Input (Вход об/мин RP)	1507	RP Unit Scale (Шкала ед. RP)	1510	
		Roll Psn Status (Сост. плж. качения)	1501	Roll Psn Offset (Смещ. плж. кач.)	1505	RP Rvls Output (Выход об/мин RP)	1508	RP Psn Output (Выход плж. RP)	1511	
		RP Psn Fdbk Strpt (Зад.знач. ОС по плж., RP)	1502	RP EPR Input (Вход EPR RP)	1506	RP Unwind (Размат. RP)	1509	RP Unit Out (Вых. ед. RP)	1512	
		RP Psn Fdbk Sel (Выбор ОС по плж., RP)	1503							

Файл	Группа	Параметры								
Приложения 	Усиление момента	PsnTrqBst Ctrl (Упр. усил.мом.плж.)	1515	PsnTrqBst Ps X1 (Усил. мом.плж., плж. X1)	1520	PsnTrqBst Trq Y2 (Усил. мом.плж., мом. Y2)	1525	PsnTrqBst TrqOut (Вых. мом. усил.мом.плж.)	1528	
		PsnTrqBst Sts (Сост. усил.мом.плж.)	1516	PsnTrqBst Ps X2 (Усил. мом.плж., плж. X2)	1521	PsnTrqBst Trq Y3 (Усил. мом.плж., мом. Y3)	1526			
		PsnTrqBst RefSel (Выб. оп.знач. усил.мом.плж.)	1517	PsnTrqBst Ps X3 (Усил. мом.плж., плж. X3)	1522	PsnTrqBst Trq Y4 (Усил. мом.плж., мом. Y4)	1527			
		PsnTrqBstPsnOfst (Смещ. плж.усил.мом.плж.)	1518	PsnTrqBst Ps X4 (Усил. мом.плж., плж. X4)	1523					
		PsnTrqBst RefSel (Сч. UNW, усил.мом.плж.)	1519	PsnTrqBst Ps X5 (Усил. мом.плж., плж. X5)	1524					
		Ориентация вала (ОВ)	SO Config (Настр. ОВ)	1580	SO EPR Input (Вход EPR ОВ)	1584	SO Unit Scale (Шкала ед. ОВ)	1588	SO Accel Time (Время ускорения ОВ)	1591
			SO Status (Сост. ОВ)	1581	SO Rvls Input (Вход об/мин ОВ)	1585	SO Position Out (Вых. полож. ОВ)	1589	SO Decel Time (Время замедления ОВ)	1592
			SO Setpoint (Уставка ОВ)	1582	SO Rvls Output (Выход об/мин ОВ)	1586	SO Unit Out (Вых. ед. ОВ)	1590	SO Fwd Vel Lmt (Предел част.вращ. вперед ОВ)	1593
			SO Offset (Смещение ОВ)	1583	SO Cnts per Rvls (Кол-во ОВ на обор.)	1587			SO Rev Vel Lmt (Предел част.вращ. назад ОВ)	1594
	Компенсация Id		Id Comp Enbl (Акт. комп. Id)	1600	Id Comp Mtrng 1 (Комп. Id, двиг. 1)	1601	Id Comp Regen 1 (Комп. Id, дин.торм. 1)	1613		
				IdCompMtrng 1 Iq (Комп. Id, двиг. 1 Iq)	1602	IdCompRegen 1 Iq (Комп. Id, дин.торм. 1 Iq)	1614			
				Id Comp Mtrng 2 (Комп. Id, двиг. 2)	1603	Id Comp Regen 2 (Комп. Id, дин.торм. 2)	1615			
				IdCompMtrng 2 Iq (Комп. Id, двиг. 2 Iq)	1604	IdCompRegen 2 Iq (Комп. Id, дин.торм. 2 Iq)	1616			
				Id Comp Mtrng 3 (Комп. Id, двиг. 3)	1605	Id Comp Regen 3 (Комп. Id, дин.торм. 3)	1617			
				IdCompMtrng 3 Iq (Комп. Id, двиг. 3 Iq)	1606	IdCompRegen 3 Iq (Комп. Id, дин.торм. 3 Iq)	1618			
				Id Comp Mtrng 4 (Комп. Id, двиг. 4)	1607	Id Comp Regen 4 (Комп. Id, дин.торм. 4)	1619			
				IdCompMtrng 4 Iq (Комп. Id, двиг. 4 Iq)	1608	IdCompRegen 4 Iq (Комп. Id, дин.торм. 4 Iq)	1620			
				Id Comp Mtrng 5 (Комп. Id, двиг. 5)	1609	Id Comp Regen 5 (Комп. Id, дин.торм. 5)	1621			
				IdCompMtrng 5 Iq (Комп. Id, двиг. 5 Iq)	1610	IdCompRegen 5 Iq (Комп. Id, дин.торм. 5 Iq)	1622			
				Id Comp Mtrng 6 (Комп. Id, двиг. 6)	1611	Id Comp Regen 6 (Комп. Id, дин.торм. 6)	1623			
				IdCompMtrng 6 Iq (Комп. Id, двиг. 6 Iq)	1612	IdCompRegen 6 Iq (Комп. Id, дин.торм. 6 Iq)	1624			

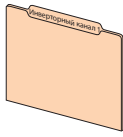
Общие настройки инвертора

Описания параметров начинаются на [с. 202](#).

Файл	Группа	Параметры						
 Общие настройки инвертора	Номиналы системы	Sys Rated Amps (Ном. ток системы)	1	Sys Rated Volts (Ном. напряж. сист.)	2	I1 Rated Amps (Ном. ток инв.1)	3	
	Состояние	Online Status (Сост. Online)	10	Fault Status (Сост. ошибки)	12	Alarm Status (Сост. подачи ав.сигн.)	13	
	Измерения	Ground Current (Ток заземления)	18					
	Контрольные точки	Testpoint Sel 1 (Выбор контр. точки 1)	30	Testpoint Sel 2 (Выбор контр. точки 2)	32	Testpoint Val 1 (Контр.точка, знач. 1)	31	Testpoint Val 2 (Контр.точка, знач. 2)


Inverter (Инвертер) 1

Описания параметров начинаются на [с. 204](#).

Файл	Группа	Параметры							
 Inverter (Инвертер) 1	Состояние	I1 Fault Status (Сост. ошибки инв.1)	105	I1 Alarm Status (Сост. ав. сигн. инв.1)	107				
	Измерения	I1 U Phase Curr (Ток фазы U, инв.1)	115	I1 Gnd Current (Ток заземл. инв.1)	118	I1 Heatsink Temp (Темп. радиат. инв.1)	120	I1 HSFan Speed (Скор. вент.рад. инв.1)	124
		I1 V Phase Curr (Ток фазы V, инв.1)	116	I1 DC Bus Volt (Напряж. на шине пост. тока, инв.1)	119	I1 IGBT Temp (Темп. IGBT инв.1)	121	I1 InFan 1 Speed (Скор. вент.инв. 1, инв.1)	125
		I1 W Phase Curr (Ток фазы W, инв.1)	117				I1 InFan 2 Speed (Скор. вент.инв. 1, инв.1)	126	
	Профилактическое обслуживание	I1 PredMainReset (Сброс гл. предуст. инв.1)	127	I1 HSFanElpsdLif (Время нараб. вент.рад. инв.1)	128	I1 InFanElpsdLif (Время нараб. вент.инв. инв.1)	129		
Контрольные точки	I1 Testpt Sel 1 (Выб. конт.точки 1, инв.1)	140	I1 Testpt Sel 2 (Выб. конт.точки 2, инв.1)	142	I1 Testpt Val 1 (Знач. конт.точки 1, инв.1)	141	I1 Testpt Val 2 (Знач. конт.точки 2, инв.1)	143	

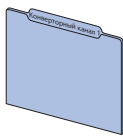
Общие настройки конвертора

Описания параметров начинаются на [с. 207](#).

Файл	Группа	Параметры						
 Общие настройки конвертора	Номиналы системы	Sys Rated Amps (Ном. ток системы)	1	Sys Rated Volts (Ном. напряж. сист.)	2	C1 Rated Amps (Ном. ток C1)	3	
	Состояние	Online Status (Сост. Online)	10	Fault Status (Сост. ошибки)	12	Alarm Status (Сост. подачи ав.сигн.)	13	
	Конфигурация	Gnd Cur Flt Lvl (Ур. фильт. тока заземл.)	16					
	Измерения	L1 Phase Curr (Ток фазы L1)	20	Heatsink Temp (Темп. радиат.)	23	SCR Temp (Темп. тринист.)	24	
		L2 Phase Curr (Ток фазы L2)	21	Gate Board Temp (Темп. платы вентиляей-формирователей)	25			
Контрольные точки	Testpoint Sel 1 (Выбор контр. точки 1)	30	Testpoint Sel 2 (Выбор контр. точки 2)	32	Testpoint Val 1 (Контр.точка, знач. 1)	31	Testpoint Val 2 (Контр.точка, знач. 2)	33

Converter (Конвертор)1

Описания параметров начинаются на [с. 210](#).


Файл	Группа	Параметры							
Converter (Конвертор)1 	Состояние	C1 Fault Status1 (Сост. 1 при обнаружении ошибки кнв.1)	105	C1 Fault Status2 (Сост. 1 при обнаружении ошибки кнв.2)	106	C1 Alarm Status1 (Сост. 1 при ав. сигнале кнв.1)	107		
	Измерения	C1 L1 Phase Curr (кнв.1, ток фазы L1)	115	C1 Gnd Current (Ток заземл. кнв.1)	118	C1 Heatsink Temp (Темп. радиат. кнв.1)	120	C1 AC Line Freq (Част. линии AC, кнв.1)	123
		C1 L2 Phase Curr (кнв.1, ток фазы L2)	116	C1 DC Bus Volt (Напряж. на шине пост. тока, кнв.1)	119	C1 SCR Temp (Темп. тринист., кнв.1)	121	C1 L12 Line Volt (Напр. линии L12, кнв.1)	125
		C1 L3 Phase Curr (кнв.1, ток фазы L3)	117			C1 GateBoardTemp (Кнв.1, темп. платы вент.форм.)	122	C1 L23 Line Volt (Напр. линии L23, кнв.1)	126
	Профилактическое обслуживание	C1 PredMainReset (Сброс гл. предуст. кнв.1)	137	C1 CbFanElpsdLif (Кнв.1 время наработки вент. каб)	138			C1 L31 Line Volt (Напр. линии L31, кнв.1)	127
Контрольные точки	C1 Testpt Sel 1 (Выб. конт.точки 1, кнв.1)	140	C1 Testpt Sel 2 (Выб. конт.точки 2, кнв.1)	142					
	C1 Testpt Val 1 (Знач. конт.точки 1, кнв.1)	141	C1 Testpt Val 2 (Знач. конт.точки 2, кнв.1)	143					

Организация параметров дополнительных модулей

Параметры дополнительного модуля доступны при условии, что такой модуль установлен в ведущем приводе. Для просмотра и редактирования параметров дополнительного модуля выберите номер порта устройства, к которому вы хотите получить доступ из окна состояния.

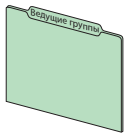
Модули ввода-вывода

Описания параметров начинаются на [с. 213](#).

Файл	Группа	Параметры		
Ведущие группы	Дискретные входы	Dig In Sts	1 Dig In Filt Mask	
			2 Dig In Filt	
	Digital Outputs	Dig Out Sts	5 R00 Sel	
		Dig Out Invert	6 R00 Level Sel	
		Dig Out Setpoint	7 R00 Level	
			10 R01 Sel	
			11 T00 Sel	
			12 R01 Level Sel	
			13 T00 Level Sel	
			14 R01 Level	
			15 T00 Level	
			20 R01 Level CmpSts	
			21 T01 Level Sel	
			22 T01 On Time	
			22 T01 Off Time	
			23 R01 Level CmpSts	
			23 T00 Level CmpSts	
	24 R01 On Time			
	24 T00 On Time			
	25 R01 Off Time			
	25 T00 Off Time			
	40 PTC Cfg	41 PTC Sts	42 PTC Raw Value	
Аналоговые входы	Anlg In Type	45 Anlg In0 Value	50 Anlg In1 Value	
	Anlg In Sqrt	46 Anlg In0 Hi	51 Anlg In1 Hi	
	Anlg In Loss Sts	47 Anlg In0 Lo	52 Anlg In1 Lo	
		Anlg In0 LssActn	53 Anlg In1 LssActn	
		Anlg In0 Raw Val	54 Anlg In1 Raw Val	
		Anlg In0 Filt Gn	55 Anlg In1 Filt Gn	
		Anlg In0 Filt BW	56 Anlg In1 Filt BW	
	Аналоговые выходы	Anlg Out Type	70 Anlg Out0 Sel	75 Anlg Out1 Sel
Anlg Out Abs		71 Anlg Out0 Stpt	76 Anlg Out1 Stpt	
		Anlg Out0 Data	77 Anlg Out1 Data	
		Anlg Out0 DataHi	78 Anlg Out1 DataHi	
		Anlg Out0 DataLo	79 Anlg Out1 DataLo	
		Anlg Out0 Hi	80 Anlg Out1 Hi	
		Anlg Out0 Lo	81 Anlg Out1 Lo	
		Anlg Out0 Val	82 Anlg Out1 Val	
Профилактическое обслуживание		PredMaint Sts	99 R00 Load Type	100 R01 Load Type
			R00 Load Amps	101 R01 Load Amps
	R00 TotalLife		102 R01 TotalLife	
	R00 ElapsedLife		103 R01 ElapsedLife	
	R00 RemainLife		104 R01 RemainLife	
	R00 LifeEvtLvl		105 R01 LifeEvtLvl	
	R00 LifeEvtActn		106 R01 LifeEvtActn	

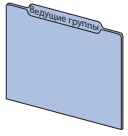
Модуль контроля безопасной частоты вращения

Описания параметров начинаются на [с. 224](#).

Файл	Группа	Параметры		Параметры		Параметры				
Ведущие группы 	Защита	Password (Пароль)	1	Reset Defaults (Сброс на значения по умолчанию)	7	Password Command (Команда пароля)	17	Config Flt Code (Код конфигурации ошибки)	70	
		Lock State (Состояние блокировки)	5	Signature ID (Идент. подпись)	10	Security Code (Защитный код)	18			
		Operating Mode (Рабочий режим)	6	New Password (Новый пароль)	13	Vendor Password (Пароль поставщика)	19			
	Общее	Cascaded Config (Каскадная конфигурация)	20	Reset Type (Тип сброса)	22	SS Out Mode (Режим вых. SS)	72			
		Safety Mode (Безопасный режим)	21	OverSpd Response (Отклик превыш. част.вращ.)	24	SLS Out Mode (Режим вых. SLS)	73			
	Обратная связь	Fbk Mode (Режим ОС)	27	Fbk 1 Type (ОС 1, тип)	28	Fbk 2 Units (ОС 2, ед.изм.)	34	Fbk Speed Ratio (Коэф. ОС по част.вращ.)	39	
			Fbk 1 Units (ОС 1, ед.изм.)	29	Fbk 2 Polarity (ОС 2, полярность)	35	Fbk Speed Tol (Допуск. ОС по част.вращ.)	40		
			Fbk 1 Polarity (ОС 1, полярность)	30	Fdk 2 Resolution (ОС 2, разрешение)	36	Fbk Pos Tol (Допуск. ОС по плж.)	41		
			Fdk 1 Resolution (ОС 1, разрешение)	31	Fbk 1 Volt Mon (Контроль ОС 2 по напряж.)	37	Direction Mon (Контроль направл.)	42		
			Fbk 1 Volt Mon (Контроль ОС 1 по напряж.)	32	Fbk 2 Speed (ОС 2 по част.вращ.)	38	Direction Tol (Допуск направл.)	43		
			Fbk 1 Speed (ОС 1, част.вращ.)	33						
Stop (Останов)	Safe Stop Input (Вход безопасной остановки)	44	Stop Mon Delay (Задержка контр. останова)	46	Standstill Speed (Част.вращ. при полной остановке)	48	Decel Ref Speed (Оп.част.вращ., замедл.)	50		
	Safe Stop Type (Тип безопасной остановки)	45	Max Stop Time (Макс. время остановки)	47	Standstill Pos (Полож. при полной остановке)	49	Stop Decel Tol (Допуст. замед. остан.)	51		
Ограниченная скорость	Lim Speed Input (Вход огр.част.вращ.)	52	Enable SW Input (Вход актив. SW)	54	Safe Speed Limit (Ограничение безоп. част. вращ.)	55	Speed Hysteresis (Гистер. част.вращ.)	56		
	LimSpd Mon Delay (Задержка контроля огр. част.вращ.)	53								
Управление дверями	Door Out Type (Тип вых. двер.)	57	DM Input (Вход DM)	58	Lock Mon Enable (Актив. блокир. контроля)	59	Door Out Mode (Режим вых. двер.)	74		
					Lock Mon Input (Вход блокир. контроля)	60				
Макс. скорость	Max Speed Enable (Актив. макс. част.вращ.)	61	Max Spd Stop Typ (Тип остан. макс.част.вращ.)	63	Safe Accel Limit (Ограничение безоп. ускор.)	65				
	Safe Max Speed (Макс. безоп. част. вращ.)	62	Max Accel Enable (Актив. макс. ускор.)	64	Max Acc Stop Typ (Тип остан. макс.ускор.)	66				
Faults (Ошибки)	Fault Status (Сост. ошибки)	67	Guard Status (Сост. защиты)	68	IO Diag Status (Сост. диаг. вх/вых)	69	Config Flt Code (Код конфигурации ошибки)	70		

Модуль для одного инкрементального энкодера

Описания параметров начинаются на [с. 237](#).

Файл	Группа	Параметры		Параметры		Параметры			
Ведущие группы 	Н/Д	Encoder Cfg (Конфиг. энкодера)	1	Fdbk Loss Cfg (Конфиг. потери ОС)	3	Encoder Status (Сост. энкодера)	5	Phase Loss Count (Счётчик потерь фазы)	7
		Encoder PPR (Кол-во импульсов энк. за оборот)	2	Encoder Feedback (ОС энкодера)	4	Error Status (Сост. ошибки)	6	Quad Loss Count (Счётчик потерь квад.)	8

Модуль для двух инкрементальных энкодеров

Описания параметров начинаются на [с. 239](#).

Файл	Группа	Параметры								
	Энкодер 0	Enc 0 Cfg (Конфиг. энк. 0)	1	Enc 0 FB Lss Cfg (Конфиг. потеря ОС, энк.0)	3	Enc 0 Sts (Сост. энк.0)	5	Enc 0 PhsLss Cnt (Счётчик потеря фазы энк.0)	7	
		Enc 0 PPR (PPR энк. 0)	2	Enc 0 FB (ОС энкод.0)	4	Enc 0 Error Sts (Сост. ош. энк.0)	6	Enc 0 QuadLssCnt (Сч. потеря квад. энк.0)	8	
		Энкодер 1	Enc 1 Cfg (Конфиг. энк. 1)	11	Enc 1 FB Lss Cfg (Конфиг. потеря ОС, энк.1)	13	Enc 1 Sts (Сост. энк.1)	15	Enc 1 PhsLss Cnt (Счётчик потеря фазы энк.1)	17
		Enc 1 PPR (PPR энк. 1)	12	Enc 1 FB (ОС энкод.1)	14	Enc 1 Error Sts (Сост. ош. энк.1)	16	Enc 1 QuadLssCnt (Сч. потеря квад. энк.1)	18	
	Homing Cfg (Конфиг. возвр. в исх.плж.)	Homing Cfg (Конфиг. возвр. в исх.плж.)	20							
	Состояние модуля	Module Sts (Сост. модуля)	21							

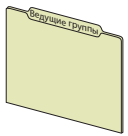
Модуль универсальной платы обратной связи

Описания параметров начинаются на [с. 244](#).

Файл	Группа	Параметры							
	Модуль	Module Sts (Сост. модуля)	1						
		Module Err Reset (Сброс ош. модуля)	2						
	Обратная связь 0	FBO Position (Положение ОС0)	5	FBO Cfg (Конфиг. ОС0)	8	FBO Inc Cfg (Конфиг. инкр. ОС0)	16	FBO SSI Turns (Обор. SSI ОС0)	22
		FBO Device Sel (Выбор устройства ОС0)	6	FBO Loss Cfg (Конфиг. потери ОС0)	9	FBO Inc Sts (Сост. инкр. ОС0)	17	FBO Lin CPR (ОС0, лин. CPR)	25
		FBO Identify (Идент.ОС0)	7	FBO Sts (Сост. ОС0)	10	FBO SSI Cfg (Конфиг. SSI ОС0)	20	FBO Lin Upd Rate (ОС0, скор. лин. обнов.)	26
				FBO IncAndSC PPR (Имп./об. инкр. и SC ОС0)	15	FBO SSI Resol (Разреш. SSI ОС0)	21	FBO LinStahl Sts (ОС0, сост. лин. Stahl)	27
	Обратная связь 1	FB1 Position (Положение ОС1)	35	FB1 Cfg (Конфиг. ОС1)	38	FB1 Inc Cfg (Конфиг. инкр. ОС1)	46	FB1 SSI Turns (Обор. SSI ОС1)	52
		FB1 Device Sel (Выбор устройства ОС1)	36	FB1 Loss Cfg (Конфиг. потери ОС1)	39	FB1 Inc Sts (Сост. инкр. ОС1)	47	FB1 Lin CPR (ОС1, лин. CPR)	55
		FB1 Identify (Идент. ОС1)	37	FB1 Sts (Сост. ОС1)	40	FB1 SSI Cfg (Конфиг. SSI ОС1)	50	FB1 Lin Upd Rate (ОС1, скор. лин. обнов.)	56
			FB1 IncAndSC PPR (Имп./об. инкр. и SC ОС1)	45	FB1 SSI Resol (Разреш. SSI ОС1)	51	FB1 LinStahl Sts (ОС1, сост. лин. Stahl)	57	
Выход энкодера	Enc Out Sel (Выбор вых. энк.)	80	Enc Out FD PPR (Вых.энк., FD имп. на оборот)	82	Enc Out Z Offset (Вых.энк., Z смещ.)	83			
	Enc Out Mode (Режим вых. энк.)	81			Enc Out Z PPR (Вых.энк., Z имп. на оборот)	84			
Регистрация	Rgsn Arm (Регистр. рычаг)	90	Rgsn Latch1 Cfg (Конфиг. регист. фиксат.1)	100	Rgsn Latch1 Psn (Полож. регист. фиксат.1)	101	Rgsn Latch1 Time (Время регист. фиксат.1)	102	
	Rgsn In 0 Filter (Регист. вх.0, фильтр)	91	Rgsn Latch2 Cfg (Конфиг. регист. фиксат.2)	103	Rgsn Latch2 Psn (Полож. регист. фиксат.2)	104	Rgsn Latch2 Time (Время регист. фиксат.2)	105	
	Rgsn In 1 Filter (Регист. вх.1, фильтр)	92	Rgsn Latch3 Cfg (Конфиг. регист. фиксат.3)	106	Rgsn Latch3 Psn (Полож. регист. фиксат.3)	107	Rgsn Latch3 Time (Время регист. фиксат.3)	108	
	Rgsn Hmln Filter (Регист. вх.НМ, фильтр)	93	Rgsn Latch4 Cfg (Конфиг. регист. фиксат.4)	109	Rgsn Latch4 Psn (Полож. регист. фиксат.4)	110	Rgsn Latch4 Time (Время регист. фиксат.4)	111	
	Rgsn Sts (Сост. регист.)	94	Rgsn Latch5 Cfg (Конфиг. регист. фиксат.5)	112	Rgsn Latch5 Psn (Полож. регист. фиксат.5)	113	Rgsn Latch5 Time (Время регист. фиксат.5)	114	
			Rgsn Latch6 Cfg (Конфиг. регист. фиксат.6)	115	Rgsn Latch6 Psn (Полож. регист. фиксат.6)	116	Rgsn Latch6 Time (Время регист. фиксат.6)	117	
			Rgsn Latch7 Cfg (Конфиг. регист. фиксат.7)	118	Rgsn Latch7 Psn (Полож. регист. фиксат.7)	119	Rgsn Latch7 Time (Время регист. фиксат.7)	120	
			Rgsn Latch8 Cfg (Конфиг. регист. фиксат.8)	121	Rgsn Latch8 Psn (Полож. регист. фиксат.8)	122	Rgsn Latch8 Time (Время регист. фиксат.8)	123	
			Rgsn Latch9 Cfg (Конфиг. регист. фиксат.9)	124	Rgsn Latch9 Psn (Полож. регист. фиксат.9)	125	Rgsn Latch9 Time (Время регист. фиксат.9)	126	
			Rgsn Latch10 Cfg (Конфиг. регист. фиксат.10)	127	Rgsn Latch10 Psn (Полож. регист. фиксат.10)	128	Rgsn Latch10 Time (Время регист. фиксат.10)	129	

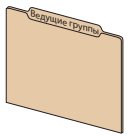
Встроенный EtherNet/IP

Описания параметров начинаются на [с. 259](#).

Файл	Группа	Параметры							
Ведущие группы 	Н/Д	DL From Net 01 (Канал связи из сети 01)	1	Port Number (Номер порта)	33	Flt Cfg DL 01 (Конф. фильт., кан. св.01)	60	DLs Fr Peer Cfg (Конфиг. кан.свз. от пир.узла)	76
		DL From Net 02 (Канал связи из сети 02)	2	DLs From Net Act (Каналы связи из сети, действ.)	34	Flt Cfg DL 02 (Конф. фильт., кан. св.02)	61	DLs Fr Peer Act (Действие для кан.свз. от пир.узла)	77
		DL From Net 03 (Канал связи из сети 03)	3	DLs To Net Act (Каналы связи к сети, действ.)	35	Flt Cfg DL 03 (Конф. фильт., кан. св.03)	62	Logic Src Cfg (Конфиг. лог.источ.)	78
		DL From Net 04 (Канал связи из сети 04)	4	BOOTP	36	Flt Cfg DL 04 (Конф. фильт., кан. св.04)	63	Ref Src Cfg (Конфиг. опор.источ.)	79
		DL From Net 05 (Канал связи из сети 05)	5	Net Addr Src (Источ. сет.адр.)	37	Flt Cfg DL 05 (Конф. фильт., кан. св.05)	64	Fr Peer Timeout (Врем.ож. от пир.узла)	80
		DL From Net 06 (Канал связи из сети 06)	6	IP Addr Cfg 1 (IP-адрес, конфиг.1)	38	Flt Cfg DL 06 (Конф. фильт., кан. св.06)	65	Fr Peer Addr 1 (Адр. 1 от пир.узла)	81
		DL From Net 07 (Канал связи из сети 07)	7	IP Addr Cfg 2 (IP-адрес, конфиг.2)	39	Flt Cfg DL 07 (Конф. фильт., кан. св.07)	66	Fr Peer Addr 2 (Адр. 2 от пир.узла)	82
		DL From Net 08 (Канал связи из сети 08)	8	IP Addr Cfg 3 (IP-адрес, конфиг.3)	40	Flt Cfg DL 08 (Конф. фильт., кан. св.08)	67	Fr Peer Addr 3 (Адр. 3 от пир.узла)	83
		DL From Net 09 (Канал связи из сети 09)	9	IP Addr Cfg 4 (IP-адрес, конфиг.4)	41	Flt Cfg DL 09 (Конф. фильт., кан. св.09)	68	Fr Peer Addr 4 (Адр. 4 от пир.узла)	84
		DL From Net 10 (Канал связи из сети 10)	10	Subnet Cfg 1 (Подсеть, конфиг.1)	42	Flt Cfg DL 10 (Конф. фильт., кан. св.10)	69	Fr Peer Enable (Актив. от пир.узла)	85
		DL From Net 11 (Канал связи из сети 11)	11	Subnet Cfg 2 (Подсеть, конфиг.2)	43	Flt Cfg DL 11 (Конф. фильт., кан. св.11)	70	Fr Peer Status (Сост. от пир.узла)	86
		DL From Net 12 (Канал связи из сети 12)	12	Subnet Cfg 3 (Подсеть, конфиг.3)	44	Flt Cfg DL 12 (Конф. фильт., кан. св.12)	71	DLs To Peer Cfg (Конфиг. кан.свз. к пир.узлу)	87
		DL From Net 13 (Канал связи из сети 13)	13	Subnet Cfg 4 (Подсеть, конфиг.4)	45	Flt Cfg DL 13 (Конф. фильт., кан. св.13)	72	DLs To Peer Act (Действие для кан.свз. к пир.узлу)	88
		DL From Net 14 (Канал связи из сети 14)	14	Gateway Cfg 1 (Шлюз, конфиг. 1)	46	Flt Cfg DL 14 (Конф. фильт., кан. св.14)	73	To Peer Period (К пир.узлу, период)	89
		DL From Net 15 (Канал связи из сети 15)	15	Gateway Cfg 2 (Шлюз, конфиг. 2)	47	Flt Cfg DL 15 (Конф. фильт., кан. св.15)	74	To Peer Skip (К пир.узлу, пропуск)	90
		DL From Net 16 (Канал связи из сети 16)	16	Gateway Cfg 3 (Шлюз, конфиг. 3)	48	Flt Cfg DL 16 (Конф. фильт., кан. св.16)	75	To Peer Enable (Актив. к пир.узлу)	91
		DL To Net 01 (Канал связи к сети 01)	17	Gateway Cfg 4 (Шлюз, конфиг. 4)	49				
		DL To Net 02 (Канал связи к сети 02)	18	Net Rate Cfg (Скор. сети, конфиг.)	50				
		DL To Net 03 (Канал связи к сети 03)	19	Net Rate Act (Скор. сети, действ.)	51				
		DL To Net 04 (Канал связи к сети 04)	20	Web Enable (Активация сети)	52				
		DL To Net 05 (Канал связи к сети 05)	21	Web Features (Функции сети)	53				
		DL To Net 06 (Канал связи к сети 06)	22	Comm Flt Action (Дейст. фильт. связ.)	54				
		DL To Net 07 (Канал связи к сети 07)	23	Idle Flt Action (Дейст. фильт. прост.)	55				
		DL To Net 08 (Канал связи к сети 08)	24	Peer Flt Action (Дейст. фильт. пир.узла)	56				
		DL To Net 09 (Канал связи к сети 09)	25	Msg Flt Action (Дейст. фильт. сообщ.)	57				
		DL To Net 10 (Канал связи к сети 10)	26	Flt Cfg Logic (Логика конф. фильт.)	58				
		DL To Net 11 (Канал связи к сети 11)	27	Flt Cfg Ref (Оп.знач. конф. фильт.)	59				
		DL To Net 12 (Канал связи к сети 12)	28						
		DL To Net 13 (Канал связи к сети 13)	29						
		DL To Net 14 (Канал связи к сети 14)	30						
		DL To Net 15 (Канал связи к сети 15)	31						
		DL To Net 16 (Канал связи к сети 16)	32						

Встроенная логика DeviceLogix (DLX)

Описания параметров начинаются на [с. 423](#).

Файл	Группа	Параметры		Параметры		Параметры		Параметры	
Ведущие группы 	Аналоговые выходы	DLX Out 01 (DLX, вых. 01)	1	DLX Out 05 (DLX, вых. 05)	5	DLX Out 09 (DLX, вых. 09)	9	DLX Out 13 (DLX, вых. 13)	13
		DLX Out 02 (DLX, вых. 02)	2	DLX Out 06 (DLX, вых. 06)	6	DLX Out 10 (DLX, вых. 10)	10	DLX Out 14 (DLX, вых. 14)	14
		DLX Out 03 (DLX, вых. 03)	3	DLX Out 07 (DLX, вых. 07)	7	DLX Out 11 (DLX, вых. 11)	11	DLX Out 15 (DLX, вых. 15)	15
		DLX Out 04 (DLX, вых. 04)	4	DLX Out 08 (DLX, вых. 08)	8	DLX Out 12 (DLX, вых. 12)	12	DLX Out 16 (DLX, вых. 16)	16
	Аналоговые входы	DLX In 01 (DLX, вх. 01)	17	DLX In 05 (DLX, вх. 05)	21	DLX In 09 (DLX, вх. 09)	25	DLX In 13 (DLX, вх. 13)	29
		DLX In 02 (DLX, вх. 02)	18	DLX In 06 (DLX, вх. 06)	22	DLX In 10 (DLX, вх. 10)	26	DLX In 14 (DLX, вх. 14)	30
		DLX In 03 (DLX, вх. 03)	19	DLX In 07 (DLX, вх. 07)	23	DLX In 11 (DLX, вх. 11)	27	DLX In 15 (DLX, вх. 15)	31
		DLX In 04 (DLX, вх. 04)	20	DLX In 08 (DLX, вх. 08)	24	DLX In 12 (DLX, вх. 12)	28	DLX In 16 (DLX, вх. 16)	32
	Дискретные входы	DLX DIP 01	33	DLX DIP 05	37	DLX DIP 09	41	DLX DIP 13	45
		DLX DIP 02	34	DLX DIP 06	38	DLX DIP 10	42	DLX DIP 14	46
		DLX DIP 03	35	DLX DIP 07	39	DLX DIP 11	43	DLX DIP 15	47
		DLX DIP 04	36	DLX DIP 08	40	DLX DIP 12	44	DLX DIP 16	48
	Состояние и управление	DLX DigIn Sts (DLX, сост. ЦВх)	49	DLX DigOut Sts (DLX, сост. ЦВых)	50	DLX Prog Cond (DLX, усл. прорг.)	52	DLX Operation (DLX, выполнение)	53
				DLX DigOut Sts2 (DLX, сост. ЦВых 2)	51				
	Встроенные регуляторы	DLX Real SP1	54	DLX DINT SP1	70	DLX Real InSP1	82	DLX DINT InSP1	98
		DLX Real SP2	55	DLX DINT SP2	71	DLX Real InSP2	83	DLX DINT InSP2	99
DLX Real SP3		56	DLX DINT SP3	72	DLX Real InSP3	84	DLX DINT InSP3	100	
DLX Real SP4		57	DLX DINT SP4	73	DLX Real InSP4	85	DLX DINT InSP4	101	
DLX Real SP5		58	DLX DINT SP5	74	DLX Real InSP5	86	DLX DINT OutSP1	102	
DLX Real SP6		59	DLX DINT SP6	75	DLX Real InSP6	87	DLX DINT OutSP2	103	
DLX Real SP7		60	DLX DINT SP7	76	DLX Real InSP7	88	DLX DINT OutSP3	104	
DLX Real SP8		61	DLX DINT SP8	77	DLX Real InSP8	89	DLX DINT OutSP4	105	
DLX Real SP9		62	DLX Bool SP1	78	DLX Real OutSP1	90			
DLX Real SP10		63	DLX Bool SP2	79	DLX Real OutSP2	91			
DLX Real SP11		64	DLX Bool SP3	80	DLX Real OutSP3	92			
DLX Real SP12		65	DLX Bool SP4	81	DLX Real OutSP4	93			
DLX Real SP13		66			DLX Real OutSP5	94			
DLX Real SP14		67			DLX Real OutSP6	95			
DLX Real SP15		68			DLX Real OutSP7	96			
DLX Real SP16		69			DLX Real OutSP8	97			

Файл «Контроль привода»

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Контроль Metering (Измерения)		1	Выходная частота Выходная частота Выходная частота на клеммах T1, T2 и T3 (U, V и W).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц 0,00 -/ +650,00	RO	Действ. число
		2	Commanded SpdRef Заданное опорное значение частоты вращения Активное опорное значение частоты вращения/частоты. Отображается в Гц или об/мин, в зависимости от значения P300 [Speed Units] (Ед.изм. част.вращ.).	Ед. изм.:	Гц об/мин	RO	Действ. число
		3	Mtr Vel Fdbk Обратная связь по частоте вращения двигателя Расчётная или фактическая скорость вращения двигателя, с обратной связью. Отображается в Гц или об/мин, в зависимости от значения P300 [Speed Units] (Ед.изм. част.вращ.).	Ед. изм.:	Гц об/мин	RO	Действ. число
		4	Commanded Trq Заданный крутящий момент Окончательное опорное значение крутящего момента после применения ограничений и фильтрации. Процент номинального момента двигателя.	Ед. изм.:	%	RO	Действ. число
		5	Torque Cur Fdbk ОС тока крутящего момента Величина тока, синхронизированного по фазе с основной составляющей напряжения.	Ед. изм.:	А	RO	Действ. число
		6	Flux Cur Fdbk ОС тока магнитного потока Величина тока, рассинхронизированного по фазе с основной составляющей напряжения.	Ед. изм.:	А	RO	Действ. число
		7	Выходной ток Выходной ток Общий выходной ток на клеммах T1, T2 и T3 (U, V и W).	Ед. изм.:	А	RO	Действ. число
		8	Выходное напряжение Выходное напряжение Выходное напряжение на клеммах T1, T2 и T3 (U, V и W).	Ед. изм.:	В~	RO	Действ. число
		9	Output Power Выходная мощность Выходная мощность на клеммах T1, T2 и T3 (U, V и W).	Ед. изм.:	кВт	RO	Действ. число
		10	Output Powr Fctr Коэффициент мощности на выходе Коэффициент мощности на выходе.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 1,00	RO	Действ. число
		11	DC Bus Volts Напряжение шины постоянного тока Напряжение на шине постоянного тока.	Ед. изм.:	В=	RO	Действ. число
		12	DC Bus Memory Память шины постоянного тока Шестиминутное среднее значение P11 [DC Bus Volts] для оценки DC-эквивалента входного напряжения. Автоматически инициализируется при включении или предзагрузке, непрерывно обновляется во время нормальной работы и используется для получения состояния потери питания.	Ед. изм.:	В=	RO	Действ. число
		13	Elapsed MWh Количество истекших мегаватт-часов Суммарная энергия на выходе привода. Для сброса этого параметра используйте P336 [Reset Meters].	Ед. изм.:	MWh (МВт*ч)	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Контроль	Metering (Измерения)	14	Elapsed kWh Количество истекших киловатт-часов Суммарная энергия на выходе привода. Для сброса этого параметра используйте P336 [Reset Meters].	Ед. изм.: кВт*ч По умолчанию: 0,000 Мин./макс.: 0,000 / 4294967296,000		RO	Действ. число
		15	Elapsed Run Time (Время наработки) Elapsed Run Time (Время наработки) Общее время, в течение которого на выход привода подавалась мощность. Для сброса этого параметра используйте P336 [Reset Meters].	Ед. изм.: Часы По умолчанию: 0,000 Мин./макс.: 0,000 / 220000000,000		RO	Действ. число
		16	Elpsd Mtr MWHrs Количество истекших мегаватт-часов двигателя Суммарная выходная энергия к двигателю.	Ед. изм.: MWH (МВт*ч) По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: 0,0 / 220000000,0		RO	Действ. число
		17	Elpsd Rgn MWHrs Количество истекших восстановленных мегаватт-часов двигателя Суммарная входная энергия от двигателя.	Ед. изм.: MWH (МВт*ч) По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: 0,0 / 220000000,0		RO	Действ. число
		18	Elpsd Mtr kWhrs Количество истекших киловатт-часов двигателя Суммарная выходная энергия к двигателю.	Ед. изм.: кВт*ч По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: 0,0000 / 220000000,0000		RO	Действ. число
		19	Elpsd Rgn kWhrs Количество истекших восстановленных киловатт-часов двигателя Суммарная входная энергия от двигателя.	Ед. изм.: кВт*ч По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: 0,0000 / 220000000,0000		RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Контроль	Drive Data (Данные привода)	20	Rated Volts (Номинальное напряжение) Номинальное напряжение Класс входного напряжения привода (208, 240, 400 и т.д.).	Ед. изм.: В~ По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 0,00 / 690,00		RO	Действ. число
		21	Rated Amps Номинальный ток Непрерывный номинальный ток привода.	Ед. изм.: А По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 0,00 / 500,00		RO	Действ. число
		22	Rated kW Номинальная мощность Непрерывная номинальная мощность привода.	Ед. изм.: кВт По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 0,00 / 400,00		RO	Действ. число


Файл управления двигателем привода


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Управление двигателем	Данные двигателя	25	Motor NP Volts Напряжение по заводской табличке двигателя Номинальное напряжение, указанное на заводской табличке двигателя.	Ед. изм.: VAC По умолчанию: P20 [Rated Volts] x 0,3913 Мин./макс.: 0,10 / P20 [Rated Volts] (P305 = 0) 0,10 / 1,5 x P20 [Rated Volts] (P305 = 1)		RW	Действ. число
		26	Motor NP Amps Ток по заводской табличке двигателя Номинальный ток при полной нагрузке, указанный на заводской табличке двигателя.	Ед. изм.: A По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 0,01 / 7400,00		RW	Действ. число
		27	Motor NP Hertz Частота по заводской табличке двигателя Номинальная частота, указанная на заводской табличке двигателя.	Ед. изм.: Гц По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 2,00 / 650,00		RW	Действ. число
		28	Motor NP RPM Частота вращения по заводской табличке двигателя Номинальная частота вращения (об/мин), указанная на заводской табличке двигателя.	Ед. изм.: об/мин По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 1,0 / 40000,0		RW	Действ. число
		29	Mtr NP Pwr Units Единицы измерения мощности по заводской табличке двигателя Единицы измерения мощности, указанные на заводской табличке двигателя.	По умолчанию: Номинальное значение Опции: 0 = «л.с.» 1 = «кВт»		RW	32-битное целое
		30	Motor NP Power Мощность по заводской табличке двигателя Номинальная мощность, указанная на заводской табличке двигателя.	Ед. изм.: л.с. (P29 = 0) кВт (P29 = 1) По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 0,00 / 2000,00		RW	Действ. число
		31	Число полюсов Motor Poles Количество полюсов двигателя.	Ед. изм.: Полюс По умолчанию: 4 Мин./макс.: 2 / 200		RW	32-битное целое




Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ запись	Тип данных
УПРАВЛЕНИЕ ДВИГАТЕЛЕМ	Опции управл. двиг.	35	Motor Ctrl Mode Режим управления двигателем Тип двигателя и режим управления двигателем.	По умолчанию: 1 = «Induction SV» (Асинхр. вект. управл. без датчика) Опции: 0 = «InductionVHz» (Асинхр. В-Гц) 1 = «Induction SV» (Асинхр. вект. управл. без датчика) 2 = «Induct Econ» (Асинхр. экон.) 3 = «Induction FV» (Асинхр., упр. вект. магн. потока) 4 = «PM VHz» (Пост. магнит, В-Гц) 5 = «PM SV» (Пост. магнит, вект. управл. без датчика) 6 = «PM FV» (Пост. магнит, упр. вект. магн. потока) 7 = «SyncRel VHz» (Синхр.рел. В-Гц) 8 = «SyncRel SV» (Синхр.рел., вект. управл. без датчика) 9 = «Adj VltgMode» (Корр. режим напр.)	RW	32-битное целое
		36	Maximum Voltage Максимальное напряжение Максимальное выходное напряжение привода.	Ед. изм.: В~ По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: Номинальное значение	RW	Действ. число
		37	Maximum Freq Макс. частота Частота, выдаваемая приводом при P36 [Maximum Voltage], когда параметром P35 [Motor Ctrl Mode] выбран режим «VHz» (В-Гц). См. схему для P524 [Overspeed Limit] (Предел превышения скорости).	Ед. изм.: Гц По умолчанию: P27 [Motor NP Hertz] x 2 + 10 Гц Мин./макс.: P27 [Motor NP Hertz] + 10 Гц / 420,00	RW	Действ. число
		38	PWM Frequency Частота широтно-импульсной модуляции Частота широтно-импульсной модуляции (частота переключения силовых транзисторов). При увеличении значений может иметь место ухудшение параметров привода.	Ед. изм.: кГц По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: Номинальное значение	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ запись	Тип данных																																																
УПРАВЛЕНИЕ ДВИГАТЕЛЕМ	Опции управл. двиг.	40	Mtr Options Cfg Конфигурация опций двигателя Конфигурация функций, относящихся к управлению двигателем. Опции																																																			
			<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Jerk Select</th> <th>Не используется</th> <th>Common Mode</th> <th>Xsistor Diag</th> <th>Elect Stab</th> <th>DB WhileStop</th> <th>PWM FreqLock</th> <th>AsyncPWMLock</th> <th>PWM Type Sel</th> <th>RS Adaption</th> <th>Reflect Wave</th> <th>Mtr Lead Rev</th> <th>EnclsTrqProv⁽¹⁾</th> <th>Trq Modelog</th> <th>Trq ModeStop</th> <th>Zero TrqStop</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>⁽¹⁾ Только приводы серии 755.</p> <p>Бит 0 «Zero TrqStop» – конфигурирует состояние останова в режиме «момент». 0 = перед выключением выхода привода дождитесь нулевой частоты вращения, 1 = перед выключением выхода привода дождитесь нулевого момента.</p> <p>Бит 1 «Trq ModeStop» – конфигурирует варианты останова в режиме «момент». 0 = оставаться в режиме «момент», 1 = переключиться в режим «частота вращения»</p> <p>Бит 2 «Trq Modelog» – конфигурирует толчковой режим работы. 0 = оставаться в режиме «момент», 1 = переключиться в режим «частота вращения»</p> <p>Бит 3 «EnclsTrqProv» – активирует режим без энкодера при использовании функции проверки момента. 0 = Выкл, 1 = Вкл. Для использования этого режима необходимо также установить биты 0 и 1 параметра P1100 [Trq Prove Cfg].</p> <p>Бит 4 «Mtr Lead Rev» – меняет направление вращения фаз подаваемого напряжения на обратное, обеспечивая эффективный реверс обмоток двигателя. 0 = Направление не меняется, 1 = Направление меняется</p> <p>Бит 5 «Reflect Wave» – активирует защиту напряжения отражённой волны для длинных проводов двигателя. 0 = Выкл, 1 = Вкл.</p> <p>Бит 6 «RS Adaption» – адаптация к изменениям сопротивления статора из-за изменения температуры двигателя. Активен только в режиме управления двигателем «вектор магнитного потока с обратной связью». 0 = Выкл, 1 = Вкл.</p> <p>Бит 7 «PWM Type Sel» – конфигурирует переключение силовых устройств «3-фазы / 2-фазы». 0 = 3-фазная модуляция с автоматическим переключением на 2-фазную. 1 = Постоянная 3-фазная модуляция (без переключения)</p> <p>Бит 8 «AsyncPWMLock» – конфигурирует переключение силовых устройств «Синхронное/асинхронное». 0 = Автоматическое переключение между синхронным и асинхронным. 1 = Только синхронное переключение.</p> <p>Бит 9 «PWM FreqLock» – конфигурирует частоту переключения силовых устройств в режиме управления двигателем «вектор магнитного потока без обратной связи». 0 = частота переключения автоматически уменьшается до 2 кГц при низкой скорости вращения (наилучшая производительность), 1 = частота переключения не уменьшается (эта настройка используется, когда уменьшение частоты переключения нежелательно)</p> <p>Бит 10 «DB WhileStop» – активирует работу динамического тормозного транзистора, когда привод остановлен. 0 = Выкл, 1 = Вкл.</p> <p>Бит 11 «Elect Stab» – активирует управление устойчивостью для режимов управления двигателем «Векторное управление без датчика» и «В/Гц». 0 = Выкл, 1 = Вкл.</p> <p>Бит 12 «Xsistor Diag» – активирует диагностические тесты силовых транзисторов при каждой команде пуска. 0 = Выкл, 1 = Вкл.</p> <p>Бит 13 «Common Mode» – активирует модулятор снижения синфазного напряжения, создаваемого инвертором с ШИМ.</p> <p>Бит 15 «Jerk Select» – ограничивает скорость изменения опорной частоты вращения для оптимизации ограничения тока. Эта настройка применяется только к режимам «векторное управление без датчика» и «В/Гц». 0 = Выкл (достигается время линейного нарастания 0,0 с), 1 = Вкл (предотвращение линейного нарастания за 0,0 с)</p>		Jerk Select	Не используется	Common Mode	Xsistor Diag	Elect Stab	DB WhileStop	PWM FreqLock	AsyncPWMLock	PWM Type Sel	RS Adaption	Reflect Wave	Mtr Lead Rev	EnclsTrqProv ⁽¹⁾	Trq Modelog	Trq ModeStop	Zero TrqStop	По умолчанию	1	0	0	1	1	0	0	0	1	1	1	0	0	1	1	1	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	Jerk Select	Не используется	Common Mode	Xsistor Diag	Elect Stab	DB WhileStop	PWM FreqLock	AsyncPWMLock	PWM Type Sel	RS Adaption	Reflect Wave	Mtr Lead Rev	EnclsTrqProv ⁽¹⁾	Trq Modelog	Trq ModeStop	Zero TrqStop																																						
По умолчанию	1	0	0	1	1	0	0	0	1	1	1	0	0	1	1	1																																						
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																						

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию: Мин./макс.:		
УПРАВЛЕНИЕ ДВИГАТЕЛЕМ	Опции управл. двиг.	42	Bus Utilization Использование шины Максимально допустимое использование напряжения шины для блока управления двигателем. Не меняйте это значение, не проконсультировавшись со службой техподдержки. Более высокие значения могут привести к неустойчивости управления или превышениям тока.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 95,00 85,00 / 100,00	RW	Действ. число
		43	Flux Up Enable Режим установления потока «Вручную» (0) – поток устанавливается в течение времени, задаваемого параметром P44 [Flux Up Time] до первоначального разгона. «Автоматически» (1) – поток устанавливается в течение времени, вычисленного на основании данных с заводской таблички двигателя до разгона. Параметр P44 [Flux Up Time] не используется.	По умолчанию: Опции:	1 = «Автоматически» 0 = «Вручную» 1 = «Автоматически»	RW	32- битное целое
		44	Flux Up Time Время установления потока Время, в течение которого привод попытается установить полный магнитный поток в статоре двигателя. При поступлении команды «Пуск» для установления магнитного потока в статоре перед разгоном подаётся постоянный ток P26 [Motor NP Amps].	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число
		45	Flux Down Ki Коэффициент уменьшения потока Ki Интегральный коэффициент, используемый в регуляторе напряжения, управляющий уменьшением потока в двигателе.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,20 0,00 / 100,00	RW	Действ. число
		46	Flux Down Kp Коэффициент уменьшения потока Kp Пропорциональный коэффициент, используемый в регуляторе напряжения, управляющий уменьшением потока в двигателе.	По умолчанию: Мин./макс.:	150,0 0,0 / 10000,0	RW	Действ. число
		47	Econ At Ref Ki Экономия при опорном значении, Ki Интегральное приращение, определяющее отклик выходного напряжения, если для параметра P35 [Motor Ctrl Mode] выбрана опция 2 «Induct Econ» (Экон. индукц.), а выходная частота находится на уровне опорного значения.	По умолчанию: Мин./макс.:	305,0 0,0 / 100000,0	RW	Действ. число
		48	Econ AccDec Ki Экономия, разгон/замедление, Ki Интегральное приращение, определяющее отклик выходного напряжения, если для параметра P35 [Motor Ctrl Mode] выбрана опция 2 «Induct Econ» (Экон. индукц.), а выходная частота стремится к опорному значению с разгоном либо замедлением.	По умолчанию: Мин./макс.:	200,0 0,0 / 100000,0	RW	Действ. число
		49	Econ AccDec Kp Экономия, разгон/замедление, Kp Пропорциональное приращение, определяющее отклик выходного напряжения, если для параметра P35 [Motor Ctrl Mode] выбрана опция 2 «Induct Econ» (Экон. индукц.), а выходная частота стремится к опорному значению с разгоном либо замедлением.	Ед. изм.:	V/A	RW	Действ. число
		50	Stability Filter Фильтр стабилизации Постоянная времени фильтрации для стабилизации фаз и напряжения.	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число
		51	Stab Volt Gain Приращение стабилизации напряжения Приращение функции стабилизации напряжения. Не активно, если выбран любой режим векторного управления магнитным потоком (FV) с ОС по частоте вращения.	По умолчанию: Мин./макс.:	5322,22 0,00 / 1000000,00	RW	Действ. число
52	Stab Angle Gain Приращение стабилизации фаз Приращение функции стабилизации фаз. Не активно, если параметром P35 [Motor Ctrl Mode] выбран любой режим векторного управления магнитным потоком (FV) с ОС по частоте вращения.	По умолчанию: Мин./макс.:	790,43 0,00 / 1000000,00	RW	Действ. число		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
УПРАВЛЕНИЕ ДВИГАТЕЛЕМ	Volts per Hertz	60	Start Acc Boost Повышение напряжения при пуске/разгоне Повышение напряжения при пуске/разгоне, когда выбран режим «В/Гц», согласно P35 [Motor Ctrl Mode]. См. схему для P524 [Overspeed Limit] (Предел превышения скорости).	Ед. изм.: В~ По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 0,00 / Номинальное значение		RW	Действ. число
		61	Run Boost Повышение напряжения при нормальной работе Повышение напряжения при нормальной работе и замедления, когда выбран режим «В/Гц», согласно P35 [Motor Ctrl Mode]. См. схему для P524 [Overspeed Limit] (Предел превышения скорости).	Ед. изм.: В~ По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 0,00 / Номинальное значение		RW	Действ. число
		62	Напряжение излома Напряжение излома Частота, выдаваемая приводом при P63 [Break Frequency], когда параметром P35 [Motor Ctrl Mode] выбран режим «VHz» (В-Гц). См. схему для P524 [Overspeed Limit] (Предел превышения скорости).	Ед. изм.: В~ По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 0,00 / P25 [Motor NP Volts] x 1,5		RW	Действ. число
		63	Частота излома Частота излома Частота, выдаваемая приводом при P62 [Break Voltage], когда параметром P35 [Motor Ctrl Mode] выбран режим «VHz» (В-Гц). См. схему для P524 [Overspeed Limit] (Предел превышения скорости).	Ед. изм.: Гц По умолчанию: P27 [Motor NP Hertz] x 0,25 Мин./макс.: 0,00 / P27 [Motor NP Hertz]		RW	Действ. число
		64	SVC Boost Filter Повышающий фильтр для векторного управления без обратной связи Константа времени повышающего фильтра напряжения, когда параметром P35 [Motor Ctrl Mode] выбран режим «SVC».	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 0,1000 Мин./макс.: 0,0001 / 1000,0000		RW	Действ. число
		65	VHz Curve  Кривая В/Гц Выбирает либо запрограммированную кривую (напр. вентилятор/насос), либо определяемую пользователем, когда параметром P35 [Motor Cntl Mode] выбран режим «VГц». См. схему для P524 [Overspeed Limit] (Предел превышения скорости).	По умолчанию: 0 = «Custom V/Hz» (Пользов. В/Гц) Опции: 0 = «Custom V/Hz» (Пользов. В/Гц) 1 = «Fan/Pump» (вентилятор/насос)		RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ запись	Тип данных
УПРАВЛЕНИЕ ДВИГАТЕЛЕМ Autotune (Автонастройка)		70	<p>Autotune (Автонастройка) Autotune (Автонастройка)</p> <p>Позволяет выбрать ручной или автоматический метод задания параметров P73 [IR Voltage Drop], P74 [Ixo Voltage Drop] и P75 [Flux Current Ref]. Действителен только при значениях параметра P35 [Motor Ctrl Mode] 1 «Induction SV», 2 «Induct Econ» и 3 «Induction FV».</p> <p>«Ready» (0) – после завершения теста данный параметр возвращается к этому значению после выполнения статической настройки («Static Tune») или настройки с вращением («Rotate Tune»); чтобы запустить привод в нормальном рабочем режиме, потребуются выполнить команду «Пуск» ещё раз. Также позволяет вручную настроить параметры P73 [IR Voltage Drop], P74 [Ixo Voltage Drop] и P75 [Flux Current Ref].</p> <p>«Calculate» (1) – на основании данных с заводской таблички двигателя автоматически вычисляются P73 [IR Voltage Drop], P74 [Ixo Voltage Drop], P75 [Flux Current Ref] и P621 [Slip RPM @ FLA].</p> <p>«Static Tune» (2) – временная команда, инициирующая проверку сопротивления статора неподвижного двигателя для оптимизации автоматической настройки параметра P73 [IR Voltage Drop] во всех действительных режимах и проверку индуктивности рассеяния неподвижного двигателя для оптимизации автоматической настройки параметра P74 [Ixo Voltage Drop] в режиме векторного управления потоком (FV). После установки этого значения требуется выполнить команду «Пуск». Используется в случае, когда проворачивание двигателя невозможно.</p> <p>«Rotate Tune» (3) – временная команда, инициирующая статическую проверку и следом за ней проверку с вращением с целью оптимизации автоматической настройки параметра P75 [Flux Current Ref]. В режиме векторного управления потоком (FV) с энкодерной обратной связью также проводится проверка с целью оптимизации автоматической настройки параметра P621 [Slip RPM @ FLA]. После установки этого значения требуется выполнить команду «Пуск». Важное замечание: При проверке с вращением в режиме векторного управления без датчика (SV) двигатель следует отсоединить от нагрузки, либо результаты могут оказаться недействительными. В режиме векторного управления потоком (FV) действительные результаты будут и с присоединённой, и с отсоединённой нагрузкой.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;">  <p>ВНИМАНИЕ! Во время выполнения этой процедуры вал двигателя может начать вращение в нежелательном направлении. Во избежание возможных травм и/или повреждения оборудования рекомендуется отсоединить двигатель от нагрузки перед выполнением этой процедуры.</p> </div> <p>«Inertia Tune» (4) – временная команда, инициирующая проверку инерции для комбинации двигатель/нагрузка. Двигатель будет увеличивать и уменьшать обороты, а привод в это время будет измерять величину инерции.</p>	<p>По умолчанию: 1 = «Calculate» (Вычислять) 0 = «Ready» (Готов)</p> <p>Опции: 1 = «Calculate» (Вычислять) 2 = «Static Tune» (Статич. проверка) 3 = «Rotate Tune» (Проверка с вращ.) 4 = «Inertia Tune» (Проверка инерции)</p>	RW	32-битное целое
		71	<p>Autotune Torque Autotune Torque</p> <p>Крутящий момент на двигателе при выполнении проверки тока магнитного потока и инерции.</p>	<p>Ед. изм.: % По умолчанию: 50,00 Мин./макс.: 0,00 / 200,00</p>	RW	Действ. число
		73	<p>IR Voltage Drop IR Voltage Drop</p> <p>Величина падения напряжения на сопротивлении статора при номинальном токе двигателя. Используется только при значениях параметра P35 [Motor Ctrl Mode] 1 «Induction SV», 2 «Induct Econ» и 3 «Induction FV».</p>	<p>Ед. изм.: volt По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: 0,00 / Номинальное значение</p>	RW	Действ. число
		74	<p>Ixo Voltage Drop (Падение напряжения за счёт индуктивности) Ixo Voltage Drop (Падение напряжения за счёт индуктивности)</p> <p>Величина падения напряжения за счёт индуктивности рассеяния двигателя при номинальном значении тока двигателя. Используется только при значении параметра P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV».</p>	<p>Ед. изм.: В~ По умолчанию: P25 [Motor NP Volts] x 0,25 Мин./макс.: 0,00 / P25 [Motor NP Volts]</p>	RW	Действ. число
		75	<p>Flux Current Ref (Ток полного магнитного потока) Опорный ток магнитного потока</p> <p>Величина тока при полном магнитном потоке.</p>	<p>Ед. изм.: A По умолчанию: P26 [Motor NP Amps] x 0,35 Мин./макс.: 0,00 / P26 [Motor NP Amps] x 0,995</p>	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных	
				Ед. изм.:	По умолчанию: Мин./макс.:			
УПРАВЛЕНИЕ ДВИГАТЕЛЕМ Автонастройка		76	Total Inertia Общая инерция Время (в секундах), требуемое подсоединённому к нагрузке двигателю для разгона от нулевой скорости до базовой при номинальном крутящем моменте. Вычисляется во время автонастройки.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 2,00 0,01 / 600,00	RW	Действ. число	
		77	 Inertia Test Lmt Предельные обороты при проверке инерции Максимальное количество оборотов двигателя при проверке инерции. Если они равны нулю, значит предел не активен.	Ед. изм.:	Обороты По умолчанию: Мин./макс.:	0,0 0,0 / 65535,0	RW	Действ. число
		78	Encdrlss AngComp Компенсация фаз без энкодера Компенсация фаз в зависимости от провода двигателя и частоты ШИМ. Определяется во время автонастройки, когда параметр P35 [Motor Ctrl Mode] установлен на один из режимов векторного управления потоком (FV) без ОС по частоте вращения.	Ед. изм.:	рад По умолчанию: Мин./макс.:	0,0000 -/+6,2831	RW	Действ. число
		79	Encdrlss VltComp Компенсация напряжения без энкодера Компенсация напряжения в зависимости от провода двигателя и частоты ШИМ. Определяется во время автонастройки, когда параметр P35 [Motor Ctrl Mode] установлен на один из режимов векторного управления потоком (FV) без ОС по частоте вращения.	Ед. изм.:	V~ По умолчанию: Мин./макс.:	Номинальное значение 0,00 / P25 [Motor NP Volts] x 0,25	RW	Действ. число
		80	 755 PM Cfg Конфигурация двигателя с постоянным магнитом Этот параметр включает в себя две опции для режима векторного управления с постоянным магнитом, выбранного параметром P35 [Motor Ctrl Mode]. Когда бит 0 = 1: Выполняется проверка смещения ПМ, прежде чем привод перейдёт в нормальный режим работы только после включения-выключения питания или сброса привода. Требуется, когда устройство обратной связи не является абсолютным устройством обратной связи. Когда бит 1 = 1: Активируется регулятор Vqs. Опции	Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован PMStabAnglEn StaticTestEn Vqs-Reg-En AutoObstTest	По умолчанию Бит	0 0	0 = условие ложно 1 = условие истинно	
		81	755 PM PriEnc Offset Сдвиг первичного энкодера у двигателя с постоянным магнитом Величина сдвига между первичным энкодером с обратной связью и центральным положением магнитного потока ротора у двигателя с постоянным магнитом. Значение 1024 соответствует 360 электрическим градусам. Этот параметр обновляется во время проверки сдвига ПМ, выполняемой при первом запуске после включения-выключения питания или сброса системы (P80 [PM Cfg] бит 0 = 1) и во время автонастройки в режиме «PM FV».	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 1023	RW	32- битное целое	
		82	755 PM AltEnc Offset Сдвиг энкодера с альтернативной ОС у двигателя с постоянным магнитом Величина сдвига между энкодером с альтернативной ОС и центральным положением магнитного потока ротора у двигателя с постоянным магнитом. Значение 1024 соответствует 360 электрическим градусам. Этот параметр обновляется во время проверки сдвига ПМ, выполняемой при первом запуске после включения-выключения питания или сброса системы (P80 [PM Cfg] бит 0 = 1) и во время автонастройки в режиме «PM FV». Активен только тогда, когда используется Alternate Velocity Feedback во время автопереключения Auto Tach Loss (см. P635 [Spd Options Ctrl]).	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 1023	RW	32- битное целое	
		83	 755 PM OfstTst Cur Ток проверки сдвига у двигателя с постоянным магнитом Амплитуда заданного тока в процентах от номинального тока двигателя при проверке сдвига у двигателя с постоянным магнитом — одна из проверок в рамках автонастройки в режиме «PM FV».	Ед. изм.:	% По умолчанию: Мин./макс.:	40,00 0,00 / 200,00	RW	Действ. число


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
УПРАВЛЕНИЕ ДВИГАТЕЛЕМ	Автонастройка	84	755 PM OfstTst CRamp Нарастание тока при проверке сдвига у двигателя с постоянным магнитом Время линейного нарастания заданного тока при проверке сдвига у двигателя с постоянным магнитом в режиме «PM FV», определяемое как время линейного нарастания до достижения амплитуды заданного тока, P80 [PM Cfg].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 3,00 0,00 / 100,00	RW	Действ. число
		85	755 PM OfstTst FRamp Нарастание частоты при проверке сдвига у двигателя с постоянным магнитом Время линейного нарастания частоты заданного тока при проверке сдвига у двигателя с постоянным магнитом в режиме «PM FV», определяемое как время линейного нарастания в секундах с 0 до 3 Гц.	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число
		86	755 PM CEMF Voltage ПЭДС двигателя с постоянным магнитом Напряжение противозлектродвижущей силы (ПЭДС), отображаемое в междуфазном среднеквадратическом значении, нормализуемое до базовых оборотов двигателя. Обновляется по завершении автонастройки в режиме «PM FV».	Ед. изм.:	Вольт	RW	Действ. число
		87	755 PM IR Voltage Падение напряжения статора у двигателя с постоянным магнитом Напряжение на обмотке статора двигателя с постоянным магнитом при номинальном токе, отображаемое в междуфазном среднеквадратическом значении. Обновляется по завершении автонастройки в режиме «PM FV».	Ед. изм.:	Вольт	RW	Действ. число
		88	755 PM IXq Voltage Падение напряжения в оси Q индуктивности статора у двигателя с постоянным магнитом Напряжение в оси Q индуктивности статора у двигателя с постоянным магнитом при номинальном токе двигателя и номинальной частоте двигателя, отображаемое в в междуфазном среднеквадратическом значении. Обновляется по завершении автонастройки в режиме «PM FV».	Ед. изм.:	Вольт	RW	Действ. число
		89	755 PM IXd Voltage Падение напряжения в оси D индуктивности статора у двигателя с постоянным магнитом Напряжение в оси D индуктивности статора у двигателя с постоянным магнитом при номинальном токе двигателя и номинальной частоте двигателя, отображаемое в в междуфазном среднеквадратическом значении. Обновляется по завершении автонастройки в режиме «PM FV».	Ед. изм.:	Вольт	RW	Действ. число
		91	755 PM Vqs Reg Kp Пропорциональное приращение регулятора Vqs у двигателя с постоянным магнитом Пропорциональное приращение регулятора Vqs в режиме «PM FV». Когда у P80 [PM Cfg] бит 1 = 1, регулятор vqs будет активен либо когда напряжение двигателя превысит значение, ограниченное напряжением на шине постоянного тока, либо когда оно превысит значение, заданное параметром P36 [Maximum Voltage].	По умолчанию: Мин./макс.:	2,50 0,00 / 1000,00	RW	Действ. число
		92	755 PM Vqs Reg Ki Интегральное приращение регулятора Vqs у двигателя с постоянным магнитом Интегральное приращение регулятора Vqs в режиме «PM FV».	По умолчанию: Мин./макс.:	0,50 0,00 / 1000,00	RW	Действ. число
		93	755 PM Dir Test Cur Ток проверки направления вращения двигателя с постоянным магнитом Заданный ток при проверке направления вращения с выбранной опцией 6 «PM FV» параметра P35 [Motor Ctrl Mode]. При использовании функции запуска это значение автоматически устанавливается на 10% от номинального тока двигателя.	Ед. изм.:	A	RW	Действ. число
		120	755 PM IXqVoltage125 Падение напряжения в оси Q индуктивности статора у двигателя с постоянным магнитом при 125% от номинального тока Напряжение в оси Q индуктивности статора у двигателя с постоянным магнитом при 125% от номинального тока и при номинальной частоте двигателя, отображаемое в междуфазном среднеквадратическом значении. Обновляется по завершении автонастройки в режиме «PM FV».	Ед. изм.:	Вольт	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
УПРАВЛЕНИЕ ДВИГАТЕЛЕМ	Векторный регулятор	95	VCL Cur Reg BW Диапазон регулятора тока в замкнутом контуре векторного управления Задаёт диапазон регулятора тока путём автоматической настройки приращений (P96 и P97) на основании результатов автонастройки двигателя. При нулевом диапазоне (по умолчанию) приращения регулятора тока можно настраивать вручную. Значения по умолчанию для P95, P96 и P97, как правило, обеспечивают превосходные характеристики и не требуют настройки.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	r/s 0,0 0,0 / 9999,0	RW	Действ. число
		96	VCL Cur Reg Kp Пропорциональное приращение регулятора тока в замкнутом контуре векторного управления Пропорциональное приращение регулятора тока. Может быть отрегулировано при нулевом значении P95. Значения по умолчанию для P95, P96 и P97, как правило, обеспечивают превосходные характеристики и не требуют настройки.	По умолчанию: Мин./макс.:	1250,0 0,0 / 10000,0	RW	Действ. число
		97	VCL Cur Reg Ki Интегральное приращение регулятора тока в замкнутом контуре векторного управления Интегральное приращение регулятора тока. Может быть отрегулировано при нулевом значении P95. Значения по умолчанию для P95, P96 и P97, как правило, обеспечивают превосходные характеристики и не требуют настройки.	По умолчанию: Мин./макс.:	60,0 0,0 / 10000,0	RW	Действ. число
		98	VEncdls FReg Kp Пропорциональное приращение регулятора частоты при векторном управлении без энкодера Компенсация фаз в зависимости от провода двигателя и частоты ШИМ. Определяется во время автонастройки, когда параметр P35 [Motor Ctrl Mode] установлен на один из режимов векторного управления потоком (FV) без ОС по частоте вращения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц/А 524,0 0,0 / 100000,0	RW	Действ. число
		99	VEncdls FReg Ki Интегральное приращение регулятора частоты при векторном управлении без энкодера Определяется во время автонастройки, когда параметр P35 [Motor Ctrl Mode] установлен на один из режимов векторного управления потоком (FV) без ОС по частоте вращения. Компенсация напряжения в зависимости от провода двигателя и частоты ШИМ.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц/А 9080,0 0,0 / 100000,0	RW	Действ. число
		100	Slip Reg Enable Активация регулятора скольжения Активация/деактивация регулятора частоты скольжения. Эта опция активна только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV») и использовании ОС с энкодером.	По умолчанию: Опции:	1 = «Enabled» (Активировано) 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enabled» (Активировано)	RW	32- битное целое
		101	Slip Reg Ki Интегральное приращение регулятора скольжения Интегральное приращение регулятора частоты скольжения.	По умолчанию: Мин./макс.:	10,00 0,00 / 10000,00	RW	Действ. число
		102	Slip Reg Kp Пропорциональное приращение регулятора скольжения Пропорциональное приращение регулятора частоты скольжения.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,50 0,00 / 10000,00	RW	Действ. число
		103	Flux Reg Enable Активация регулятора потока Активация/деактивация регулятора потока. Эта опция активна только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: Опции:	1 = «Enabled» (Активировано) 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enabled» (Активировано)	RW	32- битное целое
		104	Flux Reg Ki Интегральное приращение регулятора потока Интегральное приращение регулятора потока.	По умолчанию: Мин./макс.:	30,00 0,00 / 10000,00	RW	Действ. число
105	Flux Reg Kp Пропорциональное приращение регулятора потока Пропорциональное приращение регулятора потока.	По умолчанию: Мин./макс.:	1,00 0,00 / 10000,00	RW	Действ. число		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
				Ед. изм.:			
УПРАВЛЕНИЕ ДВИГАТЕЛЕМ	Векторный регулятор	106	Trq Adapt Speed Скорость адаптации момента Рабочая частота (скорость), при которой регуляторы адаптации момента становятся активными, в % от частоты по заводской табличке двигателя. Эта опция активна только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 10,00 0,00 / 100,00	RW	Действ. число
		107	Trq Adapt En Активация адаптивного управления моментом Активация/деактивация адаптивного управления моментом. Эта опция активна только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: Опции:	 1 = «Enabled» (Активировано) 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enabled» (Активировано)	RW	32- битное целое
		108	Phase Delay Comp Компенсирование задержек по фазе Используется для регулировки компенсационного приращения задержки для обратной связи по току. Компенсационное приращение переносится на единицу времени, отсчёт (например, +1,0 означает компенсацию положительной единицы времени).	По умолчанию: Мин./макс.:	 0,00 -/+100,00	RW	Действ. число
		109	Trq Comp Mode Режим компенсации момента Автоматический: Обновляет приращения компенсации момента (P110 [Trq Comp Mtring] и P111 [Torque Comp Regen]) после автонастройки.	По умолчанию: Опции:	 1 = «Авто» 0 = «Вручную» 1 = «Авто»	RW	32- битное целое
		110	Trq Comp Mtring Компенсация момента для прокрутки двигателя Компенсация момента двигателя, применяемая к заданному крутящему моменту для прокрутки двигателя. Этот параметр может быть задан вручную или определён автоматически в процессе автонастройки. (См. P109 [Trq Comp Mode].) В ручном режиме значение 5% увеличивает заданный момент на 5% (коэффициент приращения 1,05). Используется в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -/+50,00	RW	Действ. число
		111	Trq Comp Regen Компенсация момента для динамического торможения Компенсация момента двигателя, применяемая к заданному крутящему моменту для момента динамического торможения. Этот параметр может быть задан вручную или определён автоматически в процессе автонастройки. (См. P109 [Trq Comp Mode].) В ручном режиме значение -3% уменьшает заданный момент на 3% (коэффициент приращения 0,97). Используется в режимах управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode]).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -/+50,00	RW	Действ. число
		112	Slip Adapt Iqs Ток активации регулятора скольжения (Iqs) Ток Iqs, при котором активируется регулятор частоты скольжения. Активен только при значении параметра P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV».	По умолчанию: Мин./макс.:	 0,05 0,00 / 1,00	RW	Действ. число
		113	SFAdapt SlewLmt Предел конвергенции регуляторов скольжения и потока Время, в течение которого регуляторы скольжения, потока и момента могут конвергировать до их включения по достижении оборотов, заданных параметром P106 [Trq Adapt Speed]. Активен только при значении параметра P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV».	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,00 0,00 / 60,00	RW	Действ. число
		114	SFAdapt SlewRate Скорость конвергенции регуляторов скольжения и потока Скорость конвергенции регуляторов скольжения, потока и момента до активации регуляторов. Активен только при значении параметра P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV».	По умолчанию: Мин./макс.:	 0,004999 0,000009 / 1,000000	RW	Действ. число
115	SFAdapt CnvrgrLvl Уровень конвергенции регуляторов скольжения и потока Уровень, означающий конвергенцию регуляторов скольжения и потока. Активен только при значении параметра P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV».	По умолчанию: Мин./макс.:	 0,009999 0,000009 / 1,000000	RW	Действ. число		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
УПРАВЛЕНИЕ ДВИГАТЕЛЕМ	Векторный регулятор	116	SFAdapt CnvrgrLmt Предельная длительность конвергенции скольжения и потока Длительность конвергенции до активации регуляторов после падения ниже уровня, заданного параметром P115 [SFAdapt CnvrgrLvl]. Активен только при значении параметра P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV».	По умолчанию:	0,500	RW	Действ. число
				Мин./макс.:	0,000 / 5,000		









Файл обратной связи и входов/ выходов привода

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Обратная связь	125	 Pri Vel Fdbk Sel Выбор первичной обратной связи по частоте вращения Выбирает источник для управления параметрами P3 [Mtr Vel Fdbk] и P131 [Active Vel Fdbk], который будет использоваться при работе привода без автопереключения Auto Tach Loss. Возможные варианты: Порт 0 – Open Loop Fdbk (ОС с разомкнутым контуром), порт 0 – Simulator Fdbk (Смоделированная ОС) и любой порт с модулем обратной связи (например, энкодер). Опции Disabled (Быкл) и Open Loop Fdbk (ОС с разомкнутым контуром) функционально эквивалентны, но последняя является опцией по умолчанию. ОС по частоте вращения с разомкнутым контуром определяется на основе значений P1 [Output Frequency] и P5 [Torque Cur Fdbk] и корректируется параметром P621 [Slip RPM @ FLA]. Опция Simulator Fdbk (Смоделированная ОС) доступна при значениях FV (векторное управление магнитным потоком) параметра P35 [Motor Ctrl Mode]. Смоделированная ОС по частоте вращения вычисляется на основе параметров P690 [Limited Trq Ref] и P76 [Total Inertia]. Эта опция полезна для проверки работоспособности привода, когда нежелательно, чтобы работал двигатель. В режиме моделирования ОС деактивируется стробирование силовой инверторной секции привода. При выборе любого порта с энкодерным модулем параметр P3 [Mtr Vel Fdbk] принимает значение на основании измерений. Данные, полученные от выбранного модуля обратной связи будут использованы для определения обратной связи по частоте вращения двигателя.	По умолчанию:	137	RW	32-битное целое
		126	Pri Vel FdbkFiltr Фильтр первичной обратной связи по частоте вращения Корректирует настройку фильтра, применяемую к источнику для управления ОС по частоте вращения двигателя, выбранному параметром P125 [Pri Vel Fdbk Sel]. Этот фильтр предназначен для снижения уровня шума в сигнале обратной связи. Это фильтр типа «скользящее среднее», имеющий настройку задержки N, где N – целое число (0, 1, 2 ...). Нулевая настройка означает отсутствие фильтрации и задержки. С увеличением N увеличивается фильтрация и задержка. Оптимальная настройка этого фильтра зависит от уровня шума в сигнале обратной связи и полосы пропускания регулятора частоты вращения. В режимах векторного управления в P35 [Motor Ctrl Mode] при значении параметра P636 [Speed Reg BW] не равно нулю привод переходит в режим автоматической подстройки приращения/фильтра. Когда привод находится в режим автоматической подстройки корректируются значения параметра P666 [Speed Comp Gain] и, возможно, P644 [Spd Err Filt BW], на основании значения параметра P126 [Pri Vel FdbkFiltr]. Автоматическая настройка P644 [Spd Err Filt BW] становится независимой от настройки фильтра обратной связи, когда параметр P704 [InAdp LdObs Mode] принимает значение 1 «InertiaAdapt.»	По умолчанию:	3 = «50R/S Noise» (Шум 50 рад/с) 0 = «190R/S Noise» (Шум 190 рад/с) 1 = «160R/S Noise» (Шум 160 рад/с) 2 = «100R/S Noise» (Шум 100 рад/с) 3 = «50R/S Noise» (Шум 50 рад/с) 4 = «25R/S Noise» (Шум 25 рад/с) 5 = «12R/S Noise» (Шум 12 рад/с) 6 = «6R/S Noise» (Шум 6 рад/с) 7 = «3R/S Noise» (Шум 3 рад/с)	RW	32-битное целое
				Опции:			












Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
				Ед. изм.:	Гц об/мин		
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Обратная связь	127	Pri Vel Feedback Первичная ОС по частоте вращения Выход фильтра задержки первичной обратной связи по частоте вращения, в Гц или об/мин, в зависимости от значения P300 [Speed Units]. Регулировка фильтра задержки выполняется с помощью P126 [Pri Vel FdbkFltr]. Первичная ОС по частоте вращения используется при работе привода без автопереключения Tach Loss.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RO	Действ. число
		128	 Alt Vel Fdbk Sel Выбор альтернативной обратной связи по частоте вращения Выбирает источник для управления параметрами P3 [Mtr Vel Fdbk] и P131 [Active Vel Fdbk], который будет использоваться при работе привода с автопереключением Auto Tach Loss.	По умолчанию: Мин./макс.:	137 1 / 159999	RW	32- битное целое
		129	Alt Vel FdbkFltr Фильтр альтернативной обратной связи по частоте вращения Корректирует настройку фильтра, применяемую к источнику для управления ОС по частоте вращения двигателя, выбранному параметром P128 [Alt Vel Fdbk Sel]. Этот фильтр предназначен для снижения уровня шума в сигнале обратной связи. Регулировка фильтра и его функционирование аналогичны P126 [Pri Vel FdbkFltr].	По умолчанию: Опции:	3 = «50R/S Noise» (Шум 50 рад/с) 0 = «190R/S Noise» (Шум 190 рад/с) 1 = «160R/S Noise» (Шум 160 рад/с) 2 = «100R/S Noise» (Шум 100 рад/с) 3 = «50R/S Noise» (Шум 50 рад/с) 4 = «25R/S Noise» (Шум 25 рад/с) 5 = «12R/S Noise» (Шум 12 рад/с) 6 = «6R/S Noise» (Шум 6 рад/с) 7 = «3R/S Noise» (Шум 3 рад/с)	RW	32- битное целое
		130	Alt Vel Feedback Альтернативная ОС по частоте вращения Выход фильтра задержки альтернативной обратной связи по частоте вращения, в Гц или об/мин, в зависимости от значения P300 [Speed Units]. Регулировка фильтра задержки выполняется с помощью P126 [Pri Vel FdbkFltr]. Альтернативная ОС по частоте вращения используется при работе привода с автопереключением Tach Loss.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RO	Действ. число
		131	Active Vel Fdbk Активная ОС по частоте вращения Активная обратная связь по частоте вращения, используемая регулятором частоты вращения при векторном управлении магнитным потоком. Использование этого значения является результатом выбора первичной/альтернативной обратной связи. При работе привода без автопереключения Tach Loss используется первичная ОС по частоте вращения (P127 [Pri Vel Feedback]). При работе привода с автопереключением Tach Loss используется альтернативная ОС по частоте вращения (P130 [Alt Vel Feedback]). Бит состояния 5 «FdbkLoss Sw0» устанавливается в параметре P936 [Drive Status 2] в случае автопереключения Auto Tach.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RO	Действ. число
		132	 Aux Vel Fdbk Sel Выбор вспомогательной обратной связи по частоте вращения Выбирается источник для управления параметром P134 [Aux Vel Feedback]. Возможные варианты те же, что и у P125 [Pri Vel Fdbk Sel].	По умолчанию: Мин./макс.:	137 1 / 159999	RW	32- битное целое
		133	Aux Vel FdbkFltr Фильтр вспомогательной обратной связи по частоте вращения Корректирует настройку фильтра, применяемую к источнику для управления ОС по частоте вращения двигателя P134 [Aux Vel Feedback], выбранному параметром P132 [Aux Vel Fdbk Sel]. Этот фильтр предназначен для снижения уровня шума в сигнале обратной связи. Регулировка фильтра и его функционирование аналогичны P126 [Pri Vel FdbkFltr].	По умолчанию: Опции:	3 = «50R/S Noise» (Шум 50 рад/с) 0 = «190R/S Noise» (Шум 190 рад/с) 1 = «160R/S Noise» (Шум 160 рад/с) 2 = «100R/S Noise» (Шум 100 рад/с) 3 = «50R/S Noise» (Шум 50 рад/с) 4 = «25R/S Noise» (Шум 25 рад/с) 5 = «12R/S Noise» (Шум 12 рад/с) 6 = «6R/S Noise» (Шум 6 рад/с) 7 = «3R/S Noise» (Шум 3 рад/с)	RW	32- битное целое
		134	Aux Vel Feedback Вспомогательная ОС по частоте вращения Выход фильтра задержки вспомогательной обратной связи по частоте вращения, в Гц или об/мин, в зависимости от значения P300 [Speed Units]. Регулировка фильтра задержки выполняется с помощью P126 [Pri Vel FdbkFltr]. Как правило, используется в качестве источника опорной частоты вращения. Эта опция доступна в параметрах P545 [Spd Ref A Sel] и P550 [Spd Ref B Sel].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Обратная связь	135	Psn Fdbk Sel Выбор ОС по положению Выбор источника для управления параметром [P847 [Psn Fdbk]. Возможные варианты: Порт 0 – Simulator Fdbk (Смоделированная ОС) и любой порт с модулем обратной связи (например, энкодер). ОС с разомкнутым контуром недоступна в качестве источника для управления ОС по положению. Настройка по умолчанию – P138 [Simulator Fdbk]. Это тест-режим, где ОС по положению вычисляется на основе параметров P690 [Limited Trq Ref] и P76 [Total Inertia]. При использовании управления положением необходимо выбрать действительный источник для управления ОС по положению.	По умолчанию: 138 Мин./макс.: 1 / 159999		RW	32-битное целое
		136	755 Load Psn FdbkSel Выбор ОС по положению Выбирает источник обратной связи по положению для управления положением. Параметр P847 [Psn Fdbk] определяет значение выбранной обратной связи по положению. Это значение формирует первичную обратную связь для канала интеграции регулятора положения.	По умолчанию: 847 Мин./макс.: 1 / 159999		RW	32-битное целое
		137	Open Loop Fdbk Обратная связь с разомкнутым контуром Расчётный источник обратной связи двигателя, доступный для любого из параметров выбора ОС по частоте вращения – P125 [Pri Vel Fdbk Sel], P128 [Alt Vel Fdbk Sel] и P132 [Aux Vel Fdbk Sel]. ОС с разомкнутым контуром недоступна в качестве источника для управления ОС по положению. Единицы измерения для счётчика энкодера у параметра обратной связи с разомкнутым контуром устанавливаются параметром P141 [Virtual Enc EPR]. ОС по частоте вращения с разомкнутым контуром определяется на основе значений P1 [Output Frequency] и P5 [Torque Cur Fdbk] и корректируется параметром P621 [Slip RPM @ FLA].	По умолчанию: 0 Опции: –2147483648 / 2147483647		RO	32-битное целое
		138	Simulator Fdbk Смоделированная обратная связь Смоделированная обратная связь – это вычисленный источник ОС двигателя. Его можно использовать при работе в любом из режимов векторного управления, выбранном в P35 [Motor Ctrl Mode]. Смоделированная обратная связь доступна для любого параметра выбора ОС по частоте вращения: P125 [Pri Vel Fdbk Sel], P128 [Alt Vel Fdbk Sel] и P132 [Aux Vel Fdbk Sel]. Смоделированная обратная связь также доступна в качестве источника обратной связи по положению, выбранного параметром P135 [Mtr Psn Fdbk Sel]. Единицы измерения для счётчика энкодера у параметра смоделированной обратной связи устанавливаются параметром P141 [Virtual Enc EPR]. Смоделированная ОС по частоте вращения вычисляется на основе параметров P690 [Limited Trq Ref] и P76 [Total Inertia]. Эта опция полезна для проверки работоспособности привода, когда нежелательно, чтобы работал двигатель. В режиме моделирования ОС деактивируется стробирование силовой инверторной секции привода.	По умолчанию: 0 Опции: –2147483648 / 2147483647		RO	32-битное целое
		139	755 Delayed Spd Ref Опорное значение частоты вращения с задержкой Выход параметра P594 [Ramped Spd Ref] с задержкой на одну единицу времени. Используется в некоторых областях применения для синхронизации опорной частоты вращения при управлении несколькими приводами. В этих областях применения привод, задающий главную опорную частоту вращения будет использовать значение [Delayed Spd Ref]. Бит 8 «Delayed Ref» параметра P635 [Spd Options Ctrl] в таком случае активирует опорное значение с задержкой у главного привода, а параметр P594 [Ramped Spd Ref] передаётся ведомым приводам через канал связи.	Ед. изм.: Гц об/мин По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: –/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 –/+P28 [Motor NP RPM] x 8		RO	Действ. число
		140	755 Virtual EncDelay Задержка виртуального энкодера Выход с задержкой на один период параметра P142 [Virtual Enc Psn]. Используется в некоторых областях применения для фазовой синхронизации опорного значения положения через канал связи привода. Главный привод задерживается на один отчёт, в то время как ведомые приводы обновляют свои опорные значения положений – затем все приводы одновременно сэмпляют положение. Ведомые приводы не выбирают задержку. Выбор опорного значения положения с задержкой либо без задержки производится путём выбора нужного значения параметра P766 [Psn Direct Stpt].	По умолчанию: 0 Опции: –2147483648 / 2147483647		RO	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Обратная связь	141	755 Virtual Enc EPR Количество импульсов на один оборот виртуального энкодера Количество эквивалентных импульсов на один оборот (EPR) виртуального энкодера. Виртуальный энкодер – это эталон положения, вход которого выводится из опорной частоты вращения. Он аккумулирует импульсы с той же скоростью, что и настоящий энкодер, измеряющий количество импульсов на один оборот (PPR). Введите эквивалентное значение PPR. Например, введите 1024 PPR для энкодера с 1024 EPR.	По умолчанию: 4096 Мин./макс.: 10 / 67108864		RW	32-битное целое
		142	755 Virtual Enc Psn Положение виртуального энкодера 32-битный аккумулятор импульсов виртуального энкодера. Количество аккумулярованных импульсов эквивалентно аппаратному аккумулятору настоящего энкодера. Он аккумулирует со скоростью, в 4 раза большей скорости, заданной в P141 [Virtual Enc EPR]. Аккумулятор начинает подсчёт с нуля при активации положения.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -/+32767		RO	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных	
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Функции цифр. входов	150	 Digital In Cfg Конфигурация цифровых входов Определяет функцию для параметров DI Run. «Run Edge» (0) – чтобы привод работал, для функции управления требуется нарастающий фронт импульса (переход из разомкнутого состояния в замкнутое). «Run Level» (1) – пока не подана отдельная команда «Стоп», работу привода определяет только уровень (нарастающий фронт не требуется).	По умолчанию: 0 = «Run Edge» Опции: 0 = «Run Edge» 1 = «Run Level»		RW	32-битное целое	
		 ВНИМАНИЕ! Если этот параметр используется в несоответствующем приложении, возможно повреждение оборудования и/или травмирование персонала. Запрещено использование этой функции без учёта применимых региональных, национальных и международных законов, стандартов, предписаний и промышленных рекомендаций.						
		155	 DI Enable Цифровой вход для активации Цифровой вход для активации привода.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое	
		156	 DI Clear Fault Цифровой вход для удаления ошибок Цифровой вход для удаления ошибок.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое	
		157	 DI Aux Fault Цифровой вход для внешних ошибок Цифровой вход для моделирования внешней ошибки.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое	
		158	 DI Stop Цифровой вход для команды «Стоп» Цифровой вход для подачи команды «Стоп».	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое	
		159	 DI Cur Lmt Stop Цифровой выход для останова из-за предельного значения тока Цифровой выход для выполнения останова из-за предельного значения тока.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое	
		160	 DI Coast Stop Цифровой вход «Выбег до остановки» Цифровой выход для выполнения выбега до остановки.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое	

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Функции цифр. входов	161	DI Start Цифровой вход для пуска Цифровой вход для пуска привода (3-проводное управление).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		162	DI Fwd Reverse Цифровой вход «Назад» Цифровой вход для подачи команды направления «назад».	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		163	DI Run Цифровой вход «Вращение» Цифровой вход для управления работой привода (2-проводное управление).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		164	DI Run Forward Цифровой вход «Вращение, вперёд» Цифровой вход для управления работой привода (2-проводное управление) и подачи команды «вперёд»	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		165	DI Run Reverse Цифровой вход «Вращение, назад» Цифровой вход для управления работой привода (2-проводное управление) и подачи команды «назад»	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		166	DI Jog 1 Цифровой вход «Толк. реж. 1» Цифровой вход для работы привода в толчковом режиме со скоростью, определяемой параметром P556 [Jog Speed 1].	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		167	DI Jog 1 Forward Цифровой вход «Толк. реж. 1, вперёд» Цифровой вход для вращения привода вперёд в толчковом режиме со скоростью, определяемой параметром P556 [Jog Speed 1].	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		168	DI Jog 1 Reverse Цифровой вход «Толк. реж. 1, назад» Цифровой вход для вращения привода назад в толчковом режиме со скоростью, определяемой параметром P556 [Jog Speed 1].	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		169	DI Jog 2 Цифровой вход «Толк. реж. 2» Цифровой вход для работы привода в толчковом режиме со скоростью, определяемой параметром P557 [Jog Speed 2].	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		170	DI Jog 2 Forward Цифровой вход «Толк. реж. 2, вперёд» Цифровой вход для вращения привода вперёд в толчковом режиме со скоростью, определяемой параметром P557 [Jog Speed 2].	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		171	DI Jog 2 Reverse Цифровой вход «Толк. реж. 2, назад» Цифровой вход для вращения привода назад в толчковом режиме со скоростью, определяемой параметром P557 [Jog Speed 2].	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		172	DI Manual Ctrl Цифровой вход «Ручное управление» Цифровой вход для активации ручного управления.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных	
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Функции цифр. входов	173	DI Speed Sel 0	<p>По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15</p>	RW	32-битное целое		
		174	DI Speed Sel 1					
		175	DI Speed Sel 2					
			Цифровые входы «Выбор частоты вращения» 0, 1, 2 Цифровые входы для выбора опорных значений частоты вращения:					
		Состояние входа (1 = вход активирован)					Источник автом. опорного значения	
		DI Speed Sel 2	DI Speed Sel 1				DI Speed Sel 0	
		0	0				0	Reference A (Уставка A)
		0	0				1	Reference A (Уставка A)
		0	1				0	Reference B (Уставка B)
		0	1				1	Preset Speed 3
		1	0				0	Preset Speed 4 (Заданная скорость 4)
		1	0				1	Preset Speed 5 (Заданная скорость 5)
		1	1				0	Preset Speed 6 (Заданная скорость 6)
		1	1				1	Preset Speed 7 (Заданная скорость 7)
		177	DI MOP Inc				<p>По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15</p>	RW
	Цифровой вход «Приращение для потенциометра с приводом от двигателя» Цифровой вход для увеличения опорной частоты вращения для потенциометра с приводом от двигателя (MOP).							
178	DI MOP Dec							
	Цифровой вход «Уменьшение для потенциометра с приводом от двигателя» Цифровой вход для уменьшения опорной частоты вращения для потенциометра с приводом от двигателя (MOP).							
179	DI Accel 2							
	Цифровой вход «Ускорение 2» Цифровой вход для активации P536 [Accel Time 2].							
180	DI Decel 2							
	Цифровой вход «Замедление 2» Цифровой вход для активации P538 [Decel Time 2].							
181	DI SpTqPs Sel 0							
182	DI SpTqPs Sel 1							
	Цифровые входы «Выбор частоты вращения/момента/положения» 0, 1 Цифровые входы для переключения режимов «частота вращения», «момент» и «положение».							
185	DI Stop Mode B							
	Цифровой вход «Режим останова B» Цифровой вход для активации P371 [Stop Mode B].							
186	DI BusReg Mode B							
	Цифровой вход «Режим регулировки шины B» Цифровой вход для активации P373 [Bus Reg Mode B].							
187	DI PwrLoss ModeB							
	Цифровой вход «Режим потери мощности B» Цифровой вход для активации P453 [Pwr Loss Mode B].							
188	DI Pwr Loss							
	Цифровой вход «Потеря входной мощности» Цифровой выход для моделирования состояния потери мощности.							
189	DI Precharge							
	Цифровой вход «Предзаряд» Цифровой вход для принудительного перевода привода в состояние предзаряда (обычно используется только в распространённых областях применения).							

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Функции цифр. входов	190	DI Prchrg Seal Цифровой вход «Герметизация предзаряда» Цифровой вход для моделирования уникальной ошибки при размыкании внешнего контура предзаряда.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		191	DI PID Enable Цифровой вход «Активация пропорционально-интегрально-дифференциального регулирования» Цифровой вход для активации ПИД-регулирования.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		192	DI PID Hold Цифровой вход «Удержание пропорционально-интегрально-дифференциального регулирования» Цифровой вход для удержания ПИД-регулирования.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		193	DI PID Reset Цифровой вход «Сброс пропорционально-интегрально-дифференциального регулирования» Цифровой вход для сброса ПИД-регулирования.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		194	DI PID Invert Цифровой вход «Инвертирование пропорционально-интегрально-дифференциального регулирования» Цифровой вход для инвертирования выхода ПИД-регулирования процесса.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		195	DI Torque StptA Цифровой вход «Заданный крутящий момент А» Цифровой вход для принудительного выбора P676 [Trq Ref A Stpt] в качестве источника для заданного крутящего момента А, независимо от настройки P675 [Trq Ref A Sel]. Используется, когда привод находится в режиме задания момента (см. P309...P312).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		196	DI Fwd End Limit Цифровой вход «Предел вращения вперёд» Цифровой выход для срабатывания при достижении предела вращения вперёд. В результате выполняется команда «Быстрый останов». После остановки привода в такой ситуации его можно будет перезапустить только в противоположном направлении. Эта функция обычно используется с концевым выключателем рядом с точкой, в которой привод необходимо остановить.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		197	DI Fwd Dec Limit Цифровой вход «Предел замедления вперёд» Цифровой выход для срабатывания при достижении предела замедления при вращении вперёд. В результате опорная частота вращения игнорируется и происходит замедление до предустановленной частоты вращения 1. Эта функция обычно используется с концевым выключателем и инициирует процесс замедления до достижения предела вращения.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		198	DI Rev End Limit Цифровой вход «Предел вращения назад» Цифровой выход для срабатывания при достижении предела вращения назад. В результате выполняется команда «Быстрый останов». После остановки привода в такой ситуации его можно будет перезапустить только в противоположном направлении. Эта функция обычно используется с концевым выключателем рядом с точкой, в которой привод необходимо остановить.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		199	DI Rev Dec Limit Цифровой вход «Предел замедления назад» Цифровой выход для срабатывания при достижении предела замедления при вращении назад. В результате опорная частота вращения игнорируется и происходит замедление до предустановленной частоты вращения 1. Эта функция обычно используется с концевым выключателем и инициирует процесс замедления до достижения предела вращения.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		200	DI PHdwr OvrTrvl Цифровой вход «Положительное аппаратное перерегулирование» Цифровой выход для срабатывания при положительном аппаратном перерегулировании. В результате немедленно происходит сигнализация ошибки и создаётся нулевой крутящий момент. После остановки привода в такой ситуации ошибку придётся сбросить, и привод можно будет перезапустить только в противоположном направлении. Эта функция обычно используется с концевым выключателем в заданном положении, что служит дополнительной защитой машины от повреждения при подаче крутящего момента в ситуации перебега (перерегулирования).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ запись	Тип данных
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Функции цифр. входов	201	DI NHdwr OvrTrvl Цифровой вход «Отрицательное аппаратное перерегулирование» Цифровой выход для срабатывания при отрицательном аппаратном перерегулировании. В результате немедленно происходит сигнализация ошибки и создаётся нулевой крутящий момент. После остановки привода в такой ситуации ошибку придётся сбросить, и привод можно будет перезапустить только в противоположном направлении. Эта функция обычно используется с концевым выключателем в заперённом положении, что служит дополнительной защитой машины от повреждения при подаче крутящего момента в ситуации перебега (перерегулирования).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 15999,15	RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ запись	Тип данных																																																
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Входы/выходы на плате управления	220	Digital In Sts Состояние цифровых входов Состояние цифровых входов на плате управления (порт 0). Опции																																																			
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Опции</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Цифровой вход 2 (1)</th> <th>Цифровой вход 1 (1)</th> <th>Цифровой вход 0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>(1) Только приводы серии 753.</p>	Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Цифровой вход 2 (1)	Цифровой вход 1 (1)	Цифровой вход 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно
Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Цифровой вход 2 (1)	Цифровой вход 1 (1)	Цифровой вход 0																																						
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																						
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																						

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ запись	Тип данных																																															
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Дискретные входы	222	753 Dig In Fitr Mask Окно фильтрации цифрового входа Фильтрует выбранный цифровой вход. Важно: Используется только главной платой управления PowerFlex 753. Опции																																																		
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Опции</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Вход 2</th> <th>Вход 1</th> <th>Зарезервирован</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p>	Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Вход 2	Вход 1	Зарезервирован	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Вход 2	Вход 1	Зарезервирован																																					
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																					
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																					
		223	753 Dig In Filt Фильтр цифрового входа Определяет объём фильтрации на цифровых входах. Важно: Используется только главной платой управления PowerFlex 753.	Ед. изм.: мс По умолчанию: 4 Мин./макс.: 2 / 10	RW	Действ. число																																															

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя		Значения	Чтение/ запись	Тип данных	
			Полное название	Описание				
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Digital Outputs	225	753	Dig Out Sts	Состояние цифровых выходов Отображает состояние цифровых выходов. Опции			
		226	753	Dig Out Invert	Инверсия цифровых выходов Инвертирует выбранный цифровой выход. Опции			
		227	753	Dig Out Setpoint	Заданное значение цифровых выходов Управляет релейными или транзисторными выходами, в случае выбора в качестве источника. Может использоваться для управления выходами с внешнего устройства через каналы связи. Опции			
		230	753	R00 Sel	Релейный выход 0, выбор Выбирает источник, подающий питание для релейного выхода. В качестве источника можно использовать любой бит параметра состояния. Например, P935 [Drive Status 1], бит 7 = «Faulted».	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999,15	RW	32-битное целое
		231	753	R00 Level Sel	Релейный выход 0, выбор уровня Выбирает источник сравниваемого уровня.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое
		232	753	R00 Level	Релейный выход 0, уровень Задаёт значение сравнения уровня.	По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: -/+1000000,0	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных																																																																																																																																																																																																																																																																																												
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ Digital Outputs		233	753 R00 Lvl CmpSts Релейный выход 0, состояние компенсации уровня Состояние сравнения уровня и возможный источник для релейного или транзисторного выхода. Для подачи питания на выход у релейного выхода X Select или транзисторного выхода X Select должна быть выбрана эта опция. Может использоваться без физического выхода, только для информации о состоянии. Опции	<table border="1"> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Гrt Than Equ (больше или равно)</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Less Than (Меньше чем)</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> </table>		Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Гrt Than Equ (больше или равно)																				Less Than (Меньше чем)																				<table border="1"> <tr><td>По умолчанию</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>Бит</td><td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td colspan="4"></td></tr> </table>		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0					0 = условие ложно 1 = условие истинно		
		Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																	
		Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																	
		Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																	
		Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																	
		Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																	
		Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																	
		Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																	
		Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																	
		Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																	
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Гrt Than Equ (больше или равно)																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Less Than (Меньше чем)																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																																																																																																																																																																																																																																
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																																																																																																																																																																																																																																			
234	753 R00 On Time Время включения релейного выхода 0 Определяет время задержки включения для цифровых выходов. Это интервал времени между возникновением соответствующего условия и срабатыванием реле.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,00 0,00 / 600,00	RW	Действ. число																																																																																																																																																																																																																																																																																														
235	753 R00 Off Time Время выключения релейного выхода 0 Определяет время задержки выключения для цифровых выходов. Это интервал времени между исчезновением соответствующего условия и отключением реле.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,00 0,00 / 600,00	RW	Действ. число																																																																																																																																																																																																																																																																																														
240	753 T00 Sel Транзисторный выход 0, выбор Выбирает источник, подающий питание для транзисторного выхода. В качестве источника можно использовать любой бит параметра состояния. Например, P935 [Drive Status 1], бит 7 = «Faulted».	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																																																																																																																																																																																																																																																														
241	753 T00 Level Sel Транзисторный выход 0, выбор уровня Выбирает источник сравниваемого уровня.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																																																																																																																																																																																																																																																														
242	753 T00 Level Транзисторный выход 0, уровень Задаёт значение сравнения уровня.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,0 -/+1000000,0	RW	Действ. число																																																																																																																																																																																																																																																																																														
243	753 T00 Level CmpSts Транзисторный выход 0, состояние компенсации уровня Состояние сравнения уровня и возможный источник для транзисторного выхода. Для подачи питания на выход у транзисторного выхода 0 Select должна быть выбрана эта опция. Может использоваться без физического выхода, только для информации о состоянии. Опции	<table border="1"> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Зарезервирован</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Гrt Than Equ (больше или равно)</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Less Than (Меньше чем)</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> </table>		Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Зарезервирован																				Гrt Than Equ (больше или равно)																				Less Than (Меньше чем)																				<table border="1"> <tr><td>По умолчанию</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>Бит</td><td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td colspan="4"></td></tr> </table>		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0					0 = условие ложно 1 = условие истинно				
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Зарезервирован																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Гrt Than Equ (больше или равно)																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
Less Than (Меньше чем)																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																																																																																																																																																																																																																																
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																																																																																																																																																																																																																																			
244	753 T00 On Time Время включения транзисторного выхода 0 Определяет время задержки включения для цифровых выходов. Это интервал времени между возникновением соответствующего условия и активацией реле или транзистора.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																																																																																																																																																																																																																																																														
245	753 T00 Off Time Время выключения транзисторного выхода 0 Определяет время задержки выключения для цифровых выходов. Это интервал времени между исчезновением соответствующего условия и деактивацией реле или транзистора.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,0 -/+1000000,0	RW	Действ. число																																																																																																																																																																																																																																																																																														

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ запись	Тип данных																																																		
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Motor PTC	250	753 PTC Cfg Конфигурация резистора с положительным температурным коэффициентом (ПТК) Определяет действие, предпринимаемое при сбое ПТК. «Ignore» (0) – никаких действий «Alarm» (1) – подача аварийного сигнала «Ft Minor» (2) – в случае активации сигнализируется неосновная ошибка, в противном случае выбег до остановки «FtCoastStop» (3) – выбег до остановки «Ft RampStop» (4) – линейный останов «Ft CL Stop» (5) – останов из-за предельного тока	По умолчанию: 0 = «Ignore» (Игнорировать) Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое																																																		
		251	753 PTC Status Состояние резистора с положительным температурным коэффициентом (ПТК) Состояние резистора ПТК. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Over Temp (перегрев)</td> <td>PTC Ok (ПТК в норме)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>Бит 0 «PTC Ok» – ПТК в норме Бит 2 «Over Temp» – ПТК сигнализирует перегрев</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Over Temp (перегрев)	PTC Ok (ПТК в норме)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Over Temp (перегрев)	PTC Ok (ПТК в норме)																																								
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																								
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ запись	Тип данных																																																		
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Аналоговые входы	255	753 Anlg In Type Тип аналогового входа Состояние режима аналогового входа, заданного перемычкой J4 на главной плате управления. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Аналоговый 0</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = Режим напряжения 1 = Режим тока</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 0																																							
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								
		256	753 Anlg In Sqrt Квадратный корень аналогового входа Включает/отключает функцию вычисления квадратного корня для каждого входа. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Аналоговый 0</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 0																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ запись	Тип данных																																																				
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Аналоговые входы	257	753 Anlg In Loss Sts Состояние потери аналогового входа Состояние потери аналогового входа. Опции <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 10%;"></td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> <td style="width: 10%;">Потеря 0</td> <td style="width: 10%;">Зарезервирован</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Потеря 0	Зарезервирован	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = Нет потери 1 = Выявлена потеря		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Потеря 0	Зарезервирован																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																								
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								
		260	753 Anlg In0 Value Нулевое значение аналогового входа 0 Значение аналогового входа после фильтра, вычисления квадратного корня и действия после потери.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 0,000 В Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RO	Действ. число																																																				
		261	753 Anlg In0 Hi Аналоговый вход 0, сигнал высокого уровня Определяет максимальное значение сигнала на блоке масштабирования аналогового входа.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 0,000 В Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число																																																				
		262	753 Anlg In0 Lo Аналоговый вход 0, сигнал низкого уровня Определяет минимальное значение сигнала на блоке масштабирования аналогового входа.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 0,000 В Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число																																																				
		263	753 Anlg In0 LssActn Действие при потере сигнала на аналоговом входе 0 Определяет действие привода в случае обнаружения потери сигнала на аналоговом входе. Потеря сигнала определяется в случае снижения уровня аналогового сигнала ниже 1 В или 2 мА. Состояние потери сигнала снимается и нормальная работа восстанавливается, когда уровень входного сигнала становится равным или превышает 1,5 В или 3 мА. «Ignore» (0) – никаких действий «Alarm» (1) – подача аварийного сигнала «Ft Minor» (2) – в случае активации сигнализируется неосновная ошибка, в противном случае выбег до остановки «FtCoastStop» (3) – выбег до остановки «Ft RampStop» (4) – линейный останов «Ft CL Stop» (5) – останов из-за предельного тока «Hold Input» (6) – удержание входа на последнем значении «Set Input Lo» (7) – установка входа на P262 [Anlg In0 Lo] (сигнал низкого уровня) «Set Input Hi» (8) – установка входа на P261 [Anlg In0 Hi] (сигнал высокого уровня)	По умолчанию: 0 = «Ignore» (Игнорировать) Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока) 6 = «Hold Input» (Удержание входа) 7 = «Set Input Lo» (Сигнал низкого уровня) 8 = «Set Input Hi» (Сигнал высокого уровня)	RW	32-битное целое																																																				
264	753 Anlg In0 Raw Val Необработанное значение аналогового входа 0 Необработанное значение аналогового входа.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 0,000 В Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RO	Действ. число																																																						
265	753 Anlg In0 Filt Gn Приращение фильтра на аналоговом входе 0 Задаёт приращение фильтра на аналоговом входе.	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: -/+5,00	RW	Действ. число																																																						
266	753 Anlg In0 Filt BW Диапазон фильтра на аналоговом входе 0 Задаёт полосу пропускания фильтра на аналоговом входе.	По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: 0,0 / 500,0	RW	Действ. число																																																						


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																					
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Аналоговые выходы	270	753 Anlg Out Type Тип аналогового выхода Выберите режим для каждого аналогового выхода. Опции <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Аналоговый выход 0</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый выход 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	<table border="1"> <tr> <td>0 = Режим напряжения</td> <td>1 = Режим тока</td> </tr> </table>	0 = Режим напряжения	1 = Режим тока		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый выход 0																																									
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
		0 = Режим напряжения	1 = Режим тока																																																								
		271	753 Anlg Out Abs Абсолютный аналоговый выход Определяет (перед выполнением масштабирования), какое значение будет подаваться на выход – абсолютное или со знаком. Опции <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Аналоговый выход 0</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый выход 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	<table border="1"> <tr> <td>0 = Режим напряжения</td> <td>1 = Режим тока</td> </tr> </table>	0 = Режим напряжения	1 = Режим тока		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый выход 0																																									
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
		0 = Режим напряжения	1 = Режим тока																																																								
275	753 Anlg Out0 Sel Выбор аналогового выхода 0 Определяет источник для аналогового выхода.	По умолчанию: 3 Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																							
276	753 Anlg Out0 Stpt Заданное значение аналогового выхода 0 Возможный источник для аналогового выхода. Может использоваться для управления аналоговыми выходами с внешнего устройства через каналы связи. Не чувствителен к масштабированию аналоговых выходов.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 0 Мин./макс.: -10/20	RW	Действ. число																																																							
277	753 Anlg Out0 Data Данные аналогового выхода 0 Отображает значение источника, выбранного параметром [P275 [Anlg Out0 Sel].	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -/+100000	RO	Действ. число																																																							
278	753 Anlg Out0 DataHi Данные аналогового выхода 0, сигнал высокого уровня Определяет максимальное значение для диапазона данных аналогового выхода.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: -/+214748000	RW	Действ. число																																																							
279	753 Anlg Out0 DataLo Данные аналогового выхода 0, сигнал низкого уровня Определяет минимальное значение для диапазона данных аналогового выхода.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: -/+214748000	RW	Действ. число																																																							
280	753 Anlg Out0 Hi Максимальное значение аналогового выхода 0 Задаёт высокий уровень сигнала для аналогового выхода при максимальном значении данных.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: мА 10,000 В 20,000 мА Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число																																																							
281	753 Anlg Out0 Lo Минимальное значение аналогового выхода 0 Задаёт низкий уровень сигнала для аналогового выхода при минимальном значении данных.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: мА 0,000 В 0,000 мА Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число																																																							


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Аналоговые выходы	282	753 Anlg Out0 Val Значение аналогового выхода 0 Значение аналогового выхода 0.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: мА 10,000 В 20,000 мА Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																				
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Прогн. обл. РВ	285	753 R0 PredMaint Sts Релейный выход, состояние прогнозирующего обслуживания Состояние прогнозирующего обслуживания релейного выхода 0. Опции	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td></td> <td>Главный</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Релейный вых. 0)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Главный	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Релейный вых. 0)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно		
			Главный	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Релейный вых. 0)																																								
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																								
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								
		286	753 R00 Load Type Тип нагрузки релейного выхода 0 Задаёт тип нагрузки, применяющийся к реле. Тип нагрузки необходимо задать правильно, чтобы функция прогнозирующего обслуживания могла прогнозировать срок службы реле.	По умолчанию: 1 = «DC Inductive» (Пост. ток, индуктивный) Опции: 0 = «DC Resistive» (Пост. ток, резистивный) 1 = «DC Inductive» (Пост. ток, индуктивный) 2 = «AC Resistive» (Перем. ток, резистивный) 3 = «AC Inductive» (Перем. ток, индуктивный)	RW	32-битное целое																																																				
		287	753 R00 Load Amps Ток нагрузки релейного выхода 0 Ток нагрузки, подаваемый на контакты реле. Ток нагрузки необходимо задать правильно, чтобы функция прогнозирующего обслуживания могла прогнозировать срок службы реле.	Ед. изм.: А По умолчанию: 2,000 Мин./макс.: 0,000 / 2,000	RW	Действ. число																																																				
		288	753 R00 TotalLife Срок службы релейного выхода 0 Количество циклов реле за весь срок службы на основании запрограммированных типа и тока нагрузки.	Ед. изм.: Цикл По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 2147483647	RO	32-битное целое																																																				
		289	753 R00 ElapsedLife Истекшее время работы релейного выхода 0 Несбрасываемое накопленное количество циклов реле.	Ед. изм.: Цикл По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 2147483647	RO	32-битное целое																																																				
		290	753 R00 RemainLife Оставшееся время работы релейного выхода 0 Разность между сроком службы и истекшим временем работы.	Ед. изм.: Цикл По умолчанию: 0 Мин./макс.: -/+2147483647	RO	32-битное целое																																																				
		291	753 R00 LifeEvtLvl Уровень для действий по сроку службы релейного выхода 0 Задаёт процент от количества циклов реле перед выполнением действия.	Ед. изм.: % По умолчанию: 80,000 Мин./макс.: 0,000 / 100,000	RW	Действ. число																																																				

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				По умолчанию:	Опции:		
ОБРАТНАЯ СВЯЗЬ И ВХОДЫ/ВЫХОДЫ	Прогн. обсл. РВ	292	753 R00 LifeEvtActn Действие по сроку службы релейного выхода 0 Задаёт действие, выполняемое при достижении определённого процента циклов реле. «Ignore» (0) – никаких действий «Alarm» (1) – подача аварийного сигнала «Ft Minor» (2) – в случае активации сигнализируется неосновная ошибка, в противном случае выбег до остановки «FtCoastStop» (3) – выбег до остановки «Ft RampStop» (4) – линейный останов «Ft CL Stop» (5) – останов из-за предельного тока	По умолчанию:	1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое

Файл конфигурации привода

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				По умолчанию:	Опции:		
Конфиг. привода	Параметры	300	 Speed Units Единицы измерения частоты вращения Единицы измерения, используемые для всех параметров частоты вращения. Опции 0 и 1 не преобразуют другие значения параметров (например, опорная частота 60 Гц становится 60 об/мин). Этот параметр сбрасывается только при выполнении операции Set Defaults «All» (не рекомендуется).	По умолчанию:	Текущая настройка 0 = «Гц» 1 = «Об/мин»	RW	32-битное целое
		301	Access Level Уровень доступа Уровень доступа к параметрам и опциям. «Basic» (0) – простейшее, наиболее удобное для пользователя отображение. «Advanced» (1) – может потребоваться использование расширенных возможностей. «Expert» (2) – обычно не рекомендуется (список получается очень длинным), отображает дополнительные, редко используемые параметры. При изменении уровня доступа потребуется заново подключить инструменты на базе ПК (например, Drive Tools и Drive Explorer). Этот параметр сбрасывается только при выполнении операции Set Defaults «All» (не рекомендуется).	По умолчанию:	Текущая настройка 0 = «Basic» (Базовая) 1 = «Advanced» (Расширенные возможности) 2 = «Expert» (Эксперт)	RW	32-битное целое
		302	Language Язык Выберите язык отображения. Этот параметр сбрасывается только при выполнении операции Set Defaults «All» (не рекомендуется).	По умолчанию:	0 = «Not Selected» (Не выбрано) 0 = «Not Selected» (Не выбрано) 1 = «English» (Английский) 2 = «French» (Французский) 3 = «Spanish» (Испанский) 4 = «Italian» (Итальянский) 5 = «German» (Немецкий) 6 = «Japanese» (Японский) 7 = «Portuguese» (Португальский) 8 = «Chinese» (Китайский) 9 = «Зарезервирован» 10 = «Зарезервирован» 11 = «Korean» (Корейский)	RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных						
Конфиг. привода Конфиг. управл.		305	<p>Voltage Class</p> <p>Класс напряжения</p> <p>Выбирает класс напряжения привода (например, для приводов 400/480 В, «Низкое напряжение» = 400 В, «Высокое напряжение» = 480 В). Эта настройка влияет на то, каким будет привод как узел системы (напр. 400 В или 480 В), а также на текущий номинальный ток привода (Rated Amps).</p> <p>Этот параметр сбрасывается (возвращается к заводским настройкам) только при выполнении Set Defaults «All» (не рекомендуется).</p>	<p>По умолчанию: 0 = По заводской настройке</p> <p>Опции: 0 = «Низкое напряжение» 1 = «Высокое напряжение»</p>	RW	32-битное целое						
		306	<p>Duty Rating</p> <p>Номинальная нагрузка</p> <p>Выбирает непрерывную мощность привода и мощность при перегрузке.</p> <p>«Normal Duty» (0) – максимальная непрерывная мощность, но меньшая мощность при перегрузке (110% в течение 60 с, 150% в течение 3 с).</p> <p>«Heavy Duty» (1) – меньшая непрерывная мощность, но большая мощность при перегрузке (150% в течение 60 с, 180% в течение 3 с).</p> <p>«Light Duty» (2) – используется только приводами типоразмера 8 и более, обеспечивает мощность при перегрузке 110% в течение 60 с.</p> <p>Этот параметр сбрасывается только при выполнении операции Set Defaults «All» (не рекомендуется).</p>	<p>По умолчанию: 0 = «Normal Duty» (Нормальный режим)</p> <p>Опции: 0 = «Normal Duty» (Нормальный режим) 1 = «Heavy Duty» (Тяжёлый режим) 2 = «Light Duty» (Лёгкий режим) 1755 (8+)</p>	RW	32-битное целое						
		308	<p>Direction Mode</p> <p>Режим направления</p> <p>Определяет метод изменения направления вращения.</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>Режим</th> <th>Изменение направления</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Unipolar (Однополярный)</td> <td>Drive Logic (Вперёд/Назад)</td> </tr> <tr> <td>Bipolar (Биполярный)</td> <td>Sign of Reference (По знаку опорного сигнала)</td> </tr> <tr> <td>Rev Disable (Отключить реверс)</td> <td>Not Changeable (Не изменяется)</td> </tr> </tbody> </table>	Режим	Изменение направления	Unipolar (Однополярный)	Drive Logic (Вперёд/Назад)	Bipolar (Биполярный)	Sign of Reference (По знаку опорного сигнала)	Rev Disable (Отключить реверс)	Not Changeable (Не изменяется)	<p>По умолчанию: 0 = «Unipolar» (Униполярно)</p> <p>Опции: 0 = «Unipolar» (Униполярно) 1 = «Bipolar» (Биполярно) 2 = «Rev Disable» (Отключить реверс)</p>
Режим	Изменение направления											
Unipolar (Однополярный)	Drive Logic (Вперёд/Назад)											
Bipolar (Биполярный)	Sign of Reference (По знаку опорного сигнала)											
Rev Disable (Отключить реверс)	Not Changeable (Не изменяется)											
			 <p>ВНИМАНИЕ! Активация режима «Bipolar» может привести к неожиданным изменениям направления. Если этот параметр используется в несоответствующем приложении, возможно повреждение оборудования и/или травмирование персонала. Запрещено использование этой функции без учёта всех применимых региональных, национальных и международных законов, стандартов, предписаний и промышленных рекомендаций.</p>									


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных		
Конфиг. привода Конфиг. управл.		309	SpdTrqPsn Mode A (ЧВр/КрМом/Плж, режим А)	<p>Частота вращения/момент/положение, режим А</p> <p>Применяется только к режимам векторного управления у параметра P35 [Motor Ctrl Mode]. Выбирает для привода либо регулирование частоты вращения, либо регулирование момента, либо регулирование положения. Источник параметра P685 [Selected Trq Ref] будет определяться настройкой этого параметра, когда для P181 [DI SpTqPs Sel 0] и P182 [DI SpTqPs Sel 1] выбрано «Выключено», то есть выбранные биты имеют низкий уровень.</p> <p>В параметре P935 [Drive Status 1] имеется три бита для режима регулирования привода, когда он работает. Бит 21 «Частота вращения» устанавливается, когда привод работает с активированным регулятором частоты вращения. Аналогичным образом биты 22 «Положение» и 23 «Момент» указывают на активность своих режимов регулирования.</p> <p>При некоторых условиях активный режим «Момент» может принудительно переключаться в режим «Частота вращения» независимо от настройки параметра «Частота вращения/момент/положение». Параметр P313 [Activ SpTqPs Mode] просигнализирует об этом и отразит используемый режим.</p> <p>Возможные варианты для частоты вращения/момента/положения:</p> <p>«Zero Torque» (0) – привод работает как регулятор момента, где параметру P685 [Selected Trq Ref] принудительно присваивается постоянное нулевое значение момента.</p> <p>«Speed Reg» (1) – привод работает как регулятор частоты вращения. P685 [Selected Trq Ref] получается из P660 [SReg Output] плюс P699 [Inertia Comp Out].</p> <p>«Torg Ref» (2) – привод работает как регулятор момента. P685 [Selected Trq Ref] получается из P4 [Commanded Trq]. При определенных условиях – например, в толчковом режиме или при линейном останове – привод автоматически обходит эту настройку и временно переключается в режим регулирования частоты вращения.</p> <p>«SLAT Min» (3) – привод работает в режиме «Speed Limited Adjustable Torque – Minimum select» (Ограниченная частота вращения, регулируемый момент – минимальная настройка). Это особый режим работы, используемый главным образом при работе с сетевыми ресурсами. Привод будет работать как регулятор момента, если значение параметра P4 [Commanded Trq] будет алгебраически меньше значения на выходе регулятора частоты вращения. Привод может автоматически войти в режим регулирования частоты вращения на основании состояния регулятора частоты вращения и величины на выходе регулятора частоты вращения относительно опорного значения момента.</p> <p>«SLAT Max» (4) – привод работает в режиме «Speed Limited Adjustable Torque – Maximum select» (Ограниченная частота вращения, регулируемый момент – максимальная настройка). Это особый режим работы, используемый главным образом при работе с сетевыми ресурсами. Привод будет работать как регулятор момента, если значение параметра P4 [Commanded Trq] будет алгебраически больше значения на выходе регулятора частоты вращения. Привод может автоматически войти в режим регулирования частоты вращения на основании состояния регулятора частоты вращения и величины на выходе регулятора частоты вращения относительно опорного значения момента.</p> <p>«Sum» (5) – привод работает как регулятор частоты вращения. P685 [Selected Trq Ref] получается из P660 [SReg Output] плюс сумматоры момента в сумме с P4 [Commanded Trq].</p> <p>«Profiler» (6) – привод использует функцию профилирования частоты вращения/индексирования положения. Привод работает либо как регулятор частоты вращения, либо как регулятор положения. Режим работы будет зависеть от конфигурации типов шага (Step Types) в таблице профилирования/индексирования.</p> <p>«Psn PTP» (7) – привод работает как регулятор положения. P685 [Selected Trq Ref] имеет тот же источник, что и в режиме суммирования (Sum). Управление положением активно в режиме «точка-точка» (PTP) и использует опорное значение положения «точка-точка».</p> <p>«Psn Camming» (8) – привод работает как регулятор положения. P685 [Selected Trq Ref] имеет тот же источник, что и в режиме суммирования (Sum). Управление положением активно в режиме «Кулачковая система установления положения» (Psn Camming) и использует опорные значения положения и частоты вращения планировщика PCAM.</p> <p>«Psn PLL» (9) – привод работает как регулятор положения. P685 [Selected Trq Ref] имеет тот же источник, что и в режиме суммирования (Sum). Управление положением активно в режиме «положение с контуром фазовой синхронизации» (Phase Lock Loop) и использует опорные значения положения и частоты вращения планировщика PLL.</p> <p>«Psn Direct» (10) – привод работает как регулятор положения. P685 [Selected Trq Ref] имеет тот же источник, что и в режиме суммирования (Sum). Управление положением активно в режиме Direct и использует прямое опорное значение положения.</p> <p>«Psn SpdOrnt» (11) – привод работает в режиме позиционирования для расположения нагрузочной стороны машины по P1582 [SO Setpoint]</p>	По умолчанию: Опции:	1 = «Speed Reg» (Регулировка частоты вращения) 0 = «Zero Torque» (Нулевой момент) 1 = «Speed Reg» (Регулировка частоты вращения) 2 = «Torque Reg» (Регулировка момента) 3 = «SLAT Min» (Мин. значение регулируемого момента с ограниченной част. вращ., SLAT) 4 = «SLAT Max» (Макс. значение SLAT) 5 = «Sum» (Сумма) 6 = «Profiler» (Профилирование) 755 7 = «Psn PTP» (PTP) 8 = «Psn Camming» (Кулачковая система установления положения) 755 9 = «Psn PLL» (Положение с контуром фазовой синхронизации) 755 10 = «Psn Direct» (Прямое установление положения) 11 = «Psn SpdOrnt» (Расположение нагрузочной стороны машины) 755	RW	32-битное целое
		310	SpdTrqPsn Mode B (ЧВр/КрМом/Плж, режим В)					
		311	SpdTrqPsn Mode C (ЧВр/КрМом/Плж, режим С)					
		312	SpdTrqPsn Mode D (ЧВр/КрМом/Плж, режим D)					


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Конфиг. привода Конфиг. управл.		313	Actv SpTqPs Mode Активен режим «частота вращения/момент/положение» Отображает активный режим «частота вращения/момент/положение», на основании динамического выбора режимов A, B, C и D, заданного параметрами P309 . . . P312, и состояний цифровых входов, запрограммированных через P181 и P182. В некоторых случаях, таких как работа в режимах «SLAT мин/макс», конечный режим регулирования может быть принудительно переведён в режим регулирования частоты вращения. См. биты режима «частота вращения/момент/положение» у параметра P935 [Drive Status 1], показывающие окончательный режим регулирования привода во время его работы.	По умолчанию: Опции:	1 = «Speed Reg» (Регулировка частоты вращения) 0 = «Zero Torque» (Нулевой момент) 1 = «Speed Reg» (Регулировка частоты вращения) 2 = «Torque Reg» (Регулировка момента) 3 = «SLAT Min» (Мин. значение SLAT) 4 = «SLAT Max» (Макс. значение SLAT) 5 = «Sum» (Сумма) 6 = «Profiler» (Профилирование) 755 7 = «Psn PTP» (PTP) 8 = «Psn Camming» (Кулачковая система установления положения) 755 9 = «Psn PLL» (Положение с контуром фазовой синхронизации) 755 10 = «Psn Direct» (Прямое установление положения) 11 = «Psn SpdlOrnt» (Расположение нагрузочной стороны машины) 755	RO	32-битное целое
		314	SLAT Err Stpt Регулируемый момент с ограниченной частотой вращения, ошибка заданного значения Задаёт значение P641 [Speed Error], при котором функция SLAT выдаёт сигнал принудительного перехода в режим регулирования частоты вращения. Это состояние должно длиться в течение времени, заданного параметром P315 [SLAT Dwell Time]. После разблокировки привод может работать в качестве регулятора момента, в зависимости от относительных уровней P660 [SReg Output] и P4 [Commanded Trq]. Этот параметр будет вводиться в Гц или об/мин, в зависимости от значения P300 [Speed Units].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин 0,00 0,00 / P27 [Motor NP Hertz] 0,00 / P28 [Motor NP RPM]	RW	Действ. число
		315	SLAT Dwell Time Регулируемый момент с ограниченной частотой вращения, длительность Задаёт время, в течение которого P641 [Speed Error] должен превышать величину P314 [SLAT Err Stpt] для возврата в режим минимального/максимального момента.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,00 0,00 / 2,00	RW	Действ. число
		321	Prchrg Control Управление предзарядом Когда эта опция отключена, привод остаётся в режиме предзаряда и не может работать. Если включить эту опцию, то будет выполняться обычная процедура предзаряда. Этот параметр обеспечивает программируемое управление предзарядом и может использоваться для координации предзаряда системы приводов или сброса параметра P12 [DC Bus Memory] в приводе.	По умолчанию: Опции:	1 = «Enabled» (Активировано) 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enabled» (Активировано)	RW	32-битное целое
		322	Prchrg Delay Задержка предзаряда Регулируемая задержка между временем выполнения всех прочих условий предзаряда и временем выхода привода из состояния предзаряда. Это можно использовать для управления последовательностями предзаряда в системе приводов.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,50 0,10 / 30,00	RW	Действ. число
		323	Prchrg Err Cfg Конфигурация ошибки предзаряда Выбирает действие, выполняемое при сигнализации размыкания внешнего контура предзаряда параметром P190 [DI Prchrg Seal].	По умолчанию: Опции:	3 = «FltCoastStop» (выбег до остановки) 3 = «FltCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Flt RampStop» (Линейный останов) 5 = «Flt CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
Конфиг. привода Автом. ручное управл.		324	Logic Mask Логическая маска Активирует/деактивирует порты для управления логической командой (такой как «Пуск» и «Направление»). Не маскирует команды «Стоп».	Опции <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 14</th> <th>Порт 13</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 11⁽¹⁾</th> <th>Порт 10⁽¹⁾</th> <th>Порт 9</th> <th>Порт 8</th> <th>Порт 7</th> <th>Порт 6</th> <th>Порт 5</th> <th>Порт 4</th> <th>Порт 3</th> <th>Порт 2</th> <th>Порт 1</th> <th>Digital In</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		Зарезервирован	Порт 14	Порт 13	Зарезервирован	Порт 11 ⁽¹⁾	Порт 10 ⁽¹⁾	Порт 9	Порт 8	Порт 7	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Digital In	По умолчанию	0	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно	
			Зарезервирован	Порт 14	Порт 13	Зарезервирован	Порт 11 ⁽¹⁾	Порт 10 ⁽¹⁾	Порт 9	Порт 8	Порт 7	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Digital In																																							
		По умолчанию	0	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1																																							
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																							
				(1) Только приводы 755 типоразмера 8 и более.																																																					
325	Auto Mask Автоматическая маска Активирует/деактивирует порты для управления логической командой (такой как «Пуск» и «Направление») в режиме «Авто». Не маскирует команды «Стоп».	Опции <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 14</th> <th>Порт 13⁽¹⁾</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 6</th> <th>Порт 5</th> <th>Порт 4</th> <th>Порт 3</th> <th>Порт 2</th> <th>Порт 1</th> <th>Digital In</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Digital In	По умолчанию	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ			
	Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Digital In																																									
По умолчанию	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
		(1) Только приводы серии 755.																																																							
		326	Manual Cmd Mask Маска для команды в ручном режиме Активирует/деактивирует порты для управления логической командой (такой как «Пуск» и «Направление») в режиме «Вручную». Не маскирует команды «Стоп».	Опции <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 14</th> <th>Порт 13⁽¹⁾</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 6</th> <th>Порт 5</th> <th>Порт 4</th> <th>Порт 3</th> <th>Порт 2</th> <th>Порт 1</th> <th>Digital In</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Digital In	По умолчанию	0	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ	
	Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Digital In																																									
По умолчанию	0	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
		(1) Только приводы серии 755.																																																							
		327	Manual Ref Mask Маска для заданного значения в ручном режиме Активирует/деактивирует порты для управления заданной частотой вращения в режиме «Вручную». Когда какой-нибудь порт даёт команду на переход к ручной режим, заданное значение принудительно сопоставляется этому порту (или параметром P328 [Alt Man Ref Sel] выбирается другой источник), если установлен соответствующий бит в этом параметре.	Опции <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 14</th> <th>Порт 13</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 6</th> <th>Порт 5</th> <th>Порт 4</th> <th>Порт 3</th> <th>Порт 2</th> <th>Порт 1</th> <th>Digital In</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		Зарезервирован	Порт 14	Порт 13	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Digital In	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно	
	Зарезервирован	Порт 14	Порт 13	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Digital In																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
		328	Alt Man Ref Sel Выбор альтернативного заданного значения в ручном режиме Позволяет вручную выбрать заданное значение, не сопоставленное порту, активирующему запрос в ручном режиме. Определяет порт, используемый для заданного значения. Настройка по умолчанию (0) делает активирующий порт используемым для заданного значения в ручном режиме.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																			


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																				
Конфиг. привода	Автом. ручное управл.	329	Alt Man Ref AnHi Альтернативная заданная частота вращения в ручном режиме, аналоговый вход, макс. Сигнал высокого уровня для альтернативной заданной частоты вращения в ручном режиме, когда P328 [Alt Man Ref Sel] подключён к аналоговому входу.	Ед. изм.: Гц По об/мин умолчанию: P520 Мин./макс.: P521 / P520	RW	Действ. число																																																				
		330	Alt Man Ref AnLo Альтернативная заданная частота вращения в ручном режиме, аналоговый вход, мин. Сигнал низкого уровня для альтернативной заданной частоты вращения в ручном режиме, когда P328 [Alt Man Ref Sel] подключён к аналоговому входу.	Ед. изм.: Гц По об/мин умолчанию: 0 Мин./макс.: P521 / P520	RW	Действ. число																																																				
		331	Manual Preload Предзагрузка в ручном режиме Активирует/деактивирует автоматическую предзагрузку заданной частоты вращения «Auto» в НИМ, если для НИМ установлено управление в ручном режиме. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Порт3</td> <td>Порт2</td> <td>Порт1</td> <td>Зарезервирован</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> </tr> </table> <p>0 = Выкл 1 = Вкл</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт3	Порт2	Порт1	Зарезервирован	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт3	Порт2	Порт1	Зарезервирован																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																										


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
Конфиг. привода	Drive Memory (Память привода)	336	Reset Meters Reset Meters Выполняет обнуление выбранных счетчиков. Значение будет автоматически обнулено. «MWh and kWh» (МВт*ч и кВт*ч) (1) – сброс параметров P13 [Elapsed MWh], P14 [Elapsed kWh], P16 [Elpsd Mtr MWHrs], P17 [Elpsd Rgn MWHrs], P18 [Elpsd Mtr kWhrs] и P19 [Elpsd Rgn kWhrs]. «Elapsed Time» (Истекшее время) (2) – сброс параметра P15 [Elapsed Run Time].	По умолчанию: 0 = «Ready» (Готов) Опции: 0 = «Ready» (Готов) 1 = «MWh and kWh» (МВтч и кВтч) 2 = «Elapsed Time» (Истекшее время)	RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
Конфиг. привода	Функции запуска	345	Start At PowerUp  Запуск при включении питания Позволяет включить/отключить функцию выдачи команды «Start» (Пуск) или «Run» (Вращение) и автоматически возобновить работу двигателя с заданной скоростью после восстановления подачи питания на привод. Для этой функции необходимо настроить цифровой вход для работы с командами «Start» или «Run» и иметь действующий контакт пуска.	По умолчанию: 0 = «Disabled» (Деактивировано) Опции: 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enabled» (Активировано)	RW	32-битное целое
		346	Powerup Delay Задержка после подачи питания Определяет время задержки команды пуска (в секундах) после подачи питания на привод.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 10800,00	RW	Действ. число




ВНИМАНИЕ! Если этот параметр используется в несоответствующем приложении, возможно повреждение оборудования и/или травмирование персонала. Запрещено использование этой функции без учёта применимых региональных, национальных и международных законов, стандартов, предписаний и промышленных рекомендаций.

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																							
Конфиг. привода	Функции запуска	347	Auto Retry Fault Ошибка автоматического повтора Активирует действие при ошибке «Исчерпано количество повторов».	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Опции</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>AttmpRstHstd (Попытки исчерпаны)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td></td> </tr> </tbody> </table>	Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	AttmpRstHstd (Попытки исчерпаны)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		0 = условие ложно 1 = условие истинно		
		Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	AttmpRstHstd (Попытки исчерпаны)																																										
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																										
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																													
348	Auto Rstrt Tries Попытки автоматического перезапуска Определяет максимальное количество попыток сброса ошибок и перезапуска привода.	По умолчанию: 0 (откл.) Мин./макс.: 0 / 9	RW	32-битное целое																																																									
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;">  <p>ВНИМАНИЕ! Если этот параметр используется в несоответствующем приложении, возможно повреждение оборудования и/или травмирование персонала. Запрещено использование этой функции без учёта применимых региональных, национальных и международных законов, стандартов, предписаний и промышленных рекомендаций.</p> </div>																																																													
		349	Auto Rstrt Delay Задержка автоматического перезапуска Определяет промежуток времени между попытками перезапуска, если для параметра 348 [Auto Rstrt Tries] (Количество попыток автоматического перезапуска) задано ненулевое значение.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: 0,50 / 30,00	RW	Действ. число																																																							


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																									
Конфиг. привода Функции запуска		350	<p>Sleep Wake Mode (Режим перехода в/выхода из спящего режима)</p> <p>Sleep Wake Mode (Режим перехода в/выхода из спящего режима)</p> <p>Данный параметр позволяет включить/отключить функцию перехода в спящий режим и выхода из этого режима (пробуждения).</p> <p>Важно: При включении этой функции необходимо соблюсти следующие условия:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Необходимо задать правильные значения для параметров 352 [Sleep Level] (Уровень перехода в спящий режим) и 354 [Wake Level] (Уровень выхода из спящего режима). • В параметре 351 [SleepWake RefSel] нужно опорное значение перехода в спящий режим/выхода из спящего режима. • В параметре P155 [DI Enable], P158 [DI Stop], P163 [DI Run], P164 [DI Run Forward] или P165 [DI Run Reverse] нужно запрограммировать хотя бы одну из перечисленных ниже опций. 	По умолчанию:	0 = «Disabled» (Деактивировано)	RW	32-битное целое																									
		Опции:	0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Direct» (Включено) 2 = «Invert» (Включено) ⁽⁷⁾																													
<p> ВНИМАНИЕ! Применение спящего режима может привести к непредсказуемому поведению оборудования при выходе из этого режима (пробуждении). Если этот параметр используется в несоответствующем приложении, возможно повреждение оборудования и/или травмирование персонала. Использование этой функции без ознакомления со сведениями, приведенными ниже, запрещено. Следует учитывать все соответствующие местные и государственные правила, стандарты, положения и промышленные нормы.</p>																																
<p>Условия, необходимые для пуска привода ⁽¹⁾⁽²⁾⁽³⁾</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Вход</th> <th>После подачи питания</th> <th colspan="2">После обнаружения ошибки привода</th> <th>После получения команды останова</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td>Сброс с помощью команды Stop-CF (Останов – сброс ошибок), с НИМ или блока клемм</td> <td>Сброс с помощью команды Clear Faults (Сброс ошибок) (с блока клемм)</td> <td>НИМ или блок клемм</td> </tr> <tr> <td>Stop</td> <td>Команды Stop (Останов), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима) Новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение).⁽⁴⁾</td> <td>Команды Stop (Останов), Closed (Закрыто), сигнал Wake (Выход из спящего режима), новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение).⁽⁴⁾</td> <td>Команды Stop (Останов), Closed (Закрыто), сигнал Wake (Выход из спящего режима)</td> <td>Команды Stop (Останов), Closed (Закрыто) <u>Прямой режим</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ <u>Режим инвертирования</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение).⁽⁴⁾</td> </tr> <tr> <td>Enable</td> <td>Команды Enable (Включить), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима) ⁽⁴⁾</td> <td>Команды Enable (Включить), Closed (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима), новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение).⁽⁴⁾</td> <td>Команды Enable (Включить), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима)</td> <td>Команды Enable (Активировать), Closed (Закрыто) <u>Прямой режим</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ <u>Режим инвертирования</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение).⁽⁴⁾</td> </tr> <tr> <td>Run (Вращение) Run For. (Вперёд) Run Rev. (Назад)</td> <td>Команды Run (Вращение), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима)</td> <td>Новая команда Run (Вращение) ⁽⁵⁾, сигнал Wake (Выход из спящего режима)</td> <td>Команды Run (Вращение), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима)</td> <td>Новая команда Run (Вращение) ⁽⁵⁾ Сигнал Wake (Выход из спящего режима)</td> </tr> </tbody> </table>								Вход	После подачи питания	После обнаружения ошибки привода		После получения команды останова			Сброс с помощью команды Stop-CF (Останов – сброс ошибок), с НИМ или блока клемм	Сброс с помощью команды Clear Faults (Сброс ошибок) (с блока клемм)	НИМ или блок клемм	Stop	Команды Stop (Останов), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима) Новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение). ⁽⁴⁾	Команды Stop (Останов), Closed (Закрыто), сигнал Wake (Выход из спящего режима), новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение). ⁽⁴⁾	Команды Stop (Останов), Closed (Закрыто), сигнал Wake (Выход из спящего режима)	Команды Stop (Останов), Closed (Закрыто) <u>Прямой режим</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ <u>Режим инвертирования</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение). ⁽⁴⁾	Enable	Команды Enable (Включить), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима) ⁽⁴⁾	Команды Enable (Включить), Closed (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима), новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение). ⁽⁴⁾	Команды Enable (Включить), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима)	Команды Enable (Активировать), Closed (Закрыто) <u>Прямой режим</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ <u>Режим инвертирования</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение). ⁽⁴⁾	Run (Вращение) Run For. (Вперёд) Run Rev. (Назад)	Команды Run (Вращение), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима)	Новая команда Run (Вращение) ⁽⁵⁾ , сигнал Wake (Выход из спящего режима)	Команды Run (Вращение), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима)	Новая команда Run (Вращение) ⁽⁵⁾ Сигнал Wake (Выход из спящего режима)
Вход	После подачи питания	После обнаружения ошибки привода		После получения команды останова																												
		Сброс с помощью команды Stop-CF (Останов – сброс ошибок), с НИМ или блока клемм	Сброс с помощью команды Clear Faults (Сброс ошибок) (с блока клемм)	НИМ или блок клемм																												
Stop	Команды Stop (Останов), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима) Новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение). ⁽⁴⁾	Команды Stop (Останов), Closed (Закрыто), сигнал Wake (Выход из спящего режима), новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение). ⁽⁴⁾	Команды Stop (Останов), Closed (Закрыто), сигнал Wake (Выход из спящего режима)	Команды Stop (Останов), Closed (Закрыто) <u>Прямой режим</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ <u>Режим инвертирования</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение). ⁽⁴⁾																												
Enable	Команды Enable (Включить), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима) ⁽⁴⁾	Команды Enable (Включить), Closed (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима), новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение). ⁽⁴⁾	Команды Enable (Включить), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима)	Команды Enable (Активировать), Closed (Закрыто) <u>Прямой режим</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ <u>Режим инвертирования</u> Аналог. сигнал < Уровень входа с спящий режим ⁽⁶⁾ новая команда Start (Пуск) или Run (Вращение). ⁽⁴⁾																												
Run (Вращение) Run For. (Вперёд) Run Rev. (Назад)	Команды Run (Вращение), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима)	Новая команда Run (Вращение) ⁽⁵⁾ , сигнал Wake (Выход из спящего режима)	Команды Run (Вращение), Close (Закрыть), сигнал Wake (Выход из спящего режима)	Новая команда Run (Вращение) ⁽⁵⁾ Сигнал Wake (Выход из спящего режима)																												
<p>(1) При включении/отключении питания перезапуск производится при выполнении всех вышеперечисленных условий.</p> <p>(2) Если все вышеперечисленные условия выполнены и для параметра [Sleep-Wake Mode] (Режим перехода в/выхода из спящего режима) задано значение «Enabled» (Используется), будет произведён пуск привода.</p> <p>(3) Активная заданная частота вращения. Функция спящего режима и передача опорного сигнала скорости могут быть назначены для одного и того же входа.</p> <p>(4) Необходимо отправить команду с НИМ, блока клемм или через сеть.</p> <p>(5) Необходимо повторно выдать команду «Run» (Вращение).</p> <p>(6) Уровень сигнала может быть ниже уровня выхода из спящего режима.</p> <p>(7) Сведения о функции Invert (Инвертирование) см. в P53/63 [Anlg InX LssActn] на модуле ввода/вывода.</p>																																
		351	<p>SleepWake RefSel</p> <p>Выбор опорного значение для перехода в спящий режим/выхода из спящего режима</p> <p>Позволяет выбрать источник входного сигнала, управляющего работой функции спящего режима.</p>	По умолчанию:	0 (откл.)	RW	32-битное целое																									
				Мин./макс.:	0 / 159999																											
		352	<p>Sleep Level (Уровень перехода в спящий режим)</p> <p>Sleep Level (Уровень перехода в спящий режим)</p> <p>Определяет уровень сигнала на аналоговом входе, при котором производится останов двигателя.</p>	Ед. изм.:	Вольт, P351 = 0 (Отключено) Вольт или мА, P351 = не 0 (Порт, настройка перемычки для устройств)	RW	Действ. число																									
				По умолчанию:	5,00 В (P351 = 0) 5,00 В / 0,00 мА (Порт X, настройка перемычки для устройств)																											
				Мин./макс.:	0,00 / 10,00 В 0,00 / 20,00 мА																											



Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:			
Конфиг. привода Функции запуска		353	Sleep Time (Время перехода в спящий режим) Sleep Time (Время перехода в спящий режим) Определяет интервал времени, на протяжении которого входной сигнал должен находиться на уровне, заданном параметром 352 [Sleep Level] (или более низком), чтобы была выдана команда «Stop» (Останов).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,00 0,00 / 1000,00	RW	Действ. число
		354	Wake Level Уровень выхода из спящего режима Определяет уровень сигнала на аналоговом входе, при котором производится пуск привода.	Ед. изм.:	Вольт, P351 = 0 (Отключено) В или mA, P351 = не 0 (Порт X, настройка перемычки для устройств)	RW	Действ. число
				По умолчанию: Мин./макс.:	6,00 В (P351 = 0) 6,00 В / 12,00 мА (Порт X, настройка перемычки для устройств) 0,00 / 10,00 В 0,00 / 20,00 мА		
		355	Wake Time Wake Time Определяет интервал времени, на протяжении которого входной сигнал должен находиться на уровне, заданном параметром 354 [Wake Level] (или более высоким), чтобы была выдана команда «Start» (Пуск).	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число
				По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 1000,00		
		356	FlyingStart Mode Запуск с подхватом на ходу Включает/отключает функцию подсоединения к вращающемуся двигателю на фактической скорости при поступлении команды пуска.	По умолчанию:	0 = «Disabled» (Деактивировано)	RW	32- битное целое
				Опции:	0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enhanced» (Расширенные возм.) 2 = «Sweep» (Развёртка) 753		
		357	FS Gain Приращение запуска с подхватом на ходу P356 [FlyingStart Mode] = 1 «Enhanced» (Расшир. возм.): Пропорциональное значение, используемое в регуляторе тока, управляющее функцией перепоключения. P356 [FlyingStart Mode] = 2 «Sweep» (Развёртка): Время, необходимое сигналу обнаружения частоты вращения для того, чтобы остаться на запрограммированном уровне (P360). Единицы измерения: 50 мкс.	По умолчанию: Мин./макс.:	1200,0 0,0 / 10000,0	RW	Действ. число
		358	FS Ki Интегральное приращение запуска с подхватом на ходу P356 [FlyingStart Mode] = 1 «Enhanced» (Расшир. возм.): Интегральное значение, используемое в регуляторе тока, управляющее функцией перепоключения. P356 [FlyingStart Mode] = 2 «Sweep» (Развёртка): Интегральное значение, используемое в восстановлении напряжения до обычного уровня В/Гц.	По умолчанию: Мин./макс.:	60,0 0,0 / 1000,0	RW	Действ. число
359	FS Speed Reg Ki Интегральное приращение регулятора частоты вращения при запуске с подхватом на ходу P356 [FlyingStart Mode] = 1 «Enhanced» (Расшир. возм.): Интегральное значение, используемое в регуляторе частоты вращения, управляющее функцией перепоключения. P356 [FlyingStart Mode] = 2 «Sweep» (Развёртка): Время для развёртки по частоте в одном направлении. Единицы измерения: 10 µs.	По умолчанию: Мин./макс.:	100,0 0,0 / 10000,0	RW	Действ. число		
360	FS Speed Reg Kp Пропорциональное приращение регулятора частоты вращения при запуске с подхватом на ходу P356 [FlyingStart Mode] = 1 «Enhanced» (Расшир. возм.): Пропорциональное значение, используемое в регуляторе частоты вращения, управляющее функцией перепоключения. P356 [FlyingStart Mode] = 2 «Sweep» (Развёртка): Запрограммированный уровень сигнала определения частоты вращения. Отслеживаемый сигнал должен оказаться ниже этого уровня, чтобы отображать частоту вращения двигателя.	По умолчанию: Мин./макс.:	75,0 0,0 / 100000,0	RW	Действ. число		
361	FS Excitation Ki Интегральное приращение возбуждения при запуске с подхватом на ходу P356 [FlyingStart Mode] = 1 «Enhanced» (Расшир. возм.): Интегральное приращение, используемое в регуляторе тока, управляющее возбуждением в случае выявления потребности функцией перепоключения. P356 [FlyingStart Mode] = 2 «Sweep» (Развёртка): Интегральное приращение, используемое для управления первичным выходным напряжением.	По умолчанию: Мин./макс.:	60,0 0,0 / 32767,0	RW	Действ. число		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Конфиг. привода	Функции запуска	362	FS Excitation Kp Пропорциональное приращение возбуждения при запуске с подхватом на ходу P356 [FlyingStart Mode] = 1 «Enhanced» (Расшир. возм.): Пропорциональное приращение, используемое в регуляторе тока, управляющее возбуждением в случае выявления потребности функцией переподключения. P356 [FlyingStart Mode] = 2 «Sweeper» (Развёртка): Пропорциональное приращение, используемое для управления первичным выходным напряжением.	По умолчанию: 1200,00 Мин./макс.: 0,0 / 32767,0		RW	Действ. число
		363	FS Reconnect Dly Задержка переподключения для запуска с подхватом на ходу Задержка между подачей команды запуска и запуском функции переподключения.	Ед. изм.: По умолчанию: 50,00 Мин./макс.: 0,10 / 10000,00	Секунды	RW	Действ. число
		364	FS Msrmnt CurLvl Ток при измерении в запуске с подхватом на ходу P356 [FlyingStart Mode] = 1 «Enhanced» (Расшир. возм.): Ток на стадии измерений функции переподключения. P356 [FlyingStart Mode] = 2 «Sweeper» (Развёртка): Корректировка для конечной точки В/Гц. Используется для изменения крутизны кривой «В/Гц» во время развёртки частоты.	По умолчанию: 44,97 Мин./макс.: 0,00 / 4096,00		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
Конфиг. привода	Функции торможения	370	Stop Mode A	<p>По умолчанию: 1 = «Ramp» (Линейное замедление) 0 = «Coast» (Выбег до остановки)</p> <p>Опции: 0 = «Coast» (Выбег до остановки) 1 = «Ramp» (Линейное замедление) 2 = «Ramp to Hold» (Линейно до удержания) 3 = «DC Brake» (DC-торможение) 4 = «DCBrkAutoOff» (Автовykl. DC-тормож.) 5 = «Current Lmt» (Предел тока) 6 = «Fast Brake» (Быстрое торм.)</p>	RW	32-битное целое
		371	Stop Mode B Режимы остановки A, B Способ остановки привода при подаче команды останова. При команде обычного останова (Normal Stop) и смене значения входа RUN с истинного на ложное выдаётся команда Normal Stop. «Coast» (0) – питание двигателя отключается, двигатель выполняет выбег до полной остановки. «Ramp» (1) – остановка с заданным замедлением. По достижении нулевых оборотов питание выключается. «Ramp to Hold» (2) – остановка с заданным замедлением, с последующим DC-торможением до следующей процедуры запуска. «DC Brake» (3) – DC-торможение выполняется немедленно (не после остановки с запрограммированным замедлением). «DCBrkAutoOff» (4) – DC-торможение выполняется до достижения нулевой частоты вращения или времени DC-торможения, в зависимости от того, что происходит раньше. «Current Lmt» (5) – подаётся макс. момент/ток до достижения нулевой частоты вращения «Fast Brake» (6) – торможение с большой пробуксовкой для максимальной эффективности торможения сверх базовой частоты вращения.			
		372	Bus Reg Mode A	<p>По умолчанию: 1 = «Adjust Freq» (Регулир. част.) 4 = «Both-Frq 1st» (Оба, регулир. част. – первый)</p> <p>Опции: 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Adjust Freq» (Регулир. част.) 2 = «Dyn Brake» (Дин. торможение) 3 = «Both DB 1st» (Оба, дин. торм. – первый) 4 = «Both Frq 1st» (Оба, регул. част. – первый)</p>	RW	32-битное целое
		373	Bus Reg Mode B Режим регулировки шин A, B Способ и последовательность регулировки напряжения шин постоянного тока. Можно выбрать динамическое торможение, регулировку частоты или оба этих варианта. Последовательность определяется путём программирования или цифрового ввода в блок клемм. <u>Настройка динамического тормоза</u> Если к приводу подсоединён тормозной резистор, для обоих этих параметров необходимо задать значение 2, 3 или 4. При использовании любой из настроек динамического торможения увеличьте значение P426 [Regen Power Lmt], которое по умолчанию равно 50%. Значение 200% обеспечит более эффективное торможение.			
			 <p>ВНИМАНИЕ! Данный привод не обеспечивает защиту тормозных резисторов, установленных снаружи. В случае отсутствия защиты внешних тормозных резисторов может произойти возгорание. Внешние резисторы должны быть снабжены защитой от перегрева или защитной схемой, показанной на Рис. 1 на с. 379 (или аналогичной).</p>			

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Конфиг. привода	Функции торможения	374	Bus Reg Lvl Cfg Конфигурация уровня регулирования шины Выбирает опорное значение, используемое для определения уровня регулирования напряжения шины и опорное значение, используемое для динамического торможения. «Bus Memory» (Память шины) (0) – опорные значения определяются на основании P12 [DC Bus Memory]. «BusReg Level» (Уровень регулятора шины) (1) – опорные значения определяются на основании напряжения, заданного параметром уровня регулятора шины P375 [Bus Reg Level]. Если требуется скоординированная работа динамических тормозов обычной шинной системы, то используйте эту настройку и задайте параметру P375 [Bus Reg Level] значение, координирующее работу тормозов общих приводов шины.	По умолчанию: 0 = «Bus Memory» (память шины) Опции: 0 = «Bus Memory» (Память шины) 1 = «BusReg Level» (Уровень регулятора шины)		RW	32-битное целое
		375	Bus Reg Level Уровень регулятора шины Задаёт уровень напряжения включения шины для регулятора напряжения и динамического тормоза.	Ед. изм.: В= По умолчанию: P20 < 252 В=: 375 P20 = 252...503 В=: 750 P20 = 504...629 В=: 937 P20 < 629 В=: 1076 Мин./макс.: P20 < 252 В=: 375/389 P20 = 252...503 В=: 750/779 P20 = 504...629 В=: 937/974 P20 < 629 В=: 1076/1118		RW	Действ. число
		376	Bus Limit Kp Пропорциональное увеличение предела шины Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.: А/В По умолчанию: 1170,0 Мин./макс.: 0,0 / 1000000,0		RW	Действ. число
		377	Bus Limit Kd Производное увеличение предела шины Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 152,0 Мин./макс.: 0,0 / 1000000,0		RW	Действ. число
		378	Bus Limit ACR Ki Интегральное усиление активного регулятора тока (ACR) предела шины Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	По умолчанию: 2045,0 Мин./макс.: 0,0 / 50000,0		RW	Действ. число
		379	Bus Limit ACR Kp Пропорциональное усиление активного регулятора тока (ACR) предела шины Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.: Гц/А По умолчанию: 524,0 Мин./макс.: 0,0 / 100000,0		RW	Действ. число
		380	Bus Reg Ki Интегральное усиление регулятора шины Интегральное приращение регулятора напряжения шины. Определяет чувствительность регулятора напряжения шины.	По умолчанию: 100,000 Мин./макс.: 0,000 / 65535,000		RW	Действ. число
		381	Bus Reg Kp Пропорциональное усиление регулятора шины Пропорциональное приращение регулятора напряжения шины. Определяет чувствительность регулятора напряжения шины.	По умолчанию: 10,000 Мин./макс.: 0,000 / 65535,000		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных	
Конфиг. привода	Функции торможения	382	DB Resistor Type Тип резистора динамического торможения Позволяет определить, какой резистор будет использоваться для динамического торможения – внутренний или внешний. Важно: К приводам типоразмера 2 можно подключить только один резистор динамического тормоза. Если с приводом типоразмера 2 используется внешний резистор динамического тормоза, то встроенный резистор динамического тормоза должен быть отсоединён. Подключение одновременно встроенного и внешнего резисторов может привести к повреждению привода. В случае подключения резистора динамического тормоза к приводу нужно задать параметрам P372 [Bus Reg Mode A] и P373 [Bus Reg Mode B] значение 2, 3 или 4; в противном случае динамический тормоз не включится.	По умолчанию: 0 = «Internal» (Встроенный) Опции: 0 = «Internal» (Встроенный) 1 = «External» (Внешний)		RW	32-битное целое	
		 <p>ВНИМАНИЕ! Если установлен внутренний тормозной резистор и для этого параметра задано значение «External Res» (Внешний резистор), возможно повреждение оборудования. Тепловая защита внутреннего резистора будет отключена, что может привести к выходу этого устройства из строя.</p> <p>ВНИМАНИЕ! Данный привод не обеспечивает защиту тормозных резисторов, установленных снаружи. В случае отсутствия защиты внешних тормозных резисторов может произойти возгорание. Внешние резисторы должны быть снабжены защитой от перегрева или защитной схемой, показанной на Рис. 1 на с. 379 (или аналогичной).</p>						
		383	DB Ext Ohms Сопротивление внешнего динамического тормоза Вычисляет максимальный отрицательный момент, создаваемый динамическим тормозом и используется для защиты внешнего резистора динамического тормоза.	Ед. изм.: Ом По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: Встроенный / 10000,00		RW	Действ. число	
		384	DB Ext Watts Мощность внешнего динамического тормоза Задаёт опорное значение непрерывной номинальной мощности внешнего резистора динамического тормоза. Действительно только при выборе внешнего резистора динамического тормоза (значение параметра P382 [DB Resistor Type] = 1 «External»). Непрерывная мощность резистора ДТ используется в алгоритме защиты динамического тормоза от перегрева. Важно: Если вместо штатной тепловой защиты резистора устанавливается пользовательская, то установите для параметра [DB Ext Watts] максимальное значение.	Ед. изм.: Ватт По умолчанию: 100,00 Мин./макс.: 1,00 / 500000,00		RW	Действ. число	
		385	DB ExtPulseWatts Импульсная мощность внешнего динамического тормоза Задаёт тепловую переходную характеристику внешнего резистора динамического тормоза, определяемую максимально допустимой мощностью, подаваемой на резистор динамического тормоза в течение 1 секунды без превышения элементной температуры резистора. Действителен только при выборе внешнего резистора динамического тормоза (значение параметра P382 [DB Resistor Type] = 1 «External»). Если это значение нельзя узнать у поставщика резисторов, оно может быть приблизительно найдено способами 1 и 2 (см. ниже): 1. [DB ExtPulseWatts] = 75,000 x масса провода резистора (не всего резистора) в фунтах. 2. [DB ExtPulseWatts] = постоянная времени x мощность тормоза, где постоянная времени равна времени достижения 63% номинальной температуры при подаче максимальной мощности на резистор, а мощность тормоза – максимальная непрерывная мощность резистора. Важно: Если вместо штатной тепловой защиты резистора устанавливается пользовательская, то установите для параметра [DB ExtPulse Watts] максимальное значение.	Ед. изм.: Ватт По умолчанию: 2000,00 Мин./макс.: 1,00 / 100000000,00		RW	Действ. число	
		388	Flux Braking En Активация торможения магнитным потоком Активирует/отключает торможение магнитным потоком.	По умолчанию: 0 = «Disabled» (Деактивировано) Опции: 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enabled» (Активировано)		RW	32-битное целое	
389	Flux Braking Lmt Предел торможения магнитным потоком Задаёт предел напряжения двигателя при торможении магнитным потоком в % от значения P25 [Motor NP Volts].	Ед. изм.: % По умолчанию: 125,00 Мин./макс.: 100,00 / 250,00		RW	Действ. число			

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных		
Конфиг. привода	Функции торможения	390	Flux Braking Ki Интегральное приращение торможения магнитным потоком Интегральное приращение контроллера торможения магнитным потоком.	По умолчанию: 10000,0 Мин./макс.: 0,0 / 1000000,0		RW	Действ. число		
		391	Flux Braking Kp Пропорциональное приращение торможения магнитным потоком Пропорциональное приращение контроллера торможения магнитным потоком.	Ед. изм.: По умолчанию: 100,0 Мин./макс.: 0,0 / 1000000,0	V/A	RW	Действ. число		
		393	DC Brake Lvl Sel  Выбор уровня торможения постоянным током Задаёт ссылку на источника для задания значения P394 [DC Brake Level].	По умолчанию: 394 Мин./макс.: 1 / 159999		RW	32-битное целое		
		394	DC Brake Level DC Brake Level Определяет величину постоянного тока торможения, подаваемого на двигатель при [Stop Mode x] = 3 «DC Brake» (Торможение постоянным током). Также задаёт величину тока торможения при выборе опции 6 «Fast Stop» (Быстрый останов). Постоянное тормозящее напряжение, используемое для данной функции, создаётся с помощью алгоритма ШИМ и не обеспечивает плавное торможение, требуемое для некоторых прикладных задач.	Ед. изм.: По умолчанию: [Rated Amps] (Номинальный ток) Мин./макс.: P21 [Rated Amps] x 0,01 / На основании номинала привода	A	RW	Действ. число		
		<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;">  <p>ВНИМАНИЕ! При риске травмирования персонала вследствие перемещения оборудования или грузов необходимо применять вспомогательный механический тормоз.</p> <p>ВНИМАНИЕ! Эту функцию не следует использовать для синхронных двигателей и двигателей с постоянными магнитами. При торможении возможно размагничивание двигателя.</p> </div>							
		395	DC Brake Time (Время торможения постоянным током) DC Brake Time (Время торможения постоянным током) Определяет время подачи постоянного тормозящего тока на двигатель. Когда активный режим останова P370/371 [Stop Mode X] = 2 «Ramp to Hold» (Линейно до удержания), этот параметр игнорируется и торможение постоянным током происходит непрерывно.	Ед. изм.: По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 90,00	Секунды	RW	Действ. число		
		396	DC Brake Ki Интегральное усиление торможения постоянным током Интегральное значение, используемое в регуляторе тока и управляющее функцией торможения постоянным током.	По умолчанию: 10,0 Мин./макс.: 0,0 / 1000,0		RW	Действ. число		
		397	DC Brake Kp Пропорциональное усиление торможения постоянным током Пропорциональное значение, используемое в регуляторе тока и управляющее функцией торможения постоянным током.	По умолчанию: 1000,0 Мин./макс.: 0,0 / 10000,0		RW	Действ. число		
398	DC Brk Vq Fltr Фильтр Vq торможения постоянным током Задаёт уровень фильтрации сигнала Vq, когда активный режим останова P370/371 [Stop Mode X] = 4 «DCBrkAutoOff» (Автовykl. торм. пост. током).	По умолчанию: 250,0 Мин./макс.: 50,0 / 2000,0		RW	Действ. число				
399	DC Brk Vd Fltr Фильтр Vd торможения постоянным током Задаёт уровень фильтрации сигнала Vd, когда активный режим останова P370/371 [Stop Mode X] = 4 «DCBrkAutoOff» (Автовykl. торм. пост. током).	По умолчанию: 250,0 Мин./макс.: 50,0 / 2000,0		RW	Действ. число				
400	Fast Braking Ki Интегральное усиление быстрого торможения Интегральное значение, используемое в регуляторе частоты вращения и управляющее функцией быстрого торможения.	По умолчанию: 0,10 Мин./макс.: 0,00 / 10,00		RW	Действ. число				

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Конфиг. привода	Функции торможения	401	Fast Braking Kp Пропорциональное усиление быстрого торможения Пропорциональное значение, используемое в регуляторе частоты вращения и управляющее функцией быстрого торможения.	По умолчанию: 0,0015 Мин./макс.: 0,0000 / 10,0000		RW	Действ. число
		402	Brake Off Adj 1 Регулировка выключения торможения 1 Если в качестве режима торможения выбрано быстрое торможение, то этот параметр задаёт чувствительность мощности к переходу с быстрого торможения на торможение постоянным током. При выборе торможения постоянным током с автовыключением этот параметр задаёт уровневую чувствительность для выключения.	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: 0,01 / 5,00		RW	Действ. число
		403	Brake Off Adj 2 Регулировка выключения торможения 2 Если в качестве режима торможения выбрано быстрое торможение, то этот параметр задаёт чувствительность частоты к переходу с быстрого торможения на торможение постоянным током. При выборе торможения постоянным током с автовыключением этот параметр задаёт временную чувствительность для выключения.	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: 0,01 / 5,00		RW	Действ. число
		409	Dec Inhibit Actn Действие при помехах замедления Настраивает реакцию на состояние помехи замедления, когда вращение привода не замедляется. Одной из возможных причин может быть регулирование напряжения шины.	По умолчанию: 3 = «FltCoastStop» (выбег до остановки) Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FltCoastStop» (выбег до остановки)		RW	32-битное целое

Файл защиты привода

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
Защита	Перегрузка двигателя	410	Motor OL Actn Действие при перегрузке двигателя Настраивает реакцию на состояние перегрузки двигателя. Если выбрана опция «Flt Minor» (2), то установите в P950 [Minor Flt Cfg] бит «0».	По умолчанию: 3 = «FltCoastStop» (выбег до остановки) Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FltCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Flt RampStop» (Линейный останов) 5 = «Flt CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое
		411	Mtr OL at Pwr Up Перегрузка двигателя при включении Выбирает режим, используемый для первоначального значения счётчика перегрузок двигателя при включении привода.	По умолчанию: 0 = «Assume Cold» (Предположить, что холодный) Опции: 0 = «Assume Cold» (Предположить, что холодный) 1 = «UseLastValue» (Использовать последнее значение) 2 = «RealTimeClk» (Вычисл. в реальном времени)	RW	32-битное целое
		412	Mtr OL Alarm Lvl Уровень аварийного сигнала перегрузки двигателя Задаёт значение P418 [Mtr OL Counts], при котором выдаётся аварийный сигнал перегрузки двигателя. Выдаёт предупреждение перед реакцией привода, определяемой параметром P410 [Motor OL Actn]. Этот уровень срабатывания отличается от (и не зависит от) действия «Аварийный сигнал», выбираемого параметром P410 [Motor OL Actn].	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 100,00	RW	Действ. число
		413	Mtr OL Factor Коэффициент перегрузки двигателя Задаёт минимальную величину тока (в % от P26 [Motor NP Amps]), вызывающий увеличение счётчика перегрузок двигателя на единицу. Ток ниже этой величины вызовет уменьшение счётчика перегрузок двигателя. Например, коэффициент 1,15 подразумевает непрерывную работу с током до 115% от указанного на заводской табличке двигателя.	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: 0,20 / 2,00	RW	Действ. число
		414	Mtr OL Hertz Перегрузка двигателя, Гц Выбирает выходную частоту, ниже которой рабочий ток двигателя уменьшается (увеличение чувствительности) в ответ на снижение способности к самостоятельному охлаждению у типичных двигателей, работающих на меньших оборотах. У двигателей с охлаждением при сверхнизких оборотах (напр. 10:1 или охлаждаемых вентилятором) уменьшите эту настройку, чтобы максимально использовать параметры двигателя.	Ед. изм.: Гц По умолчанию: 20,00 Мин./макс.: 0,00 / 4096,00	RW	Действ. число
		415	Mtr OL Reset Lvl Уровень сброса перегрузки двигателя Задаёт уровень, при котором происходит сброс состояния перегрузки двигателя, и позволяет вручную сбросить ошибку (если выбрано в качестве действия при перегрузке двигателя).	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 100,00	RW	Действ. число
		416	MtrOL Reset Time Время сброса перегрузки двигателя Отображает время, необходимое для перезапуска привода после обнаружения перегрузки двигателя и падения значения P418 [Mtr OL Counts] (Кол-во перегр. двиг.) ниже P415 [Mtr OL Reset Lvl] (Уровень сброса перегр. двиг.).	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+99999,00	RW	Действ. число
		418	Mtr OL Counts Количество перегрузок двигателя Суммарная доля работы двигателя в условиях перегрузки. Непрерывная эксплуатация двигателя на более 100% от значения перегрузки двигателя увеличит это значение до 100% и будет выполнено действие, выбранное в P410 [Motor OL Actn].	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 100,00	RO	Действ. число
		419	Mtr OL Trip Time Время реакции при перегрузке двигателя Отображает обратную величину времени перегрузки двигателя, равную количеству секунд до достижения 100% значения P418 [Mtr OL Counts] и выполнения действия при перегрузке двигателя.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 99999 Мин./макс.: 0 / 99999	RO	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
ЗАЩИТА	Пределы нагрузки	420	Drive OL Mode Поведение привода при перегрузке Выбирает действие, предпринимаемое при обнаружении перегрузки привода. Снижение пределов тока и/или частоты ШИМ может позволить приводу продолжить работать без сбоев. При использовании синусоидального выходного фильтра задайте этому параметру значение 1 «Reduce CLmt» (Уменьшение предела тока) или 0 «Disabled» (Деактивировано).	По умолчанию: 3 = «Both PWM 1st» (Оба, ШИМ – первый) Опции: 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Reduce CLmt» (Уменьшение предела тока) 2 = «Reduce PWM» (Уменьшение ШИМ) 3 = «Both PWM 1st» (Оба, ШИМ – первый)	RW	32-битное целое
		421	Current Lmt Sel Выбор предела тока Определяет источник для предельного тока. Когда нагрузка достаточно большая, чтобы ток был равен этому значению либо превышал его, выходная частота автоматически отрегулируется (увеличится или уменьшится), чтобы попытаться ограничить выходной ток до этого значения.	По умолчанию: 422 Опции: 1 / 159999	RW	32-битное целое
		422	Current Limit 1	Ед. изм.: А	RW	Действ. число
		423	Current Limit 2 Пределы тока 1, 2 Постоянные значения, которые можно использовать в качестве источников для P421 [Current Lmt Sel].	По умолчанию: Номинальное значение Мин./макс.: Номинальное значение	RW	
		424	Active Cur Lmt Предел активного тока Отображает активно используемый ток, включая эффект автоматического свёртывания функции перегрузки привода (см. P420 [Drive OL Mode]).	Ед. изм.: А По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+P26 [Motor NP Amps] x 8	RO	Действ. число
		425	Current Rate Lmt Предел тока Определяет максимально допустимую скорость изменения опорного тока Iq, создающего крутящий момент. (Это значение выражается в процентах от номинального тока двигателя и проверяется каждые 250 мкс.	Ед. изм.: % По умолчанию: 400,00 Мин./макс.: 1,00 / 800,00	RW	Действ. число
		426	Regen Power Lmt Предел мощности динамического торможения Задаёт предел мощности, передаваемой от двигателя на привод (динамическое торможение).	Ед. изм.: % По умолчанию: -50,00 Мин./макс.: -800,00 / 0,00	RW	Действ. число
		427	Motor Power Lmt Предел мощности двигателя Задаёт предел мощности, передаваемой от привода на двигатель (прокрутка двигателя).	Ед. изм.: % По умолчанию: 200,00 Мин./макс.: 0,00 / 800,00	RW	Действ. число
		428	Current Limit Kd Производное приращение предельного тока Производное приращение функции предельного тока. Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 760,0 Мин./макс.: 0,0 / 1000000,0	RW	Действ. число
		429	Current Limit Ki Интегральное приращение предельного тока Интегральное приращение функции предельного тока. Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	По умолчанию: 680,0 Мин./макс.: 0,0 / 10000,0	RW	Действ. число
		430	Current Limit Kp Пропорциональное увеличение предельного тока Пропорциональное приращение функции предельного тока. Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.: Гц/А По умолчанию: 290,0 Мин./макс.: 0,0 / 1000000,0	RW	Действ. число
431	Id Lo FreqCur Kp Пропорциональное увеличение тока при низкой частоте Id Пропорциональное увеличение тока, активируемое при очень низких рабочих частотах. Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.: V/A По умолчанию: 50,0 Мин./макс.: 0,0 / 100000,0	RW	Действ. число		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																				
				Ед. изм.:																																																							
Защита	Пределы нагрузки	432	Iq Lo FreqCur Kp Пропорциональное увеличение тока при низкой частоте Iq Пропорциональное увеличение тока, активируемое при очень низких рабочих частотах. Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	V/A 50,0 0,0 / 100000,0	RW	Действ. число																																																				
		433	Jerk Gain Усиление S-сглаживания Позволяет отрегулировать S-сглаживание, применительно к скорости ускорения/ замедления.	По умолчанию: Мин./макс.:	5200,0 0,0 / 1000000000,0	RW	Действ. число																																																				
		434	Shear Pin Cfg Конфигурация шпонки Настраивает функцию шпонки. Опции	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Shear2NoAcc</th> <th>Shear1NoAcc</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td> </tr> </tbody> </table>			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Shear2NoAcc	Shear1NoAcc	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Shear2NoAcc	Shear1NoAcc																																									
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
		Бит 0 «Shear1NoAcc» – 0 = Активно при ускорении, 1 = Игнорировать при ускорении Бит 1 «Shear2NoAcc» – 0 = Активно при ускорении, 1 = Игнорировать при ускорении																																																									
		435	Shear Pin 1 Actn	По умолчанию:	0 = «Ignore» (Игнорировать)	RW	32- битное целое																																																				
438	Shear Pin 2 Actn Шпонка 1, действие Шпонка 2, действие Настраивает действие, выполняемое при выходном токе большем либо равном значению [Shear PinX Level] в течение времени, заданного параметром [Shear Pin X Time]. Эти две независимых функции шпонок можно настроить для достижения эквивалента внешних перегрузок с индикацией «stall» (срыв потока) и «jam» (перебои).	Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)																																																								
436	Shear Pin1 Level	Ед. изм.:	A	RW	Действ. число																																																						
439	Shear Pin2 Level Шпонка 1, уровень Шпонка 2, уровень Задаёт значение тока, активирующее функцию шпонки (см. [Shear Pin X Actn]).	По умолчанию: Мин./макс.:	P21 [Rated Amps] (Номинальный ток) 0,0 / P21 [Rated Amps] x 1,5																																																								
437	Shear Pin 1 Time	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число																																																						
440	Shear Pin 2 Time Шпонка 1, время Шпонка 2, время Задаёт время, связанное с активацией функции шпонки (см. [Shear Pin X Actn]).	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 30,00																																																								

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				По умолчанию:	Опции:		
Защита	Пределы нагрузки	441	Load Loss Action Действие при потере нагрузки Настраивает действие, выполняемое при нагрузке меньшей либо равной значению P442 [Load Loss Level] в течение времени, заданного параметром P443 [Load Loss Time].	По умолчанию: По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое
		442	Load Loss Level Уровень потери нагрузки Задаёт долю крутящего момента (в абсолютном измерении) от значения на заводской табличке двигателя, связанную с активацией функции потери нагрузки (см. P441 [Load Loss Action]).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 200,00 0,00 / 800,00	RW	Действ. число
		443	Load Loss Time Время потери нагрузки Задаёт время, связанное с активацией функции потери нагрузки (см. P441 [Load Loss Action]).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,00 0,00 / 300,00	RW	Действ. число
		444	OutPhaseLossActn Действие при потере выходной фазы Выбирает действие, выполняемое при потере выходной фазы.	По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое
		445	Out PhaseLossLvl Уровень потери выходной фазы Задаёт уровень, используемый для определения состояния потери выходной фазы.	По умолчанию: Мин./макс.:	200 0 / 1000	RW	32-битное целое


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				По умолчанию:	Опции:		
Защита	Потеря питания	449	Power Loss Actn Действие при потере питания Настраивает реакцию привода на состояние превышения времени ожидания потери питания. Время задаётся параметрами P452 и P455.	По умолчанию: Опции:	1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки)	RW	32-битное целое
		450	Pwr Loss Mode A	По умолчанию:	0 = «Coast» (Выбег до остановки)	RW	32-битное целое
		453	Pwr Loss Mode B Потеря питания, режимы A, B Настраивает реакцию привода на состояние потери питания, определяемого по падению напряжения на шине. Падение напряжения на шине задаётся параметром [Pwr Loss X Level] и сравнивается со средним напряжением шины P12 [DC Bus Memory].	По умолчанию: Опции:	0 = «Coast» (Выбег до остановки) 0 = «Coast» (Выбег до остановки) 1 = «Decel» (Замедление) 2 = «Continue» (Продолжить)		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Защита	Потеря питания	451	Pwr Loss A Level	Ед. изм.:	V=	RW	Действ. число
		454	Pwr Loss B Level Уровень потери питания, режимы A, B Задаёт уровень напряжения на шине, при котором начинается проход и заканчивается модуляция. При падении напряжения шины ниже этого уровня привод подготавливается к автоматическому перезапуску. Введите % от этого напряжения, полученный из настройки высокого напряжения для данного класса напряжения. Например: на приводе 400/480 В $0.221 \times 480 VAC \times \sqrt{2} = 150 VDC$	По умолчанию:	P20 [Rated Volts] x 0,3913		
				Мин./макс.:	0,0 / P20 [Rated Volts] x 1,41		
		452	Pwr Loss A Time	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число
		455	Pwr Loss B Time Время потери питания, режимы A, B Определяет время, в течении которого привод может находиться в режиме отключения питания, прежде чем будет обнаружена ошибка.	По умолчанию:	2,00		
				Мин./макс.:	0,00 / 60,00		
		456	PwrLoss RT BusKp Пропорциональное усиление шины при прогоне потери питания Пропорциональное усиление, корректирующее реакцию регулятора шины при активации и обнаружении прогона потери питания. Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.:	A/B	RW	Действ. число
				По умолчанию:	585,0		
				Мин./макс.:	0,0 / 1000000,0		
		457	PwrLoss RT BusKd Производное усиление шины при прогоне потери питания Производное усиление, корректирующее реакцию регулятора шины при активации и обнаружении прогона потери питания. Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число
		По умолчанию:	50,0				
		Мин./макс.:	0,0 / 1000000,0				
458	PwrLoss RT ACRKp Пропорциональное усиление активного регулятора тока при прогоне потери питания Пропорциональное усиление, корректирующее реакцию активного регулятора тока при активации и обнаружении прогона потери питания. Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.:	Гц/А	RW	Действ. число		
		По умолчанию:	524,0				
		Мин./макс.:	0,0 / 100000,0				
459	PwrLoss RT ACRKi Интегральное усиление активного регулятора тока при прогоне потери питания Интегральное усиление, корректирующее реакцию активного регулятора тока при активации и обнаружении прогона потери питания. Не работает, если выбраны какие-либо режимы управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком.	Ед. изм.:	Гц/А	RW	Действ. число		
		По умолчанию:	2045,0				
		Мин./макс.:	0,0 / 50000,0				
460	UnderVltg Action Действие при падении напряжения Настраивает реакцию привода на падение напряжения, определяемое параметром P461.	По умолчанию:	3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32- битное целое		
		Опции:					
461	UnderVltg Level Уровень падения напряжения Уровень напряжения в линии переменного тока, ниже которого происходит сигнализация падения напряжения.	Ед. изм.:	V~	RW	Действ. число		
		По умолчанию:	P20 [Rated Volts] x 0,625				
		Мин./макс.:	0,00 / P20 [Rated Volts] x 1,41				
462	InPhase LossActn Действие при потере входной фазы Выбирает действие, выполняемое при потере входной фазы. Важно: Работа в состоянии потери фазы серьезно ухудшит надёжность привода.	По умолчанию:	3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32- битное целое		
		Опции:					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Защита	Потеря питания	463	InPhase Loss Lvl Уровень потери входной фазы Задаёт порог, при котором пульсации напряжения на шине постоянного тока провоцируют ошибку потери входной фазы. Потеря входной фазы предполагается, когда пульсации напряжения на шине постоянного тока превышают допустимые, заданные этим параметром. Установка большего значения допускает более значительные пульсации напряжения на шине постоянного тока без сбоя привода. Значение по умолчанию 325 равно ожидаемому уровню пульсации двигателя, работающего с половинной нагрузкой и с однофазовым входом.	По умолчанию: 325 Мин./макс.: 10 / 32767		RW	32-битное целое
		464	DC Bus Mem Reset Сброс памяти шины постоянного тока Принудительно активирует ручное обновление параметра P12 [DC Bus Memory], автоматически инициализируемое при включении или предзагрузке и непрерывно обновляемое во время нормальной работы. Ручной сброс требуется редко, но может произойти при аномально высоком или низком входном напряжении в течение длительного времени с последующим быстрым возвратом к номиналу. Переход от 0 к 1 вызовет обновление только в случае, если привод не выполняет динамическое торможение и не активирует динамический тормоз. Обновление будет проигнорировано или не выполнено в течение 30 секунд команды.	По умолчанию: 0 = «Disabled» (Деактивировано) Опции: 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enabled» (Активировано)		RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Защита	Сбой заземления	466	Ground Warn Actn Действие при сигнализации сбоя заземления Выбирает конфигурацию действий при сигнализации сбоя заземления.	По умолчанию: 0 = «Ignore» (Игнорировать) Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)		RW	32-битное целое
		467	Ground Warn Lvl Уровень сигнализации сбоя заземления Задаёт ток, при котором выдаётся предупреждение о нарушении заземления.	Ед. изм.: А По умолчанию: 4,00 Мин./макс.: 1,00 / 5,00		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																							
Защита	Диагностическая поддержка	469	PredMaint Sts Состояние диагностической поддержки Состояние истекшего времени диагностической поддержки относительно запрограммированного уровня наступления события. Значение 1 = достигнут уровень наступления события. Бит 15 является главным и принимает значение «1», когда один или несколько битов принимают значение «1».	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Опции</th> <th>Главный</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Смазка машины</th> <th>Подшипник машины</th> <th>Смазка двигателя</th> <th>Подшипник двигателя</th> <th>Встроенный вентилятор</th> <th>Вентилятор радиатора</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Опции	Главный	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Смазка машины	Подшипник машины	Смазка двигателя	Подшипник двигателя	Встроенный вентилятор	Вентилятор радиатора	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		0 = ложно 1 = истинно		
		Опции	Главный	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Смазка машины	Подшипник машины	Смазка двигателя	Подшипник двигателя	Встроенный вентилятор	Вентилятор радиатора																																										
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																												
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																													
		470	PredMaintAmbTemp Окружающая температура в диагностической поддержке Используется для прогнозирования срока службы охлаждающего вентилятора и, возможно, срока службы других компонентов, зависящих от температуры. Изменения этого параметра затрагивают общий и остаточный ресурс, т.е. на весь срок службы привода может быть запрограммирована только одна температура.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Градусы Цельсия 50,00 0,00 / 50,00	RW	Действ. число																																																						

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Защита	Диагностическая поддержка	471	 PredMaint Rst En Активация сброса параметров диагностической поддержки Активирует параметр P472 [PredMaint Reset] для выполнения сброса выбранного параметра истекшего срока службы. Любой сброс в P472 [PredMaint Reset] будет принудительно сбрасывать этот параметр на 0 (отключено), так что за один раз можно сбросить только один параметр истекшего срока службы. Этот параметр сбрасывается только при выполнении операции Set Defaults «All» (не рекомендуется).	По умолчанию: Опции:	Текущая настройка 0 = «Disable» (Отключить) 1 = «Enable» (Включить)	RW	32-битное целое
		472	 PredMaint Reset Сброс параметров диагностической поддержки Выполняет сброс параметров диагностической поддержки, по одному за раз. Активируется параметром P471 [PredMaint Rst En]. Этот параметр сбрасывается только при выполнении операции Set Defaults «All» (не рекомендуется).	По умолчанию: Опции:	Текущая настройка 0 = «Ready» (Готов) 1 = «HS Fan Life» (Срок службы вентиляторов радиатора) ⁽¹⁾ 2 = «In Fan Life» (Срок службы вентиляторов инвертора) ⁽¹⁾ 3 = «MtrBrng Life» (Срок службы подшипников двигателя) 4 = «Mtrlube Hrs» (Срок службы смазки двигателя) 5 = «MchBrng Life» (Срок службы подшипников машины) 6 = «Mchlube Hrs» (Срок службы смазки машины) ⁽¹⁾ Только типоразмеры 2...7.	RW	32-битное целое
		481	755 (8+) CbFan Derate Ухудшение характеристик вентиляторов шкафа Коэффициент ухудшения характеристик, применяющийся к P482 [CbFan TotalLife]. Используется для корректировки ресурса вентиляторов с поправкой на плохое качество воздуха или вибрацию.	По умолчанию: Мин./макс.:	1,00 0,01 / 1,00	RW	Действ. число
		482	755 (8+) CbFan TotalLife Общий срок службы вентиляторов шкафа Общее количество часов работы за срок службы вентиляторов шкафа. Вычисляется как функция данных изготовителя вентиляторов о сроке службы (из таблицы характеристик типоразмеров), P470 [PredMaintAmbTemp] и P481 [CbFan Derate].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 0,00 / 21474836,47 (31 бит)	RO	32-битное целое
		483	755 (8+) CbFan ElpsdLife Истекшее время работы вентиляторов шкафа Количество часов эксплуатации вентиляторов шкафа.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 0,00 / 21474836,47 (31 бит)	RO	32-битное целое
		484	755 (8+) CbFan RemainLife Остаточный ресурс вентиляторов шкафа Оставшееся количество часов до расчётного конца срока службы вентиляторов шкафа, представляет собой разность между P482 [CbFan TotalLife] и P483 [CbFan ElpsdLife]. Все отрицательные значения этого параметра должны интерпретироваться как чрезмерное использование (> 100%) и вызывать соответствующее действие, выбранное параметром P486 [CbFan EventActn].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 -21474836,48 / 21474836,47	RO	32-битное целое
		485	755 (8+) CbFan EventLevel Уровень наступления события для вентиляторов шкафа % от общего ожидаемого срока службы вентиляторов шкафа, для которого можно запрограммировать раннее предупреждение или состояние ошибки.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 80,000 0,000 / 100,000	RW	Действ. число
		486	755 (8+) CbFan EventActn Действие при наступлении события для вентиляторов шкафа Настраивает реакцию на события для вентиляторов шкафа, происходящие при достижении или превышении значения P485 [CbFan EventLevel].	По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «Ft CoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое
		488	HSFan Derate Ухудшение характеристик вентиляторов радиатора Коэффициент ухудшения характеристик, применяющийся к P489 [HSFan TotalLife]. Используется для корректировки ресурса вентиляторов с поправкой на плохое качество воздуха или вибрацию.	По умолчанию: Мин./макс.:	1,00 0,01 / 1,00	RW	Действ. число




Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных	
				Ед. изм.:	По умолчанию:			
Защита	Диагностическая поддержка	489	HSFan TotalLife Общий срок службы вентиляторов радиатора Общее количество часов работы за срок службы вентиляторов радиатора. Вычисляется как функция данных изготовителя вентиляторов о сроке службы (из таблицы характеристик типоразмеров), P470 [PredMaintAmbTemp] и P488 [HSFan Derate].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 0,00 / 21474836,47 (31 бит)	RO	32-битное целое	
		490	HSFan ElpsdLife Истекшее время работы вентиляторов радиатора Количество часов эксплуатации вентиляторов радиатора. Для сброса этого параметра используйте P472 [PredMaint Reset].	Ед. изм.:	Часы По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 21474836,47 (31 бит)	RO	32-битное целое
		491	HSFan RemainLife Остаточный ресурс вентиляторов радиатора Оставшееся количество часов до расчётного конца срока службы вентиляторов радиатора, представляет собой разность между P489 [HSFan TotalLife] и P490 [HSFan ElpsdLife]. Все отрицательные значения этого параметра должны интерпретироваться как чрезмерное использование (> 100%) и вызывать соответствующее действие, выбранное параметром P493 [HSFan EventActn]. Для сброса этого параметра используйте P472 [PredMaint Reset].	Ед. изм.:	Часы По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 -21474836,48 / 21474836,47	RO	32-битное целое
		492	HSFan EventLevel Уровень наступления события для вентиляторов радиатора % от общего ожидаемого срока службы вентиляторов радиатора, для которого можно запрограммировать раннее предупреждение или состояние ошибки.	Ед. изм.:	% По умолчанию: Мин./макс.:	80,000 0,000 / 100,000	RW	Действ. число
		493	HSFan EventActn Действие при наступлении события для вентиляторов радиатора Настраивает реакцию на события для вентиляторов радиатора, происходящие при достижении или превышении значения P492 [HSFan EventLevel].	По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «Ft CoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое	
		494	HSFan ResetLog Журнал сбросов вентилятора радиатора Общее количество сбросов, выполненных на параметре P490 [HSFan ElpsdLife]. Примечание: Этот параметр не используется в приводах PowerFlex 755 типоразмера 8 и более.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 255 (8 бит без знака)	RO	32-битное целое	
		495	InFan Derate Ухудшение характеристик встроенных вентиляторов Коэффициент ухудшения характеристик, применяющийся к P496 [InFan TotalLife]. Используется для корректировки ресурса вентиляторов с поправкой на плохое качество воздуха или вибрацию.	По умолчанию: Мин./макс.:	1,00 0,01 / 1,00	RW	Действ. число	

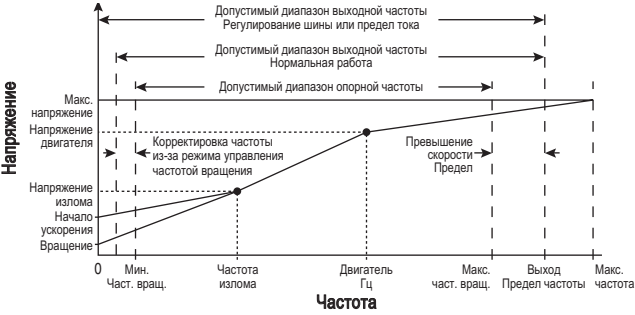
Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных	
				Ед. изм.:	По умолчанию:			
Защита	Диагностическая поддержка	496	InFan TotalLife Общий срок службы встроенных вентиляторов Общее ожидаемое количество часов эксплуатации встроенных перемешивающих вентиляторов. Вычисляется как функция данных изготовителя вентиляторов о сроке службы (из таблицы характеристик типоразмеров) и P470 [PredMaintAmbTemp].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 0,00 / 21474836,47 (31 бит)	RO	32-битное целое	
		497	InFan ElpsdLife Истекшее время работы встроенных вентиляторов Количество часов эксплуатации встроенных вентиляторов (обратите внимание, что типоразмеры 6 и 7 работают непрерывно. Типоразмеры 2–5 работают с программным управлением). Для сброса этого параметра используйте P472 [PredMaint Reset].	Ед. изм.:	Часы По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 21474836,47 (31 бит)	RO	32-битное целое
		498	InFan RemainLife Остаточный ресурс встроенных вентиляторов Оставшееся количество часов до расчётного конца срока службы встроенных вентиляторов, представляет собой разность между P496 [InFan TotalLife] и P497 [InFan ElpsdLife]. Все отрицательные значения этого параметра должны интерпретироваться как чрезмерное использование (> 100%) и вызывать соответствующее действие, выбранное параметром P500 [InFan EventActn]. Для сброса этого параметра используйте P472 [PredMaint Reset].	Ед. изм.:	Часы По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 –21474836,48 / 21474836,47	RO	32-битное целое
		499	InFan EventLevel Уровень наступления события для встроенных вентиляторов % от общего ожидаемого срока службы встроенных вентиляторов, для которого можно запрограммировать раннее предупреждение или состояние ошибки.	Ед. изм.:	% По умолчанию: Мин./макс.:	80,000 0,000 / 100,000	RW	Действ. число
		500	InFan EventActn Действие при наступлении события для встроенных вентиляторов Настраивает реакцию на события для встроенных вентиляторов, происходящие при достижении или превышении значения P499 [InFan EventLevel].	По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «Ft CoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое	
		501	InFan ResetLog Журнал сбросов встроенных вентиляторов Общее количество сбросов, выполненных на параметре P497 [InFan ElpsdLife]. Примечание: Этот параметр не используется в приводах PowerFlex 755 типоразмера 8 и более.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 255 (8 бит без знака)	RO	32-битное целое	
		502	 MtrBrngTotalLife Срок службы подшипников двигателя Общее количество часов работы за срок службы подшипников двигателя.	Ед. изм.:	Часы По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 21474836,47 (31 бит)	RW	32-битное целое
		503	MtrBrngElpsdLife Истекшее время эксплуатации подшипников двигателя Количество часов эксплуатации подшипников двигателя. Часы накапливаются всё то время, когда привод работает с частотой вращения, большей нуля. Для сброса этого параметра используйте P472 [PredMaint Reset].	Ед. изм.:	Часы По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 21474836,47 (31 бит)	RO	32-битное целое
		504	MtrBrngRemainLif Остаточный ресурс подшипников двигателя Остаточное количество часов до ожидаемого конца срока службы подшипников двигателя, разность между P502 [MtrBrngTotalLife] и P503 [MtrBrngElpsdLife]. Для сброса этого параметра используйте P472 [PredMaint Reset].	Ед. изм.:	Часы По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 –21474836,48 / 21474836,47	RO	32-битное целое
		505	MtrBrngEventLvl Уровень наступления события для подшипников двигателя % от общего ожидаемого срока службы подшипников двигателя, для которого можно запрограммировать раннее предупреждение или состояние ошибки.	Ед. изм.:	% По умолчанию: Мин./макс.:	80,000 0,000 / 100,000	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Защита	Диагностическая поддержка	506	MtrBrngEventActn Действие при наступлении события для подшипников двигателя Настраивает реакцию на события для подшипников двигателя, происходящие при достижении или превышении значения P505 [MtrBrngEventLvl].	По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «Flt CoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Flt RampStop» (Линейный останов) 5 = «Flt CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое
		507	MtrBrng ResetLog Журнал сбросов для подшипников двигателя Общее количество сбросов, выполненных на параметре P503 [MtrBrngElpsdLife].	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 255 (8 бит без знака)	RO	32-битное целое
		508	MtrLubeElpsdHrs Количество истекших часов эксплуатации смазки двигателя Время, прошедшее с последней смазки подшипников двигателя. Может быть сброшено без ограничений. Для сброса этого параметра используйте P472 [PredMaint Reset].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 0,00 / 21474836,47	RO	32-битное целое
		509	MtrLubeEventLvl Уровень наступления события для смазки подшипников двигателя Время между плановыми смазками подшипников двигателя. Используется для ранней подачи аварийного сигнала или сигнала об ошибке в соответствии с настройкой P510 [MtrLubeEventActn]. Событие деактивируется при настройке «0».	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,000 0,000 / 2147483648,000	RW	Действ. число
		510	MtrLubeEventActn Действие при наступлении события для смазки подшипников двигателя Настраивает реакцию на события для смазки подшипников двигателя, происходящие при достижении или превышении значения P509 [MtrLubeEventLvl].	По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «Flt CoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Flt RampStop» (Линейный останов) 5 = «Flt CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое
		511	MchBrngTotalLife  Срок службы подшипников машины Общее количество часов работы за срок службы подшипников машины.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы Текущее значение 0,00 / 21474836,47	RW	32-битное целое
		512	MchBrngElpsdLife Истекшее время эксплуатации подшипников машины Количество часов эксплуатации подшипников машины. Для сброса этого параметра используйте P472 [PredMaint Reset].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 0,00 / 21474836,47	RO	32-битное целое
		513	MchBrngRemainLif Остаточный ресурс подшипников машины Остаточное количество часов до ожидаемого конца срока службы подшипников машины, разность между общим сроком службы и истекшим временем эксплуатации. Для сброса этого параметра используйте P472 [PredMaint Reset].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 -21474836,48 / 21474836,47	RO	32-битное целое
		514	MchBrngEventLvl Уровень наступления события для подшипников машины % от общего ожидаемого срока службы подшипников машины, для которого можно запрограммировать раннее предупреждение или состояние ошибки.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 80,000 0,000 / 100,000	RW	Действ. число
		515	MchBrngEventActn Действие при наступлении события для подшипников машины Настраивает реакцию на события для подшипников машины, происходящие при достижении или превышении значения P518 [MchBrngEventLvl].	По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «Flt CoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Flt RampStop» (Линейный останов) 5 = «Flt CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.	По умолчанию		
Защита	Диагностическая поддержка	516	MchBrngResetLog Журнал сбросов для подшипников машины Общее количество сбросов, выполненных на параметре P512 [MchBrngElpsdLife].	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 255	RO	32-битное целое
		517	MchLubeElpsdHrs Количество истекших часов эксплуатации смазки машины Время, прошедшее с последней смазки подшипников машины. Может быть сброшено без ограничений. Для сброса этого параметра используйте P472 [PredMaint Reset].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 0,00 / 21474836,47	RO	32-битное целое
		518	MchLubeEventLvl Уровень наступления события для смазки подшипников машины Время между плановыми смазками подшипников машины. Используется для ранней подачи аварийного сигнала или сигнала об ошибке в соответствии с настройкой P519 [MchLubeEventActn]. Событие деактивируется при настройке «0».	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,000 0,000 / 2147483648,000	RW	Действ. число
		519	MchLubeEventActn Действие при наступлении события для смазки машины Настраивает реакцию на события для смазки подшипников машины, происходящие при достижении или превышении значения P518 [MchLubeEventLvl].	По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «Ft CoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое


Файл управления скоростью

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.	По умолчанию		
Управление скоростью	Пределные значения частоты вращения	520	Max Fwd Speed  Максимальная частота вращения вперёд Задаёт максимальную частоту вращения вперёд. См. параметр P524 [Overspeed Limit] (Предел превышения скорости). При использовании аналогового входа для опорной частоты вращения этот параметр переносится на P51/61 [Anlg InX Hi] на модуле ввода-вывода.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин P27 [Motor NP Hertz] (Частота с таблички двигателя) P28 [Motor NP RPM] (Обороты с таблички двигателя) [Motor NP Hertz] x 0,05 / [Motor NP Hertz] x 16,00 [Motor NP RPM] x 0,05 / [Motor NP RPM] x 16,00	RW	Действ. число
		521	Max Rev Speed  Максимальная частота вращения назад Задаёт максимальную частоту вращения назад. См. параметр P524 [Overspeed Limit] (Предел превышения скорости). При использовании аналогового входа для опорной частоты вращения этот параметр переносится на P51/61 [Anlg InX Hi] на модуле ввода-вывода.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин P27 [Motor NP Hertz] x -1,00 P28 [Motor NP RPM] x -1,00 [Motor NP Hertz] x -16,00 / 0,00 [Motor NP RPM] x -16,00 / 0,00	RW	Действ. число
		522	Min Fwd Speed  Минимальная частота вращения вперёд Устанавливает нижний предел уставки скорости после масштабирования. См. параметр P524 [Overspeed Limit] (Предел превышения скорости). При использовании аналогового входа для опорной частоты вращения этот параметр переносится на P52/62 [Anlg InX Lo] на модуле ввода-вывода.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин 0,00 0,00 / [Motor NP Hertz] x 16,00 0,00 / [Motor NP RPM] x 16,00	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
Управление скоростью	Пределы значения частоты вращения	523	Min Rev Speed Минимальная частота вращения назад Устанавливает нижний предел уставки скорости после масштабирования. См. параметр P524 [Overspeed Limit] (Предел превышения скорости). При использовании аналогового входа для опорной частоты вращения этот параметр переносится на P52/62 [Anlg InX L0] на модуле ввода-вывода.	Ед. изм.: Гц По об/мин умолчанию: 0,00 Мин./макс.: [Motor NP Hertz] x –16,00 / 0,00 [Motor NP RPM] x –16,00 / 0,00	RW	Действ. число
		524	Overspeed Limit Предел превышения скорости Задаёт инкрементную величину выходной частоты (сверх максимальной частоты вращения: либо P520 [Max Fwd Speed], либо P521 [Max Rev Speed]) для таких функций, как компенсация пробуксовки. Величина [Maximum Speed] + P524 [Overspeed Limit] (Предел повышения скорости) должна быть ≤ P37 [Maximum Freq]. 	Ед. изм.: Гц По об/мин умолчанию: P27 [Motor NP Hertz] / 6 P28 [Motor NP RPM] / 6 Мин./макс.: 0,00 / (P27 [Motor NP Hertz] / 3) 0,00 / (P28 [Motor NP RPM] / 6)	RW	Действ. число
		525	Zero Speed Limit Ограничение нулевой частоты вращения Устанавливает диапазон вокруг нулевой частоты вращения, определяющий, когда привод воспринимает двигатель как работающий с нулевой частотой вращения.	Ед. изм.: Гц По об/мин умолчанию: P27 [Motor NP Hertz] x 0,001 P28 [Motor NP RPM] x 0,001 Мин./макс.: 0,00 / P27 [Motor NP Hertz] x 0,5 0,00 / P28 [Motor NP RPM] x 0,5	RW	Действ. число
		526	Skip Speed 1	Ед. изм.: Гц По об/мин умолчанию: 0,00 Мин./макс.: P521 [Max Rev Speed] / P520 [Max Fwd Speed]	RW	Действ. число
		527	Skip Speed 2			
		528	Skip Speed 3 Пропуск частот вращения 1, 2, 3 Определяет частоту, которую привод должен пропускать. Параметры отключены, если задано значение «0».			
529	Skip Speed Band Диапазон пропуска частот вращения Задаёт диапазон вокруг пропускаемой частоты вращения. Диапазон, определённый параметром [Skip Speed Band] разбивается на две части – половина до значения пропускаемой частоты вращения, и половина после неё. Для всех пропускаемых частот вращения применяется один и тот же диапазон. Параметр деактивируется при настройке «0».	Ед. изм.: Гц По об/мин умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / P27 [Motor NP Hertz] x 0,5 0,00 / P28 [Motor NP RPM] x 0,5	RW	Действ. число		

Файл	Группа	Поз.	Название Описание	Значения		Чтение/Запись	Тип данных
Управление скоростью	Скорость разгона/торможения	535	Accel Time 1	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 10,00 0,00 / 3600,00	RW	Действ. число
		536	Accel Time 2 Время разгона 1, 2 Устанавливает скорость разгона для всех случаев изменения частоты вращения. Определяется как время для разгона от 0 до P27 [Motor NP Hertz] (в Гц) или P28 [Motor NP RPM] (в об/мин), в зависимости от настройки P300 [Speed Units]. Выбор между временем разгона 1 и временем разгона 2 осуществляет функция цифрового входа (см. Функции цифровых входов) или логическая команда (отправляемая через сеть связи или DeviceLogix).				
		537	Decel Time 1	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 10,00 0,00 / 3600,00	RW	Действ. число
		538	Decel Time 2 Время торможения 1, 2 Устанавливает скорость замедления для всех случаев изменения частоты вращения. Определяется как время, требующееся для замедления от 0 до P27 [Motor NP Hertz] (в Гц) или P28 [Motor NP RPM] (в об/мин), в зависимости от настройки P300 [Speed Units]. Выбор между временем замедления 1 и временем замедления 2 осуществляет функция цифрового входа (см. Функции цифровых входов) или логическая команда (отправляемая через сеть связи или DeviceLogix). В некоторых режимах останова (см. P370 и P371) при подаче команды останова запрограммированное время замедления будет проигнорировано.				
		539	Jog Acc Dec Time Время разгона/замедления в толчковом режиме Время разгона/замедления в толчковом режиме (с использованием опорной частоты вращения толчкового режима).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 10,00 0,00 / 3600,00	RW	Действ. число
		540	S Curve Accel S-сглаживание, разгон Задаёт % времени разгона, выполняемого линейно для смягчения (уменьшения рывков) разгона. Указанное время делится пополам и одна половина добавляется в начало линейного участка, а другая – в его конец.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,000 0,000 / 100,000	RW	Действ. число
		541	S Curve Decel S-сглаживание, замедление Задаёт % времени замедления, выполняемого линейно для смягчения (уменьшения рывков) замедления. Половина этого времени добавляется в начале изменения с заданным темпом, половина – в конце.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,000 0,000 / 100,000	RW	Действ. число


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных	
Управление скоростью	Опорная частота вращения	545	Spd Ref A Sel	<p>Выбор опорной частоты вращения A</p> <p>Выбор опорной частоты вращения B</p> <p>Выбирает источник для опорных значений частоты вращения в режиме «Auto» (типичная настройка). Когда привод находится в режиме «Вручную», эти источники блокируются (см. P327). [Spd Ref A Sel] – основная опорная частота вращения привода. [Spd Ref B Sel] – альтернативная опорная частота вращения. Выбор между опорным значением A и опорным значением B осуществляет функция цифрового входа (см. Функции цифровых входов) или логическая команда (отправляемая через сеть связи).</p>	<p>По умолчанию: 871 551</p> <p>Мин./макс.: 0 / 159999</p>	RW	32-битное целое
		550	Spd Ref B Sel				
		546	Spd Ref A Stpt	<p>Уставка опорной частоты вращения A</p> <p>Уставка опорной частоты вращения B</p> <p>Постоянная частота вращения (схожа с предустановленной), используемая в качестве возможного источника для P545 и P550.</p>	<p>Ед. изм.: Гц об/мин</p> <p>По умолчанию: 0,0000 Гц</p> <p>Мин./макс.: $-/+P27$ [Motor NP Hertz] x 8 $-/+P27$ [Motor NP RPM] x 8</p>	RW	Действ. число
		551	Spd Ref B Stpt				
		547	Spd Ref A AnlgHi	<p>Опорная частота вращения A, аналоговый вход, макс.</p> <p>Опорная частота вращения B, аналоговый вход, макс.</p> <p>Используется только в случае выбора аналогового входа в качестве опорной частоты вращения согласно значению P546 или P551. Задаёт частоту вращения, соответствующую значению [Anlg InX Hi] на модуле ввода-вывода. Это обеспечивает масштабирование во всём диапазоне.</p>	<p>Ед. изм.: Гц</p> <p>По умолчанию: P520 [Max Fwd Speed]</p> <p>Мин./макс.: P521 [Max Rev Speed] / P520 [Max Fwd Speed]</p>	RW	Действ. число
		552	Spd Ref B AnlgHi				
		548	Spd Ref A AnlgLo	<p>Опорная частота вращения A, аналоговый вход, мин.</p> <p>Опорная частота вращения B, аналоговый вход, мин.</p> <p>Используется только в случае выбора аналогового входа в качестве опорной частоты вращения согласно значению P546 или P551. Задаёт частоту вращения, соответствующую значению [Anlg InX Lo] на модуле ввода-вывода. Это обеспечивает масштабирование во всём диапазоне.</p>	<p>Ед. изм.: Гц</p> <p>По умолчанию: 0,00</p> <p>Мин./макс.: P521 [Max Rev Speed] / P520 [Max Fwd Speed]</p>	RW	Действ. число
		553	Spd Ref B AnlgLo				
		549	Spd Ref A Mult	<p>Множитель опорной частоты вращения A</p> <p>Множитель опорной частоты вращения B</p> <p>Применяет множители к значениям опорной частоты вращения A и B.</p>	<p>По умолчанию: 1,00</p> <p>Мин./макс.: $-/+22000,00$</p>	RW	Действ. число
554	Spd Ref B Mult						
555	Spd Ref Scale	<p>Шкала значений частоты вращения</p> <p>Применяется только в режимах векторного управления у параметра P35 [Motor Ctrl Mode]. Применяет множитель к значению P595 [Filtered Spd Ref] после его смещения функцией ПИД (P1093 [PID Output Meter]). Масштабированный результат, если он ограничен, становится первичным компонентом значения P597 [Final Speed Ref].</p>	<p>По умолчанию: 1,000</p> <p>Мин./макс.: 0,000 / 1000,000</p>	RW	Действ. число		
556	Jog Speed 1	<p>Частота вращения в толчковом режиме 1, 2</p> <p>Частота вращения, используемая в толчковом режиме в случае активации функции Jog 1 или Jog 2 (соответственно) цифровым входом или логической командой (отправляемой через сеть связи).</p>	<p>Ед. изм.: Гц</p> <p>По умолчанию: P27 [Motor NP Hertz] / 6 P27 [Motor NP RPM] / 6</p> <p>Мин./макс.: $-/+P27$ [Motor NP Hertz] x 8 $-/+P27$ [Motor NP RPM] x 8</p>	RW	Действ. число		
557	Jog Speed 2						
558	MOP Reference	<p>Опорное значение потенциометра с приводом от двигателя (MOP)</p> <p>Опорное значение MOP, используемое в качестве возможного источника для P545 и P550. Опорное значение MOP активируется (повышается или понижается) функциями цифровых входов.</p>	<p>Ед. изм.: %</p> <p>По умолчанию: 0,00</p> <p>Мин./макс.: $-/+800,00$</p>	RO	Действ. число		


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя		Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																					
			Полное название	Описание																																																								
Управление скоростью	Опорная частота вращения	559	Save MOP Ref	<p>Сохранение опорного значения потенциометра с приводом от двигателя (MOP)</p> <p>Этот параметр позволяет включать/отключать функцию сохранения действующего опорного значения MOP в случае отключения питания или останова.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>При останове</td> <td>При включении</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = ложно 1 = истинно</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	При останове	При включении	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	При останове	При включении																																									
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0																																									
		560	MOP Rate	<p>Скорость изменения опорного значения потенциометра с приводом от двигателя (MOP)</p> <p>Задаёт скорость изменения опорного значения MOP при наличии повышающего или понижающего сигнала MOP.</p>	<p>Ед. изм.: %/с</p> <p>По умолчанию: 1,0000</p> <p>Мин./макс.: 0,0100 / 100,0000</p>	RW	Действ. число																																																					
		561	MOP High Limit	<p>Верхний предел потенциометра с приводом от двигателя (MOP)</p> <p>Определяет верхний предел опорного значения MOP.</p>	<p>Ед. изм.: %</p> <p>По умолчанию: 100,000</p> <p>Мин./макс.: 0,000 / 800,000</p>	RW	Действ. число																																																					
		562	MOP Low Limit	<p>Нижний предел потенциометра с приводом от двигателя (MOP)</p> <p>Определяет нижний предел опорного значения MOP.</p>	<p>Ед. изм.: %</p> <p>По умолчанию: -100,000</p> <p>Мин./макс.: -800,000 / 0,000</p>	RW	Действ. число																																																					
		563	DI ManRef Sel	 <p>Цифровой вход, выбор опорного значения в ручном режиме</p> <p>Выбирает опорную частоту вращения, используемую при активации ручного режима цифровым выходом, в соответствии с процедурой, описанной параметром P172 [DI Manual Ctrl].</p>	<p>По умолчанию: 872</p> <p>Мин./макс.: 1 / 159999</p>	RW	32-битное целое																																																					
564	DI ManRef AnlGHi	<p>Цифровой вход, макс. опорное значение в ручном режиме при подключении к аналоговому входу</p> <p>Верхний предел опорной частоты вращения в ручном режиме, активируемый цифровым входом при подключении P563 [DI ManRef Sel] к аналоговому входу.</p>	<p>Ед. изм.: Гц/об/мин</p> <p>По умолчанию: P520 [Max Fwd Speed]</p> <p>Мин./макс.: P521 [Max Rev Speed] / P520 [Max Fwd Speed]</p>	RW	Действ. число																																																							
565	DI ManRef AnlGLo	<p>Цифровой вход, мин. опорное значение в ручном режиме при подключении к аналоговому входу</p> <p>Используется только в случае, когда P563 [DI ManRef Sel] выбирает аналоговый вход в качестве источника опорной частоты вращения. Определяет опорную частоту вращения, ассоциируемую с параметром Analog In Lo (Аналоговый вход, нижний предел) для модуля ввода-вывода. Например, P563 [DI ManRef Sel] выбрал P50 [Anlg In0 Value] на модуле ввода-вывода. Параметру P51 [Anlg In0 Hi] на модуле ввода-вывода задано значение «-10 Вольт». P564 [DI ManRef AnlGHi] выдаст опорную частоту вращения, соответствующую сигналу аналогового входа «-10 В».</p>	<p>Ед. изм.: Гц/об/мин</p> <p>По умолчанию: 0,000</p> <p>Мин./макс.: P521 [Max Rev Speed] / P520 [Max Fwd Speed]</p>	RW	Действ. число																																																							
571	Preset Speed 1	<p>Предустановленная частота вращения 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7</p> <p>Дискретные опорные значения частоты вращения, активируемые функцией цифрового входа (см. Функции цифровых входов) или логической командой (отправляемой через сеть связи или DeviceLogix).</p>	<p>Ед. изм.: Гц/об/мин</p> <p>По умолчанию: 1/12 x P27 или P28 (Preset Speed 1) 1/6 x P27 или P28 (Preset Speed 2) 1/3 x P27 или P28 (Preset Speed 3) 1/2 x P27 или P28 (Preset Speed 4) 2/3 x P27 или P28 (Preset Speed 5) 5/6 x P27 или P28 (Preset Speed 6) P27 или P28 (Preset Speed 7)</p> <p>Мин./макс.: P521 [Max Rev Speed] / P520 [Max Fwd Speed]</p>	RW	Действ. число																																																							
572	Preset Speed 2																																																											
573	Preset Speed 3																																																											
574	Preset Speed 4																																																											
575	Preset Speed 5																																																											
576	Preset Speed 6																																																											
577	Preset Speed 7																																																											

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				По умолчанию:	Опции:		
Управление скоростью	Опорная частота вращения	588	Spd Ref Filter Фильтр опорных значений частоты вращения Выбирает объём фильтрации, применяемой к линейному опорному значению частоты вращения (P594), и активен только в режимах управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком (P35). При любой пользовательской настройке (3, 4 или 5) фильтр настраивается с использованием значений, заданных параметрами P589 [Spd Ref Fltr BW] и P590 [Spd Ref FltrGain]. Настройки 4 и 5 инициализируют значения «лёгкий» и «тяжёлый» соответственно.	По умолчанию: 0 = «Off» (Выкл.) Опции: 0 = «Off» (Выкл.) 1 = «Light» (Лёгкий) 2 = «Heavy» (Тяжёлый) 3 = «Custom» (Определяется пользователем) 4 = «SetCustLight» (Польз. легк.) 5 = «SetCustHeavy» (Польз. тяжёл.)		RW	32-битное целое
		589	Spd Ref Fltr BW Ширина фильтра опорной частоты вращения Задаёт ширину фильтра опорной частоты вращения при пользовательской настройке параметра P588 [Spd Ref Filter] (3, 4 или 5) Нулевое значение деактивирует фильтр (обходит его).	Ед. изм.: Рад/с По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 500,00		RW	Действ. число
		590	Spd Ref FltrGain Усиление фильтра опорной частоты вращения Задаёт усиление (Kn) фильтра опорной частоты вращения при пользовательской настройке параметра P588 [Spd Ref Filter] (3, 4 или 5) При нулевом усилении фильтр ведёт себя как фильтр низкой степени пропускания первого порядка. При коэффициенте усиления от нуля до единицы получаем фильтр с запаздыванием. При коэффициенте усиления более единицы получаем фильтр с опережением. Коэффициент усиления, равный единице деактивирует (обходит) фильтр. Это настройка по умолчанию. Этот параметр не имеет единиц измерения.	По умолчанию: 1,000 Мин./макс.: -/+5,000		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																																																																				
Управление скоростью	Опорная частота вращения	591	Spd Ref Sel Sts Состояние опорной частоты вращения Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Skip Band (Исключаемый диапазон)</td> <td>End Lmt Sw (Концевой выключатель завершения)</td> <td>Decel Lmt Sw (Концевой выключатель замедления)</td> <td>Unipolar Ref (Униполярное оп. знач.)</td> <td>Rev Disable (Отключить реверс)</td> <td>Bipolar Ref (Биполярное оп. знач.)</td> <td>Sel Override (Блокировка настройки с заменой)</td> <td>Manual (Вручную)</td> <td>Preset Auto (Предуст. авто)</td> <td>Trim Ref (Корректировка опор. знач.)</td> <td>Trim Pct Ref (Корректировка опор. знач., %)</td> <td>MicroPsnMult (Микрополож., несколько)</td> <td>Ref V Mult (Оп. знач. В, несколько)</td> <td>Ref A Mult (Оп. знач. А, несколько)</td> <td>Ref V Auto (Уставка В, авто)</td> <td>Ref A Auto (Уставка А, авто)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Skip Band (Исключаемый диапазон)	End Lmt Sw (Концевой выключатель завершения)	Decel Lmt Sw (Концевой выключатель замедления)	Unipolar Ref (Униполярное оп. знач.)	Rev Disable (Отключить реверс)	Bipolar Ref (Биполярное оп. знач.)	Sel Override (Блокировка настройки с заменой)	Manual (Вручную)	Preset Auto (Предуст. авто)	Trim Ref (Корректировка опор. знач.)	Trim Pct Ref (Корректировка опор. знач., %)	MicroPsnMult (Микрополож., несколько)	Ref V Mult (Оп. знач. В, несколько)	Ref A Mult (Оп. знач. А, несколько)	Ref V Auto (Уставка В, авто)	Ref A Auto (Уставка А, авто)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Skip Band (Исключаемый диапазон)	End Lmt Sw (Концевой выключатель завершения)	Decel Lmt Sw (Концевой выключатель замедления)	Unipolar Ref (Униполярное оп. знач.)	Rev Disable (Отключить реверс)	Bipolar Ref (Биполярное оп. знач.)	Sel Override (Блокировка настройки с заменой)	Manual (Вручную)	Preset Auto (Предуст. авто)	Trim Ref (Корректировка опор. знач.)	Trim Pct Ref (Корректировка опор. знач., %)	MicroPsnMult (Микрополож., несколько)	Ref V Mult (Оп. знач. В, несколько)	Ref A Mult (Оп. знач. А, несколько)	Ref V Auto (Уставка В, авто)	Ref A Auto (Уставка А, авто)																																																																								
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																							
Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																										
			<p>0 = ложно 1 = истинно</p> <p>Отображает состояние той части привода, что отвечает за задание частоты вращения. Имеются отдельные биты, отображающие следующие состояния:</p> <p>Бит 0 «Ref A Auto» – если установлен, то активен автопуть к опорному значению А.</p> <p>Управляющая логика выбрала для опорного значения частоты вращения источник А. Точное происхождение этого опорного значения частоты вращения определяется параметром P545 [Spd Ref A Sel]. Этот параметр должен быть также заявлен в P930 [Speed Ref Source].</p> <p>Бит 1 «Ref B Auto» – если установлен, то активен автопуть к опорному значению В.</p> <p>Управляющая логика выбрала для опорного значения частоты вращения источник В. Точное происхождение этого опорного значения частоты вращения определяется значением, указанным в P550 [Spd Ref B Sel]. Этот параметр должен быть также заявлен в P930 [Speed Ref Source].</p> <p>Бит 2 «Ref A Mult» – если установлен, то опорное значение частоты вращения А корректируется параметром P549 [Spd Ref A Mult]. Если настройка отсутствует, то либо множитель равен 1, либо он не влияет на опорную частоту вращения вследствие деактивации автопути Ref A.</p> <p>Бит 3 «Ref B Mult» – если установлен, то опорное значение частоты вращения В корректируется параметром P554 [Spd Ref B Mult]. Если настройка отсутствует, то либо множитель равен 1, либо он не влияет на опорную частоту вращения вследствие деактивации автопути Ref B.</p> <p>Бит 4 «MicroPsnMult» – если установлен, то значение P592 [Selected Spd Ref] умножается на P1112 [MicroPsnScalePct].</p> <p>Бит 5 «Trim Pct Ref» – если установлен, то опорная частота вращения умножается на единицу плюс значение параметра P616 [SpdTrimPctRefSrc].</p> <p>Бит 6 «Trim Ref» – если установлен, то опорная частота вращения компенсируется значением параметра P617 [Spd Trim Source].</p> <p>Бит 7 «Preset Auto» – если установлен, то управляющая логика выбрала предустановленную автоматическую опорную частоту вращения. Параметр P930 [Speed Ref Source] укажет источник этой опорной частоты вращения.</p> <p>Бит 8 «Manual» – если установлен, то выбранная опорная частота вращения будет в одной из позиций ручного режима (Manual) в связи с активацией бита 6 «Manual» (Вручную) у параметра P879 [Drive Logic Rslt]. Если бит 6 параметра P879 сброшен, то выбранная опорная частота вращения будет в одной из позиций автоматического режима (Auto). Результат выбора опорной частоты вращения в автоматическом/ручном режиме можно увидеть в P592 [Selected Spd Ref].</p> <p>Бит 9 «Sel Override» – выбранная опорная частота вращения заменена другой. Причину замены см. в P930 [Speed Ref Source].</p> <p>Бит 10 «Bipolar Ref» – если установлен, то значение параметра P308 [Direction Mode] = 1 «Bipolar» (Биполярный). В биполярном режиме знак опорной частоты вращения будет определять направление вращения двигателя.</p> <p>Бит 11 «Rev Disable» – если установлен, то значение параметра P308 [Direction Mode] = 2 «Rev Disable» (Отключить реверс). В этом режиме отрицательные значения опорной частоты вращения заменяются нулевым.</p> <p>Бит 12 «Unipolar Ref» – если установлен, то значение параметра P308 [Direction Mode] = 0 «Unipolar» (униполярный). В униполярном режиме знак опорной частоты вращения (и, следовательно, направление вращения двигателя) определяется параметром P879 [Drive Logic Rslt], биты 4 «Forward» (Вперёд) и 5 «Reverse» (Назад).</p> <p>Бит 13 «Decel Lmt Sw» – если установлен, значит, управляющая логика функции проверки момента обнаружила активный контактный выключатель замедления и выбрала для опорной частоты вращения параметр P571 [Preset Speed 1] (Предустановленная частота вращения 1).</p> <p>Бит 14 «End Lim Sw» – если установлен, значит, управляющая логика функции проверки момента обнаружила активный контактный выключатель завершения и выбрала для опорной частоты вращения нулевое значение.</p> <p>Бит 15 «Skip Band» – если установлен, значит, функция пропуска диапазонов изменила параметр P2 [Commanded SpdRef] (Заданная опорная частота вращения). Если сброшен, значит, функция пропуска диапазонов не изменила параметр P2 [Commanded SpdRef].</p>																																																																																																							
592	Selected Spd Ref Выбранная опорная частота вращения Отображает активное опорное значение частоты вращения.	Ед. изм.: Гц об/мин По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	RO	Действ. число																																																																																																						
593	Limited Spd Ref Ограниченная опорная частота вращения Отображает опорное значение частоты вращения после применения следующих ограничений: P520 [Max Fwd Speed] (Макс. част. вращ. вперёд), P521 [Max Rev Speed] (Макс. част. вращ. назад), P522 [Min Fwd Speed] (Мин. част. вращ. вперёд) и P523 [Min Rev Speed] (Мин. част. вращ. назад).	Ед. изм.: Гц об/мин По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	RO	Действ. число																																																																																																						

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Управление скоростью	Опорная частота вращения	594	Ramped Spd Ref Линейно изменяющаяся опорная частота вращения Отображает выход линейно изменяющейся опорной частоты вращения и функций S-сглаживания, но до любых корректировок, вносимых компенсацией пробуксовки, ПИ и пр.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	RO	Действ. число
		595	Filtered Spd Ref Фильтрованная опорная частота вращения Отображает выход фильтра, применяемого параметром P588.	Ед. изм.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	RO	Действ. число
		596	Speed Rate Ref Опорное значение скорости изменения частоты вращения Этот параметр совместно используется функциями компенсации инерции и компенсации частоты вращения. Эти функции доступны только при значениях FV (векторное управление магнитным потоком) параметра P35 [Motor Ctrl Mode]. Значение, совместно используемое функциями компенсации инерции и компенсации частоты вращения (активно только в режимах векторного управления магнитным потоком), как правило выдаваемое внешним контроллером, который также предоставляет опорную частоту вращения с ограничением скорости. Опорное значение скорости изменения частоты вращения соответствует производной в отношении времени сигнала опорной частоты вращения. Время указывается в секундах. Например, если контроллер выдаёт 10-секундное линейное изменение опорной частоты вращения, то контроллер будет также выдавать значение опорное значение скорости изменения частоты вращения (Speed Rate Ref), равное $1 \text{ pu} / 10 \text{ c} = 0,1 \text{ c}^{-1}$, когда опорное значение ускоряется. Когда опорное значение постоянное, скорость его изменения должна быть нулевой.	Ед. изм.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	RW	Действ. число
		597	Final Speed Ref Окончательная опорная частота вращения Отображает опорное значение скорости изменения частоты вращения после всех изменений (включая линейные участки), используемое регулятором частоты вращения в качестве окончательного. В режиме с разомкнутым контуром, с векторным управлением без датчика, это значение представляет собой ожидаемую рабочую частоту вращения двигателя, и может незначительно отличаться от выходной частоты из-за компенсации пробуксовки.	Ед. изм.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	RO	Действ. число

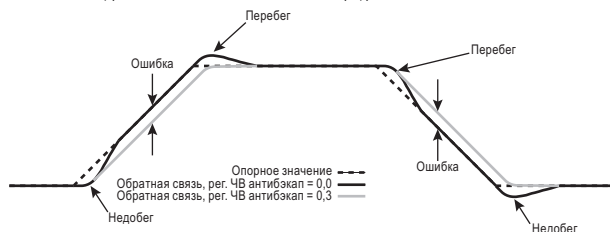
Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Управление скоростью	Speed Trim (Корректировка частоты вращения)	600	Trim Ref A Sel	По	P601 [Trim Ref A Sel]	RW	32- битное целое
		604	Trim Ref B Sel  Корректировка оп. знач. А, выбор Корректировка оп. знач. В, выбор Выбирает источник корректировки (в Гц или об/мин) для опорного значения А или опорного значения В соответственно. Для корректировки в % вместо Гц или об/мин используйте параметры P608 и P612 (TrimPct RefX Sel).	умолчанию:	P601 [Trim Ref A Sel] (Коррект. оп. знач. А, выбор) P605 [Trim Ref B Stpt] (Коррект. оп. знач. В, уставка) 0 / 159999		
		601	Trim Ref A Stpt	Ед. изм.:	Гц / об/мин	RW	Действ. число
		605	Trim Ref B Stpt Корректир. оп. знач. А, уставка Корректир. оп. знач. В, уставка Цифровое значение, используемое в качестве возможного источника корректировки для P600 или P604 соответственно	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Управление скоростью Speed Trim (Корректировка частоты вращения)		602	Trim RefA AnlgHi	Ед. изм.:	Гц / об/мин	RW	Действ. число
		606	Trim RefB AnlgHi Корректировка опорн. знач. А, аналоговый вход, макс. Корректировка опорн. знач. В, аналоговый вход, макс. Используется только в случае выбора аналогового входа в качестве источника корректировки согласно значению Р600 или Р604. Задаёт величину корректировки, соответствующую значению [Anlg InX Hi] на модуле ввода-вывода или на главной панели управления (в зависимости от изделия). Это обеспечивает масштабирование во всём диапазоне.	По умолчанию:	P520 [Max Fwd Speed]		
		603	Trim RefA AnlgLo	Ед. изм.:	Гц / об/мин	RW	Действ. число
		607	Trim RefB AnlgLo Корректировка опорн. знач. А, аналоговый вход, мин. Корректировка опорн. знач. В, аналоговый вход, мин. Используется только в случае выбора аналогового входа в качестве источника корректировки согласно значению Р600 или Р604. Задаёт величину корректировки, соответствующую значению [Anlg InX Lo] на модуле ввода-вывода или на главной панели управления (в зависимости от изделия). Это обеспечивает масштабирование во всём диапазоне.	По умолчанию:	0,00		
		608	TrmPct RefA Sel	По умолчанию:	Р609 [TrmPct RefA Stpt] (Корр. оп.знач. А в %, уставка) Р613 [TrmPct RefB Stpt] (Корр. оп.знач. В в %, уставка)	RW	32- битное целое
		612	TrmPct RefB Sel  Корректировка оп. знач. А в %, выбор Корректировка оп. знач. В в %, выбор Выбирает источник корректировки (в %) для опорного значения А или опорного значения В соответственно. Для корректировки в Гц или об/мин вместо % используйте параметры Р600 и Р604 (Trim Ref X Sel).				
		609	TrmPct RefA Stpt	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число
		613	TrmPct RefB Stpt Корректировка оп. знач. А в %, уставка Корректировка оп. знач. В в %, уставка Цифровое значение, используемое в качестве возможного источника корректировки для Р608 или Р612 соответственно	По умолчанию:	0,000		
		610	TrmPct RefA AnHi	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число
		614	TrmPct RefB AnHi Корректировка опорн. знач. А в %, аналоговый вход, макс. Корректировка опорн. знач. В в %, аналоговый вход, макс. Используется только в случае выбора аналогового входа в качестве источника корректировки в % согласно значению Р608 или Р612. Задаёт величину корректировки, соответствующую значению [Anlg InX Hi] на модуле ввода-вывода или на главной панели управления (в зависимости от изделия). Это обеспечивает масштабирование во всём диапазоне.	По умолчанию:	100,00		
611	TrmPct RefA AnLo	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число		
615	TrmPct RefB AnLo Корректировка опорн. знач. А в %, аналоговый вход, мин. Корректировка опорн. знач. В в %, аналоговый вход, мин. Используется только в случае выбора аналогового входа в качестве источника корректировки в % согласно значению Р608 или Р612. Задаёт величину корректировки, соответствующую значению [Anlg InX Lo] на модуле ввода-вывода или на главной панели управления (в зависимости от изделия). Это обеспечивает масштабирование во всём диапазоне.	По умолчанию:	0,00			Мин./макс.:	-/+800,00
616	SpdTrimPrcRefSrc Корректировка оп. знач. част. вращ. в %, источник Отображает источник опорной частоты вращения двигателя в %, в формате SSPPPP, где SS – номер порта источника, кроме порта 0, а PPPP – номер параметра источника. Нулевое значение означает, что источник ещё не сопоставлен.	По умолчанию:	0	RO	32- битное целое		
		Мин./макс.:	0 / 159999				
617	Spd Trim Source Источник корректировки частоты вращения Отображает источник опорной частоты вращения двигателя, в формате SSPPPP, где SS – номер порта источника, кроме порта 0, а PPPP – номер параметра источника. Нулевое значение означает, что источник ещё не сопоставлен.	По умолчанию:	0	RO	32- битное целое		
		Мин./макс.:	0 / 159999				

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Управление скоростью	Компенсация пробуксовки/падения оборотов	620	Droop RPM at FLA Снижение скорости вращения при токе полной нагрузки Определяет величину снижения опорного сигнала скорости при достижении тока полной нагрузки. Нулевое значение отключает эту функцию.	Ед. изм.: об/мин По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 900,00		RW	Действ. число
		621	Slip RPM at FLA Пробуксовка при токе полной нагрузки В режимах с разомкнутым контуром этот параметр задаёт величину пробуксовки (в об/мин), которая ожидается при полной нагрузке двигателя. Нулевая настройка деактивирует компенсацию пробуксовки (не используется в режимах с замкнутым контуром с энкодерной обратной связью). Если параметру P70 [Autotune] задать значение «Calculate», то это значение (в дополнение к другим) будет вычислено автоматически и его нельзя будет откорректировать вручную.	Ед. изм.: об/мин По умолчанию: (P27 [Motor NP Hz] x 120) / (P31 [Motor Poles] – P28 [Motor NP RPM]) Мин./макс.: 0,00 / 1200,00		RW	Действ. число
		622	Slip Comp BW Диапазон компенсации пробуксовки Корректирует диапазон фильтрации, используемой для компенсации пробуксовки. Время реакции компенсации пробуксовки будет обратно пропорционально настройке этого фильтра.	Ед. изм.: Рад/с По умолчанию: 10,00 Мин./макс.: 1,00 / 50,00		RW	Действ. число
		623	VHzSV SpdTrimReg Вольт на герц, векторное управление без использования датчиков, регулятор корректировки Отображает величину корректировки, динамически добавляемую функцией компенсации пробуксовки (в зависимости от нагрузки) к окончательному опорному значению частоты вращения для оптимизации управления с разомкнутым контуром. Не используется в режимах с векторным управлением магнитным потоком (FV).	Ед. изм.: Гц / об/мин По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: –/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 –/+P28 [Motor NP RPM] x 8		RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
Управление скоростью Speed Regulator (Регулятор скорости)		635	<p>Spd Options Ctrl Опции управления частотой вращения</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Delayed Ref (Оп.знач. с задержкой)</td> <td>Auto Tach SW (Автоматическое включение источников)</td> <td>Log No Integ (Толчокрежим, без интегр.)</td> <td>SpdErrFilt (Фильтр ошибок част.вращ.)</td> <td>SpdRegIntHld (Интегр. рег. част.вращ., удерж.)</td> <td>SpdRegIntRes (Интегр. рег. част.вращ., рез.)</td> <td>StpNoSCrvAcc (Уст.без S-сгл., ускор.)</td> <td>Ramp Disable (Откл. лин.изм.)</td> <td>Ramp Hold (Лин. изм. до удерж.)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = ложно 1 = истинно</p> <p>Настраивает опции управления частотой вращения:</p> <p>Бит 0 «Ramp Hold» – выход линейного участка опорной частоты вращения перестанет изменять сигнал и будет поддерживать свою выходную константу, если этот бит установлен. Если этот бит сброшен, то выходу линейного участка будут разрешены изменения. Если этот бит будет установлен в то время, когда P594 [Ramped Spd Ref] будет находиться на участке S-сглаживания, то будет разрешено завершение S-сглаживания до удержания выхода.</p> <p>Бит 1 «Ramp Disable» – если установлен, то линейный участок опорного значения будет обойдён. P594 [Ramped Spd Ref] будет отслеживать входную линейную величину.</p> <p>Бит 2 «StpNoSCrvAcc» – существуют определённые условия, при которых привод может продолжить ускорение после запроса на остановку. Это произойдёт, если в момент запроса на остановку привод ускорился на участке S-сглаживания. Этот бит активирует опцию прекращения ускорения сразу при поступлении запроса на остановку. В этом случае профиль S-сглаживания будет преобразован в линейное замедление.</p> <p>Бит 3 «SpdRegIntRes» – если установлен, то значение P654 [Spd Reg Int Out], являющееся выходом интегрального усиления регулятора частоты вращения в режиме векторного управления будет принудительно обнулено. Тот же результат можно получить, установив нулевое интегральное усиление регулятора частоты вращения.</p> <p>Бит 4 «SpdRegIntHld» – если установлен, то значение P654 [Spd Reg Int Out], являющееся выходом интегрального усиления регулятора частоты вращения в режиме векторного управления перестанет изменяться и будет поддерживаться постоянным. Прочие условия в приводе, такие как предельное условие в P945 [At Limit Status] могут дать тот же результат.</p> <p>Бит 5 «SpdErrFilt» – если установлен, то фильтр ошибок частоты вращения в регуляторе частоты вращения в режиме векторного управления будет работать как одноступенчатый фильтр с низкой пропускной способностью. Если этот бит сброшен, то фильтр ошибок будет работать как двухступенчатый фильтр с низкой пропускной способностью. Двухступенчатая конфигурация является стандартной настройкой по умолчанию для фильтра ошибок.</p> <p>Бит 6 «Log No Integ» – если установлен, то значение P654 [Spd Reg Int Out], являющееся выходом интегрального усиления регулятора частоты вращения в режиме векторного управления будет принудительно обнулено в толчковом режиме.</p> <p>Бит 7 «Auto Tach SW» – этот бит активирует функцию автопереключения источников. Эта функция переключает источники обратной связи частоты вращения двигателя с основного (Primary) на альтернативный (Alternate) в случае отказа основного источника. Это переключение может происходить во время работы привода. Когда активен основной источник, бит 5 «FdbkLoss Sw0» (Переключ. источ. потери OC) параметра P936 [Drive Status 2] (Сост. привода 2) сброшен, а когда активен альтернативный источник – установлен. Сброс бита (Auto Tach SW) при активном альтернативном источнике восстанавливает основную источник, при условии нормальной работы основного источника. Если бит (Auto Tach SW) остаётся сброшенным, то функция автопереключения источников блокируется.</p> <p>Бит 8 «Delayed Ref» – когда этот бит установлен, то между значением P594 [Ramped Spd Ref] и входной величиной для фильтра опорной частоты вращения добавляется задержка сканирования процессора. Эта задержка предназначена для тех областей применения, где используется несколько скоординированных приводов. В приводах, выдающих опорную частоту вращения для использования другими приводами, обычно применяется эта задержка. Задержка даёт время на достижение опорной частоты вращения остальными блоками раньше, чем её начнёт регулировать задающий блок, тем самым синхронизируя опорную частоту вращения между всеми блоками. Если этот бит сброшен, то задержка опорной частоты вращения не добавляется.</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Delayed Ref (Оп.знач. с задержкой)	Auto Tach SW (Автоматическое включение источников)	Log No Integ (Толчокрежим, без интегр.)	SpdErrFilt (Фильтр ошибок част.вращ.)	SpdRegIntHld (Интегр. рег. част.вращ., удерж.)	SpdRegIntRes (Интегр. рег. част.вращ., рез.)	StpNoSCrvAcc (Уст.без S-сгл., ускор.)	Ramp Disable (Откл. лин.изм.)	Ramp Hold (Лин. изм. до удерж.)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Delayed Ref (Оп.знач. с задержкой)	Auto Tach SW (Автоматическое включение источников)	Log No Integ (Толчокрежим, без интегр.)	SpdErrFilt (Фильтр ошибок част.вращ.)	SpdRegIntHld (Интегр. рег. част.вращ., удерж.)	SpdRegIntRes (Интегр. рег. част.вращ., рез.)	StpNoSCrvAcc (Уст.без S-сгл., ускор.)	Ramp Disable (Откл. лин.изм.)	Ramp Hold (Лин. изм. до удерж.)																																							
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
636	<p>Speed Reg BW Диапазон регулирования частоты вращения</p> <p>Позволяет задать диапазон контура управления частотой вращения и определяет динамику поведения этого контура. При расширении данного диапазона контур управления частотой вращения становится более чувствительным и может отслеживать более быстрые изменения уставки частоты вращения. Изменение этого параметра вызывает автоматическое обновление параметров P645 [Speed Reg Kr], P647 [Speed Reg Ki] и P644 [Spd Err Filt BW]. Настройки адаптации инерции (в зависимости от изделия) также будут автоматически выбраны при активации этой функции. Для отключения автоматического обновления усиления и фильтра задайте этому параметру нулевое значение.</p> <p>Максимально допустимое значение этого параметра ограничивается отношением P646 [Spd Reg Max Kr] (Макс. пропор. усиление регулятора частоты вращения) к P76 [Total Inertia] (Общая инерция) и используемым типом обратной связи по частоте вращения (энкодер или разомкнутый контур). Для работы после автоматического переключения источников будет использоваться диапазон, определяемый параметром P648 [Alt Speed Reg BW].</p>	<p>Ед. изм.: Рад/с</p> <p>По умолчанию: Расчётное</p> <p>Мин./макс.: 0,00 / расчётное</p>	RW	Действ. число																																																					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
Управление скоростью	Регулятор частоты вращения	637	SReg FB Fltr Sel Выбор фильтра ОС регулятора частоты вращения Выбирает объём фильтрации, применяемой к каналу обратной связи регулятора частоты вращения, и активен только в режимах управления двигателем с векторным управлением магнитным потоком (P35). При любой пользовательской настройке (3, 4 или 5) фильтр настраивается с использованием значений, заданных параметрами P638 [Spd Ref Fltr BW] и P639 [Spd Ref FltrGain]. Настройки 4 и 5 инициализируют значения «лёгкий» и «тяжёлый» соответственно.	По умолчанию: 0 = «Off» (Выкл.) Опции: 0 = «Off» (Выкл.) 1 = «Light» (Лёгкий) 2 = «Heavy» (Тяжёлый) 3 = «Custom» (Определяется пользователем) 4 = «SetCustLight» (Польз. легк.) 5 = «SetCustHeavy» (Польз. тяжёл.)	RW	32-битное целое
		638	SReg FB FltrGain Усиление фильтра ОС регулятора частоты вращения Задаёт усиление фильтра обратной связи регулятора частоты вращения при пользовательской настройке параметра P637 [SReg FB Fltr Sel] (3, 4 или 5) При нулевом усилении фильтр ведёт себя как фильтр низкой степени пропускания первого порядка. При коэффициенте усиления от нуля до единицы получаем фильтр с запаздыванием. При коэффициенте усиления более единицы получаем фильтр с опережением. Коэффициент усиления, равный единице деактивирует (обходит) фильтр.	По умолчанию: 0,700 Мин./макс.: -5,000 / 20,000	RW	Действ. число
		639	SReg FB Fltr BW Полоса пропускания фильтра ОС регулятора частоты вращения Задаёт полосу пропускания фильтра обратной связи регулятора частоты вращения при пользовательской настройке параметра P637 [SReg FB Fltr Sel] (3, 4 или 5) Нулевое значение деактивирует фильтр (обходит его).	Ед. изм.: Рад/с По умолчанию: 35,00 Мин./макс.: 0,00 / 3760,00	RW	Действ. число
		640	Filtered SpdFdbk Фильтрованная обратная связь по частоте вращения Отображает выход фильтра, применяемого параметром P637.	Ед. изм.: Гц об/мин По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RO	Действ. число
		641	Speed Error Ошибка частоты вращения Отображает ошибку, т.е. разность между P597 [Final Speed Ref] (+) и P640 [Filtered SpdFdbk] (-) — окончательной опорной частотой вращения и фильтрованной обратной связью по частоте вращения. Этот сигнал ошибки является основной входной величиной для регулятора частоты вращения с векторным управлением.	Ед. изм.: Гц об/мин По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RO	Действ. число
		642	755 Servo Lock Gain Усиление сервофиксации Задаёт усиление дополнительного интегратора в регуляторе частоты вращения с векторным управлением. Эффект сервофиксации состоит в повышении жёсткости реагирования частоты вращения на помехи в нагрузке. Регулятор ведёт себя как регулятор положения с прямой связью по частоте вращения, но без импульсной точности настоящего регулятора положения. Обычно усиление устанавливается на уровне менее 1/3 диапазона регулятора частоты вращения, или под нужное реагирование. Значение «0» отключает эту функцию.	Ед. изм.: /с По умолчанию: 0,000 Мин./макс.: 0,000 / 300,000	RW	Действ. число
		643	SpdReg AntiBckup Регулятор частоты вращения — предотвращение обратного хода Позволяет управлять перебегом/недобегом в реагировании регулятора частоты вращения с векторным управлением на скачки. Перебег/недобег можно эффективно устранить настройкой 0,3, которая предотвращает обратный ход вала двигателя при достижении нулевых оборотов. Этот параметр не влияет на реакцию привода на изменения нагрузки. Значение «0» отключает эту функцию.	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: 0,0000 / 0,5000	RW	Действ. число



Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Управление скоростью	Регулятор частоты вращения	644	Spd Err Fltr BW Полоса пропускания фильтра ошибок частоты вращения Задаёт полосу пропускания фильтра Баттерворта второго порядка, размещённого в секции пропорционального усиления регулятора частоты вращения (в режимах с векторным управлением магнитным потоком). Фильтрует сигнал, получаемый из P641 [Speed Error]. Задача этого фильтра – уменьшить шум квантования. Если параметру P636 [Speed Reg BW] задать ненулевое значение, то этот фильтр будет установлен автоматически. Если параметру P636 [Speed Reg BW] задать нулевое значение, то этот фильтр придётся устанавливать вручную. Обычно устанавливается значение, не менее чем в 3–5 раз превышающее значение P636 [Speed Reg BW]. Значение «0» отключает фильтр. Правила, используемые для определения полосы пропускания фильтра в автоматическом режиме, следующие: 1. Если первичная обратная связь по частоте вращения двигателя – разомкнутый контур, то фильтр ошибок устанавливается на уровне 5 x P636 [Speed Reg BW]. 2. Если выбрано устройство первичной обратной связи по частоте вращения двигателя, а значение параметра P704 [InAdp LdObs Mode] = 1 «InertiaAdapt» (адаптация инерции), то фильтр ошибок устанавливается на уровне 3x P636 [Speed Reg BW]. 3. Если выбрано устройство первичной обратной связи по частоте вращения двигателя, а значение P704 [InAdp LdObs Mode] = 0 «Disabled» (Выключено) или 2 «LoadObserver» (Контроль нагрузки), то фильтр ошибок использует табличное значение, определяемое параметром P126 [Pri Vel FdbkFltr]. Важно: Если параметром P635 [Spd Options Cntl] активировано автопереключение источников, то эта настройка фильтра применяется только к источнику первичной обратной связи. Настройка фильтра P651 [AltSpdErr FltrBW] используется для источника альтернативной обратной связи.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Рад/с 50,00 0,00 / 8000,00	RW	Действ. число
		645	Speed Reg Kp Пропорциональное усиление регулятора частоты вращения Задаёт пропорциональное усиление регулятора частоты вращения (в режимах с векторным управлением магнитным потоком). Это значение автоматически вычисляется на основе диапазона, определяемого параметрами P636 [Speed Reg BW] (Диапазон регулятора част.вращ.) и P76 [Total Inertia] (Общая инерция). Пропорциональное усиление можно вручную установить равным нулю параметром P636 [Speed Reg BW]. Пропорциональное усиление имеет эффективное масштабирование (удельный момент) / (удельная частота вращения). Максимально допустимое значение этого параметра ограничивается параметрами P76 [Total Inertia] и P646 [Spd Reg Max Kp].	По умолчанию: Мин./макс.:	20,00 0,00 / P646 [Speed Reg Max Kp] (Макс. проп. усил. рег. част.вращ.)	RW	Действ. число
		646	Speed Reg Max Kp Максимальное пропорциональное усиление регулятора частоты вращения Ограничивает максимальное значение параметров P645 [Speed Reg Kp] (Проп. усил. рег. част.вращ.) и P649 [Alt Speed Reg Kp] (Проп. усил. рег. альт. част.вращ.). Если усиление вычисляется автоматически, то этот параметр необходим для ограничения усиления шума с увеличением инерции.	По умолчанию: Мин./макс.:	3000,00 0,00 / 3000,00	RW	Действ. число
		647	Speed Reg Ki Интегральное усиление регулятора частоты вращения Задаёт интегральное усиление регулятора частоты вращения (в режимах с векторным управлением магнитным потоком). Это значение автоматически вычисляется на основе настройки полосы пропускания в параметрах P636 [Speed Reg BW], P645 [Speed Reg Kp] и P653 [Spd Loop Damping]. Интегральное усиление можно вручную установить равным нулю параметром P636 [Speed Reg BW]. Интегральное усиление имеет эффективное масштабирование (удельный момент/с) / (удельная частота вращения).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	/с 50,00 0,00 / 100000,00	RW	Действ. число
		648	Alt Speed Reg BW Диапазон регулирования альтернативной частоты вращения Обеспечивает независимую настройку для той же функции, что и P636 [Speed Reg BW], но активен только в случае автопереключения при потере обратной связи (сигнализируется битом 5 параметра P936 [Drive Status 2]). Изменение этого параметра вызывает автоматическое обновление параметров P649 [Alt Speed Reg Kp], P650 [Alt Speed Reg Ki] и P651 [Alt Spd Err Fltr BW]. Дополнительную информацию о диапазоне регулятора частоты вращения см. P636. Информацию об активации автопереключения см. также в P635 [Spd Options Ctrl].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Рад/с 10,00 0,00 / рассчитано	RW	Действ. число


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Управление скоростью	Регулятор частоты вращения	649	Alt Speed Reg Kp Пропорциональное усиление регулятора альтернативной частоты вращения Обеспечивает независимую настройку для той же функции, что и P645 [Speed Reg Kp], но активен только в случае автопереключения при потере обратной связи (сигнализируется битом 5 параметра P936 [Drive Status 2]). Это значение автоматически вычисляется на основе диапазона, определяемого параметрами P648 [Alt Speed Reg BW] (Диапазон регулятора альт. част.вращ.) и P76 [Total Inertia] (Общая инерция). Пропорциональное усиление можно вручную установить равным нулю параметром P648 [Alt Speed Reg BW].	По умолчанию: 20,00 Мин./макс.: 0,00 / расчетное		RW	Действ. число
		650	Alt Speed Reg Ki Интегральное усиление регулятора альтернативной частоты вращения Обеспечивает независимую настройку для той же функции, что и P647 [Speed Reg Ki], но активен только в случае автопереключения при потере обратной связи (сигнализируется битом 5 параметра P936 [Drive Status 2]). Это значение автоматически вычисляется на основе настройки полосы пропускания в параметрах P648 [Alt Speed Reg BW], P649 [Alt Speed Reg Kp] и P653 [Spd Loop Damping]. Интегральное усиление можно вручную установить равным нулю параметром P648 [Alt Speed Reg BW].	По умолчанию: 50,00 Мин./макс.: 0,00 / 100000,00		RW	Действ. число
		651	AltSpdErr FltrBW Полоса пропускания фильтра ошибок альтернативной частоты вращения Обеспечивает независимую настройку для той же функции, что и P644 [Spd Err Filt BW], но активен только в случае автопереключения при потере обратной связи (сигнализируется битом 5 параметра P936 [Drive Status 2]). Если параметру P648 [Alt Speed Reg BW] задать ненулевое значение, то этот фильтр будет установлен автоматически. Если параметру P648 [Alt Speed Reg BW] задать нулевое значение, то этот фильтр нужно устанавливать вручную. Нулевое значение фильтра ошибок деактивирует его. Для этого фильтра обычно устанавливается значение, не менее чем в 3–5 раз превышающее значение P648 [Alt Speed Reg BW]. В качестве единиц измерения для фильтра ошибок используются радианы в секунду (рад/с). Правила, используемые для определения полосы пропускания фильтра в автоматическом режиме, следующие: 1. Если альтернативная обратная связь по частоте вращения двигателя – разомкнутый контур, то фильтр ошибок устанавливается на уровне 5 x P648 [Alt Speed Reg BW]. 2. Если выбрано устройство альтернативной обратной связи по частоте вращения двигателя, а значение параметра P704 [InAdp LdObs Mode] = 1 «InertiaAdapt» (адаптация инерции), то фильтр ошибок устанавливается на уровне 3x P648 [Alt Speed Reg BW]. 3. Если выбрано устройство альтернативной обратной связи по частоте вращения двигателя, а значение P704 [InAdp LdObs Mode] = 0 «Disabled» (Выключено) или 2 «LoadObserver» (Контроль нагрузки), то фильтр ошибок использует табличное значение, определяемое параметром P129 [Alt Vel FdbkFltr].	Ед. изм.: Рад/с По умолчанию: 50,00 Мин./макс.: 0,00 / 8000,00		RW	Действ. число
		652	SReg Trq Preset Предустановленный момент регулятора частоты вращения Задаёт исходное значение параметра P654 [Spd Reg Int Out]. Это выходная величина интегрального канала регулятора частоты вращения с векторным управлением, и присутствует в P654 [Spd Reg Int Out] при первой активации регулятора (например при запуске или толчке). Стандартной настройкой этого параметра по умолчанию является «0». В некоторых областях применения может потребоваться установить для интегратора регулятора частоты вращения значение, отличное от нуля. Это приведёт к тому, что выход регулятора достигнет своего окончательного устойчивого значения раньше, чем это бы произошло при запуске интегратора с нуля.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+800,00		RW	Действ. число
		653	Spd Loop Damping Затухание контура частоты вращения Задаёт коэффициент затухания характеристического уравнения контура частоты вращения с векторным управлением. Демпфирование влияет на интегральное усиление после ввода ненулевого диапазона. При коэффициенте 1,0 затухание считается критическим. Снижение затухания даёт более быстрое подавление помех в нагрузке, но может вызвать более пульсирующую реакцию. Если диапазон регулятора частоты вращения нулевой, то усиления задаются вручную и коэффициент затухания не имеет никакого эффекта.	По умолчанию: 1,0000 Мин./макс.: 0,5000 / 65,0000		RW	Действ. число

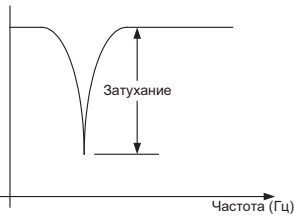
Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Управление скоростью Регулятор частоты вращения		654	Spd Reg Int Out Выход интегратора регулятора частоты вращения Отображает текущее значение интегрального канала регулятора частоты вращения с векторным управлением.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -/ +800,00	RO	Действ. число
		655	Spd Reg Pos Lmt Регулятор частоты вращения, положительный предел Корректирует верхний предел выхода регулятора частоты вращения с векторным управлением.	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число
		656	Spd Reg Neg Lmt Регулятор частоты вращения, отрицательный предел Корректирует нижний предел выхода регулятора частоты вращения с векторным управлением.	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число
		657	SReg OutFiltr Sel Выбор фильтра выхода регулятора частоты вращения Выбирает объём фильтрации, применяемой к выходу регулятора частоты вращения. При любой пользовательской настройке (3, 4 или 5) фильтр настраивается с использованием значений, заданных параметрами P658 [SReg OutFiltrGain] и P659 [SReg Out FltrBW]. Настройки 4 и 5 инициализируют значения «лёгкий» и «тяжёлый» соответственно.	По умолчанию: Опции:	0 = «Off» (Выкл.) 0 = «Off» (Выкл.) 1 = «Light» (Лёгкий) 2 = «Heavy» (Тяжёлый) 3 = «Custom» (Определяется пользователем) 4 = «SetCustLight» (Польз. легк.) 5 = «SetCustHeavy» (Польз. тяжёл.)	RW	32- битное целое
		658	SReg OutFiltrGain Усиление фильтра выхода регулятора частоты вращения Задаёт усиление фильтра выхода регулятора частоты вращения с векторным управлением при пользовательской настройке параметра P657 [SReg Out Fltr Sel] (3, 4 или 5) При нулевом усилении фильтр ведёт себя как фильтр низкой степени пропускания первого порядка. При коэффициенте усиления от нуля до единицы получаем фильтр с запаздыванием. При коэффициенте усиления более единицы получаем фильтр с опережением. Коэффициент усиления, равный единице деактивирует (обходит) фильтр.	По умолчанию: Мин./макс.:	1,000 -/ +5,000	RW	Действ. число
		659	SReg OutFiltr BW Полоса пропускания фильтра выхода регулятора частоты вращения Задаёт полосу пропускания фильтра выхода регулятора частоты вращения при пользовательской настройке параметра P657 [SReg Out Fltr Sel] (3, 4 или 5) Нулевое значение деактивирует фильтр (обходит его).	Ед. изм.:	Рад/с	RW	Действ. число
		660	SReg Output Выход регулятора частоты вращения Отображает выход регулятора частоты вращения с векторным управлением. Этот сигнал будет отправлен на P685 [Selected TorqRef], когда параметр P313 [Activ SpTqPs Mode] выберет выход регулятора частоты вращения.	Ед. изм.:	%	RO	Действ. число
		663	VHzSV Spd Reg Kp Пропорциональное усиление регулятора частоты вращения с векторным управлением без использования датчиков (В/Гц) Корректирует пропорциональное усиление регулятора частоты вращения в режимах без датчиков согласно настройке параметра P35 [Motor Cntl Mode]. Выход этого регулятора корректирует P623 [VHzSV SpdTrimReg], когда источником P131 [Active Vel Fdbk] является устройство с обратной связью.	По умолчанию: Мин./макс.:	20,00 0,00 / 3000,00	RW	Действ. число
		664	VHzSV Spd Reg Ki Интегральное усиление регулятора частоты вращения с векторным управлением без использования датчиков (В/Гц) Корректирует интегральное усиление регулятора частоты вращения в режимах без датчиков согласно настройке параметра P35 [Motor Cntl Mode]. Выход этого регулятора корректирует P623 [VHzSV SpdTrimReg], когда источником P131 [Active Vel Fdbk] является устройство с обратной связью.	Ед. изм.:	/с	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
Управление скоростью	Speed Comp (Компенсация частоты вращения)	665	Speed Comp Sel Компенсация частоты вращения, выбор Настраивает функцию компенсации частоты вращения, используемую в режимах с векторным управлением для создания компенсации с прямой связью, добавляемой к опорной частоте вращения. Это помогает скомпенсировать ошибки отслеживания положения во время разгона. Причинами этих ошибок отслеживания являются процесс выборки и хранения, а также задержки, вызванные фильтром с конечной импульсной характеристикой «положение/частота вращения». Компенсация частоты вращения поможет уменьшить динамическую погрешность по положению. Опции для параметров следующие: «Disabled» (0) – функция отключена, компенсация частоты вращения не влияет на опорное значение частоты вращения. «Ramped Ref» (1) – функция компенсации частоты вращения включена и использует системно-генерируемый сигнал линейно изменяющейся опорной частоты вращения. Скорость изменения (производная) опорной частоты вращения становится входной величиной для функции компенсации частоты вращения. Это наиболее распространённая настройка при использовании компенсации частоты вращения. «Rate Ref» (2) – функция компенсации частоты вращения включена и использует внешне генерируемый сигнал номинальной частоты вращения. Скорость изменения (или производная) опорной частоты вращения выдаётся параметром P596 [Speed Rate Ref]. Этот сигнал обычно подаётся внешним контроллером, когда сигнал линейно изменяющейся опорной частоты вращения генерируется вне привода.	По умолчанию: 0 = «Disabled» (Деактивировано) Опции: 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Ramped Ref» (Линейно изм. оп.знач.) 2 = «Rate Ref» (Номинальное оп.знач.)	RW	32-битное целое
		666	Speed Comp Gain Усиление компенсации частоты вращения Усиление компенсации частоты вращения корректирует величину P667 [Speed Comp Out]. Это усиление может быть либо задано вручную, либо определено автоматически в режиме автоматического усиления с векторным управлением. Автоматический режим может быть активирован путём выбора устройства ОС по частоте вращения двигателя в P125 [Pri Vel Fdbk Sel] и выбора ненулевого диапазона регулятора частоты вращения в P636 [Speed Reg BW]. В автоматическом режиме усиление вычисляется с помощью табличного поиска на основе времени прерывания и задержек КИХ-фильтра ОС по частоте вращения. В любом другом случае (невекторное управление, ОС по частоте вращения с разомкнутым контуром, нулевой диапазон) усиление компенсации частоты вращения должно корректироваться вручную.	По умолчанию: -2,50 Мин./макс.: -/+32767,00	RW	Действ. число
		667	Speed Comp Out Выходное значение компенсации частоты вращения Отображает выходное значение функции компенсации частоты вращения. Это значение суммируется с опорной частотой вращения после применения значения P555 [Spd Ref Scale].	Ед. изм.: Гц По об/мин По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RO	Действ. число

Файл управления крутящим моментом привода

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
РЕГУЛИРОВАНИЕ МОМЕНТА	Пределы момента	670	Pos Torque Limit Положительный предел момента Определяет предел для положительного опорного значения крутящего момента. Опорное значение не будет превышать этот предел.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 200,00 0,00 / 800,00	RW	Действ. число
		671	Neg Torque Limit Отрицательный предел момента Определяет предел для отрицательного опорного значения крутящего момента. Опорное значение не будет превышать этот предел.	Ед. изм.:	% По умолчанию: Мин./макс.:	—200,00 —800,00 / 0,00	RW

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
РЕГУЛИРОВАНИЕ МОМЕНТА	Опорный момент	675	Trq Ref A Sel	По умолчанию:	676	RW	32-битное целое
		680	Trq Ref B Sel  Выбор опорного момента A Выбор опорного момента B Выбирает источник опорного значения момента; используется, когда привод задаёт момент согласно параметру P309-312 [SpdTrqPsn Mode X]. Значения источников опорного значения момента суммируются, и получаем единое опорное значение момента.	Мин./макс.:	681 0 / 159999		
		676	Trq Ref A Stpt	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число
		681	Trq Ref B Stpt Уставка опорного момента A Уставка опорного момента B Цифровое значение момента, используемое в качестве возможного источника коррективки для P675 и P680 соответственно.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 —/+800,00		
		677	Trq Ref A AnlgHi	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число
		682	Trq Ref B AnlgHi Опорный момент A, аналоговый вход, макс. Опорный момент B, аналоговый вход, макс. Используется только в случае выбора аналогового входа в качестве опорного момента согласно значению P676 или P681. Задаёт величину момента, соответствующую значению [Anlg InX Hi] на модуле ввода-вывода или на главной панели управления (в зависимости от изделия). Это обеспечивает масштабирование во всём диапазоне.	По умолчанию: Мин./макс.:	100,00 —/+800,00		
		678	Trq Ref A AnlgLo	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число
		683	Trq Ref B AnlgLo Опорный момент A, аналоговый вход, мин. Опорный момент B, аналоговый вход, мин. Используется только в случае выбора аналогового входа в качестве опорного момента согласно значению P676 или P681. Задаёт величину момента, соответствующую значению [Anlg InX Lo] на модуле ввода-вывода или на главной панели управления (в зависимости от изделия). Это обеспечивает масштабирование во всём диапазоне.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 —/+800,00		
679	Trq Ref A Mult	По умолчанию:	1,000	RW	Действ. число		
684	Trq Ref B Mult Множитель опорного момента A Множитель опорного момента B Множитель, применяемый к значениям, определяемым параметрами P675 и P680 соответственно. Значение «1» оставляет опорный момент без изменения. Отрицательные значения инвертируют опорный момент.	Мин./макс.:	—/+1000,000				

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:			
РЕГУЛИРОВАНИЕ МОМЕНТА	Опорный момент	685	Selected Trq Ref Выбранный опорный момент Отображает опорное значение момента (динамический выбор в соответствии с P313 [Actv SpTqPs Mode]). Это значение суммируется с P686 [Torque Step]. Затем результат применяется к входному значению узкополосного режекторного фильтра, расположенного в секции векторного управления опорным моментом.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -/ +800,00	RO	Действ. число
		686	Torque Step Шаг момента Определяет шаг изменения опорного момента для имитирования помех в нагрузке; используется для проверки реакции. Это значение прибавляется к основному опорному моменту P685 [Selected Torq Ref], и затем применяется ко входному значению узкополосного режекторного фильтра, расположенного в секции векторного управления опорным моментом.	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число
		687	Notch Fltr Freq Частота узкополосного режекторного фильтра Центральная частота для узкополосного режекторного фильтра, расположенного в секции векторного управления опорным моментом. Для отключения установите на ноль (0).	Ед. изм.:	Гц	RW	Действ. число
		688	Notch Fltr Atten Затухание узкополосного режекторного фильтра Задаёт затухание узкополосного режекторного фильтра, расположенного в секции векторного управления опорным моментом. Затухание – это отношение входного сигнала узкополосного режекторного фильтра к его выходному сигналу на P687 [Notch Fltr Freq]. Затухание 30 означает, что выходное значение фильтра составляет 1/30 от входного значения на данной частоте. 	По умолчанию: Мин./макс.:	50,000 0,000 / 500,000	RW	Действ. число
		689	Filtered Trq Ref Отфильтрованный опорный момент Отображает выходное значение узкополосного режекторного фильтра, определяемого параметрами P687 и P688. Если P704 [InAdp LdObs Mode] указывает, что активна либо функция адаптации инерции, либо функция оценки нагрузки, то отфильтрованный опорный момент будет изменён этими функциями.	Ед. изм.:	%	RO	Действ. число
		690	Limited Trq Ref Ограниченный опорный момент Отображает опорное значение момента после применения настроек фильтрации (P689), пределов мощности, пределов момента и пределов тока. Пределы мощности двигателя задаются параметрами P426 [Regen Power Lmt] и P427 [Motor Power Lmt]. Пределы крутящего момента двигателя задаются параметрами P670 [Pos Torque Limit] и P671 [Neg Torque Limit]. Предельный ток двигателя задаётся параметром P422 [Current Limit 1] или P423 [Current Limit 2].	Ед. изм.:	%	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ МОМЕНТА	Компенсация инерции	695	755 Inertia CompMode Режим компенсации инерции Функция компенсации инерции вычисляет упреждающий сигнал момента P699 [Inertia Comp Out]. Она пытается предсказать момент двигателя, необходимый для разгона и замедления инерционной нагрузки. Сигнал P699 [Inertia Comp Out] суммируется с P660 [SReg Output] и становится входным сигналом для селектора P313 [Actv SpIqPs Mode]. Входными сигналами для функции компенсации инерции являются скорость изменения опорной частоты вращения двигателя и P76 [Total Inertia] (Общая инерция). Этот параметр активирует функцию компенсации инерции и выбирает возможные источники опорной частоты вращения: «Disabled» (0) – функция компенсации инерции отключена. Значение P699 [Inertia Comp Out] равно нулю, поэтому опорный момент двигателя не затрагивается. «Int Ramp Ref» (1) – компенсация инерции включена. В этом случае функция использует скорость изменения P595 [Filtered Spd Ref]. Это типичная настройка, которую следует использовать для компенсации инерции у автономного привода. «Ext Ramp Ref» (2) – компенсация инерции включена. В этом случае функция использует скорость изменения P700 [Ext Ramped Ref]. Эта настройка доступна для областей применения, где выдаётся внешний для привода линейно изменяющийся сигнал опорной частоты вращения. «Spd Rate Ref» (3) – компенсация инерции включена. Функция использует значение P596 [Speed Rate Ref]. Этот параметр должен содержать значение, отражающее скорость изменения опорной частоты вращения двигателя. Эта настройка доступна для областей применения, где выдаётся внешний для привода линейно изменяющийся сигнал опорной частоты вращения.	По умолчанию: Опции:	0 = «Disabled» (Деактивировано) 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Int Ramp Ref» (Внут. линейно изм. оп.знач.) 2 = «Ext Ramp Ref» (Внеш. линейно изм. оп.знач.) 3 = «Spd Rate Ref» (Оп.знач. скор.изм.)	RW	32-битное целое
		696	755 Inertia Acc Gain Усиление ускорения, инерция Задаёт усиление ускорения для функции компенсации инерции. Значение «1» означает 100% компенсацию.	По умолчанию: Мин./макс.:	1,0000 0,0000 / 2,0000	RW	Действ. число
		697	755 Inertia Dec Gain Усиление замедления, инерция Задаёт усиление замедления для функции компенсации инерции. Значение «1» означает 100% компенсацию.	По умолчанию: Мин./макс.:	1,0000 0,0000 / 2,0000	RW	Действ. число
		698	755 Inert Comp LPFBW Полоса пропускания фильтра, компенсация инерции Задаёт диапазон фильтрации, используемой для компенсации инерции. Выходное значение этого фильтра используется параметром P699 [Inertia Comp Out].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Рад/с 35,00 0,00 / 2000,00	RW	Действ. число
		699	755 Inertia Comp Out Выходное значение компенсации инерции Отображает выходное значение функции компенсации инерции. Сигнал P699 [Inertia Comp Out] суммируется с P660 [Spd Reg Out] и становится входным сигналом для селектора P313 [Actv SpIqPs Mode]. Функция компенсации инерции выдаёт сигнал прямой связи по крутящему моменту при изменениях опорной частоты вращения двигателя.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -/+800,00	RO	Действ. число
		700	755 Ext Ramped Ref Внешнее линейно изменяющееся опорное значение Этот параметр предусмотрен для внешнего линейно изменяющегося входного сигнала опорной частоты вращения двигателя. Этот сигнал будет использоваться функцией компенсации инерции при P695 [InertiaComp Mode] = 2 «Ext Ramp Ref». Этот параметр будет вводиться в Гц или об/мин, в зависимости от значения P300 [Speed Units].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ МОМЕНТА	Адаптация инерции	704	755 InAdp LdObs Mode Режим адаптации инерции или контроля нагрузки Используется для активации либо адаптации инерции, либо контроля нагрузки. Эти режимы управления системой доступны только в режиме векторного управления при использовании устройства обратной связи по частоте вращения двигателя. Для правильной работы этих функций значение P76 [Total Inertia] (Общая инерция) должно быть действительным. Для измерения инерции системы можно использовать настройку 4 «Inertia Tune» параметра P70 [Autotune]. Независимо от используемого режима управления системой параметр P707 [Load Estimate] обновляется в целях контроля. Возможные режимы управления системой: «Disabled» (0) – отключены и адаптация инерции, и контроль нагрузки. Значение P708 [InertiaTrqAdd] равно нулю, поэтому опорный момент двигателя не затрагивается. Значение P707 [Load Estimate] остаётся действительным, если только привод находится в режиме векторного управления с использованием устройства обратной связи по частоте вращения двигателя и действительного значения P76 [Total Inertia]. «InertiaAdapt» (1) – функция адаптации инерции включена. Функция адаптации инерции обеспечивает повышенную устойчивость, более широкие диапазоны и более высокую динамическую жёсткость. Функция адаптации инерции особенно полезна в системах с редуктором, который на самом деле оказывается отсоединённым от нагрузки. Функцию адаптации инерции можно также использовать для двигателей с очень маленькой инерцией, которым в противном случае не хватило бы динамической жёсткости, даже при широкой полосе пропускания. Выходное значение функции адаптации инерции P708 [InertiaTrqAdd] будет вычитаться из опорного момента двигателя. «LoadObserver» (2) – функция контроля нагрузки активирована. Функция контроля нагрузки ликвидирует либо значительно уменьшает эффект помех нагрузки и обеспечивает более быструю реакцию системы. Выходное значение функции контроля нагрузки аналогично значению P707 [Load Estimate], но настройка фильтра определяется здесь параметром P711 [Load Observer BW]. Выходной сигнал функции контроля нагрузки прибавляется к опорному моменту двигателя.	По умолчанию: 0 = «Disabled» (Деактивировано) Опции: 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «InertiaAdapt» (Адаптация инерции) 2 = «LoadObserver» (Контроль нагрузки)	RW	32-битное целое
		705	755 Inertia Adapt BW Диапазон адаптации инерции Задаёт ширину полосы пропускания фильтра, расположенного на выходе функции адаптации инерции. Этот параметр должен иметь значение, соответствующее диапазону регулятора частоты вращения привода. Это значение автоматически устанавливается, когда функция адаптации инерции активна, а для диапазона регулятора частоты вращения (P636 [Speed Reg BW]) выбрано ненулевое значение. Если параметру P636 [Speed Reg BW] задать нулевое значение, то этот фильтр придётся устанавливать вручную.	Ед. изм.: Рад/с По умолчанию: 10,00 Мин./макс.: 1,00 / 1000,00	RW	Действ. число
		706	755 InertiaAdaptGain Усиление адаптации инерции Задаёт множитель системной инерции, используемый при выборе функции адаптации инерции P704 [InAdp LdObs Mode] = 1 «InertiaAdapt.» Это усиление не влияет на параметр P707 [Load Estimate] (Оценка нагрузки). Более высокие значения усиления могут вызвать высокочастотный «звон», а более низкие – фундаментальную неустойчивость нагрузки. Это усиление должно находиться в диапазоне от 0,3 до 1,0. Оптимальным является усиление 0,5. Усиление 0,5 устанавливается автоматически, когда для диапазона регулятора частоты вращения (P636 [Speed Reg BW]) выбрано ненулевое значение. Если параметру P636 [Speed Reg BW] задать нулевое значение, то усиление придётся устанавливать вручную.	По умолчанию: 0,500 Мин./макс.: 0,300 / 1,000	RW	Действ. число
		707	755 Load Estimate Ориентировочная нагрузка Отображает расчётное значение момента нагрузки для привода. Это значение доступно только в режиме векторного управления при использовании устройства обратной связи по частоте вращения двигателя. Ориентировочная нагрузка не включает в себя крутящий момент, необходимый для разгона или торможения двигателя. Для обеспечения точности параметр P76 [Total Inertia] должен иметь достаточно точное значение.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+800,00	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:			
РЕГУЛИРОВАНИЕ МОМЕНТА	Адаптация инерции	708	755 InertiaTrqAdd Усиление адаптации момента Отображает выходное значение функции адаптации инерции. Это значение будет вычитаться из опорного момента двигателя, а результат будет отображаться как P689 [Filtered Trq Ref]. Функция адаптации инерции будет активна при работе в режиме векторного управления с устройством обратной связи по частоте вращения двигателя и при P704 [InAdr LdObs Mode] = 1 «InertiaAdapt.» Значение 100% соответствует номинальному моменту двигателя.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -/+800,00	RO	Действ. число
		709	755 IA LdObs Delay Задержка адаптации инерции или контроля нагрузки Регулирует настройку фильтра, применяемого к активному источнику обратной связи по частоте вращения. Этот фильтр предназначен для снижения уровня шума в сигнале обратной связи. Обратите внимание, что этот фильтр – того же типа, но обособлен от фильтров, выдающих значения P127 [Pri Vel Feedback] (основная ОС по част.вращ.) и P130 [Alt Vel Feedback] (альт. ОС по част.вращ.). Производная фильтрованного сигнала частоты вращения с задержкой управления системой будет сигналом обратной связи по ускорению. ОС по ускорению применяется к функциям адаптации инерции и контроля нагрузки/оценки нагрузки. Это фильтр типа «скользящее среднее», имеющий настройку задержки N, где N – целое число (0, 1, 2, ...). Нулевая настройка означает отсутствие фильтрации и задержки. С увеличением N увеличивается фильтрация и задержка. Оптимальная настройка этого фильтра зависит от уровня шума в сигнале обратной связи и полосы пропускания регулятора частоты вращения.	По умолчанию: Опции:	3 = «50 R/S Noise» (Шум 50 рад/с) 0 = «190 R/S Noise» (Шум 190 рад/с) 1 = «160 R/S Noise» (Шум 160 рад/с) 2 = «100 R/S Noise» (Шум 100 рад/с) 3 = «50 R/S Noise» (Шум 50 рад/с) 4 = «25 R/S Noise» (Шум 25 рад/с) 5 = «12 R/S Noise» (Шум 12 рад/с) 6 = «6 R/S Noise» (Шум 6 рад/с) 7 = «3 R/S Noise» (Шум 3 рад/с)	RW	32-битное целое
		710	755 InertAdptFiltrBW Полоса пропускания фильтра адаптации инерции Задаёт полосу пропускания фильтра, расположенного на выходе регулятора частоты вращения с векторным управлением и используется в увязке с функцией адаптации инерции. Полоса пропускания этого фильтра должна быть в 5 раз шире диапазона регулятора частоты вращения привода. Это значение автоматически устанавливается, когда функция адаптации инерции активна, а для диапазона регулятора частоты вращения (P636 [Speed Reg BW]) выбрано ненулевое значение. Если параметру P636 [Speed Reg BW] задать нулевое значение, то этот фильтр придётся устанавливать вручную.	Ед. изм.:	Рад/с	RW	Действ. число
		711	755 Load Observer BW Диапазон контроллера нагрузки Задаёт ширину полосы пропускания фильтра, расположенного на выходе функции контроля нагрузки. Типичные настройки фильтра варьируются от 10 до 150 рад/с; с увеличением настройки ускоряется реакция на помехи, но системный шум при этом тоже возрастает. Номинально оптимальной настройки не существует, но в качестве ориентира рекомендуется 40 рад/с. Эта настройка может некорректно работать в неустойчивых системах.	Ед. изм.:	Рад/с	RW	Действ. число


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ МОМЕНТА	Компенсация трения	1560	755 FrctnComp Mode Режим компенсации трения Функция компенсации трения вычисляет предупреждающий сигнал момента P1567 [FrctnComp Out]. Функция компенсации трения пытается спрогнозировать крутящий момент двигателя, необходимый для противодействия трению нагрузки. Сигнал [FrctnComp Out] суммируется со значениями P685 [Selected Trq Ref] (Опор.мом.) и P686 [Torque Step] (Шаг момента). Этот параметр активирует функцию компенсации трения и выбирает возможные источники опорной частоты вращения: «Disabled» (0) – функция компенсации трения отключена. Значение P1567 [FrctnComp Out] равно нулю, поэтому опорный момент двигателя не затрагивается. «Int Ramp Ref» (1) – компенсация трения включена. Функция использует значение P595 [Filtered Spd Ref], суммируемое с опорным значением положения с прямой связью по частоте вращения. Это типичная настройка, которую следует использовать для компенсации трения у автономного привода в режиме положения или частоты вращения. «Ext Ramp Ref» (2) – компенсация трения включена. Функция использует значение P700 [Ext Ramped Ref]. Эта настройка доступна для областей применения, где выдаётся внешний для привода линейно изменяющийся сигнал опорной частоты вращения. «Speed Fdbk» (3) – компенсация трения включена. Функция использует значение P640 [Filtered SpdFdbk]. Необходимо использовать устройство с обратной связью – источником ОС по частоте вращения не может быть ОС с разомкнутым контуром. Эту настройку следует использовать в режиме крутящего момента (мин/макс./момент).	По умолчанию: Опции:	0 = «Disabled» (Деактивировано) 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Int Ramp Ref» (Внут. линейно изм. оп.знач.) 2 = «Ext Ramp Ref» (Внеш. линейно изм. оп.знач.) 3 = «Speed Fdbk» (ОС по частоте вращения)	RW	32-битное целое
		1561	755 FrctnComp Trig Условия активации компенсации трения Задаёт начальную частоту вращения или пороговую частоту вращения, при которой активируется компенсация трения при выходе из околонулевого диапазона частоты вращения. Начальным значением для P1567 [FrctnComp Out] при этой частоте вращения будет P1564 [FrctnComp Stick]. Компенсация трения будет оставаться активной до падения опорной частоты вращения ниже пороговой минус P1562 [FrctnComp Hyst]. При этих низких значениях частоты вращения значение P1567 [FrctnComp Out] вернётся к нулю.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц / об/мин 0,15 0,00 / 7,94	RW	Действ. число
		1562	755 FrctnComp Hyst Гистерезис компенсации трения Этот параметр вместе с P1561 [FrctnComp Trig] создаёт околонулевой диапазон частоты вращения. Компенсация трения будет неактивна (нулевой выход), когда опорная частота вращения находится в этом диапазоне, и активна – когда вне его. Точки, в которых компенсация трения становится активной или неактивной зависят от частоты вращения, заданной в этом параметре.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц / об/мин 0,06 0,00 / 7,94	RW	Действ. число
		1563	755 FrctnComp Time Время компенсации трения Задаёт время, в течение которого будет применяться момент статического трения. При первоначальном выходе из нулевого диапазона частоты вращения значение параметра P1564 [FrctnComp Stick] будет использоваться для невязкого трения. По истечении заданного этим параметром времени невязкое трение линейно снизится до значения, заданного параметром P1565 [FrctnComp Slip]. В течение оставшегося времени, пока [FrctnComp Out] будет оставаться ненулевым, невязкое трение будет оставаться постоянным на уровне [FrctnComp Slip].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	мс 6 0 / 18	RW	Действ. число
		1564	755 FrctnComp Stick Статическая компенсация трения Задаёт уровень крутящего момента статического трения. Это момент, необходимый для «срыва» с нулевой скорости. При первоначальном выходе из нулевого диапазона частоты вращения этот уровень будет использоваться для невязкого трения. По истечении заданного параметром P1563 [FrctnComp Time] времени невязкое трение линейно снизится до значения, заданного параметром P1565 [FrctnComp Slip].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 15,00 0,00 / 800,00	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:			
РЕГУЛИРОВАНИЕ МОМЕНТА	Компенсация трения	1565	755 FrctnComp Slip Компенсация трения, пробуксовка Задаёт величину момента, поддерживаемого при очень низкой частоте вращения по достижении точки «срыва». Это значение должно всегда быть ниже значения P1564 [FrctnComp Stick]. По истечении заданного параметром P1563 [FrctnComp Time] времени невязкое трение линейно снизится до этого значения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 10,00 0,00 / 800,00	RW	Действ. число
		1566	755 FrctnComp Rated Компенсация трения, номинал Крутящий момент, выдаваемый при номинальной частоте вращения двигателя. Процедура компенсации трения предполагает линейный вязкий компонент, изменяющийся прямо пропорционально опорной частоте вращения. Значение 1567 [FrctnComp Out] будет увеличиваться с ростом частоты вращения и сравнивается со значением этого параметра при номинальной частоте вращения двигателя.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 20,00 0,00 / 800,00	RW	Действ. число
		1567	755 FrctnComp Out Выход компенсации трения Отображает выходное значение опорного момента функции компенсации трения. Это значение суммируется с P660 [SReg Output] и P699 [Inertia Comp Out] в секции привода, отвечающей за управление моментом.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -/+800,00	RO	Действ. число

Файл управления положением


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																						
				Ед. изм.:																																																									
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Положение, конфигурация/состояние	720	PTP PsnRefStatus Состояние опорного положения «точка-точка» Отображает текущее рабочее состояние планировщика положения «точка-точка» в системе позиционирования. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>SpdFFRef En (Акт. опор.знач. с упрежд. скор.)</td> <td>PTP Int Hold (Удерж. интегр. плж. «точка-точка»)</td> <td>Ref Complete (Позиционир. заверш.)</td> <td>ZeroFFSpdRef (Нуль. опор. знач. с упрежд. скор.)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> </tr> </table>			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	SpdFFRef En (Акт. опор.знач. с упрежд. скор.)	PTP Int Hold (Удерж. интегр. плж. «точка-точка»)	Ref Complete (Позиционир. заверш.)	ZeroFFSpdRef (Нуль. опор. знач. с упрежд. скор.)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		0 = ложно 1 = истинно	
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	SpdFFRef En (Акт. опор.знач. с упрежд. скор.)	PTP Int Hold (Удерж. интегр. плж. «точка-точка»)	Ref Complete (Позиционир. заверш.)	ZeroFFSpdRef (Нуль. опор. знач. с упрежд. скор.)																																										
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																												
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																													
<p>Бит 0 «ZeroFFSpdRef» – показывает, что опорное значение с прямой связью по частоте вращения P783 [PTP Speed FwdRef] равно нулю.</p> <p>Бит 1 «Ref Complete» – показывает, что обратная связь по положению «точка-точка» P777 [PTP Feedback] достигла опорного значения положения «точка-точка» P784 [PTP Command], а опорное значение с прямой связью по частоте вращения P783 [PTP Speed FwdRef] достигло нуля.</p> <p>Бит 2 «P2P Int Hold» – показывает, что интегратор планировщика положения «точка-точка» находится в состоянии удержания. Эхосчитывание бита 4 «Intgrtr Hold» (интегральное удержание «точка-точка») параметра P770 [PTP Control].</p> <p>Бит 3 «SpdFFRef En» – показывает, что опорное значение с прямой связью по частоте вращения P783 [PTP Speed FwdRef] активно.</p>																																																													




Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения											Чтение/ Запись	Тип данных							
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Возврат в исходное положение	730	Homing Status Состояние возврата в исходное положение Показывает состояние логики управления положением. Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	At Home (В исходном положении)	Homing (Возврат в исходное положение)	Home Enabled (Функция ВИП активирована)	Home Request (Запрос ВИП)				
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0 = ВЫКЛ			
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	1 = ВКЛ				
			Бит 0 «Home Request» – показывает, что запрошена функция возврата в исходное положение. Функция возврата в исходное положение запрашивается битами настройки ВИП параметра P731 [Homing Control]. Бит 1 «Home Enabled» – показывает, что функция возврата в исходное положение активирована. Этот бит устанавливается при запросе функция возврата в исходное положение и запуске привода. Бит 2 «Homing» – показывает, что привод возвращается в исходное положение. Бит 3 «At Home» – показывает, что привод находится в исходном положении.																				
		731	Homing Control Управление возвратом в исходное положение Устанавливает биты для настройки функции ВИП. Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Hold At Home (Удержание в исходном положении)	Home DI Inv (Изменение полярности цифрового входа)	Homing Alarm (Сигнализация ВИП)	Psn Redefine (Переопределение положения)	Return Home (Возврат в исходное положение)	Home Marker (Маркер исходного положения)	Home DIO (ЦВ исходного положения)	Find Home (Поиск исходного положения)				
			По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0 = ВЫКЛ				
			Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	1 = ВКЛ			
			Бит 0 «Find Home» – переключает привод в режим ВИП. Если установить этот бит, то будет запрошена функция ВИП и установлен бит 0 «Home Request» (запрос ВИП) параметра P730 [Homing Status] (Состояние ВИП). Для сброса функции ВИП этот бит требует последовательного переключения. Бит 1 «Home DI» – функция ВИП использует выключатель (цифровой вход). Когда этот бит установлен, а бит 2 «Home Marker» (Маркер исх. плж.) сброшен, то функция ВИП настраивается как работающая в режиме выключателя исходного положения. Когда этот бит установлен, а бит 2 «Home Marker» (Маркер исх. плж.) также установлен, то функция ВИП настраивается как работающая в режиме маркера-выключателя исходного положения. Бит 2 «Home Marker» – функция ВИП использует маркерный вход. Когда этот бит установлен, а бит 1 «Home DI» (ЦВ исх. плж.) сброшен, то функция ВИП настраивается как работающая в режиме маркера исходного положения. Когда этот бит установлен, а бит 1 «Home DI» (ЦВ исх. плж.) также установлен, то функция ВИП настраивается как работающая в режиме маркера-выключателя исходного положения. Бит 3 «Return Home» – функция ВИП работает в режиме возврата в исходное положение. Привод возвращается в фактическое исходное положение P737 [Actual Home Psn]. Бит 4 «Psn Redefine» – задаёт обратную связь по положению P847 [Psn Fdbk] для фактического исходного положения P737 [Actual Home Psn]. Бит 5 «Homing Alarm» – активирует сигнализацию ВИП, когда функция ВИП активна. Бит 6 «Home DI Inv» – изменяет полярность цифрового входа. Бит 7 «Hold At Home» – привод возвращается в исходное положение после завершения функции ВИП. Для возобновления работы привода требуется команда запуска.																				
		732	DI Find Home Цифровой вход для поиска исходного положения Задаёт цифровой вход для функции поиска исходного положения.																	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15	RW	32-битное целое	
		733	DI Redefine Psn Цифровой вход для переопределения положения Задаёт цифровой вход для функции переопределения исходного положения. Назначаемый этим параметром цифровой вход эквивалентен биту 4 «Psn Redefine» параметра P731 [Homing Control].																		Ед. изм.: Мин./макс.: 0,00 0,00 / 159999,15	RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	Мин./макс.:		
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Возврат в исходное положение	734	DI OL Home Limit  Цифровой вход для концевого выключателя функции ВИП с разомкнутым контуром Задаёт цифровой вход для концевого выключателя функции ВИП с разомкнутым контуром. Полярность цифрового входа (нарастающий либо спадающий импульс) определяется битом 6 «Home DI Inv» параметра P731 [Homing Control].	Ед. изм.: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 159999,15	RW	32- битное целое
		735	Find Home Speed Скорость поиска исходного положения Задаёт скорость и направление поиска исходного положения при установленном бите 0 «Find Home» параметра P731 [Homing Control]. Знак этого значения определяет направление («+» = вперёд, «-» = назад).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин P27 [Motor NP Hz] x 0,1 P28 [Motor NP RPM] x 0,1 P27 [Motor NP Hz] x 0,5 P28 [Motor NP RPM] x 0,5	RW	Действ. число
		736	Find Home Ramp Ускорение/замедление поиска исходного положения Задаёт степень ускорения и замедления перемещений при поиске исходного положения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 10,00 0,01 / 6554,00	RW	Действ. число
		737	Actual Home Psn Фактическое исходное положение Показывает фактическое исходное положение после выполнения функции ВИП. Значение этого параметра показывает необработанные данные об обратной связи по положению в исходном положении.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 -2147483648 / 2147483647	RW	32- битное целое
		738	User Home Psn Исходное положение, определяемое пользователем Задаёт исходное положение, определяемое пользователем. После выполнения функции ВИП значение этого параметра обновляет следующие параметры: P723 [Psn Command] (команда плж.), P815 [Psn Ref EGR Out] (Вых. эл.ред. оп.зн. плж.), P836 [Psn Actual] (Факт. плж.), P837 [Psn Load Actual] (Факт. нагр. плж.).	По умолчанию: Мин./макс.:	0 -2147483648 / 2147483647	RW	32- битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Контроллер положения	745	755 PsnWatch1 Select	По умолчанию: 847 Мин./макс.: 1 / 159999	RW	32-битное целое	
		748	755 PsnWatch2 Select Выбор контроллера положения 1 Выбор контроллера положения 2 Выбирает источник обратной связи по положению, сравниваемый с входными значениями контроллеров положения P746 [PsnWatch1 Dtctln], P749 [PsnWatch2 Dtctln].				
		746	755 PsnWatch1 Dtctln	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое	
		749	755 PsnWatch2 Dtctln Входное значение контроллера положения 1 Входное значение контроллера положения 2 Определяет источник обратной связи по положению для функции контроля положения. Функция контроля положения активируется и настраивается параметром P721 [Position Control]. Функция контроля положения сравнивает это значение с заданным параметрами P747 [PsnWatch1 Stpt], P750 [PsnWatch2 Stpt], когда этот параметр P746, P749 выбирается параметрами выбора контроля положения P745 [PsnWatch1 Select], P748 [PsnWatch2 Select]. Биты определения положения 9 «PsnW1Detect» и 10 «PsnW2Detect» параметра P724 [Psn Reg Status] задаются при выполнении соответствующего условия.				
		747	755 PsnWatch1 Stpt	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое	
		750	755 PsnWatch2 Stpt Уставка контроллера положения 1 Уставка контроллера положения 2 Определяет заданное значение для функции контроля положения. Функция контроля положения активируется и настраивается параметром P721 [Position Control]. Функция контроля положения сравнивает это значение с источником обратной связи, выбираемым параметрами P745 [PsnWatch1 Select], P748 [PsnWatch2 Select]. Биты определения положения 9 «PsnW1Detect» и 10 «PsnW2Detect» параметра P724 [Psn Reg Status] задаются при выполнении соответствующего условия.				

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Интерполятор	755	Interp Control Управление интерполятором Зарезервировано для будущего использования	По умолчанию: Опции:	0 1 / 2147483647	RW	32-битное целое
		756	Interp Psn Input Входное значение положения интерполятора Входное значение команды положения интерполятора.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое
		757	Interp Vel Input Входное значение скорости интерполятора Входное значение команды скорости интерполятора.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц / об/мин 0,00 -/+1000000,00	RW	32-битное целое
		758	Interp Trq Input Входное значение момента интерполятора Входное значение команды крутящего момента интерполятора.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 -/+1000000,00	RW	32-битное целое
		759	Interp Psn Out Выходное значение положения интерполятора Выходное значение команды положения интерполятора.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое
		760	Interp Vel Out Выходное значение момента интерполятора Выходное значение команды скорости интерполятора. Если при регулировании положения отсутствует сигнал команды скорости, то его можно получить путём масштабирования выходного значения дифференциального положения у интерполятора команды положения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц / об/мин 0,00 -/+1000000,00	RW	32-битное целое
		761	Interp Trq Out Выходное значение момента интерполятора Выходное значение момента от интерполятора (если активно) на сумматор входных значений момента, в случае настройки под управление моментом.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 -/+1000000,00	RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Direct	765	 Psn Ref Select Выбор опорного положения Выбирает исходные данные для опорного значения прямого положения.	По умолчанию: Опции:	766 1 / 159999	RW	32-битное целое
		766	Psn Direct Stpt Уставка прямого положения Определяет заданное значение для опорного прямого положения. Этот параметр выдаёт опорное значение положения для регулятора положения, когда в качестве режима Spd/Torq/Pos (Част.вращ./Момент/Положение) у параметра P313 [Activ SpTqPs Mode] выбран режим прямого положения (опция 10), а уставкой является опорное значение положения P765 [Psn Ref Select].	По умолчанию: Мин./макс.:	0 -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое
		767	Psn Direct Ref Опорное положение, прямое Прямое опорное положение, выбираемое параметром P765 [Psn Ref Select].	По умолчанию: Мин./макс.:	0 -2147483648 / 2147483647	RO	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ Точка-точка (T-T)		770	PTP Control Управление в режиме «точка-точка» Устанавливает биты для настройки управления положением в режиме «точка-точка».	Опции																																																		
			<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Ref Sync (Синхр. оп.знач.)</td> <td>Ref Pause (Пауза оп.знач.)</td> <td>Intgrtr Hold (Удерж. интегр.)</td> <td>Preset Psn (Предуст. ппж.)</td> <td>Reverse Move (Реверс. режим)</td> <td>Move (Перемещение)</td> <td>Vel Override (Блокировка част. вращ.)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Ref Sync (Синхр. оп.знач.)	Ref Pause (Пауза оп.знач.)	Intgrtr Hold (Удерж. интегр.)	Preset Psn (Предуст. ппж.)	Reverse Move (Реверс. режим)	Move (Перемещение)	Vel Override (Блокировка част. вращ.)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = ложно 1 = истинно	
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Ref Sync (Синхр. оп.знач.)	Ref Pause (Пауза оп.знач.)	Intgrtr Hold (Удерж. интегр.)	Preset Psn (Предуст. ппж.)	Reverse Move (Реверс. режим)	Move (Перемещение)	Vel Override (Блокировка част. вращ.)																																					
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																					
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																				
	Бит 0 «Vel Override» – применяет перегрузку по частоте вращения P788 [PTP Vel Override] к предельной частоте вращения вперёд P785 [PTP Fwd Vel Lmt] и предельной частоте вращения назад P786 [PTP Rev Vel Lmt] в качестве усиления. Если перегрузка по частоте вращения P788 [PTP Vel Override] равна 1, а предельная частота вращения P785 [PTP Fwd Vel Lmt] равна 30 Гц, то этот бит задаёт максимальную частоту вращения вперёд, равную 33 Гц. Бит 1 «Move» – задаёт масштабированное опорное положение «точка-точка» до команды положения «точка-точка» P784 [PTP Command]. Если в качестве режима «точка-точка» P771 [PTP Mode] выбран абсолютный режим (опция 0), то в качестве команды положения «точка-точка» (P784) при повышении бита задаётся абсолютное положение. Если в качестве режима «точка-точка» P771 [PTP Mode] выбран индексный режим (опция 1), то в качестве команды положения «точка-точка» (P784) при повышении бита задаётся индексное положение. Бит 2 «Reverse Move» – изменяет индексное направление, если в качестве режима «точка-точка» P771 [PTP Mode] выбран индексный режим (опция 1). Бит 3 «Preset Psn» – задаёт предустановленный индекс P779 [PTP Index Preset] для команды положения «точка-точка» P784 [PTP Command], если в качестве режима «точка-точка» P771 [PTP Mode] выбран индексный режим (опция 1). Бит 4 «Intgrtr Hold» – удерживает интегратор в режиме управления частотой вращения. Бит 5 «Ref Pause» – прерывает управление в режиме «точка-точка». Опорное значение с прямой связью по частоте вращения «точка-точка» становится равным нулю, а опорное значение с выбором положения P722 [Psn Selected Ref] сохраняет текущее положение. Бит 6 «Ref Sync» – задаёт исходное значение для обратной связи «точка-точка» P777 [PTP Feedback].																																																					
771	PTP Mode Режим «точка-точка» Выбирает режим управления положением «точка-точка». Режим управления положением «точка-точка» имеет следующие опции. «Absolute» (0) – режим абсолютного положения «Index» (1) – режим индексного положения «Immediate» (2) – режим абсолютного непосредственного положения	По умолчанию: 0 = «Absolute» (Режим абсолютного положения) Опции: 0 = «Absolute» (Режим абсолютного положения) 1 = «Index» (Режим индексного положения) 2 = «Immediate» (Режим абсолютного непосредственного положения)	RW	32-битное целое																																																		
772	 DI Indx Step Цифровой вход для перемещения индексного положения Задаёт цифровой вход для функции перемещения индексного положения. Определяемый этим параметром цифровой вход эквивалентен биту 1 «Move» (перемещение) параметра P770 [PTP Control], если в качестве режима «точка-точка» для параметра P771 [PTP Mode] выбран режим индексного положения (опция 1).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																		
773	 DI Indx StepRev Цифровой вход для реверсивного перемещения индексного положения Задаёт цифровой вход для функции реверсивного перемещения индексного положения. Определяемый этим параметром цифровой вход эквивалентен биту 2 «Reverse Move» (реверсивное перемещение) параметра P770 [PTP Control], если в качестве режима «точка-точка» для параметра P771 [PTP Mode] выбран режим индексного положения (опция 1).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																		
774	 DI Indx StepPrst Цифровой вход для предустановленного перемещения индексного положения Задаёт цифровой вход для функции предустановленного перемещения индексного положения. Определяемый этим параметром цифровой вход эквивалентен биту 3 «Preset Psn» (предустановленное положение) параметра P770 [PTP Control], если в качестве режима «точка-точка» для параметра P771 [PTP Mode] выбран режим индексного положения (опция 1).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных	
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Точка-точка (Г-Т)	775	PTP Ref Sel  Выбор опорного значения «точка-точка» Выбирает источник опорного значения «точка-точка», применяемого к управлению положением в режиме «точка-точка».	По умолчанию: 780 Мин./макс.: 1 / 159999		RW	32-битное целое	
		776	PTP Reference Опорное значение «точка-точка» Показывает выходное значение управления положением в режиме «точка-точка» в виде опорного значения управления положением. Если в качестве режима Spd/Torq/Pos у параметра P313 [Actv SpTqPs Mode] выбран режим «точка-точка» (опция 7) или режим профилирования «частота вращения/положение» (опция 6), то это значение параметра будет отображено на опорном значении выбора положения P722 [Psn Selected Ref].	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RO	32-битное целое	
		777	PTP Feedback Обратная связь «точка-точка» Показывает обратную связь по положению в режиме управления положением «точка-точка».	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RO	32-битное целое	
		778	PTP Ref Scale Масштабный коэффициент опорных значений «точка-точка» Масштабный коэффициент для опорного значения положения «точка-точка». Значение представляет собой множитель для источника опорного значения положения «точка-точка», выбираемого параметром P775 [PTP Ref Sel].	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: -/+220000000,00		RW	Действ. число	
		779	PTP Index Preset Предустановленный индекс «точка-точка» Предустановленное индексное значение. Это значение задаёт команду положения «точка-точка» P784 [PTP Command], если в качестве режима «точка-точка» выбран индексный режим P771 [PTP Mode] и установлен бит 3 «Preset Psn» (предуст. положение) параметра P770 [PTP Control].	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RW	32-битное целое	
		780	PTP Setpoint Уставка режима «точка-точка» Заданное значение для управления положением в режиме «точка-точка». Это значение применяется к управлению положением в режиме «точка-точка», когда в качестве опорного значения «точка-точка» параметра P775 [PTP Ref Sel] выбирается P780.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RW	32-битное целое	
		781	PTP Accel Time Время ускорения в режиме «точка-точка» Время ускорения (от нуля до предельной частоты вращения).	Ед. изм.: По умолчанию: 10,00 Мин./макс.: 0,00 / 3600,00	Секунды		RW	Действ. число
		782	PTP Decel Time Время замедления в режиме «точка-точка» Время замедления (от предельной частоты вращения до нуля).	Ед. изм.: По умолчанию: 10,00 Мин./макс.: 0,00 / 3600,00	Секунды		RW	Действ. число
		783	PTP Speed FwdRef Опорная частота вращения вперёд в режиме «точка-точка» Показывает выходное значение опорной частоты вращения в режиме управления положением «точка-точка». Как правило, этот параметр используется контуром частоты вращения привода.	Ед. изм.: По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Гц об/мин		RO	Действ. число
		784	PTP Command Команда «точка-точка» Показывает команду положения в режиме управления положением «точка-точка». Источник команды положения выбирается параметром P313 [Actv SpTqPs Mode] (Режимы: Частота вращения/Момент/Положение).	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647			RO	32-битное целое
		785	PTP Fwd Vel Lmt Предельная частота вращения вперёд в режиме «точка-точка» Максимальная опорная частота вращения вперёд в режиме «точка-точка».	Ед. изм.: По умолчанию: P27 [Motor NP Hertz] x 0,5 P28 [Motor NP RPM] x 0,5 Мин./макс.: 0,00 / P27 [Motor NP Hertz] 0,00 / P28 [Motor NP RPM]	Гц об/мин		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Точка-точка (Т-Т)	786	PTP Rev Vel Lmt Предельная частота вращения назад в режиме «точка-точка» Максимальная опорная частота вращения назад в режиме «точка-точка».	Ед. изм.: Гц По умолчанию: P27 [Motor NP Hertz] x 0,5 P28 [Motor NP RPM] x 0,5 Мин./макс.: 0,00 / P27 [Motor NP Hertz] 0,00 / P28 [Motor NP RPM]		RW	Действ. число
		787	PTP S Curve S-сглаживание в режиме «точка-точка» Время S-сглаживания, определяемое регулятором «точка-точка».	Ед. изм.: По По умолчанию: 0,500 Мин./макс.: 0,000 / 4,000	Секунды	RW	Действ. число
		788	PTP Vel Override Блокирование частоты вращения в режиме «точка-точка» Множитель для предельной частоты вращения вперед P785 [PTP Fwd Vel Lmt] и назад P786 [PTP Rev Vel Lmt]. Этот параметр применяется к предельным значениям частоты вращения, когда установлен бит блокировки 0 «Vel Override» параметра P770 [PTP Control].	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: 0,20 / 1,50		RW	Действ. число
		789	PTP EGR Mult Множитель передаточного числа электронного редуктора, «Т-Т» Множитель передаточного числа электронного редуктора (EGR) для выходного значения индекса положения. Выходное значение применяется к команде «точка-точка» P784 [PTP Command].	По умолчанию: 1 Мин./макс.: -/+2000000		RW	32-битное целое
		790	PTP EGR Div Делитель передаточного числа электронного редуктора, «Т-Т» Делитель передаточного числа электронного редуктора (EGR) для выходного значения индекса положения. Выходное значение применяется к команде «точка-точка» P784 [PTP Command].	По умолчанию: 1 Мин./макс.: 1 / 2000000		RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																
				Ед. изм.:	По умолчанию:																																																		
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Контур фазовой синхронизации	795	755 PLL Control Управление контуром фазовой синхронизации (КФС) Устанавливает биты для КФС. Опции																																																				
			<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Prof Enable (Активация профилирования)</td> <td>PTP Enable (Активация режима «точка-точка»)</td> <td>PCAM Enable (Активация PCAM)</td> <td>Accel Comp (Компенс. ускор.)</td> <td>Ext Vel FF (Прямая связь по внеш. част. вращ.)</td> <td>Velocity FF (Прямая связь по част. вращ.)</td> <td>PLL Enable (Активация КФС)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = ложно 1 = истинно</p> <p>Бит 0 «PLL Enable» – активирует управление КФС. Бит 1 «Velocity FF» – активирует прямую связь по частоте вращения. Бит 2 «Ext Vel FF» – активирует прямую связь по внешней частоте вращения через опорное значение КФС для внешней частоты вращения, выбираемое параметром P796 [PLL Ext Spd Sel]. Бит 3 «Accel Comp» – активирует выделение элемента компенсации ускорения в ветвь прямой связи. Это не рекомендуется делать при использовании с внешними входами из-за увеличения шума. Бит 4 «PCAM Enable» – активирует функцию PCAM с функцией фазовой синхронизации. Бит 5 «PTP Enable» – активирует функцию «точка-точка» с функцией фазовой синхронизации. Бит 6 «Prof Enable» – активирует функцию профилирования с функцией фазовой синхронизации. Ассоциирование с функцией фазовой синхронизации возможно только у битов 4, 5 и 6.</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Prof Enable (Активация профилирования)	PTP Enable (Активация режима «точка-точка»)	PCAM Enable (Активация PCAM)	Accel Comp (Компенс. ускор.)	Ext Vel FF (Прямая связь по внеш. част. вращ.)	Velocity FF (Прямая связь по част. вращ.)	PLL Enable (Активация КФС)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Prof Enable (Активация профилирования)	PTP Enable (Активация режима «точка-точка»)	PCAM Enable (Активация PCAM)	Accel Comp (Компенс. ускор.)	Ext Vel FF (Прямая связь по внеш. част. вращ.)	Velocity FF (Прямая связь по част. вращ.)	PLL Enable (Активация КФС)																																							
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																							
		796	755 PLL Ext Spd Sel Выбор внешней частоты вращения, КФС Выбирает источник внешней опорной частоты вращения.	По умолчанию: 797 Опции: 1 / 159999		RW	32-битное целое																																																

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Контур фазовой синхронизации	797	755 PLL Ext Spd Stpt Уставка внешней частоты вращения, КФС Внешняя заданная частота вращения. Этот параметр представляет собой входную величину для прямой связи по частоте вращения, выбираемую параметром P796 [PLL Ext Spd Sel] (Выбор внешней частоты вращения, КФС).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+220000000,00		RW	Действ. число
		798	755 PLL Ext SpdScale Масштабирование внешней частоты вращения, КФС Задаёт коэффициент для внешней опорной частоты вращения, выбираемой параметром P796 [PLL Ext Spd Sel] (Выбор внешней частоты вращения, КФС). Этот параметр используется для правильного масштабирования прямой связи по частоте вращения. Корректирует нулевое среднее на фильтрованном выходном значении положения P806 [PLL Psn Out Fltr] при работе на средней частоте вращения.	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: -/+220000000,00		RW	Действ. число
		799	755 PLL Psn Ref Sel  Выбор опорной частоты вращения, КФС Выбирает источник опорного положения.	По умолчанию: 800 Мин./макс.: 1 / 159999		RW	32-битное целое
		800	755 PLL Psn Stpt Уставка опорной частоты вращения, КФС Задаёт опорную частоту вращения, когда этот параметр выбирается параметром P799 [PLL Psn Ref Sel] (Выбор опорной частоты вращения, КФС).	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RW	32-битное целое
		801	755 PLL BW Диапазон контура фазовой синхронизации (КФС) Определяет внутренний диапазон чувствительности КФС. Настройка для очень шумных механических систем может варьироваться от 1 до 10 рад/с, в то время как у устройств ввода с большим количеством импульсов на оборот она может достигать 100 рад/с. При более широких диапазонах быстро устраняются ошибки отслеживания, а в более узких процесс перехода в устойчивое состояние замедляется. Для достижения оптимального компромисса между шумом и реакцией отслеживания потребуется определённая корректировка.	Ед. изм.: Рад/с По умолчанию: 20,00 Мин./макс.: 0,00 / 8000,00		RW	Действ. число
		802	755 PLL LPFilter BW Полоса пропускания узкополосного фильтра КФС Задаёт полосу пропускания узкополосного фильтра. Фильтр имеет две функции: • Базовое уменьшение шума входной частоты вращения. • Задержка входа в случае, когда имеется прямая связь с внешним задающим приводом (не со входным энкодером). Полоса пропускания узкополосного фильтра должна быть настроена на оптимальное отслеживание. Оно происходит тогда, когда выход фильтра совпадает с выходом фильтра КФС. Обычно это означает установку его полосы пропускания равной полосе пропускания внешнего задающего привода.	Ед. изм.: Рад/с По умолчанию: 50,00 Мин./макс.: 0,00 / 8000,00		RW	Действ. число
		803	755 PLL Virt Enc RPM Обороты виртуального энкодера в КФС Задаёт количество оборотов в минуту для виртуального устройства вывода. Это значение определяет частоту вращения 1 о.е. для параметра P807 [PLL Speed Out] (Выход част.вращ. КФС) и не влияет на производительность.	Ед. изм.: об/мин По умолчанию: 1750,00 Мин./макс.: 1,00 / 40000,00		RW	Действ. число
		804	755 PLL EPR Input Входное значение импульсов на оборот, КФС Задаёт количество импульсов на один оборот для физического устройства ввода. При использовании устройств с максимально большим количеством импульсов на оборот происходит сглаживание работы КФС.	По умолчанию: 1048576 Мин./макс.: 1 / 67108864		RW	32-битное целое
805	755 PLL Rvls Input Входное значение оборотов, КФС Задаёт обороты входного энкодера. Этот параметр должен координироваться с оборотами выходного энкодера P812 [PLL Rvls Output] для преобразования передаточного числа между входными и выходными (виртуальными) оборотами. Передаточное число входных/выходных оборотов можно всегда преобразовать в целое число и их всегда нужно приводить к наименьшему общему делителю.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: 1 / 1000000		RW	32-битное целое		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Контур фазовой синхронизации	806	755 PLL Psn Out Fltr Выход фильтра положения КФС Показывает выходное значение внутреннего узкополосного фильтра. Этот параметр обычно используется для правильного масштабирования внешней опорной частоты вращения. См. описание масштабирующего коэффициента внешней частоты вращения P798 [PLL Ext SpdScale].	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+220000000,00		RO	Действ. число
		807	755 PLL Speed Out Выход частоты вращения, КФС Выходное значение частоты вращения. Этот параметр используется в качестве прямой связи по частоте вращения. Он в точности синфазен с физическим устройством входа. Параметр P803 [PLL Virt Enc RPM] (Обороты виртуального энкодера) определяет обороты при 1 о.е. этого параметра.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+220000000,00		RO	Действ. число
		808	755 PLL Speed OutAdv Расширенный выход частоты вращения, КФС Расширенное выходное значение частоты вращения. Этот параметр представляет собой один образец опорной частоты вращения перед параметром P807 [PLL Speed Out] (Выход частоты вращения).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+220000000,00		RO	Действ. число
		809	755 PLL Enc Out Выход энкодера, КФС Выходное значение положения. Этот параметр в точности синфазен с физическим устройством входа.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RO	32-битное целое
		810	755 PLL Enc Out Adv Расширенный выход энкодера, КФС Расширенное выходное значение положения. Этот параметр представляет собой один образец положения перед параметром P809 [PLL Enc Out] (Выход энкодера).	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RO	32-битное целое
		811	755 PLL EPR Output Выходное значение импульсов на оборот, КФС Задаёт количество импульсов на один оборот для физического устройства вывода.	По умолчанию: 1048576 Мин./макс.: 1 / 67108864		RW	32-битное целое
		812	755 PLL Rvls Output Выход оборотов, КФС Задаёт обороты выходного энкодера. Этот параметр должен координироваться с оборотами входного энкодера P805 [PLL Rvls Input] для преобразования передаточного числа между входными и выходными (виртуальными) оборотами. Передаточное число входных/выходных оборотов можно всегда преобразовать в целое число и их всегда нужно приводить к наименьшему общему делителю.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: 1 / 2000000		RW	32-битное целое


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Электронный редуктор	815	Psn Ref EGR Out Выход передаточного отношения электронного редуктора для опорного положения Показывает совокупное выходное значение функции передаточного отношения электронного редуктора (EGR) для опорного положения. Когда регулятор положения не активен, этот параметр инициализируется в P836 [Psn Actual].	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RO	32-битное целое
		816	Psn EGR Mult Множитель передаточного отношения электронного редуктора для опорного положения Задаёт целое число в числителе функции EGR, умножаемое на опорное значение положения. Отрицательное значение приведёт к изменению полярности.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: -/+2000000		RW	32-битное целое
		817	Psn EGR Div Делитель передаточного отношения электронного редуктора для опорного положения Задаёт целое число в знаменателе функции EGR, делимое на произведение числителя и опорного значения положения. Остатки суммируются и не теряются.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: 1 / 2000000		RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Смещение положения	820	Psn Offset 1 Sel Выбор смещения положения 1 Выбирает источник смещения положения 1.	По умолчанию: 821 Мин./макс.: 1 / 159999		RW	32-битное целое
		821	Psn Offset 1 Смещение положения 1 Задаёт смещение опорного положения, суммируемое после EGR и используемое для корректировки фазы опорного положения. Шаг в смещённом положении будет внутренне ограничен по скорости и добавлен к опорному положению. Скорость корректировки задаётся параметром P824 [Psn Offset Vel] (Скорость смещения положения). Исходное значение этого параметра фиксируется при активации положения без изменения опорного значения. Последующие изменения этого значения будут выполняться относительно фиксированного значения. См. бит 2 «Offset ReRef» (Репозицион. смещ.) параметра P721 [Position Control].	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RW	32-битное целое
		822	Psn Offset 2 Sel Выбор смещения положения 2 Выбирает источник смещения положения 2.	По умолчанию: 823 Мин./макс.: 1 / 159999		RW	32-битное целое
		823	Psn Offset 2 Выбор смещения положения 2 Альтернативное смещение опорного положения, суммируемое со значением P821 [Psn Offset 1] (Смещ. плж. 1) и используемое для корректировки фазы опорного положения. Скорость корректировки задаётся параметром P824 [Psn Offset Vel] (Скорость смещения положения).	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RW	32-битное целое
		824	Psn Offset Vel Скорость смещения положения Задаёт скорость смещения положения. Команда смещения положения не будет превышать этой скорости. Фактическая скорость смещения ограничена максимальным значением 1/(инерция * полож. усиление), чтобы импульс момента не оказался больше 1 на единицу. Скорость будет изменяться экспоненциально.	Ед. изм.: Гц об/мин По умолчанию: P27 [Motor NP Hertz] x 0,005 P28 [Motor NP RPM] x 0,005 Мин./макс.: 0,00 / P27 [Motor NP Hertz] 0,00 / P28 [Motor NP RPM]		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Ld Psn Fdbk Scal (Масшт. ОС по плж. нагр.)	825	755 LdPsn Fdbk Mult Множитель ОС по положению нагрузки Задаёт числитель функции EGR нагрузки. Он умножается на значение обратной связи по положению нагрузки, выбираемое параметром P136 [Load Psn FdbkSel] (Выбор ОС плж. нагр.) и делится на значение P826 [LdPsn Fdbk Div] (делитель ОС по плж. нагр.) для отражения количества импульсов нагрузки к двигателю (эффективно удаляя передаточное число редуктора). Суммарные значения положения P836 [Psn Actual] и фактическое положение нагрузки P837 [Psn Load Actual] – будет равны, если правильно задано передаточное число. Может быть некоторое расхождение из-за потери движения в зубчатой передаче, но не должно быть суммарной разности. Зачастую требуется подсчитывать количество зубьев, так как изготовители редукторов часто округляют точные передаточные числа до десятых долей. Введите в числитель отрицательное значение, если требуется обратное вращение двигателя.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: -/+1000000		RW	32-битное целое
		826	755 LdPsn Fdbk Div Делитель ОС по положению нагрузки Задаёт знаменатель функции EGR нагрузки.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: 1 / 2000000		RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	Гц		
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Регулировка положения	830	PsnNtchFltrFreq Частота узкополосного режекторного фильтра положения Задаёт центральную частоту узкополосного режекторного фильтра положения.	По умолчанию: Мин./макс.:	Гц 0,00 0,00 / 500,00	RW	Действ. число
		831	PsnNtchFltrDepth Глубина узкополосного режекторного фильтра положения Устанавливает глубину узкополосного режекторного фильтра. Затуханием является отношение выходного сигнала узкополосного режекторного фильтра к его входному сигналу при частоте режекции P830 [PsnNtchFltrFreq]. Затухание 30 означает, что выходное значение фильтра составляет 1/30 от входного значения на данной частоте. Расчёт: Затухание = вход/выход	По умолчанию: Мин./макс.:	50,00 0,00 / 500,00	RW	Действ. число
		832	Psn Out Fltr Sel Выбор фильтра для выхода положения Выбирает тип стабилизирующего фильтра для выход скорости регулятора положения. Этот параметр задаёт усиление фильтра P833 [Psn Out Fltr Sel] и полосу пропускания P834 [Psn Out Fltr BW] согласно выбранному типу. «Off» (Выкл.) (0) – P833 = 1,000, P834 = 0,00 «Custom» (Польз.) (1) – P833 = пользовательская настройка, P834 = пользовательская настройка	По умолчанию: Опции:	0 = «Off» (Выкл.) 0 = «Off» (Выкл.) 1 = «Custom» (Определяется пользователем)	RW	32- битное целое
		833	Psn Out FltrGain Усиление фильтра для выхода положения Задаёт усиление стабилизирующего фильтра. Значение по умолчанию задаётся при любой настройке параметра P832 [Psn Out Fltr Sel] (Выбор фильтра вых. плж.), кроме «Custom» (опция 1). См. выбор типа фильтра, P832.	По умолчанию: Мин./макс.:	3,000 -/ +5,000	RW	Действ. число
		834	Psn Out Fltr BW Полоса пропускания фильтра выхода положения Задаёт полосу пропускания стабилизирующего фильтра. Значение по умолчанию задаётся при любой настройке параметра P832 [Psn Out Fltr Sel] (Выбор фильтра вых. плж.), кроме «Custom» (опция 1). См. выбор типа фильтра, P832.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Рад/с 50,00 0,00 / 500,00	RW	Действ. число
		835	Psn Error Ошибка положения Показывает погрешность фактического положения в количестве импульсов двигателя в виде 32-битного целого числа. Когда регулятор положения деактивирован, значение обнуляется. Когда регулятор положения активирован, значение содержит погрешность положения между P723 [Psn Command] (команда положения) и P836 [Psn Actual] (Факт. плж.).	По умолчанию: Мин./макс.:	0 -2147483648 / 2147483647	RO	32- битное целое
		836	Psn Actual Фактическое положение Показывает суммарное положение двигателя в виде 32-битного целого числа. Отслеживает значение P847 [Psn Fdbk] (ОС по положению). Когда установлен бит 4 «Zero Psn» (Нулевое положение) параметра P721 [Position Control], этот параметр получает значение P847 [Psn Fdbk] – P725 [Zero Position]. Когда бит 4 «Zero Psn» (Нулевое положение) параметра P721 [Position Control] сброшен, этот параметр получает значение P847 [Psn Fdbk].	По умолчанию: Мин./макс.:	0 -2147483648 / 2147483647	RO	32- битное целое
		837	755 Psn Load Actual Фактическое положение нагрузки Показывает суммарный выход передаточного числа редуктора нагрузки в виде 32-битного целого числа и формирует первичную обратную связь для интегрального канала регулятора положения. Очень важно, чтобы передаточное число редуктора нагрузки было указано точно, чтобы изменение количества импульсов оборота двигателя было равно изменению количества импульсов этого параметра.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 -2147483648 / 2147483647	RO	32- битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.	По умолчанию		
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Регулировка положения	838	Psn Reg Ki Интегральное усиление регулятора положения Задаёт интегральное усиление регулятора положения, измеряемое от погрешности положения до опорной частоты вращения. Это значение измеряется в единицах усиления (удельная частота вращения/с) / (удельное положение) и совместимо с пропорциональным усилением регулятора положения P839 [Psn Reg Kp]. Интегральное приращение 25 означает, что удельная погрешность положения в 0,1 секунды вызовет изменение частоты вращения, равное 2,5 о.е. в секунду.	По умолчанию: Мин./макс.:	4,00 0,00 / 1000,00	RW	Действ. число
		839	Psn Reg Kp Пропорциональное усиление регулятора положения Задаёт пропорциональное усиление регулятора положения, измеряемое от погрешности положения до опорной частоты вращения. Величина усиления в точности равна диапазону регулятора положения в рад/с. Например: Усиление равное 10 означает, что удельная погрешность положения в 0,1 секунды вызовет изменение частоты вращения, равное 1,0 о.е. в секунду (погрешность положения, равная 1 о.е. — это расстояние, проходимое за 1 секунду при базовой частоте вращения двигателя). Типичное значение этого параметра равно 1/3 от диапазона частоты вращения (рад/с), но может быть установлено на значительно более высоком уровне с тщательной настройкой стабилизирующего фильтра выхода регулятора частоты вращения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Рад/с 4,00 0,00 / 200,00	RW	Действ. число
		840	PReg Pos Int Lmt Положительный интегральный предел регулирования положения Задаёт положительный предел интегрального выхода регулирования положения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 100,00 0,00 / 800,00	RW	Действ. число
		841	PReg Neg Int Lmt Отрицательный интегральный предел регулирования положения Задаёт отрицательный предел интегрального выхода регулирования положения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% -100,00 -800,00 / 0,00	RW	Действ. число
		842	PsnReg IntgriOut Интегральный выход регулирования положения Показывает выход интегрального канала регулятора положения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RO	Действ. число
		843	PsnReg Spd Out Выход скорости регулирования положения Окончательное выходное значение регулятора положения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Гц об/мин 0,00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RO	Действ. число
		844	PReg Pos Spd Lmt Положительный предел скорости регулирования положения Задаёт положительный предел скорости общего выхода регулирования положения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 10,00 0,00 / 800,00	RW	Действ. число
		845	PReg Neg Spd Lmt Отрицательный предел скорости регулирования положения Задаёт отрицательный предел скорости общего выхода регулирования положения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% -10,00 -800,00 / 0,00	RW	Действ. число
846	Psn Reg Droop Спад регулирования положения Задаёт спад положения, ограничивающий низкочастотное усиление интегрального канала регуляторов положения значением (1/спад). Этот параметр позволяет точно настроить устойчивость смонтированных на нагрузке устройств с обратной связью, где потеря движения может вызвать проблему. Как правило, спад положения будет меньше, чем «1/усиление положения», а у плотно сопряжённых нагрузок может даже равняться нулю. Спад положения имеет значение усиления (1 о.е. положения) / (1 о.е. частоты вращения). Примечание: 1 о.е. положения — 1 о.е. — это расстояние, проходимое за 1 секунду при базовой частоте вращения двигателя.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,00 0,00 / 25,00	RW	Действ. число		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
РЕГУЛИРОВАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ	Регулировка положения	847	Psn Fdbk ОС по положению Показывает суммарное количество импульсов ОС по положению, выбираемой параметром P135.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647		RO	32-битное целое
		848	 Psn Gear Ratio Передаточное число редуктора регулировки положения Задаёт передаточное число редуктора со стороны нагрузки для регулировки положения. Значение этого параметра следует корректировать в случае, если параметром P135 [Mtr Psn Fdk Sel] выбран энкодер со стороны нагрузки для обратной связи по положению, а нагрузка присоединена к двигателю через редуктор. Расчёт: Передаточное число = (число зубьев на ведомой шестерне) / (число зубьев на ведущей шестерне) Когда двигатель (ведущее устройство) и нагрузка (ведомое устройство) соединяются через редуктор 20:1 (передаточное число = 20), значение этого параметра будет равно 20. Это значение, как усиление прямой связи по частоте вращения, влияет на следующие параметры. P843 [Psn Reg Spd Out] (Выход част.вращ. рег. плж.) P783 [PTP Speed FwdRef] (Оп.знач. пр.св. по част.вращ. T-T) P807 [PLL Speed Out] (Выход част.вращ. КФС) P1472 [PCAM Vel Out] (Выход част.вращ. PCAM)	По умолчанию: 1,0000 Мин./макс.: 0,0001 / 9999,0000		RW	Действ. число

Файл «Связь с приводом»

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения																Чтение/ Запись	Тип данных																	
Communication (Связь)	Управление связью	871	Port 1 Reference (Порт 1, оп.знач.)	Ед. изм.:	Гц															RO	Действ. число																	
		872	Port 2 Reference (Порт 2, оп.знач.)	По	об/мин																																	
		873	Port 3 Reference (Порт 3, оп.знач.)	По																																		
		874	Port 4 Reference (Порт 4, оп.знач.)	умолчанию:	0,00																																	
		875	Port 5 Reference (Порт 5, оп.знач.)	Мин./макс.:	-/+P27 [Motor NP Hertz] x 8																																	
		876	Port 6 Reference (Порт 6, оп.знач.)		-/+P28 [Motor NP RPM] x 8																																	
		877	755 Port 13 Reference (Порт 13, оп.знач.)																																			
		878	Port 14 Reference (Порт 14, оп.знач.) Порты 1, 2, 3, 4, 5, 6, 13, 14 – опорные значения Опорные значения от устройств в портах.																																			
		879	Drive Logic Rslt Результат работы логических схем привода Это логический выход логического анализатора, комбинирующего выходы из портов DPI и контроллера DeviceLogix для определения управления приводом на основании масок и владельцев. Используется для связи с коммуникационными модулями PowerFlex серии 750 в режиме связи равноправных систем. Опции				Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Log 2 (Толчковый режим 2)	Run (Вращение)	Climit Stop (Останов из-за предельного тока)	Coast Stop (Выбег до остановки)	Зарезервирован	Commanded SpdRef 2 (Выб. опор. част.вращ. 2)	Commanded SpdRef 1 (Выб. опор. част.вращ. 1)	Commanded SpdRef 0 (Выб. опор. част.вращ. 0)	Decel Time 2 (Время замедл. 2)	Decel Time 1 (Время замедл. 1)	Accel Time 2 (Время ускор. 2)	Accel Time 1 (Время ускор. 1)	Зарезервирован	Manual (Вручную)	Reverse (Реверс)	Forward (Вперед)	Clear Faults (Сброс ошибок)	Log 1 (Толчковый режим 1)	Start (Пуск)	Stop (Останов)
			По умолчанию:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
			Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
				0 = ложно 1 = истинно																																		
		880	DPI Ref Rslt Опорный результат DPI Действующая опорная частота вращения, преобразованная в опорное значение DPI при связи между равноправными устройствами. Отображаемое значение – это значение перед участком ускорения/замедления и корректировками (компенсацией пробуксовки, ПИ и пр.). Используется для связи с коммуникационными модулями 20-COMM в режиме связи равноправных узлов.	Ед. изм.:	Гц / об/мин	По	умолчанию:	0,000															RO	32- битное целое														
						Мин./макс.:	-2147483,648 / 2147483,624																															
		881	DPI Ramp Rslt Результат линейного значения DPI Отображает опорное значение частоты вращения, после функции ограничения. Это входная величина для калькулятора ошибок и регулятора частоты вращения. Используется для связи с коммуникационными модулями 20-COMM в режиме связи равноправных узлов.	Ед. изм.:	Гц / об/мин	По	умолчанию:	0,000															RO	32- битное целое														
				Мин./макс.:	-2147483,648 / 2147483,624																																	
882	DPI Logic Rslt Результат логики DPI Версия параметра P879, используемого при связи с модулем 20-COMM в режиме связи равноправных узлов. (Не для использования с модулем связи 20-750). Опции				Зарезервирован	Commanded SpdRef 2 (Выб. опор. част.вращ. 2)	Commanded SpdRef 1 (Выб. опор. част.вращ. 1)	Commanded SpdRef 0 (Выб. опор. част.вращ. 0)	Decel Time 2 (Время замедл. 2)	Decel Time 1 (Время замедл. 1)	Accel Time 2 (Время ускор. 2)	Accel Time 1 (Время ускор. 1)	Зарезервирован	Manual (Вручную)	Reverse (Реверс)	Forward (Вперед)	Clear Faults (Сброс ошибок)	Log 1 (Толчковый режим 1)	Start (Пуск)	Stop (Останов)	Зарезервирован	Commanded SpdRef 2 (Выб. опор. част.вращ. 2)	Commanded SpdRef 1 (Выб. опор. част.вращ. 1)	Commanded SpdRef 0 (Выб. опор. част.вращ. 0)	Decel Time 2 (Время замедл. 2)	Decel Time 1 (Время замедл. 1)	Accel Time 2 (Время ускор. 2)	Accel Time 1 (Время ускор. 1)	Зарезервирован	Manual (Вручную)	Reverse (Реверс)	Forward (Вперед)	Clear Faults (Сброс ошибок)	Log 1 (Толчковый режим 1)	Start (Пуск)	Stop (Останов)		
	По умолчанию:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0			
	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0					
		0 = ложно 1 = истинно																																				
883	Drive Ref Rslt Опорный результат привода Действующая опорная частота, преобразованная в опорное значение DPI в режиме связи равноправных узлов. Отображаемое значение – это значение перед участком ускорения/замедления и корректировками (компенсацией пробуксовки, ПИ и пр.). Используется для связи с коммуникационными модулями 20-COMM в режиме связи равноправных узлов.	Ед. изм.:	Гц / об/мин	По	умолчанию:	0,000															RO	32- битное целое																
				Мин./макс.:	-/+2147483648,000																																	

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	Гц / об/мин		
Communication (связь)	Управление связью	884	Drive Ramp Rslt Результат разгона/замедления привода Отображает опорное значение частоты вращения, после функции ограничения. Это входная величина для калькулятора ошибок и регулятора частоты вращения. Это значение преобразуется таким образом, чтобы номинальные обороты двигателя показывали 32768. Используется для связи с коммуникационными модулями 20-COMM в режиме связи равноправных узлов.	По умолчанию:	0,000	RO	32-битное целое
				Мин./макс.:	-/+2147483648,000		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	Гц / об/мин		
Communication (связь)	Защита	885	Port Mask Act Маска порта активна Фактическое состояние портов связи. Опции			0 = ложно 1 = истинно	
				По умолчанию	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		
				Бит	15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0		
					Защита Порт 14 Порт 13 Зарезервирован Порт 11 Порт 10 Порт 9 Порт 8 Порт 7 Порт 6 Порт 5 Порт 4 Порт 3 Порт 2 Порт 1 Цифровой вход		
		886	Logic Mask Act Маска логической команды активна Действующее состояние логической маски для портов связи. Бит 15 «Security» (Безопасность) определяет, осуществляется ли управление логической маской вместо этого параметра средствами сетевой безопасности. Опции			0 = ложно 1 = истинно	
				По умолчанию	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		
				Бит	15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0		
					Защита Порт 14 Порт 13 Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Порт 6 Порт 5 Порт 4 Порт 3 Порт 2 Порт 1 Digital In		
		887	Write Mask Act Маска записи активна Действующее состояние разрешений на запись для портов связи. Бит 15 «Security» (Безопасность) определяет, осуществляется ли управление маской записи вместо этого параметра средствами сетевой безопасности. Опции			0 = ложно 1 = истинно	
				По умолчанию	0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 1 1 0		
				Бит	15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0		
					Защита Порт 14 Порт 13 Зарезервирован Порт 11 Порт 10 Порт 9 Порт 8 Порт 7 Порт 6 Порт 5 Порт 4 Порт 3 Порт 2 Порт 1 Зарезервирован		
		888	Write Mask Cfg Конфигурация маски записи Разрешает/запрещает доступ к записи (параметров, ссылок и пр.) через порты DPI. Изменения этого параметра вступают в силу только после выключения и включения питания, перезапуска привода или переключения бита 15 параметра P887 [Write Mask Actv] (Акт. маски записи) с «1» на «0.» Опции			0 = ложно 1 = истинно	
				По умолчанию	0 1 1 0 0 0 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0		
				Бит	15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0		
					Зарезервирован Порт 14 Порт 13 Зарезервирован Порт 11 Порт 10 Порт 9 Порт 8 Порт 7 Порт 6 Порт 5 Порт 4 Порт 3 Порт 2 Порт 1 Зарезервирован		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных	
Communication (Связь)	DPI Datalinks (Каналы связи DPI)	895	Data In A1	Входы данных A1, A2 Номер параметра, значение которого будет получено из таблицы данных устройства связи.	По умолчанию: 0 (0 = «Disabled» (Не используется)) Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое	
		896	Data In A2					
		897	Data In B1	Входы данных B1, B2 Номер параметра, значение которого будет получено из таблицы данных устройства связи.	См. [Data In A1].			
		898	Data In B2					
		899	Data In C1	Входы данных C1, C2 Номер параметра, значение которого будет получено из таблицы данных устройства связи.	См. [Data In A1].			
		900	Data In C2					
		901	Data In D1	Входы данных D1, D2 Номер параметра, значение которого будет получено из таблицы данных устройства связи.	См. [Data In A1].			
		902	Data In D2					
		905	Data Out A1	Выходы данных A1, A2 Номер параметра, значение которого будет записано в таблицу данных устройства связи.	По умолчанию: 0 (0 = «Disabled» (Не используется)) Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое	
		906	Data Out A2					
		907	Data Out B1	Выходы данных B1, B2 Номер параметра, значение которого будет получено из таблицы данных устройства связи.	См. [Data Out A1].			
		908	Data Out B2					
909	Data Out C1	Выходы данных C1, C2 Номер параметра, значение которого будет получено из таблицы данных устройства связи.	См. [Data Out A1].					
910	Data Out C2							
911	Data Out D1	Выходы данных D1, D2 Номер параметра, значение которого будет получено из таблицы данных устройства связи.	См. [Data Out A1].					
912	Data Out D2							

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя	Значения											Чтение/ Запись	Тип данных								
				Полное название Описание																				
Communication (Связь)	Обладатели прав	919	Stop Owner Обладатель прав на команду останова Показывает, какой порт выдаёт действительную команду останова.	Опции	Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Цифровой вход	0 = ложно 1 = истинно		
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0			
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0						
		⁽¹⁾ Только приводы серии 755.																						
		920	Start Owner Обладатель прав на команду пуска Показывает, какой порт выдаёт действительную команду пуска.	Опции	Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Цифровой вход	0 = ложно 1 = истинно		
				По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0			
				Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				
			⁽¹⁾ Только приводы серии 755.																					
		921	Jog Owner Обладатель прав на команду толчкового режима Показывает, какой порт выдаёт действительную команду толчкового режима.	Опции	Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Цифровой вход	0 = ложно 1 = истинно		
				По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0			
				Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				
			⁽¹⁾ Только приводы серии 755.																					
		922	Dir Owner Обладатель прав на команду направления Показывает, какой порт обладает исключительными правами на передачу команд выбора направления вращения.	Опции	Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Цифровой вход	0 = ложно 1 = истинно		
				По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0			
				Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				
			⁽¹⁾ Только приводы серии 755.																					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																		
Communication (Связь)	Обладатели прав	923	Clear Flt Owner Владелец прав на сброс ошибок Показывает, какой порт в данный момент выполняет сброс ошибки. Опции <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 14</th> <th>Порт 13⁽¹⁾</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 6</th> <th>Порт 5</th> <th>Порт 4</th> <th>Порт 3</th> <th>Порт 2</th> <th>Порт 1</th> <th>Цифровой вход</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Цифровой вход	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = ложно 1 = истинно	
			Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Цифровой вход																																						
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																						
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								
(1) Только приводы серии 755.																																																								
		924	Manual Owner Владелец прав на переключение в ручной режим Адаптер, передавший запрос на переключение в ручной режим всех логических и/или калибровочных функций привода. Если адаптер находится в состоянии ручной блокировки, все прочие функции (за исключением команд останова) на всех других адаптерах заблокированы и не действуют. Опции <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 14</th> <th>Порт 13⁽¹⁾</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 6</th> <th>Порт 5</th> <th>Порт 4</th> <th>Порт 3</th> <th>Порт 2</th> <th>Порт 1</th> <th>Цифровой вход</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Цифровой вход	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = ложно 1 = истинно	
	Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Цифровой вход																																								
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																								
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								
(1) Только приводы серии 755.																																																								
		925	Ref Select Owner Владелец прав на выбор опорного значения Показывает, какой порт выдаёт действительную команду выбора опорного значения. Опции <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 14</th> <th>Порт 13⁽¹⁾</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Порт 6</th> <th>Порт 5</th> <th>Порт 4</th> <th>Порт 3</th> <th>Порт 2</th> <th>Порт 1</th> <th>Цифровой вход</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Цифровой вход	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = ложно 1 = истинно	
	Зарезервирован	Порт 14	Порт 13 ⁽¹⁾	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Порт 3	Порт 2	Порт 1	Цифровой вход																																								
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																								
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								
(1) Только приводы серии 755.																																																								

Файл диагностики привода

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				По умолчанию:	Мин./макс.:		
Diagnosics (Диагностика)	Состояние	930	Speed Ref Source Источник опорной частоты вращения Показывает выбранный источник значения, отображаемого в P593 [Limited Spd Ref] (Огранич. оп. част.вращ.). У источника опорной частоты вращения отображается номер параметра, который задаёт опорную частоту вращения. Например, если Speed Ref Source содержит значение 546, то источником опорной частоты вращения будет параметр P546 [Spd Ref A Setpt] (Уставка опор. част. вращ. A)	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999		RO	32-битное целое
		931	Last StartSource Источник последнего запуска Отображает источник, ставший причиной последнего запуска привода. Все биты в этом параметре обновляются каждый раз, когда привод получает команду запуска.	По умолчанию: 0 = только чтение Опции: 0 = «Pwr Removed» (Нет питания) 1-6 = «Port 1-6» (Порты 1-6) 7 = «Digital In» (Цифровой вход) 8 = «Sleep» (Ждущий режим) 9 = «Jog» (Толчковый режим) 10 = «Profiling» (Профилирование) 11 = «AutoRestart» (Автоперезапуск) 12 = «Pwr Up Start» (Включение питания, запуск) 13 = «Fault» (Сбой) 14 = «Enable» (Включить) 15 = «Autotune» (Автонастройка) 16 = «Precharge» (Предзаряд) 17 = «Safety» (Безопасность) 18 = «Fast Stop» (Быстрый останов) 19 = «Port 13» (Порт 13) 20 = «Port 14» (Порт 14)		RO	32-битное целое
		932	Last Stop Source (Источник сигнала последнего останова) Last Stop Source (Источник сигнала последнего останова) Отображает источник, ставший причиной самого последнего останова привода. Все биты в этом параметре обновляются каждый раз, когда привод получает команду останова.	По умолчанию: 0 = только чтение Опции: 0 = «Pwr Removed» (Нет питания) 1-6 = «Port 1-6» (Порты 1-6) 7 = «Digital In» (Цифровой вход) 8 = «Sleep» (Ждущий режим) 9 = «Jog» (Толчковый режим) 10 = «Profiling» (Профилирование) 11 = «AutoRestart» (Автоперезапуск) 12 = «Pwr Up Start» (Включение питания, запуск) 13 = «Fault» (Сбой) 14 = «Enable» (Включить) 15 = «Autotune» (Автонастройка) 16 = «Precharge» (Предзаряд) 17 = «Safety» (Безопасность) 18 = «Fast Stop» (Быстрый останов) 19 = «Port 13» (Порт 13) 20 = «Port 14» (Порт 14)		RO	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																																																																																													
Diagnostics (Диагностика)	Состояние	935	Drive Status 1 (Состояние привода) Drive Status 1 (Состояние привода) Фактическое рабочее состояние привода. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Regen (Дин. торм.)</td> <td>Motor Ol (Перегрузка двиг.)</td> <td>Enable On (Актив. вкл.)</td> <td>Bus Freq Reg (Рег. част. шины)</td> <td>Cur Limit (Предел тока)</td> <td>At Limit (На пределе)</td> <td>At Home (В исходном положении)</td> <td>AtZero Speed (При нул. част. вращ.)</td> <td>Torque Mode (Режим момента)</td> <td>Position Mode (Режим положения)</td> <td>Speed Mode (Режим частоты вращения)</td> <td>DB Active (Дин. торможение вкл.)</td> <td>DC Braking (Торможение пост. током)</td> <td>Stopping (Останов)</td> <td>Logging (Толчковая подача)</td> <td>Running (Вращение)</td> <td>Зарезервирован</td> <td>SpdRef Bit 4 (Оп. част. вращ., бит 4)</td> <td>SpdRef Bit 3 (Оп. част. вращ., бит 3)</td> <td>SpdRef Bit 2 (Оп. част. вращ., бит 2)</td> <td>SpdRef Bit 1 (Оп. част. вращ., бит 1)</td> <td>SpdRef Bit 0 (Оп. част. вращ., бит 1)</td> <td>Manual (Вручную)</td> <td>At Speed</td> <td>Сбой</td> <td>Ав. сигнал</td> <td>Замедление</td> <td>Ускорение</td> <td>Фактическое направление</td> <td>Command Dir</td> <td>Active</td> <td>Ready</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Regen (Дин. торм.)	Motor Ol (Перегрузка двиг.)	Enable On (Актив. вкл.)	Bus Freq Reg (Рег. част. шины)	Cur Limit (Предел тока)	At Limit (На пределе)	At Home (В исходном положении)	AtZero Speed (При нул. част. вращ.)	Torque Mode (Режим момента)	Position Mode (Режим положения)	Speed Mode (Режим частоты вращения)	DB Active (Дин. торможение вкл.)	DC Braking (Торможение пост. током)	Stopping (Останов)	Logging (Толчковая подача)	Running (Вращение)	Зарезервирован	SpdRef Bit 4 (Оп. част. вращ., бит 4)	SpdRef Bit 3 (Оп. част. вращ., бит 3)	SpdRef Bit 2 (Оп. част. вращ., бит 2)	SpdRef Bit 1 (Оп. част. вращ., бит 1)	SpdRef Bit 0 (Оп. част. вращ., бит 1)	Manual (Вручную)	At Speed	Сбой	Ав. сигнал	Замедление	Ускорение	Фактическое направление	Command Dir	Active	Ready	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																										
			Regen (Дин. торм.)	Motor Ol (Перегрузка двиг.)	Enable On (Актив. вкл.)	Bus Freq Reg (Рег. част. шины)	Cur Limit (Предел тока)	At Limit (На пределе)	At Home (В исходном положении)	AtZero Speed (При нул. част. вращ.)	Torque Mode (Режим момента)	Position Mode (Режим положения)	Speed Mode (Режим частоты вращения)	DB Active (Дин. торможение вкл.)	DC Braking (Торможение пост. током)	Stopping (Останов)	Logging (Толчковая подача)	Running (Вращение)	Зарезервирован	SpdRef Bit 4 (Оп. част. вращ., бит 4)	SpdRef Bit 3 (Оп. част. вращ., бит 3)	SpdRef Bit 2 (Оп. част. вращ., бит 2)	SpdRef Bit 1 (Оп. част. вращ., бит 1)	SpdRef Bit 0 (Оп. част. вращ., бит 1)	Manual (Вручную)	At Speed	Сбой	Ав. сигнал	Замедление	Ускорение	Фактическое направление	Command Dir	Active	Ready																																																																																																	
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																																																	
Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																																																			
Таблица 935A: Состояние опорного значения					0 = условие ложно 1 = условие истинно																																																																																																																														
<table border="1"> <tr> <td>Бит</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>Reference Source (Источник опорного сигнала)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Auto, Ref A (Оп. знач. А, авто)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Auto, Ref B (Оп. знач. В, авто)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Auto, Preset 3 (Предуст. 3, авто)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Auto, Preset 4 (Предуст. 4, авто)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Auto, Preset 5 (Предуст. 5, авто)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Auto, Preset 6 (Предуст. 6, авто)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Auto, Preset 7 (Предуст. 7, авто)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>MAN, Port 0, DIGIN SEL (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 0, ВЫБОР ЦВх)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>MAN, Port 1 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 1)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>MAN, Port 2 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 2)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>MAN, Port 3 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 3)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>MAN, Port 4 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 4)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>MAN, Port 5 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 5)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>MAN, Port 6 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 6)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>MAN, Port 13 INT. ENET (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 13, ВНУТ. ENET)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>MAN, Port 14 DRV LOGIX (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 14, DRV LOGIX)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Alt Man Ref Sel</td> </tr> </table>				Бит	14	13	12	11	10	Reference Source (Источник опорного сигнала)		0	0	0	0	1	Auto, Ref A (Оп. знач. А, авто)		0	0	0	1	0	Auto, Ref B (Оп. знач. В, авто)		0	0	0	1	1	Auto, Preset 3 (Предуст. 3, авто)		0	0	1	0	0	Auto, Preset 4 (Предуст. 4, авто)		0	0	1	0	1	Auto, Preset 5 (Предуст. 5, авто)		0	0	1	1	0	Auto, Preset 6 (Предуст. 6, авто)		0	0	1	1	1	Auto, Preset 7 (Предуст. 7, авто)		1	0	0	0	0	MAN, Port 0, DIGIN SEL (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 0, ВЫБОР ЦВх)		1	0	0	0	1	MAN, Port 1 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 1)		1	0	0	1	0	MAN, Port 2 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 2)		1	0	0	1	1	MAN, Port 3 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 3)		1	0	1	0	0	MAN, Port 4 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 4)		1	0	1	0	1	MAN, Port 5 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 5)		1	0	1	1	0	MAN, Port 6 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 6)		1	1	1	0	1	MAN, Port 13 INT. ENET (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 13, ВНУТ. ENET)		1	1	1	1	0	MAN, Port 14 DRV LOGIX (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 14, DRV LOGIX)		1	1	1	1	1	Alt Man Ref Sel		
Бит	14	13	12	11	10	Reference Source (Источник опорного сигнала)																																																																																																																													
	0	0	0	0	1	Auto, Ref A (Оп. знач. А, авто)																																																																																																																													
	0	0	0	1	0	Auto, Ref B (Оп. знач. В, авто)																																																																																																																													
	0	0	0	1	1	Auto, Preset 3 (Предуст. 3, авто)																																																																																																																													
	0	0	1	0	0	Auto, Preset 4 (Предуст. 4, авто)																																																																																																																													
	0	0	1	0	1	Auto, Preset 5 (Предуст. 5, авто)																																																																																																																													
	0	0	1	1	0	Auto, Preset 6 (Предуст. 6, авто)																																																																																																																													
	0	0	1	1	1	Auto, Preset 7 (Предуст. 7, авто)																																																																																																																													
	1	0	0	0	0	MAN, Port 0, DIGIN SEL (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 0, ВЫБОР ЦВх)																																																																																																																													
	1	0	0	0	1	MAN, Port 1 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 1)																																																																																																																													
	1	0	0	1	0	MAN, Port 2 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 2)																																																																																																																													
	1	0	0	1	1	MAN, Port 3 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 3)																																																																																																																													
	1	0	1	0	0	MAN, Port 4 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 4)																																																																																																																													
	1	0	1	0	1	MAN, Port 5 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 5)																																																																																																																													
	1	0	1	1	0	MAN, Port 6 (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 6)																																																																																																																													
	1	1	1	0	1	MAN, Port 13 INT. ENET (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 13, ВНУТ. ENET)																																																																																																																													
	1	1	1	1	0	MAN, Port 14 DRV LOGIX (РУЧНОЙ РЕЖИМ, Порт 14, DRV LOGIX)																																																																																																																													
	1	1	1	1	1	Alt Man Ref Sel																																																																																																																													
Бит 0 «Ready» – условие истинно, если параметр P933 [Start Inhibits] не выдаёт никаких запретов пуска. Бит 1 «Active» – условие истинно, если привод изменяет частоту.																																																																																																																																			
		936	Drive Status 2 (Состояние привода) Drive Status 2 (Состояние привода) Фактическое рабочее состояние привода. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Decel Rate (Скорость замедления) ⁽¹⁾</td> <td>Accel Rate (Скорость разгона) ⁽¹⁾</td> <td>PID FB Loss (Потеря ОС ПИД)</td> <td>Autotuning (Автонастройка)</td> <td>PrdngClosed (Предзаряд закр.)</td> <td>Adj VltgMode (Корр. режим напряж.) ⁽¹⁾</td> <td>Зарезервирован</td> <td>FdbkLoss SwO (Потеря ОС, перекл.)</td> <td>Торможение магнитным потоком</td> <td>Зарезервирован</td> <td>HS Fan On (Вентил. радиат. вкл.)</td> <td>AutBstCntrlDwn (Отсчёт автоогр.)</td> <td>AutoBst Act (Действие при автоогр.)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Decel Rate (Скорость замедления) ⁽¹⁾	Accel Rate (Скорость разгона) ⁽¹⁾	PID FB Loss (Потеря ОС ПИД)	Autotuning (Автонастройка)	PrdngClosed (Предзаряд закр.)	Adj VltgMode (Корр. режим напряж.) ⁽¹⁾	Зарезервирован	FdbkLoss SwO (Потеря ОС, перекл.)	Торможение магнитным потоком	Зарезервирован	HS Fan On (Вентил. радиат. вкл.)	AutBstCntrlDwn (Отсчёт автоогр.)	AutoBst Act (Действие при автоогр.)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																												
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Decel Rate (Скорость замедления) ⁽¹⁾	Accel Rate (Скорость разгона) ⁽¹⁾	PID FB Loss (Потеря ОС ПИД)	Autotuning (Автонастройка)	PrdngClosed (Предзаряд закр.)	Adj VltgMode (Корр. режим напряж.) ⁽¹⁾	Зарезервирован	FdbkLoss SwO (Потеря ОС, перекл.)	Торможение магнитным потоком	Зарезервирован	HS Fan On (Вентил. радиат. вкл.)	AutBstCntrlDwn (Отсчёт автоогр.)	AutoBst Act (Действие при автоогр.)																																																																																																			
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																																																			
Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																																																			
⁽¹⁾ Только приводы серии 753.					0 = условие ложно 1 = условие истинно																																																																																																																														

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																																																																												
Diagnitics (Диагностика)	Состояние	937	Condition Sts 1 Состояние условий 1 Состояние условий, которые могут или не могут привести к реакции (сбою) привода, на основании конфигурации защитных функций. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>OW Timeout (Время ожид. ОМ)⁽¹⁾</td> <td>GndWarning (Сигнализация заземления)</td> <td>ExPrchgrErr (Ош. внеш. предзаряд)</td> <td>PosFdbkLoss (Потеря полож. ОС)</td> <td>AuxFdbkLoss (Потеря вспом. ОС)</td> <td>AltFdbkLoss (Потеря альт. ОС)</td> <td>PrInfdbkLoss (Потеря перв. ОС)</td> <td>Shear Pin 2 (Шпонка 2)</td> <td>Shear Pin 1 (Шпонка 1)</td> <td>Decel Inhib (Запрет замедл.)</td> <td>OutPhaseLoss (Потеря внеш. фазы)</td> <td>InPhaseLoss (Потеря внут. фазы)</td> <td>Load Loss (Нет нагрузки)</td> <td>Motor OL (Перегрузка двиг.)</td> <td>Низкое напряжение</td> <td>Потеря питания</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	OW Timeout (Время ожид. ОМ) ⁽¹⁾	GndWarning (Сигнализация заземления)	ExPrchgrErr (Ош. внеш. предзаряд)	PosFdbkLoss (Потеря полож. ОС)	AuxFdbkLoss (Потеря вспом. ОС)	AltFdbkLoss (Потеря альт. ОС)	PrInfdbkLoss (Потеря перв. ОС)	Shear Pin 2 (Шпонка 2)	Shear Pin 1 (Шпонка 1)	Decel Inhib (Запрет замедл.)	OutPhaseLoss (Потеря внеш. фазы)	InPhaseLoss (Потеря внут. фазы)	Load Loss (Нет нагрузки)	Motor OL (Перегрузка двиг.)	Низкое напряжение	Потеря питания	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0	0	0		
					Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	OW Timeout (Время ожид. ОМ) ⁽¹⁾	GndWarning (Сигнализация заземления)	ExPrchgrErr (Ош. внеш. предзаряд)	PosFdbkLoss (Потеря полож. ОС)	AuxFdbkLoss (Потеря вспом. ОС)	AltFdbkLoss (Потеря альт. ОС)	PrInfdbkLoss (Потеря перв. ОС)	Shear Pin 2 (Шпонка 2)	Shear Pin 1 (Шпонка 1)	Decel Inhib (Запрет замедл.)	OutPhaseLoss (Потеря внеш. фазы)	InPhaseLoss (Потеря внут. фазы)	Load Loss (Нет нагрузки)	Motor OL (Перегрузка двиг.)	Низкое напряжение	Потеря питания																																																																											
				По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																											
				Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0	0	0																																																																											
				(1) Только приводы серии 753						0 = условие ложно 1 = условие истинно																																																																																																								
				940	Drive OL Count Счётчик перегрузок привода Показывает перегрузку силового блока (IT) в %. Когда она достигнет 100%, произойдёт сбой «Перегрузка силового блока».	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 0,00 / 200,00	RO	Действ. число																																																																																																									
				941	IGBT Temp Pct Температура биполярных транзисторов с изолированным затвором (IGBT) в % Показывает температуру «р-п» перехода у IGBT в % от максимальной.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -/+200,00	RO	Действ. число																																																																																																									
				942	IGBT Temp C Температура биполярных транзисторов с изолированным затвором (IGBT) в градусах Показывает температуру «р-п» перехода у IGBT в градусах.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	градусы Цельсия 0,00 -/+200,00	RO	Действ. число																																																																																																									
				943	Drive Temp Pct Температура привода в % Показывает рабочую температуру силовой секции (радиатора) привода в % от максимальной.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -/+200,00	RO	Действ. число																																																																																																									
				944	Drive Temp C Температура привода в градусах Отображает фактическую рабочую температуру силовой части привода.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	градусы Цельсия 0,00 -/+200,00	RO	Действ. число																																																																																																									

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя	Значения	Чтение/Запись	Тип данных																																																																																																			
Diagnostics (Диагностика)	Состояние	945	At Limit Status Состояние ограничений Состояние динамических условий в приводе, которые либо активны, либо к ним применены ограничения. Опции	<table border="1"> <tr> <td>Cur Rate Lmt (Пред. ном. ток)</td> <td>TrqPrvNegLmt (Отр. предел пров. мом.)</td> <td>TrqPrvPosLmt (Полож. предел пров. мом.)</td> <td>Mtr Vltg Lkg (Предел напр. двиг.)</td> <td>BusVltgFVLmt (Предел напр. шины при вект. упр. магн. потоком)</td> <td>Therm RegLmt (Предел терморег.)</td> <td>Cur Rate Lmt (Пред. ток при вект. упр. магн. потоком)</td> <td>Regen PwrLmt (Предел мощн. дин. торм.)</td> <td>Mtrng PwrLmt (Предел мощн. двиг.)</td> <td>Trq Neg Lmt (Отриц. предел мом.)</td> <td>Trq Pos Lmt (Полож. предел мом.)</td> <td>FlxCurNegLmt (Отриц. предел тока магн.пот.)</td> <td>FlxCurPosLmt (Полож. предел тока магн.пот.)</td> <td>TrqCurNegLmt (Отриц. предел тока мом.)</td> <td>TrqCurPosLmt (Полож. предел тока мом.)</td> <td>PsnReg HlSpd (Макс. скор. рег. плж.)</td> <td>PsnReg LoSpd (Мин. скор. рег. плж.)</td> <td>PsnReg HlLmt (Верх. предел рег. плж.)</td> <td>PsnReg LoLmt (Ниж. предел рег. плж.)</td> <td>DB Res Limit (Предел рез. дин. торм.)</td> <td>PWM FreqLmt (Предел частоты ШИМ)</td> <td>Economize</td> <td>Торможение магнитным потоком</td> <td>FreqSNegLmt (Отриц. предел заброса оборотов)</td> <td>FreqSPosLmt (Полож. предел заброса оборотов)</td> <td>Freq Lmt Lo (Ниж. пред. частоты)</td> <td>Freq Lmt Hi (Верх. пред. частоты)</td> <td>Spd Reg Lmt (Предел рег. част. вращ.)</td> <td>OverSpd Lmt (Предел забр. обор.)</td> <td>MaxSpeed Lmt (Предел макс. част. вращ.)</td> <td>Bus Vltg Lmt (Предел напр.шины)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	Cur Rate Lmt (Пред. ном. ток)	TrqPrvNegLmt (Отр. предел пров. мом.)	TrqPrvPosLmt (Полож. предел пров. мом.)	Mtr Vltg Lkg (Предел напр. двиг.)	BusVltgFVLmt (Предел напр. шины при вект. упр. магн. потоком)	Therm RegLmt (Предел терморег.)	Cur Rate Lmt (Пред. ток при вект. упр. магн. потоком)	Regen PwrLmt (Предел мощн. дин. торм.)	Mtrng PwrLmt (Предел мощн. двиг.)	Trq Neg Lmt (Отриц. предел мом.)	Trq Pos Lmt (Полож. предел мом.)	FlxCurNegLmt (Отриц. предел тока магн.пот.)	FlxCurPosLmt (Полож. предел тока магн.пот.)	TrqCurNegLmt (Отриц. предел тока мом.)	TrqCurPosLmt (Полож. предел тока мом.)	PsnReg HlSpd (Макс. скор. рег. плж.)	PsnReg LoSpd (Мин. скор. рег. плж.)	PsnReg HlLmt (Верх. предел рег. плж.)	PsnReg LoLmt (Ниж. предел рег. плж.)	DB Res Limit (Предел рез. дин. торм.)	PWM FreqLmt (Предел частоты ШИМ)	Economize	Торможение магнитным потоком	FreqSNegLmt (Отриц. предел заброса оборотов)	FreqSPosLmt (Полож. предел заброса оборотов)	Freq Lmt Lo (Ниж. пред. частоты)	Freq Lmt Hi (Верх. пред. частоты)	Spd Reg Lmt (Предел рег. част. вращ.)	OverSpd Lmt (Предел забр. обор.)	MaxSpeed Lmt (Предел макс. част. вращ.)	Bus Vltg Lmt (Предел напр.шины)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1			0 = условие ложно 1 = условие истинно	
		Cur Rate Lmt (Пред. ном. ток)	TrqPrvNegLmt (Отр. предел пров. мом.)	TrqPrvPosLmt (Полож. предел пров. мом.)	Mtr Vltg Lkg (Предел напр. двиг.)	BusVltgFVLmt (Предел напр. шины при вект. упр. магн. потоком)	Therm RegLmt (Предел терморег.)	Cur Rate Lmt (Пред. ток при вект. упр. магн. потоком)	Regen PwrLmt (Предел мощн. дин. торм.)	Mtrng PwrLmt (Предел мощн. двиг.)	Trq Neg Lmt (Отриц. предел мом.)	Trq Pos Lmt (Полож. предел мом.)	FlxCurNegLmt (Отриц. предел тока магн.пот.)	FlxCurPosLmt (Полож. предел тока магн.пот.)	TrqCurNegLmt (Отриц. предел тока мом.)	TrqCurPosLmt (Полож. предел тока мом.)	PsnReg HlSpd (Макс. скор. рег. плж.)	PsnReg LoSpd (Мин. скор. рег. плж.)	PsnReg HlLmt (Верх. предел рег. плж.)	PsnReg LoLmt (Ниж. предел рег. плж.)	DB Res Limit (Предел рез. дин. торм.)	PWM FreqLmt (Предел частоты ШИМ)	Economize	Торможение магнитным потоком	FreqSNegLmt (Отриц. предел заброса оборотов)	FreqSPosLmt (Полож. предел заброса оборотов)	Freq Lmt Lo (Ниж. пред. частоты)	Freq Lmt Hi (Верх. пред. частоты)	Spd Reg Lmt (Предел рег. част. вращ.)	OverSpd Lmt (Предел забр. обор.)	MaxSpeed Lmt (Предел макс. част. вращ.)	Bus Vltg Lmt (Предел напр.шины)																																																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																								
Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1																																																																										
			Бит 0 «Current Lmt» – выходная частота корректируется скалярным предельным током Бит 1 «Bus Vltg Lmt» – выходная частота корректируется скалярным напряжением шины Бит 2 «MaxSpeed Lmt» – опорная частота вращения двигателя ограничена максимальной частотой вращения вперёд или назад Бит 3 «OverSpd Lmt» – положительная (+) корректировка опорной частоты вращения двигателя выполняется при максимальной частоте вращения плюс или минус (+/-) предельный заброс оборотов Бит 4 «Spd Reg Lmt» – выходное значение регулятора частоты вращения привода достигло предела Бит 5 «Freq Hi Lmt» – активен верхний предел внутреннего ускорения/замедления при скалярном управлении Бит 6 «Freq Lo Lmt» – активен нижний предел внутреннего ускорения/замедления при скалярном управлении Бит 7 «FreqOSPosLmt» – активен положительный (+) предел заброса оборотов внутреннего ускорения/замедления при скалярном управлении Бит 8 «FreqOSNegLmt» – активен отрицательный (-) предел заброса оборотов внутреннего ускорения/замедления при скалярном управлении Бит 9 «Flux Braking» – активно торможение магнитным потоком Бит 10 «Economize» – активна функция экономичной работы (Economize) Бит 11 «PWM FreqLmt» – частота ШИМ уменьшается терморегулятором Бит 12 «DB Res Limit» – активна термозащита динамического торможения Бит 13 «PsnReg LoLmt» – активен нижний предел интегратора положения Бит 14 «PsnReg HlLmt» – активен верхний предел интегратора положения Бит 15 «PsnReg LoSpd» – показывает, что выходное значение регулятора положения (частота вращения) находится на нижнем пределе. Бит 16 «PsnReg HlSpd» – показывает, что выходное значение регулятора положения (частота вращения) находится на верхнем пределе. Бит 17 «TrqCurPosLmt» – активен положительный предел тока крутящего момента Бит 18 «TrqCurNegLmt» – активен отрицательный предел тока крутящего момента Бит 19 «FlxCurPosLmt» – активен положительный предел тока магнитного потока Бит 20 «FlxCurNegLmt» – активен отрицательный предел тока магнитного потока Бит 21 «Trq Pos Lmt» – активен положительный предел крутящего момента Бит 22 «Trq Neg Lmt» – активен отрицательный предел тока крутящего момента Бит 23 «Mtrng PwrLmt» – активен предел мощности двигателя Бит 24 «Regen PwrLmt» – активен предел мощности динамического торможения Бит 25 «Cur Lmt FV» – активен параметр предельного тока или предельный ток аналогового входа Бит 26 «Therm RegLmt» – активен предел крутящего момента терморегулятора Бит 27 «BusVltgFVLmt» – активен предел крутящего момента регулятора напряжения шины Бит 28 «Mtr Vltg Lkg» – активен предел напряжения двигателя Vds Бит 29 «TrqPrvPosLmt» – активен положительный предел крутящего момента при проверке момента Бит 30 «TrqPrvNegLmt» – активен отрицательный предел крутящего момента при проверке момента Бит 31 «Cur Rate Lmt» – активен предел тока Iqs																																																																																																						
		946	Safety Port Sts Состояние портов для контроля безопасности Показывает расположение портов действительного модуля обратной связи для использования с опцией контроля безопасной частоты вращения Safe Speed Monitoring.	<table border="1"> <tr> <td>Опции</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Порт 8</td> <td>Порт 7</td> <td>Порт 6</td> <td>Порт 5</td> <td>Порт 4</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>	Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 8	Порт 7	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно																																																	
Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Порт 8	Порт 7	Порт 6	Порт 5	Порт 4	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован																																																																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																																									

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя	Значения	Чтение/Запись	Тип данных	
ДИАГНОСТИКА	Текст ошибки/аварийного сигнала	954	Status1 at Fault Отображение состояния 1 при обнаружении ошибки Извлекает и отображает набор битов параметра P935 [Drive Status 1] (Состояние привода 1) на момент обнаружения последней ошибки. Опции	Regen (Дин. торм.) Motor OL (Перегрузка двиг.) Enable On (Актив. вкл.) Bus Freq Reg (Рег. част. шины) Cur Limit (Предел тока) At Limit (На пределе) At Home (В исходном положении) AZero Speed (При нул. част. вращ.) Torque Mode (Режим момента) PositionMode (Режим положения) Speed Mode (Режим частоты вращения) DB Active (Дин. торможение вкл.) DC Braking (Торможение пост. током) Stopping (Останов) Logging (Голочковая подача) Running (Вращение) Зарезервирован SpoRefBit 4 (Оп. част вращ., бит 4) SpoRefBit 3 (Оп. част вращ., бит 3) SpoRefBit 2 (Оп. част вращ., бит 2) SpoRefBit 1 (Оп. част вращ., бит 1) SpoRefBit 0 (Оп. част вращ., бит 1) Manual (Вручную) At Speed (При част. вращ.) Faulted (Сбой) Alarm (Ав. сигнал) Decelerating (Замедление) Accelerating (Ускорение) Actual Dir (Фактм. направл.) Command Dir (Заданное направл.) Active (Активный) Ready (Готовность)	По умолчанию: 0 Бит: 31 30 29 28 27 26 25 24 23 22 21 20 19 18 17 16 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0	0 = условие ложно 1 = условие истинно	
		955	Status2 at Fault Отображение состояния 2 при обнаружении ошибки Извлекает и отображает набор битов параметра P936 [Drive Status 2] (Состояние привода 2) на момент обнаружения последней ошибки. Опции	Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Zerst Rate (Скорость замедления) Accel Rate (Скорость разгона) PID FB Loss (Потеря ОС ПИД) Autotuning (Автонастройка) Prchg Closed (Предзаряд закр.) Зарезервирован Зарезервирован FdbkLoss SwO (Потеря ОС, перекл.) Flux Braking (Торможение) Зарезервирован HS Fan On (Вентил. радиат. вкл.) AutoRstCntDown (Отсчет автоогр.) AutoVSt Act (Действие при автоогр.)	По умолчанию: 0 Бит: 31 30 29 28 27 26 25 24 23 22 21 20 19 18 17 16 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0	0 = условие ложно 1 = условие истинно	
		956	Fault Frequency Частота ошибки Извлекает и отображает значение частоты на выходе привода на момент обнаружения последней ошибки.	Ед. изм.: Гц По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+ 650,00	RO	Действ. число	
		957	Fault Amps Ток при обнаружении ошибки Извлекает и отображает значение тока двигателя на момент обнаружения последней ошибки.	Ед. изм.: А По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / P21 [Rated Amps] x 2	RO	Действ. число	
		958	Fault Bus Volts Fault Bus Volts Извлекает и отображает значение напряжения на шине постоянного тока привода на момент обнаружения последней ошибки.	Ед. изм.: В= По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / P20 [Rated Volts] x 2	RO	Действ. число	
		959	Alarm Status A Состояние аварийного сигнала А Показывает наступление событий, настроенных как аварийные сигналы. Эти события берутся из параметра 937 [Condition Sts 1]. Опции	Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Zerst Rate (Задание - выход за пределы) Gnd Warning (Сигнализ. заземл.) Зарезервирован PosFdbkLoss (Потеря полож. ОС) AuxFdbkLoss (Потеря встom. ОС) AlfFdbkLoss (Потеря альг. ОС) PnFdbkLoss (Потеря перв. ОС) Shear Pin 2 (Шпонка 2) Shear Pin 1 (Шпонка 1) Decel Inhib (Запрет замедл.) OutPhaseLoss (Потеря внеш. фазы) InPhaseLoss (Потеря внут. фазы) Load Loss (Нет нагрузки) Motor OL (Перегрузка двиг.) UnderVoltage (Низкое напряжение) Power Loss (Потеря питания)	По умолчанию: 0 Бит: 31 30 29 28 27 26 25 24 23 22 21 20 19 18 17 16 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0	0 = условие ложно 1 = условие истинно	




Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ДИАГНОСТИКА	Контрольные точки	970	Testpoint Sel 1	По умолчанию: Мин./макс.: 0 -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое	
		974	Testpoint Sel 2				
		978	Testpoint Sel 3				
		982	Testpoint Sel 4 Выбор контрольных точек 1, 2, 3, 4 Выбирает источник для контрольных точек («Fval» и «Lval»). Используется заводом, как правило, для диагностики.				
		971	Testpoint Fval 1	По умолчанию: Мин./макс.: 0,000000 -/+ 220000000,000000	RW	Действ. число	
		975	Testpoint Fval 2				
		979	Testpoint Fval 3				
		983	Testpoint Fval 4 Плавающие значения контрольных точек 1, 2, 3, 4 Отображает данные, выбранные значением Testpoint Sel X, если тип данных – плавающая точка.				
		972	Testpoint Lval 1	По умолчанию: Мин./макс.: 0 -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое	
		976	Testpoint Lval 2				
		980	Testpoint Lval 3				
		984	Testpoint Lval 4 Длинные значения контрольных точек 1, 2, 3, 4 Отображает данные, выбранные значением Testpoint Sel X, если тип данных – длинное целое число.				

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ДИАГНОСТИКА	Обнаружение пиков	1035	755 PkDtct Stpt Real Обнаружение пиков – уставка, действительное число Заданное значение в виде действительного числа. Предназначено для использования в качестве потенциального источника данных для P1038 [PkDtct1PresetSel] (Выбор предуст. обнар. пиков 1) и P1043 [PkDtct2PresetSel] (Выбор предуст. обнар. пиков 2).	По умолчанию: Мин./макс.: 0,000000 -/+ 220000000,000000	RW	Действ. число	
		1036	755 PkDtct Stpt DInt Обнаружение пиков – уставка, целое число Заданное значение в виде целого числа. Предназначено для использования в качестве потенциального источника данных для P1038 [PkDtct1PresetSel] (Выбор предуст. обнар. пиков 1) и P1043 [PkDtct2PresetSel] (Выбор предуст. обнар. пиков 2).				
		1037	755 PkDtct1 In Sel Обнаружение пиков 1 – выбор источника входных сигналов Выбирает источник входных данных для функций обнаружения пиков. Функции можно настроить на выборку и хранение максимального либо минимального значения входного сигнала, выбираемого этим параметром. Важная информация: В качестве источников данных можно выбирать действительные или целые числа, однако целые числа будут преобразовываться в действительные и отображаться на выходе функций обнаружения пиков как действительные числа.				
		1038	755 PkDtct1PresetSel Обнаружение пиков 1 – выбор источника предустановленных сигналов Выбирает источник предустановленных данных для функций обнаружения пиков. Выходное значение каждой функции обнаружения пиков можно принудительно сделать равным значению входного сигнала, выбранному этим параметром с помощью бита 'Peak1 Set' в параметре P1039 [Peak1 Cfg]. То же самое преобразование целого числа в действительное применяется и к входному, и к предустановленному сигналу.				

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																								
ДИАГНОСТИКА	Обнаружение пиков	1039	<p>755 Peak1 Cfg</p> <p>Настройка пика 1 Настраивает работу каждого детектора пиков.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Peak1 Set (Пик 1, уст.)</td> <td>Peak1 Hold (Пик 1, удерж.)</td> <td>Peak1 Peak (Пик 1, пик)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>Бит 0 «Peak1 Peak» – 0 = Захват минимального значения входного сигнала. 1 = Захват максимального значения входного сигнала. Бит 1 «Peak1 Hold» – 0 = Вход монитора. 1 = Игнорировать вход и удерживать выход на текущем значении. Этот бит блокируется битом 2. Бит 2 «Peak1 Set» – 0 = Возобновление нормального захвата входного сигнала (исходя из того, что бит 1 тоже = 0). Предусмотренный сигнал будет использоваться в качестве исходного значения для сравнения с последующими изменениями уровня входного сигнала. 1 = Выходное значение функции обнаружения пиков принудительно делается равным сигналу, выбранному параметром [PkDtctXPresetSel].</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Peak1 Set (Пик 1, уст.)	Peak1 Hold (Пик 1, удерж.)	Peak1 Peak (Пик 1, пик)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Peak1 Set (Пик 1, уст.)	Peak1 Hold (Пик 1, удерж.)	Peak1 Peak (Пик 1, пик)																																										
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																										
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																												
1040	<p>755 Peak 1 Change</p> <p>Изменение пика 1 Состояние детекторов пиков.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Peak1 Change</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>0 = Выходное значение удерживается либо задаётся. 1 = Выходное значение изменено.</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Peak1 Change	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0							
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Peak1 Change																																													
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																												
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																														
1041	<p>755 PeakDetect1 Out</p> <p>Выходное значение функции обнаружения пиков 1 Выходное значение функции обнаружения пиков согласно схеме, выбранной битами конфигурации, всегда отображается в виде действительного числа, независимо от выбранного типа сигнала.</p>	По умолчанию: 0,000000 Мин./макс.: -/+2147483648,000000	RO	Действ. число																																																										
1042	<p>755 PkDtct2 In Sel</p> <p>Обнаружение пиков 2 – выбор источника входных сигналов Выбирает источник входных данных для функций обнаружения пиков. Функции можно настроить на выборку и хранение максимального либо минимального значения входного сигнала, выбираемого этим параметром. Важная информация: В качестве источников данных можно выбирать действительные или целые числа, однако целые числа будут преобразовываться в действительные и отображаться на выходе функций обнаружения пиков как действительные числа.</p>	По умолчанию: 1035 Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																										
1043	<p>755 PkDtct2PresetSel</p> <p>Обнаружение пиков 2 – выбор источника предустановленных сигналов Выбирает источник предустановленных данных для функций обнаружения пиков. Выходное значение каждой функции обнаружения пиков можно принудительно сделать равным значению входного сигнала, выбранному этим параметром с помощью бита 'Peak2 Set' в параметре P1039 [Peak2 Cfg]. То же самое преобразование целого числа в действительное применяется и к входному, и к предустановленному сигналу.</p>	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																										

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																								
ДИАГНОСТИКА	Обнаружение пиков	1044	<p>755 Peak2 Cfg</p> <p>Настройка пика 2 Настраивает работу каждого детектора пиков.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Peak2 Set (Пик 2, уст.)</td> <td>Peak2 Hold (Пик 2, удерж.)</td> <td>Peak2 Peak (Пик 2, пик)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>Бит 0 «Peak2 Peak» – 0 = Захват минимального значения входного сигнала. 1 = Захват максимального значения входного сигнала. Бит 1 «Peak2 Hold» – 0 = Вход монитора. 1 = Игнорировать вход и удерживать выход на текущем значении. Этот бит блокируется битом 2. Бит 2 «Peak2 Set» – 0 = Возобновление нормального захвата входного сигнала (исходя из того, что бит 1 тоже = 0). Предусмотренный сигнал будет использоваться в качестве исходного значения для сравнения с последующими изменениями уровня входного сигнала. 1 = Выходное значение функции обнаружения пиков принудительно делается равным сигналу, выбранному параметром [PkDtctXPresetSel].</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Peak2 Set (Пик 2, уст.)	Peak2 Hold (Пик 2, удерж.)	Peak2 Peak (Пик 2, пик)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Peak2 Set (Пик 2, уст.)	Peak2 Hold (Пик 2, удерж.)	Peak2 Peak (Пик 2, пик)																																										
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																										
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																														
1045	<p>755 Peak 2 Change</p> <p>Изменение пика 2 Состояние детекторов пиков.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Peak2 Change</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>0 = Выходное значение удерживается либо задаётся. 1 = Выходное значение изменено.</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Peak2 Change	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0							
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Peak2 Change																																													
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																												
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																														
1046	<p>755 PeakDetect2 Out</p> <p>Выходное значение функции обнаружения пиков 2 Выходное значение функции обнаружения пиков согласно схеме, выбранной битами конфигурации, всегда отображается в виде действительного числа, независимо от выбранного типа сигнала.</p>	По умолчанию: 0,000000 Мин./макс.: -/+2147483648,000000	RO	Действ. число																																																										

Файл прикладных задач

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																		
Приложения	Process PID	1065	PID Cfg  Настройка ПИД Главная настройка контроллера ПИД. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Percent Ref</td> <td>Anti Windup (Противоскруч.)</td> <td>Stop Mode (Режим останова)</td> <td>Fdbk Sqrt (Квадр. ОС)</td> <td>Zero Clamp (Захват нуля)</td> <td>Ramp Ref (Опорн. сигнал ускор./замедл.)</td> <td>Pfeed Int (Преднагрузка инт.)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Percent Ref	Anti Windup (Противоскруч.)	Stop Mode (Режим останова)	Fdbk Sqrt (Квадр. ОС)	Zero Clamp (Захват нуля)	Ramp Ref (Опорн. сигнал ускор./замедл.)	Pfeed Int (Преднагрузка инт.)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно	
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Percent Ref	Anti Windup (Противоскруч.)	Stop Mode (Режим останова)	Fdbk Sqrt (Квадр. ОС)	Zero Clamp (Захват нуля)	Ramp Ref (Опорн. сигнал ускор./замедл.)	Pfeed Int (Преднагрузка инт.)																																						
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																						
		1066	PID Control Управление ПИД Используется для динамического управления контроллером ПИД. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>PID InvtEgrot (Ош. инв. ПИД)</td> <td>PID Reset (Сброс ПИД)</td> <td>PID Hold (Удержание ПИД)</td> <td>PID Enable (Активация ПИД)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	PID InvtEgrot (Ош. инв. ПИД)	PID Reset (Сброс ПИД)	PID Hold (Удержание ПИД)	PID Enable (Активация ПИД)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	PID InvtEgrot (Ош. инв. ПИД)	PID Reset (Сброс ПИД)	PID Hold (Удержание ПИД)	PID Enable (Активация ПИД)																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																						
		1067	 PID Ref Sel Выбор опорного значения ПИД Определяет источник для опорного значения ПИД. Ноль устанавливает фиксированное опорное значение.	По умолчанию: 1070 Мин./макс.: 1 / 159999	RW	32-битное целое																																																		
		1068	PID Ref AnlgHi Аналоговый опорный сигнал ПИД-регулирования, высокий уровень. При выборе аналогового входа для опорного сигнала ПИД устанавливается высокий уровень масштабирования.	Ед. изм.: % По умолчанию: 100,00 Мин./макс.: -/+100,00	RW	Действ. число																																																		
1069	PID Ref AnlgLo Аналоговый опорный сигнал ПИД-регулирования, низкий уровень. При выборе аналогового входа для опорного сигнала ПИД устанавливается низкий уровень масштабирования.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+100,00	RW	Действ. число																																																				
1070	PID Setpoint Уставка ПИД Определяет внутреннее фиксированное значение для опорного значения ПИД, если параметру P1067 [PID Ref Sel] (Выбор опорного сигнала ПИД) задано значение этого параметра.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+100,00	RW	Действ. число																																																				
1071	PID Ref Mult Множитель опорного значения ПИД Задаёт множитель, применяемый к источнику опорного значения перед использованием опорного значения.	Ед. изм.: % По умолчанию: 100,00 Мин./макс.: -/+100,00	RW	Действ. число																																																				
1072	 PID Fdbk Sel Выбор обратной связи ПИД Определяет источник для обратной связи ПИД. Ноль задаёт фиксированную обратную связь.	По умолчанию: 1077 Мин./макс.: 1 / 159999	RW	32-битное целое																																																				
1073	PID Fdbk AnlgHi Аналоговый сигнал ОС ПИД-регулирования, высокий уровень При выборе аналогового входа для обратной связи ПИД устанавливается высокий уровень масштабирования.	Ед. изм.: % По умолчанию: 100,00 Мин./макс.: -/+100,00	RW	Действ. число																																																				
1074	PID Fdbk AnlgLo Аналоговый сигнал ОС ПИД-регулирования, низкий уровень При выборе аналогового входа для обратной связи ПИД устанавливается низкий уровень масштабирования.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+100,00	RW	Действ. число																																																				



Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	Значение		
Приложения	Process PID	1075	PID FBLoss SpSel Выбор частоты вращения при потере ОС ПИД Если для обратной связи ПИД выбран аналоговый вход, параметру P1079 [PID Output Sel] (Выбор выхода ПИД) задано значение Speed Excl/Speed Trim (Искл. част.вращ./корр. част.вращ.) и обнаружена потеря аналогового сигнала, то частота вращения устанавливается по этому источнику.	По умолчанию: 546 Мин./макс.: 0 / 159999		RW	32-битное целое
		1076	PID FBLoss TqSel Выбор момента при потере ОС ПИД Если для обратной связи ПИД выбран аналоговый вход, параметру P1079 [PID Output Sel] (Выбор выхода ПИД) задано значение Speed Excl/Speed Trim (Искл. част.вращ./корр. част.вращ.) и обнаружена потеря аналогового сигнала, то крутящий момент устанавливается по этому источнику.	По умолчанию: 676 Мин./макс.: 0 / 159999		RW	32-битное целое
		1077	Обр. св. ПИД Обратная связь ПИД Определяет внутреннее фиксированное значение для обратной связи ПИД, если параметру [PID Fdbk Sel] (Выбор ОС ПИД) задано значение этого параметра.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+100,00		RW	Действ. число
		1078	PID Fdbk Mult Коэффициент обратной связи ПИД Задаёт множитель, применяемый к источнику обратной связи перед использованием обратной связи.	Ед. изм.: % По умолчанию: 100,00 Мин./макс.: -/+100,00		RW	Действ. число
		1079	PID Output Sel Выбор выходного значения ПИД Определяет выходное значение ПИД.	По умолчанию: 2 = «Speed Trim» (Корректировка частоты вращения) Опции: 0 = «Not Used» (Не используется) 1 = «Speed Excl» (Исключение частоты вращения) 2 = «Speed Trim» (Корректировка частоты вращения) 3 = «Torque Excl» (Исключение момента) 4 = «Torque Trim» (Корректировка момента) 5 = «Volt Excl» (Исключение напряжения) 6 = «Volt Trim» (Корректировка напряжения)		RW	32-битное целое
		1080	PID Output Mult Множитель выходного значения ПИД Задаёт множитель, применяемый к выходному значению ПИД перед использованием выходного значения ПИД.	Ед. изм.: % По умолчанию: 100,00000 Мин./макс.: -/+100,00000		RW	Действ. число
		1081	PID Upper Limit Верхний предел ПИД Задаёт верхний предел параметра P1093 [PID Output Meter] (Счётчик выхода ПИД).	Ед. изм.: % По умолчанию: 100,00 Мин./макс.: -/+800,00		RW	Действ. число
		1082	PID Lower Limit Нижний предел ПИД Задаёт нижний предел параметра P1093 [PID Output Meter] (Счётчик выхода ПИД).	Ед. изм.: % По умолчанию: -100,00 Мин./макс.: -/+800,00		RW	Действ. число
		1083	PID Deadband Диапазон нечувствительности ПИД Определяет диапазон игнорируемых ошибок. Любая ошибка в этом диапазоне не будет изменять выходного значения ПИД.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 100,00		RW	Действ. число
		1084	PID LP Filter BW Полоса пропускания узкополосного фильтра ПИД. Задаёт уровень фильтрации сигнала ошибок. Нулевое значение отключает этот фильтр.	Ед. изм.: Рад/с По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 100,00		RW	Действ. число
		1085	PID Preload PID Preload Задаёт значение, используемое для преднагрузки интегратора ПИД при активированном ПИД-регулировании (и возможности использования этой функции).	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+100,00		RW	Действ. число
		1086	PID Prop Gain Пропорциональное усиление ПИД Определяет значение коэффициента передачи пропорциональной части ПИ-регулятора. PI Error (Величина рассогласования ПИ-управления) x PI Prop Gain (Коэффициент пропорционального усиления ПИ-регулятора) = PI Output (Выходной сигнал ПИ-регулятора)	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: 0,00 / 100,00		RW	Действ. число




Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																											
				Ед. изм.:	По умолчанию: Мин./макс.:																																																													
Приложения	Process PID (Технологический ПИД-регулятор)	1087	PID Int Time Интегральное время ПИД Время, затрачиваемое интегратором для получения 100% значения параметра P1092 [PI Error Meter] (Измеритель рассогласования ПИ-регулятора). Не используется, если бит «PID Hold» (Удержание ПИД-регулятора) параметра P1066 [PID Control] (Управление ПИД-регулятором) равен «1» (установлен).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 1,00 0,00 / 100,00	RW	Действ. число																																																											
		1088	PID Deriv Time Дифференциальное время ПИД См. формулу ниже: $PI_{Out} = KD (Sec) \times \frac{dPI_{Error} (\%)}{dt (Sec)}$	Ед. изм.:	Секунды 0,00 0,00 / 100,00	RW	Действ. число																																																											
		1089	PID Status Состояние ПИД Отражает состояние ПИ-регулятора. Опции	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>PID In Limit (Внут. предел ПИД)</th> <th>PID Reset (Сброс ПИД)</th> <th>PID Hold (Удержание ПИД)</th> <th>PID Enabled (ПИД активир.)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td></td><td></td> </tr> </tbody> </table>			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	PID In Limit (Внут. предел ПИД)	PID Reset (Сброс ПИД)	PID Hold (Удержание ПИД)	PID Enabled (ПИД активир.)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			0 = условие ложно 1 = условие истинно			
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	PID In Limit (Внут. предел ПИД)	PID Reset (Сброс ПИД)	PID Hold (Удержание ПИД)	PID Enabled (ПИД активир.)																																														
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																														
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																
		1090	PID Ref Meter Счётчик опорного значения ПИД Отражает действующее значение опорного сигнала ПИ-регулятора.	Ед. изм.:	% 0,00 -/ +100,00	RO	Действ. число																																																											
		1091	PID Fdbk Meter Счётчик ОС ПИД Отражает действующее значение сигнала обратной связи ПИ-регулятора.	Ед. изм.:	% 0,00 -/ +100,00	RO	Действ. число																																																											
1092	PID Error Meter Счётчик ошибок ПИД Отражает действующее значение рассогласования ПИ-регулятора.	Ед. изм.:	% 0,00 -/ +200,00	RO	Действ. число																																																													
1093	PID Output Meter Счётчик выхода ПИД Отражает действующее значение выходного сигнала ПИ-регулятора.	Ед. изм.:	% 0,00 -/ +800,00	RO	Действ. число																																																													



Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
Приложения	Torque Prove (Контроль момента для кранов, лебедок)	1100	755 Trq Prove Cfg Настройка проверки момента Активирует/деактивирует функцию проверки момента/торможения. В активированном состоянии сигнал управления торможением поступает с реле цифрового выхода, настроенного на выбор порта 0, бит 4 «Brake Set» (Тормоз включён) параметра P1103 [TorqProve Status] (Состояние проверки момента). Опции	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>BKSlp SpdLmt (Пред. част. вращ. при пробукс.торм.)</th> <th>Fast Stop Bk (Торм. с быстрым остановом)</th> <th>Test Brake (Проверка тормоза)</th> <th>BKSlpStart (Запуск при пробукс.торм.)</th> <th>BKSlpEncls (Вст. пробукс.торм.)</th> <th>FW LoadLimit (Расч. нагрузки на баз. част.вращ.)</th> <th>Preload (Преднагрузка)</th> <th>Micro Psn (Микропозиц.)</th> <th>Encoderless (без энкодера)</th> <th>TR Enable (Разреш. проверку мом.)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 0 «TR Enable» – активирует функции проверки момента. Бит 1 «Encoderless» – активирует работу без энкодера – бит «0» тоже должен быть установлен. Бит 2 «Micro Psn» – значение «1» позволяет цифровому входу Micro Position менять команду частоты вращения во время работы привода. Бит 3 «Preload» – значение «0» использует последнее значение момента для преднагрузки. Значение «1» использует «TorqRef A» (опорный момент A), если задано направление «вперёд», и «TorqRef B» (опорный момент B), если «назад». Бит 4 «FW LoadLimit» – разрешает приводу расчёт нагрузки на базовой частоте вращения. В этом случае привод ограничивает работу с частотой вращения выше базовой в зависимости от нагрузки. Бит 5 «BrkSlpEncls» – значение «1» деактивирует функцию частичной пробуксовки тормоза у привода, если выбран режим без энкодера. Бит 6 «BrkSlpStart» – запускает привод при обнаружении пробуксовки тормоза. Бит 7 «Test Brake» – проверяет тормоз при запуске. При контроле движения на тормоз передаётся крутящий момент. Бит 8 «Fast Stop Bk» – тормоз включается сразу при получении команды быстрого останова Fast Stop (в отличие от включения тормоза после ускорения/замедления). Бит 9 «BKSlp SpdLmt» – при обнаружении пробуксовки тормоза нагрузка снижается на фиксированных оборотах (Предуст. частота вращения 1).</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	BKSlp SpdLmt (Пред. част. вращ. при пробукс.торм.)	Fast Stop Bk (Торм. с быстрым остановом)	Test Brake (Проверка тормоза)	BKSlpStart (Запуск при пробукс.торм.)	BKSlpEncls (Вст. пробукс.торм.)	FW LoadLimit (Расч. нагрузки на баз. част.вращ.)	Preload (Преднагрузка)	Micro Psn (Микропозиц.)	Encoderless (без энкодера)	TR Enable (Разреш. проверку мом.)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	BKSlp SpdLmt (Пред. част. вращ. при пробукс.торм.)	Fast Stop Bk (Торм. с быстрым остановом)	Test Brake (Проверка тормоза)	BKSlpStart (Запуск при пробукс.торм.)	BKSlpEncls (Вст. пробукс.торм.)	FW LoadLimit (Расч. нагрузки на баз. част.вращ.)	Preload (Преднагрузка)	Micro Psn (Микропозиц.)	Encoderless (без энкодера)	TR Enable (Разреш. проверку мом.)																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																							
1101	755 Trq Prove Setup Настройка проверки момента Позволяет управлять отдельными функциями проверки момента через устройства связи. Опции	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>NHdWdVtrvl (Отр. апп. перефег)</th> <th>PHdWdVtrvl (Пол. апп. перефег)</th> <th>End Stop Rev (Упор, реверс)</th> <th>Decel Rev (Замедл., реверс)</th> <th>End Stop Fwd (Упор, вперёд)</th> <th>Decel Fwd (Замедл., вперёд)</th> <th>Float Micro (Плавл. полож./микропозиц.)</th> <th>Fast Stop (Быстрый останов)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	NHdWdVtrvl (Отр. апп. перефег)	PHdWdVtrvl (Пол. апп. перефег)	End Stop Rev (Упор, реверс)	Decel Rev (Замедл., реверс)	End Stop Fwd (Упор, вперёд)	Decel Fwd (Замедл., вперёд)	Float Micro (Плавл. полож./микропозиц.)	Fast Stop (Быстрый останов)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	NHdWdVtrvl (Отр. апп. перефег)	PHdWdVtrvl (Пол. апп. перефег)	End Stop Rev (Упор, реверс)	Decel Rev (Замедл., реверс)	End Stop Fwd (Упор, вперёд)	Decel Fwd (Замедл., вперёд)	Float Micro (Плавл. полож./микропозиц.)	Fast Stop (Быстрый останов)																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
1102	755 DI FloatMicroPsn Цифровой вход для функций плавающего положения/микропозиционирования Выбирает цифровой вход для функций плавающего положения/микропозиционирования.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																					
1103	755 Trq Prove Status Состояние проверки момента Отображает биты состояния для проверки момента. Опции	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Encoderless (без энкодера)</th> <th>RefLoadLmted (Опор.нагр. огранич.)</th> <th>LoadTestActiv (Актив. пров. нагр.)</th> <th>Brake Set (Включение тормоза)</th> <th>BKSlpT Alim (Ак. сигнал пробукс.торм.1)</th> <th>Micro Psn (Микропозиц.)</th> <th>DecelLmtActiv (Актив. предел замедл.)</th> <th>EndLmtActiv (Актив. упор)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Encoderless (без энкодера)	RefLoadLmted (Опор.нагр. огранич.)	LoadTestActiv (Актив. пров. нагр.)	Brake Set (Включение тормоза)	BKSlpT Alim (Ак. сигнал пробукс.торм.1)	Micro Psn (Микропозиц.)	DecelLmtActiv (Актив. предел замедл.)	EndLmtActiv (Актив. упор)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1							
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Encoderless (без энкодера)	RefLoadLmted (Опор.нагр. огранич.)	LoadTestActiv (Актив. пров. нагр.)	Brake Set (Включение тормоза)	BKSlpT Alim (Ак. сигнал пробукс.торм.1)	Micro Psn (Микропозиц.)	DecelLmtActiv (Актив. предел замедл.)	EndLmtActiv (Актив. упор)																																										
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																										
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1																																										
1104	755 Trq Lmt SlewRate Скорость уменьшения предельного момента Задает скорость уменьшения предельного момента до нуля при проверке тормоза.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 10,000 Мин./макс.: 0,500 / 300,000	RW	Действ. число																																																					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Приложения Torque Prove (Контроль момента для кранов, лебедок)		1105	755 Speed Dev Band Диапазон отклонения частоты вращения Величина допустимого отклонения фактической частоты вращения от заданной (посредством устройства с обратной связью). При превышении этого значения в течение времени, заданного параметром P1106, происходит сбой.	Ед. изм.: Гц По об/мин умолчанию: P27 [Motor NP Hertz] x 0,0334 P28 [Motor NP RPM] x 0,0334 Мин./макс.: P27 x 0,0016 / P27 x 0,25 P28 x 0,0016 / P28 x 0,25		RW	Действ. число
		1106	755 SpdBnd Intgrtr Интегратор диапазона частоты вращения Время, в течение которого допускается отклонение фактической частоты вращения от заданной параметром P1105 [Speed Dev Band], и при этом не возникает сбой.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 0,060 Мин./макс.: 0,001 / 0,200		RW	Действ. число
		1107	755 Brk Release Time Время отпущения тормоза Задаёт время от момента получения команды на отпущение тормоза до начала разгона привода. В режиме без энкодера этот параметр задаёт время на отпущение тормоза после запуска привода.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 0,100 Мин./макс.: 0,000 / 10,000		RW	Действ. число
		1108	755 Brk Set Time Время включения тормоза Определяет время с момента получения команды на включение тормоза до начала проверки тормоза.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 0,100 Мин./макс.: 0,000 / 10,000		RW	Действ. число
		1109	755 Brk Alarm Travel Обороты после аварийного сигнала торможения Задаёт допустимое количество оборотов вала двигателя при проверке пробуксовки тормоза. Для проверки пробуксовки тормоза момент привода уменьшается. При возникновении пробуксовки приводу разрешается выполнить это количество оборотов вала двигателя до восстановления управления. Не используется, если бит 1 «Encoderless» (без энкодера) параметра P1100 [Trq Prove Cfg] (Настройка проверки момента) равен «1» (установлен).	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: 0,00 / 1000,00		RW	Действ. число
		1110	755 Brk Slip Count Счётчик пробуксовок тормоза Задаёт количество срабатываний энкодера, определяющих состояние пробуксовки тормоза. Не используется, если бит 1 «Encoderless» (без энкодера) параметра P1100 [Trq Prove Cfg] (Настройка проверки момента) равен «1» (установлен).	По умолчанию: 250,00 Мин./макс.: 0,00 / 65535,00		RW	Действ. число
		1111	755 Float Tolerance Допуск плавающей точки Задаёт частоту вращения, при которой запускается таймер резервного времени. Также задаёт частоту вращения, при которой тормоз будет закрыт при бите 1 «Encoderless» = 1 (включено) параметра P1100 [Trq Prove Cfg].	Ед. изм.: Гц По об/мин умолчанию: P27 [Motor NP Hertz] x 0,0334 P28 [Motor NP RPM] x 0,0334 Мин./макс.: P27 x 0,0016 / P27 x 0,25 P28 x 0,0016 / P28 x 0,25		RW	Действ. число
		1112	755 MicroPsnScalePct  % масштабирования при микропозиционировании Задаёт % опорной частоты вращения, используемый при микропозиционировании, выбранном параметром P1100 [Trq Prove Cfg]. Бит 2 параметра P1100 [Trq Prove Cfg] определяет, требуется ли двигателю остановка, прежде чем эта настройка вступит в силу.	Ед. изм.: % По умолчанию: 10,000 Мин./макс.: 0,100 / 100,000		RW	Действ. число
		1113	755 ZeroSpdFloatTime Резерв времени до достижения нулевой частоты вращения Задаёт время, в течение которого привод находится ниже плавающей точки P1111 [Float Tolerance] до включения тормоза. Не используется, если бит 1 «Encoderless» (без энкодера) параметра P1100 [Trq Prove Cfg] (Настройка проверки момента) равен «1» (установлен).	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 5,000 Мин./макс.: 0,100 / 500,000		RW	Действ. число
		1114	755 Brake Test Torq Крутящий момент при проверке тормоза Задаёт % момента, подаваемого на двигатель до отпущения тормоза при установленном бите 7 «Test Brake» (Проверка тормоза) параметра P1100 [Trq Prove Cfg].	Ед. изм.: % По умолчанию: 50 Мин./макс.: 0 / 150		RW	Действ. число










Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																						
Приложения	Fibers Function (Намотка волокна)	1120	Fiber Control Управление функциями оптоволоконной линии Обеспечивает управление функциями синхронизации и периодического изменения частоты вращения Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Режим периодич. измен. скорости включён</td> <td>Синхр. вкл.</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Режим периодич. измен. скорости включён	Синхр. вкл.	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ				
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Режим периодич. измен. скорости включён	Синхр. вкл.																																										
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																												
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																												
			Бит 0 «Sync Enable» – используется в сочетании с дополнительным цифровым входом для синхронного изменения частоты вращения при затухании разрешающего сигнала. Бит 1 «Traverse Ena» – используется в сочетании с дополнительным цифровым входом для активации /деактивации функции периодического изменения частоты вращения.																																																									
		1121	Fiber Status Состояние оптоволоконной линии Отображает состояние функций синхронизации и периодического изменения частоты вращения. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Период понижения частоты</td> <td>Режим периодич. измен. скорости включён</td> <td>Синхронизация ускорения/замедления</td> <td>Синхронизация удержания</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Период понижения частоты	Режим периодич. измен. скорости включён	Синхронизация ускорения/замедления	Синхронизация удержания	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ		
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Период понижения частоты	Режим периодич. измен. скорости включён	Синхронизация ускорения/замедления	Синхронизация удержания																																											
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																											
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																												
			Бит 0 «Synch Hold» – установлен, когда функция изменения синхронной частоты вращения поддерживает опорную частоту вращения постоянной. Частота вращения начнёт линейно изменяться до заданного значения при затухании разрешающего сигнала синхронизации Sync Enable. Бит 1 «Synch Ramp» – установлен, когда функция изменения синхронной частоты вращения линейно изменяется до заданного значения. Бит 2 «Traverse Op» – установлен, когда функция периодического изменения частоты вращения изменяет частоту вращения, повышая либо понижая её. Бит 3 «Traverse Dec» – установлен, когда функция периодического изменения частоты вращения уменьшает частоту вращения двигателя.																																																									

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию: Мин./макс.:		
Приложения	Fibers Function (Намотка волокна)	1122	Sync Time Время синхронизации Время в секундах для перехода от удерживаемой опорной частоты вращения к текущей после отключения питания на входе синхронизации.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,0 0,0 / 3600,0	RW	Действ. число
		1123	Traverse Inc Период приращения для периодического изменения частоты вращения Задаёт время увеличения частоты вращения для функции периодического изменения частоты вращения.	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число
		1124	Traverse Dec Период уменьшения для периодического изменения частоты вращения Задаёт время уменьшения частоты вращения для функции периодического изменения частоты вращения.	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число
		1125	Max Traverse Максимальное отклонение Задаёт амплитуду модуляции частоты вращения с треугольными волнами для функции периодического изменения частоты вращения. Совокупное изменение частоты вращения будет вдвое больше этого значения, от опорной частоты вращения плюс Max Traverse до опорной частоты вращения минус Max Traverse.	Ед. изм.:	Гц / об/мин	RW	Действ. число
		1126	P Jump Скачок положения Задаёт амплитуду модуляции частоты вращения с прямоугольными волнами для функции периодического изменения частоты вращения. Эта частота вращения поочерёдно прибавляется к опорной частоте вращения или вычитается из неё вместе со значением модуляции частоты вращения с треугольными волнами [Max Traverse].	Ед. изм.:	Гц / об/мин	RW	Действ. число
		1129	 DI Fiber SyncEna Цифровой вход синхронизации частоты вращения Выбирает цифровой вход для синхронного изменения частоты вращения. Используется в сочетании с битом Sync Enable параметра [Fiber Control].	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 159999,15	RW	32- битное целое
		1130	 DI Fiber TravDis Цифровой вход функции периодического изменения частоты вращения Выбирает цифровой вход для функции периодического изменения частоты вращения. Это инвертированный вход, т.е. у активированного входа функция периодического изменения ЧВ выключена. Используется в сочетании с битом Traverse Ena параметра [Fiber Control].	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 159999,15	RW	32- битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
Приложения	Adjustable Voltage (Независимая регулировка напряжения и частоты для недвигательных применений)	1131	 Adj Vltg Config Настройка регулируемого напряжения Выбирает настройку фазы входного напряжения. Опции <table border="1" data-bbox="295 465 933 660"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Установка фаз</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Установка фаз	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = 3-фазный режим 1 = 1-фазный режим		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Установка фаз																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1																																							
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																							
		1133	 Adj Vltg Select Выбор опорного значения регулируемого напряжения Выбирает источник опорного напряжения для привода.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																			
		1134	Adj Vltg Ref Hi Верхнее значение опорного значения регулируемого напряжения Определяет верхнее значение параметра P1133 [Adj Vltg Select] (Выбор регулируемого напряжения), если в качестве источника выбран аналоговый вход.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: +/-100,0 от номинального напряжения двигателя	RW	Действ. число																																																			
		1135	Adj Vltg Ref Lo Нижнее значение опорного значения регулируемого напряжения Определяет нижнее значение параметра P1133 [Adj Vltg Select] (Выбор регулируемого напряжения), если в качестве источника выбран аналоговый вход.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: +/-100,0 от номинального напряжения двигателя	RW	Действ. число																																																			
		1136	 Adj Vltg TrimSel Выбор поправки регулируемого напряжения Выбирает источник поправки напряжения, прибавляемой к опорному напряжению или вычитаемой из него.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																			
		1137	Adj Vltg Trim Hi Верхнее значение поправки регулируемого напряжения Определяет верхнее значение параметра P1136 [Adj Vltg TrimSel] (Выбор поправки регулируемого напряжения), если в качестве источника выбран аналоговый вход.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: +/-100,0 от номинального напряжения двигателя	RW	Действ. число																																																			
		1138	Adj Vltg Trim Lo Нижнее значение поправки регулируемого напряжения Определяет нижнее значение параметра P1136 [Adj Vltg TrimSel] (Выбор поправки регулируемого напряжения), если в качестве источника выбран аналоговый вход.	Ед. изм.: % По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: +/-100,0 от номинального напряжения двигателя	RW	Действ. число																																																			
1139	Adj Vltg Command Команда регулируемого напряжения Отображает опорное значение напряжения, определяемое параметром P1133 [Adj Vltg Select].	Ед. изм.: В~ По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / Номинальное напряжение двигателя	RO	Действ. число																																																					
1140	Adj Vltg AccTime Скорость повышения регулируемого напряжения Задаёт скорость повышения напряжения. Это время, необходимое для линейного повышения напряжения со значения P1152 [Min Adj Voltage] (Мин. рег. напр.) до P36 [Maximum Voltage] (Макс. напр.). К линейному повышению может быть применена S-образная кривая, с помощью параметра P1150 [Adj Volt Scurve].	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: 0,0 / 3600,0	RW	Действ. число																																																					
1141	Adj Vltg DecTime Скорость понижения регулируемого напряжения Задаёт скорость понижения напряжения. Это время, необходимое для линейного понижения напряжения со значения P36 [Maximum Voltage] (Макс. напр.) до P1152 [Min Adj Voltage] (Мин. рег. напр.). К линейному понижению может быть применена S-образная кривая, с помощью параметра P1150 [Adj Volt Scurve]. Важно: Чтобы привод остановился, это значение и P142/143 [Decel Time X] должны линейно снизиться до нуля.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: 0,0 / 3600,0	RW	Действ. число																																																					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных	
				Ед. изм.:	По умолчанию:			
Приложения	Adjustable Voltage (Независимая регулировка напряжения и частоты для недривательных применений)	1142	Adj Vltg Preset1	Ед. изм.:	V~	RW	Действ. число	
		1143	Adj Vltg Preset2	По				
		1144	Adj Vltg Preset3	умолчанию:	0,0			
		1145	Adj Vltg Preset4	Мин./макс.:	0,0/Номинальное напряжение двигателя			
		1146	Adj Vltg Preset5					
		1147	Adj Vltg Preset6					
		1148	Adj Vltg Preset7					
		Предустановленные значения регулируемого напряжения 1...7 Фиксированное заданное напряжение, доступное в качестве значения P1133 [Adj Vltg Select] (Выбор регулируемого напряжения).						
		1149	Adj Vltg RefMult	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число	
		Множитель опорного значения регулируемого напряжения Масштабирует опорное значение напряжения из опорного источника.				По		
				умолчанию:	0,0			
				Мин./макс.:	-/+100,0 от номинального напряжения двигателя			
1150	Adj Vltg Scurve	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число			
S-сглаживание регулируемого напряжения Определяет процент времени ускорения или замедления, который применяется к участку линейного изменения напряжения в качестве S-образной кривой. Указанное время делится пополам и одна половина добавляется в начало линейного участка, а другая – в его конец.				По				
				умолчанию:	0,0			
				Мин./макс.:	0,0 / 100,0			
1151	Adj Vltg TrimPct	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число			
% поправки регулируемого напряжения Масштабирует суммарное поправочное значение напряжения из всех источников. Аналоговые входы 1 и 2 масштабируются отдельно параметрами P1137 [Adj Vltg Trim Hi] и P1138 [Adj Vltg Trim Lo], затем [Adj Vltg TrimPct] задаёт поправочное значение. Знак этого значения будет определять, добавляется ли поправочное значение к опорному или же вычитается из него.				По				
				умолчанию:	0,0			
				Мин./макс.:	-/+100,0 от номинального напряжения двигателя			
1152	Min Adj Voltage	Ед. изм.:	V~	RW	Действ. число			
Минимальное регулируемое напряжение Задаёт нижний предел опорного напряжения, когда параметру P35 [Motor Ctrl Mode] задано значение 9 «Adj Voltage» (Поправка напр.).				По				
				умолчанию:	0,0			
				Мин./макс.:	0,0/Номинальное напряжение двигателя			
1153	Dead Time Comp	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число			
 Компенсация простоя Задаёт компенсацию простоя для уменьшения смещений составляющей постоянного тока в выходном напряжении из инвертора ШИМ в случае с немоторными нагрузками.				По				
				умолчанию:	100,00			
				Мин./макс.:	0,00 / 100,00			
1154	DC Offset Ctrl	Ед. изм.:		RW	32- битное целое			
 Управление смещением постоянного тока Используется для дальнейшего уменьшения смещений составляющей постоянного тока в выходном напряжении из инвертора ШИМ в случае с немоторными нагрузками. При активации этого параметра параметр P1153 [Dead Time Comp] деактивируется.				По				
				умолчанию:	0 = «Disable» (Отключить)			
				Опции:	0 = «Disable» (Отключить) 1 = «Enable» (Включить)			


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных		
				Ед. изм.:	По умолчанию:				
Приложения	Станок-качалка	1165	Rod Speed	Ед. изм.:	об/мин	RO	Действ. число		
		Частота вращения вала Отображает частоту вращения вала насоса в об/мин после редуктора и шкивов.						По	
								умолчанию:	0,00
				Мин./макс.:	0,00 / 10000,00				
1166	Rod Torque	Ед. изм.:	Футов на фунт	RO	Действ. число				
Крутящий момент на валу Отображает момент со стороны нагрузки. Чтобы момент отображался, значение P1174 [Total Gear Ratio] (Общ. перед. число редуктора) должно быть больше нуля.						По			
						умолчанию:	0,00		
				Мин./макс.:	0,00 / 10000,00				
1167	Rod Speed Cmd	Ед. изм.:	об/мин	RO	Действ. число				
Заданная частота вращения вала Отображает заданную частоту вращения вала насоса в об/мин после редуктора и шкивов.						По			
						умолчанию:	0,00		
				Мин./макс.:	0,00 / 10000,00				

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
				По умолчанию:	Опции:																																																					
Приложения	Станок-качалка	1168	TorqAlarm Action  Действие при аварийном значении момента Определяет реакцию привода при аварийном значении момента. Примечание. активен только с насосами РС. См. параметр P1179 [OilWell Pump Cfg] (Конфиг. насоса маслосб.).	По умолчанию: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) Опции: 1 = «Preset Spd1» (Предустановленная скорость 1)		RW	32-битное целое																																																			
		1169	TorqAlarm Config  Настройка сигнализации аварийного момента Активирует функцию сигнализации аварийного момента. Опции																																																							
			<table border="1"> <thead> <tr> <th>По умолчанию</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Уровень момента</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>	По умолчанию	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Уровень момента	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ			
		По умолчанию	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Уровень момента																																								
		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																								
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								
		1170	TorqAlarm Dwell  Длительность аварийного значения момента Задаёт время, в течение которого момент должен превышать значение P1171 [TorqAlarm Level], прежде чем последует реакция, определяемая параметром P1168 [TorqAlarm Action].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,0 0,0 / 60,0	RW	Действ. число																																																			
		1171	TorqAlarm Level  Уровень аварийного значения момента Задаёт уровень, при котором активируется сигнализация аварийного момента.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Футов на фунт 0,0 0,0 / 5000,0	RW	Действ. число																																																			
		1172	TorqAlm Timeout  Время ожидания реакции на аварийный момент Задаёт время, в течение которого может быть активна сигнализация аварийного момента до начала действия по превышении времени ожидания.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,0 0,0 / 600,0	RW	Действ. число																																																			
		1173	TorqAlarm TOActn  Действие по истечении времени ожидания реакции на аварийный момент Задаёт выполняемое приводом действие при превышении времени P1172 [TorqAlm Timeout]. «Ignore» (0) – никаких действий «Alarm» (1) – подача аварийного сигнала «Flt Minor» (2) – в случае активации сигнализируется неосновная ошибка, в противном случае выбег до остановки «FltCoastStop» (3) – выбег до остановки «Flt RampStop» (4) – линейный останов «Flt CL Stop» (5) – останов из-за предельного тока	По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Flt RampStop» (Линейный останов) 5 = «Flt CL Stop» (Останов из-за предельного тока) 6 = «Resume» (Возобновление)	RW	32-битное целое																																																			
1174	Total Gear Ratio Общее передаточное число Отображает вычисленное общее передаточное число: P1184 [Gearbox Sheave] (Шкив редуктора) x P1183 [Gearbox Ratio] (Перед. число редуктора) / P1178 [Motor Sheave] (Шкив двигателя)	По умолчанию: Мин./макс.:	0,0 0,0 / 32000,0	RO	Действ. число																																																					
1175	Max Rod Speed Максимальная частота вращения вала Задаёт максимальную частоту вращения полированного вала у РС-насоса маслосборника.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	об/мин 300,0 200,0 / 600,0	RW	Действ. число																																																					
1176	Max Rod Torque  Максимальный крутящий момент на валу Задаёт максимальный крутящий момент на полированном валу у РС-насоса маслосборника.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Футов на фунт 500,0 0,0 / 3000,0	RW	Действ. число																																																					
1177	Min Rod Speed  Минимальная частота вращения вала Задаёт минимальную частоту вращения полированного вала у РС-насоса маслосборника.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	об/мин 0,0 0,0 / 199,0	RW	Действ. число																																																					
1178	Motor Sheave  Шкив двигателя Задаёт диаметр шкива двигателя.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Дюймы 10,0 0,25 / 25,00	RW	Действ. число																																																					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Чтение/ Запись	Тип данных		
Приложения	Станок-качалка	1179	OilWell Pump Cfg Конфигурация скважинного насоса Позволяет выбрать тип скважинного насоса. «Disable» (0) – деактивирует параметры скважинного насоса. «Pump Jack» (1) – задаёт параметры, исходя из типа насоса «станок-качалка». «PrgrsvCavity» (2) – задаёт параметры, исходя из типа насоса «Progressive Cavity».	По умолчанию: Опции:	0 = «Disable» (Отключить) 0 = «Disable» (Отключить) 1 = «Pump Jack» (Станок-качалка) 2 = «PrgrsvCavity» (Progressive Cavity)	RW	32-битное целое
		1180	PCP Pump Sheave Шкив насоса PCP Диаметр шкива насоса.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Дюймы 20,0 0,25 / 200,00	RW	Действ. число
		1181	Gearbox Limit Предел момента редуктора Задаёт предельный момент редуктора. Это значение используется при определении P670 [Pos Torque Limit] (Полож. предел момента) и P671 [Neg Torque Limit] (Отриц. предел момента).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 100,0 0,0 / 200,0	RW	Действ. число
		1182	Gearbox Rating Номинал редуктора Задаёт номинал редуктора.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Kin# 640,0 16,0 / 2560,0	RW	Действ. число
		1183	Gearbox Ratio Передаточное отношение Передаточное отношение редуктора по заводской табличке.	По умолчанию: Мин./макс.:	1,0 1,0 / 40,0	RW	Действ. число
		1184	Gearbox Sheave Шкив редуктора Задаёт диаметр шкива редуктора.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Дюймы 0,25 0,25 / 100,00	RW	Действ. число




Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
				Чтение/ Запись	Тип данных																																																					
Приложения	Pump Off (Защитное отключение насоса)	1187	Pump Off Config Настройка откачки Выбирает параметры момента, которые будут использоваться для управления откачкой. «Automatic» (0) – автоматический выбор. «Position» (1) – момент при ходе вниз. «Cycle» (2) – момент полного цикла.	По умолчанию: Опции:	0 = «Automatic» (Автоматически) 0 = «Automatic» (Автоматически) 1 = «Position» (Момент при ходе вниз) 2 = «Cycle» (Момент полного цикла)	RW	32-битное целое																																																			
		1188	Pump Off Setup Настройки откачки Выберите опции откачки. Опции <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Cycle PO Pos (Плж. цикла откачки)</td> <td>Pos Min Tq (Полож. мин. мом.)</td> <td>Pos Offset (Смещ. полож.)</td> <td>Pos Filter (Фильтр полож.)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Cycle PO Pos (Плж. цикла откачки)	Pos Min Tq (Полож. мин. мом.)	Pos Offset (Смещ. полож.)	Pos Filter (Фильтр полож.)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	По умолчанию: Опции:	0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ	RW	32-битное целое
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Cycle PO Pos (Плж. цикла откачки)	Pos Min Tq (Полож. мин. мом.)	Pos Offset (Смещ. полож.)	Pos Filter (Фильтр полож.)																																								
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																										
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																										
1189	Pump Off Action Действие при откачке Выбирает действие, выполняемое после обнаружения состояния откачки.	По умолчанию: Опции:	0 = «Change Speed» (Изменение частоты вращения) 0 = «Change Speed» (Изменение частоты вращения) 1 = «Always Stop» (Всегда останавливать) 2 = «Stop After 1» (Останавливать после 1) 3 = «Stop After 2» (Останавливать после 2)	RW	32-битное целое																																																					





Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																										
			Полное название Описание																																																														
Приложения	Pump Off (Защитное отключение насоса)	1190	Pump Off Control Управление откачкой Активирует/деактивирует управление откачкой или выбор источника для уровня момента.	По умолчанию: Опции:	0 = «Disable» (Отключить) 0 = «Disable» (Отключить) 1 = «Baseline Set» (Базис) 2 = «Fixed Setpt» (Фикс. уставка)	RW	32- битное целое																																																										
		1191	Pump Off Status Состояние откачки Отображает состояние управления откачкой. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Pump Stable (Насос стабилен)</td> <td>Pump Off Alarm (Ав. сигнал откачки)</td> <td>Top Of Stroke (Верх. точка такта)</td> <td>Cycle Used (Исполз. цикл)</td> <td>Pump Stopped (Насос остан.)</td> <td>Pump Slowed (Насос замедл.)</td> <td>Pump Off Enbl (Акт. откачка)</td> <td></td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Pump Stable (Насос стабилен)	Pump Off Alarm (Ав. сигнал откачки)	Top Of Stroke (Верх. точка такта)	Cycle Used (Исполз. цикл)	Pump Stopped (Насос остан.)	Pump Slowed (Насос замедл.)	Pump Off Enbl (Акт. откачка)		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0								
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Pump Stable (Насос стабилен)	Pump Off Alarm (Ав. сигнал откачки)	Top Of Stroke (Верх. точка такта)	Cycle Used (Исполз. цикл)	Pump Stopped (Насос остан.)	Pump Slowed (Насос замедл.)	Pump Off Enbl (Акт. откачка)																																															
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ																																														
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																															
		1192	Pump Cycle Store Сохранение цикла откачки Сохраняет форму волны крутящего момента. Значение будет автоматически обнулено.	По умолчанию: Опции:	0 = «Disable» (Отключить) 0 = «Disable» (Отключить) 1 = «Enable» (Включить)	RW	32- битное целое																																																										
		1193	Set Top of Stroke Задать верхнюю точку хода поршня Фиксирует положение в верхней точке хода поршня насоса. Значение будет автоматически обнулено.	По умолчанию: Опции:	0 = «Disable» (Отключить) 0 = «Disable» (Отключить) 1 = «Enable» (Включить)	RW	32- битное целое																																																										
		1194	Torque Setpoint Уставка момента Задает уровень момента для откачки при значении параметра P1190 [Pump Off Control] (Управление откачкой) равно 2 «Fixed Setpt» (Фикс. уставка).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 0,00 / 100,00	RW	Действ. число																																																										
		1195	Pump Off Level Уровень откачки Задает изменение момента в % от базисного или уставки, показывающее, что скважина находится в состоянии откачки.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 5,00 0,00 / 100,00	RW	Действ. число																																																										
		1196	Pump Off Speed Скорость откачки Задает скорость откачки при значении параметра P1190 [Pump Off Control] (Управление откачкой) равно 2 «Fixed Setpt» (Фикс. уставка).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 20,00 0,00 / 100,00	RW	Действ. число																																																										
		1197	Pump Off Time Время откачки Задает время, в течение которого привод будет работать на пониженных оборотах, определяемых параметром P1196 [Pump Off Speed], прежде чем вернуться к заданным оборотам.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 600,00 120,00 / 60000,00	RW	Действ. число																																																										
		1198	Pct Cycle Torque Момент цикла, % Отображает средний момент за полный цикл работы насоса.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -100,00 / 200,00	RO	Действ. число																																																										
		1199	Pct Lift Torque Момент подъёма, % Отображает средний момент при подъёме штока.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -100,00 / 200,00	RO	Действ. число																																																										
1200	Pct Drop Torque Момент опускания, % Отображает средний момент при опускании штока.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0,00 -100,00 / 200,00	RO	Действ. число																																																												
1201	Stroke Pos Count Счётчик положительных тактов Отображает положение насосного цикла. Верхняя точка такта должна быть на уровне «0» и переворачиваться на уровне 10,000.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 15000	RO	Действ. число																																																												

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Pump Off (Защитное отключение насоса)	1202	Stroke Per Min Тактов в минуту Отображает количество тактов в минуту.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 50,00	RO	Действ. число
		1203	Pump Off Count Счётчик откачки Отображает количество возникновений состояния откачки после сброса этого параметра.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 60000,00	RW	Действ. число
		1204	PumpOff SleepCnt Счётчик переходов в ждущий режим Отображает количество переходов в ждущий режим после сброса этого параметра.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 60000,00	RW	Действ. число
		1205	Day Stroke Count Счётчик тактов за сутки Отображает количество тактов за последние 24 часа. Этот счётчик обновляется каждый час.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 65535,00	RO	Действ. число
		1206	 DI PumpOff Disbl Цифровой вход деактивации откачки Выбирает источник для функции деактивации откачки.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,00 0,00 / 159999,15	RW	32- битное целое
		1207	Pump OffSleepLvl Уровень перехода в ждущий режим Предоставляет источник для P351 [SleepWake RefSel] (Выбор оп.знач. для перехода в жд.реж./выхода из жд.реж.). Это обеспечивает управление пуском/остановом привода через функцию откачки.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Вольт 0,00 0,00 / 10,00	RO	32- битное целое

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя		Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																																																																										
			Полное название	Описание																																																																																																													
Приложения	Профилирование	1210	755	Profile Status	Состояние профиля Показывает состояние профиля частоты вращения/управляющей логики индексатора положения. Опции																																																																																																												
					<table border="1"> <thead> <tr> <th>По умолчанию</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Home Not Set (Исч. плж. не определено)</th> <th>Vel Override (Блокировка част. вращ.)</th> <th>Restart Step (Ступень перезапуска)</th> <th>Resume (Возобновить)</th> <th>Stopped (Остановлено)</th> <th>Complete (Завершено)</th> <th>In Position (В положении)</th> <th>Holding (Удержание)</th> <th>Dwell (Задержка)</th> <th>PositionMode (Режим положения)</th> <th>Running (Вращение)</th> <th>Enabled</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Step Bit 4 (Ступень, бит 4)</th> <th>Step Bit 3 (Ступень, бит 3)</th> <th>Step Bit 2 (Ступень, бит 2)</th> <th>Step Bit 1 (Ступень, бит 1)</th> <th>Step Bit 0 (Ступень, бит 0)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Step Bit 0» – биты 0–4 показывают номер ступени в таблице перемещений в двоичном формате. Бит 1 «Номер ступени 1» Бит 2 «Номер ступени 2» Бит 3 «Номер ступени 3» Бит 4 «Номер ступени 4» Бит 8 «Enabled» – показывает, что активирована логика управления профилем. Когда привод запускается с профилировщиком (опция б) в режиме «Частота вращения/момент/положение» (P313 [Actv SpIQPs Mode]), этот бит устанавливается. Бит 9 «Running» – показывает, что логика управления профилем находится в состоянии работы. Бит 10 «PositionMode» – показывает, что логика управления профилем находится в режиме «управление положением». Бит 11 «Dwell» – показывает, что работа логики управления профилем прервана. Бит 12 «Holding» – показывает, что логика управления профилем находится в состоянии удержания. Бит 13 «In Position» – показывает, что достигнуто заданное положение по завершении перемещения. Диапазон P726 [In Pos Psn Band] можно скорректировать так, чтобы он влиял на заданное положение, когда установлен этот бит. Этот бит сбрасывается с началом нового перемещения. Состояние этого бита не имеет значения при использовании смешанных ступеней. Бит 14 «Complete» – показывает, что выполнены все ступени в таблице перемещений и достигнута конечная ступень. Логика управления профилем полностью сформирована. Этот бит сбрасывается с первой активацией профиля. Бит 15 «Stopped» – показывает, что логика управления профилем останавливает привод после активации бита 14 «Complete» и любого дополнительного времени ожидания, заданного для конечной ступени. Этот бит сбрасывается с новым профилем. Бит 16 «Resume» – показывает, что при активации профиля будет возобновлено выполнение существующей ступени. В этом случае сначала будет завершено выполнение предыдущей ступени. Когда этот бит сброшен, профиль начнётся со своей начальной ступени. Бит 17 «Restart Step» – следует за состоянием бита 10 «Restart Step» (ступень перезапуска) параметра P1213 [Profile Command]. Бит 18 «Vel Override» – следует за состоянием бита 9 «Vel Override» (Блокир. част.вращ.) параметра P1213 [Profile Command]. Бит 19 «Home Not Set» – показывает, что исходное положение не определено, и в таблице перемещений содержится тип перемещения «абсолютное положение». Если этот бит установлен, то выполнение профиля не будет разрешено. Этот бит сбросится, когда будет завершено выполнение либо функции возврата в исходное положение, либо функции переопределения положения.</p>	По умолчанию	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Home Not Set (Исч. плж. не определено)	Vel Override (Блокировка част. вращ.)	Restart Step (Ступень перезапуска)	Resume (Возобновить)	Stopped (Остановлено)	Complete (Завершено)	In Position (В положении)	Holding (Удержание)	Dwell (Задержка)	PositionMode (Режим положения)	Running (Вращение)	Enabled	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Step Bit 4 (Ступень, бит 4)	Step Bit 3 (Ступень, бит 3)	Step Bit 2 (Ступень, бит 2)	Step Bit 1 (Ступень, бит 1)	Step Bit 0 (Ступень, бит 0)	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
По умолчанию	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Home Not Set (Исч. плж. не определено)	Vel Override (Блокировка част. вращ.)	Restart Step (Ступень перезапуска)	Resume (Возобновить)	Stopped (Остановлено)	Complete (Завершено)	In Position (В положении)	Holding (Удержание)	Dwell (Задержка)	PositionMode (Режим положения)	Running (Вращение)	Enabled	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Step Bit 4 (Ступень, бит 4)	Step Bit 3 (Ступень, бит 3)	Step Bit 2 (Ступень, бит 2)	Step Bit 1 (Ступень, бит 1)	Step Bit 0 (Ступень, бит 0)																																																																													
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																														
Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																																	
		1212	755	Units Traveled	Количество единиц перемещения Показывает общее количество единиц перемещения. Взаимосвязь между количеством импульсов обратной связи и единицами измерения положения определяется параметром P1215 [Counts Per Unit]. Фактическое положение двигателя преобразуется из количества импульсов в это значение с помощью параметра P1215 [Counts Per Unit].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Количество единиц Только чтение -/+ 2200000000,00	RO	Действ. число																																																																																																								

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя	Значения																Чтение/Запись	Тип данных														
				Полное название Описание																															
Приложения	Профилирование	1213	755 Profile Command Команда профиля Устанавливает биты для настройки профиля частоты вращения/управляющей логики индеклятора положения. Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Prof Run Alm (Ав. сигн. выпол. проф.)	HornNotSetAlm (Ав.сигн. «исх. плж. не задано»)	Restart Step (Ступень перезапуска)	Vel Override (Блокировка част. вращ.)	Hold Step (Ступень удерж.)	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	StrStepSel4	StrStepSel3	StrStepSel2	StrStepSel1	StrStepSel0			
			По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	
			Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
																				0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ															
Бит 0 «StrStepSel0» – биты 0–4 задают исходную ступень в таблице перемещений в двоичном формате. Нулевое значение означает отсутствие движения при активации привода. Бит 1 «StrStepSel1» (Выбор исх. ступени 1) Бит 2 «StrStepSel2» (Выбор исх. ступени 2) Бит 3 «StrStepSel3» (Выбор исх. ступени 3) Бит 4 «StrStepSel4» (Выбор исх. ступени 4) Бит 8 «Hold Step» – когда привод активируется при установленном бите 8, привод запускается и работает с нулевой частотой вращения. Исходный шаг не выполняется до сброса этого бита. Для несмешанных перемещений привод будет поддерживать нулевую частоту вращения и/или текущее положение. Это не приводит к остановке привода. В случае со смешанными перемещениями привод продолжит работать с частотой вращения для данной ступени. Если сбросить бит «Hold Step» (Удерж. ступени), то можно оценить условия, необходимые для завершения этой ступени. Бит 9 «Vel Override» – может использоваться для пересчёта всех скоростей перемещения значением параметра P1216 [ProfVel Override] (Блокир. скор. проф.), Когда этот бит не сброшен, используется коэффициент 1. Бит 10 «Restart Step» – может использоваться для деактивации выполняемого профиля. Этот бит сбрасывает текущую ступень на начальную. Бит 11 «HornNotSetAlm» – задаёт условие подачи аварийного сигнала «Исходное положение не задано». Тип «абсолютное положение» будет работать без исходного положения, если этот бит сброшен. По умолчанию он установлен. Бит 12 «Prof Run Alm» – задаёт условие подачи аварийного сигнала «Профиль выполняется» во время работы привода. По умолчанию он установлен.																																			
		1215	755 Counts Per Unit Сигналов на единицу Задаёт количество сигналов обратной связи по положению на единицу перемещения машины (напр., 1024 импульсов энкодера на дюйм). Этот параметр используется для перевода заданных значений положения из введённых единиц во внутренние единицы – количество импульсов энкодера. Этот параметр также используется для перевода единиц измерения фактического положения двигателя из импульсов энкодера обратно в нужные единицы измерения для отображения в P1212 [Units Traveled].	По умолчанию:	1	RW	32-битное целое																												
			Мин./макс.:	1 / 2200000000																															
		1216	755 ProfVel Override Блокировка скорости профиля Задаёт множитель для всех скоростей перемещения, если установлен бит 9 «Vel Override» (Блокировка скорости) параметра P1213 [Profile Command]. Этому параметру, как правило, задаётся значение меньше 1. Когда бит 9 «Vel Override» (Блокировка скорости) параметра P1213 [Profile Command] сброшен, используется коэффициент 1.	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число																												
			По умолчанию:	100,00																															
				Мин./макс.:	10,00 / 150,00																														

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																																																																			
			Полное название Описание																																																																																																						
Приложения	Профилирование	1217	755 Prof DI Invert  <p>Инвертирование цифрового входа профиля</p> <p>Задаёт полярность цифровых входов. Каждый бит ассоциируется с определённой ступенью таблицы перемещений. Нарастающий импульс цифрового входа используется, когда бит сброшен, а затухающий импульс – когда установлен.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Step 16 (Ступень 16)</td> <td>Step 15 (Ступень 15)</td> <td>Step 14 (Ступень 14)</td> <td>Step 13 (Ступень 13)</td> <td>Step 12 (Ступень 12)</td> <td>Step 11 (Ступень 11)</td> <td>Step 10 (Ступень 10)</td> <td>Step 9 (Ступень 9)</td> <td>Step 8 (Ступень 8)</td> <td>Step 7 (Ступень 7)</td> <td>Step 6 (Ступень 6)</td> <td>Step 5 (Ступень 5)</td> <td>Step 4 (Ступень 4)</td> <td>Step 3 (Ступень 3)</td> <td>Step 2 (Ступень 2)</td> <td>Step 1 (Ступень 1)</td> <td>StrtStepSel4 (Выб. исх. ступ. 4)</td> <td>StrtStepSel3 (Выб. исх. ступ. 3)</td> <td>StrtStepSel2 (Выб. исх. ступ. 2)</td> <td>StrtStepSel1 (Выб. исх. ступ. 1)</td> <td>StrtStepSel0 (Выб. исх. ступ. 0)</td> <td>Vel Override (Блокировка част. вращ.)</td> <td>AbortProfile (Отмена профиля)</td> <td>Abort Step (Отмена ступени)</td> <td>Hold Step (Ступень удерж.)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Hold Step» – задаёт полярность цифрового входа для удержания ступени (параметр P1218 [DI Hold Step]). Бит 1 «Abort Step» – задаёт полярность цифрового входа для отмены ступени (параметр P1219 [DI Abort Step]). Бит 2 «AbortProfile» – задаёт полярность цифрового входа для отмены профиля (параметр P1220 [DI Abort Profile]). Бит 3 «Vel Override» – задаёт полярность цифрового входа для блокировки скорости (параметр P1221 [DI Vel Override]). Бит 4 «StrtStepSel0» – задаёт полярность цифрового входа для начальной ступени 1 (параметр P1222 [DI StrtStep Sel0]). Бит 5 «StrtStepSel1» – задаёт полярность цифрового входа для начальной ступени 2 (параметр P1223 [DI StrtStep Sel1]). Бит 6 «StrtStepSel2» – задаёт полярность цифрового входа для начальной ступени 3 (параметр P1224 [DI StrtStep Sel2]). Бит 7 «StrtStepSel3» – задаёт полярность цифрового входа для начальной ступени 4 (параметр P1225 [DI StrtStep Sel3]). Бит 8 «StrtStepSel4» – задаёт полярность цифрового входа для начальной ступени 5 (параметр P1226 [DI StrtStep Sel4]). Бит 9 «Step 1» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 1 (параметр P1230 [Step 1 Type]). Бит 10 «Step 2» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 2 (параметр P1240 [Step 2 Type]). Бит 11 «Step 3» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 3 (параметр P1250 [Step 3 Type]). Бит 12 «Step 4» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 4 (параметр P1260 [Step 4 Type]). Бит 13 «Step 5» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 5 (параметр P1270 [Step 5 Type]). Бит 14 «Step 6» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 6 (параметр P1280 [Step 6 Type]). Бит 15 «Step 7» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 7 (параметр P1290 [Step 7 Type]). Бит 16 «Step 8» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 8 (параметр P1300 [Step 8 Type]). Бит 17 «Step 9» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 9 (параметр P1310 [Step 9 Type]). Бит 18 «Step 10» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 10 (параметр P1320 [Step 10 Type]). Бит 19 «Step 11» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 11 (параметр P1330 [Step 11 Type]). Бит 20 «Step 12» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 12 (параметр P1340 [Step 12 Type]). Бит 21 «Step 13» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 13 (параметр P1350 [Step 13 Type]). Бит 22 «Step 14» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 14 (параметр P1360 [Step 14 Type]). Бит 23 «Step 15» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 15 (параметр P1370 [Step 15 Type]). Бит 24 «Step 16» – задаёт полярность цифрового входа для ступени перемещения 16 (параметр P1380 [Step 16 Type]).</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Step 16 (Ступень 16)	Step 15 (Ступень 15)	Step 14 (Ступень 14)	Step 13 (Ступень 13)	Step 12 (Ступень 12)	Step 11 (Ступень 11)	Step 10 (Ступень 10)	Step 9 (Ступень 9)	Step 8 (Ступень 8)	Step 7 (Ступень 7)	Step 6 (Ступень 6)	Step 5 (Ступень 5)	Step 4 (Ступень 4)	Step 3 (Ступень 3)	Step 2 (Ступень 2)	Step 1 (Ступень 1)	StrtStepSel4 (Выб. исх. ступ. 4)	StrtStepSel3 (Выб. исх. ступ. 3)	StrtStepSel2 (Выб. исх. ступ. 2)	StrtStepSel1 (Выб. исх. ступ. 1)	StrtStepSel0 (Выб. исх. ступ. 0)	Vel Override (Блокировка част. вращ.)	AbortProfile (Отмена профиля)	Abort Step (Отмена ступени)	Hold Step (Ступень удерж.)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
				Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Step 16 (Ступень 16)	Step 15 (Ступень 15)	Step 14 (Ступень 14)	Step 13 (Ступень 13)	Step 12 (Ступень 12)	Step 11 (Ступень 11)	Step 10 (Ступень 10)	Step 9 (Ступень 9)	Step 8 (Ступень 8)	Step 7 (Ступень 7)	Step 6 (Ступень 6)	Step 5 (Ступень 5)	Step 4 (Ступень 4)	Step 3 (Ступень 3)	Step 2 (Ступень 2)	Step 1 (Ступень 1)	StrtStepSel4 (Выб. исх. ступ. 4)	StrtStepSel3 (Выб. исх. ступ. 3)	StrtStepSel2 (Выб. исх. ступ. 2)	StrtStepSel1 (Выб. исх. ступ. 1)	StrtStepSel0 (Выб. исх. ступ. 0)	Vel Override (Блокировка част. вращ.)	AbortProfile (Отмена профиля)	Abort Step (Отмена ступени)	Hold Step (Ступень удерж.)																																																																						
			По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																						
Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																									
1218	755 DI Hold Step  <p>Цифровой вход для ступени удержания</p> <p>Задаёт цифровой вход для ступени удержания в управляющей логике профиля/индексатора. Назначаемый этим параметром цифровой вход эквивалентен биту 8 «Hold Step» (Ступень удержания) параметра P1213 [Profile Command] (Заданный профиль). Полярность активного состояния определяется битом 0 «Hold Step» (Ступень удержания) параметра P1217 [Prof DI Invert] (Инвертир. ЦВх проф.).</p>	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																																																																					
1219	755 DI Abort Step  <p>Цифровой вход для отмены ступени</p> <p>Задаёт цифровой вход для отмены ступени в управляющей логике профиля/индексатора. Полярность активного состояния определяется битом 1 «Abort Step» (Отмена ступени) параметра P1217 [Prof DI Invert] (Инвертир. ЦВх проф.).</p>	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																																																																					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Профиллирование	1220	 755 DI Abort Profile Цифровой вход для отмены профиля Задаёт цифровой вход для отмены профиля в управляющей логике профиля/индексатора. Полярность активного состояния определяется битом 2 «AbortProfile» (Отмена профиля) параметра P1217 [Prof DI Invert] (Инвертир. ЦВх проф.).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		1221	 755 DI Vel Override Цифровой вход для блокировки скорости Задаёт цифровой вход для блокировки скорости в управляющей логике профиля/индексатора. Назначаемый этим параметром цифровой вход эквивалентен биту 9 «Vel Override» параметра P1213 [Profile Command] (Заданный профиль). Полярность активного состояния определяется битом 3 «Vel Override» (Блокировка скорости) параметра P1217 [Prof DI Invert] (Инвертир. ЦВх проф.).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		1222	755 DI StrtStep Sel0	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		1223	755 DI StrtStep Sel1				
		1224	755 DI StrtStep Sel2				
		1225	755 DI StrtStep Sel3				
		1226	755 DI StrtStep Sel4				
			 Цифровые входы для выбора начальной ступени 0...4 Задаёт цифровые входы для начальной ступени в управляющей логике профиля/индексатора. Назначаемые этими параметрами цифровые входы эквивалентны биту 4 «StrtStepSel4» параметра P1213 [Profile Command] (Заданный профиль). Полярности активного состояния определяются битами выбора начальной ступени с 4 «StrtStepSel0» по 8 «StrtStepSel4» параметра P1217 [Prof DI Invert] (Инвертирование ЦВх проф.).				
		1230	755 Step 1 Type	По умолчанию: 0 = «Speed» (Частота вращения) Опции: 0 = «Speed» (Частота вращения) 1 = «Position Abs» (Абс. положение) 2 = «PositionIncr» (Приращ. положения)		RW	32-битное целое
		1240	755 Step 2 Type				
		1250	755 Step 3 Type				
		1260	755 Step 4 Type				
		1270	755 Step 5 Type				
		1280	755 Step 6 Type				
		1290	755 Step 7 Type				
		1300	755 Step 8 Type				
1310	755 Step 9 Type						
1320	755 Step 10 Type						
1330	755 Step 11 Type						
1340	755 Step 12 Type						
1350	755 Step 13 Type						
1360	755 Step 14 Type						
1370	755 Step 15 Type						
1380	755 Step 16 Type						
	 Типы ступеней 1...16 Задают тип перемещения для конкретной ступени. Возможные варианты: «Speed» (0) = Speed Profile (Профиль частоты вращения) перемещается в режиме частоты вращения. «Position Abs» (1) = Position Absolute (Абсолютное положение) перемещается в режиме положения. «PositionIncr» (2) = Position Incremental (Дифференц. положение) перемещается в режиме приращения положения. Чтобы регулятор положения нормально работал, у привода должен быть установлен биполярный режим направления. Предельные значения тока, момента и динамического торможения должны быть заданы таким образом, чтобы не ограничивать запрограммированное время замедления. Если предельные значения будут достигнуты, то регулятор положения может перейти за заданное положение.						

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных	
Приложения	Профилирование	1231	755 Step 1 Velocity	<p>Скорость ступеней 1...16</p> <p>Задают скорость, с которой будет выполняться ступень. Скорость ступеней применяется ко всем трём типам перемещений – «абсолютное положение», «дифференц. положение» и «профиль частоты вращения». Во всех трёх случаях двигатель может не достичь скорости ступени. Перемещения на короткие расстояния могут начать замедляться до достижения скорости ступени. Если перемещение достаточно длинное, то частота вращения двигателя будет ограничена частотой вращения на данной ступени. Знак скорости ступени определяет направление вращения двигателя.</p> <p>Не может использоваться с большинством смешанных перемещений типов «Абсолютное положение» и «Дифференц. положение».</p>	<p>Ед. изм.: Гц / об/мин</p> <p>По умолчанию: 0,00</p> <p>Мин./макс.: -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8</p>	RW	Действ. число
		1241	755 Step 2 Velocity				
		1251	755 Step 3 Velocity				
		1261	755 Step 4 Velocity				
		1271	755 Step 5 Velocity				
		1281	755 Step 6 Velocity				
		1291	755 Step 7 Velocity				
		1301	755 Step 8 Velocity				
		1311	755 Step 9 Velocity				
		1321	755 Step 10 Velocity				
		1331	755 Step 11 Velocity				
		1341	755 Step 12 Velocity				
		1351	755 Step 13 Velocity				
		1361	755 Step 14 Velocity				
		1371	755 Step 15 Velocity				
		1381	755 Step 16 Velocity				
		1232	755 Step 1 Accel	<p>Ускорение шагов 1...16</p> <p>Задают время ускорения от нуля до номинальных оборотов двигателя в секундах. Двигатель будет ускоряться до скорости шага в соответствии с параметром скорости. Минимальное ускорение определяется системной инерцией.</p> <p>Не может использоваться с большинством смешанных перемещений типов «Абсолютное положение» и «Дифференц. положение».</p>	<p>Ед. изм.: Секунды</p> <p>По умолчанию: 10,00</p> <p>Мин./макс.: 0,00 / 3600,00</p>	RW	Действ. число
		1242	755 Step 2 Accel				
		1252	755 Step 3 Accel				
		1262	755 Step 4 Accel				
		1272	755 Step 5 Accel				
		1282	755 Step 6 Accel				
		1292	755 Step 7 Accel				
		1302	755 Step 8 Accel				
		1312	755 Step 9 Accel				
		1322	755 Step 10 Accel				
		1332	755 Step 11 Accel				
		1342	755 Step 12 Accel				
1352	755 Step 13 Accel						
1362	755 Step 14 Accel						
1372	755 Step 15 Accel						
1382	755 Step 16 Accel						


















Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Профиллирование	1233	755 Step 1 Decel	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 10,00 0,00 / 3600,00	RW	Действ. число
		1243	755 Step 2 Decel				
		1253	755 Step 3 Decel				
		1263	755 Step 4 Decel				
		1273	755 Step 5 Decel				
		1283	755 Step 6 Decel				
		1293	755 Step 7 Decel				
		1303	755 Step 8 Decel				
		1313	755 Step 9 Decel				
		1323	755 Step 10 Decel				
		1333	755 Step 11 Decel				
		1343	755 Step 12 Decel				
		1353	755 Step 13 Decel				
		1363	755 Step 14 Decel				
		1373	755 Step 15 Decel				
		1383	755 Step 16 Decel				
		<p>Замедление, ступени 1...16</p> <p>Задают время замедления от нуля до номинальных оборотов двигателя в секундах. Обороты двигателя будут уменьшаться до нулевых. Минимальное замедление определяется системной инерцией.</p> <p>Не может использоваться с большинством смешанных перемещений типов «Абсолютное положение» и «Дифференц. положение».</p>					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Профилирование	1234	755 Step 1 Value	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое
		1244	755 Step 2 Value			
		1254	755 Step 3 Value			
		1264	755 Step 4 Value			
		1274	755 Step 5 Value			
		1284	755 Step 6 Value			
		1294	755 Step 7 Value			
		1304	755 Step 8 Value			
		1314	755 Step 9 Value			
		1324	755 Step 10 Value			
		1334	755 Step 11 Value			
		1344	755 Step 12 Value			
		1354	755 Step 13 Value			
		1364	755 Step 14 Value			
		1374	755 Step 15 Value			
		1384	755 Step 16 Value			
		<p>Значения ступеней 1...16</p> <p>Эти параметры могут принимать любое из нескольких значений в зависимости от типа перемещения и действия. Возможные значения этих параметров приведены ниже. Все прочие комбинации типов/действий будут игнорироваться.</p> <p>[Type] (Тип) = Position Absolute (Абс. положение) [Action] (Действие) = Posit Blend (Смеш. положение), Wait Dig-in (Циф. вход ожид.) или Step to Next (Ступень к след.) [Value] (Значение) – абсолютное заданное положение</p> <p>[Type] (Тип) = Position Incremental (Дифференц. положение) [Action] (Действие) = Posit Blend (Смеш. положение), Wait Dig-in (Циф. вход ожид.) или Step to Next (Ступень к след.) [Value] (Значение) – дифференциальное заданное положение</p> <p>[Type] (Тип) = Speed Profile (Профиль частоты вращения) [Action] (Действие) = Posit Blend (Смеш. положение) [Value] (Значение) – дифференциальное заданное положение</p> <p>[Type] (Тип) = Speed Profile (Профиль частоты вращения) [Action] (Действие) = Time Blend (Смеш. время), Wait Dig-in (Циф. вход ожид.) или Step to Next (Ступень к след.) [Value] (Значение) – общее время до завершения перемещения. Единица измерения времени равна 0,01 секунды (1000 ед. = 10 секунд). Отрицательные значения = 0 секунд (нет перемещения)</p> <p>[Type] (Тип) = Speed Profile (Профиль частоты вращения) [Action] (Действие) = Parameter Blend (Смеш. параметры) [Value] (Значение) – номер параметра, сравниваемый с уставкой параметра. Для положительных числе будет использоваться проверка «больше чем», а для отрицательных – «меньше чем».</p>				



Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Приложения	Профилирование	1235	755 Step 1 Dwell	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,00 -1,00 / 3600,00	RW	Действ. число
		1245	755 Step 2 Dwell				
		1255	755 Step 3 Dwell				
		1265	755 Step 4 Dwell				
		1275	755 Step 5 Dwell				
		1285	755 Step 6 Dwell				
		1295	755 Step 7 Dwell				
		1305	755 Step 8 Dwell				
		1315	755 Step 9 Dwell				
		1325	755 Step 10 Dwell				
		1335	755 Step 11 Dwell				
		1345	755 Step 12 Dwell				
		1355	755 Step 13 Dwell				
		1365	755 Step 14 Dwell				
		1375	755 Step 15 Dwell				
		1385	755 Step 16 Dwell				
		<p>Задержки ступеней 1...16</p> <p>Задают задержку между перемещениями. Установленный бит 11 «Dwell» параметра P1210 [Profile Status] будет показывать, что активен период задержки ступени с отображением времени задержки. Нулевое значение деактивирует задержку, при отрицательном ожидание длится бесконечно. Не на всех ступенях может использоваться задержка (например, в большинстве смешанных перемещений нельзя использовать задержку). При использовании типа скорости со смешанным перемещением в параметре задержки ступени будет содержаться номер заданного значения, сравниваемого с параметром, выбранным в параметре значения.</p>					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных	
Приложения	Профилирование	1236	755 Step 1 Batch	По умолчанию: 1 Мин./макс.: 0 / 65535	RW	32-битное целое	
		1246	755 Step 2 Batch				
		1256	755 Step 3 Batch				
		1266	755 Step 4 Batch				
		1276	755 Step 5 Batch				
		1286	755 Step 6 Batch				
		1296	755 Step 7 Batch				
		1306	755 Step 8 Batch				
		1316	755 Step 9 Batch				
		1326	755 Step 10 Batch				
		1336	755 Step 11 Batch				
		1346	755 Step 12 Batch				
		1356	755 Step 13 Batch				
		1366	755 Step 14 Batch				
		1376	755 Step 15 Batch				
		1386	755 Step 16 Batch				
		Повторы ступеней 1...16 Задают количество повторов той или иной ступени. Например, при количестве равном двум эта ступень будет повторена два раза, прежде чем запустится следующая ступень. Эти параметры нельзя использовать с перемещениями «Абсолютное положение», поскольку это будет подразумевать неоднократное перемещение к одному и тому же положению. Эти параметры нельзя использовать с большинством смешанных перемещений (за исключением переходов между цифровыми входами, DigIn), так как для большинства смешанных перемещений вместо повтора требуется переход к следующей ступени. При перемещениях типа DigIn этот параметр определяет количество необходимых переходов между цифровыми входами. Нулевой повтор ступени означает повтор бесконечное число раз.					
		1237	755 Step 1 Next	По умолчанию: 2 Мин./макс.: 1 / 16	RW	32-битное целое	
		1247	755 Step 2 Next				
		1257	755 Step 3 Next				
		1267	755 Step 4 Next				
		1277	755 Step 5 Next				
		1287	755 Step 6 Next				
		1297	755 Step 7 Next				
		1307	755 Step 8 Next				
		1317	755 Step 9 Next				
		1327	755 Step 10 Next				
		1337	755 Step 11 Next				
1347	755 Step 12 Next						
1357	755 Step 13 Next						
1367	755 Step 14 Next						
1377	755 Step 15 Next						
1387	755 Step 16 Next						
Следующая ступень 1...16 Номер ступени, выполняемой по завершении текущей ступени. Выполнение текущей ступени будет завершено по завершении любого цикла повторов. Как правило, выполнение ступеней производится по возрастанию, хотя это не обязательно. Эти параметры не применяются к ступеням с Конечным действием, так как эти ступени обычно используются для завершения последовательности ступенчатых перемещений.							

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Профилирование	1238	755 Step 1 Action	По умолчанию: Опции: 1 = «Step to Next» (След. ступень) 0 = «End» (Конец) 1 = «Step to Next» (След. ступень) 2 = «Psn Blend» (Смеш. положение) 3 = «Time Blend» (Смеш. время) 4 = «Param Blend» (Смеш. параметры) 5 = «DigIn Blend» (Смеш. цифр. входы) 6 = «Wait DigIn» (Ожид. цифр.вх.)	RW	32-битное целое
		1248	755 Step 2 Action			
		1258	755 Step 3 Action			
		1268	755 Step 4 Action			
		1278	755 Step 5 Action			
		1288	755 Step 6 Action			
		1298	755 Step 7 Action			
		1308	755 Step 8 Action			
		1318	755 Step 9 Action			
		1328	755 Step 10 Action			
		1338	755 Step 11 Action			
		1348	755 Step 12 Action			
		1358	755 Step 13 Action			
		1368	755 Step 14 Action			
		1378	755 Step 15 Action			
		1388	755 Step 16 Action			
		Действия для ступеней 1...16 Действия, выполняемые в конце ступеней по завершении перемещений. End (0) = Остановка последовательности перемещений. Step to Next (1) = Перемещение к следующей ступени по завершении линейного увеличения/уменьшения частоты вращения в течение данного времени. Могут быть применены время задержки и повторы. Psn Blend (2) = Перемещение к следующей ступени, когда фактическое положение становится больше положения, заданного параметром значения. Time Blend (3) = Перемещение к следующей ступени, когда суммарное время работы становится больше времени, заданного параметром значения. Param Blend (4) = Перемещение к следующей ступени после успешного сравнения двух параметров. Сравниваемые параметры указываются в параметре значения и задержки. DigIn Blend (5) = Перемещение к следующей ступени после применения заданного количества нарастающих (или затухающих) импульсов на цифровом входе. Параметр повтора определяет количество импульсов на цифровом входе. Wait DigIn (6) = Перемещение к следующей ступени после применения заданного количества нарастающих (или затухающих) импульсов на цифровом входе.				


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Профиглирование	1239	 Step 1 Dig In	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 159999,15		RW	32-битное целое
		1249	 Step 2 Dig In				
		1259	 Step 3 Dig In				
		1269	 Step 4 Dig In				
		1279	 Step 5 Dig In				
		1289	 Step 6 Dig In				
		1299	 Step 7 Dig In				
		1309	 Step 8 Dig In				
		1319	 Step 9 Dig In				
		1329	 Step 10 Dig In				
		1339	 Step 11 Dig In				
		1349	 Step 12 Dig In				
		1359	 Step 13 Dig In				
		1369	 Step 14 Dig In				
		1379	 Step 15 Dig In				
		1389	 Step 16 Dig In				
							


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
Приложения	Samming (Кулачковая система Установления положения)	1390	<p>755 PCAM Control</p> <p>Кулачковая система установления положения Устанавливает биты для управления логикой кулачкового позиционирования (CAM).</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Cndtnl Hold (Условное удержание)</th> <th>Unidirection (Однонаправл.)</th> <th>Refef Psn In (Вход опор. плж.)</th> <th>Offset En (Актив. смещ.)</th> <th>Alt Slope (Альт. наклон)</th> <th>Aux Cam En (Актив. вспом. CAM)</th> <th>ReverseY Out (Вых. реверс. Y)</th> <th>ReverseX In (Вх. реверс. X)</th> <th>Start (Пуск)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 0 «Start» – запуск CAM Бит 1 «ReverseX In» – инвертирование полярности входа по оси X (P1392 [PCAM Psn Select]) Бит 2 «ReverseY Out» – инвертирование полярности выхода по оси Y в начале следующего цикла (P1473 [PCAM Psn Out]) Бит 3 «Aux Cam En» – переключение на вспомогательный профиль CAM в начале следующего цикла Бит 4 «Alt Slope» – использование альтернативного расчёта наклона Бит 5 «Offset En» – активация функции битового смещения входа (P1394 [PCAM Psn Ofst]) Бит 6 «Refef Psn In» – разрешение рекалибровки входа по оси X (P1392 PCAM Psn Select) Бит 7 «Unidirection» – однонаправленный режим Бит 8 «Cndtnl Hold» – фиксирование интегратора регулятора положения при изменении опорного положения. Этот бит рекомендуется устанавливать для перемещения «точка-точка».</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Cndtnl Hold (Условное удержание)	Unidirection (Однонаправл.)	Refef Psn In (Вход опор. плж.)	Offset En (Актив. смещ.)	Alt Slope (Альт. наклон)	Aux Cam En (Актив. вспом. CAM)	ReverseY Out (Вых. реверс. Y)	ReverseX In (Вх. реверс. X)	Start (Пуск)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Cndtnl Hold (Условное удержание)	Unidirection (Однонаправл.)	Refef Psn In (Вход опор. плж.)	Offset En (Актив. смещ.)	Alt Slope (Альт. наклон)	Aux Cam En (Актив. вспом. CAM)	ReverseY Out (Вых. реверс. Y)	ReverseX In (Вх. реверс. X)	Start (Пуск)																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																							
		1391	<p>755 PCAM Mode</p> <p>Режим кулачкового позиционирования Этот параметр задаёт режим работы. «Off» (0) – отключение функции кулачкового позиционирования «Single Step» (1) – при нарастающем импульсе сигнала «Пуск» (P1390 [PCAM Control]) профиль CAM начинается в точке «Ф» и выполняется до тех пор, пока ось X не достигнет конечной точки, определяемой параметрами (P1405 [PCAM Main EndPnt] (Осн. конеч. точка) и P1439 [PCAM Aux EndPnt] (Вспом. конеч. точка). Если затем ось X вернётся в диапазон CAM, то ничего не произойдёт; выполнение профиля уже завершено и он не перезапустится до повторной активации контрольного бита Start (Пуск) у параметра (P1390 [PCAM Control]). «Continuous» (2) – при нарастающем импульсе сигнала «Пуск» (P1390 [PCAM Control]) профиль CAM начинается в точке «Ф» и выполняется до конечной точки (P1405 [PCAM Main EndPnt] и P1439 [PCAM Aux EndPnt]), и затем повторяется до бесконечности или до тех пор, пока не будет сброшен бит управления Start у параметра (P1390 [PCAM Control]). «Persistent» (3) – при нарастающем импульсе сигнала «Пуск» (P1390 [PCAM Control]) профиль CAM начинается в точке «Ф» и выполняется до конечной точки (P1405 [PCAM Main EndPnt] и P1439 [PCAM Aux EndPnt]), и остаётся активным до тех пор, пока не будет сброшен бит управления Start у параметра (P1390 [PCAM Control]).</p>	По умолчанию: 0 = «Off» (Выкл.) Опции: 0 = «Off» (Выкл.) 1 = «Single Step» (Одна ступень) 2 = «Continuous» (Непрерывно) 3 = «Persistent» (Постоянно)	RW	32-битное целое																																																			
1392	<p>755 PCAM Psn Select</p> <p>Кулачковое позиционирование, выбор положения Выбирает исходные источник опорного положения для оси X.</p>	По умолчанию: 1393 Опции: 1 / 159999	RW	32-битное целое																																																					
1393	<p>755 PCAM Psn Stpt</p> <p>Кулачковое позиционирование, заданное положение Этот параметр выдаёт опорное положение для оси X, когда он выбирается параметром (P1392 [PCAM Psn Select]) (Выбор опор. полож.).</p>	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое																																																					
1394	<p>755 PCAM Psn Ofst</p> <p>Кулачковое позиционирование, смещение положения Этот параметр выдаёт значение смещения для положения по оси X, если установлен бит разрешения смещения (параметр P1390 [PCAM Control]). Значение смещения вызывает смещение фаз или изменение положения в оси X и мгновенное изменение скорости кулачкового позиционирования.</p>	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое																																																					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения Camming (Кулачковая система установления положения)		1395	755 PCAM PsnOfst Eps Кулачковое позиционирование, смещение положения, импульсов в секунду Этот параметр выдаёт количество импульсов в секунду для функции виртуального энкодера. Это значение задаёт предел изменения положения по оси X при изменении входа смещения положения.	По умолчанию: 2000 Мин./макс.: 0 / 2147483647		RW	32-битное целое
		1396	755 PCAM Span X Кулачковое позиционирование, диапазон X Этот параметр определяет количество целых единиц, эквивалентных диапазону оси X.	По умолчанию: 8192 Мин./макс.: 0 / 2147483647		RW	32-битное целое
		1397	755 PCAM Scale X Кулачковое позиционирование, масштаб X Этот параметр умножает длину X (P1396 [PCAM Span X]), в результате размер оси X увеличивается, если значение этого параметра больше 1.	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: 0,01 / 214748000,00		RW	Действ. число
		1398	755 PCAM Span Y Кулачковое позиционирование, диапазон Y Этот параметр определяет количество импульсов, эквивалентных диапазону оси Y. Это количество целых единиц, представляющее собой максимальный диапазон профиля по вертикали.	По умолчанию: 8192 Мин./макс.: 0 / 2147483647		RW	32-битное целое
		1399	 755 PCAM ScaleY Sel Кулачковое позиционирование, выбор масштаба Y Этот параметр выбирает источник для масштаба по оси Y.	По умолчанию: 1400 Опции: 1 / 159999		RW	32-битное целое
		1400	755 PCAM ScaleYSetPt Кулачковое позиционирование, уставка масштаба Y Этот параметр определяет масштаб по оси Y, если этот параметр выбран параметром P1399 [PCAM ScaleY Sel] (Выбор масштаба Y). Коэффициент масштабирования оси Y умножается на диапазон оси Y, так чтобы размер оси Y увеличился при коэффициенте большем 1.	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: 0,00 / 214748000,00		RW	Действ. число
		1401	 755 PCAM VelScaleSel Кулачковое позиционирование, выбор масштаба частоты вращения Этот параметр выбирает источник для масштаба частоты вращения.	По умолчанию: 1402 Опции: 1 / 159999		RW	32-битное целое
		1402	755 PCAM VelScaleSP Кулачковое позиционирование, уставка масштаба частоты вращения Этот параметр определяет масштаб частоты вращения, если этот параметр выбран параметром P1401 [PCAM VelScaleSel] (Выбор масштаба частоты вращения). Коэффициент масштабирования частоты вращения умножается на выходное значение частоты вращения (P1472 [PCAM Vel Out]), в результате выходное значение частоты вращения (P1472) уменьшается, если коэффициент меньше 1.	Ед. изм.: MPE По умолчанию: 0,000099 Мин./макс.: 0,000000 / 8,000000		RW	Действ. число
		1403	755 PCAM Slope Begin Кулачковое позиционирование, начало наклона Этот параметр определяет начало наклона в нулевой точке системы кулачкового позиционирования (CAM). Этот параметр используется только в случае, если сегментом является кривая кубического типа.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+214748000,00		RW	Действ. число
		1404	755 PCAM Slope End Кулачковое позиционирование, конец наклона Этот параметр определяет конец наклона в нулевой точке CAM. Используется только в случае, если сегментом является кривая кубического типа и в основном, и во вспомогательном профилях CAM.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+214748000,00		RW	Действ. число
1405	755 PCAM Main EndPnt Кулачковое позиционирование, главная конечная точка Этот параметр определяет номер последней точки CAM, используемой в основном профиле CAM.	По умолчанию: 0 Опции: 1 / 15		RW	32-битное целое		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																																																																								
Приложения	Camming (Кулачковая система установления положения)	1406	755 PCAM Main Types Кулачковое позиционирование, основные типы Каждый бит задаёт тип кривой для каждого сегмента в основном профиле CAM. Если бит сброшен, то в точке сегмента в основном профиле CAM кривая будет линейной. Если бит установлен, то в точке сегмента в основном профиле CAM кривая будет кубической. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>SubicCurve15 (Кубич. кривая 15)</td> <td>SubicCurve14 (Кубич. кривая 14)</td> <td>SubicCurve13 (Кубич. кривая 13)</td> <td>SubicCurve12 (Кубич. кривая 12)</td> <td>SubicCurve11 (Кубич. кривая 11)</td> <td>SubicCurve10 (Кубич. кривая 10)</td> <td>SubicCurve9 (Кубич. кривая 9)</td> <td>SubicCurve8 (Кубич. кривая 8)</td> <td>SubicCurve7 (Кубич. кривая 7)</td> <td>SubicCurve6 (Кубич. кривая 6)</td> <td>SubicCurve5 (Кубич. кривая 5)</td> <td>SubicCurve4 (Кубич. кривая 4)</td> <td>SubicCurve3 (Кубич. кривая 3)</td> <td>SubicCurve2 (Кубич. кривая 2)</td> <td>SubicCurve1 (Кубич. кривая 1)</td> <td>SubicCurve0 (Кубич. кривая 0)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	SubicCurve15 (Кубич. кривая 15)	SubicCurve14 (Кубич. кривая 14)	SubicCurve13 (Кубич. кривая 13)	SubicCurve12 (Кубич. кривая 12)	SubicCurve11 (Кубич. кривая 11)	SubicCurve10 (Кубич. кривая 10)	SubicCurve9 (Кубич. кривая 9)	SubicCurve8 (Кубич. кривая 8)	SubicCurve7 (Кубич. кривая 7)	SubicCurve6 (Кубич. кривая 6)	SubicCurve5 (Кубич. кривая 5)	SubicCurve4 (Кубич. кривая 4)	SubicCurve3 (Кубич. кривая 3)	SubicCurve2 (Кубич. кривая 2)	SubicCurve1 (Кубич. кривая 1)	SubicCurve0 (Кубич. кривая 0)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	SubicCurve15 (Кубич. кривая 15)	SubicCurve14 (Кубич. кривая 14)	SubicCurve13 (Кубич. кривая 13)	SubicCurve12 (Кубич. кривая 12)	SubicCurve11 (Кубич. кривая 11)	SubicCurve10 (Кубич. кривая 10)	SubicCurve9 (Кубич. кривая 9)	SubicCurve8 (Кубич. кривая 8)	SubicCurve7 (Кубич. кривая 7)	SubicCurve6 (Кубич. кривая 6)	SubicCurve5 (Кубич. кривая 5)	SubicCurve4 (Кубич. кривая 4)	SubicCurve3 (Кубич. кривая 3)	SubicCurve2 (Кубич. кривая 2)	SubicCurve1 (Кубич. кривая 1)	SubicCurve0 (Кубич. кривая 0)																																																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																												
Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																														
0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ																																																																																																														
		1407	755 PCAM Main Pt X 0	По умолчанию: 0,00	RW	Действ. число																																																																																																								
		1409	755 PCAM Main Pt X 1	Мин./макс.: -/+220000000,00																																																																																																										
		1411	755 PCAM Main Pt X 2																																																																																																											
		1413	755 PCAM Main Pt X 3																																																																																																											
		1415	755 PCAM Main Pt X 4																																																																																																											
		1417	755 PCAM Main Pt X 5																																																																																																											
		1419	755 PCAM Main Pt X 6																																																																																																											
		1421	755 PCAM Main Pt X 7																																																																																																											
		1423	755 PCAM Main Pt X 8																																																																																																											
		1425	755 PCAM Main Pt X 9																																																																																																											
		1427	755 PCAM Main PtX 10																																																																																																											
		1429	755 PCAM Main PtX 11																																																																																																											
		1431	755 PCAM Main PtX 12																																																																																																											
		1433	755 PCAM Main PtX 13																																																																																																											
		1435	755 PCAM Main PtX 14																																																																																																											
		1437	755 PCAM Main PtX 15																																																																																																											
		Кулачковое позиционирование, основная точка по X 0...15 Определяет координату по X для точки CAM в основном профиле CAM.																																																																																																												
		1408	755 PCAM Main Pt Y 0	По умолчанию: 0,00	RW	Действ. число																																																																																																								
		1410	755 PCAM Main Pt Y 1	Мин./макс.: -/+220000000,00																																																																																																										
		1412	755 PCAM Main Pt Y 2																																																																																																											
		1414	755 PCAM Main Pt Y 3																																																																																																											
		1416	755 PCAM Main Pt Y 4																																																																																																											
		1418	755 PCAM Main Pt Y 5																																																																																																											
		1420	755 PCAM Main Pt Y 6																																																																																																											
		1422	755 PCAM Main Pt Y 7																																																																																																											
		1424	755 PCAM Main Pt Y 8																																																																																																											
		1426	755 PCAM Main Pt Y 9																																																																																																											
		1428	755 PCAM Main PtY 10																																																																																																											
		1430	755 PCAM Main PtY 11																																																																																																											
		1432	755 PCAM Main PtY 12																																																																																																											
		1434	755 PCAM Main PtY 13																																																																																																											
		1436	755 PCAM Main PtY 14																																																																																																											
		1438	755 PCAM Main PtY 15																																																																																																											
		Кулачковое позиционирование, основная точка по Y 0...15 Определяет координату по Y для точки CAM в основном профиле CAM.																																																																																																												


Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																																																																																																		
Приложения	Camming (Кулачковая система установления положения)	1439	755 PCAM Aux EndPnt Кулачковое позиционирование, вспомогательная конечная точка Этот параметр определяет номер последней точки CAM, используемой во вспомогательном профиле CAM.	По умолчанию: 0 Опции: 1 / 15		RW	32-битное целое																																																																																																																																		
		1440	755 PCAM Aux Types Кулачковое позиционирование, вспомогательные типы Каждый бит задаёт тип кривой для каждого сегмента во вспомогательном профиле CAM. Если бит сброшен, то в точке сегмента во вспомогательном профиле CAM кривая будет линейной. Если бит установлен, то в точке сегмента во вспомогательном профиле CAM кривая будет кубической. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>CubicCurve15 (Кубич. кривая 15)</td> <td>CubicCurve14 (Кубич. кривая 14)</td> <td>CubicCurve13 (Кубич. кривая 13)</td> <td>CubicCurve12 (Кубич. кривая 12)</td> <td>CubicCurve11 (Кубич. кривая 11)</td> <td>CubicCurve10 (Кубич. кривая 10)</td> <td>CubicCurve9 (Кубич. кривая 9)</td> <td>CubicCurve8 (Кубич. кривая 8)</td> <td>CubicCurve7 (Кубич. кривая 7)</td> <td>CubicCurve6 (Кубич. кривая 6)</td> <td>CubicCurve5 (Кубич. кривая 5)</td> <td>CubicCurve4 (Кубич. кривая 4)</td> <td>CubicCurve3 (Кубич. кривая 3)</td> <td>CubicCurve2 (Кубич. кривая 2)</td> <td>CubicCurve1 (Кубич. кривая 1)</td> <td>Зарезервирован</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	CubicCurve15 (Кубич. кривая 15)	CubicCurve14 (Кубич. кривая 14)	CubicCurve13 (Кубич. кривая 13)	CubicCurve12 (Кубич. кривая 12)	CubicCurve11 (Кубич. кривая 11)	CubicCurve10 (Кубич. кривая 10)	CubicCurve9 (Кубич. кривая 9)	CubicCurve8 (Кубич. кривая 8)	CubicCurve7 (Кубич. кривая 7)	CubicCurve6 (Кубич. кривая 6)	CubicCurve5 (Кубич. кривая 5)	CubicCurve4 (Кубич. кривая 4)	CubicCurve3 (Кубич. кривая 3)	CubicCurve2 (Кубич. кривая 2)	CubicCurve1 (Кубич. кривая 1)	Зарезервирован	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	CubicCurve15 (Кубич. кривая 15)	CubicCurve14 (Кубич. кривая 14)	CubicCurve13 (Кубич. кривая 13)	CubicCurve12 (Кубич. кривая 12)	CubicCurve11 (Кубич. кривая 11)	CubicCurve10 (Кубич. кривая 10)	CubicCurve9 (Кубич. кривая 9)	CubicCurve8 (Кубич. кривая 8)	CubicCurve7 (Кубич. кривая 7)	CubicCurve6 (Кубич. кривая 6)	CubicCurve5 (Кубич. кривая 5)	CubicCurve4 (Кубич. кривая 4)	CubicCurve3 (Кубич. кривая 3)	CubicCurve2 (Кубич. кривая 2)	CubicCurve1 (Кубич. кривая 1)	Зарезервирован																																																																																																						
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																																																						
		Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																																																							
		0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ																																																																																																																																							
		1441	755 PCAM Aux Pt X 1																																																																																																																																						
		1443	755 PCAM Aux Pt X 2																																																																																																																																						
		1445	755 PCAM Aux Pt X 3																																																																																																																																						
		1447	755 PCAM Aux Pt X 4																																																																																																																																						
1449	755 PCAM Aux Pt X 5																																																																																																																																								
1451	755 PCAM Aux Pt X 6																																																																																																																																								
1453	755 PCAM Aux Pt X 7																																																																																																																																								
1455	755 PCAM Aux Pt X 8																																																																																																																																								
1457	755 PCAM Aux Pt X 9																																																																																																																																								
1459	755 PCAM Aux PtX 10																																																																																																																																								
1461	755 PCAM Aux PtX 11																																																																																																																																								
1463	755 PCAM Aux PtX 12																																																																																																																																								
1465	755 PCAM Aux PtX 13																																																																																																																																								
1467	755 PCAM Aux PtX 14																																																																																																																																								
1469	755 PCAM Aux PtX 15																																																																																																																																								
Кулачковое позиционирование, вспомогательная точка по X 1...15 Определяет координату по X для точки CAM во вспомогательном профиле CAM.																																																																																																																																									
1442	755 PCAM Aux Pt Y 1																																																																																																																																								
1444	755 PCAM Aux Pt Y 2																																																																																																																																								
1446	755 PCAM Aux Pt Y 3																																																																																																																																								
1448	755 PCAM Aux Pt Y 4																																																																																																																																								
1450	755 PCAM Aux Pt Y 5																																																																																																																																								
1452	755 PCAM Aux Pt Y 6																																																																																																																																								
1454	755 PCAM Aux Pt Y 7																																																																																																																																								
1456	755 PCAM Aux Pt Y 8																																																																																																																																								
1458	755 PCAM Aux Pt Y 9																																																																																																																																								
1460	755 PCAM Aux PtY 10																																																																																																																																								
1462	755 PCAM Aux PtY 11																																																																																																																																								
1464	755 PCAM Aux PtY 12																																																																																																																																								
1466	755 PCAM Aux PtY 13																																																																																																																																								
1468	755 PCAM Aux PtY 14																																																																																																																																								
1470	755 PCAM Aux PtY 15																																																																																																																																								
Кулачковое позиционирование, вспомогательная точка по Y 1...15 Определяет координату по Y для точки CAM во вспомогательном профиле CAM.																																																																																																																																									







Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																																																																	
Приложения	Samming (Кулачковая система установления положения)	1471	755 PCAM Status Кулачковое позиционирование, состояние Показывает состояние логики управления CAM. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Cndtl Hold (Условное удержание)</td> <td>Unidirection (Однонаправл.)</td> <td>RerefPsn In (Вход опор. плж.)</td> <td>Offset En (Актив. смещ.)</td> <td>Alt Slope (Альт. наклон)</td> <td>Aux Cam En (Актив. встпом. CAM)</td> <td>ReverseY Out (Вых. реверс. Y)</td> <td>ReverseX In (Вх. реверс. X)</td> <td>Start (Пуск)</td> <td>In Cam (Вх. CAM)</td> <td>Persist Mode (Постоянный режим)</td> <td>Contins Mode (Непрерывный режим)</td> <td>Single Mode (Режим одной ступени)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Cndtl Hold (Условное удержание)	Unidirection (Однонаправл.)	RerefPsn In (Вход опор. плж.)	Offset En (Актив. смещ.)	Alt Slope (Альт. наклон)	Aux Cam En (Актив. встпом. CAM)	ReverseY Out (Вых. реверс. Y)	ReverseX In (Вх. реверс. X)	Start (Пуск)	In Cam (Вх. CAM)	Persist Mode (Постоянный режим)	Contins Mode (Непрерывный режим)	Single Mode (Режим одной ступени)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Cndtl Hold (Условное удержание)	Unidirection (Однонаправл.)	RerefPsn In (Вход опор. плж.)	Offset En (Актив. смещ.)	Alt Slope (Альт. наклон)	Aux Cam En (Актив. встпом. CAM)	ReverseY Out (Вых. реверс. Y)	ReverseX In (Вх. реверс. X)	Start (Пуск)	In Cam (Вх. CAM)	Persist Mode (Постоянный режим)	Contins Mode (Непрерывный режим)	Single Mode (Режим одной ступени)																																																																						
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																						
		Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																					
0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ																																																																																																							
<p>Бит 0 «Single Mode» – CAM работает в режиме одной ступени. Бит 1 «Contins Mode» – CAM работает в непрерывном режиме. Бит 2 «Persist Mode» – CAM работает в постоянном режиме. Бит 3 «In Cam» – ось X находится в диапазоне заданного профиля. Бит 4 «Start» – CAM запущена. Бит 5 «ReverseX In» – реверсируется вход оси X. Бит 6 «ReverseY Out» – реверсируется вход оси Y. Бит 7 «Aux Cam En» – используется вспомогательный профиль CAM. Бит 8 «Alt Slope» – используется альтернированный наклон. Бит 9 «Offset En» – активировано смещение оси X. Бит 10 «Reref Pos In» – рекалибруется вход положения по X. Бит 11 «Unidirection» – CAM работает в однонаправленном режиме. Бит 12 «Cndtnl Hold» – используется условное удержание интегратора.</p>																																																																																																							
		1472	755 PCAM Vel Out Кулачковое позиционирование, выход частоты вращения Выходное значение частоты вращения в относительных единицах. Значение привязано к регулятору частоты вращения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.: Гц об/мин 0,00 0,00 / P27 [Motor NP Hertz] x 8 0,00 / P28 [Motor NP RPM] x 8	RO	Действ. число																																																																																																	
		1473	755 PCAM Psn Out Кулачковое позиционирование, выходное значение положения Выходное значение положения. Значение привязано к регулятору положения.	По умолчанию: Мин./макс.: 0,00 -/+220000000,00	RO	32- битное целое																																																																																																	
		1474	 755 DI PCAM Start Цифровой вход для запуска кулачкового позиционирования (CAM) Выбирает цифровой вход для запуска процедуры CAM.	По умолчанию: Мин./макс.: 0,00 0,00 / 159999,15	RW	32- битное целое																																																																																																	



Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																															
Приложения	Позиционирование роликков	1500	Roll Psn Config Настройка индикатора положения качения Конфигурация для функции индикатора положения качения. Опции <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Ретеренс (Рекалибровка)</td> <td>Пресет (Предуст.)</td> <td>Включить</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Ретеренс (Рекалибровка)	Пресет (Предуст.)	Включить	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0					0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Ретеренс (Рекалибровка)	Пресет (Предуст.)	Включить																																															
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																															
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																			
		1501	Roll Psn Status Состояние индикатора положения Состояние функции индикатора положения качения. Опции <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Ретеренс (Рекалибровка)</td> <td>Включить</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Ретеренс (Рекалибровка)	Включить	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0					0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ			
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Ретеренс (Рекалибровка)	Включить																																																
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																															
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																					
1502	RP Psn Fdbk Stpt Уставка обратной связи индикатора положения качения Определяет уставку обратной связи положения в виде суммарных импульсов энкодера.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое																																																																	
1503	RP Psn Fdbk Sel  Выбор обратной связи индикатора положения качения Определяет источник для обратной связи по положению. Эта функция генерирует значение P1511 [RP Position Out] (Выход полож. кач.) на основании выбранного источника обратной связи по положению.	По умолчанию: 1502 Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																																	
1504	Roll Psn Preset Предустановленное значение индикатора положения качения Определяет предустановленное значение положения. При нарастающем импульсе бита 1 «Preset» (Предуст.) у P1500 [Roll Psn Config] (Настр. плж. кач.) это значение параметра загружается в P1511 [RP Psn Out] (Вых. плж. кач.). Примечание: Значение P1511 [RP Psn Out] ограничивается значением P1509 [RP Unwind] (Разворач. плж. кач.).	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое																																																																	
1505	Roll Psn Offset Смещение индикатора положения качения Задаёт смещение опорного положения, суммируемое после EPR и используемое для корректировки фазы обратной связи по положению.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое																																																																	
1506	RP EPR Input Вход индикатора положения качения, импульсов на оборот Задаёт количество импульсов на оборот для физического устройства ввода, такого как энкодер двигателя.	По умолчанию: 4096 Мин./макс.: 1 / 67108864	RW	32-битное целое																																																																	

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Позиционирование роликов	1507	RP Rvls Input Вход индикатора положения качения, количество оборотов Задаёт обороты входного энкодера. Этот параметр должен координироваться с оборотами выходного энкодера P1508 [RP Rvls Output] для преобразования передаточного числа между входными и выходными (виртуальными) оборотами. Передаточное число входных/выходных оборотов можно всегда преобразовать в целое число и их всегда нужно приводить к наименьшему общему делителю.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: -/+1000000		RW	32-битное целое
		1508	RP Rvls Output Выход индикатора положения качения, количество оборотов Задаёт обороты выходного энкодера. Этот параметр должен координироваться с оборотами входного энкодера P1507 [RP Rvls Input] для преобразования передаточного числа между входными и выходными (виртуальными) оборотами. Передаточное число входных/выходных оборотов можно всегда преобразовать в целое число и их всегда нужно приводить к наименьшему общему делителю.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: 1 / 4294967295		RW	32-битное целое
		1509	RP Unwind Количество импульсов индикатора положения качения Задаёт количество импульсов на один оборот качения. Значение P1511 [RP Psn Output] (Выход плж. ПК) переворачивается на этом количестве минус 1.	По умолчанию: 4194304 Мин./макс.: 1024 / 536870912		RW	32-битное целое
		1510	RP Unit Scale Множитель индикатора положения качения Определяет множитель для P1512 [RP Unit Out] (Выход ед. ПК), являющегося выходом с плавающей точкой параметра P1511 [RP Psn Output] (Выход плж. ПК).	По умолчанию: 1,00000 Мин./макс.: -/+220000000,00000		RW	Действ. число
		1511	RP Psn Output Выход индикатора положения качения, положение Выходное значение положения качения, диапазон которого ограничивается параметром P1509 [RP Unwind] (Имп. на 1 об. ПК).	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 4294967295		RO	32-битное целое
		1512	RP Unit Out Удельное выходное значение индикатора положения качения Выходное значение с плавающей точкой, получающееся путём умножения P1511 [RP Psn Output] (Выход плж. ПК) на P1510 [RP Unit Scale] (Масштаб ед. ПК).	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+220000000,00		RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																														
Приложения	Усиление момента	1515	PsnTrqBst Ctrl Управление усилением момента с ориентацией по положению Конфигурация для функции усиления момента с ориентацией по положению. Опции																																																		
		<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Boost Enable (Активация усиления)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 0 «Boost Enable» – активирует функцию усиления момента с ориентацией по положению.</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Boost Enable (Активация усиления)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Boost Enable (Активация усиления)																																						
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																						
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
Приложения	Усиление момента	1516	PsnTrqBst Sts Состояние усиления момента с ориентацией по положению Состояние функции усиления момента с ориентацией по положению. Опции <table border="1" style="font-size: small;"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>In Position (В положении)</td> <td>Enabled</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	In Position (В положении)	Enabled	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	In Position (В положении)	Enabled																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																							
		1517	 PsnTrqBst RefSel Выбор опорного значения усиления момента с ориентацией по положению Выбирает исходные данные для опорного значения положения.	По умолчанию: 1511 Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																			
		1518	PsnTrqBstPsnOfst Смещение положения при усилении момента с ориентацией по положению Задаёт смещение положения, суммируемое с опорным положением и используемое для корректировки его фазы.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -2147483648 / 2147483647	RW	32-битное целое																																																			
		1519	PsnTrqBst UNWCnt Счётчик раскрутки усиления момента с ориентацией по положению Задаёт количество импульсов на один оборот качения. Выбранное опорное положение переворачивается при этом количестве минус 1.	По умолчанию: 4194304 Мин./макс.: 1024 / 2147483647	RW	32-битное целое																																																			
		1520	PsnTrqBst Ps X1	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 2147483647	RW	32-битное целое																																																			
		1521	PsnTrqBst Ps X2																																																						
		1522	PsnTrqBst Ps X3																																																						
1523	PsnTrqBst Ps X4																																																								
1524	PsnTrqBst Ps X5 Усиление момента с ориентацией по положению, положения X1...X5 Профиль момента/положения формируется на основе количеств конечных положений для X1, X2, X3, X4 и X5, и соответствующих значений момента в относительных единицах для Y2, Y3 и Y4. Значения момента, соответствующие точкам X1 и X5 равны нулю.																																																								
1525	PsnTrqBst Trq Y2	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+2,00	RW	Действ. число																																																					
1526	PsnTrqBst Trq Y3																																																								
1527	PsnTrqBst Trq Y4 Усиление момента с ориентацией по положению, момент Y2...Y4 Профиль положения от X1 до X5 должен идти по возрастанию. Профиль момента от Y2 до Y4 произвольный, без ограничений.																																																								
1528	PsnTrqBst TrqOut Выход усиления момента с ориентацией по положению Выходное значение усиления момента с ориентацией по положению, представляющее собой момент, взятый из профиля в заданном положении.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+2,00	RO	Действ. число																																																					

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																										
Приложения	Ориентация вала (OB)	1580	S0 Config Настройка ориентации вала Настраивает опции для функции ориентации вала. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>ShortestPath (Кратчайший путь)</td> <td>Recap Hm Psn (Возвр. иск. плж.)</td> <td>Home DI Inv (Изменение полярности цифрового входа)</td> <td>Home DI (ЦВ исходного положения)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td colspan="2"></td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	ShortestPath (Кратчайший путь)	Recap Hm Psn (Возвр. иск. плж.)	Home DI Inv (Изменение полярности цифрового входа)	Home DI (ЦВ исходного положения)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	ShortestPath (Кратчайший путь)	Recap Hm Psn (Возвр. иск. плж.)	Home DI Inv (Изменение полярности цифрового входа)	Home DI (ЦВ исходного положения)																																												
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																												
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																														
		<p>Бит 0 «Home DI» – выбирает тип сигнала возврата в исходное положение (Импульс маркера или Переключатель цифровых выходов). Бит 1 «Home DI Inv» – нарастающий/затухающий импульс входного сигнала возврата исходное положение. Бит 2 «Recap Hm Psn» – возврат исходного положения. Бит 3 «ShortestPath» – разрешение реверсирования направления для минимизации пройденного расстояния.</p>																																																														
		1581	S0 Status Состояние ориентации вала Состояние ориентации вала. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Orient Cplt (Выбр. плж ориент.)</td> <td>Режим</td> <td>At S0 Speed (На оборотах OB)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td colspan="1"></td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Orient Cplt (Выбр. плж ориент.)	Режим	At S0 Speed (На оборотах OB)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ					
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Orient Cplt (Выбр. плж ориент.)	Режим	At S0 Speed (На оборотах OB)																																													
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																													
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																
<p>Бит 0 «At S0 Speed» – привод работает на оборотах ориентации вала. Бит 1 «Mode» – привод работает в режиме ориентации вала. Бит 2 «Orient Cplt» – в выбранном положении ориентации вала.</p>																																																																
1582	S0 Setpoint Уставка ориентации вала Задаёт нужное положение ориентации вала в определяемых пользователем единицах.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0,00 / 536870912,00	RW	Действ. число																																																												
1583	S0 Offset  Смещение ориентации вала Задаёт смещение – количество импульсов энкодера для исходного положения. Это значение загружается автоматически во время выполнения возврата в исходное положение (как правило, после включения).	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -/+536870912	RW	Действ. число																																																												
1584	S0 EPR Input  Входное значение импульсов на оборот, ориентация вала Показывает количество импульсов на оборот энкодера.	По умолчанию: 4096 Мин./макс.: 1 / 67108864	RW	Действ. число																																																												
1585	S0 Rvls Input  Входное значение оборотов, ориентация вала Задаёт количество оборотов входной шестерни относительно оборотов выходной шестерни.	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: -/+1000000,00	RW	Действ. число																																																												
1586	S0 Rvls Output  Выходное значение оборотов, ориентация вала Задаёт количество оборотов выходной шестерни относительно оборотов входной шестерни.	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: 1,00 / 2000000,00	RW	Действ. число																																																												
1587	S0 Cnts per Rvls  Количество импульсов на оборот, ориентация вала Задаёт количество импульсов на один оборот выходной шестерни.	По умолчанию: 4096 Мин./макс.: 1024 / 536870912	RW	Действ. число																																																												
1588	S0 Unit Scale  Перевод единиц измерения ориентации вала Переводит значение P1589 [S0 Position Out] (Выход положения OB) в определяемые пользователем единицы измерения.	По умолчанию: 1,00000 Мин./макс.: -/+220000000,00000	RW	Действ. число																																																												

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Ориентация вала (OV)	1589	S0 Position Out Выходное положение, ориентация вала Отображает текущее положение выходной шестерни в импульсах энкодера.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 4294967295		RO	Действ. число
		1590	S0 Unit Out Выходное значение в заданных единицах, ориентация вала Отображает текущее положение выходной шестерни в единицах, определяемых пользователем.	По умолчанию: 0,00 Мин./макс.: -/+220000000,00		RO	Действ. число
		1591	S0 Accel Time Время ускорения ориентации вала Задаёт темп ускорения при позиционировании.	Ед. изм.: По умолчанию: 10,00 Мин./макс.: 0,00 / 3600,00	Секунды	RW	Действ. число
		1592	S0 Decel Time Время замедления ориентации вала Задаёт темп замедления при позиционировании.	Ед. изм.: По умолчанию: 10,00 Мин./макс.: 0,00 / 3600,00	Секунды	RW	Действ. число
		1593	 S0 Fwd Vel Lmt Предел частоты вращения вперёд, ориентация вала Задаёт частоту вращения вперёд при позиционировании.	Ед. изм.: Гц / об/мин По умолчанию: 30,00 Мин./макс.: 0,00 / 40000,00		RW	Действ. число
		1594	 S0 Rev Vel Lmt Предел частоты вращения назад, ориентация вала Задаёт частоту вращения назад при позиционировании.	Ед. изм.: Гц / об/мин По умолчанию: -30,00 Мин./макс.: -40000,00 / 0,00		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Компенсация Id	1600	Id Comp Enbl Активация компенсации Id Активация/деактивация расчёта компенсации Id. Эта опция активна только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0 = «Disable» (Отключить) Опции: 0 = «Disable» (Отключить) 1 = «Enable» (Включить)		RW	Действ. число
		1601	Id Comp Mtrng 1 Компенсация Id для двигателя 1 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при Iq = P1602 [IdCompMtrng 1 Iq] (в о.е.) для работы двигателя. Компенсация Id = [Id Comp Mtrng 1] * IqCmd (в о.е.) для IqCmd = 0 до P1602 [IdCompMtrng 1 Iq]. 1 относительная единица (о.е.) масштабируется в номинальный ток привода. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: -/+1,0000		RW	Действ. число
		1602	IdCompMtrng 1 Iq Компенсация Id для двигателя 1 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1601 [Id Comp Mtrng 1] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число
		1603	Id Comp Mtrng 2 Компенсация Id для двигателя 2 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при Iq = P1604 [IdCompMtrng 2 Iq] (в о.е.) для работы двигателя. Компенсация Id = P1601 [Id Comp Mtrng 1] + (Id Comp Mtrng 2 - Id Comp Mtrng 1) * (IqCmd - IdCompMtrng 1 Iq) * 1/(IdCompMtrng 2 Iq - IdCompMtrng 1 Iq) при IqCmd = в диапазоне от IdCompMtrng 1 Iq до IdCompMtrng 2 Iq. 1 относительная единица (о.е.) масштабируется в номинальный ток привода. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: -/+1,0000		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Компенсация Id	1604	IdCompMtrng 2 Iq Компенсация Id для двигателя 2 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1602 [Id Comp Mtrng 2] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число
		1605	Id Comp Mtrng 3 Компенсация Id для двигателя 3 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при Iq = P1606 [IdCompMtrng 3 Iq] (в о.е.) для работы двигателя. Компенсация Id = Id Comp Mtrng 2 + (Id Comp Mtrng 3 – Id Comp Mtrng 2) * (IqCmd – IdCompMtrng 2 Iq) * 1/(IdCompMtrng 3 Iq – IdCompMtrng 2 Iq) при IqCmd = в диапазоне от IdCompMtrng 2 Iq до IdCompMtrng 3 Iq. 1 относительная единица (о.е.) масштабируется в номинальный ток привода. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: –/+1,0000		RW	Действ. число
		1606	IdCompMtrng 3 Iq Компенсация Id для двигателя 3 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1605 [Id Comp Mtrng 3] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число
		1607	Id Comp Mtrng 4 Компенсация Id для двигателя 4 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при Iq = P1608 [IdCompMtrng 4 Iq] (в о.е.) для работы двигателя. Компенсация Id = Id Comp Mtrng 3 + (Id Comp Mtrng 4 – Id Comp Mtrng 3) * (IqCmd – IdCompMtrng 3 Iq) * 1/(IdCompMtrng 4 Iq – IdCompMtrng 3 Iq) при IqCmd = в диапазоне от IdCompMtrng 3 Iq до IdCompMtrng 4 Iq. 1 относительная единица (о.е.) масштабируется в номинальный ток привода. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: –/+1,0000		RW	Действ. число
		1608	IdCompMtrng 4 Iq Компенсация Id для двигателя 4 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1607 [Id Comp Mtrng 4] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число
		1609	Id Comp Mtrng 5 Компенсация Id для двигателя 5 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при Iq = P1610 [IdCompMtrng 5 Iq] (в о.е.) для работы двигателя. Компенсация Id = Id Comp Mtrng 4 + (Id Comp Mtrng 5 – Id Comp Mtrng 4) * (IqCmd – IdCompMtrng 4 Iq) * 1/(IdCompMtrng 5 Iq – IdCompMtrng 4 Iq) при IqCmd = в диапазоне от IdCompMtrng 4 Iq до IdCompMtrng 5 Iq. 1 относительная единица (о.е.) масштабируется в номинальный ток привода. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: –/+1,0000		RW	Действ. число
		1610	IdCompMtrng 5 Iq Компенсация Id для двигателя 5 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1609 [Id Comp Mtrng 5] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Компенсация Id	1611	Id Comp Mtrng 6 Компенсация Id для двигателя 6 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при $I_q = P1612 [IdCompMtrng 6 Iq]$ (в о.е.) для работы двигателя. Компенсация $I_d = Id Comp Mtrng 5 + (Id Comp Mtrng 6 - Id Comp Mtrng 5) * (I_qCmd - IdCompMtrng 5 Iq) * 1 / (IdCompMtrng 6 Iq - IdCompMtrng 5 Iq)$ при $I_qCmd =$ в диапазоне от $IdCompMtrng 5 Iq$ до $IdCompMtrng 6 Iq$. 1 относительная единица (о.е.) масштабируется в номинальный ток привода. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: -/+1,0000		RW	Действ. число
		1612	IdCompMtrng 6 Iq Компенсация Id для двигателя 6 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1611 [Id Comp Mtrng 6] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число
		1613	Id Comp Regen 1 Компенсация Id, динамическое торможение 1 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при $P1614 I_q = IdCompRegen 1 I_q$ (в о.е.) для динамического торможения. Компенсация $I_d = Id Comp Regen 1 * I_qCmd$ (в о.е.) для $I_qCmd =$ от 0 до $Id Comp Regen 1 I_q$. 1 относительная единица (о.е.) масштабируется в номинальный ток привода. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: -/+1,0000		RW	Действ. число
		1614	IdCompRegen 1 Iq Компенсация Id, динамическое торможение 1 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1613 [Id Comp Regen 1] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число
		1615	Id Comp Regen 2 Компенсация Id, динамическое торможение 2 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при $P1616 [I_q = IdCompRegen 2 I_q]$ (в о.е.) для динамического торможения. Компенсация $I_d = Id Comp Regen 1 + (Id Comp Regen 2 - Id Comp Regen 1) * (I_qCmd - IdCompRegen 1 I_q) * 1 / (IdCompRegen 2 I_q - IdCompRegen 1 I_q)$ при $I_qCmd =$ в диапазоне от $IdCompRegen 1 I_q$ до $IdCompRegen 2 I_q$. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: -/+1,0000		RW	Действ. число
		1616	IdCompRegen 2 Iq Компенсация Id, динамическое торможение 2 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1615 [Id Comp Regen 2] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число
		1617	Id Comp Regen 3 Компенсация Id, динамическое торможение 3 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при $P1618 [I_q = IdCompRegen 3 I_q]$ (в о.е.) для динамического торможения. Компенсация $I_d = Id Comp Regen 2 + (Id Comp Regen 3 - Id Comp Regen 2) * (I_qCmd - IdCompRegen 2 I_q) * 1 / (IdCompRegen 3 I_q - IdCompRegen 2 I_q)$ при $I_qCmd =$ в диапазоне от $IdCompRegen 2 I_q$ до $IdCompRegen 3 I_q$. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: -/+1,0000		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Приложения	Компенсация Id	1618	IdCompRegen 3 Iq Компенсация Id, динамическое торможение 3 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1617 [Id Comp Regen 3] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число
		1619	Id Comp Regen 4 Компенсация Id, динамическое торможение 4 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при P1620 [Iq = IdCompRegen 4 Iq] (в о.е.) для динамического торможения. Компенсация Id = Id Comp Regen 3 + (Id Comp Regen 4 – Id Comp Regen 3) * (IqCmd – IdCompRegen 3 Iq) * 1/(IdCompRegen 4 Iq – IdCompRegen 3 Iq) при IqCmd = в диапазоне от IdCompRegen 3 Iq до IdCompRegen 4 Iq. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: –/+1,0000		RW	Действ. число
		1620	IdCompRegen 4 Iq Компенсация Id, динамическое торможение 4 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором указывается значение P1619 [Id Comp Regen 4] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число
		1621	Id Comp Regen 5 Компенсация Id, динамическое торможение 5 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при P1622 [Iq = IdCompRegen 5 Iq] (в о.е.) для динамического торможения. Компенсация Id = Id Comp Regen 4 + (Id Comp Regen 5 – Id Comp Regen 4) * (IqCmd – IdCompRegen 4 Iq) * 1/(IdCompRegen 5 Iq – IdCompRegen 4 Iq) при IqCmd = в диапазоне от IdCompRegen 4 Iq до IdCompRegen 5 Iq. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: –/+1,0000		RW	Действ. число
		1622	IdCompRegen 5 Iq Компенсация Id, динамическое торможение 5 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1621 [Id Comp Regen 5] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число
		1623	Id Comp Regen 6 Компенсация Id, динамическое торможение 6 Задаёт значение компенсации Id (в о.е.) при P1624 [Iq = IdCompRegen 6 Iq] (в о.е.) для динамического торможения. Компенсация Id = Id Comp Regen 5 + (Id Comp Regen 6 – Id Comp Regen 5) * (IqCmd – IdCompRegen 5 Iq) * 1/(IdCompRegen 6 Iq – IdCompRegen 5 Iq) при IqCmd = в диапазоне от IdCompRegen 5 Iq до IdCompRegen 6 Iq. Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,0000 Мин./макс.: –/+1,0000		RW	Действ. число
		1624	IdCompRegen 6 Iq Компенсация Id, динамическое торможение 6 Iq Задаёт значение Iq (в о.е.), при котором задаётся значение P1623 [Id Comp Regen 6] (в о.е.). Этот параметр активен только в режиме управления двигателем «Вектор магнитной индукции» (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV»).	По умолчанию: 0,2500 Мин./макс.: 0,0000 / 5,0000		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Общие настройки инвертора	Измерения	18	Ground Current Ток заземления Ток заземления от выхода переменного тока к двигателю. Это значение вычисляется на основе суммарного выходного тока (фазы U, V и W привода). Когда все три фазы сбалансированы, ток заземления в идеале близок к нулю.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	A 0,0 0,0 / 5000,0	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Общие настройки инвертора	Контрольные точки	30	Testpoint Sel 1	По		RW	32- битное целое
		32	Testpoint Sel 2 Выбор контрольной точки 1, 2 Выбирает источник для [Testpoint Val X]. Используется заводом, как правило, для диагностики.	умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 65535		
		31 33	Testpoint Val 1 Testpoint Val 2 Значение контрольной точки 1, 2 Отображает данные, выбираемые параметром [Testpoint Sel X].	По умолчанию: Мин./макс.:	0,000000 -/+220000000,000000	RO	Действ. число

Параметры инвертора 1

Параметры инвертора 1 применяются только к приводам типоразмера 8.

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																																																																				
Инвертор 1	Состояние	105	<p>I1 Fault Status</p> <p>Состояние сбоя инвертора 1 Показывает, какие состояния сбоя в данный момент имеются у инвертора 1. Информация о кодах ошибок и аварийных сигналов приведена в Глава 3.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>WBrd Fault (Сбой платы W)</td> <td>VBrd Fault (Сбой платы V)</td> <td>UBrd Fault (Сбой платы U)</td> <td>Incompat PS (Несовм. PS)</td> <td>DC Bus Imbal (Дисб. шины пост. тока)</td> <td>Incomp Brdn (Несовм. плата)</td> <td>Incomp WBrd (Несовм. плата W)</td> <td>Incomp VBrd (Несовм. плата V)</td> <td>Incomp UBrd (Несовм. плата U)</td> <td>NTC Open (Разомк. NTC)</td> <td>PSBrdOvrTemp (Перегрев платы PS)</td> <td>PLU OvrTemp (Перегрев PLU)</td> <td>CT Harness (Жгут проводов CT)</td> <td>SysPSOVerCur (Превыш. тока сист. PS)</td> <td>Sys PS Low (Сист. PS, низк.ур.)</td> <td>IPwrIF PS Low (IPwrIF PS, низк.ур.)</td> <td>Main PS Low (Главн. PS, низк.ур.)</td> <td>HS OvrTemp (Перегрев радиатора)</td> <td>IGBT OvrTemp (Перегрев IGBT)</td> <td>Ground Fault (Сбой заземления)</td> <td>Bus Overvolt (Перенапряжение шины)</td> <td>Overcur WNeg (Превыш. тока, W отриц.)</td> <td>Overcur WPos (Превыш. тока, W полож.)</td> <td>Overcur VNeg (Превыш. тока, V отриц.)</td> <td>Overcur VPos (Превыш. тока, V полож.)</td> <td>Overcur UNeg (Превыш. тока, U отриц.)</td> <td>Overcur UPos (Превыш. тока, U полож.)</td> <td>ThermConst (Терм. конст.)</td> <td>Comm Loss (Потеря связи)</td> <td>Fault O Full (Сбой O полн.)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = Нет ошибки 1 = Ошибка</p>	Зарезервирован	Зарезервирован	WBrd Fault (Сбой платы W)	VBrd Fault (Сбой платы V)	UBrd Fault (Сбой платы U)	Incompat PS (Несовм. PS)	DC Bus Imbal (Дисб. шины пост. тока)	Incomp Brdn (Несовм. плата)	Incomp WBrd (Несовм. плата W)	Incomp VBrd (Несовм. плата V)	Incomp UBrd (Несовм. плата U)	NTC Open (Разомк. NTC)	PSBrdOvrTemp (Перегрев платы PS)	PLU OvrTemp (Перегрев PLU)	CT Harness (Жгут проводов CT)	SysPSOVerCur (Превыш. тока сист. PS)	Sys PS Low (Сист. PS, низк.ур.)	IPwrIF PS Low (IPwrIF PS, низк.ур.)	Main PS Low (Главн. PS, низк.ур.)	HS OvrTemp (Перегрев радиатора)	IGBT OvrTemp (Перегрев IGBT)	Ground Fault (Сбой заземления)	Bus Overvolt (Перенапряжение шины)	Overcur WNeg (Превыш. тока, W отриц.)	Overcur WPos (Превыш. тока, W полож.)	Overcur VNeg (Превыш. тока, V отриц.)	Overcur VPos (Превыш. тока, V полож.)	Overcur UNeg (Превыш. тока, U отриц.)	Overcur UPos (Превыш. тока, U полож.)	ThermConst (Терм. конст.)	Comm Loss (Потеря связи)	Fault O Full (Сбой O полн.)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0							
		Зарезервирован	Зарезервирован	WBrd Fault (Сбой платы W)	VBrd Fault (Сбой платы V)	UBrd Fault (Сбой платы U)	Incompat PS (Несовм. PS)	DC Bus Imbal (Дисб. шины пост. тока)	Incomp Brdn (Несовм. плата)	Incomp WBrd (Несовм. плата W)	Incomp VBrd (Несовм. плата V)	Incomp UBrd (Несовм. плата U)	NTC Open (Разомк. NTC)	PSBrdOvrTemp (Перегрев платы PS)	PLU OvrTemp (Перегрев PLU)	CT Harness (Жгут проводов CT)	SysPSOVerCur (Превыш. тока сист. PS)	Sys PS Low (Сист. PS, низк.ур.)	IPwrIF PS Low (IPwrIF PS, низк.ур.)	Main PS Low (Главн. PS, низк.ур.)	HS OvrTemp (Перегрев радиатора)	IGBT OvrTemp (Перегрев IGBT)	Ground Fault (Сбой заземления)	Bus Overvolt (Перенапряжение шины)	Overcur WNeg (Превыш. тока, W отриц.)	Overcur WPos (Превыш. тока, W полож.)	Overcur VNeg (Превыш. тока, V отриц.)	Overcur VPos (Превыш. тока, V полож.)	Overcur UNeg (Превыш. тока, U отриц.)	Overcur UPos (Превыш. тока, U полож.)	ThermConst (Терм. конст.)	Comm Loss (Потеря связи)	Fault O Full (Сбой O полн.)																																																																										
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																										
		Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																									
		107	<p>I1 Alarm Status</p> <p>Состояние подачи аварийного сигнала инвертором 1 Показывает, какие состояния подачи аварийного сигнала в данный момент имеются у инвертора 1. Информация о кодах ошибок и аварийных сигналов приведена в Глава 3.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>HS Fan Slow (Вентил. радиат., медл.)</td> <td>HS Fan PS Low (Вентил. радиат., PS низк.ур.)</td> <td>Cur Offset W (Смещ. тока, W)</td> <td>Cur Offset V (Смещ. тока, V)</td> <td>Cur Offset U (Смещ. тока, U)</td> <td>Зарезервирован</td> <td>HS OvrTemp (Перегрев радиатора)</td> <td>IGBT OvrTemp (Перегрев IGBT)</td> <td>DC Bus Imbal (Дисб. шины пост. тока)</td> <td>Infan2 Slow (Вент. инв. 2, медл.)</td> <td>Infan1 Slow (Вент. инв. 1, медл.)</td> <td>Sys PS Low (Сист. PS, низк.ур.)</td> <td>Зарезервирован</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = Нет аварийного сигнала 1 = Аварийный сигнал</p>	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	HS Fan Slow (Вентил. радиат., медл.)	HS Fan PS Low (Вентил. радиат., PS низк.ур.)	Cur Offset W (Смещ. тока, W)	Cur Offset V (Смещ. тока, V)	Cur Offset U (Смещ. тока, U)	Зарезервирован	HS OvrTemp (Перегрев радиатора)	IGBT OvrTemp (Перегрев IGBT)	DC Bus Imbal (Дисб. шины пост. тока)	Infan2 Slow (Вент. инв. 2, медл.)	Infan1 Slow (Вент. инв. 1, медл.)	Sys PS Low (Сист. PS, низк.ур.)	Зарезервирован	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0			
		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	HS Fan Slow (Вентил. радиат., медл.)	HS Fan PS Low (Вентил. радиат., PS низк.ур.)	Cur Offset W (Смещ. тока, W)	Cur Offset V (Смещ. тока, V)	Cur Offset U (Смещ. тока, U)	Зарезервирован	HS OvrTemp (Перегрев радиатора)	IGBT OvrTemp (Перегрев IGBT)	DC Bus Imbal (Дисб. шины пост. тока)	Infan2 Slow (Вент. инв. 2, медл.)	Infan1 Slow (Вент. инв. 1, медл.)	Sys PS Low (Сист. PS, низк.ур.)	Зарезервирован																																																																									
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																								
		Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0																																																																								

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
Инвертор 1	Измерения	115	I1 U Phase Curr Инвертор 1, ток фазы U Выходной ток на клемме T1 (фаза U) инвертора 1.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	A 0,0 -/+3000,0	RO	Действ. число
		116	I1 V Phase Curr Инвертор 1, ток фазы V Выходной ток на клемме T2 (фаза V) инвертора 1.	Ед. изм.:	A	RO	Действ. число
		117	I1 W Phase Curr Инвертор 1, ток фазы W Выходной ток на клемме T3 (фаза W) инвертора 1.	Ед. изм.:	A	RO	Действ. число
		118	I1 Gnd Current Инвертор 1, ток заземления Ток заземления от выхода переменного тока к двигателю. Это значение основано на выходных токах (фазы U, V и W) для инвертора 1. Когда все три фазы сбалансированы, ток заземления в идеале близок к нулю.	Ед. изм.:	A	RO	Действ. число
		119	I1 DC Bus Volt Напряжение на шине постоянного тока, инвертор 1 Напряжение на шине постоянного тока измеряется инвертором 1.	Ед. изм.:	V=	RO	Действ. число
		120	I1 Heatsink Temp Температура радиатора инвертора 1 Температура радиатора инвертора 1.	Ед. изм.:	градусы Цельсия	RO	Действ. число
		121	I1 IGBT Temp Температура IGBT инвертора 1 Температура перемычки IGBT инвертора 1.	Ед. изм.:	градусы Цельсия	RO	Действ. число
		124	I1 HSFan Speed Обороты вентилятора радиатора инвертора Измеренная частота вращения вентилятора радиатора инвертора 1.	Ед. изм.:	об/мин	RO	Действ. число
		125	I1 InFan 1 Speed Обороты встроенного вентилятора 1 инвертора 1 Измеренная частота вращения встроенного вентилятора 1 инвертора 1.	Ед. изм.:	об/мин	RO	Действ. число
		126	I1 InFan 2 Speed Обороты встроенного вентилятора 1 инвертора 2 Измеренная частота вращения встроенного вентилятора 2 инвертора 1.	Ед. изм.:	об/мин	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Инвертор 1	Диагностическая поддержка	127	I1 PredMainReset Сброс параметров диагностической поддержки для инвертора 1 Позволяет сбросить истекшее время работы вентилятора радиатора или встроенных вентиляторов инвертора 1. После обнуления времени значение этого параметра возвращается к 0 «Ready» (Готов). «Hs Fan Life» (1) – обнуляет истекшее время работы (отображаемое в P128 [I1 HSFanElpsdLif]) для вентилятора радиатора на инверторе 1. «In Fan Life» (2) – обнуляет истекшее время работы (отображаемое в P129 [I1 InFanElpsdLif]) для встроенных вентиляторов на инверторе 1.	По умолчанию:	0 = «Ready» (Готов)	RW	Действ. число
		128	I1 HSFanElpsdLif Наработка вентилятора радиатора инвертора 1 Наработанный срок эксплуатации вентилятора радиатора на инверторе 1. Это значение можно сбросить с помощью параметра P127 [I1 PredMainReset].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 0,00 / 220000000,00		
		129	I1 InFanElpsdLif Наработка встроенных вентиляторов инвертора 1 Наработанный срок эксплуатации встроенных вентиляторов на инверторе 1. Это значение можно сбросить с помощью параметра P127 [I1 PredMainReset].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Часы 0,00 0,00 / 220000000,00		

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Инвертор 1	Контрольные точки	140	I1 Testpt Sel 1	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 65535	RW	32-битное целое
		142	I1 Testpt Sel 2 Выбор контрольной точки 1,2 для инвертора 1 Выбирает источник для [I1 Testpt Val X]. Используется заводом, как правило, для диагностики.				
		141	I1 Testpt Val 1	По умолчанию: Мин./макс.:	0,000000 -/+220000000,000000		
143	I1 Testpt Val 2 Значение контрольной точки 1,2 для инвертора 1 Отображает данные, выбираемые параметром [I1 Testpt Sel X].						

Общие параметры конвертора

Общие параметры конвертора применяются только к приводам типоразмера 8.

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
Общие настройки конвертора	Номиналы системы	1	Sys Rated Amps Номинальный ток системы Отображает непрерывный номинальный ток системы конвертора.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	A 0,00 0,00 / 5000,00	RO	Действ. число
		2	Sys Rated Volts Напряжение системы Класс входного напряжения системы конвертора (400, 480, 600, 690 и т.д.).	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	V~ 0,00 0,00 / 690,00	RO	Действ. число
		3	C1 Rated Amps Номинальный ток конвертора 1 Непрерывный номинальный ток конвертора 1.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	A 0,00 0,00 / 3000,00	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																										
Общие настройки конвертора	Состояние	10	Online Status Состояние Online Показывает, установил ли конвертор связь с главной платой управления по оптоволоконному каналу. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Converter (Конвертор)1</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Converter (Конвертор)1	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			0 = Не активен 1 = Активен		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Converter (Конвертор)1																																													
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																													
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																	
12	Состояние сбоя Состояние сбоя Показывает, не находится ли конвертор в состоянии сбоя. Чтобы узнать, какие состояния сбоя имеются для конвертора 1, см. P105 [C1 Fault Status1] и P106 [C1 Fault Status2]. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Converter (Конвертор)1</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Converter (Конвертор)1	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			0 = Нет ошибки 1 = Ошибка				
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Converter (Конвертор)1																																															
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																															
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																	
13	Состояние подачи аварийного сигнала Состояние подачи аварийного сигнала Показывает, не находится ли конвертор в состоянии подачи аварийного сигнала. Чтобы узнать, какие состояния подачи аварийного сигнала в данный момент имеются у конвертора 1, см. P107 [C1 Alarm Status1]. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Converter (Конвертор)1</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Converter (Конвертор)1	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			0 = Нет аварийного сигнала 1 = Аварийный сигнал				
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Converter (Конвертор)1																																															
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																															
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																	

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.	По умолчанию		
Общие настройки конвертора	Конфигурация	16	Gnd Cur Flt Lvl Уровень сбоя для тока заземления Превышение порогового значения для пикового тока заземления в системе конвертора. Конвертор окажется в состоянии сбоя, если пиковый ток заземления превысит этот порог в течение пяти линейных циклов на любом конверторе.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	A 600,0 0,0 / 3000,0	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.	По умолчанию		
Общие настройки конвертора	Измерения	20	L1 Phase Curr Ток фазы в линии 1 Входной среднеквадратический ток в линии переменного тока 1 (R) системы конвертора. Это сумма всех фазовых токов линии 1 (R) от всех конверторов.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	A 0,0 0,0 / 15000,0	RO	Действ. число
		21	L2 Phase Curr Ток фазы в линии 2 Входной среднеквадратический ток в линии переменного тока 2 (S) системы конвертора. Это сумма всех фазовых токов линии 2 (S) от всех конверторов.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	A 0,0 0,0 / 15000,0	RO	Действ. число
		22	L3 Phase Curr Ток фазы в линии 3 Входной среднеквадратический ток в линии переменного тока 3 (T) системы конвертора. Это сумма всех фазовых токов линии 3 (T) от всех конверторов.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	A 0,0 0,0 / 15000,0	RO	Действ. число
		23	Heatsink Temp Температура радиатора Температура радиатора в системе конвертора. Это максимальная температура радиатора от всех конверторов.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	градусы Цельсия 0,0 -/+200,0	RO	Действ. число
		24	SCR Temp Температура тринисторов Температура тринисторов в системе конвертора. Это максимальная температура тринисторов от всех конверторов.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	градусы Цельсия 0,0 -/+200,0	RO	Действ. число
		25	Gate Board Temp Температура платы вентиля-формирователей Температура платы вентиля-формирователей в системе конвертора. Это максимальная температура платы вентиля-формирователей от всех конверторов.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	градусы Цельсия 0,0 -/+200,0	RO	Действ. число



Файл	Группа	Поз.	Отображаемое имя Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				По умолчанию:	Мин./макс.:		
Общие настройки конвертера	Контрольные точки	30	Testpoint Sel 1	По умолчанию:	0	RW	32-битное целое
		32	Testpoint Sel 2 Выбор контрольной точки 1, 2 Выбирает источник для [Testpoint Val X]. Используется заводом, как правило, для диагностики.	Мин./макс.:	0 / 65535		
		31	Testpoint Val 1	По умолчанию:	0,000000	RO	Действ. число
		33	Testpoint Val 2 Значение контрольной точки 1, 2 Отображает данные, выбираемые параметром [Testpoint Sel X].	Мин./макс.:	-/+220000000,000000		

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	По умолчанию:		
CONVERTER 1	Измерения	115	C1 L1 Phase Curr Конвертор 1, линия 1, ток фазы Входной ток на клемме L1 (фаза R) конвертора 1.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	A 0,0 -/+9000,0	RO	Действ. число
		116	C1 L2 Phase Curr Конвертор 1, линия 2, ток фазы Входной ток на клемме L2 (фаза S) конвертора 1.	Ед. изм.:	A	RO	Действ. число
		117	C1 L3 Phase Curr Конвертор 1, линия 3, ток фазы Входной ток на клемме L3 (фаза T) конвертора 1.	Ед. изм.:	A	RO	Действ. число
		118	C1 Gnd Current Конвертор 1, ток заземления Среднеквадратический ток заземления от входа переменного тока к конвертору 1. Отображаемое значение основано на сумме входных токов привода конвертора 1 (L1, L2 и L3). Когда все три фазы сбалансированы, ток заземления в идеале близок к нулю.	Ед. изм.:	A	RO	Действ. число
		119	C1 DC Bus Volt Напряжение на шине постоянного тока, конвертор 1 Напряжение на шине постоянного тока измеряется конвертором 1.	Ед. изм.:	V=	RO	Действ. число
		120	C1 Heatsink Temp Температура радиатора конвертора 1 Температура радиатора конвертора 1.	Ед. изм.:	градусы Цельсия	RO	Действ. число
		121	C1 SCR Temp Температура триисторов конвертора 1 Максимальная температура всех триисторов конвертора 1.	Ед. изм.:	градусы Цельсия	RO	Действ. число
		122	C1 GateBoardTemp Температура платы вентиля-формирователей конвертора 1 Температура платы вентиля-формирователей конвертора 1.	Ед. изм.:	градусы Цельсия	RO	Действ. число
		123	C1 AC Line Freq Частота линии переменного тока конвертора 1 Частота линии переменного тока конвертора 1.	Ед. изм.:	Гц	RO	Действ. число
		125	C1 L12 Line Volt Напряжение «Фаза 1 – фаза 2» конвертора 1 Междуфазное среднеквадратическое напряжение между L1 и L2 у конвертора 1.	Ед. изм.:	VAC	RO	Действ. число
		126	C1 L23 Line Volt Напряжение «Фаза 2 – фаза 3» конвертора 1 Междуфазное среднеквадратическое напряжение между L2 и L3 у конвертора 1.	Ед. изм.:	VAC	RO	Действ. число
		127	C1 L31 Line Volt Напряжение «Фаза 3 – фаза 1» конвертора 1 Междуфазное среднеквадратическое напряжение между L3 и L1 у конвертора 1.	Ед. изм.:	VAC	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
Converter (Конвертор)	Диагностическая поддержка	137	C1 PredMainReset Сброс параметров диагностической поддержки для конвертора 1 Позволяет сбросить истекшее время работы вентилятора шкафа конвертора 1. После обнуления времени значение этого параметра возвращается к 0 «Ready» (Готов).	По умолчанию: 0 = «Ready» (Готов) Опции: 0 = «Ready» (Готов) 1 = «Cb Fan Life» (Срок службы вент. шкафа)	RW	Действ. число
		138	C1 CbFanElpsdLif Наработка вентиляторов шкафа конвертора 1 Наработанный срок эксплуатации вентилятора шкафа у конвертора 1. Это значение можно сбросить с помощью параметра P137 [C1 PredMainReset].	Ед. изм.: часы По умолчанию: 0,000 Мин./макс.: 0,000 / 2200000,000	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
КОНВЕРТОР СЧ1	Контрольные точки	140	C1 Testpt Sel 1	По умолчанию: 0	RW	32-битное целое
		142	C1 Testpt Sel 2 Выбор контрольной точки 1,2 для конвертора 1 Выбирает источник для [C1 Testpt Val X]. Используется заводом, как правило, для диагностики.	Мин./макс.: 0 / 65535		
		141	C1 Testpt Val 1	По умолчанию: 0,000000	RO	Действ. число
143	C1 Testpt Val 2 Данные контрольной точки 1,2 для конвертора 1 Отображает данные, выбираемые параметром [C1 Testpt Sel X].	Мин./макс.: -/+220,000000				


Параметры модуля ввода-вывода

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Дискретные входы	1	Dig In Sts Состояние цифровых входов Отображает состояние цифровых входов. Опции <table border="1"> <tr> <td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Вход 5</td><td>Вход 4</td><td>Вход 3</td><td>Вход 2</td><td>Вход 1</td><td>Вход 0</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td><td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td> </tr> </table>	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Вход 5	Вход 4	Вход 3	Вход 2	Вход 1	Вход 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = вход не активирован 1 = вход активирован		
		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Вход 5	Вход 4	Вход 3	Вход 2	Вход 1	Вход 0																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
2	 Dig In Filt Mask Окно фильтрации цифрового входа Фильтрует выбранный цифровой вход. Важно: Используется только в модулях ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T и 20-750-2262C-2R. (Модули со входами 24 В=). Опции <table border="1"> <tr> <td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Вход 5</td><td>Вход 4</td><td>Вход 3</td><td>Вход 2</td><td>Вход 1</td><td>Вход 0</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td> </tr> <tr> <td>Бит</td><td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td> </tr> </table>	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Вход 5	Вход 4	Вход 3	Вход 2	Вход 1	Вход 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = вход не отфильтрован 1 = вход отфильтрован				
Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Вход 5	Вход 4	Вход 3	Вход 2	Вход 1	Вход 0																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
3	 Dig In Filt Фильтр цифрового входа Определяет объём фильтрации на цифровых входах. Важно: Используется только в модулях ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T и 20-750-2262C-2R. (Модули со входами 24 В=).	Ед. изм.: мс По умолчанию: 4 Мин./макс.: 2 / 10	RW	32-битное целое																																																					

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																						
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Цифровые выходы	5	Dig Out Sts Состояние цифровых выходов Отображает состояние цифровых выходов. Опции <table border="1"> <tr> <td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Зарезервирован</td><td>Trans Out 1 (Выход транз. 1)⁽²⁾</td><td>Trans Out 0 (Выход транз. 1)⁽¹⁾</td><td>Relay Out 0 (Релейный вых. 0)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td><td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td></td> </tr> </table>	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Trans Out 1 (Выход транз. 1) ⁽²⁾	Trans Out 0 (Выход транз. 1) ⁽¹⁾	Relay Out 0 (Релейный вых. 0)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		0 = напряжение с выхода снято 1 = выход под напряжением		
		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Trans Out 1 (Выход транз. 1) ⁽²⁾	Trans Out 0 (Выход транз. 1) ⁽¹⁾	Relay Out 0 (Релейный вых. 0)																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																											
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																												
			(1) Бит 1 = «Trans Out 0» (Выход транз. 0) для модуля ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T = «Relay Out 1» (Релейный выход 1) для модулей ввода-вывода 20-750-2262C-2R и 20-750-2262D-2R (2) Бит 2 используется только модулем ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T																																																									

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																											
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Цифровые выходы	6	Dig Out Invert Инверсия цифровых выходов Инвертирует выбранный цифровой выход. Опции <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Trans Out 1 (Выход транз. 1)⁽²⁾</td> <td>Trans Out 0 (Выход транз. 0)⁽¹⁾</td> <td>Relay Out 0 (Релейный вых. 0)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </table> 0 = выход не инвертирован 1 = выход инвертирован (1) Бит 1 = «Trans Out 0» (Выход транз. 0) для модуля ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T = «Relay Out 1» (Релейный выход 1) для модулей ввода-вывода 20-750-2262C-2R и 20-750-2262D-2R (2) Бит 2 используется только модулем ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Trans Out 1 (Выход транз. 1) ⁽²⁾	Trans Out 0 (Выход транз. 0) ⁽¹⁾	Relay Out 0 (Релейный вых. 0)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0					
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Trans Out 1 (Выход транз. 1) ⁽²⁾	Trans Out 0 (Выход транз. 0) ⁽¹⁾	Relay Out 0 (Релейный вых. 0)																																												
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																												
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																															
		7	Dig Out Setpoint Заданное значение цифровых выходов Управляет релейными или транзисторными выходами, в случае выбора в качестве источника. Может использоваться для управления выходами с внешнего устройства через каналы связи. Опции <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Trans Out 1 (Выход транз. 1)⁽²⁾</td> <td>Trans Out 0 (Выход транз. 0)⁽¹⁾</td> <td>Relay Out 0 (Релейный вых. 0)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </table> 0 = напряжение с выхода снято 1 = выход под напряжением (1) Бит 1 = «Trans Out 0» (Выход транз. 0) для модуля ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T = «Relay Out 1» (Релейный выход 1) для модулей ввода-вывода 20-750-2262C-2R и 20-750-2262D-2R (2) Бит 2 используется только модулем ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Trans Out 1 (Выход транз. 1) ⁽²⁾	Trans Out 0 (Выход транз. 0) ⁽¹⁾	Relay Out 0 (Релейный вых. 0)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0					
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Trans Out 1 (Выход транз. 1) ⁽²⁾	Trans Out 0 (Выход транз. 0) ⁽¹⁾	Relay Out 0 (Релейный вых. 0)																																												
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																												
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																															
		10	R00 Sel Релейный выход 0, выбор Выбирает источник, подающий питание для релейного выхода. В качестве источника можно использовать любой бит параметра состояния. Например, P935 [Drive Status 1], бит 7 = «Faulted».	По умолчанию: 0,00 (Деактивирован) Мин./макс.: 0,00 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																											
		11	R00 Level Sel Релейный выход 0, выбор уровня Выбирает источник сравниваемого уровня.	По умолчанию: 0 (откл.) Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																											
		12	R00 Level Релейный выход 0, уровень Задаёт значение сравнения уровня.	По умолчанию: 0,0 Мин./макс.: -/+1000000,0	RW	Действ. число																																																											
		13	R00 Level CmpSts Релейный выход 0, состояние сравнения уровня Состояние сравнения уровня и возможный источник для релейного или транзисторного выхода. Для подачи питания на выход у релейного выхода X Select или транзисторного выхода X Select должна быть выбрана эта опция. Может использоваться без физического выхода, только для информации о состоянии. Опции <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Grt Than Equ (Больше или равно)</td> <td>Less Than (Меньше чем)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </table> 0 = условие ложно 1 = условие истинно Бит 0 «Less Than» – источник уровня меньше значения уровня. Бит 1 «Grt Than Equ» – источник уровня больше либо равен значению уровня.		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Grt Than Equ (Больше или равно)	Less Than (Меньше чем)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0					
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Grt Than Equ (Больше или равно)	Less Than (Меньше чем)																																												
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																														
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																	

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																				
				Ед. изм.:																																																							
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Цифровые выходы	14	R00 On Time Время включения релейного выхода 0 Определяет время задержки включения для цифровых выходов. Это интервал времени между возникновением соответствующего условия и срабатыванием реле.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,0 0,0 / 600,0	RW	Действ. число																																																				
		15	R00 Off Time Время выключения релейного выхода 0 Определяет время задержки выключения для цифровых выходов. Это интервал времени между исчезновением соответствующего условия и отключением реле.	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число																																																				
		20	R01 Sel Выбор релейного выхода 1 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2262C-2R или 20-750-2262D-2R. T00 Sel Выбор транзисторного выхода 0 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T. Выбирает источник, подающий питание для транзисторного выхода. В качестве источника можно использовать любой бит параметра состояния. Например, P935 [Drive Status 1], бит 7 = «Faulted».	По умолчанию: Мин./макс.:	0 (откл.) 0 / 15999915	RW	32- битное целое																																																				
		21	R01 Level Sel Выбор уровня релейного выхода 1 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2262C-2R или 20-750-2262D-2R. T00 Level Sel Выбор уровня транзисторного выхода 0 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T. Выбирает источник сравниваемого уровня.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 (откл.) 0 / 159999	RW	32- битное целое																																																				
		22	R01 Level Выбор уровня релейного выхода 1 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2262C-2R или 20-750-2262D-2R. T00 Level Выбор уровня транзисторного выхода 0 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T. Задаёт значение сравнения уровня.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,0 -/+1000000,0	RW	Действ. число																																																				
23	R01 Level CmpSts Состояние сравнения уровня релейного выхода 1 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2262C-2R или 20-750-2262D-2R. T00 Level CmpSts Состояние сравнения уровня транзисторного выхода 0 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T. Состояние сравнения уровня и возможный источник для релейного или транзисторного выхода. Для подачи питания на выход у релейного выхода X Select или транзисторного выхода X Select должна быть выбрана эта опция. Может использоваться без физического выхода, только для информации о состоянии. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Grt Than Equ (больше или равно)</td> <td>Less Than (Меньше чем)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> </tr> </table>			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Grt Than Equ (больше или равно)	Less Than (Меньше чем)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		0 = условие ложно 1 = условие истинно	
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Grt Than Equ (больше или равно)	Less Than (Меньше чем)																																										
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																										
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																											
24	R01 On Time Время включения релейного выхода 1 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2262C-2R или 20-750-2262D-2R. T00 On Time Время включения транзисторного выхода 0 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T. Определяет время задержки включения для цифровых выходов. Это интервал времени между возникновением соответствующего условия и активацией реле или транзистора.	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число																																																						

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																										
				Ед. изм.:	По умолчанию:																																																												
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Цифровые выходы	25	R01 Off Time Время выключения релейного выхода 1 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2262C-2R или 20-750-2262D-2R. T00 Off Time Время выключения транзисторного выхода 0 – установлен модуль ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T. Определяет время задержки выключения для цифровых выходов. Это интервал времени между исчезновением соответствующего условия и деактивацией реле или транзистора.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0,0 0,0 / 600,0	RW	Действ. число																																																										
		30	T01 Sel Выбор транзисторного выхода 1 Выбирает источник, подающий питание для транзисторного выхода. В качестве источника можно использовать любой бит параметра состояния. Например, P935 [Drive Status 1], бит 7 = «Faulted». Важно: Используется только модулем ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T	По умолчанию: Мин./макс.:	0 (откл.) 0 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																										
		31	T01 Level Sel Выбор уровня транзисторного выхода 1 Выбирает источник сравниваемого уровня. Важно: Используется только модулем ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T	По умолчанию: Мин./макс.:	0 (откл.) 0 / 159999,15	RW	32-битное целое																																																										
		32	T01 Level Выбор уровня транзисторного выхода 1 Задает значение сравнения уровня. Важно: Используется только модулем ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T	По умолчанию: Мин./макс.:	0,0 -/+1000000,0	RW	Действ. число																																																										
		33	 T01 Level CmpSts Транзисторный выход 1, состояние сравнения уровня Состояние сравнения уровня и возможный источник для транзисторного выхода. Для подачи питания на транзисторный выход в Transistor Output X Select должна быть выбрана эта опция. Может использоваться без физического выхода, только для информации о состоянии. Опции <table border="1" data-bbox="296 1115 976 1339"> <thead> <tr> <th>Опции</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Грт Than Equ (Больше или равно)</th> <th>Less Than (Меньше чем)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td></td><td></td> </tr> </tbody> </table> 0 = условие ложно 1 = условие истинно Бит 0 «Less Than» – источник уровня меньше значения уровня. Бит 1 «Grt Than Equ» – источник уровня больше либо равен значению уровня. Важно: Используется только модулем ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T	Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Грт Than Equ (Больше или равно)	Less Than (Меньше чем)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0							
		Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Грт Than Equ (Больше или равно)	Less Than (Меньше чем)																																													
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																															
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																	
34	T01 On Time Время включения транзисторного выхода 1 Определяет время задержки включения для цифровых выходов. Это интервал времени между возникновением соответствующего условия и активацией транзистора. Важно: Используется только модулем ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число																																																												
35	T01 Off Time Время выключения транзисторного выхода 1 Определяет время задержки выключения для цифровых выходов. Это интервал времени между исчезновением соответствующего условия и отключением транзистора. Важно: Используется только модулем ввода-вывода 20-750-2263C-1R2T	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число																																																												

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																						
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Мотор PTC	40	PTC Cfg Конфигурация резистора с положительным температурным коэффициентом (ПТК) Определяет действие, предпринимаемое при сбое ПТК. «Ignore» (0) – никаких действий «Alarm» (1) – подача аварийного сигнала «Flt Minor» (2) – в случае активации сигнализируется неосновная ошибка, в противном случае выбег до остановки «FltCoastStop» (3) – выбег до остановки «Flt RampStop» (4) – линейный останов «Flt CL Stop» (5) – останов из-за предельного тока	По умолчанию: 0 = «Ignore» (Игнорировать) Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Flt RampStop» (Линейный останов) 5 = «Flt CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое																																																						
		41	PTC Sts Состояние резистора с положительным температурным коэффициентом (ПТК) Состояние резистора ПТК. Опции	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Over Temp (перегрев)</th> <th>PTC Short (Короткое замыкание ПТК)</th> <th>PTC Ok (ПТК в норме)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td></td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «PTC Ok» – ПТК в норме Бит 1 «PTC Short» – короткое замыкание ПТК Бит 2 «Over Temp» – ПТК сигнализирует перегрев</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Over Temp (перегрев)	PTC Short (Короткое замыкание ПТК)	PTC Ok (ПТК в норме)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Over Temp (перегрев)	PTC Short (Короткое замыкание ПТК)	PTC Ok (ПТК в норме)																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																											
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																												
42	PTC Raw Value Необработанное значение резистора с положительным температурным коэффициентом (ПТК) Отображает значение ПТК.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.: VAC 0 0 / 10	RO	Действ. число																																																								

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Аналоговые входы	45	Anlg In Type (Тип анал. входа) Тип аналогового входа Состояние режима аналогового входа, задаваемого дополнительными переключателями. Опции	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Аналоговый 1</th> <th>Аналоговый 0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = Режим напряжения 1 = Режим тока</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 1	Аналоговый 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 1	Аналоговый 0																																							
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
46	Anlg In Sqrt Квадратный корень аналогового входа Включает/отключает функцию вычисления квадратного корня для каждого входа. Опции	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Аналоговый 1</th> <th>Аналоговый 0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = Квадратный корень деактивирован 1 = Квадратный корень активирован</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 1	Аналоговый 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 1	Аналоговый 0																																									
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																									
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Аналоговые входы	47	Anlg In Loss Sts Состояние потери аналогового входа Состояние потери аналогового входа. Опции <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Loss 1 (Потеря 1)</td> <td>Loss 0 (Потеря 0)</td> <td>Loss (Потеря)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </table> 0 = потеря не выявлена 1 = выявлена потеря Бит 0 «Loss» – показывает потерю одного или обоих входов.		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Loss 1 (Потеря 1)	Loss 0 (Потеря 0)	Loss (Потеря)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0	0			
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Loss 1 (Потеря 1)	Loss 0 (Потеря 0)	Loss (Потеря)																																											
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																											
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0	0																																											
		50	Anlg In0 Value Нулевое значение аналогового входа 0 Значение аналогового входа после фильтра, вычисления квадратного корня и действия после потери.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 0,000 В Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RO	Действ. число																																																									
		51	Anlg In0 Hi Аналоговый вход 0, сигнал высокого уровня Определяет максимальное значение сигнала на блоке масштабирования аналогового входа.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 0,000 В Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число																																																									
52	Anlg In0 Lo Аналоговый вход 0, сигнал низкого уровня Определяет минимальное значение сигнала на блоке масштабирования аналогового входа.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 0,000 В Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число																																																											
53	Anlg In0 LssActn Действие при потере сигнала на аналоговом входе 0 Определяет действие привода в случае обнаружения потери сигнала на аналоговом входе. Потеря сигнала определяется в случае снижения уровня аналогового сигнала ниже 1 В или 2 мА. Состояние потери сигнала снимается и нормальная работа восстанавливается, когда уровень входного сигнала становится равным или превышает 1,5 В или 3 мА. «Ignore» (0) – никаких действий «Alarm» (1) – подача аварийного сигнала «Flt Minor» (2) – в случае активации сигнализируется неосновная ошибка, в противном случае выбег до остановки «FltCoastStop» (3) – выбег до остановки «Flt RampStop» (4) – линейный останов «Flt CL Stop» (5) – останов из-за предельного тока «Hold Input» (6) – удержание входа на последнем значении «Set Input Lo» (7) – установка входа на P52 [Anlg In0 Lo] (сигнал низкого уровня) «Set Input Hi» (8) – установка входа на P51 [Anlg In0 Hi] (сигнал высокого уровня)	По умолчанию: 0 = «Ignore» (Игнорировать) Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Flt RampStop» (Линейный останов) 5 = «Flt CL Stop» (Останов из-за предельного тока) 6 = «Hold Input» (Удержание входа) 7 = «Set Input Lo» (Сигнал низкого уровня) 8 = «Set Input Hi» (Сигнал высокого уровня)	RW	32-битное целое																																																											
54	Anlg In0 Raw Val Необработанное значение аналогового входа 0 Необработанное значение аналогового входа.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 0,000 В Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RO	Действ. число																																																											
55	Anlg In0 Filt Gn Усиление фильтра на аналоговом входе 0 Задаёт усиление фильтра на аналоговом входе.	По умолчанию: 1,00 Мин./макс.: -/+5,00	RW	Действ. число																																																											

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Аналоговые входы	56	Anlg In0 Filt BW Диапазон фильтра на аналоговом входе 0 Задаёт полосу пропускания фильтра на аналоговом входе.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,0 0,0 / 500,0	RW	Действ. число
		60	Anlg In1 Value Нулевое значение аналогового входа 1 Значение аналогового входа после фильтра, вычисления квадратного корня и действия после потери.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Вольт мА 0,000 В 0,000 мА -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RO	Действ. число
		61	Anlg In1 Hi Аналоговый вход 1, сигнал высокого уровня Определяет максимальное значение сигнала на блоке масштабирования аналогового входа.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Вольт мА 0,000 В 0,000 мА -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число
		62	Anlg In1 Lo Аналоговый вход 1, сигнал низкого уровня Определяет минимальное значение сигнала на блоке масштабирования аналогового входа.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Вольт мА 0,000 В 0,000 мА -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число
		63	Anlg In1 LssActn Действие при потере сигнала на аналоговом входе 1 Определяет действие привода в случае обнаружения потери сигнала на аналоговом входе. Потеря сигнала определяется в случае снижения уровня аналогового сигнала ниже 1 В или 2 мА. Состояние потери сигнала снимается и нормальная работа восстанавливается, когда уровень входного сигнала становится равным или превышает 1,5 В или 3 мА. «Ignore» (0) – никаких действий «Alarm» (1) – подача аварийного сигнала «Flt Minor» (2) – в случае активации сигнализируется неосновная ошибка, в противном случае выбег до остановки «FltCoastStop» (3) – выбег до остановки «Flt RampStop» (4) – линейный останов «Flt CL Stop» (5) – останов из-за предельного тока «Hold Input» (6) – удержание входа на последнем значении «Set Input Lo» (7) – установка входа на P62 [Anlg In1 Lo] (сигнал низкого уровня) «Set Input Hi» (8) – установка входа на P61 [Anlg In1 Hi] (сигнал высокого уровня)	По умолчанию: Опции:	0 = «Ignore» (Игнорировать) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Flt RampStop» (Линейный останов) 5 = «Flt CL Stop» (Останов из-за предельного тока) 6 = «Hold Input» (Удержание входа) 7 = «Set Input Lo» (Сигнал низкого уровня) 8 = «Set Input Hi» (Сигнал высокого уровня)	RW	32- битное целое
		64	Anlg In1 Raw Val Необработанное значение аналогового входа 1 Необработанное значение аналогового входа.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Вольт мА 0,000 В 0,000 мА -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RO	Действ. число
		65	Anlg In1 Filt Gn Усиление фильтра на аналоговом входе 1 Задаёт усиление фильтра на аналоговом входе.	По умолчанию: Мин./макс.:	1,00 -/+5,00	RW	Действ. число
		66	Anlg In1 Filt BW Диапазон фильтра на аналоговом входе 1 Задаёт полосу пропускания фильтра на аналоговом входе.	По умолчанию: Мин./макс.:	0,0 0,0 / 500,0	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																						
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Аналоговые выходы	70	Anlg Out Type Тип аналогового выхода Выберите режим для каждого аналогового выхода. Опции <table border="1" style="font-size: small;"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Аналоговый 1</td> <td>Аналоговый 0</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td></td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 1	Аналоговый 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		0 = Режим напряжения 1 = Режим тока		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 1	Аналоговый 0																																									
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																										
		71	Anlg Out Abs Абсолютный аналоговый выход Определяет (перед выполнением масштабирования), какое значение будет подаваться на выход – абсолютное или со знаком. Опции <table border="1" style="font-size: small;"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Аналоговый 1</td> <td>Аналоговый 0</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 1	Аналоговый 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно					
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Аналоговый 1	Аналоговый 0																																										
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1																																										
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																										
		75	Anlg Out0 Sel Выбор аналогового выхода 0 Определяет источник для аналогового выхода.	По умолчанию: 3 Мин./макс.: 0 / 159999	RW	32-битное целое																																																						
		76	Anlg Out0 Stpt Заданное значение аналогового выхода 0 Возможный источник для аналогового выхода. Может использоваться для управления аналоговыми выходами с внешнего устройства через каналы связи. Не чувствителен к масштабированию аналоговых выходов.	Ед. изм.: VAC По умолчанию: 0 Мин./макс.: -10/20	RW	Действ. число																																																						
77	Anlg Out0 Data Данные аналогового выхода 0 Отображает значение источника, выбранного параметром P75 [Anlg Out0 Sel].	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -/+100000	RO	Действ. число																																																								
78	Anlg Out0 DataHi Данные аналогового выхода 0, сигнал высокого уровня Определяет максимальное значение для диапазона данных аналогового выхода.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: -/+214748000	RW	Действ. число																																																								
79	Anlg Out0 DataLo Данные аналогового выхода 0, сигнал низкого уровня Определяет минимальное значение для диапазона данных аналогового выхода.	По умолчанию: 1 Мин./макс.: -/+214748000	RW	Действ. число																																																								
80	Anlg Out0 Hi Максимальное значение аналогового выхода 0 Задаёт высокий уровень сигнала для аналогового выхода при максимальном значении данных.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 10,000 В 20,000 мА Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число																																																								
81	Anlg Out0 Lo Минимальное значение аналогового выхода 0 Задаёт низкий уровень сигнала для аналогового выхода при минимальном значении данных.	Ед. изм.: Вольт По умолчанию: 0,000 В 0,000 мА Мин./макс.: -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число																																																								

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.	По умолчанию		
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Аналоговые выходы	82	Anlg Out0 Val Значение аналогового выхода 0 Значение аналогового выхода 0.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Вольт мА 10,000 В 20,000 мА -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RO	Действ. число
		85	Anlg Out1 Sel Выбор аналогового выхода 1 Определяет источник для аналогового выхода.	По умолчанию: Мин./макс.:	3 0 / 159999	RW	32- битное целое
		86	Anlg Out1 Stpt Заданное значение аналогового выхода 1 Возможный источник для аналогового выхода. Может использоваться для управления аналоговыми выходами с внешнего устройства через каналы связи. Не чувствителен к масштабированию аналоговых выходов.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	VAC 0 -10 / 20	RW	Действ. число
		87	Anlg Out1 Data Данные аналогового выхода 1 Отображает значение источника, выбранного параметром P85 [Anlg Out1 Sel].	По умолчанию: Мин./макс.:	0 -/+100000	RO	Действ. число
		88	Anlg Out1 DataHi Данные аналогового выхода 1, сигнал высокого уровня Определяет максимальное значение для диапазона данных аналогового выхода.	По умолчанию: Мин./макс.:	1 -/+214748000	RW	Действ. число
		89	Anlg Out1 DataLo Данные аналогового выхода 1, сигнал низкого уровня Определяет минимальное значение для диапазона данных аналогового выхода.	По умолчанию: Мин./макс.:	1 -/+214748000	RW	Действ. число
		90	Anlg Out1 Hi Максимальное значение аналогового выхода 1 Задаёт высокий уровень сигнала для аналогового выхода при максимальном значении данных.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Вольт мА 10,000 В 20,000 мА -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число
		91	Anlg Out1 Lo Минимальное значение аналогового выхода 1 Задаёт низкий уровень сигнала для аналогового выхода при минимальном значении данных.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Вольт мА 0,000 В 0,000 мА -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RW	Действ. число
92	Anlg Out1 Val Значение аналогового выхода 1 Значение аналогового выхода 0.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Вольт мА 10,000 В 20,000 мА -/+10,000 В 0,000 / 20,000 мА	RO	Действ. число		

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																									
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Диагностическая поддержка	99	PredMaint Sts Состояние диагностической поддержки Состояние диагностической поддержки реле. Опции <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td></td> <td>Главный</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Relay Out 0 (Релейный выход 0)⁽¹⁾</td> <td>Relay Out 0 (Релейный вых. 0)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		Главный	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Relay Out 0 (Релейный выход 0) ⁽¹⁾	Relay Out 0 (Релейный вых. 0)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			0 = условие ложно 1 = условие истинно		
			Главный	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Relay Out 0 (Релейный выход 0) ⁽¹⁾	Relay Out 0 (Релейный вых. 0)																																											
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																											
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																													
		100	R00 Load Type Тип нагрузки релейного выхода 0 Задаёт тип нагрузки, применяющийся к реле. Тип нагрузки необходимо задать правильно, чтобы функция прогнозирующего обслуживания могла прогнозировать срок службы реле.	По умолчанию: 1 = «DC Inductive» (Пост. ток, индуктивный) Опции: 0 = «DC Resistive» (Пост. ток, резистивный) 1 = «DC Inductive» (Пост. ток, индуктивный) 2 = «AC Resistive» (Перем. ток, резистивный) 3 = «AC Inductive» (Перем. ток, индуктивный)	RW	32-битное целое																																																									
		101	R00 Load Amps Ток нагрузки релейного выхода 0 Ток нагрузки, подаваемый на контакты реле. Ток нагрузки необходимо задать правильно, чтобы функция прогнозирующего обслуживания могла прогнозировать срок службы реле.	Ед. изм.: А По умолчанию: 2,000 Мин./макс.: 0,000 / 2,000	RW	Действ. число																																																									
		102	R00 TotalLife Срок службы релейного выхода 0 Количество циклов реле за весь срок службы на основании запрограммированных типа и тока нагрузки.	Ед. изм.: Цикл По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 2147483647	RO	32-битное целое																																																									
		103	R00 ElapsedLife Истекшее время работы релейного выхода 0 Несбрасываемое аккумулярованное количество циклов реле.	Ед. изм.: Цикл По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 2147483647	RO	32-битное целое																																																									
104	R00 RemainLife Оставшееся время работы релейного выхода 0 Разность между сроком службы и истекшим временем работы.	Ед. изм.: Цикл По умолчанию: 0 Мин./макс.: -/+2147483647	RO	32-битное целое																																																											
105	R00 LifeEvtLvl Уровень для действий по сроку службы релейного выхода 0 Задаёт процент от количества циклов реле перед выполнением действия.	Ед. изм.: % По умолчанию: 80,000 Мин./макс.: 0,000 / 100,000	RW	Действ. число																																																											
106	R00 LifeEvtActn Действие по сроку службы релейного выхода 0 Задаёт действие, выполняемое при достижении определённого процента циклов реле. «Ignore» (0) – никаких действий «Alarm» (1) – подача аварийного сигнала «Ft Minor» (2) – в случае активации сигнализируется неосновная ошибка, в противном случае выбег до остановки «FtCoastStop» (3) – выбег до остановки «Ft RampStop» (4) – линейный останов «Ft CL Stop» (5) – останов из-за предельного тока	По умолчанию: 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое																																																											

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Диагностическая поддержка	110	R01 Load Type Тип нагрузки релейного выхода 1 Задаёт тип нагрузки, применяющийся к реле. Тип нагрузки необходимо задать правильно, чтобы функция прогнозирующего обслуживания могла прогнозировать срок службы реле. Важно: Используется только в модулях ввода-вывода 20-750-2262C-2R и 20-750-2262D-2R.	По умолчанию: Опции:	1 = «DC Inductive» (Пост. ток, индуктивный) 0 = «DC Resistive» (Пост. ток, резистивный) 1 = «DC Inductive» (Пост. ток, индуктивный) 2 = «AC Resistive» (Перем. ток, резистивный) 3 = «AC Inductive» (Перем. ток, индуктивный)	RW	32-битное целое
		111	R01 Load Amps Ток нагрузки релейного выхода 1 Ток нагрузки, подаваемый на контакты реле. Ток нагрузки необходимо задать правильно, чтобы функция прогнозирующего обслуживания могла прогнозировать срок службы реле. Важно: Используется только в модулях ввода-вывода 20-750-2262C-2R и 20-750-2262D-2R.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	A 2,000 0,000 / 2,000	RW	Действ. число
		112	R01 TotalLife Срок службы релейного выхода 1 Количество циклов реле за весь срок службы на основании запрограммированных типа и тока нагрузки. Важно: Используется только в модулях ввода-вывода 20-750-2262C-2R и 20-750-2262D-2R.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Цикл 0 0 / 2147483647	RO	32-битное целое
		113	R01 ElapsedLife Истекшее время работы релейного выхода 1 Несбрасываемое аккумулярованное количество циклов реле. Важно: Используется только в модулях ввода-вывода 20-750-2262C-2R и 20-750-2262D-2R.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Цикл 0 0 / 2147483647	RO	32-битное целое
		114	R01 RemainLife Остаточный ресурс релейного выхода 1 Разность между сроком службы и истекшим временем работы. Важно: Используется только в модулях ввода-вывода 20-750-2262C-2R и 20-750-2262D-2R.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Цикл 0 -/+2147483647	RO	32-битное целое
		115	R01 LifeEvtLvl Уровень для действий по сроку службы релейного выхода 1 Задаёт процент от количества циклов реле перед выполнением действия. Важно: Используется только в модулях ввода-вывода 20-750-2262C-2R и 20-750-2262D-2R.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 80,000 0,000 / 100,000	RW	Действ. число
		116	R01 LifeEvtActn Действие по сроку службы релейного выхода 1 Задаёт действие, выполняемое при достижении определённого процента циклов реле. Важно: Используется только в модулях ввода-вывода 20-750-2262C-2R и 20-750-2262D-2R. «Ignore» (0) – никаких действий «Alarm» (1) – подача аварийного сигнала «Ft Minor» (2) – в случае активации сигнализируется неосновная ошибка, в противном случае выбег до остановки «FtCoastStop» (3) – выбег до остановки «Ft RampStop» (4) – линейный останов «Ft CL Stop» (5) – останов из-за предельного тока	По умолчанию: Опции:	1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (Выбег до остановки) 4 = «Ft RampStop» (Линейный останов) 5 = «Ft CL Stop» (Останов из-за предельного тока)	RW	32-битное целое

Параметры модуля контроля безопасной частоты вращения

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Защита	1	Password Пароль Пароль для функции блокировки и разблокировки.	По умолчанию: Мин./макс.:	Н/Д 0 / 4 294 967 295	RO	Действ. число
		5	Lock State Состояние блокировки Команда для блокировки или разблокировки настройки предохранительной опции.	По умолчанию: Опции:	0 = «Unlock» (Разблокировка) 0 = «Unlock» (Разблокировка) 1 = «Lock» (Блокировка)	RW	Действ. число
		6	Operating Mode Operating Mode Команда для перевода системы в режим Program (программирование) или Run (работа).	По умолчанию: Опции:	0 = «Program» (программирование) 0 = «Program» (программирование) 1 = «Run» (работа) 2 = «Config fit» (конфиг. сб.)	RW	Действ. число
		7	Reset Defaults (Сброс на значения по умолчанию) Reset Defaults (Сброс на значения по умолчанию) Восстанавливает заводское значение предохранительной опции.	По умолчанию: Опции:	0 = «No action» (никаких действий) 0 = «No action» (никаких действий) 1 = «Reset Fac» (Сброс на завод.настр.)	RW	Действ. число
		10	Signature ID Идентификатор подписи Идентификатор настройки безопасности.	По умолчанию: Мин./макс.:	Н/Д 0 / 4 294 967 295	RO	Действ. число
		13	New Password Новый пароль 32-битный пароль конфигурации.	По умолчанию: Мин./макс.:	Н/Д 0 / 4 294 967 295	RW	Действ. число
		17	Password Command Команда пароля Команда сохранения нового пароля.	По умолчанию: Опции:	0 = «No action» (никаких действий) 0 = «No action» (никаких действий) 1 = «Change PW» (изменить пароль) 2 = «Reset PW» (сброс пароля)	RW	Действ. число
		18	Security Code Защитный код Используется для команды сброса пароля.	По умолчанию: Мин./макс.:	Н/Д 0 / 65 535	RO	Действ. число
		19	Vendor Password Пароль поставщика Пароль поставщика для команды сброса пароля.	По умолчанию: Мин./макс.:	Н/Д 0 / 65 535	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Общие	20	Cascaded Config Каскадная конфигурация Определяет, является ли предохранительный модуль контроля скорости отдельным блоком или занимает первую, среднюю либо последнюю позицию в каскадной системе с несколькими осями. «Single» (0) – отдельный блок «Milti First» (1) – первый блок в каскадной системе «Multi Mid» (2) – средний блок в каскадной системе «Multi Last» (3) – последний блок в каскадной системе	По умолчанию: 0 = «Single» Опции: 0 = «Single» 1 = «Multi First» 2 = «Multi Mid» 3 = «Multi Last»	RW	Действ. число
		21	Safety Mode Безопасный режим Определяет первичный режим работы предохранительных функций контроля скорости. «Safe Stop» (1) – главный, безопасный останов «Safe Stop DM» (2) – главный, безопасный останов с контролем дверей «Lim Speed» (3) – главный, безопасная ограниченная скорость «Lim Speed DM» (4) – главный, безопасная ограниченная скорость с контролем дверей «Lim Speed ES» (5) – главный, безопасная ограниченная скорость с управлением выключателем блокировки «LimSpd DM ES» (6) – главный, безопасная ограниченная скорость с контролем дверей и управлением выключателем блокировки «Lim Spd Stat» (7) – главный, только состояние безопасной ограниченной скорости «Slv Safe Stop» (8) – ведомый, безопасный останов «Slv Lim Spd» (9) – ведомый, безопасная ограниченная скорость «Slv Spd Stat» (10) – ведомый, только состояние безопасной ограниченной скорости	По умолчанию: 1 = «Safe Stop» (Безопасный останов) Опции: 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Safe Stop» (Безопасный останов) 2 = «Safe Stop DM» (Безопасный останов с контролем дверей) 3 = «Lim Speed» (Огранич. скорость) 4 = «Lim Speed» (Огранич. скорость с контролем дверей) 5 = «Lim Speed ES» (Огранич. скорость с управлением выключателем блокировки) 6 = «LimSpd DM ES» (Огранич. скорость с контролем дверей и управлением выключателем блокировки) 7 = «Lim Spd Stat» (Сост. огранич. скорости) 8 = «Slv Safe Stop» (Ведомый, безоп. останов) 9 = «Slv Lim Spd» (Ведомый, огранич. скорость) 10 = «Slv Lim Spd» (Ведомый, сост. огранич. скорости)	RW	Действ. число
		22	Reset Type Тип сброса Определяет тип сброса, используемый предохранительной опцией.	По умолчанию: 2 = «Monitored» (Контролируемый) Опции: 0 = «Automatic» (Автоматический) 1 = «Manual» (Вручную) 2 = «Monitored» (Контролируемый)	RW	Действ. число
		24	OverSpd Response Реакция на превышение частоты вращения Конфигурация скорости сэмплирования интерфейса обратной связи.	По умолчанию: 0 = «42 мс» Опции: 0 = «42 мс» 1 = «48 мс» 2 = «60 мс» 3 = «84 мс» 4 = «132 мс» 5 = «228 мс» 6 = «420 мс»	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Обратная связь	27	Fbk Mode Режим обратной связи Выбирает количество устройств обратной связи и тип проверки расхождений. «Single Fbk» (0) – 1 энкодер «Dual S/P Chk» (1) – 2 энкодера с проверкой расхождений частоты вращения и положения «Dual Spd Chk» (2) – 2 энкодера с проверкой расхождений частоты вращения «Dual Pos Chk» (3) – 2 энкодера с проверкой расхождений положения	По умолчанию: 0 = «Single Fbk» (1 энкодер) Опции: 0 = «Single Fbk» (1 энкодер) 1 = «Dual S/P Chk» (2 энкодера с проверкой расхождений частоты вращения и положения) 2 = «Dual Spd Chk» (2 энкодера с проверкой расхождений частоты вращения) 3 = «Dual Pos Chk» (2 энкодера с проверкой расхождений положения)	RW	Действ. число
		28	Fbk 1 Type Тип обратной связи 1 Выбирает тип обратной связи для предохранительной опции 1.	По умолчанию: 1 = «TTL» Опции: 0 = «Sine/Cosine» (синус/косинус) 1 = «TTL» (приращения)	RW	Действ. число
		29	Fbk 1 Units Единицы измерения обратной связи 1 Выбирает вращательную или линейную обратную связь для предохранительной опции 1.	По умолчанию: 0 = «Rev» (вращательная) Опции: 0 = «Rev» (вращательная) 1 = «mm» (линейная)	RW	Действ. число
		30	Fbk 1 Polarity Полярность обратной связи 1 Определяет полярность направления для энкодера 1.	По умолчанию: 0 = «Normal» (обычная) Опции: 0 = «Normal» (как у энкодера) 1 = «Reversed» (обратная)	RW	Действ. число
		31	Fbk 1 Resolution Разрешение обратной связи 1 Импульсов на оборот. 1...65 535 импульсов на оборот или импульсов на мм в зависимости от конфигурации (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	По умолчанию: 1024 Мин./макс.: 1 / 65 535	RO	Действ. число
		32	Fbk 1 Volt Mon Контроль ОС 1 по напряжению Контролируется ли напряжение энкодера 1.	По умолчанию: 0 = напряжение не контролируется Опции: 0 = напряжение не контролируется 5 = 5 В +/- 5% 9 = 7...12 В 12 = 12 В +/- 5% 24 = 24 В -10%...24 В +5%	RW	Действ. число
		33	Fbk 1 Speed Обратная связь 1 по частоте вращения Отображает выходную частоту вращения энкодера 1. Единицы измерения зависят от конфигурации ОС (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	Ед. изм.: Об/мин мм/с Мин./макс.: -214 748 364,8 / 214 748 364,7 об/мин -214 748 364,8 / 214 748 364,7 мм/с	RO	Действ. число
		34	Fbk 2 Units Единицы измерения обратной связи 2 Выбирает вращательную или линейную обратную связь для предохранительной опции 2.	По умолчанию: 0 = «Rev» (вращательная) Опции: 0 = «Rev» (вращательная) 1 = «mm» (линейная)	RW	Действ. число
		35	Fbk 2 Polarity Полярность обратной связи 2 Определяет полярность направления для энкодера 2.	По умолчанию: 0 = «Normal» (обычная) Опции: 0 = «Normal» (как у энкодера) 1 = «Reversed» (обратная)	RW	Действ. число
		36	Fbk 2 Resolution Разрешение обратной связи 2 Импульсов на оборот. 0...65 535 импульсов на оборот или импульсов на мм в зависимости от конфигурации (вращательная или линейная), определяемой параметром P34 [Fbk 2 Units].	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 1 / 65 535	RO	Действ. число
37	Fbk 2 Volt Mon Контроль ОС 2 по напряжению Контролируется ли напряжение энкодера 2.	По умолчанию: 0 = напряжение не контролируется Опции: 0 = напряжение не контролируется 5 = 5 В +/- 5% 9 = 7...12 В 12 = 12 В +/- 5% 24 = 24 В -10%...24 В +5%	RW	Действ. число		

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				Ед. изм.:	Мин./макс.:		
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Обратная связь	38	Fbk 2 Speed Обратная связь 2 по частоте вращения Отображает выходную частоту вращения энкодера 2. Единицы измерения зависят от конфигурации ОС (вращательная или линейная), определяемой параметром P34 [Fbk 2 Units].	Ед. изм.: Мин./макс.:	Об/мин мм/с -214 748 364,8 / 214 748 364,7 об/мин -214 748 364,8 / 214 748 364,7 мм/с	RO	Действ. число
		39	Fbk Speed Ratio Отношение частоты вращения обратной связи Определяет отношение ожидаемой частоты вращения энкодера 2 к ожидаемой частоте вращения энкодера 1. Отношение зависит от конфигурации ОС (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	По умолчанию: Мин./макс.:	0,0000 0,0001 / 10 000,0	RW	Действ. число
		40	Fbk Speed Tol Допуск обратной связи по частоте вращения Допустимая разность частоты вращения между P33 [Fbk 1 Speed] и P38 [Fbk 2 Speed]. Единицы измерения зависят от конфигурации ОС (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	Ед. изм.: Мин./макс.:	Об/мин мм/с 0 / 6553,5 об/мин 0 / 6553,5 мм/с	RW	Действ. число
		41	Fbk Pos Tol Допуск обратной связи по положению Допустимая разность положений между энкодером 1 и энкодером 2. Единицы измерения зависят от конфигурации ОС (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Град мм 0 0 / 65 535 град 0 / 65 535 мм	RW	Действ. число
		42	Direction Mon Контроль направления Определяет допустимое направление, если активирован безопасный контроль направления. «Pos Always» (1) – всегда положительное «Neg Always» (2) – всегда отрицательное «Pos in SLS» (3) – положительное при безопасном контроле ограниченной частоты вращения «Neg in SLS» (4) – отрицательное при безопасном контроле ограниченной частоты вращения	По умолчанию: Опции:	0 = «Disabled» (Деактивировано) 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Pos Always» (Всегда положительное) 2 = «Neg Always» (Всегда отрицательное) 3 = «Pos in SLS» (Положительное при безопасном контроле ограниченной частоты вращения) 4 = «Neg in SLS» (Отрицательное при безопасном контроле ограниченной частоты вращения)	RW	Действ. число
		43	Direction Tol Допуск направления Допустимый предел для ошибочного направления в единицах энкодера при активированном контроле безопасного направления. Единицы измерения зависят от конфигурации ОС (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Град мм 10 0 / 65 535 град 0 / 65 535 мм	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ Stop (Останов)		44	Вход безопасного останова Вход безопасного останова Конфигурация для входа безопасного останова (SS_In). «2NC» (1) – двухканальный эквивалент «2 NC 3s» (2) – двухканальный эквивалент, 3 с «1 NO + 1 NC» (3) – двухканальный эквивалент, дополняющий «1 NO + 1 NC 3s» (4) – двухканальный эквивалент, дополняющий 3 с «2 OSSD» (5) – двухканальный эквивалент SS «1NC» (6) – одноканальный эквивалент	По умолчанию: Опции:	1 = «2NC» 0 = «Not Used» (Не используется) 1 = «2NC» 2 = «2 NC 3s» 3 = «1 NO + 1 NC» 4 = «1 NO + 1 NC 3s» 5 = «2 OSSD» 6 = «1 NC»	RW	Действ. число
		45	Safe Stop Type Тип безопасного останова Выбор типа безопасного останова. Определяет тип безопасного останова, выполняемого в случае запуска функции безопасного останова состоянием типа «останов». «Torque Off» (0) – безопасное снятие крутящего момента с проверкой неподвижного состояния «Torque Off NoCk» (3) – безопасное снятие крутящего момента без проверки неподвижного состояния	По умолчанию: Опции:	0 = «Torque Off» (Снятие момента) 0 = «Torque Off» (Снятие момента) 1 = «Safe Stop 1» (Безопасный останов 1) 2 = «Safe Stop 2» (Безопасный останов 2) 3 = «Torque Off NoCk» (Безопасное снятие крутящего момента без проверки неподвижного состояния)	RW	Действ. число
		46	Stop Mon Delay Задержка контроля останова Определяет задержку контроля с момента запроса останова до истечения максимального времени останова, если запрос на безопасный останов 1 или безопасный останов 2 инициируется переключением «ВКЛ – ВКЛ» входа SS_In. Если тип безопасного останова – безопасное снятие момента с проверкой оборотов при полной остановке или без таковой, то задержка контроля останова должна быть нулевой. В противном случае система выдаст ошибку неправильной конфигурации.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0 0 / 6553,5	RW	Действ. число
		47	Max Stop Time Максимальная задержка останова Определяет максимальную задержку безопасного останова, используемую в случае запуска функции безопасного останова состоянием типа «останов».	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Секунды 0 0 / 6553,5	RW	Действ. число
		48	Standstill Speed Обороты при полной остановке Определяет обороты, при которых движение считается остановленным. Единицы измерения зависят от конфигурации ОС (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Об/мин мм/с 0,001 0,001 / 65,535 об/мин 000 / 65,535 мм/с	RW	Действ. число
		49	Standstill Pos Положение при полной остановке Определяет допустимое положение в градусах энкодера 1 или мм после обнаружения условия безопасной остановки. В градусах (360° = 1 оборот) или в мм в зависимости от конфигурации (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Град мм 10 0 / 65 535 град 0 / 65,535 мм	RW	Действ. число
		50	Decel Ref Speed Замедление опорной частоты вращения Определяет скорость замедления, контролируруемую для безопасного останова 1 или безопасного останова 2. Единицы измерения зависят от конфигурации ОС (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Об/мин мм/с 0 0 / 65 535 об/мин 0 / 65 535 мм/с	RW	Действ. число
51	Stop Decel Tol Допустимое замедление до останова Это допуск сверх скорости замедления, заданной параметром Decel Ref Speed.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	% 0 0 / 100	RW	Действ. число		

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Ограниченная скорость	52	Lim Speed Input Вход ограниченной частоты вращения Конфигурация для входа безопасной ограниченной частоты вращения (SLS_In). «2NC» (1) – двухканальный эквивалент «2 NC 3s» (2) – двухканальный эквивалент, 3 с «1 NO + 1 NC» (3) – двухканальный эквивалент, дополняющий «1 NO + 1 NC 3s» (4) – двухканальный эквивалент, дополняющий 3 с «2 OSSD» (5) – двухканальный эквивалент SS «1NC» (6) – одноканальный эквивалент	По умолчанию:	0 = «Not Used» (Не используется)	RW	Действ. число
				Опции:	0 = «Not Used» (Не используется) 1 = «2NC» 2 = «2 NC 3s» 3 = «1 NO + 1 NC» 4 = «1 NO + 1 NC 3s» 5 = «2 OSSD» 6 = «1 NC»		
		53	LimSpd Mon Delay Задержка контроля ограниченной частоты вращения Определяет задержку контроля безопасной ограниченной частоты вращения между переходом SLS_In из ВКЛ в ВЫКЛ и инициацией контроля безопасной ограниченной частоты вращения (SLS) или безопасной максимальной частоты вращения (SMS).	Ед. изм.:	Секунды	RW	Действ. число
				По умолчанию:	0		
				Мин./макс.:	0 / 6553,5		
		54	Enable SW Input Вход выключателя блокировки Конфигурация для входа выключателя блокировки (ESM_In). «2NC» (1) – двухканальный эквивалент «2 NC 3s» (2) – двухканальный эквивалент, 3 с «1 NO + 1 NC» (3) – двухканальный эквивалент, дополняющий «1 NO + 1 NC 3s» (4) – двухканальный эквивалент, дополняющий 3 с «2 OSSD» (5) – двухканальный эквивалент SS «1NC» (6) – одноканальный эквивалент	По умолчанию:	0 = «Not Used» (Не используется)	RW	Действ. число
				Опции:	0 = «Not Used» (Не используется) 1 = «2NC» 2 = «2 NC 3s» 3 = «1 NO + 1 NC» 4 = «1 NO + 1 NC 3s» 5 = «2 OSSD» 6 = «1 NC»		
		55	Safe Speed Limit Ограничение безопасной частоты вращения Определяет предельную частоту вращения, которая будет контролироваться в режиме безопасной ограниченной частоты вращения (SLS). Единицы измерения зависят от конфигурации ОС (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	Ед. изм.:	Об/мин мм/с	RW	Действ. число
				По умолчанию:	0		
				Мин./макс.:	0 / 6553,5 об/мин 0 / 6553,5 мм/с		
		56	Speed Hysteresis Гистерезис частоты вращения Определяет гистерезис для выхода SLS_Out при активном контроле безопасной ограниченной частоты вращения.	Ед. изм.:	%	RW	Действ. число
				По умолчанию:	0		
				Мин./макс.:	0 / 100		

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Управление дверями	57	Door Out Type Тип выхода для дверей Определяет состояние запираения и отпираения для выхода системы управления дверями (DC_Out). Когда тип выхода = «питание на отпираение», DC_Out будет выключен в состоянии запираения и включён в состоянии отпираения. Когда тип выхода = «питание на запираение», DC_Out будет включён в состоянии запираения и выключен в состоянии отпираения. Первый и средний блоки многоосной системы должны быть настроены как каскадные (2).	По умолчанию: 0 = «Pwr to Rel» (Питание на отпираение) Опции: 0 = «Pwr to Rel» (Питание на отпираение) 1 = «Pwr to Lock» (Питание на запираение) 2 = «2 Ch Sourcing» (2-кан. источник)	RW	Действ. число
		58	DM Input Вход контроля дверей Конфигурация для входа контроля дверей (DM_In). «2NC» (1) – двухканальный эквивалент «2 NC 3s» (2) – двухканальный эквивалент, 3 с «1 NO + 1 NC» (3) – двухканальный эквивалент, дополняющий «1 NO + 1 NC 3s» (4) – двухканальный эквивалент, дополняющий 3 с «2 OSSD» (5) – двухканальный эквивалент SS «1NC» (6) – одноканальный эквивалент	По умолчанию: 0 = «Not Used» (Не используется) Опции: 0 = «Not Used» (Не используется) 1 = «2NC» 2 = «2 NC 3s» 3 = «1 NO + 1 NC» 4 = «1 NO + 1 NC 3s» 5 = «2 OSSD» 6 = «1 NC»	RW	Действ. число
		59	Lock Mon Enable Активация контроля блокировки Контроль блокировки может быть активирован только тогда, когда предохранительная опция контроля частоты вращения является отдельным блоком либо первым блоком в многоосной системе (Каскадная конфигурация = 0 или 3).	По умолчанию: 0 = «Disable» (Отключить) Опции: 0 = «Disable» (Отключить) 1 = «Enable» (Включить)	RW	Действ. число
		60	Lock Mon Input Вход контроля блокировки Конфигурация для входа контроля блокировки (LM_In). «2NC» (1) – двухканальный эквивалент «2 NC 3s» (2) – двухканальный эквивалент, 3 с «1 NO + 1 NC» (3) – двухканальный эквивалент, дополняющий «1 NO + 1 NC 3s» (4) – двухканальный эквивалент, дополняющий 3 с «2 OSSD» (5) – двухканальный эквивалент SS «1NC» (6) – одноканальный эквивалент	По умолчанию: 0 = «Not Used» (Не используется) Опции: 0 = «Not Used» (Не используется) 1 = «2NC» 2 = «2 NC 3s» 3 = «1 NO + 1 NC» 4 = «1 NO + 1 NC 3s» 5 = «2 OSSD» 6 = «1 NC»	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Макс. скорость	61	Max Speed Enable Активация контроля макс. частоты вращения Активация контроля безопасной максимальной частоты вращения.	По умолчанию: Опции:	0 = «Disable» (Отключить) 0 = «Disable» (Отключить) 1 = «Enable» (Включить)	RW	Действ. число
		62	Safe Max Speed Безопасная максимальная частота вращения Определяет допустимую максимальную частоту вращения при активации контроля безопасной максимальной частоты вращения.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Об/мин мм/с 0 0 / 65 535 об/мин 0 / 65 535 мм/с	RW	Действ. число
		63	Max Spd Stop Typ Тип останова, макс. частота вращения Определяет тип безопасного останова, инициируемого в случае сбоя безопасной максимальной частоты вращения (SMS). «Torque Off» (0) – безопасное снятие крутящего момента с проверкой неподвижного состояния «Safe Str Typ» (1) – безопасное снятие крутящего момента без проверки неподвижного состояния	По умолчанию: Опции:	0 = «Torque Off» (Снятие момента) 0 = «Torque Off» (Снятие момента) 1 = «Safe Str Typ» (Тип безоп. останова)	RW	Действ. число
		64	Max Accel Enable Активация контроля макс. ускорения Активация контроля безопасного максимального ускорения.	По умолчанию: Опции:	0 = «Disable» (Отключить) 0 = «Disable» (Отключить) 1 = «Enable» (Включить)	RW	Действ. число
		65	Safe Accel Limit Ограничение безопасного ускорения Определяет предел безопасного максимального ускорения относительно энкодера 1, для которого контролируется система. Единицы измерения зависят от конфигурации ОС (вращательная или линейная), определяемой параметром P29 [Fbk 1 Units].	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Об/с ² мм/с ² 0 0 / 65 535 об/с ² 0 / 65 535 мм/с ²	RW	Действ. число
		66	Max Acc Stop Typ Тип останова, макс. ускорение Определяет тип безопасного останова, инициируемого в случае сбоя безопасного максимального ускорения. «Torque Off» (0) – безопасное снятие крутящего момента с проверкой неподвижного состояния «Safe Str Typ» (1) – безопасное снятие крутящего момента без проверки неподвижного состояния	По умолчанию: Опции:	0 = «Torque Off» (Снятие момента) 0 = «Torque Off» (Снятие момента) 1 = «Safe Str Typ» (Тип безоп. останова)	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																																																																			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ Faults (Ошибки)		67	<p>Состояние сбоя</p> <p>Состояние сбоя</p> <p>Сбои с битовым кодированием.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Фbk 2 V FIt (Ошибка напряжения энкодера 2)</td> <td>Фbk 1 V FIt (Ошибка напряжения энкодера 1)</td> <td>ESM Mon FIt (Сбой контроля ESM)</td> <td>ESM In FIt (Сбой входа ESM)</td> <td>Lock Mon FIt (Сбой контроля запираания)</td> <td>LM In FIt (Сбой входа LM)</td> <td>DC Out FIt (Сбой выхода DC)</td> <td>Door Mon FIt (Сбой контроля дверей)</td> <td>DM In FIt (Сбой входа контроля дверей)</td> <td>Dir FIt (Ошибка направления)</td> <td>Accel FIt (Ошибка ускорения)</td> <td>SMS Spd FIt (Ошибка дезоп. макс. част.вращ.)</td> <td>SLS Spd FIt (Ошибка дезоп.огран. част.вращ.)</td> <td>SLS Out FIt (Сбой вых. дезоп.огран. част.вращ.)</td> <td>SLS In FIt (Сбой входа дезоп.огран. част.вращ.)</td> <td>Mov in Stop (Движение при останове)</td> <td>Stop Spd FIt (Сбой част.вращ.при останове)</td> <td>Decel FIt (Сбой замедл.)</td> <td>SS Out FIt (Сбой вых. дезоп. част.вращ.)</td> <td>SS In FIt (Сбой вх. дезоп. част.вращ.)</td> <td>Dual Fbk Pos (Дв. ОС по полож.)</td> <td>Dual Fbk Spd (Дв. ОС по част.вращ.)</td> <td>Fbk 2 FIt (Сбой ОС 2)</td> <td>Fbk 1 FIt (Сбой ОС 1)</td> <td>Reset PwrUp (Сброс при включении)</td> <td>MP Out FIt (Сбой выхода MP)</td> <td>Invalid Cfg (Недейств. конфиг.)</td> <td>Core Error (Осн. ош.)</td> <td>Combined FIt (Комбин. сбой)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td></td> <td></td> <td>31</td> <td>30</td> <td>29</td> <td>28</td> <td>27</td> <td>26</td> <td>25</td> <td>24</td> <td>23</td> <td>22</td> <td>21</td> <td>20</td> <td>19</td> <td>18</td> <td>17</td> <td>16</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>Бит 0 «Combined FIt» – состояние комбинированного сбоя Бит 1 «Core Error» – зарезервировано для основной ошибки (Core Error) Бит 2 «Invalid Cfg» – недействительная конфигурация Бит 3 «MP Out FIt» – сбой выхода MP Бит 4 «Reset PwrUp» – сброс при включении питания Бит 5 «Fbk 1 FIt» – сбой обратной связи 1 Бит 6 «Fbk 2 FIt» – сбой обратной связи 2 Бит 7 «Dual Fbk Spd» – сбой двойной ОС по частоте вращения Бит 8 «Dual Fbk Pos» – сбой двойной ОС по положению Бит 9 «SS In FIt» – сбой входа SS_In Бит 10 «SS Out FIt» – сбой выхода SS_Out Бит 11 «Decel FIt» – сбой замедления Бит 12 «Stop Spd FIt» – ошибка частоты вращения при полной остановке Бит 13 «Mov in Stop» – движение после останова Бит 14 «SLS In FIt» – сбой входа SLS_In Бит 15 «SLS Out FIt» – сбой выхода SLS_Out Бит 16 «SLS Spd FIt» – ошибка частоты вращения SLS_Speed Бит 17 «SMS Spd FIt» – ошибка частоты вращения SMS_Speed Бит 18 «Accel FIt» – ошибка ускорения Бит 19 «Dir FIt» – ошибка направления Бит 20 «DM In FIt» – ошибка входа DM_In Бит 21 «Door Mon FIt» – сбой контроля дверей Бит 22 «DC Out FIt» – сбой выхода DC_Out Бит 23 «LM In FIt» – сбой входа LM_In Бит 24 «Lock Mon FIt» – сбой контроля запираания Бит 25 «ESM In FIt» – сбой входа ESM_In Бит 26 «ESM Mon FIt» – сбой контроля ESM Бит 27 «Fbk 1 V FIt» – ошибка напряжения энкодера 1 Бит 28 «Fbk 2 V FIt» – ошибка напряжения энкодера 2</p>	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Фbk 2 V FIt (Ошибка напряжения энкодера 2)	Фbk 1 V FIt (Ошибка напряжения энкодера 1)	ESM Mon FIt (Сбой контроля ESM)	ESM In FIt (Сбой входа ESM)	Lock Mon FIt (Сбой контроля запираания)	LM In FIt (Сбой входа LM)	DC Out FIt (Сбой выхода DC)	Door Mon FIt (Сбой контроля дверей)	DM In FIt (Сбой входа контроля дверей)	Dir FIt (Ошибка направления)	Accel FIt (Ошибка ускорения)	SMS Spd FIt (Ошибка дезоп. макс. част.вращ.)	SLS Spd FIt (Ошибка дезоп.огран. част.вращ.)	SLS Out FIt (Сбой вых. дезоп.огран. част.вращ.)	SLS In FIt (Сбой входа дезоп.огран. част.вращ.)	Mov in Stop (Движение при останове)	Stop Spd FIt (Сбой част.вращ.при останове)	Decel FIt (Сбой замедл.)	SS Out FIt (Сбой вых. дезоп. част.вращ.)	SS In FIt (Сбой вх. дезоп. част.вращ.)	Dual Fbk Pos (Дв. ОС по полож.)	Dual Fbk Spd (Дв. ОС по част.вращ.)	Fbk 2 FIt (Сбой ОС 2)	Fbk 1 FIt (Сбой ОС 1)	Reset PwrUp (Сброс при включении)	MP Out FIt (Сбой выхода MP)	Invalid Cfg (Недейств. конфиг.)	Core Error (Осн. ош.)	Combined FIt (Комбин. сбой)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит			31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Фbk 2 V FIt (Ошибка напряжения энкодера 2)	Фbk 1 V FIt (Ошибка напряжения энкодера 1)	ESM Mon FIt (Сбой контроля ESM)	ESM In FIt (Сбой входа ESM)	Lock Mon FIt (Сбой контроля запираания)	LM In FIt (Сбой входа LM)	DC Out FIt (Сбой выхода DC)	Door Mon FIt (Сбой контроля дверей)	DM In FIt (Сбой входа контроля дверей)	Dir FIt (Ошибка направления)	Accel FIt (Ошибка ускорения)	SMS Spd FIt (Ошибка дезоп. макс. част.вращ.)	SLS Spd FIt (Ошибка дезоп.огран. част.вращ.)	SLS Out FIt (Сбой вых. дезоп.огран. част.вращ.)	SLS In FIt (Сбой входа дезоп.огран. част.вращ.)	Mov in Stop (Движение при останове)	Stop Spd FIt (Сбой част.вращ.при останове)	Decel FIt (Сбой замедл.)	SS Out FIt (Сбой вых. дезоп. част.вращ.)	SS In FIt (Сбой вх. дезоп. част.вращ.)	Dual Fbk Pos (Дв. ОС по полож.)	Dual Fbk Spd (Дв. ОС по част.вращ.)	Fbk 2 FIt (Сбой ОС 2)	Fbk 1 FIt (Сбой ОС 1)	Reset PwrUp (Сброс при включении)	MP Out FIt (Сбой выхода MP)	Invalid Cfg (Недейств. конфиг.)	Core Error (Осн. ош.)	Combined FIt (Комбин. сбой)																																																																								
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																																									
Бит			31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																																							

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее		Значения	Чтение/Запись	Тип данных
			Полное название	Описание			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ Faults (Ошибки)		68	Guard Status				
			Состояние защиты				
			Опции				
			Зарезервирован				
			Зарезервирован				
			Зарезервирован				
			Зарезервирован				
			Зарезервирован				
			Wait No Stop (Ожид. удал. запроса на останов)				
			Wait SS Cус (Ожид. цикла входа SS)				
			Wait Reset (Ожид. сброса)				
			Reset In (Вход сброса)				
			ESM In Prog (Сост. входа ESM)				
			ESM In (Вход ESM)				
			LM In (Вход LM)				
			DM In Prog (Сост. входа контроля дверей)				
			DM In (Вход контроля дверей)				
			DC Out (Выход DC)				
			DC Lock (Блокир. DC)				
			SDM In Prog (Сост. входа SDM)				
			SMA In Prog (Сост. входа безоп. макс. ускор.)				
			SMS In Prog (Сост. входа безоп. макс. част. вращ.)				
			SLS Out (Вых. безоп. огран. част. вращ.)				
			SLS In Prog (Сост. входа безоп. огран. част. вращ.)				
			SLS Req (Запрос безоп. огран. част. вращ.)				
			SLS In (Вход безоп. огран. част. вращ.)				
			SS Out (Вых. безоп. част. вращ.)				
			SS Stopped (Безоп. част. вращ., остан.)				
			SS Decel (Безоп. част. вращ., замедл.)				
			SS In Prog (Сост. безоп. част. вращ.)				
			SS Req (Запрос безоп. част. вращ.)				
			SS In (Вх. безоп. част. вращ.)				
			MP Out (Выход MP)				
			Config Lock (Блокир. конфиг.)				
			StatusOK (Сост. ОК)				
			По умолчанию	0	0	0	0
			Бит	31	30	29	28
				27	26	25	24
				23	22	21	20
				19	18	17	16
				15	14	13	12
				11	10	9	8
				7	6	5	4
				3	2	1	0
			<p>Бит 0 «StatusOK» – 0 = Сбой; 1 = ОК</p> <p>Бит 1 «Config Lock» – блокировка конфигурации: 0 = Разблокировать; 1 = Блокировать</p> <p>Бит 2 «MP Out» – значение выхода MP: 0 = ВЫКЛ; 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 3 «SS In» – значение входа SS: 0 = ВЫКЛ; 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 4 «SS Req» – состояние запроса SS: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 5 «SS In Prog» – состояние входа SS: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 6 «SS Decel» – состояние замедления SS: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 7 «SS Stopped» – состояние останова оси SS: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 8 «SS Out» – значение выхода SS: 0 = ВЫКЛ; 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 9 «SLS In» – значение входа SLS: 0 = ВЫКЛ; 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 10 «SLS Req» – состояние запроса SLS: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 11 «SLS In Prog» – состояние входа SLS: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 12 «SLS Out» – значение выхода SLS: 0 = ВЫКЛ; 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 13 «SMS In Prog» – состояние входа SMS: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 14 «SMA In Prog» – состояние входа SMA: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 15 «SDM In Prog» – состояние входа SDM: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 16 «DC Lock» – состояние блокировки DC: 0 = Блокировать; 1 = Разблокировать</p> <p>Бит 17 «DC Out» – значение выхода DC: 0 = ВЫКЛ; 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 18 «DM In» – значение входа DM: 0 = ВЫКЛ; 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 19 «DM In Prog» – состояние входа DM: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 20 «LM In» – значение входа LM: 0 = ВЫКЛ; 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 21 «ESM In» – значение входа ESM: 0 = ВЫКЛ; 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 22 «ESM In Prog» – состояние входа ESM: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 23 «Reset In» – сброс входа: 0 = ВЫКЛ; 1 = ВКЛ</p> <p>Бит 24 «Wait Reset» – ожидание сброса SS: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 25 «Wait SS Cус» – ожидание цикла входа SS: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p> <p>Бит 26 «Wait No Stop» – ожидание удаления запроса на останов: 0 = Деактивирован; 1 = Активирован</p>				

Файл Группа	Поз.	Название на дисплее		Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
		Полное название	Описание			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ Faults (Ошибки)	69	IO Diag Status (Сост. диаг. вх/вых)				
		Показывает текущее состояние входов/выходов, используемых для диагностики. Важное замечание: Когда предохранительная опция не находится в режиме Run (работа), этот параметр не обновляется.				
Опции						
Зарезервирован						
Зарезервирован						
Зарезервирован						
Зарезервирован						
Зарезервирован						
Зарезервирован						
Зарезервирован						
Зарезервирован						
Зарезервирован						
MP Out Ch 1 (Вых. MP, кан. 1)						
MP Out Ch 0 (Вых. MP, кан. 0)						
Stop Cmd (Команда остан.)						
SLS Cmd (Команда безоп. отр. ЧБ)						
Зарезервирован						
Reset In (Вход сброса)						
LM In Ch 1 (Вх. LM, кан. 1)						
LM In Ch 0 (Вх. LM, кан. 0)						
DC Out Ch 1 (Вых. DC, кан. 1)						
DC Out Ch 0 (Вых. DC, кан. 0)						
DM In Ch 1 (Вх. DM, кан. 1)						
DM In Ch 0 (Вх. DM, кан. 0)						
ESM In Ch 1 (Вх. ESM, кан. 1)						
ESM In Ch 0 (Вх. ESM, кан. 0)						
SLS Out Ch 1 (Вых. безоп. огран. част. вращ., кан. 1)						
SLS Out Ch 0 (Вых. безоп. огран. част. вращ., кан. 0)						
SLS In Ch 1 (Вх. безоп. огран. част. вращ., кан. 1)						
SLS In Ch 0 (Вх. безоп. огран. част. вращ., кан. 0)						
SS Out Ch 1 (Вых. безоп. част. вращ., кан. 1)						
SS Out Ch 0 (Вых. безоп. част. вращ., кан. 0)						
SS In Ch 1 (Вх. безоп. част. вращ., кан. 1)						
SS In Ch 0 (Вх. безоп. част. вращ., кан. 0)						
По умолчанию				0	0	0
Бит				31	30	29
				28	27	26
				25	24	23
				22	21	20
				19	18	17
				16	15	14
				13	12	11
				10	9	8
				7	6	5
				4	3	2
				1	0	0
				0		




0 = Разомкнут
1 = Замкнут

Бит 0 «SS In Ch 0» – состояние SS входного канала 0
 Бит 1 «SS In Ch 1» – состояние SS входного канала 1
 Бит 2 «SS Out Ch 0» – состояние SS выходного канала 0
 Бит 3 «SS Out Ch 1» – состояние SS выходного канала 1
 Бит 4 «SLS In Ch 0» – состояние SLS входного канала 0
 Бит 5 «SLS In Ch 1» – состояние SLS входного канала 1
 Бит 6 «SLS Out Ch 0» – состояние SLS выходного канала 0
 Бит 7 «SLS Out Ch 1» – состояние SLS выходного канала 1
 Бит 8 «ESM In Ch 0» – состояние ESM входного канала 0
 Бит 9 «ESM In Ch 1» – состояние ESM входного канала 1
 Бит 10 «DM In Ch 0» – состояние DM входного канала 0
 Бит 11 «DM In Ch 1» – состояние DM входного канала 1
 Бит 12 «DC Out Ch 0» – состояние DC выходного канала 0
 Бит 13 «DC Out Ch 1» – состояние DC выходного канала 1
 Бит 14 «LM In Ch 0» – состояние LM входного канала 0
 Бит 15 «LM In Ch 1» – состояние LM входного канала 1
 Бит 16 «Reset In» – сброс входа:
 Бит 17 «Reserved» (Зарезервирован)
 Бит 18 «SLS Cmd» – состояние команды SLS
 Бит 19 «Stop Cmd» – состояние команды Stop
 Бит 20 «MP Out Ch 0» – состояние MP выходного канала 0
 Бит 21 «MP Out Ch 1» – состояние MP выходного канала 1

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Faults (Ошибки)	70	<p>Config Flt Code</p> <p>Код конфигурации ошибки.</p> <p>0 = Нет ошибки</p> <p>1 = Требуется пароль (Password Req)</p> <p>2 = Значение P21 [Safety Mode] (Режим безопасности) недействительно согласно значению P20 [Cascaded Config] (Каскадная конфиг.).</p> <p>3 = Значение P57 [Door Out Type] (Тип выхода двер.) недействительно согласно значению P20 [Cascaded Config] (Каскадная конфиг.).</p> <p>4 = Значение P46 [Stop Mon Delay] (Задержка контр. останова) недействительно согласно значению P45 [Safe Stop Type] (Тип безоп. останова).</p> <p>5 = Значение P50 [Decel Ref Speed] (Опор. скор. замедл.) недействительно согласно значению P31 [Fbk 1 Resolution] (Разреш. ОС 1).</p> <p>6 = Значение P48 [Standstill Speed] (Част.вращ. при полн.остан.) недействительно согласно значению P20 [Cascaded Config] (Каскадная конфиг.).</p> <p>7 = Значение P53 [LimSpd Mon Delay] (Задержка контр. огран. част.вращ.) недействительно согласно значению P21 [Safety Mode] (Режим безоп.).</p> <p>8 = Значение P55 [Safe Speed Limit] (Предел безоп. част.вращ.) недействительно согласно значениям P21 [Safety Mode] (Режим безоп.) и P31 [Fbk 1 Resolution] (Разреш. ОС 1).</p> <p>9 = Значение P56 [Speed Hysteresis] (Гистерезис част.вращ.) недействительно согласно значению P21 [Safety Mode] (Режим безопасности).</p> <p>10 = Значение P62 [Safe Max Speed] (Безоп. макс. част.вращ.) недействительно согласно значению P31 [Fbk 1 Resolution] (Разреш. ОС 1).</p> <p>11 = Значение P42 [Direction Mon] (Контроль направления) недействительно согласно значению P21 [Safety Mode] (Режим безоп.).</p> <p>12 = Значение P59 [Lock Mon Enable] (Актив. контроля блокировки) недействительно согласно значению P21 [Safety Mode] (Режим безоп.).</p> <p>13 = Значение P36 [Fbk 2 Resolution] (Разреш. ОС 2) недействительно согласно значению P27 [Fbk Mode] (Режим ОС).</p> <p>14 = Значение P35 [Fbk 2 Polarity] (Полярность ОС 2) недействительно согласно значению P27 [Fbk Mode] (Режим ОС).</p> <p>15 = Значение P39 [Fbk Speed Ratio] (Отнош. ОС по част.вращ.) недействительно согласно значению P27 [Fbk Mode] (Режим ОС).</p> <p>16 = Значение P41 [Fbk Pos Tol] (Допуст. ОС по плж.) недействительно согласно значению P27 [Fbk Mode] (Режим ОС).</p> <p>17 = Значение P40 [Fbk Speed Tol] (Допуст. ОС по част.вращ.) недействительно согласно значению P27 [Fbk Mode] (Режим ОС).</p> <p>18 = Значение P44 [Safe Stop In Typ] (Тип вх. безоп.остан.) недействительно согласно значению P21 [Safety Mode] (Режим безоп.).</p> <p>19 = Значение P52 [Lim Spd In Typ] (Тип вх. огран. част.вращ.) недействительно согласно значению P21 [Safety Mode] (Режим безоп.).</p> <p>20 = Значение P58 [DM Input Type] (Тип входа контр. дверей) недействительно согласно значениям P20 [Cascaded Config] (Каскадная конфиг.) и P21 [Safety Mode] (Режим безоп.).</p> <p>21 = Значение P54 [Enable SW In Typ] (Тип вх. выключателя блокировки) недействительно согласно значению P21 [Safety Mode] (Режим безоп.).</p> <p>22 = Значение P60 [Lock Mon In Type] (Тип входа контр. запираия) недействительно согласно значениям P21 [Safety Mode] (Режим безоп.) и P59 [Lock Mon Enable] (Актив. контр. запираия).</p> <p>23 = Недействительное значение P20 [Cascaded Config] (Каскадная конфиг.).</p> <p>24 = Недействительное значение P22 [Reset Type] (Тип сброса).</p> <p>25 = Зарезервировано</p> <p>26 = Недействительное значение P45 [Safe Stop Type] (Тип безоп. остан.).</p> <p>27 = Недействительное значение P51 [Stop Decel Tol] (Допуст. замедл. до остан.).</p> <p>28 = Недействительное значение P27 [Fbk Mode] (Режим ОС).</p> <p>29 = Недействительное значение P28 [Fbk 1 Type] (Тип ОС 1).</p> <p>30 = Недействительное значение P31 [Fbk 1 Resolution] (Разреш. ОС 1).</p> <p>31 = Недействительное значение P32 [Fbk1 Volt Mon] (Контр. напряж. ОС1).</p> <p>32 = Недействительное значение P37 [Fbk2 Volt Mon] (Контр. напряж. ОС2).</p> <p>33 = Недействительное значение P24 [OverSpd Response] (Реакция на превыш. част.вращ.).</p> <p>34 = Зарезервировано</p> <p>36 = Неизвестная ошибка (Unknown Err).</p>	По умолчанию: Опции:	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				По умолчанию:	Опции:		
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ Faults (Ошибки)		72	SS Out Mode (Режим вых. SS) Определяет, выполняется ли импульсная проверка выхода безопасной частоты вращения (SS). Если импульсную проверку отключить для любого выхода, то SIL, категория и PL будут уменьшены для всей системы безопасности PowerFlex.	По умолчанию: 0 = «Pulse test» (Импульсное тестирование) Опции: 0 = «Pulse test» (Импульсное тестирование) 1 = «No pulse test» (Без импульсного тестирования)		RW	Действ. число
		73	SLS Out Mode (Режим вых. SLS) Определяет, выполняется ли импульсная проверка выхода безопасной ограниченной частоты вращения (SLS). Если импульсную проверку отключить для любого выхода, то SIL, категория и PL будут уменьшены для всей системы безопасности PowerFlex.	По умолчанию: 0 = «Pulse test» (Импульсное тестирование) Опции: 0 = «Pulse test» (Импульсное тестирование) 1 = «No pulse test» (Без импульсного тестирования)		RW	Действ. число
		74	Door Out Mode (Режим вых. дверей) Определяет, выполняется ли импульсная проверка выхода управления дверями (DC). Если импульсную проверку отключить для любого выхода, то SIL, категория и PL будут уменьшены для всей системы безопасности PowerFlex.	По умолчанию: 0 = «Pulse test» (Импульсное тестирование) Опции: 0 = «Pulse test» (Импульсное тестирование) 1 = «No pulse test» (Без импульсного тестирования)		RW	Действ. число




Параметры модуля для одного инкрементного энкодера

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		1	Encoder Cfg  Конфигурация энкодера Определяет направление, способ вычисления частоты вращения, тип сигнала и активные каналы энкодера. Опции	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Direction (Направление)</td> <td>Single Ended (Одностор.)</td> <td>Home DI Inv (Изменение полярности цифрового входа)</td> <td>Edge Mode (Импульсный режим)</td> <td>A Chan Only (Только канал A)</td> <td>Z Chan Enbl (Активизация канала Z)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Z Channel Enbl» – используется канал Z и контролируется на потерю фазы. Значение 0 = канал Z игнорируется. Бит 1 «A Chan Only» – используется только канал A, канал B игнорируется. В этом режиме определить направление невозможно, и счетчик положения будет всегда расти. Бит 2 «Edge Mode» – для вычисления частоты вращения используется время импульсов AB, а не суммарное количество. Бит 3 «Inv Home In» – инвертирование входа сигнала исходного положения. 1 = инвертировать, 0 = не инвертировать Бит 4 «Single Ended» – энкодер A Quad B выдаёт односторонние сигналы. В этом режиме обнаружение потери фаз деактивируется. 0 = дифференциальные, 1 = односторонние Бит 5 «Direction» – инвертирует прямой/обратный счётчик положения, соответствующий данному направлению вращения. 1 = инвертировать, 0 = не инвертировать</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Direction (Направление)	Single Ended (Одностор.)	Home DI Inv (Изменение полярности цифрового входа)	Edge Mode (Импульсный режим)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активизация канала Z)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Direction (Направление)	Single Ended (Одностор.)	Home DI Inv (Изменение полярности цифрового входа)	Edge Mode (Импульсный режим)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активизация канала Z)																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																							
2	Encoder PPR  Количество импульсов энкодера на оборот Настраивает для энкодерного модуля количество импульсов на оборот энкодера A Quad B.	По умолчанию: 1024 Мин./макс.: 2 / 20000	RW	Действ. число																																																					
3	Fdbk Loss Cfg  Конфигурация потери обратной связи Настройка реакции привода на состояние сбоя обратной связи.	По умолчанию: 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки) Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки)	RW	Действ. число																																																					
4	Encoder Feedback Обратная связь энкодера Отображает для энкодера значение обратной связи по положению. Может использоваться в качестве источника для значения обратной связи платы управления (порт 0).	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -/+2147483647	RO	Действ. число																																																					

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее		Значения	Чтение/Запись	Тип данных		
			Полное название	Описание					
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		5	Encoder Status	Состояние энкодера Информация о состоянии модуля инкрементного энкодера.					
		Опции	Direction (Направление) HomMrk Event (Фикс. полож. энкод. в ответ на импульс маркера) HomMrk Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. имп. маркера) HomeIn Event (Фикс. полож. энкод. при переключ. входа исх. полож.) HomeIn Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. переключ. входа исх. полож.) Home Input (Вход исходного положения) Home D Inv (Измен. полярности цифр. входа) Marker Event (Событие для маркера) Z Not Input (Вход Z Not) Z Input (Вход Z) B Not Input (Вход B Not) B Input (Вход B) A Not Input (Вход A Not) A Input (Вход A) A Chan Only (Только канал A) Z Chan Enbl (Активация канала Z)	По умолчанию	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0 = условие ложно 1 = условие истинно			
			Бит	15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0					
			<p>Бит 0 «Z Chan Enbl» – состояние соответствующего бита в параметре [Encoder Cfg] (Конфиг. энкодера).</p> <p>Бит 1 «A Chan Only» – состояние соответствующего бита в параметре [Encoder Cfg] (Конфиг. энкодера).</p> <p>Бит 2 «A Input» – состояние входного сигнала энкодера A.</p> <p>Бит 3 «A Not Input» – состояние входного сигнала энкодера A Not.</p> <p>Бит 4 «B Input» – состояние входного сигнала энкодера B.</p> <p>Бит 5 «B Not Input» – состояние входного сигнала энкодера B Not.</p> <p>Бит 6 «Z Input» – состояние входного сигнала энкодера Z.</p> <p>Бит 7 «Z Not Input» – состояние входного сигнала энкодера Z Not.</p> <p>Бит 8 «Marker Event» – при использовании канала Z (маркерный импульс) показывает, что обнаружен маркерный импульс. Автоматически деактивируется при возврате в исходное положение или в связи с обнулением ошибок энкодера.</p> <p>Бит 9 «Inv Home In» – состояние соответствующего бита в параметре [Encoder Cfg] (Конфиг. энкодера). Когда этот бит установлен, входной сигнал исходного положения инвертируется.</p> <p>Бит 10 «Home Input» – активное состояние входного сигнала исходного положения. Этот бит инвертируется при установке бита «Inv Home In».</p> <p>Бит 11 «HomeIn Armed» – показывает, что логика возврата в исходное положение будет фиксировать положение энкодера при очередном переключении входа исходного положения.</p> <p>Бит 12 «HomeIn Event» – показывает, что логика возврата в исходное положение зафиксировала положение энкодера при переключении входа исходного положения.</p> <p>Бит 13 «HomMrk Armed» – показывает, что логика возврата в исходное положение будет фиксировать положение энкодера при очередном импульсе маркера (канал Z).</p> <p>Бит 14 «HomMrk Event» – показывает, что логика возврата в исходное положение зафиксировала положение энкодера в ответ на импульс маркера (канал Z).</p> <p>Бит 15 «Direction» – состояние соответствующего бита в параметре [Encoder Cfg] (Конфиг. энкодера).</p>						
		6	Error Status	Состояние ошибки Информация о состоянии, результатом которой будет потеря обратной связи.					
			Опции	SI Comm Loss (Потеря связи через порт интерфейса) Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Зарезервирован Quad Loss (Потеря квадратуры) Phase Loss (Потеря фазы) Open Wire (Обрыв провода)	По умолчанию	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0 = условие ложно 1 = условие истинно		
			Бит	15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0					
			<p>Бит 0 «Open Wire» – показывает, что входной сигнал (A, B или Z) находится в том же состоянии, что и его дополняющая часть (A Not, B Not, Z Not). Чтобы обнаружение обрывов цепи работало, сигналы энкодера должны быть дифференциальными (не односторонними). Канал Z проверяется только в активированном состоянии. – см. [Encoder Cfg] (Конфиг. энкодера).</p> <p>Бит 1 «Phase Loss» – показывает, что в течение 8 мс произошло более 30 потерь фазы (обрыв провода). Применяются те же ограничения, что и в бите «0» [Encoder Cfg] (Конфиг. энкодера).</p> <p>Бит 2 «Quad Loss» – при одновременных переключениях импульсов в каналах энкодера A и B происходят квадратурные потери. Показывает, что в течение 10 мс произошло более 10 потерь фазы. Действителен только при использовании обоих каналов – A и B (не «A Chan Only» в [Encoder Cfg]).</p> <p>Бит 15 «SI Comm Loss» – показывает потерю связи между главной платой управления и энкодерным модулем над задней панелью последовательного интерфейса.</p>						




Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		7	Phase Loss Count Счётчик потерь фазы Отображает активное значение счётчика потерь фазы энкодерного модуля. Значения в этом реестре, накопленные за 8 мс, используются для обнаружения ошибок потерь фазы.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 127		RO	Действ. число
		8	Quad Loss Count Отображает активное значение счётчика потерь квадратуры энкодерного модуля. Значения в этом реестре, накопленные за 8 мс, используются для обнаружения ошибок потерь квадратуры.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 15		RO	Действ. число

Параметры модуля для двух инкрементальных энкодеров

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Энкодер 0	1	Enc 0 Cfg  Конфигурация энкодера 0 Настраивает направление положения, способ вычисления частоты вращения, тип сигнала и используемые активные каналы для энкодера 0 (первичного энкодера). Опции	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Direction (Направление)</th> <th>Single Ended (Одностор.)</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Edge Mode (Импульсный режим)</th> <th>A Chan Only (Только канал A)</th> <th>Z Chan Enbl (Активация канала Z)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Direction (Направление)	Single Ended (Одностор.)	Зарезервирован	Edge Mode (Импульсный режим)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = условие ложно 1 = условие истинно		
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Direction (Направление)	Single Ended (Одностор.)	Зарезервирован	Edge Mode (Импульсный режим)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)																																								
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																								
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								
Бит 0 «Z Channel Enbl» – используется канал Z и контролируется на потерю фазы. Значение 0 = канал Z игнорируется. Бит 1 «A Chan Only» – используется только канал A, канал B игнорируется. В этом режиме определить направление невозможно, и счетчик положения будет всегда расти. Бит 2 «Edge Mode» – для вычисления частоты вращения используется время импульсов AB, а не суммарное количество. Бит 4 «Single Ended» – энкодер A Quad B выдаёт односторонние сигналы. В этом режиме обнаружение потери фаз деактивируется. 0 = дифференциальные, 1 = односторонние Бит 5 «Direction» – инвертирует прямой/обратный счётчик положения, соответствующий данному направлению вращения. 1 = инвертировать, 0 = не инвертировать																																																										
		2	Enc 0 PPR  Количество импульсов энкодера 0 на один оборот Настраивает для первичного входа энкодерного модуля (энкодера 0) количество импульсов на оборот энкодера A Quad B.	По умолчанию: 1024 Мин./макс.: 2 / 20000		RW	Действ. число																																																			
		3	Enc 0 FB Lss Cfg  Конфигурация потерь обратной связи энкодера 0 Определяет реакцию привода на состояние ошибки для энкодера 0 (первичного энкодера).	По умолчанию: 3 = «FtCoastStop» (Выбег до остановки) Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Ft Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FtCoastStop» (Выбег до остановки)		RW	Действ. число																																																			
		4	Enc 0 FB Обратная связь энкодера 0 Отображает значение обратной связи по положению энкодера 0 (первичного энкодера). Его следует использовать в качестве источника для значения обратной связи платы управления (порт 0).	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -/+2147483647		RO	Действ. число																																																			


Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/Запись	Тип данных																																																			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Энкодер 0	5	<p>Enc 0 Sts</p> <p>Состояние энкодера 0</p> <p>Информация о состоянии энкодера 0.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Direction (Направление)</th> <th>HomMk Event (Фикс. полож. энкод. в ответ на импульс маркера)</th> <th>HomMk Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. имп. маркера)</th> <th>HomeIn Event (Фикс. полож. энкод. при переключ. входа исх. полож.)</th> <th>HomeIn Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. переключ. входа исх. полож.)</th> <th>Home Input (Вход исходного положения)</th> <th>Home D Inv (Измен. полярности цифр. входа)</th> <th>Marker Event (Событие для маркера)</th> <th>Z Not Input (Вход Z Not)</th> <th>Z Input (Вход Z)</th> <th>B Not Input (Вход B Not)</th> <th>B Input (Вход B)</th> <th>A Not Input (Вход A Not)</th> <th>A Input (Вход A)</th> <th>A Chan Only (Только канал A)</th> <th>Z Chan Enbl (Активация канала Z)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Z Chan Enbl» – состояние соответствующего бита в параметре [Enc 0 Cfg] (Конфиг. энкодера 0). Бит 1 «A Chan Only» – состояние соответствующего бита в параметре [Enc 0 Cfg] (Конфиг. энкодера 0). Бит 2 «A Input» – состояние входного сигнала энкодера A. Бит 3 «A Not Input» – состояние входного сигнала энкодера A Not. Бит 4 «B Input» – состояние входного сигнала энкодера B. Бит 5 «B Not Input» – состояние входного сигнала энкодера B Not. Бит 6 «Z Input» – состояние входного сигнала энкодера Z. Бит 7 «Z Not Input» – состояние входного сигнала энкодера Z Not. Бит 8 «Marker Event» – при использовании канала Z (маркерный импульс) показывает, что обнаружен маркерный импульс. Автоматически деактивируется при возврате в исходное положение или в связи с обнулением ошибок энкодера. Бит 9 «Inv Home In» – состояние соответствующего бита в параметре [Enc 0 Cfg] (Конфиг. энкодера 0). Когда этот бит установлен, входной сигнал исходного положения инвертируется. Бит 10 «Home Input» – активное состояние входного сигнала исходного положения. Этот бит инвертируется при установке бита «Inv Home In». Бит 11 «HomeIn Armed» – показывает, что логика возврата в исходное положение будет фиксировать положение энкодера при очередном переключении входа исходного положения. Бит 12 «HomeIn Event» – показывает, что логика возврата в исходное положение зафиксировала положение энкодера при переключении входа исходного положения. Бит 13 «HomMk Armed» – показывает, что логика возврата в исходное положение будет фиксировать положение энкодера при очередном импульсе маркера (канал Z). Бит 14 «HomMk Event» – показывает, что логика возврата в исходное положение зафиксировала положение энкодера в ответ на импульс маркера (канал Z). Бит 15 «Direction» – состояние соответствующего бита в параметре [Enc 0 Cfg] (Конфиг. энкодера 0).</p>		Direction (Направление)	HomMk Event (Фикс. полож. энкод. в ответ на импульс маркера)	HomMk Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. имп. маркера)	HomeIn Event (Фикс. полож. энкод. при переключ. входа исх. полож.)	HomeIn Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. переключ. входа исх. полож.)	Home Input (Вход исходного положения)	Home D Inv (Измен. полярности цифр. входа)	Marker Event (Событие для маркера)	Z Not Input (Вход Z Not)	Z Input (Вход Z)	B Not Input (Вход B Not)	B Input (Вход B)	A Not Input (Вход A Not)	A Input (Вход A)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
			Direction (Направление)	HomMk Event (Фикс. полож. энкод. в ответ на импульс маркера)	HomMk Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. имп. маркера)	HomeIn Event (Фикс. полож. энкод. при переключ. входа исх. полож.)	HomeIn Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. переключ. входа исх. полож.)	Home Input (Вход исходного положения)	Home D Inv (Измен. полярности цифр. входа)	Marker Event (Событие для маркера)	Z Not Input (Вход Z Not)	Z Input (Вход Z)	B Not Input (Вход B Not)	B Input (Вход B)	A Not Input (Вход A Not)	A Input (Вход A)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)																																							
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
6	<p>Enc 0 Error Sts</p> <p>Состояние ошибки энкодера 0</p> <p>Информация о состоянии, результатом которой будет состояние потери обратной связи у энкодера 0.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>SI Comm Loss (Потеря связи через посл. интерф.)</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Quad Loss (Потеря квадратуры)</th> <th>Phase Loss (Потеря фазы)</th> <th>Open Wire (Обрыв провода)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Open Wire» – показывает, что входной сигнал (A, B или Z) находится в том же состоянии, что и его дополняющая часть (A Not, B Not, Z Not). Чтобы обнаружение обрывов цепи работало, сигналы энкодера должны быть дифференциальными (не односторонними). Канал Z проверяется только в активированном состоянии. Бит 1 «Phase Loss» – показывает, что в течение 8 мс произошло более 30 потерь фазы (обрыв провода). Применяются те же ограничения, что и в бите «0» «Z Chan Enbl» (Активация канала Z) параметра [Enc 0 Cfg] (Конфиг. энкодера 0). Бит 2 «Quad Loss» – при одновременных переключениях импульсов в каналах энкодера A и B происходят квадратурные потери. Показывает, что в течение 10 мс произошло более 10 потерь фазы. Действителен только при использовании обоих каналов – A и B (не 'A Chan Only' в [Enc 0 Cfg]). Бит 15 «SI Comm Loss» – показывает потерю связи между главной платой управления и энкодерным модулем над задней панелью последовательного интерфейса.</p>		SI Comm Loss (Потеря связи через посл. интерф.)	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Quad Loss (Потеря квадратуры)	Phase Loss (Потеря фазы)	Open Wire (Обрыв провода)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1								
	SI Comm Loss (Потеря связи через посл. интерф.)	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Quad Loss (Потеря квадратуры)	Phase Loss (Потеря фазы)	Open Wire (Обрыв провода)																																										
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																										
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1																																										

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Энкодер 0	7	Enc 0 PhsLssCnt Счётчик потерь фазы энкодера 0 Отображает активное значение счётчика потерь фазы энкодера 0 энкодерного модуля в реестре устройств. Значения в этом реестре, накопленные за 8 мс, используются для обнаружения ошибок потерь фазы.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 127	RO	Действ. число
		8	Enc 0 QuadLssCnt Счётчик потерь квадратуры энкодера 0 Отображает активное значение счётчика потерь квадратуры энкодера 0 энкодерного модуля. Значения в этом реестре, накопленные за 8 мс, используются для обнаружения ошибок потерь квадратуры.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 15	RO	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																				
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Энкодер 1	11	Enc 1 Cfg  Конфигурация энкодера 1 Настраивает направление положения, способ вычисления частоты вращения, тип сигнала и используемые активные каналы для энкодера 1 (вторичного энкодера). Опции	<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Direction (Направление)</td> <td>Single Ended (Одностор.)</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Edge Mode (Импульсный режим)</td> <td>A Chan Only (Только канал A)</td> <td>Z Chan Enbl (Активация канала Z)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Z Channel Enbl» – используется канал Z и контролируется на потерю фазы. Значение 0 = канал Z игнорируется. Бит 1 «A Chan Only» – используется только канал A, канал B игнорируется. В этом режиме определить направление невозможно, и счетчик положения будет всегда расти. Бит 2 «Edge Mode» – для вычисления частоты вращения используется время импульсов AB, а не суммарное количество. Бит 4 «Single Ended» – энкодер A Quad B выдаёт односторонние сигналы. В этом режиме обнаружение потери фаз деактивируется. 0 = дифференциальные, 1 = односторонние Бит 5 «Direction» – инвертирует прямой/обратный счётчик положения, соответствующий данному направлению вращения. 1 = инвертировать, 0 = не инвертировать</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Direction (Направление)	Single Ended (Одностор.)	Зарезервирован	Edge Mode (Импульсный режим)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Direction (Направление)	Single Ended (Одностор.)	Зарезервирован	Edge Mode (Импульсный режим)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)																																								
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																								
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								
12	Enc 1 PPR  Количество импульсов энкодера 1 на один оборот Настраивает для вторичного входа энкодерного модуля (энкодера 1) количество импульсов на оборот энкодера A Quad B.	По умолчанию: 1024 Мин./макс.: 2 / 20000	RW	Действ. число																																																						
13	Enc 1 FB Lss Cfg  Потеря обратной связи энкодера 1 Определяет реакцию привода на состояние ошибки для энкодера 1 (вторичного энкодера).	По умолчанию: 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки) Мин./макс.: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки)	RW	Действ. число																																																						
14	Enc 1 FB Обратная связь энкодера 1 Отображает значение обратной связи по положению энкодера 1 (вторичного энкодера). Его следует использовать в качестве источника для значения обратной связи платы управления (порт 0).	По умолчанию: 0 Мин./макс.: -/+2147483647	RO	Действ. число																																																						

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/Запись	Тип данных																																																			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Энкодер 1	15	<p>Enc 1 Sts</p> <p>Состояние энкодера 1</p> <p>Информация о состоянии энкодера 1</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Direction (Направление)</th> <th>HomMrk Event (Фикс. полож. энкод. в ответ на импульс маркера)</th> <th>HomMrk Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. имп. маркера)</th> <th>HomeIn Event (Фикс. полож. энкод. при переключ. входа исх. полож.)</th> <th>HomeIn Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. переключ. входа исх. полож.)</th> <th>Home Input (Вход исходного положения)</th> <th>Home D Inv (Измен. полярности цифр. входа)</th> <th>Marker Event (Событие для маркера)</th> <th>Z Not Input (Вход Z Not)</th> <th>Z Input (Вход Z)</th> <th>B Not Input (Вход B Not)</th> <th>B Input (Вход B)</th> <th>A Not Input (Вход A Not)</th> <th>A Input (Вход A)</th> <th>A Chan Only (Только канал A)</th> <th>Z Chan Enbl (Активация канала Z)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Z Chan Enbl» – состояние соответствующего бита в параметре [Enc 1 Cfg] (Конфиг. энкодера 1). Бит 1 «A Chan Only» – состояние соответствующего бита в параметре [Enc 1 Cfg] (Конфиг. энкодера 1). Бит 2 «A Input» – состояние входного сигнала энкодера A. Бит 3 «A Not Input» – состояние входного сигнала энкодера A Not. Бит 4 «B Input» – состояние входного сигнала энкодера B. Бит 5 «B Not Input» – состояние входного сигнала энкодера B Not. Бит 6 «Z Input» – состояние входного сигнала энкодера Z. Бит 7 «Z Not Input» – состояние входного сигнала энкодера Z Not. Бит 8 «Marker Event» – при использовании канала Z (маркерный импульс) показывает, что обнаружен маркерный импульс. Автоматически сбрасывается при возврате в исходное положение или в связи с обнулением ошибок энкодера. Бит 9 «Inv Home In» – состояние соответствующего бита в параметре [Enc 1 Cfg] (Конфиг. энкодера 1). Когда этот бит установлен, входной сигнал исходного положения инвертируется. Бит 10 «Home Input» – активное состояние входного сигнала исходного положения. Этот бит инвертируется при установке бита «Inv Home In». Бит 11 «HomeIn Armed» – показывает, что логика возврата в исходное положение будет фиксировать положение энкодера при очередном переключении входа исходного положения. Бит 12 «HomeIn Event» – показывает, что логика возврата в исходное положение зафиксировала положение энкодера при переключении входа исходного положения. Бит 13 «HomMrk Armed» – показывает, что логика возврата в исходное положение будет фиксировать положение энкодера при очередном импульсе маркера (канал Z). Бит 14 «HomMrk Event» – показывает, что логика возврата в исходное положение зафиксировала положение энкодера в ответ на импульс маркера (канал Z). Бит 15 «Direction» – состояние соответствующего бита в параметре [Enc 1 Cfg] (Конфиг. энкодера 1).</p>		Direction (Направление)	HomMrk Event (Фикс. полож. энкод. в ответ на импульс маркера)	HomMrk Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. имп. маркера)	HomeIn Event (Фикс. полож. энкод. при переключ. входа исх. полож.)	HomeIn Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. переключ. входа исх. полож.)	Home Input (Вход исходного положения)	Home D Inv (Измен. полярности цифр. входа)	Marker Event (Событие для маркера)	Z Not Input (Вход Z Not)	Z Input (Вход Z)	B Not Input (Вход B Not)	B Input (Вход B)	A Not Input (Вход A Not)	A Input (Вход A)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
			Direction (Направление)	HomMrk Event (Фикс. полож. энкод. в ответ на импульс маркера)	HomMrk Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. имп. маркера)	HomeIn Event (Фикс. полож. энкод. при переключ. входа исх. полож.)	HomeIn Armed (Готовн. к фикс. полож. энкод. при очер. переключ. входа исх. полож.)	Home Input (Вход исходного положения)	Home D Inv (Измен. полярности цифр. входа)	Marker Event (Событие для маркера)	Z Not Input (Вход Z Not)	Z Input (Вход Z)	B Not Input (Вход B Not)	B Input (Вход B)	A Not Input (Вход A Not)	A Input (Вход A)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)																																							
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
16	<p>Enc 1 Error Sts</p> <p>Состояние ошибки энкодера 1</p> <p>Информация о состоянии, результатом которой будет состояние потери обратной связи у энкодера 1.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>SI Comm Loss (Потеря связи через посл. интерфейс)</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Quad Loss (Потеря квадратуры)</th> <th>Phase Loss (Потеря фазы)</th> <th>Open Wire (Обрыв провода)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Open Wire» – показывает, что входной сигнал (A, B или Z) находится в том же состоянии, что и его дополняющая часть (A Not, B Not, Z Not). Чтобы обнаружение обрывов цепи работало, сигналы энкодера должны быть дифференциальными (не односторонними). Канал Z проверяется только в активированном состоянии. Бит 1 «Phase Loss» – показывает, что в течение 8 мс произошло более 30 потерь фазы (обрыв провода). Применяются те же ограничения, что и в бите «0» [Enc 1 Cfg] (Конфиг. энкодера 1). Бит 2 «Quad Loss» – при одновременных переключениях импульсов в каналах энкодера A и B происходят квадратурные потери. Показывает, что в течение 10 мс произошло более 10 потерь фазы. Действителен только при использовании обоих каналов – A и B (не «A Chan Only» в [Enc 1 Cfg]). Бит 15 «SI Comm Loss» – показывает потерю связи между главной платой управления и энкодерным модулем над задней панелью последовательного интерфейса.</p>		SI Comm Loss (Потеря связи через посл. интерфейс)	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Quad Loss (Потеря квадратуры)	Phase Loss (Потеря фазы)	Open Wire (Обрыв провода)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1								
	SI Comm Loss (Потеря связи через посл. интерфейс)	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Quad Loss (Потеря квадратуры)	Phase Loss (Потеря фазы)	Open Wire (Обрыв провода)																																										
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																										
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1																																										

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Энкодер 1	17	Enc 1 PhsLssCnt Счётчик потерь фазы энкодера 1 Отображает активное значение счётчика потерь фазы энкодера 1 энкодерного модуля. Значения в этом реестре, накопленные за 8 мс, используются для обнаружения ошибок потерь фазы.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 127	RO	Действ. число
		18	Enc 1 QuadLssCnt Счётчик потерь квадратуры энкодера 1 Отображает активное значение счётчика потерь квадратуры энкодера 1 энкодерного модуля. Значения в этом реестре, накопленные за 8 мс, используются для обнаружения ошибок потерь квадратуры.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 15	RO	Действ. число


Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/Запись	Тип данных																																																					
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Homing Cfg (Конфиг. возвр. в исх.плж.)	20	 Homing Cfg Конфигурация возврата в исходное положение Настраивает опции возврата в исходное положение. Общая для обоих энкодеров.																																																								
		<p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Home D Invt (Измен. полярности цифрового входа)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> </tr> </table> <p>Бит 0 «Inv Home In» – инвертирует входной сигнал исходного положения.</p>				Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Home D Invt (Измен. полярности цифрового входа)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		0 = не инвертировать 1 = инвертировать
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Home D Invt (Измен. полярности цифрового входа)																																										
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																										
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																											


Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/Запись	Тип данных																																														
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Состояние модуля	21	Module Sts Состояние модуля Информация о состоянии энкодерного модуля. Общая для обоих энкодеров.																																																	
		<p>Опции</p> <table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>SafetyVltHi (напряж. безоп.реж. ОС)</td> <td>Безопасный режим</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> <p>Бит 0 «Safety Mode» – «Безопасный режим», показывает, что двухпозиционный переключатель на двойном энкодерном модуле настроен на вывод сигналов обратной связи на заднюю панель последовательного интерфейса для использования модулем контроля безопасной частоты вращения. При наличии нескольких модулей с двойными энкодерами безопасный режим можно настроить только для одного модуля. 0 = Безопасный режим выключен 1 = Безопасный режим включён</p> <p>Бит 1 «SafetyVltHi» – показывает напряжение (настроенное перемычкой на модуле) безопасного режима обратной связи. 0 = безопасный режим обратной связи 5 В, 1 = безопасный режим обратной связи 12 В.</p>				Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	SafetyVltHi (напряж. безоп.реж. ОС)	Безопасный режим	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	0 = деактивирован 1 = активирован
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	SafetyVltHi (напряж. безоп.реж. ОС)	Безопасный режим																																						
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																						
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																				



Параметры модуля универсальной платы обратной связи

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/Запись	Тип данных																													
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Модуль	1	Module Sts Состояние модуля Отображает информацию об ошибках и аварийных сигналах модуля обратной связи.																																
			Опции																																
			DPI Ready (Готовность связи через DPI)	0																															
			Sec Safety (Вторич., безоп.)	0																															
			Pri Safety (Первич., безоп.)	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Initializing (Инициализация)	0																															
			FBOFB1 Cflct (Конфликс ОС0-ОС1)	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Safety Cflct (Конфл. безоп.)	0																															
			EncOut Cflct (Конфл. вых. энк.)	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Firmware Err (Прогр. ошибка)	0																															
			Hardware Err (Аппар. ошибка)	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Cfg Alarm (Ав. сигн. конфиг.)	0																															
			FBI Alarm (Ав. сигн. ОС1)	0																															
			FBO Alarm (Ав. сигн. ОС0)	0																															
			Зарезервирован	0																															
			System Error (Сист. ошибка)	0																															
			FBI Error (Ошибка ОС1)	0																															
			FBO Error (Ошибка ОС0)	0																															
			Зарезервирован	0																															
			Alarm Type 2 (Ав. сигн. типа 2)	0																															
			Alarm Type 1 (Ав. сигн. типа 1)	0																															
			Module Error (Сбой модуля)	0																															
			По умолчанию	0																															
			Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
				0 = ложно 1 = истинно																															
			<p>Бит 0 «Module Error» – показывает наличие ошибки в модуле обратной связи. Этот бит устанавливается, если установлен хотя бы один из битов «FBO Error» (Ошибка ОС 0), «FBI Error» (Ошибка ОС 1) или «System Error» (Системная ошибка).</p> <p>Бит 1 «Alarm Type 1» – показывает наличие активного аварийного сигнала, тип 1 на модуле обратной связи. Биты 8...10 показывают тип аварийного сигнала.</p> <p>Бит 2 «Alarm Type 2» – показывает наличие активного аварийного сигнала, тип 2 на модуле обратной связи. Биты 20 и 21 показывают тип аварийного сигнала.</p> <p>Бит 4 «FBO Error» – показывает наличие ошибки обратной связи 0. Этот бит устанавливается, если установлен любой бит ошибки обратной связи 0 в параметре P10 [FBO Sts] (Сост. ОС 0). Если этот бит установлен, то устанавливается также бит «Module Error» (Ошибка модуля).</p> <p>Бит 5 «FBI Error» – показывает наличие ошибки обратной связи 1. Этот бит устанавливается, если установлен любой бит ошибки обратной связи 1 в параметре P10 [FBI Sts] (Сост. ОС 1). Если этот бит установлен, то устанавливается также бит «Module Error» (Ошибка модуля).</p> <p>Бит 6 «System Error» – показывает наличие на модуле обратной связи ошибки, независимой от обратной связи. Биты 12 и 13 показывают тип системной ошибки. Если этот бит установлен, то устанавливается также бит «Module Error» (Ошибка модуля).</p> <p>Бит 8 «FBO Alarm» – показывает наличие аварийного сигнала обратной связи 0. Этот бит устанавливается при наличии аварийного сигнала в энкодере обратной связи 0. Если этот бит установлен, то устанавливается также бит «Alarm Type 1» (Тип аварийного сигнала 1).</p> <p>Бит 9 «FBI Alarm» – показывает наличие аварийного сигнала обратной связи 1. Этот бит устанавливается при наличии аварийного сигнала в энкодере обратной связи 1. Если этот бит установлен, то устанавливается также бит «Alarm Type 1» (Тип аварийного сигнала 1).</p> <p>Бит 10 «Cfg Alarm» – показывает наличие на модуле обратной связи аварийного сигнала, независимого от обратной связи. Биты 16 и 17 показывают тип аварийного сигнала. Если этот бит установлен, то устанавливается также бит 1 «Alarm Type 1» (Тип аварийного сигнала 1).</p> <p>Бит 12 «Hardware Err» – показывает наличие на модуле обратной связи аппаратной ошибки. Если этот бит установлен, то устанавливается также бит 6 «System Error» (Системная ошибка).</p> <p>Бит 13 «Firmware Err» – показывает наличие на модуле обратной связи программной ошибки. Программная ошибка возникает при несовместимости аппаратной части и загруженного ПО. Если этот бит установлен, то устанавливается также бит 6 «System Error» (Системная ошибка).</p> <p>Бит 16 «EncOut Cflct» – если установлен, то на выходе энкодера имеется одна из следующих проблем:</p> <ul style="list-style-type: none"> Выбор значения P80 [Enc Out Sel] (Выбор выхода энкодера) невозможен, поскольку необходимые контакты на блоках клемм уже используются для обратной связи 0 или 1 согласно P6 [FBO Device Sel] (Выбор устр. ОС 0) и P36 [FBI Device Sel] (Выбор устр. ОС 1). Параметру P80 [Enc Out Sel] задано значение «Sine Cosine» (Синус/косинус), и на контакты 1–4 блока клемм 1 не поступает сигнал. Параметру P80 [Enc Out Sel] задано значение «Sine Cosine» (Синус/косинус), значение [FBX IncAndSC PPR] не «степень 2», а параметру P84 [Enc Out Z PPR] не задано значение 0 «1 ZPulse». Это недопустимо. Параметру P80 [Enc Out Sel] задано значение «Channel X» (канал X) или «Channel Y» (Канал Y), и к этому каналу не подключён энкодер. Параметру P80 [Enc Out Sel] задано значение «Channel X» (канал X) или «Channel Y» (Канал Y), и к этому каналу не подключён линейный энкодер. Если этот бит установлен, то устанавливается также бит 10 «Cfg Alarm» (Авар. сигнал конфиг.). <p>Бит 17 «Safety Cflct» – если установлен, то двухпозиционные предохранительные переключатели находятся в недействительном положении. Если этот бит установлен, то устанавливается также бит 10 «Cfg Alarm» (Авар. сигнал конфиг.).</p> <p>Бит 20 «FBOFB1 Cflct» – если установлен, то комбинация обратной связи с параметрами P6 [FBO Device Sel] и P36 [FBI Device Sel] недействительна, т.е. обе обратных связи имеют сигналы «синус-косинус» (на блоках клемм есть место только для одного набора сигналов «синус-косинус»). Если этот бит установлен, то устанавливается также бит 2 «Alarm Type 2» (Тип аварийного сигнала 2).</p> <p>Бит 21 «Initializing» – показывает, что универсальная обратная связь находится в состоянии инициализации. Этот аварийный сигнал 2-го типа не позволяет запустить двигатель в состоянии инициализации. Если этот бит установлен, то устанавливается также бит «Alarm Type 2» (Тип аварийного сигнала 2).</p> <p>Бит 29 «Pri Safety» – показывает, что УОС используется в качестве первичного модуля безопасности.</p> <p>Бит 30 «Sec Safety» – показывает, что УОС используется в качестве вторичного модуля безопасности.</p> <p>Бит 31 «DPI Ready» – этот бит сообщает плате управления о готовности УОС к связи через каналы DPI.</p>																																

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Модуль	2	Module Err Reset Сброс ошибки модуля Выбирает тип сброса модуля.	По умолчанию: 0 = «Ready» (Готов) Опции: 0 = «Ready» (Готов) 1 = «Clr FB Initlz» (Оч. иниц. ОС) 2 = «Clear Errors» (Очис. ошибки) 3 = «FB Initlz» (Иниц. ОС)	RW	32-битное целое


Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Обратная связь 0	5	FBO Position Положение обратной связи 0 Отображает значение положения от устройства обратной связи 0.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 2147483648 / 2147483647	RO	32-битное целое
		6	 FBO Device Sel Выбор устройства обратной связи 0 Определяет тип энкодера для устройства обратной связи 0.	По умолчанию: 0 = «None» (Нет) Опции: 0 = «None» (Нет) 1 = «EnDat SC» 2 = «Hiperface SC» 3 = «BiSS SC» 4 = «SSI SC» 5 = «EnDat FD ChX» (EnDat FD канал X) 6 = «EnDat FD ChY» (EnDat FD канал Y) 7 = «BiSS FD ChX'» (BiSS FD канал X) 8 = «BiSS FD ChY» (BiSS FD канал Y) 9 = «Зарезервирован» 10 = «Зарезервирован» 11 = «SinCos Only» (Только SinCos) 12 = «Inc A B Z» (Инкр. ABZ) 13 = «Inc SC» (Инкр. SC) 14 = «LinTempo ChX» (Лин. Tempo канал X) 15 = «LinTempo ChY» (Лин. Tempo канал Y) 16 = «LinStahl ChX» (Лин. Stahl канал X) 17 = «LinStahl ChY» (Лин. Stahl канал Y) 18 = «LinSSI ChX» (Лин. SSI канал X) 19 = «LinSSI ChY» (Лин. SSI канал Y)	RW	Действ. число


Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Обратная связь 0	7	<p>FBO Identify</p> <p>Идентификация обратной связи 0</p> <p>Отображает тип энкодера для устройства обратной связи 0, напр. многооборотный поворотный энкодер с интерфейсом EnDat 2.1 с инкрементными сигналами SIN/COS.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Stahl</th> <th>Temposonic</th> <th>SSI</th> <th>BiSS</th> <th>Hiperface</th> <th>EnDat 2p2</th> <th>EnDat 2p1</th> <th>Инкрементный</th> <th>Полностью цифровой</th> <th>Sin Cos</th> <th>Улучш. разреш.</th> <th>Многооборотный</th> <th>Однооборотный</th> <th>Линейный</th> <th>Поворотный</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Rotary» – поворотный энкодер Бит 1 «Linear» – линейный энкодер; напр. Temposonic и Stahl Бит 2 «Single Turn» – однооборотный абсолютный энкодер Бит 3 «Multi Turn» – многооборотный абсолютный энкодер Бит 4 «Enh Resol» – энкодер высокого разрешения. Этот бит устанавливается при более чем 24-битном разрешении (полностью цифровые энкодеры) или когда количество импульсов на оборот больше либо равно 16384. Если этот бит установлен, то следует также установить бит 1 «24-bit Resol» в параметре [FBO Cfg]. Бит 5 «Sin Cos» – энкодер SinCos Бит 6 «Full Digital» – полностью цифровой энкодер Бит 7 «Incremental» – энкодер A Quad B Бит 8 «EnDat 2p1» – набор команд Heidenhain EnDat 2.1 Бит 9 «EnDat 2p2» – набор команд Heidenhain EnDat 2.2 Бит 10 «Hiperface» – интерфейс Hiperface Бит 11 «BiSS» – интерфейс BiSS Бит 12 «SSI» – интерфейс SSI Бит 13 «Temposonic» – линейный энкодер Temposonic Бит 14 «Stahl» – линейный энкодер Stahl</p>		Зарезервирован	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat 2p2	EnDat 2p1	Инкрементный	Полностью цифровой	Sin Cos	Улучш. разреш.	Многооборотный	Однооборотный	Линейный	Поворотный	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
			Зарезервирован	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat 2p2	EnDat 2p1	Инкрементный	Полностью цифровой	Sin Cos	Улучш. разреш.	Многооборотный	Однооборотный	Линейный	Поворотный																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
8	<p> FBO Cfg</p> <p>Конфигурация обратной связи 0</p> <p>Настройка направления, формата положения и скорости передачи данных через последовательный интерфейс для устройства обратной связи 0.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>SC Quadrant (квадрант SC)</th> <th>FD Low Vaud (FD низкая скор. перед. данных)</th> <th>24-bit Resol (24-битное разреш.)</th> <th>Direction (Направление)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Direction» – инвертирует направление. Бит 1 «24-bit Resol» – если установлен, то для параметра [FBO Position] устанавливается формат данных 8/24 (8-битное разрешение, 24-битное положение в рамках одного оборота). В противном случае устанавливается формат данных 12/20. Устанавливать этот бит имеет смысл лишь в случае, когда установлен бит «Enh Resol» (Расш. разр.) параметра [FBO Identify] (Идентиф. ОСО). Бит 2 «FD Low Vaud» – уменьшает скорость передачи данных относительно принятого по умолчанию для подключённого энкодера с каналом последовательной передачи данных. Бит 3 «SC Quadrant» – зарезервирован для использования в будущем.</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	SC Quadrant (квадрант SC)	FD Low Vaud (FD низкая скор. перед. данных)	24-bit Resol (24-битное разреш.)	Direction (Направление)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	SC Quadrant (квадрант SC)	FD Low Vaud (FD низкая скор. перед. данных)	24-bit Resol (24-битное разреш.)	Direction (Направление)																																								
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
9	<p>FBO Loss Cfg</p> <p>Конфигурация потери обратной связи 0</p> <p>Настройка реакции привода на состояние сбоя в устройстве обратной связи 0.</p>	По умолчанию: Опции:	3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки) 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки)	RW	32-битное целое																																																				



Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Обратная связь 0	10	FBO Sts Состояние обратной связи 0 Отображает ошибки и аварийные сигналы для устройства обратной связи 0. Опции <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Encoder Alm (Ав. сигнал энк.)</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Unsupr Enc (Энк. не подд.)</th> <th>Phase Loss (Потеря фазы)</th> <th>Quad Loss (Потеря квадратуры)</th> <th>Open Wire (Обрыв провода)</th> <th>SC Amplitude (Ампл. SinCos)</th> <th>SplyVltRng (Диаг. напр. лит.)</th> <th>Diagnostic (Диагностика)</th> <th>Comm (Связь)</th> <th>Timeout (Время ожид.)</th> <th>Msg Checksum (Сообщ. контр. сумм.)</th> <th>Encoder Err (Ош. энкодера)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Encoder Err» – если подтверждён, значит имеется сбой энкодера. Бит 1 «Msg Checksum» – если подтверждён, значит при попытке связи с энкодером через канал последовательной связи возникла ошибка контрольной суммы модуля. Бит 2 «Timeout» – если подтверждён, значит при попытке связи с энкодером через канал последовательной связи было превышено время ожидания. Бит 3 «Comm» – если подтверждён, значит при попытке связи с энкодером через канал последовательной связи возникла ошибка (кроме ошибки контрольной суммы модуля и превышения времени ожидания). Бит 4 «Diagnostic» – если подтверждён, значит при подаче питания произошёл сбой диагностики модуля. Бит 5 «SplyVltRng» – если подтверждён, значит источник напряжения для энкодера вне диапазона. Бит 6 «SC Amplitude» – если подтверждён, значит модуль зафиксировал выход амплитуды сигнала энкодера за допустимые пределы. Бит 7 «Open Wire» – если подтверждён, значит обнаружил обрыв провода. Бит 8 «Quad Loss» – показывает наличие ошибки квадратуры сигнала. Бит 9 «Phase Loss» – показывает отсутствие сигнала А или В инкрементного энкодера А Quad В. Бит 10 «Unsupr Enc» – показывает, что подключённый энкодер не поддерживается. Бит 12 «Encoder Alm» – если подтверждён, значит энкодером подаётся аварийный сигнал.</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Encoder Alm (Ав. сигнал энк.)	Зарезервирован	Unsupr Enc (Энк. не подд.)	Phase Loss (Потеря фазы)	Quad Loss (Потеря квадратуры)	Open Wire (Обрыв провода)	SC Amplitude (Ампл. SinCos)	SplyVltRng (Диаг. напр. лит.)	Diagnostic (Диагностика)	Comm (Связь)	Timeout (Время ожид.)	Msg Checksum (Сообщ. контр. сумм.)	Encoder Err (Ош. энкодера)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Encoder Alm (Ав. сигнал энк.)	Зарезервирован	Unsupr Enc (Энк. не подд.)	Phase Loss (Потеря фазы)	Quad Loss (Потеря квадратуры)	Open Wire (Обрыв провода)	SC Amplitude (Ампл. SinCos)	SplyVltRng (Диаг. напр. лит.)	Diagnostic (Диагностика)	Comm (Связь)	Timeout (Время ожид.)	Msg Checksum (Сообщ. контр. сумм.)	Encoder Err (Ош. энкодера)																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																									
15	 FBO IncAndSC PPR Количество импульсов на оборот инкрементного или синус/косинус энкодера для устройства обратной связи 0 Показывает количество импульсов на оборот (PPR) инкрементного или синус/косинус энкодера для устройства обратной связи 0. У перечисленных ниже модулей PPR автоматически считывается из энкодера: <ul style="list-style-type: none"> • EnDat SC • BiSS SC (без ручной настройки) • Hiperface SC У перечисленных ниже модулей PPR должен вводить пользователь: <ul style="list-style-type: none"> • BiSS SC (с ручной настройкой) • Gen SinCos • A Quad B 	Ед. изм.: ppr По умолчанию: 1024 Мин./макс.: 1 / 100000	RW	32-битное целое																																																					
16	 FBO Inc Cfg Конфигурация инкрементной обратной связи 0 Настраивает инкрементную обратную связь для устройства обратной связи 0. Опции <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Single Ended (Одностор.)</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Edge Mode (Импульсный режим)</th> <th>A Chan Only (Только канал А)</th> <th>Z Chan Enbl (Активация канала Z)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Z Chan Enbl» – если установлен, то канал Z также проверяется на потерю фазы. Если не установлен, то канал Z не проверяется на потерю фазы. Используется только при [FBO Device Sel] = «Inc A B Z». Бит 1 «A Chan Only» – если установлен, то логика контролирует только канал А. Если не установлен, то логика контролирует оба канала – А и В. Бит 2 «Edge Mode» – если установлен, то при расчёте частоты вращения используются данные импульсов АВ. Если не установлен, то при расчёте частоты вращения не используются данные импульсов АВ. Бит 4 «Single Ended» – этот бит должен быть установлен, если подключённый энкодер А Quad В имеет односторонние сигналы. У таких энкодеров обнаружение потери фазы выключено.</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Single Ended (Одностор.)	Зарезервирован	Edge Mode (Импульсный режим)	A Chan Only (Только канал А)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1								
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Single Ended (Одностор.)	Зарезервирован	Edge Mode (Импульсный режим)	A Chan Only (Только канал А)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)																																										
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0																																										
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1																																										

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																			
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Обратная связь 0	17	FB0 Inc Sts Состояние инкрементной обратной связи 0 Отображает состояние инкрементной обратной связи для устройства обратной связи 0. Опции <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Z Not Input (Вход Z Not)</td> <td>Z Input (Вход Z)</td> <td>B Not Input (Вход B Not)</td> <td>B Input (Вход B)</td> <td>A Not Input (Вход A Not)</td> <td>A Input (Вход A)</td> <td>A Chan Only (Только канал A)</td> <td>Z Chan Enbl (Активация канала Z)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Z Not Input (Вход Z Not)	Z Input (Вход Z)	B Not Input (Вход B Not)	B Input (Вход B)	A Not Input (Вход A Not)	A Input (Вход A)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0					
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Z Not Input (Вход Z Not)	Z Input (Вход Z)	B Not Input (Вход B Not)	B Input (Вход B)	A Not Input (Вход A Not)	A Input (Вход A)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)																																								
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																									
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																								
						0 = условие ложно 1 = условие истинно																																																				
			Бит 0 «Z Chan Enbl» – показывает, что канал Z также проверяется на потерю фазы. Используется только при [FB0 Device Sel] = «Inc A B Z». Бит 1 «A Chan Only» – показывает, что контролируется только канал A, а канал B не используется. Бит 2 «A Input» – состояние входного сигнала энкодера A Бит 3 «A Not Input» – состояние входного сигнала энкодера A Not Бит 4 «B Input» – состояние входного сигнала энкодера B Бит 5 «B Not Input» – состояние входного сигнала энкодера B Not Бит 6 «Z Input» – состояние входного сигнала энкодера Z Бит 7 «Z Not Input» – состояние входного сигнала энкодера Z Not																																																							
		20	FB0 SSI Cfg Конфигурация SSI для обратной связи 0 Настраивает связь с энкодером SSI для устройства обратной связи 0. Формат передачи: [MSB...Position...LSB], [Error Bit]*, [Parity Bit]*. Опции <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>DbtWordQuery (Запрос двойного слова)</td> <td>Err Bit Enbl (Акт. бита ош.)</td> <td>Gray Code (Код Грея)</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Parity Bit (Бит чётности)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	DbtWordQuery (Запрос двойного слова)	Err Bit Enbl (Акт. бита ош.)	Gray Code (Код Грея)	Зарезервирован	Parity Bit (Бит чётности)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				0 = условие ложно 1 = условие истинно
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	DbtWordQuery (Запрос двойного слова)	Err Bit Enbl (Акт. бита ош.)	Gray Code (Код Грея)	Зарезервирован	Parity Bit (Бит чётности)																																										
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0																																										
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																										
			Бит 0 «Parity Bit» – если установлен, то энкодер SSI должен поддерживать контрольный бит чётности (проверка на чётность). Бит 2 «Gray Code» – разрешает преобразование положения «код Грея – двоичное». Бит 3 «Err Bit Enbl» – если установлен, то энкодер передаёт бит ошибки. Бит 4 «DbtWordQuery» – если установлен, то при запуске выполняется запрос двойного слова, т.е. энкодер дважды передаёт одно и то же положение. Если положения не идентичны, то устанавливается бит сбоя связи в параметре [FB0 Sts]. Этот бит нужно сбросить только в случае, когда энкодер не поддерживает запрос двойного слова и не отправляет нули вместо второго положения (а на самом деле должен, согласно спецификации SSI).																																																							
		21	FB0 SSI Resol Разрешение SSI для обратной связи 0 Определяет количество битов для положения в рамках одного оборота (разрешение) энкодера SSI для устройства обратной связи 0.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Биты 13 8 / 32	RW	32-битное целое																																																			
		22	FB0 SSI Turns Обороты SSI для обратной связи 0 Определяет количество битов для оборотов энкодера SSI для устройства обратной связи 0.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Биты 12 0 / 16	RW	32-битное целое																																																			
		25	FB0 Lin CPR Импульсов на оборот для линейного энкодера обратной связи 0 Определяет количество импульсов на оборот вала двигателя для линейного энкодера устройства обратной связи 0.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 4294967295	RW	32-битное целое																																																			
		26	FB0 Lin Upd Rate Частота обновления линейного канала обратной связи Задаёт частоту обновления линейного канала для устройства обратной связи 0.	По умолчанию: Опции:	2 = «1,5 мс» 0 = «0,5 мс» 1 = «1,0 мс» 2 = «1,5 мс» 3 = «2,0 мс»	RW	32-битное целое																																																			

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																															
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Обратная связь 0	27	FBO LinStahl Sts																																																		
			<p>Состояние линейной обратной связи 0 Stahl</p> <p>Отображает состояние ошибки линейного энкодера Stahl для устройства обратной связи 0.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>No Position (Нет положения)</th> <th>Зарезервирован</th> <th>ROM Error (Ошибка ROM)</th> <th>EPROM Error (Ошибка EPROM)</th> <th>RAM Error (Ошибка RAM)</th> <th>Read Head 2 (Считывающая головка 2)</th> <th>Read Head 1 (Считывающая головка 1)</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>OutOfRailErr (Ошибка «вне направляющей»)</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>OutOfRailAlm (Ав. сигн. «вне направляющей»)</th> <th>Optics Alarm (Ав. сигн. оптики)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Optics Alarm» – выдаёт аварийный сигнал, когда оптика требует чистки. Бит 1 «OutOfRailAlm» – показывает, что достигнуто максимальное значение считывающего счётчика энкодера (524,287). Бит 4 «OutOfRailErr» – показывает, что больше нет места между считывающей головкой и направляющей. Бит 8 «Read Head 1» – показывает, что считывающую головку 1 нужно очистить или правильно установить. Бит 9 «Read Head 2» – показывает, что считывающую головку 2 нужно очистить или правильно установить. Бит 10 «RAM Error» – показывает наличие ошибки RAM. Считывающая головка требует ремонта. Бит 11 «EPROM Error» – показывает наличие ошибки EPROM. Считывающая головка требует ремонта. Бит 12 «ROM Error» – показывает наличие ошибки ROM. Считывающая головка требует ремонта. Бит 14 «No Position» – показывает, что не было доступно ни одного значения положения. Это происходит только после включения питания или сброса.</p>		Зарезервирован	No Position (Нет положения)	Зарезервирован	ROM Error (Ошибка ROM)	EPROM Error (Ошибка EPROM)	RAM Error (Ошибка RAM)	Read Head 2 (Считывающая головка 2)	Read Head 1 (Считывающая головка 1)	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	OutOfRailErr (Ошибка «вне направляющей»)	Зарезервирован	Зарезервирован	OutOfRailAlm (Ав. сигн. «вне направляющей»)	Optics Alarm (Ав. сигн. оптики)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
	Зарезервирован	No Position (Нет положения)	Зарезервирован	ROM Error (Ошибка ROM)	EPROM Error (Ошибка EPROM)	RAM Error (Ошибка RAM)	Read Head 2 (Считывающая головка 2)	Read Head 1 (Считывающая головка 1)	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	OutOfRailErr (Ошибка «вне направляющей»)	Зарезервирован	Зарезервирован	OutOfRailAlm (Ав. сигн. «вне направляющей»)	Optics Alarm (Ав. сигн. оптики)																																					
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																					
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																					

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																	
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Обратная связь 1	35	FB1 Position Положение обратной связи 1 Отображает значение положения от устройства обратной связи 1.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 2147483648 / 2147483647	RO	32-битное целое																																																	
		36	 FB1 Device Sel Выбор устройства обратной связи 1 Определяет тип энкодера для устройства обратной связи 1.	По умолчанию: 0 = «None» (Нет) Опции: 0 = «None» (Нет) 1 = «EnDat SC» 2 = «Hiperface SC» 3 = «BiSS SC» 4 = «SSI SC» 5 = «EnDat FD ChX» (EnDat FD канал X) 6 = «EnDat FD ChY» (EnDat FD канал Y) 7 = «BiSS FD ChX» (BiSS FD канал X) 8 = «BiSS FD ChY» (BiSS FD канал Y) 9 = «Зарезервирован» 10 = «Зарезервирован» 11 = «SinCos Only» (Только SinCos) 12 = «Inc A B Z» (Инкр. ABZ) 13 = «Inc SC» (Инкр. SC) 14 = «LinTempo ChX» (Лин. Tempo канал X) 15 = «LinTempo ChY» (Лин. Tempo канал Y) 16 = «LinStahl ChX» (Лин. Stahl канал X) 17 = «LinStahl ChY» (Лин. Stahl канал Y) 18 = «LinSSI ChX» (Лин. SSI канал X) 19 = «LinSSI ChY» (Лин. SSI канал Y)	RW	Действ. число																																																	
		37	FB1 Identify Идентификация обратной связи 1 Отображает тип энкодера для устройства обратной связи 1, напр. Многооборотный поворотный энкодер с интерфейсом EnDat 2.1 с инкрементными сигналами SIN/COS. Опции	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Stahl</th> <th>Temposonic</th> <th>SSI</th> <th>BiSS</th> <th>Hiperface</th> <th>EnDat 2p2</th> <th>EnDat 2p1</th> <th>Инкрементный</th> <th>Полностью цифровой</th> <th>Sin Cos</th> <th>Улучш. разреш.</th> <th>Многооборотный</th> <th>Однооборотный</th> <th>Линейный</th> <th>Поворотный</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Rotary» – поворотный энкодер Бит 1 «Linear» – линейный энкодер; напр. Temposonic и Stahl Бит 2 «Single Turn» – однооборотный абсолютный энкодер Бит 3 «Multi Turn» – многооборотный абсолютный энкодер Бит 4 «Enh Resol» – энкодер высокого разрешения. Этот бит устанавливается при более чем 24-битном разрешении (полностью цифровые энкодеры) или когда количество импульсов на оборот больше либо равно 16384. Если этот бит установлен, то следует также установить бит 1 «24-bit Resol» в параметре [FB1 Cfg]. Бит 5 «Sin Cos» – энкодер SinCos Бит 6 «Full Digital» – полностью цифровой энкодер Бит 7 «Incremental» – энкодер A Quad B Бит 8 «EnDat 2p1» – набор команд Heidenhain EnDat 2.1 Бит 9 «EnDat 2p2» – набор команд Heidenhain EnDat 2.2 Бит 10 «Hiperface» – интерфейс Hiperface Бит 11 «BiSS» – интерфейс BiSS Бит 12 «SSI» – интерфейс SSI Бит 13 «Temposonic» – линейный энкодер Temposonic Бит 14 «Stahl» – линейный энкодер Stahl</p>		Зарезервирован	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat 2p2	EnDat 2p1	Инкрементный	Полностью цифровой	Sin Cos	Улучш. разреш.	Многооборотный	Однооборотный	Линейный	Поворотный	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	Зарезервирован	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat 2p2	EnDat 2p1	Инкрементный	Полностью цифровой	Sin Cos	Улучш. разреш.	Многооборотный	Однооборотный	Линейный	Поворотный																																							
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																							

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее		Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																											
			Полное название	Описание																																																														
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Обратная связь 1	38	FB1 Cfg	<p>Конфигурация обратной связи 1</p> <p>Настройка направления положения, формата положения и скорости передачи данных через последовательный интерфейс для устройства обратной связи 1.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>SC Quadrant (квадрант SC)</th> <th>FD Low Baud (FD низкая скор. перед. данных)</th> <th>24-bit Resol (24-битное разрешение)</th> <th>Direction (Направление)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td></td><td></td><td></td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Direction» – инвертирует направление положения. Бит 1 «24-bit Resol» – если установлен, то для параметра [FB1 Position] устанавливается формат данных 8/24 (8-битное разрешение, 24-битное положение в рамках одного оборота). В противном случае устанавливается формат данных 12/20. Устанавливать этот бит имеет смысл лишь в случае, когда установлен бит «Enh Resol» (Расш. разр.) параметра [FB1 Identify] (Идентиф. СОСО). Бит 2 «FD Low Baud» – уменьшает скорость передачи данных относительно принятого по умолчанию для подключённого энкодера с каналом последовательной передачи данных. Бит 3 «SC Quadrant» – зарезервирован для использования в будущем.</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	SC Quadrant (квадрант SC)	FD Low Baud (FD низкая скор. перед. данных)	24-bit Resol (24-битное разрешение)	Direction (Направление)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0					
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	SC Quadrant (квадрант SC)	FD Low Baud (FD низкая скор. перед. данных)	24-bit Resol (24-битное разрешение)	Direction (Направление)																																													
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																													
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																		
39		FB1 Loss Cfg	<p>Конфигурация потери обратной связи 1</p> <p>Настройка реакции привода на состояние сбоя в устройстве обратной связи 1.</p>	<p>По умолчанию: 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки)</p> <p>Опции: 0 = «Ignore» (Игнорировать) 1 = «Alarm» (Аварийный сигнал) 2 = «Flt Minor» (Незначит. сбой) 3 = «FltCoastStop» (Выбег до остановки)</p>	RW	32-битное целое																																																												
		40	FB1 Sts	<p>Состояние обратной связи 1</p> <p>Отображает ошибки и аварийные сигналы для устройства обратной связи 1.</p> <p>Опции</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Encoder Alm (Ав. сигнал энк.)</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Unsupr Enc (Энк. не подд.)</th> <th>Phase Loss (Потеря фазы)</th> <th>Quad Loss (Потеря квадратуры)</th> <th>Open Wire (Обрыв провода)</th> <th>SC Amplitude (Ампл. SinCos)</th> <th>SprlyVltRng (Диап. напр.пит.)</th> <th>Diagnostic (Диагностика)</th> <th>Comm (Связь)</th> <th>Timeout (Время ожид.)</th> <th>Msg Checksum (Сообщ. контр. сум.)</th> <th>Encoder Err (Ош. энкодера)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> <p>Бит 0 «Encoder Err» – если подтверждён, значит, имеется сбой энкодера. Бит 1 «Msg Checksum» – если подтверждён, значит, при попытке связи с энкодером через канал последовательной связи возникла ошибка контрольной суммы модуля. Бит 2 «Timeout» – если подтверждён, значит, при попытке связи с энкодером через канал последовательной связи было превышено время ожидания. Бит 3 «Comm» – если подтверждён, значит, при попытке связи с энкодером через канал последовательной связи возникла ошибка (кроме ошибки контрольной суммы модуля и превышения времени ожидания). Бит 4 «Diagnostic» – если подтверждён, значит, при подаче питания произошёл сбой диагностики модуля. Бит 5 «SprlyVltRng» – если подтверждён, значит, источник напряжения для энкодера вне диапазона. Бит 6 «SC Amplitude» – если подтверждён, значит, модуль зафиксировал выход амплитуды сигнала энкодера за допустимые пределы. Бит 7 «Open Wire» – если подтверждён, значит, обнаружил обрыв провода. Бит 8 «Quad Loss» – показывает наличие ошибки квадратуры сигнала. Бит 9 «Phase Loss» – показывает отсутствие сигнала А или В инкрементного энкодера А Quad В. Бит 10 «Unsupr Enc» – показывает, что подключённый энкодер не поддерживается. Бит 12 «Encoder Alm» – если подтверждён, значит, энкодером подаётся аварийный сигнал.</p>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Encoder Alm (Ав. сигнал энк.)	Зарезервирован	Unsupr Enc (Энк. не подд.)	Phase Loss (Потеря фазы)	Quad Loss (Потеря квадратуры)	Open Wire (Обрыв провода)	SC Amplitude (Ампл. SinCos)	SprlyVltRng (Диап. напр.пит.)	Diagnostic (Диагностика)	Comm (Связь)	Timeout (Время ожид.)	Msg Checksum (Сообщ. контр. сум.)	Encoder Err (Ош. энкодера)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0											
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Encoder Alm (Ав. сигнал энк.)	Зарезервирован	Unsupr Enc (Энк. не подд.)	Phase Loss (Потеря фазы)	Quad Loss (Потеря квадратуры)	Open Wire (Обрыв провода)	SC Amplitude (Ампл. SinCos)	SprlyVltRng (Диап. напр.пит.)	Diagnostic (Диагностика)	Comm (Связь)	Timeout (Время ожид.)	Msg Checksum (Сообщ. контр. сум.)	Encoder Err (Ош. энкодера)																																																		
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																																		
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																		

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																				
				Ед. изм.:	Значения																																																						
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ Обратная связь 1		45	FB1 IncAndSC PPR  Количество импульсов на оборот инкрементного или синус/косинус энкодера для устройства обратной связи 1 Показывает количество импульсов на оборот (PPR) инкрементного или синус/косинус энкодера для устройства обратной связи 1. У перечисленных ниже модулей PPR автоматически считывается из энкодера: <ul style="list-style-type: none"> • EnDat SC • BiSS SC (без ручной настройки) • HiPerface SC У перечисленных ниже модулей PPR должен вводить пользователь: <ul style="list-style-type: none"> • BiSS SC (с ручной настройкой) • Gen SinCos • A Quad B 	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	PDR 1024 1 / 100000	RW	32-битное целое																																																				
		46	FB1 Inc Cfg  Конфигурация инкрементной обратной связи 1 Настраивает инкрементную обратную связь для устройства обратной связи 1. Опции <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Single Ended (Одностор.)</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Edge Mode (Импульсный режим)</th> <th>A Chan Only (Только канал A)</th> <th>Z Chan Enbl (Активация канала Z)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> Бит 0 «Z Chan Enbl» – если установлен, то канал Z также проверяется на потерю фазы. Если сброшен, то канал Z не проверяется на потерю фазы. Используется только при [FB1 Device Sel] = «Inc A B Z». Бит 1 «A Chan Only» – если установлен, то логика контролирует только канал A. Если сброшен, то логика контролирует оба канала – A и B. Бит 2 «Edge Mode» – если установлен, то при расчёте частоты вращения используются данные импульсов AB. Если сброшен, то при расчёте частоты вращения не используются данные импульсов AB. Бит 4 «Single Ended» – этот бит должен быть установлен, если подключённый энкодер A Quad B имеет односторонние сигналы. У таких энкодеров обнаружение потери фазы выключено.		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Single Ended (Одностор.)	Зарезервирован	Edge Mode (Импульсный режим)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Single Ended (Одностор.)	Зарезервирован	Edge Mode (Импульсный режим)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)																																								
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0																																											
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																											
47	FB1 Inc Sts Состояние инкрементной обратной связи 1 Отображает состояние инкрементной обратной связи для устройства обратной связи 1. Опции <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th></th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Z Not Input</th> <th>Z Input (Вход Z)</th> <th>B Not Input (Вход B Not)</th> <th>B Input (Вход B)</th> <th>A Not Input (Вход A Not)</th> <th>A Input (Вход A)</th> <th>A Chan Only (Только канал A)</th> <th>Z Chan Enbl (Активация канала Z)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td> </tr> </tbody> </table> <p>0 = условие ложно 1 = условие истинно</p> Бит 0 «Z Chan Enbl» – показывает, что канал Z также проверяется на потерю фазы. Используется только при [FB1 Device Sel] = «Inc A B Z». Бит 1 «A Chan Only» – показывает, что контролируется только канал A, а канал B не используется. Бит 2 «A Input» – состояние входного сигнала энкодера A Бит 3 «A Not Input» – состояние входного сигнала энкодера A Not Бит 4 «B Input» – состояние входного сигнала энкодера B Бит 5 «B Not Input» – состояние входного сигнала энкодера B Not Бит 6 «Z Input» – состояние входного сигнала энкодера Z Бит 7 «Z Not Input» – состояние входного сигнала энкодера Z Not		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Z Not Input	Z Input (Вход Z)	B Not Input (Вход B Not)	B Input (Вход B)	A Not Input (Вход A Not)	A Input (Вход A)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0							
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Z Not Input	Z Input (Вход Z)	B Not Input (Вход B Not)	B Input (Вход B)	A Not Input (Вход A Not)	A Input (Вход A)	A Chan Only (Только канал A)	Z Chan Enbl (Активация канала Z)																																											
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																											
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																											

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																								
							Полное название	Описание																																																						
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Обратная связь 1	50	FB1 SSI Cfg Конфигурация SSI для обратной связи 1 Настраивает связь с энкодером SSI для устройства обратной связи 1. Формат передачи: [MSB...Position...LSB], [Error Bit]*, [Parity Bit]*. Опции <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>DbiWordQuery (Запрос двойн. слова)</td> <td>Err Bit Enbl (Акт. бита ош.)</td> <td>Gray Code (Код Грея)</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Parity Bit (Бит чётности)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> 0 = условие ложно 1 = условие истинно Бит 0 «Parity Bit» – если установлен, то энкодер SSI должен поддерживать контрольный бит чётности (проверка на чётность). Бит 2 «Gray Code» – разрешает преобразование положения «код Грея – двоичное». Бит 3 «Err Bit Enbl» – если установлен, то энкодер передаёт бит ошибки. Бит 4 «DbiWordQuery» – если установлен, то при запуске выполняется запрос двойного слова, т. е. энкодер дважды передаёт одно и то же положение. Если положения не идентичны, то устанавливается бит сбоя связи в параметре [FB1 Sts]. Этот бит нужно сбросить только в случае, когда энкодер не поддерживает запрос двойного слова и не отправляет нули вместо второго положения (а на самом деле должен, согласно спецификации SSI).		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	DbiWordQuery (Запрос двойн. слова)	Err Bit Enbl (Акт. бита ош.)	Gray Code (Код Грея)	Зарезервирован	Parity Bit (Бит чётности)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0				
			Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	DbiWordQuery (Запрос двойн. слова)	Err Bit Enbl (Акт. бита ош.)	Gray Code (Код Грея)	Зарезервирован	Parity Bit (Бит чётности)																																										
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0																																										
		Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																												
		51	FB1 SSI Resol Разрешение SSI для обратной связи 1 Определяет количество битов для положения в рамках одного оборота (разрешение) энкодера SSI для устройства обратной связи 1.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Биты 13 8 / 32	RW	32-битное целое																																																							
		52	FB1 SSI Turns Обороты SSI для обратной связи 1 Определяет количество битов для оборотов энкодера SSI для устройства обратной связи 1.	Ед. изм.: По умолчанию: Мин./макс.:	Биты 12 0 / 16	RW	32-битное целое																																																							
		55	FB1 Lin CPR Импульсов на оборот для линейного энкодера обратной связи 1 Определяет количество импульсов на оборот вала двигателя для линейного энкодера устройства обратной связи 1.	По умолчанию: Мин./макс.:	0 0 / 4294967295	RW	32-битное целое																																																							
56	FB1 Lin Upd Rate Частота обновления линейного канала обратной связи Задаёт частоту обновления линейного канала для устройства обратной связи 1.	По умолчанию: Опции:	2 = «1,5 мс» 0 = «0,5 мс» 1 = «1,0 мс» 2 = «1,5 мс» 3 = «2,0 мс»	RW	32-битное целое																																																									
57	FB1 LinStahl Sts Состояние линейной обратной связи 1 Stahl Отображает состояние ошибки линейного энкодера Stahl для устройства обратной связи 1. Опции <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>No Position (Нет положения)</td> <td>Зарезервирован</td> <td>ROM Error (Ошибка ROM)</td> <td>EPROM Error (Ошибка EPROM)</td> <td>RAM Error (Ошибка RAM)</td> <td>Read Head 2 (Считыв. головка 2)</td> <td>Read Head 1 (Считыв. головка 1)</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>OutOfRailErr («вне направляющей»)</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>OutOfRailAlm («вне направляющей»)</td> <td>Optics Alarm («Ав. сигн. оптики»)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> 0 = условие ложно 1 = условие истинно Бит 0 «Optics Alarm» – выдаёт аварийный сигнал, когда оптоволоконно требует чистки. Бит 1 «OutOfRailAlm» – показывает, что достигнуто максимальное значение считывающего счётчика энкодера (524,287). Бит 4 «OutOfRailErr» – показывает, что больше нет места между считывающей головкой и направляющей. Бит 8 «Read Head 1» – показывает, что считывающую головку 1 нужно очистить или правильно установить. Бит 9 «Read Head 2» – показывает, что считывающую головку 2 нужно очистить или правильно установить. Бит 10 «RAM Error» – показывает наличие ошибки RAM. Считывающая головка требует ремонта. Бит 11 «EPROM Error» – показывает наличие ошибки EPROM. Считывающая головка требует ремонта. Бит 12 «ROM Error» – показывает наличие ошибки ROM. Считывающая головка требует ремонта. Бит 14 «No Position» – показывает, что не было доступно ни одного значения положения. Это происходит только после включения питания или сброса.		Зарезервирован	No Position (Нет положения)	Зарезервирован	ROM Error (Ошибка ROM)	EPROM Error (Ошибка EPROM)	RAM Error (Ошибка RAM)	Read Head 2 (Считыв. головка 2)	Read Head 1 (Считыв. головка 1)	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	OutOfRailErr («вне направляющей»)	Зарезервирован	Зарезервирован	OutOfRailAlm («вне направляющей»)	Optics Alarm («Ав. сигн. оптики»)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0											
	Зарезервирован	No Position (Нет положения)	Зарезервирован	ROM Error (Ошибка ROM)	EPROM Error (Ошибка EPROM)	RAM Error (Ошибка RAM)	Read Head 2 (Считыв. головка 2)	Read Head 1 (Считыв. головка 1)	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	OutOfRailErr («вне направляющей»)	Зарезервирован	Зарезервирован	OutOfRailAlm («вне направляющей»)	Optics Alarm («Ав. сигн. оптики»)																																														
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																															
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																														

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Выход энкодера	80	Enc Out Sel Выбор выходного значения энкодера Выбирает выходное значение энкодера. Если устройство обратной связи 0 или 1 настроено как A Quad B, Z или датчик Холла, то для этого параметра нужно установить значение «None». В противном случае будет выдан аварийный сигнал выхода энкодера (бит 16 параметра [Module Sts]).	По умолчанию: 0 = «None» (Нет) Опции: 0 = «None» (Нет) 1 = «Зарезервирован» 2 = «Sine/Cosine» (синус/косинус) 3 = «Channel X» (канал X) 4 = «Channel Y» (канал Y)	RW	32-битное целое
		81	Enc Out Mode Тип выходного значения энкодера Определяет тип выходного значения энкодера.	По умолчанию: 0 = «A Quad B» Опции: 0 = «A Quad B» 1 = «Inv A Quad B»	RW	32-битное целое
		82	Enc Out FD PPR Выходное значение энкодера, импульсов на оборот Определяет выходное значение энкодера – количество импульсов на оборот (PPR), в режиме имитации энкодера ([Enc Out Sel] = «Канал X» или «Канал Y»). В режиме имитации энкодера величина PPR сигналов SIN/COS определяет величину PPR на выходе энкодера.	По умолчанию: 1 = «1024 PPR» Опции: 0 = «512 PPR» 1 = «1024 PPR» 2 = «2048 PPR» 3 = «4096 PPR»	RW	32-битное целое
		83	Enc Out Z Offset Смещение Z для выхода энкодера Определяет смещение импульса Z для имитированного выходного значения энкодера. Смещение маркера определяется за один оборот.	Ед. изм.: PPR По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 100000	RW	32-битное целое
		84	Enc Out Z PPR Выходное значение энкодера, импульсов Z на оборот Задаёт количество импульсов Z на один оборот.	По умолчанию: 0 = «1 Z-Pulse» (1 импульс Z) Опции: 0 = «1 Z-Pulse» (1 импульс Z) 1 = «2 Z-Pulses» (2 импульса Z) 2 = «4 Z-Pulses» (4 импульса Z) 3 = «8 Z-Pulses» (8 импульсов Z) 4 = «16 Z-Pulses» (16 импульсов Z) 5 = «32 Z-Pulses» (32 импульса Z)	RW	32-битное целое

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																	
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Регистрация	90	Rgsn Arm Регистрационный рычаг Выбирает используемые регистрационные рычаги. Опции																																																				
			<table border="1"> <tr> <td></td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Зарезервирован</td> <td>Arm Latch 10 (Фиксатор рычага 10)</td> <td>Arm Latch 9</td> <td>Arm Latch 8 (Фиксатор рычага 8)</td> <td>Arm Latch 7 (Фиксатор рычага 7)</td> <td>Arm Latch 6 (Фиксатор рычага 6)</td> <td>Arm Latch 5 (Фиксатор рычага 5)</td> <td>Arm Latch 4 (Фиксатор рычага 4)</td> <td>Arm Latch 3 (Фиксатор рычага 3)</td> <td>Arm Latch 2 (Фиксатор рычага 2)</td> <td>Arm Latch 1 (Фиксатор рычага 1)</td> </tr> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>		Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Arm Latch 10 (Фиксатор рычага 10)	Arm Latch 9	Arm Latch 8 (Фиксатор рычага 8)	Arm Latch 7 (Фиксатор рычага 7)	Arm Latch 6 (Фиксатор рычага 6)	Arm Latch 5 (Фиксатор рычага 5)	Arm Latch 4 (Фиксатор рычага 4)	Arm Latch 3 (Фиксатор рычага 3)	Arm Latch 2 (Фиксатор рычага 2)	Arm Latch 1 (Фиксатор рычага 1)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Arm Latch 10 (Фиксатор рычага 10)	Arm Latch 9	Arm Latch 8 (Фиксатор рычага 8)	Arm Latch 7 (Фиксатор рычага 7)	Arm Latch 6 (Фиксатор рычага 6)	Arm Latch 5 (Фиксатор рычага 5)	Arm Latch 4 (Фиксатор рычага 4)	Arm Latch 3 (Фиксатор рычага 3)	Arm Latch 2 (Фиксатор рычага 2)	Arm Latch 1 (Фиксатор рычага 1)																																							
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																							

0 = условие ложно
1 = условие истинно

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				По умолчанию:	Опции:		
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Регистрация	91	Rqsn In 0 Filter Фильтр для регистрационного входа 0 Настраивает цифровой фильтр для регистрационного входа 0. Этот фильтр можно использовать для удаления ложного шума. В течение запрограммированного времени фильтр определяет действительность сигнала. Это ожидание вызывает принудительную задержку в регистрационном сигнале. Задержку фильтра можно запрограммировать с шагом в 100 наносекунд от 0 (т.е. без задержки) до 1500 наносекунд.	По умолчанию:	0 = «0 нс» 1 = «100 нс» 2 = «200 нс» 3 = «300 нс» 4 = «400 нс» 5 = «500 нс» 6 = «600 нс» 7 = «700 нс» 8 = «800 нс» 9 = «900 нс» 10 = «1000 нс» 11 = «1100 нс» 12 = «1200 нс» 13 = «1300 нс» 14 = «1400 нс» 15 = «1500 нс»	RW	Действ. число
		92	Rqsn In 1 Filter Фильтр для регистрационного входа 1 Настраивает цифровой фильтр для регистрационного входа 1. Этот фильтр можно использовать для удаления ложного шума. В течение запрограммированного времени фильтр определяет действительность сигнала. Это ожидание вызывает принудительную задержку в регистрационном сигнале. Задержку фильтра можно запрограммировать с шагом в 100 наносекунд от 0 (т.е. без задержки) до 1500 наносекунд.	По умолчанию:	0 = «0 нс» 1 = «100 нс» 2 = «200 нс» 3 = «300 нс» 4 = «400 нс» 5 = «500 нс» 6 = «600 нс» 7 = «700 нс» 8 = «800 нс» 9 = «900 нс» 10 = «1000 нс» 11 = «1100 нс» 12 = «1200 нс» 13 = «1300 нс» 14 = «1400 нс» 15 = «1500 нс»	RW	Действ. число
		93	Rqsn Hmln Filter Фильтр для входа исходного положения Настраивает цифровой фильтр для входа исходного положения. Этот фильтр можно использовать для удаления ложного шума. В течение запрограммированного времени фильтр определяет действительность сигнала. Это ожидание вызывает принудительную задержку в регистрационном сигнале. Задержку фильтра можно запрограммировать с шагом в 100 наносекунд от 0 (т.е. без задержки) до 1500 наносекунд.	По умолчанию:	0 = «0 нс» 1 = «100 нс» 2 = «200 нс» 3 = «300 нс» 4 = «400 нс» 5 = «500 нс» 6 = «600 нс» 7 = «700 нс» 8 = «800 нс» 9 = «900 нс» 10 = «1000 нс» 11 = «1100 нс» 12 = «1200 нс» 13 = «1300 нс» 14 = «1400 нс» 15 = «1500 нс»	RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее	Значения	Чтение/ Запись	Тип данных																																																																										
Ведущие группы	Регистрация	94	Rgsn Sts Состояние регистрации Состояние настроенных событий регистрации. Опции																																																																													
			<table border="1"> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>31</td><td>30</td><td>29</td><td>28</td><td>27</td><td>26</td><td>25</td><td>24</td><td>23</td><td>22</td><td>21</td><td>20</td><td>19</td><td>18</td><td>17</td><td>16</td><td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td><td>11</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td><td></td><td></td><td></td> </tr> </table>	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																										
		Бит	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																														
								0 = ложно 1 = истинно																																																																								
		100	Rgsn Latch1 Cfg																																																																													
		103	Rgsn Latch2 Cfg																																																																													
		106	Rgsn Latch3 Cfg																																																																													
		109	Rgsn Latch4 Cfg																																																																													
		112	Rgsn Latch5 Cfg																																																																													
		115	Rgsn Latch6 Cfg																																																																													
		118	Rgsn Latch7 Cfg																																																																													
		121	Rgsn Latch8 Cfg																																																																													
		124	Rgsn Latch9 Cfg																																																																													
		127	Rgsn Latch10 Cfg Настройка регистрационного фиксатора X Настраивает регистрационный фиксатор 1 Опции																																																																													
						0 = условие ложно 1 = условие истинно																																																																										

Параметры конфигурации регистрационных фиксаторов

Функциональность битов конфигурации регистрационных фиксаторов перечислены в нижеследующих таблицах. Параметры регистрации P100, P103, P106, ... P127 можно использовать только при активных функциях ориентации вала привода и возврата в исходное положение. Эти функции будут переписывать любые конфигурации, вводимые вручную.

Выбор обратной связи

Выбирает устройство обратной связи для регистрации и маркерного импульса.

Бит 0 «Channel Sel» – 0 = обратная связь 0
1 = обратная связь 1

Выбор направления.

Бит 2 «Rev Capture» (Фиксация, назад)	Бит 1 «Fwd Capture» (Фиксация, вперёд)	Описание
0	1	Фиксация только при вращении вперёд
1	0	Фиксация только при вращении назад
1	1	Фиксация и для прямого, и для обратного вращения
0	0	Не определено. Фиксация не выполняется

Триггерная ступень 1

Бит 4 «Stg1 In b1» (Ступ.1 вх. b1)	Бит 3 «Stg1 In b0» (Ступ.1 вх. b0)	Описание
0	0	Регистрационный вход 0 (TB2: -R0, +R0)
0	1	Регистрационный вход 0 (TB2: -R1, +R1)
1	0	Вход исходного положения (TB2: -Hm, +Hm)
1	1	Маркерный вход соответствующего канала обратной связи. (Канал Z должен быть активирован для соответствующего канала обратной связи.)

Бит 7 «Stg1EdgeFall» (Ст.1 затухающий импульс)	Бит 6 «Stg1EdgeRise» (Ст.1 нарастающий импульс)	Описание
0	0	Триггер деактивирован
0	1	Срабатывание при нарастании импульса или высоком уровне сигнала
1	0	Срабатывание при затухании импульса или низком уровне сигнала
1	1	Срабатывание при любом фронте импульса. (Недействителен как выбор уровня. Для выбора уровня результат всегда «истинно».)

Логика комбинирования триггерных ступеней

Две триггерных ступени комбинируются для образования окончательного или результирующего триггерного состояния для каждого регистрационного фиксатора.

Бит 9 «Logic Sel b1» (Выбор логики b1)	Бит 8 «Logic Sel b0» (Выбор логики b0)	Описание
0	0	Нет: Только ступень 1 (ступень 2 игнорируется)
0	1	ЕСЛИ, ТО: ЕСЛИ переход импульса ступени 1, ТО переход импульса ступени 2
1	0	ИЛИ: Переход импульса ступени 1 ИЛИ переход импульса ступени 2
1	1	И: Переход импульса ступени 1 И переход импульса ступени 2

Триггерная ступень 2

Бит 11 «Stg2 In b1» (Ступ.2 вх. b1)	Бит 10 «Stg2 In b0» (Ступ.2 вх. b0)	Описание
0	0	Регистрационный вход 0 (TB2: -R0, +R0)
0	1	Регистрационный вход 0 (TB2: -R1, +R1)
1	0	Вход исходного положения (TB2: -Hm, +Hm)
1	1	Маркерный вход соответствующего канала обратной связи. (Канал Z должен быть активирован для соответствующего канала обратной связи.)



Бит 14 «Stg2EdgeFall» (Ст.2 затухающий импульс)	Бит 13 «Stg2EdgeRise» (Ст.2 нарастающий импульс)	Описание
0	0	Триггер деактивирован
0	1	Срабатывание при нарастании импульса или высоком уровне сигнала
1	0	Срабатывание при затухании импульса или низком уровне сигнала
1	1	Срабатывание при любом фронте импульса. (Недействителен как выбор уровня. Для выбора уровня результат всегда «истинно».)



Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Регистрация	101	Rgsn Latch1 Psn	По умолчанию: Мин./макс.: 0 / 2147483648 / 2147483647		RO	32-битное целое
		104	Rgsn Latch2 Psn				
		107	Rgsn Latch3 Psn				
		110	Rgsn Latch4 Psn				
		113	Rgsn Latch5 Psn				
		116	Rgsn Latch6 Psn				
		119	Rgsn Latch7 Psn				
		122	Rgsn Latch8 Psn				
		125	Rgsn Latch9 Psn				
		128	Rgsn Latch10 Psn Положение при регистрации фиксатора X Положение, зафиксированное при регистрации фиксатора X.				
	102	Rgsn Latch1 Time	Ед. изм.: Имп.	RO	32-битное целое		
	105	Rgsn Latch2 Time	По умолчанию: Мин./макс.: 0 / 4294967295				
	108	Rgsn Latch3 Time					
	111	Rgsn Latch4 Time					
	114	Rgsn Latch5 Time					
	117	Rgsn Latch6 Time					
	120	Rgsn Latch7 Time					
	123	Rgsn Latch8 Time					
	126	Rgsn Latch9 Time					
	129	Rgsn Latch10 Time Время регистрации фиксатора X Время, зафиксированное при регистрации фиксатора X.					

Параметры встроенного разъёма EtherNet/IP

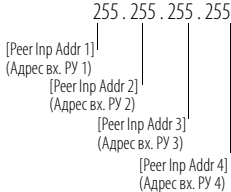
Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	1 – 16		755 DL From Net 01	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999		RW	32-битное целое
			755 DL From Net 16 Каналы связи из сети 01...16 Задаёт номер порта/параметра, к которому должны подключаться выбранные каналы связи. Каждый выбранный порт/параметр будет записываться с данными, полученными из сети. Это параметры, записываемые контроллером (выходные значения контроллера). Если значение задаётся вручную, то значение параметра = (10000 x номер порта) + (номер параметра пункта назначения). Пример. Предположим, что вы хотите использовать P1 [DL From Net 01] (Канал связи из сети 01) для записи параметра 1 энкодерного модуля, подключённого к порту 5 привода. Значение параметра P1 [DL From Net 01] будет 50001 [(10000 x 5) + 1].				
	17 – 32		755 DL To Net 01	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999		RW	32-битное целое
			755 DL To Net 16 Каналы связи к сети 01...16 Задаёт номер порта/параметра, к которому должны подключаться выбранные каналы связи. Будет считан каждый выбранный порт/параметр, а их значения будут переданы по сети на контроллер. Это параметры, считываемые контроллером (входные значения для контроллера). Если значение задаётся вручную, то значение параметра = (10000 x номер порта) + (номер параметра пункта отправления). Пример. Предположим, что вы хотите использовать P17 [DL To Net 01] (Канал связи к сети 01) для считывания параметра 01 энкодерного модуля, подключённого к порту 4 привода. Значение параметра P17 [DL To Net 01] будет 40001 [(10000 x 4) + 1].				
	33		755 Port Number (Номер порта) Port Number (Номер порта) Отображает порт привода, к которому подключается встроенный адаптер EtherNet/IP. Это всегда порт 13.	По умолчанию: 13 Значение: 13		RO	Действ. число
	34		755 DLs From Net Act Каналы связи от сети, фактические Отображает количество фактических каналов связи «контроллер – привод», используемые приводом на основании подключения «ввод-вывод», открытого контроллером.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 16		RO	Действ. число
	35		755 DLs To Net Act Каналы связи к сети, фактические Отображает количество фактических каналов связи «привод – контроллер», используемые приводом на основании подключения «ввод-вывод», открытого контроллером.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 16		RO	Действ. число
36		755 BOOTP BOOTP Настраивает адаптер на использование BOOTP, чтобы вы могли задать его IP-адрес, маску подсети и адрес шлюза на сервере BOOTP. Когда этот параметр деактивирован, для настройки этих данных вы должны использовать параметры адаптера.	По умолчанию: 1 = «Enabled» (Активировано) Опции: 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enabled» (Активировано)		RW	Действ. число	
37		755 Net Addr Src Источник сетевого адреса Отображает источник, из которого берётся адрес узла адаптера. Это переключатели, параметры 40...43 [IP Addr Cfg x] или BOOTP. Это определяется настройками восьмизначными переключателями на адаптере. Дополнительные сведения см. на Установка соединения с EtherNet/IP на с. 21.	По умолчанию: 0 = «Switches» (переключатели) Опции: 0 = «Switches» (переключатели) 1 = «Parameters» (параметры) 2 = «BOOTP»		RO	Действ. число	

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		38	755 IP Addr Cfg 1	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 255		RW	32-битное целое
		39	755 IP Addr Cfg 2				
		40	755 IP Addr Cfg 3				
		41	755 IP Addr Cfg 4				
			Настройка IP-адреса 1...4 Задаёт байты в IP-адресе. <div style="text-align: center;"> </div> [IP Addr Cfg 1] (настр. IP-адреса 1) [IP Addr Cfg 2] (настр. IP-адреса 2) [IP Addr Cfg 3] (настр. IP-адреса 3) Задайте с помощью 8-разрядного переключателя на плате управления привода				
			Важно: Чтобы задать IP-адрес с помощью этих параметров, для P36 [BOOTP] нужно выбрать значение «0» (Выключен).				
		42	755 Subnet Cfg 1	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 255		RW	32-битное целое
		43	755 Subnet Cfg 2				
		44	755 Subnet Cfg 3				
		45	755 Subnet Cfg 4				
			Настройка подсети 1...4 Задаёт байты в маске подсети. <div style="text-align: center;"> </div> [Subnet Cfg 1] (настр. подсети 1) [Subnet Cfg 2] (настр. подсети 2) [Subnet Cfg 3] (настр. подсети 3) [Subnet Cfg 4] (настр. подсети 4)				
			Важно: Чтобы задать маску подсети с помощью этих параметров, для P36 [BOOTP] нужно выбрать значение «0» (Выключен).				
		46	755 Gateway Cfg 1	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 255		RW	Действ. число
		47	755 Gateway Cfg 2				
		48	755 Gateway Cfg 3				
49	755 Gateway Cfg 4						
	Настройка шлюза 1...4 Задаёт байты в адресе шлюза. <div style="text-align: center;"> </div> [Gateway Cfg 1] (настр. шлюза 1) [Gateway Cfg 2] (настр. шлюза 2) [Gateway Cfg 3] (настр. шлюза 3) [Gateway Cfg 4] (настр. шлюза 4)						
	Важно: Чтобы задать адрес шлюза с помощью этих параметров, для P36 [BOOTP] нужно выбрать значение «0» (Выключен).						
50	755 Net Rate Cfg	По умолчанию: 0 = «Autodetect» (Автообнаружение) Опции: 0 = «Autodetect» (Автообнаружение) 1 = «10Mbps Full» (10 Мбит/с полн.) 2 = «10Mbps Half» (10 Мбит/с полов.) 3 = «100Mbps Full» (100 Мбит/с полн.) 4 = «100Mbps Half» (100 Мбит/с полов.)	RW	32-битное целое			

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных																																																									
				По умолчанию:	Опции:																																																											
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		51	755 Net Rate Act Фактическая скорость передачи данных в сети Отображает используемую адаптером фактическую скорость передачи данных в сети.	По умолчанию:	0 = «No Link» (Нет связи)	RO	32-битное целое																																																									
		52	755 Web Enable Веб-страница Активирует/деактивирует функции веб-страницы адаптера.	По умолчанию:	0 = «No Link» (Нет связи) 1 = «10Mbps Full» (10 Мбит/с полн.) 2 = «10Mbps Half» (10 Мбит/с полов.) 3 = «100Mbps Full» (100 Мбит/с полн.) 4 = «100Mbps Half» (100 Мбит/с полов.) 5 = «Dup IP Addr» (дубл. IP-адрес)	RW	32-битное целое																																																									
		53	755 Web Features Функции сети Активирует/деактивирует функцию уведомлений по электронной почте, настраиваемую через Интернет.	По умолчанию:	1 = «Enabled» (Активировано) 0 = «Disabled» (Деактивировано) 1 = «Enabled» (Активировано)	RW	32-битное целое																																																									
		Опции		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Опции</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>Зарезервирован</th> <th>E-mail Cfg (Настр. эл.почты)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>Бит</td> <td>15</td> <td>14</td> <td>13</td> <td>12</td> <td>11</td> <td>10</td> <td>9</td> <td>8</td> <td>7</td> <td>6</td> <td>5</td> <td>4</td> <td>3</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>0</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	E-mail Cfg (Настр. эл.почты)	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0			0 = ВЫКЛ 1 = ВКЛ		
		Опции	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	Зарезервирован	E-mail Cfg (Настр. эл.почты)																																													
По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																														
Бит	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0																																																
54	755 Comm Flt Action Действие при сбое связи Определяет действие, выполняемое адаптером и приводом при обнаружении адаптером сбоя связи между входами/выходами. Эта настройка работает, только если управляющий приводом вход/выход передаётся через адаптер.	По умолчанию:	0 = «Fault» (Сбой) 0 = «Fault» (Сбой) 1 = «Stop» (Останов) 2 = «Zero Data» (Нулевые данные) 3 = «Hold Last» (Удерж. послед.) 4 = «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки)	RW	32-битное целое																																																											
		 <p>ВНИМАНИЕ! Существует риск травмы или повреждения оборудования. Параметр P54 [Comm Flt Action] (Действие при сбое связи) позволяет определить действие, выполняемое адаптером и подключённым приводом при сбое связи ввода-вывода. По умолчанию этот параметр определяет, что привод находится в состоянии сбоя. Вы можете настроить этот параметр так, чтобы привод продолжал работать. Следует принимать меры предосторожности, чтобы настройка этого параметра не создавала риск травмирования или повреждения оборудования. При вводе привода в эксплуатацию убедитесь, что ваша система правильно реагирует на различные ситуации (например, на отсоединённый провод).</p>																																																														
55	755 Idle Flt Action Действие при сбое холостого режима Определяет действие, выполняемое адаптером и приводом, если адаптер обнаружит, что контроллер находится в режиме программирования или в состоянии сбоя. Эта настройка работает, только если управляющий приводом вход/выход передаётся через адаптер.	По умолчанию:	0 = «Fault» (Сбой) 0 = «Fault» (Сбой) 1 = «Stop» (Останов) 2 = «Zero Data» (Нулевые данные) 3 = «Hold Last» (Удерж. послед.) 4 = «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки)	RW	32-битное целое																																																											
		 <p>ВНИМАНИЕ! Существует риск травмы или повреждения оборудования. Параметр P55 [Idle Flt Action] позволяет определить действие, выполняемое адаптером и подключённым приводом, когда контроллер работает вхолостую. По умолчанию этот параметр определяет, что привод находится в состоянии сбоя. Вы можете настроить этот параметр так, чтобы привод продолжал работать. Следует принимать меры предосторожности, чтобы настройка этого параметра не создавала риск травмирования или повреждения оборудования. При вводе привода в эксплуатацию убедитесь, что ваша система правильно реагирует на различные ситуации (например, на контроллер, работающий вхолостую).</p>																																																														

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
				По умолчанию:	Опции:		
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		56	<p>755 Peer Flt Action</p> <p>Действие при сбое связи между равноправными узлами</p> <p>Определяет действие, выполняемое адаптером и приводом при обнаружении адаптером сбоя связи «вход/выход» между равноправными узлами. Эта настройка работает, только если вход/выход передается через адаптер.</p>	По умолчанию:	0 = «Fault» (Сбой)	RW	32-битное целое
		Опции:	0 = «Fault» (Сбой) 1 = «Stop» (Останов) 2 = «Zero Data» (Нулевые данные) 3 = «Hold Last» (Удерж. послед.) 4 = «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки)				
		 <p>ВНИМАНИЕ! Существует риск травмы или повреждения оборудования. P56 [Peer Flt Action] позволяет определить действие, выполняемое адаптером и подключенным приводом, когда адаптер не способен обмениваться данными с соответствующим равноправным узлом. По умолчанию этот параметр определяет, что привод находится в состоянии сбоя. Вы можете настроить этот параметр так, чтобы привод продолжал работать. Следует принимать меры предосторожности, чтобы настройка этого параметра не создавала риск травмирования или повреждения оборудования. При вводе привода в эксплуатацию убедитесь, что ваша система правильно реагирует на различные ситуации (например, на отсоединенный провод).</p>					
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		57	<p>755 Msg Flt Action</p> <p>Действие при сбое сообщений</p> <p>Определяет действие, выполняемое адаптером и приводом при обнаружении сбоя передачи сообщений, только при использовании для управления приводом через PCCC и CIP Register Object.</p>	По умолчанию:	0 = «Fault» (Сбой)	RW	32-битное целое
		Опции:	0 = «Fault» (Сбой) 1 = «Stop» (Останов) 2 = «Zero Data» (Нулевые данные) 3 = «Hold Last» (Удерж. послед.) 4 = «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки)				
		 <p>ВНИМАНИЕ! Существует риск травмы или повреждения оборудования. Параметр P57 [Msg Flt Action] (Действие при сбое связи) позволяет определить действие, выполняемое адаптером и подключенным приводом при сбое отправки сообщений для управления приводом. По умолчанию этот параметр определяет, что привод находится в состоянии сбоя. Вы можете настроить этот параметр так, чтобы привод продолжал работать. Следует принимать меры предосторожности, чтобы настройка этого параметра не создавала риск травмирования или повреждения оборудования. При вводе привода в эксплуатацию убедитесь, что ваша система правильно реагирует на различные ситуации (например, на отсоединенный провод).</p>					
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		58	<p>755 Flt Cfg Logic</p> <p>Логика конфигурации сбоев</p> <p>Логическая команда, отправляемая на привод при истинности любого из перечисленных ниже условий:</p> <ul style="list-style-type: none"> Параметру P54 [Comm Flt Action] (Действие при сбое связи) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и имеет место сбой связи «вход-выход». Параметру P54 [Idle Flt Action] (Действие при сбое холостого режима) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и контроллер работает холостую. Параметру P56 [Peer Flt Action] (Действие при сбое связи между равнопр. узлами) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и имеет место сбой связи «вход-выход» между равноправными узлами. Параметру P57 [Msg Flt Action] (Действие при сбое отпр. сообщ.) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и имеет место сбой отправки сообщений для управления приводом. <p>Определения битов в слове логической команды для приводов PowerFlex серии 750 приведены в Приложение В.</p>	По умолчанию:	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000	RW	Действ. число
		Мин./макс.:	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111				
		ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		59	<p>755 Flt Cfg Ref</p> <p>Опорные данные конфигурации сбоев</p> <p>Опорные данные, отправляемые на привод при истинности любого из перечисленных ниже условий:</p> <ul style="list-style-type: none"> Параметру P54 [Comm Flt Action] (Действие при сбое связи) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и имеет место сбой связи «вход-выход». Параметру P54 [Idle Flt Action] (Действие при сбое холостого режима) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и контроллер работает вхолостую. Параметру P56 [Peer Flt Action] (Действие при сбое связи между равнопр. узлами) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и имеет место сбой связи «вход-выход» между равноправными узлами. Параметру P57 [Msg Flt Action] (Действие при сбое отпр. сообщ.) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и имеет место сбой отправки сообщений для управления приводом. 	По умолчанию:	0
Мин./макс.:	−/+3,40282 x 10 ³⁸						

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		60 – 75	755 Flt Cfg DL 01 755 Flt Cfg DL 16 Конфигурация сбоев DeviceLogix Данные, отправляемые на канал связи в приводе при истинности любого из перечисленных ниже условий: <ul style="list-style-type: none"> • Параметру P54 [Comm Flt Action] (Действие при сбое связи) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и имеет место сбой связи «вход-выход». • Параметру P54 [Idle Flt Action] (Действие при сбое холостого режима) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и контроллер работает холостую. • Параметру P56 [Peer Flt Action] (Действие при сбое связи между равнопр. узлами) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и имеет место сбой связи «вход-выход» между равноправными узлами. • Параметру P57 [Msg Flt Action] (Действие при сбое отпр. сообщ.) задано значение 4 «Send Flt Cfg» (Конфиг. сбоя отправки) и имеет место сбой отправки сообщений для управления приводом. 	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 4294967295		RW	Действ. число
		76	755 DLs Fr Peer Cfg Настройка каналов связи «сеть-привод» Задаёт количество каналов связи «сеть-привод», используемых для приёма данных от равноправных узлов (Peer I/O). Используемые каналы связи выделяются из конца списка. Например, если для этого параметра выбрать значение 3, то для трёх выбранных каналов будут выделены каналы связи 14...16. Каналы связи, выделенные для Peer I/O не могут наслаиваться на другие каналы приёма данных из сети 01...16.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 16		RW	Действ. число
		77	755 DLs Fr Peer Act Действие для каналов приёма данных от равноправных узлов Отображает значение параметра P76 [DLs Fr Peer Cfg] (Настройка каналов приёма данных от равноправных узлов) на момент сброса привода. Это количество фактических каналов связи «равноправный узел-привод», ожидаемое приводом.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 16		RO	Действ. число
		78	755 Logic Src Cfg Настройка источника логики Определяет, в каком из каналов связи «равноправный узел-привод» содержится логическая команда для привода.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 16		RW	Действ. число
		79	755 Ref Src Cfg Настройка источника опорного значения Определяет, в каком из каналов связи «равноправный узел-привод» содержится опорное значение для привода.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 16		RW	Действ. число
		80	755 Fr Peer Timeout Время ожидания соединения Peer I/O Задаёт время ожидания соединения Peer I/O. Если это время истекло, а адаптер не получил сообщение, то адаптер выполняет действие, определяемое параметром P56 [Peer Flt Action]. В адаптере, принимающем (потребляющем) данные Peer I/O значение этого параметра должно быть больше произведения значения P89 [To Peer Period] (Время ожидания передачи) и значения P90 [To Peer Skip] (Пропуск передачи) в адаптере, передающем (производящем) данные Peer I/O.	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 10,00 Мин./макс.: 0,01 / 10,00		RW	Действ. число

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		81	755 Fr Peer Addr 1	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 255	RW	Действ. число	
		82	755 Fr Peer Addr 2				
		83	755 Fr Peer Addr 3				
		84	755 Fr Peer Addr 4 Адрес передающего узла 1 . . . 4 Задаёт байты в IP-адресе, определяющем устройство, от которого адаптер получает (потребляет) данные Peer I/O.  Важно: Адрес Peer Inp Addr должен быть в той же подсети, что и встроенный адаптер EtherNet/IP. Изменения этих параметров игнорируются, когда параметру P85 [Fr Peer Enable] задано значение «1» (ВКЛ).				
		85	755 Fr Peer Enable Разрешение приёма от передающего узла Управляет работой входа для Peer I/O. Значение 0 «Off» выключает вход Peer I/O. Значение 1 «Cmd/Ref» блокирует настройки в параметрах P76 [DLs Fr Peer Cfg], P78 [Logic Src Cfg] и P79 [Ref Src Cfg] и автоматически использует канал связи 01 в качестве текущей логической команды привода, и канал связи 02 в качестве опорного значения привода. Значение 2 «Custom» позволяет использовать для входа Peer I/O канал связи и настройки пользователя.	По умолчанию: 0 = «Off» (Выкл.) Опции: 0 = «Off» (Выкл.) 1 = «Cmd/Ref» (Команда/опорное знач.) 2 = «Custom» (Определяется пользователем)	RW	32- битное целое	
		86	755 Fr Peer Status Состояние входа «Получение данных» Отображает состояние подключения Peer I/O для приёма данных от равноправного узла.	По умолчанию: 0 = «Off» (Выкл.) Опции: 0 = «Off» (Выкл.) 1 = «Waiting» (Ожидание) 2 = «Running» (Работает) 3 = «Faulted» (Сбой)	RO	32- битное целое	
		87	755 DLs To Peer Cfg Настройка каналов связи «привод-узел» Задаёт количество каналов связи «привод-сеть», используемых для отправки данных на равноправный узел (Peer I/O). Используемые каналы связи выделяются из конца списка. Например, если для этого параметра выбрать значение 3, то для трёх выбранных каналов будут выделены каналы связи 14 . . . 16. Каналы связи, выделенные для Peer I/O не могут наслаиваться на другие каналы передачи данных в сеть 01 . . . 16.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 16	RW	Действ. число	
88	755 DLs To Peer Act Действие для каналов передачи данных на равноправный узел Отображает значение параметра P87 [DLs To Peer Cfg] (Настройка каналов передачи данных на равноправный узел) на момент сброса привода. Это количество фактических каналов связи «привод – равноправный узел», ожидаемое приводом.	По умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 16	RO	Действ. число			
89	755 To Peer Period Время ожидания передачи Задаёт минимальное время ожидания передачи данных на равноправный узел. Важно: Изменения этого параметра игнорируются, если для параметра P91 [To Peer Enable] выбрано значение 0 «Off».	Ед. изм.: Секунды По умолчанию: 10,00 Мин./макс.: 0,01 / 10,00	RW	Действ. число			

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ Запись	Тип данных
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ		90	755 To Peer Skip Пропуск передачи Задаёт максимальное время ожидания передачи данных на равноправный узел. Для установления времени значение этого параметра умножается на значение параметра P89 [To Peer Period] (Время ожидания передачи). Важно: Изменения этого параметра игнорируются, если для параметра P91 [To Peer Enable] выбрано значение 0 «Off».	По умолчанию: 1 Мин./макс.: 1 / 16		RW	Действ. число
		91	755 To Peer Enable Активация передачи Управляет работой выхода для Peer I/O. Значение 0 «Off» выключает выход Peer I/O. Значение 1 «Cmd/Ref» блокирует настройки в параметрах P31 [DL To Net 15], P32 [DL To Net 16], P76 [DLs Fr Peer Cfg] и P77 [DLs Fr Peer Act] и автоматически отправляет текущую логическую команду привода (в качестве канала связи 01) и опорное значение (в качестве канала связи 02). Значение 2 «Custom» позволяет использовать для выхода Peer I/O канал связи и настройки пользователя.	По умолчанию: 0 = «Off» (Выкл.) Опции: 0 = «Off» (Выкл.) 1 = «Cmd/Ref» (Команда/опорное знач.) 2 = «Custom» (Определяется пользователем)		RW	32-битное целое

Примечания:

Устранение неполадок

В этой главе изложена информация об устранении неполадок в работе привода PowerFlex серии 750 и квитировании аварийных сигналов.

Информация...	См. с.
Ошибки, аварийные сигналы и настраиваемые состояния	267
Индикаторы состояния привода	268
Сброс ошибок вручную	270
Описания ошибок и аварийных сигналов привода	272
Общие признаки неисправностей и меры по их устранению	305

Ошибки, аварийные сигналы и настраиваемые состояния

Под ошибкой понимается состояние, останавливающее работу привода. Существуют три типа ошибок.

Тип	Описание
Запуск после автоматического сброса	Если возник этот тип ошибки, а для параметра P348 [Auto Rstrt Tries] установлено значение больше «0», то запускается настраиваемый пользователем таймер P349 [Auto Rstrt Delay]. Когда значение таймера становится равным нулю, привод производит попытку автоматического сброса ошибки. Если причины, вызвавшей ошибку, больше не существует, то она сбрасывается и привод перезапускается. Ошибки «Запуск после автоматического сброса» идентифицируются по слову «да» в графе «Автоматический сброс», Таблица 6 на с. 272 .
Сбрасываемые	Ошибки этого типа можно удалять. Сбрасываемые ошибки идентифицируются по надписи «Сбрасываемая ошибка» в графе «Тип», Таблица 6 .
Несбрасываемая	При ошибке этого типа обычно требуется ремонт привода или электродвигателя. Перед сбросом ошибки необходимо устранить её причину. Ошибка сбрасывается при включении питания после ремонта. Несбрасываемые ошибки идентифицируются по надписи «Несбрасываемая ошибка» в графе «Тип», Таблица 6 .

Аварийный сигнал – это состояние, которое в случае игнорирования может остановить работающий привод или не позволит запустить его. Существуют два типа аварийных сигналов.

Тип	Описание
1-й тип	Аварийные сигналы 1-го типа указывают на наличие определённого состояния. Они могут настраиваться пользователем.
2-й тип	Аварийные сигналы 2-го типа указывают на наличие ошибки конфигурации, запуск привода невозможен. Они не могут настраиваться пользователем.

Настраиваемые пользователем состояния могут быть активированы в качестве аварийного сигнала или ошибки.

Тип	Описание
Настраиваемый	<p>Действие активируется/деактивируется параметром в графе «Параметр конфигурации» Таблица 6.</p> <p>Опции</p> <p>«Ignore» (0) – Никаких действий.</p> <p>«Alarm» (1) – Аварийный сигнал 1-го типа.</p> <p>«Ft Minor» (2) – Неосновная ошибка. Если привод работает, то он продолжит работать. Активация параметром P950 [Minor Ft Config]. Если активации не произойдёт, то состояние будет соответствовать серьёзной неисправности.</p> <p>«FtCoastStop» (3) – Серьёзная неисправность. Останов на самовыбеге.</p> <p>«Ft RampStop» (4) – Серьёзная неисправность. Останов с заданным темпом.</p> <p>«Ft CL Stop» (5) – Серьёзная неисправность. Останов из-за предельного значения тока.</p>

Индикаторы состояния привода

Состояние привода постоянно контролируется и отображается светодиодами и/или НИМ (при наличии).

**ВАЖНАЯ
ИНФОРМАЦИЯ**

Светодиодные индикаторы состояния на НИМ не отображают текущее состояние установленного коммуникационного адаптера. Если установлен сменный адаптер связи, то описание и размещение индикаторов см. в руководстве к нему.

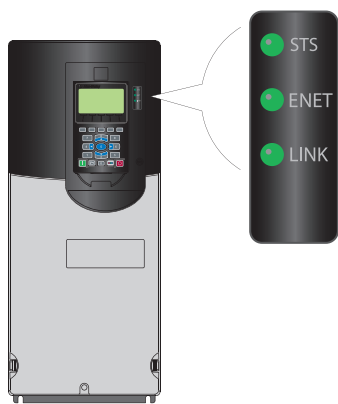
Таблица 4 – Описания индикаторов состояния привода PowerFlex 753



PowerFlex 753

Название	Цвет	Состояние	Описание
STS (Состояние)	Зелёный	Мигает	Привод готов, но не работает, сбои отсутствуют.
		Горит	Привод работает, сбои отсутствуют.
	Жёлтый	Мигает	Привод не работает, имеет место состояние тревоги 2-го типа (не настраиваемое), запуск привода невозможен.
		Горит	Привод не работает, подаётся аварийный сигнал 1-го типа. Привод можно запустить.
	Красный	Мигает	Возникла серьёзная неисправность. Привод останавливается. Запуск привода невозможен до устранения состояния сбоя.
		Горит	Произошёл сбой, сброс которого невозможен.
	Красный/ жёлтый	Попеременное мигание	Возникла неосновная ошибка. Если привод работает, то он продолжит работать. Система приводится в положение останова. Для возобновления работы необходимо устранить неисправность. Для активации используйте параметр 950 [Minor Flt Config]. Если активации не произойдёт, то состояние будет соответствовать серьёзной неисправности.
	Жёлтый/ зелёный	Попеременное мигание	Во время работы подаётся аварийный сигнал 1-го типа
Зелёный/ красный	Попеременное мигание	Идёт обновление встроенного ПО.	

Таблица 5 – Описания индикаторов состояния привода PowerFlex 755



PowerFlex 755

Название	Цвет	Состояние	Описание
STS (Состояние)	Зелёный	Мигает	Привод готов, но не работает, сбои отсутствуют.
		Горит	Привод работает, сбои отсутствуют.
	Жёлтый	Мигает	Привод не работает, имеет место состояние тревоги 2-го типа (не настраиваемое), запуск привода невозможен.
		Горит	Привод не работает, подаётся аварийный сигнал 1-го типа. Привод можно запустить.
	Красный	Мигает	Возникла серьёзная неисправность. Привод останавливается. Запуск привода невозможен до устранения состояния сбоя.
		Горит	Произошёл сбой, сброс которого невозможен.
	Красный/ жёлтый	Попеременное мигание	Возникла неосновная ошибка. Если привод работает, то он продолжит работать. Система приводится в положение останова. Для возобновления работы необходимо устранить неисправность. Для активации используйте параметр 950 [Minor Flt Config]. Если активации не произойдёт, то состояние будет соответствовать серьёзной неисправности.
	Жёлтый/ зелёный	Попеременное мигание	Во время работы подаётся аварийный сигнал 1-го типа
Зелёный/ красный	Попеременное мигание	Идёт обновление встроенного ПО.	
ENET	Не горит	Выключен	На адаптере и/или в сети нет питания, адаптер неправильно подключён к сети или требует IP-адреса.
		Красный	Мигает
	Горит		Адаптер не прошёл проверку дублирования IP-адреса.
	Красный/ зелёный	Попеременное мигание	Адаптер выполняет самодиагностику.
			Зелёный
Горит	Адаптер правильно подключён и сообщается с устройствами в сети.		
LINK	Не горит	Выключен	Адаптер выключен или не передаёт данные в сети.
		Зелёный	Мигает
	Горит		Адаптер правильно подключён, но не передаёт пакеты данных в сети.

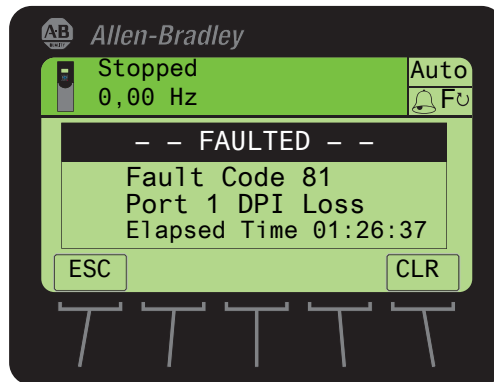
Индикация на НИМ

Окно индикации ошибок

Всплывающее окно индикации ошибок автоматически появляется при обнаружении состояния ошибки Главного привода или подключённой периферии. Всплывающее окно индикации ошибок мигает, сигнализируя состояние ошибки. В этом окне отображаются:

- Код ошибки (см. [Коды аварийных сигналов и ошибок на с. 271.](#))
- Описание ошибки
- Время (в формате чч:мм:сс), прошедшее с момента обнаружения ошибки


Рис. 3 – Всплывающее/мигающее окно индикации ошибок






Функции экранных кнопок

Кнопка	Название	Описание
ESC	Отмена	Возврат к предыдущему окну без удаления ошибки.
CLR	Удалить	Удаляет всплывающее окно индикации ошибок с дисплея и сбрасывает ошибку.

Кнопка с одной функцией

Кнопка	Название	Описание
	Stop	Удаляет всплывающее окно индикации ошибок с дисплея и сбрасывает ошибку.

Сброс ошибок вручную

Шаг	Кнопки
<ol style="list-style-type: none"> 1. Нажмите экранную кнопку «Clear», чтобы квитировать ошибку. Информация об ошибке убирается, чтобы можно было пользоваться модулем НИМ. 2. Устраните причину ошибки. Для сброса ошибки необходимо предварительно устранить её причину. 3. После устранения причины ошибки сбросьте её одним из следующих трёх способов: Нажмите кнопку Stop (работающий привод остановится) Выключите и снова включите питание привода Выберите «Clear» в папке НИМ Diagnostic (Диагностика НИМ) в меню Faults (Ошибки). 	  

Руководство по обслуживанию аппаратной части

В руководстве по обслуживанию аппаратной части приводов PowerFlex серии 750, публикация 750-TG001 содержатся схемы и подробные инструкции по замене деталей приводов типоразмера 8.

Распределение системных ресурсов

Для каждой опции, устанавливаемой в привод, требуется определённая доля имеющихся системных ресурсов. Некоторые конфигурации опций могут затребовать больше ресурсов, чем способен выдать процессор главной платы управления. При достижении 90% от всех ресурсов системы подаётся аварийный сигнал F19 Task Overrun (избыточное использование системных ресурсов).



Коды аварийных сигналов и ошибок

Коды ошибок и аварийных сигналов для приводов PowerFlex серии 750 отображаются в одном из трёх форматов.

- Порт 00 (Главный привод) отображает только номер события. Например, ошибка 3 «Power Loss» (потеря питания) отображается в следующем виде:
Fault Code 3.
- Порты 01–09 используют формат PEEE, где указывается номер порта (P) и номер события (EEE). Например, ошибка 1 «Analog In Loss» (Потеря аналогового входа) на модуле ввода-вывода, установленном в порту 4, отображается в следующем виде:
Fault Code 4001.
- Порты 10–14 используют формат PPEEE, где указывается номер порта (PP) и номер события (EEE). Например, ошибка 37 «Net IO Timeout» (Истечение врем. ожид. для сетевых входов/выходов) в порту 14 отображается в следующем виде:
Fault Code 14037.

Описания ошибок и аварийных сигналов привода

В приведённой ниже таблице дан перечень ошибок и аварийных сигналов для приводов, перечислены типы ошибок и аварийных сигналов, предпринимаемые действия при сбоях привода, параметр, используемые для настройки ошибок и аварийных сигналов (если это применимо), а также описание и действия (там, где это применимо).

Таблица 6 – Типы ошибок и аварийных сигналов, описания и действия

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
0	No Entry (Нет записи)					
2	Auxiliary Input (Вспомогательный вход)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Снимается блокировка вспомогательного входа.
3	Power Loss (Потеря мощности)	Настраиваемый		P449 [Power Loss Actn]	да	Напряжение на шине постоянного тока оставалось ниже значения P451/P454 [Pwr Loss X Level] от номинала сохраняется дольше времени, запрограммированного в P452/P455 [Pwr Loss X Time].
4	UnderVoltage (Низкое напряжение)	Настраиваемый		P460 [UnderVltg Action]	да	Если напряжение в шине, P11 [DC Bus Volts] упадёт ниже значения, заданного в P461 [UnderVltg Level], то будет иметь место состояние пониженного напряжения.
5	OverVoltage (Перенапряжение)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Напряжение на шине постоянного тока превышает максимальное значение.
7	Перегрузка двигателя	Настраиваемый		P410 [Motor OL Actn]	да	Произошло срабатывание встроенной электронной защиты от перегрузки.
8	Heatsink OvrTemp (Перегрев радиатора)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Температура радиатора превысила 100% температуры привода. Перегрев радиатора происходит при 115...120 °C. Точное значение записывается во встроенное ПО привода.
9	Trnsistr OvrTemp (Перегрев транзисторов)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Превышена максимальная температура выходных транзисторов.
10	DynBrake OvrTemp (Перегрев динам. тормоза)	1-й тип				Температура резистора динамического тормоза превысила максимальное значение.
12	HW OverCurrent (Аппаратное превышение тока)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Выходной ток привода превышает предельный ток оборудования.
13	Ground Fault (Сбой заземления)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Ток заземления превышает 25% от номинального значения для привода.
14	Ground Warning (Предупреждение о сбое заземления)	Настраиваемый				Ток заземления превышает величину, заданную параметром P467 [Ground Warn Lvl].
15	Load Loss (Потеря нагрузки)	Настраиваемый		P441 [Load Loss Action]		Выходной тяговый ток оказывается ниже значения, запрограммированного в P442 [Load Loss Level] (Уровень потери нагрузки) дольше времени, запрограммированного в P443 [Load Loss Time] (Время потери нагрузки).
17	Input Phase Loss (Нет входной фазы)	Настраиваемый		P462 [InPhase LossActn]		Пульсации на шине постоянного тока превышают заданный уровень.
18	Motor PTC Trip (Отключение двигателя из-за перегрева)	Настраиваемый		P250 [PTC Config]		Перегрев резистора с положительным температурным коэффициентом сопротивления.
19	Task Overrun (Слишком много задач)	1-й тип				Использование системных ресурсов находится на уровне 90% или выше. См. таблицу распределения системных ресурсов на с. 271 .
20	TorqPrv Spd Band (Ширина диапазона оборотов при проверке момента)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Разность между P2 [Commanded SpdRef] и P3 [Mtr Vel Fdbk] превышала уровень, запрограммированный в P1105 [Speed Dev Band] дольше времени, запрограммированного в P1106 [SpdBand Intgrtr].
21	Output PhaseLoss (Потеря выходной фазы)	Настраиваемый		P444 [OutPhaseLossActn] (Потеря выходной фазы)		Ток в одной или нескольких фазах отсутствует или меньше предустановленного.
24	Decel Inhibit (Отключение замедления)	Настраиваемый		P409 [Dec Inhibit Actn]		Привод не обеспечивает заданной скорости замедления, так как пытается ограничить напряжение на шине.

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
25	OverSpeed Limit (Предел превышения оборотов)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Рабочие обороты двигателя превышают предельную величину, заданную параметром P524 [Overspeed Limit]. Для прямого вращения этот предел равен сумме P520 [Max Fwd Speed] + P524 [Overspeed Limit]. Для обратного вращения этот предел равен разности P521 [Max Rev Speed] – P524 [Overspeed Limit]. Если в параметре P35 [Motor Ctrl Mode] выбрать режимы управления вектором потока, то рабочие обороты двигателя определяются параметром P131 [Active Vel Fdbk]. Во всех остальных режимах, без управления вектором потока, рабочие обороты двигателя определяются параметром P1 [Output Frequency].
26	Brake Slipped (Пробуксовка тормоза)	1-й тип				Перемещение энкодера превысило уровень, задаваемый параметром P1110 [Brk Slip Count] после включения тормоза, и пробуксовка тормоза управляет приводом. (Привод активен.)
		2-й тип				Перемещение энкодера превысило уровень, задаваемый параметром P1110 [Brk Slip Count] после включения тормоза, и пробуксовка тормоза завершена. (Привод остановлен.)
27	Torq Prove Cflct (Конфликт проверки момента)	2-й тип				При активации параметра P1100 [Trq Prove Cfg] должны быть правильно заданы параметры P35 [Motor Ctrl Mode], P125 [Pri Vel Fdbk Sel] и P135 [Mtr Psn Fdbk Sel]. Если эти параметры указывают на модуль обратной связи, то параметры модуля тоже должны быть заданы правильно.
28	TP Encls Config (Конфигурация проверки момента без энкодера)	2-й тип				Проверка момента без энкодера активирована, но пользователь не ознакомился с замечаниями по использованию безэнкодерного режима. Перед проверкой момента без энкодера см. «Внимание!» на с. 381.
29	Analog in Loss (Нет сигнала на аналоговом входе)	Настраиваемый		263 [Anlg In0 LssActn]		Потеря сигнала на аналоговом входе.
33	AuRsts Exhausted (Исчерпаны автозапуски)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Привод безуспешно пытался сбросить ошибку и возобновить работу запрограммированное количество раз.
36	SW OverCurrent (Программная перегрузка по току)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Выходной ток привода превышает номинальный ток длительностью 1 мс. Это номинальное значение выше номинального тока в течение 3 с и меньше уровня аппаратной ошибки перегрузки по току. Обычно это величина составляет 200...250% номинального постоянного тока.
38	Phase U to Grnd (Замыкание фазы U на землю)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Обнаружена ошибка замыкания фазы U на землю между приводом и электродвигателем на этой фазе.
39	Phase V to Grnd (Замыкание фазы V на землю)					
40	Phase W to Grnd (Замыкание фазы W на землю)					
41	Phase UV Short (Замыкание фаз UV)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Обнаружен слишком большой ток между двумя указанными клеммами.
42	Phase VW Short (Замыкание фаз VW)					
43	Phase WU Short (Замыкание фаз WU)					
44	Phase UNegToGrnd (Ошибка замыкания фазы U на землю)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Обнаружена ошибка замыкания фазы U на землю между приводом и электродвигателем на этой фазе.
45	Phase VNegToGrnd (Ошибка замыкания фазы V на землю)					
46	Phase WNegToGrnd (Ошибка замыкания фазы W на землю)					
48	System Defaulted (отказ системы)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Привод подал команду записи значений по умолчанию.
49	Drive Powerup (Включение питания привода)	–				Используется как маркер включения питания в очереди ошибок для обозначения выключения и повторного включения питания привода.
51	Clr Fault Queue (Сброс очереди ошибок)	–				Указывает на то, что очередь ошибок стёрта из памяти.
55	Ctrl Bd Overtemp (Перегрев управляющей платы)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Датчик температуры обнаружил перегрев главной платы управления. См. температурный режим изделия.

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
58	Module Defaulted (Сброс модуля)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Модуль подал команду записи значений по умолчанию.
59	Invalid Code (Недействительный код)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Внутренний сбой.
61	Shear Pin 1 (Шпонка 1)	Настраиваемый		P435 [Shear Pin 1 Actn]	да	Внутренний сбой.
62	Shear Pin 2 (Шпонка 2)	Настраиваемый		P438 [Shear Pin 2 Actn]	да	Превышено запрограммированное значение параметра P439 [Shear Pin2 Level].
64	Drive Overload (Перегрузка привода)	1-й тип			да	Значение P940 [Drive OL Count] превысило 50%, но меньше 100%.
		Сбрасываемая ошибка	Выбег			Значение P940 [Drive OL Count] превысило 100%. Уменьшите механическую нагрузку на привод. Оптоволоконное подключение инвертора не обнаружено на приводе типоразмера 8. Эта ошибка может возникнуть при включении, если система управления обнаружит инвертора через оптоволоконное соединение на приводе типоразмера 8.
67	Pump Off (Откачка)	1-й тип				Обнаружено состояние откачки.
71	Port 1 Adapter (Адаптер порта 1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Сбой связи DPI. См. очередь событий устройства.
72	Port 2 Adapter (Адаптер порта 2)					
73	Port 3 Adapter (Адаптер порта 3)					
74	Port 4 Adapter (Адаптер порта 4)					
75	Port 5 Adapter (Адаптер порта 5)					
76	Port 6 Adapter (Адаптер порта 6)					
77	IR Volts Range (Диапазон акт. падения напряжения)	2-й тип				Значение по умолчанию для P70 [Autotune] – 1 «Вычислять», а значение, вычисленное по данным заводской таблички двигателя для P73 [IR Voltage Drop] оказалось за пределами допустимого диапазона.
		Сбрасываемая ошибка	Выбег			Значение для P70 [Autotune] – 2 «Статическая настройка» или 3 «Настройка при вращении», а значение, измеренное через автонастройку для P73 [IR Voltage Drop] оказалось за пределами допустимого диапазона.
78	FluxAmpsRef Rang (Диапазон опорного значения магн. потока)	2-й тип				Значение по умолчанию для P70 [Autotune] – 1 «Вычислять», а значение для тока магнитного потока, определенное через автонастройку превышает запрограммированное в P26 [Motor NP Amps].
		Сбрасываемая ошибка	Выбег			Значение для P70 [Autotune] – 2 «Статическая настройка» или 3 «Настройка при вращении», а значение тока магнитного потока, измеренное через автонастройку, превышает запрограммированное в P26 [Motor NP Amps].
79	Excessive Load (Избыточная нагрузка)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Во время автонастройки электродвигатель не набрал требуемых оборотов за заданное время.
80	AutoTune Aborted (Автонастройка прервана)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Функция автонастройки отменена пользователем или произошла ошибка.
81	Port 1 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Прекратилась связь с портом DPI. Проверьте подключения и заземление привода.
82	Port 2 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 2)					
83	Port 3 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 2)					
84	Port 4 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 4)					
85	Port 5 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 5)					
86	Port 6 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 6)					

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
87	Ixo VoltageRange (Диапазон индукт. падения напряжения)	2-й тип				Значение по умолчанию для P70 [Autotune] – 1 «Вычислить», а напряжение, вычисленное для индуктивного сопротивления двигателя, превышает запрограммированное в P25 [Motor NP Volts].
		Сбрасываемая ошибка	Выбег			Значение для P70 [Autotune] – 2 «Статическая настройка» или 3 «Настройка при вращении», а напряжение, измеренное для индуктивного сопротивления двигателя, превышает запрограммированное в P25 [Motor NP Volts].
91	Pri VelFdbk Loss (Потеря обратной связи по частоте вращения, перв.)	Настраиваемый		Примечание: Номер параметра конфигурации – см. добавочный модуль		Обнаружена потеря обратной связи у источника P134 [Aux Vel Feedback]. Это может быть вызвано проблемой, обнаруженной добавочным модулем обратной связи, выбранным параметром P125 [Pri Vel Fdbk Sel] или потерей связи между добавочным модулем обратной связи и главной платой управления. Источник главной обратной связи по частоте вращения должен быть настроен так, чтобы не происходило сбоя при использовании переключения при потере обратной связи.
93	Hw Enable Check (Проверка активации устройств)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Проверка активации устройств отключена (установлена перемычка), но значится как включённая.
94	Alt VelFdbk Loss (Потеря обратной связи по частоте вращения, альт.)	Настраиваемый		Примечание: Номер параметра конфигурации – см. добавочный модуль		Обнаружена потеря обратной связи у источника P128 [Alt Vel Fdbk Sel]. Это может быть вызвано проблемой, обнаруженной добавочным модулем обратной связи, выбранным параметром P128 [Alt Vel Fdbk Sel] или потерей связи между добавочным модулем обратной связи и главной платой управления.
95	Aux VelFdbk Loss (Потеря обратной связи по частоте вращения, вспом.)	Настраиваемый				Обнаружена потеря обратной связи у источника P132 [Aux Vel Fdbk Sel]. Это может быть вызвано проблемой, обнаруженной добавочным модулем обратной связи, выбранным параметром P132 [Aux Vel Fdbk Sel] или потерей связи между добавочным модулем обратной связи и главной платой управления.
96	PositionFdbkLoss (Потеря обратной связи по положению)	Настраиваемый				Обнаружена потеря обратной связи у источника P847 [Psn Fdbk]. Это может быть вызвано проблемой, обнаруженной добавочным модулем обратной связи, выбранным параметром P135 [Mtr Psn Fdbk Sel] или потерей связи между добавочным модулем обратной связи и главной платой управления.
97	Auto Tach Switch (Автом. переключение тахометра)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Указывает на наличие любого из двух следующих условий. <ul style="list-style-type: none"> • Произошло переключение тахометра и отказало альтернативное устройство обратной связи. • Переключения тахометра не произошло, автоматическое переключение тахометра активировано; отказали и основные, и альтернативные устройства.
100	Parameter Chksum (Контрольная сумма параметра)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Контрольная сумма, считанная из энергонезависимой памяти, не соответствует вычисленной контрольной сумме. Для данных установлено значение по умолчанию.
101	PwrDn NVS Blank (Выключение, энергонезависимое ЗУ пустое)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Внутренняя ошибка в данных.
102	NVS Not Blank (Энергонезависимое ЗУ не пустое)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Внутренняя ошибка в данных.
103	PwrDn NVS Incomp (Выключение, энергонезависимое ЗУ неполное)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Внутренняя ошибка в данных.
104	Pwr Brd Chksum (Контрольная сумма платы питания)	Несбрасываемая ошибка				Контрольная сумма, считанная из энергонезависимой памяти, не соответствует вычисленной контрольной сумме. Для данных установлено значение по умолчанию.
106	Incompat MCB-PB (Несовместимые ГПУ и ПП)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Главная плата управления не распознала силовую часть. Запрограммируйте более новую версию приложения.
107	Replaced MCB-PB (Заменена ГПУ-ПП)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Главная плата управления перемещена в другую силовую часть. Для данных установлены значения по умолчанию.
108	Anlg Cal Chksum (Контр. сумма аналоговой калибровки)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Контрольная сумма, считанная с данных аналоговой калибровки, не соответствует вычисленной контрольной сумме. Замените главную плату управления.
111	PwrBd Invalid ID (Недейств. идентиф. платы питания)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Недействительный идентификатор силовой части. Запрограммируйте более новую версию приложения.

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
112	PwrBd App MinVer (Мин. вер. платы питания)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Силовая часть требует более новую версию приложения. Запрограммируйте более новую версию приложения.
113	Tracking DataErr (Ошибка данных отслеживания)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Внутренняя ошибка в данных.
115	PwrDn Table Full (Заполнена таблица выключения)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Внутренняя ошибка в данных.
116	PwrDnEntry2Large	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Внутренняя ошибка в данных.
117	PwrDn Data Chksm (Контр. сумма данных выключ.)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Внутренняя ошибка в данных.
118	PwrBd PwrDn Chks (Контр. сумма выключения платы питания)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Внутренняя ошибка в данных.
124	App ID Changed (Изменён идентиф. прил.)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Изменено встроенное ПО приложения. Проверьте версию приложения.
125	Using Backup App (Использ. резерв. прил.)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Приложение не было правильно запрограммировано. Перепрограммируйте.
134	Start On PowerUp (Запуск при включении питания)	1-й тип				При активации P345 [Start At PowerUp] подаётся аварийный сигнал – в течение времени, запрограммированного в P346 [PowerUp Delay].
137	Ext Prchrg Err (Внеш. ошибка предзарядки)	Настраиваемый		P323 [Prchrg Err Cfg]		Во время работы привода (при активированной ШИМ) разомкнулся геркон на внешнем контакторе предварительной зарядки (сигнализируется параметром P190 [DI Prchrg Seal]).
138	Precharge Open (Система предв. зарядки разомкнута)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Встроенная система предварительной зарядки получила команду на размыкание во время работы привода (при активированной ШИМ). Внутренний фиксатор ошибок будет автоматически очищен при деактивации ШИМ.
141	Autn Enc Angle (Угол автон. энкод.)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			P78 [Encdrlls AngComp] вне диапазона.
142	Autn Spd Rstrct (Огран. автонастр. част. вращ.)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Настройки предельной частоты не позволяют приводу достигнуть подходящих оборотов во время проверки Inertia Tune.
143	Autotune CurReg (Тек. рег. автонастр.)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Вычисленные значения для P96 [VCL Cur Reg Kp] и/или P97 [VCL Cur Reg Ki] вне диапазона.
144	Autotune Inertia (Автонастр., инерция)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Результаты проверка Inertia Tune для P76 [Total Inertia] вне диапазона.
145	Autotune Travel (Автонастр., ход)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			При задании параметра P77 [Inertia Test Lmt] не хватило оборотов для проведения проверки Inertia Tune.
152	No Stop Source (Нет источников сигнала останова)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Удалён последний источник сигнала останова.
155	Bipolar Conflict (Биполярный конфликт)	2-й тип				Для параметра P308 [Direction Mode] (Режим направления) задано значение 1 «Bipolar» (Биполярный) или 2 «Rev Disable» (Реверс откл.), и активирован один или несколько цифровых входов задания направлений.
157	DigIn Cfg B (Конфигурация цифр. входа B)	2-й тип				Конфликт цифрового входа. Выбраны функции входа, которые не могут существовать одновременно (например, «работа» и «пуск»). Исправьте конфигурацию цифрового входа.
158	DigIn Cfg C (Конфигурация цифр. входа C)	2-й тип				Конфликт цифрового входа. Выбраны функции входа, которые не могут быть сопоставлены одному и тому же цифровому входу (например, «работа» и «останов»). Исправьте конфигурацию цифрового входа.
161	Sleep Config (Конфиг. спящего режима)	2-й тип				Ошибка конфигурации спящего режима/выхода из спящего режима. Если для режима перехода в спящий режим / выхода из спящего режима выбрано «Direct» (Прямой), то возможны следующие причины: Привод останавливается и уровень перехода в спящий режим < уровня выхода из спящего режима. «Stop=Cf» (Стоп = сброс ошибки), «Run» (Вращение), «Run Forward» (Вращение вперёд) и «Run Reverse» (Вращение назад) не настраиваются в функциях цифрового входа.

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
162	Waking (Выход из спящего режима)	2-й тип				Таймер выхода из спящего режима производит отсчёт в направлении значения, при котором будет запущен привод.
168	HeatSinkUnderTmp (Недостаточная температура радиатора)	Сбрасываемая ошибка				Датчик температуры радиатора выдаёт значение ниже $-18,7^{\circ}\text{C}$ либо разомкнут контур обратной связи датчика.
169	PWM Freq Reduced (Уменьшена частота ШИМ)	1-й тип				Частота ШИМ уменьшена со значения, заданного в параметре P38 [PWM Frequency] из-за перегрева биполярных транзисторов с изолированным затвором (IGBT).
170	CurLimit Reduced (Уменьшен предельный ток)	1-й тип				Предельное значение тока уменьшено со значения, заданного параметром P422/423 [Current Limit X] из-за перегрева биполярных транзисторов с изолированным затвором (IGBT) или из-за значения параметра P940 [Drive OL Count] = 95%.
171	Adj Vltg Ref (регулируемое опорное напряжение)	1-й тип				Недействительное регулируемое опорное напряжение.
177	Profiling Active (Активировано профилирование)	1-й тип				Активен профиль / Координатное позиционирование.
178	Homing Active (Активирован возврат в исх. полож.)	1-й тип				Активирован возврат в исходное положение.
179	Home Not Set (Исх. полож. не задано)	1-й тип				Исходное положение не было задано перед профилированием.
185	Freq Conflict (Конфликт частоты)	2-й тип				Указывает, что значения параметров P520 [Max Fwd Speed] (Макс. частота вращения вперёд) и P521 [Max Rev Speed] (Макс. частота вращения назад) конфликтуют со значением P63 [Break Frequency] (Частота излома).
186	VHz Neg Slope (Отрицательный наклон кривой В-Гц)	2-й тип				Указывает, что сегмент кривой В-Гц даёт отрицательный наклон кривой В-Гц.
187	VHz Boost Limit (Предел увелич. В-Гц)	2-й тип				Указывает на наличие одного из следующих условий. <ul style="list-style-type: none"> • P60 [Start/Acc Boost] и P61 [Run Boost] больше P25 [Motor NP Volts] x 0,25, если P65 [VHz Curve] = 0 «Custom V/Hz». • P61 [Run Boost] больше P25 [Motor NP Volts] x 0,25, если P65 [VHz Curve] = 1 «Fan/Pump».
190	PM FV Pri Fdbk (Главная обратная связь вектора магнитного потока)	2-й тип				Ошибка режима управления и конфигурации устройства главной обратной связи. Параметру P35 [Motor Ctrl Mode] задан режим управления с вектором магнитного потока «PM FV», параметру P125 [Pri Vel Fdbk Sel] задано значение 137 (порт 0, P137 [Open Loop Fdbk]).
191	PM FV Pri Fdbk (Альт. связь вектора магн. потока)	2-й тип				Ошибка режима управления и конфигурации устройства альтернативной обратной связи. Параметру P35 [Motor Ctrl Mode] задан режим управления с вектором магнитного потока «PM FV», параметру P635 [Spd Options Ctrl] задан бит 7 «Auto Tach SW», параметру P128 [Alt Vel Fdbk Sel] задано значение 137 (порт 0, P137 [Open Loop Fdbk]).
192	Fwd Spd Lim Cfg (Кфг. пред. частоты вращ. вперёд)	2-й тип				Опорная частота вращения вперёд вне диапазона. Проверьте настройки P38 [PWM Frequency] и P520 [Max Fwd Speed]. При уменьшении несущих частот уменьшается диапазон выходных частот. Убедитесь, что P522 [Min Fwd Speed] меньше либо равно P520 [Max Fwd Speed].
193	Rev Spd Lim Cfg (Кфг. пред. частоты вращ. назад)	2-й тип				Опорная частота вращения назад вне диапазона. Проверьте настройки P38 [PWM Frequency] и P521 [Max Rev Speed]. При уменьшении несущих частот уменьшается диапазон выходных частот. Убедитесь, что P523 [Min Rev Speed] больше либо равно P521 [Max Rev Speed].
201	SpdReg DL Err	2-й тип				Попытка создать канал передачи данных для P644 [Spd Err Flt BW], P645 [Speed Reg Kp] или P647 [Speed Reg Ki] и P636 [Speed Reg BW] задано значение, не равное нулю.
202	AltSpdReg DL Err	2-й тип				Попытка создать канал передачи данных для P649 [Alt Speed Reg Kp], P650 [Alt Speed Reg Ki] или P651 [AltSpdErr FltrBW] и P648 [Alt Speed Reg BW] задано значение, не равное нулю.
203	Port 13 Adapter (Адаптер порта 13)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Сбой встроенного адаптера EtherNet/IP. См. очередь событий EtherNet.

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
204	Port 14 Adapter (Адаптер порта 14)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Сбой адаптера DeviceLogix.
205	DPI TransportErr	1-й тип	Выбег			Сбой связи DPI.
210	HW Enbl Jmpr Out (Вынута перемычка активации устройств)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Установлена сменная предохранительная плата и вынута перемычка активации устройств J1 ENABLE. Вставьте перемычку.
211	Safety Brd Fault (Сбой предохранительной платы)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Сбой сменной предохранительной платы. Убедитесь, что перемычка J1 ENABLE установлена. Выключите и снова включите питание привода.
212	Safety Jmpr Out (Вынута предохранительная перемычка)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Вынута сменная предохранительная плата и предохранительная перемычка J2 SAFETY. Вставьте перемычку.
213	Safety Jumper In (Предохранительная перемычка установлена)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Установлена предохранительная перемычка J2 SAFETY и сменная предохранительная плата. Выньте перемычку.
214	SafetyPortCnflct (Конфликт предохранительных плат)	2-й тип				Превышено допустимое количество сменных предохранительных плат.
224	Port 4 Comm Loss (Нет сигнала порта 4)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Подключённое к порту устройство перестало сообщаться с главной платой управления. Убедитесь, что устройство установлено и работает. Проверьте сетевые подключения. Убедитесь, что платы в портах 4...8 установлены на свои места и закреплены винтами.
225	Port 5 Comm Loss (Нет сигнала порта 5)					
226	Port 6 Comm Loss (Нет сигнала порта 6)					
227	Port 7 Comm Loss (Нет сигнала порта 7)					
228	Port 8 Comm Loss (Нет сигнала порта 8)					
229	Port 9 Comm Loss (Нет сигнала порта 9)					
230	Port10 Comm Loss (Потеря связи с портом 10)					
231	Port11 Comm Loss (Потеря связи с портом 11)					
232	Port12 Comm Loss (Потеря связи с портом 12)					
233	Port13 Comm Loss (Потеря связи с портом 13)					
234	Port14 Comm Loss (Потеря связи с портом 14)					
244	Port 4 Cfg (Конфиг. порта 4)	2-й тип				В порту главной платы управления установлен не тот сменный модуль. Возможно, сменный модуль несовместим с изделием, либо требуется обновление встроенного ПО ГПУ. Может потребоваться перемещение или снятие модуля, подтвердите изменение конфигурации модуля.
245	Port 5 Cfg (Конфиг. порта 5)					
246	Port 6 Cfg (Конфиг. порта 6)					
247	Port 7 Cfg (Конфиг. порта 7)					
248	Port 8 Cfg (Конфиг. порта 8)					
249	Port 9 Cfg (Конфиг. порта 9)					
250	Port 10 Cfg (Конфиг. порта 10)					
251	Port 11 Cfg (Конфиг. порта 11)					
252	Port 12 Cfg (Конфиг. порта 12)					
253	Port 13 Cfg (Конфиг. порта 13)					
254	Port 14 Cfg (Конфиг. порта 14)					

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
264	Port 4 Checksum (Контр. сумма порта 4)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Ошибка контрольной суммы сменного модуля. Для данных сменного модуля установлены значения по умолчанию.
265	Port 5 Checksum (Контр. сумма порта 5)					
266	Port 6 Checksum (Контр. сумма порта 6)					
267	Port 7 Checksum (Контр. сумма порта 7)					
268	Port 8 Checksum (Контр. сумма порта 8)					
269	Port 9 Checksum (Контр. сумма порта 9)					
270	Port10 Checksum (Контр. сумма порта 10)					
271	Port11 Checksum (Контр. сумма порта 11)					
272	Port12 Checksum (Контр. сумма порта 12)					
273	Port13 Checksum (Контр. сумма порта 13)					
274	Port14 Checksum (Контр. сумма порта 14)					
281	Enet Checksum (Контр. сумма Enet)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Ошибка контрольной суммы EtherNet/IP. Для данных установлены значения по умолчанию.
282	DLX Checksum (Контр. сумма DLX)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Ошибка контрольной суммы DeviceLogix. Для данных установлены значения по умолчанию.
291	HSFan Life (Срок службы вентил. радиат.)	Настраиваемый		P493 [HSFan EventActn]		Функция профилактического обслуживания достигла уровня событий. Проведите обслуживание.
292	InFan Life (Срок службы вентилятора инвертора)	Настраиваемый		P500 [InFan EventActn]		
293	MtrBrng Life (Срок службы подш. двигателя)	Настраиваемый		P506 [MtrBrngEventActn]		
294	MtrBrng Lube (Смазка подш. двигателя)	Настраиваемый		P510 [MtrLubeEventActn]		
295	MachBrng Life (Срок службы подш. машины)	Настраиваемый		P515 [MtrBrngEventActn]		
296	MachBrng Lube (Смазка подш. машины)	Настраиваемый		P519 [MchLubeEventActn]		
307	Port7InvalidCard	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Недействительный сменный модуль для этого порта. Удалите сменный модуль.
308	Port8InvalidCard (Недейств. плата в порту 8)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			
918	Control Task Overload (Перегрузка системы)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Избыточное использование системных ресурсов. Оцените распределение системных ресурсов по таблице на с. 271 .
919	System Task Overload (Перегрузка системы)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			
920	5 msec Task Overload (Перегрузка заданиями, 5 мс)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			
14037	Net IO Timeout (Истеч. вр. ожид. сет. входов/выходов)	Настраиваемый		P52 [DLX Prog Cond]		Программа DeviceLogix отключена.

**ВАЖНАЯ
ИНФОРМАЦИЯ**

Коды ошибок и аварийных сигналов с 3000 по 13999 генерируются модулями, установленными в портах. Пояснения см. [Коды аварийных сигналов и ошибок на с. 271](#). Описания кодов с 13000 по 13999 см. в Руководстве к встроенному адаптеру EtherNet/IP для PowerFlex 755, публикация 750COM-UM001.

Таблица 7 – Ошибки и аварийные сигналы привода, перекрёстные ссылки по названиям

Текст ошибки/аварийного сигнала	Номер	Текст ошибки/аварийного сигнала	Номер
5 msec Task Overload (Перегрузка заданиями, 5 мс)	920	Freq Conflict (Конфликт частоты)	185
Adj Vltg Ref (регулируемое опорное напряжение)	171	Fwd Spd Lim Cfg (Кфг. пред. частоты вращ. вперёд)	192
Alt VelFdbk Loss (Потеря обратной связи по частоте вращения, альт.)	94	Ground Fault (Сбой заземления)	13
AltSpdReg DL Err	202	Ground Warning (Предупреждение о сбое заземления)	14
Analog in Loss (Нет сигнала на аналоговом входе)	29	Heatsink OvrTemp (Перегрев радиатора)	8
Anlg Cal Chksum (Контр. сумма аналоговой калибровки)	108	HeatSinkUnderTmp (Недостаточная температура радиатора)	168
App ID Changed (Изменён идентиф. прил.)	124	Home Not Set (Исх. полож. не задано)	179
AuRsts Exhausted (Исчерпаны автозапуски)	33	Homing Active (Активирован возврат в исх. полож.)	178
Autn Enc Angle (Угол автон. энкод.)	141	HSFan Life (Срок службы вентил. радиат.)	291
Autn Spd Rstrct (Огран. автонастр. част. вращ.)	142	Hw Enable Check (Проверка активации устройств)	93
Auto Tach Switch (Автом. переключение тахометра)	97	HW Enbl Impr Out (Вынута перемычка активации устройств)	210
AutoTune Aborted (Автонастройка прервана)	80	HW OverCurrent (Аппаратное превышение тока)	12
Autotune CurReg (Тек. рег. автонастр.)	143	Incompat MCB-PB (Несовместимые ГПУ и ПП)	106
Autotune Inertia (Автонастр., инерция)	144	InFan Life (Срок службы вентилятора инвертора)	292
Autotune Travel (Автонастр., ход)	145	Input Phase Loss (Нет входной фазы)	17
Aux VelFdbk Loss (Потеря обратной связи по частоте вращения, вспом.)	95	Invalid Code (Недействительный код)	59
Auxiliary Input (Вспомогательный вход)	2	IR Volts Range (Диапазон акт. падения напряжения)	77
Bipolar Conflict (Биполярный конфликт)	155	Ixo VoltageRange (Диапазон индукт. падения напряжения)	87
Brake Slipped (Пробуксовка тормоза)	26	Load Loss (Потеря нагрузки)	15
Clr Fault Queue (Сброс очереди ошибок)	51	MachBrng Life (Срок службы подш. машины)	295
Control Task Overload (Перегрузка системы)	918	MachBrng Lube (Смазка подш. машины)	296
Ctrl Bd Overtemp (Перегрев управляющей платы)	55	MaxFreq Conflict (Конфликт макс. частоты)	185
CurLimit Reduced (Уменьшен предельный ток)	170	Module Defaulted (Сброс модуля)	58
Decel Inhibit (Отключение замедления)	24	Перегрузка двигателя	7

Текст ошибки/аварийного сигнала	Номер	Текст ошибки/аварийного сигнала	Номер
DigIn Cfg B (Конфигурация цифр. входа B)	157	Motor PTC Trip (Отключение двигателя из-за перегрева)	18
DigIn Cfg C (Конфигурация цифр. входа C)	158	MtrBrng Life (Срок службы подш. двигателя)	293
DLX Checksum (Контр. сумма DLX)	314	MtrBrng Lube (Смазка подш. двигателя)	294
DPI TransportErr	205	Net IO Timeout (Истеч. вр. ожид. сет. входов/выходов)	14037
Drive Overload (Перегрузка привода)	64	No Stop Source (Нет источников сигнала останова)	152
Drive Powerup (Включение питания привода)	49	NVS Not Blank (Энергонезависимое ЗУ не пустое)	102
DynBrake OvrTemp (Перегрев динам. тормоза)	10	Output PhaseLoss (Потеря выходной фазы)	21
Enet Checksum (Контр. сумма Enet)	313	OverSpeed Limit (Предел превышения оборотов)	25
Excessive Load (Избыточная нагрузка)	79	OverVoltage (Перенапряжение)	5
Ext Prchrg Err (Внеш. ошибка предзарядки)	137	OW Torq Level (Уровень кр. мом. OW)	66
Flt QueueCleared (Очищена очередь ошибок)	51	OW TqLvl Timeout (Уровень кр. мом. OW, истеч. вр. ожид.)	65
FluxAmpsRef Rang (Диапазон опорного значения магн. потока)	78	Parameter Chksum (Контрольная сумма параметра)	100
Phase U to Grnd (Замыкание фазы U на землю)	38	Port 6 Comm Loss (Нет сигнала порта 6)	226
Phase UNegToGrnd (Ошибка замыкания фазы U на землю)	44	Port 6 Config (Конфиг. порта 6)	246
Phase UV Short (Замыкание фаз UV)	41	Port 6 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 6)	86
Phase V to Grnd (Замыкание фазы V на землю)	39	Port 7 Checksum (Контр. сумма порта 7)	267
Phase VNegToGrnd (Ошибка замыкания фазы V на землю)	45	Port 7 Comm Loss (Нет сигнала порта 7)	227
Phase VW Short (Замыкание фаз VW)	42	Port 7 Config (Конфиг. порта 7)	247
Phase W to Grnd (Замыкание фазы W на землю)	40	Port 8 Checksum (Контр. сумма порта 8)	268
Phase WNegToGrnd (Ошибка замыкания фазы W на землю)	46	Port 8 Comm Loss (Нет сигнала порта 8)	228
Phase WU Short (Замыкание фаз WU)	43	Port 8 Config (Конфиг. порта 8)	248
PM FV Pri Fdbk (Альт. связь вектора магн. потока)	191	Port 9 Checksum (Контр. сумма порта 9)	269
PM FV Pri Fdbk (Главная обратная связь вектора магнитного потока)	190	Port 9 Comm Loss (Нет сигнала порта 9)	229
Port 1 Adapter (Адаптер порта 1)	71	Port 9 Config (Конфиг. порта 9)	249

Текст ошибки/аварийного сигнала	Номер сигнала
Port 1 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 1)	81
Port 10 Config (Конфиг. порта 10)	250
Port 11 Config (Конфиг. порта 11)	251
Port 12 Config (Конфиг. порта 12)	252
Port 13 Adapter (Адаптер порта 13)	203
Port 13 Config (Конфиг. порта 13)	253
Port 14 Adapter (Адаптер порта 14)	204
Port 14 Config (Конфиг. порта 14)	254
Port 2 Adapter (Адаптер порта 2)	72
Port 2 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 2)	82
Port 3 Adapter (Адаптер порта 3)	73
Port 3 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 2)	83
Port 4 Adapter (Адаптер порта 4)	74
Port 4 Checksum (Контр. сумма порта 4)	264
Port 4 Comm Loss (Нет сигнала порта 4)	224
Port 4 Config (Конфиг. порта 4)	244
Port 4 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 4)	84
Port 5 Adapter (Адаптер порта 5)	75
Port 5 Checksum (Контр. сумма порта 5)	265
Port 5 Comm Loss (Нет сигнала порта 5)	225
Port 5 Config (Конфиг. порта 5)	245
Port 5 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 5)	85
Port 6 Adapter (Адаптер порта 6)	76
Port 6 Checksum (Контр. сумма порта 6)	266

Текст ошибки/аварийного сигнала	Номер сигнала
Port10 Checksum (Контр. сумма порта 10)	270
Port10 Comm Loss (Потеря связи с портом 10)	230
Port11 Checksum (Контр. сумма порта 11)	271
Port11 Comm Loss (Потеря связи с портом 11)	231
Port12 Checksum (Контр. сумма порта 12)	272
Port12 Comm Loss (Потеря связи с портом 12)	232
Port10 Checksum (Контр. сумма порта 10)	270
Port10 Comm Loss (Потеря связи с портом 10)	230
Port11 Checksum (Контр. сумма порта 11)	271
Port11 Comm Loss (Потеря связи с портом 11)	231
Port12 Checksum (Контр. сумма порта 12)	272
Port12 Comm Loss (Потеря связи с портом 12)	232
Port13 Checksum (Контр. сумма порта 13)	273
Port13 Comm Loss (Потеря связи с портом 13)	233
Port14 Checksum (Контр. сумма порта 14)	274
Port14 Comm Loss (Потеря связи с портом 14)	234
Port7InvalidCard	307
Port8InvalidCard	308
PositionFdbkLoss (Потеря обратной связи по положению)	96
Power Loss (Потеря мощности)	3
Precharge Open (Система предв. зарядки разомкнута)	138
Prev Maint Reset (Сброс проф. обслуж.)	290
Pri VelFdbk Loss (Потеря обратной связи по частоте вращения, перв.)	91
Profiling Active (Активировано профилирование)	177


Текст ошибки/аварийного сигнала	Номер
Pump Off (Откачка)	67
PWM Freq Reduced (Уменьшена частота ШИМ)	169
Pwr Brd Chksum (Контрольная сумма платы питания)	104
PwrBd App MinVer (Мин. вер. платы питания)	112
PwrBd Invalid ID (Недейств. идентиф. платы питания)	111
PwrBd PwrDn Chks (Контр. сумма выключения платы питания)	118
PwrDn Data Chksm (Контр. сумма данных выключ.)	117
PwrDn NVS Blank (Выключение, энергонезависимое ЗУ пустое)	101
PwrDn NVS Incomp (Выключение, энергонезависимое ЗУ неполное)	103
PwrDn Table Full (Заполнена таблица выключения)	115
PwrDnEntry2Large	116
Replaced MCB-PB (Заменена ГПУ-ПП)	107
Rev Spd Lim Cfg (Кфг. пред. частоты вращ. назад)	193
Safety Brd Fault (Сбой предохран. платы)	211
Safety Jmpr Out (Вынута предохран. перем.)	212
Safety Jumper In (Предохран. перемычка установлена)	213
SafetyPortCnflct (Конфликт предохран. плат)	214
Shear Pin 1 (Шпонка 1)	61
Shear Pin 2 (Шпонка 2)	62

Текст ошибки/аварийного сигнала	Номер
Sleep Config (Конфиг. спящего режима)	161
SpdReg DL Err (Ошибка канала перед. данных рег. част. вращ.)	201
Start On PowerUp (Запуск при включении питания)	134
SW OverCurrent (Программная перегрузка по току)	36
System Defaulted (отказ системы)	48
System Task Overload (Перегрузка системы)	919
Task Overrun (Слишком много задач)	19
Torq Prove Cflct (Конфликт проверки момента)	27
TorqPrv Spd Band (Ширина диапазона оборотов при проверке момента)	20
TP Encls Config (Конфигурация проверки момента без энкодера)	28
Tracking DataErr (Ошибка данных отслеживания)	113
TrqMode Incompat (Несовм. режим крут. мом.)	184
UnderVoltage (Низкое напряжение)	4
Using Backup App (Использ. резерв. прил.)	125
Vel Fbk Sel Err (Ошибка обратной связи по частоте вращения)	189
VHz Boost Limit (Предел увелич. В-Гц)	187
VHz Curve Incomp (Несовм. кривая В-Гц)	188
VHz Neg Slope (Отрицательный наклон кривой В-Гц)	186
Waking (Выход из спящего режима)	162

Ошибки и аварийные сигналы инвертора (приводы типоразмера 8)


В приведённой ниже таблице дан перечень ошибок и аварийных сигналов для инверторов, перечислены типы ошибок и аварийных сигналов, предпринимаемые действия при сбоях привода, параметры, используемые для настройки ошибок и аварийных сигналов (если это применимо), а также описание и действия (там, где это применимо). Эти ошибки и аварийные сигналы применимы только к приводам типоразмера 8.

Таблица 8 – Типы ошибок и аварийных сигналов инвертора, описания и действия

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
10101	I1 Comm Loss (Потеря связи с инв. 1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Указывает на потерю связи между платой оптоволоконного интерфейса и платой силового интерфейса. После устранения причины сбоя связи нужно выключить и снова включить питание или перезапустить привод, чтобы удалить эту ошибку.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте состояние контакта «Fiber Loss» (потеря оптоволоконна) у светодиода платы силового интерфейса. <hr/> <div style="display: flex; align-items: center;">  <p>ВНИМАНИЕ! Существует опасность хронического поражения глаз при использовании оборудования для оптической передачи информации. Такие изделия излучают интенсивное световое и невидимое излучение. Не смотрите в оптоволоконные гнезда и разъёмы оптоволоконных кабелей. Перед отсоединением оптоволоконных кабелей отключите питание привода.</p> </div> <hr/> <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что оптоволоконные кабели правильно подсоединены к приёмопередатчикам. Убедитесь, что приёмопередатчики правильно установлены в гнезда. Убедитесь, что оптоволоконный кабель не повреждён. Убедитесь, что на плату оптоволоконного интерфейса и плату силового интерфейса подаётся питание.
10102	I1 Thermal Const (Тепловая постоянная инв. 1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>На плату силового интерфейса отправлены неверные данные тепловой модели.</p> <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что номинал инвертора соответствует приводу. Проверьте версии встроенного ПО платы силового интерфейса и платы управления на совместимость. При необходимости перепрограммируйте встроенное ПО платы управления.
10103	I1 HSFan Slow (Медленное вращение вентилятора радиатора инв. 1)	1-й тип				<p>Обороты вентилятора радиатора инвертора ниже номинальных рабочих оборотов.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте фактические обороты вентилятора в параметре 124 [I1 HSFan Speed] (порт 10). Проверьте, нет ли в вентиляторе мусора. При необходимости очистите вентилятор и корпус. Проверьте, нет ли шума в вентиляторе, указывающего на разрушение подшипника двигателя. Убедитесь, что клеммы питания и обратной связи на вентиляторе затянуты. При необходимости замените вентилятор.

№ события	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
10104	I1 Overcurr UPos (Превыш. тока на положит. U, инв. 1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	<p>Мгновенное превышение тока (IOC) на фазе U, V или W, положительная или отрицательная ветвь.</p> <ul style="list-style-type: none"> Уменьшите механическую нагрузку. Проверьте двигатель и подключения. Отсоединив двигатель, запустите привод с разомкнутым контуром, в режиме В/Гц и проверьте, достаточны ли выходные межфазные напряжения. Если мгновенное превышение тока возникает сразу после перезапуска привода, то проверьте соответствующий датчик тока. Проверьте подключения питания и сигнала к плате вентиля-формирователя для данной фазы, либо замените её. Транзистор IGBT мог также отказать в разомкнутом состоянии (и противоположная ветвь получает избыточный ток).
10105	I1 Overcurr UNeg (Превыш. тока на отрицат. U, инв. 1)					
10106	I1 Overcurr VPos (Превыш. тока на положит. V, инв. 1)					
10107	I1 Overcurr VNeg (Превыш. тока на отрицат. V, инв. 1)					
10108	I1 Overcurr WPos (Превыш. тока на положит. W, инв. 1)					
10109	I1 Overcurr WNeg (Превыш. тока на отрицат. W, инв. 1)					
10110	I1 Bus Overvolt (Перенапр. на шине инв. 1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	<p>Напряжение на шине постоянного тока превышает максимальное значение.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте напряжение на входящей линии переменного тока. Уменьшите механическую нагрузку и/или скорость замедления. Сравните напряжение на шине постоянного тока, отображаемое в параметре 119 [I1 DC Bus Volt] (порт 10), в параметре 119 [C1 DC Bus Volt] (конвертор 1 – порт 11) и с помощью вольтметра в точках «DC+» и «DC-» в верхней части инвертора. Если результаты измерений не совпадают, то, возможно, повреждены или сбиты компоненты, используемые для считывания обратной связи по напряжению на шине постоянного тока. Замените монтажные платы подачи питания, управления питанием и интерфейса питания.
10111	I1 Ground Fault (Сбой заземления инв. 1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	<p>Ток заземления превышает 25% от номинального значения для привода.</p> <ul style="list-style-type: none"> Выполните проверку мегомметром или импульсами высокой частоты, отсоединив двигатель. При необходимости замените двигатель. Проверьте выходной ток фаз в параметрах 115 [I1 U Phase Curr], 116 [I1 V Phase Curr] и 117 [I1 W Phase Curr] (порт 10) на отсутствие дисбаланса. Параметр 118 [I1 Gnd Current] (порт 10) – ток заземления, вычисленный (не измеренный) на основе фазовых токов. Если сбой заземления возникает сразу при запуске привода, то посмотрите значения параметров выходного тока фаз (см. выше) во время работы привода с небольшой нагрузкой или проведите анализ трендов. Установите на место контрольный разъём и жгут проводов токового преобразователя.
10112	I1 IGBT OvrTemp (Перегрев IGBT инв. 1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	<p>Обнаружен перегрев транзисторов IGBT. Это значение вычисляется платой интерфейса питания на основе температуры резистора NTC плюс прирост, вызванный недавним протеканием тока через инвертор.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте температуру резистора NTC, отображаемую в параметре 120 [I1 Heatsink Temp] (порт 10) – она не должна быть близка к предельной. Если она близка к предельной, то проверьте, нет ли проблем с охлаждением из-за блокировки или медленного вращения вентилятора радиатора. Проверьте выходной ток фаз в параметрах 115 [I1 U Phase Curr], 116 [I1 V Phase Curr] и 117 [I1 W Phase Curr] (порт 10) на отсутствие дисбаланса. Проверьте работу с большим током при очень низких оборотах, так как в этом случае почти весь ток протекает через один IGBT. Замените плату интерфейса питания.
10113	I1 HS OvrTemp (Перегрев радиатора инв. 1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	<p>Перегрелся радиатор в инверторе 1.</p> <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что резистор NTC не отсоединён и не замкнут. Проверьте, нет ли проблем с охлаждением – медленное вращение вентилятора радиатора, загрязнение фильтра или ребер радиатора, слишком высокая окружающая температура. Проверьте сопротивление резистора NTC омметром. Если сопротивление в норме, то замените плату интерфейса питания.

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
10114	I1 Main PS Low (Низкое напр. ИП инв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Низкое напряжение основного источника питания. Плата питания инвертора подаёт +/-24 В на перемешивающие вентиляторы, датчики LEM и платы вентиля-формирователей. Эта ошибка может возникнуть во время обычной процедуры выключения. <ul style="list-style-type: none"> Если эта ошибка возникает при запуске привода, то проверьте перемешивающие вентиляторы на короткое замыкание. Отсоединяя отдельные нагрузки, запитанные от этой платы, наблюдайте за током (ток КЗ/избыточный ток). Замените плату питания инвертора.
10115	I1 IPwrIF PS Low (Низкое напр. ИП инв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Низкое напряжение локального источника питания. Плата питания инвертора генерирует +/-12 В из системного источника питания и подаёт питание на платы управления питанием и интерфейса питания (PLI). <ul style="list-style-type: none"> Проверьте на отсутствие короткого замыкания плату интерфейса питания и объединительную плату при необходимости замените. Если короткого замыкания нет, то замените плату питания инвертора.
10116	I1 Sys PS Low (Низкое напр. ИП инв.1)	1-й тип				Падение напряжения системного источника питания. <ul style="list-style-type: none"> С помощью мультиметра проверьте напряжение 24 В на плате питания инвертора. При необходимости замените плату.
10117	I1 SysPS Overcur (Превышение тока сист. ИП, инв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Слишком высокий ток системного источника питания. Эта ошибка может возникнуть во время обычной процедуры выключения. <ul style="list-style-type: none"> Проверьте жгут проводов от платы питания инвертора к плате активации конвертора и панели управления на короткое замыкание/неправильное подключение. Проверьте на короткое замыкание провод питания, идущий к плате активации конвертора или плате оптоволоконного интерфейса. Отсоедините Р6 от платы питания инвертора, чтобы снять нагрузку с этого источника питания. Если прерыватель остаётся в разомкнутом состоянии, то замените плату питания инвертора.
10118	I1 HSFan Low (Низкое напр. вент. рад. инв.1)	1-й тип				Падение напряжения источника питания вентилятора радиатора. <ul style="list-style-type: none"> Проверьте напряжение 230 В на разъёме Р6 платы питания инвертора. Если имеется напряжение, то замените плату питания инвертора. Если напряжения нет, то проверьте трансформатор мощности, предохранители его первичной и вторичной обмоток и жгут проводов.
10119	I1 CT Harness (Жгут пров. ток. преобр., инв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Привод обнаружил потерю связи с токовым преобразователем. <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что жгут проводов токового преобразователя подключён к J22, J23 и J24 на плате интерфейса питания.
10120	I1 PLI OvrTemp (Перегрев платы интерф. пит., инв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Перегрев печатной платы интерфейса питания. <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что окружающая температура не слишком высока. Убедитесь, что перемешивающие вентиляторы работают нормально. Проверьте контрольную точку датчика температуры на плате интерфейса питания и убедитесь, что выход находится в допустимых пределах. При необходимости замените плату интерфейса питания.
10121	I1 PSBrd OvrTemp (Перегрев платы ист. пит., инв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Перегрев платы источника питания. <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что окружающая температура не слишком высока. Убедитесь, что перемешивающие вентиляторы работают нормально. Проверьте контрольную точку датчика температуры на плате интерфейса питания и убедитесь, что выход находится в допустимых пределах. Датчик температуры расположен на плате источника питания инвертора, но обработка аналоговых/цифровых сигналов происходит на плате интерфейса питания. При необходимости замените плату источника питания инвертора. Если эта проблема не исчезает после замены платы источника питания инвертора, замените плату интерфейса питания.
10122	I1 InFan1Slow (Медл. вращ. вент. 1)	1-й тип				Медленное вращение 1-го перемешивающего вентилятора. <ul style="list-style-type: none"> Визуально проверьте, вращается ли 1-й вентилятор. Проверьте измеренные обороты вентилятора в параметре 125 [1 InFan 1 Speed] (порт 10). Проверьте жгут проводов, идущий к перемешивающим вентиляторам, и убедитесь, что питание и сигналы тахометра проходят. При необходимости замените оба перемешивающих вентилятора. При замене вентиляторов должно быть сброшено истекшее время, отображаемое в параметре 127 [1 PredMainReset] (порт 10).
10123	I1 InFan2 Slow (Медл. вращ. вент. 2)					

№ события	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
10124	I1 NTC Open (Разомкнут NTC инв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Произошло размыкание резистора NTC.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте плоский кабель между объединительной платой и платой вентилялей-формирователей на надёжность соединений и отсутствие повреждений. Для проверки этого кабеля требуется снять конденсаторную батарею. Если привод находится в очень холодном помещении, то повысьте окружающую температуру. Проверьте температуру резисторов NTC отдельных фаз в контрольных точках платы интерфейса питания, чтобы определить, какой из них разомкнут. Установите плату интерфейса питания на место. Если проблема не исчезает, то замените плату интерфейса питания.
10125	I1 Incompat UBrd (Несовм. фазы U платы I1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Плата интерфейса питания и плата управления питанием не определяют нужную плату вентилялей-формирователей в фазе U, V или W. Эта ошибка может возникнуть во время обычной процедуры выключения.</p>
10126	I1 Incompat VBrd (Несовм. фазы V платы I1)					<ul style="list-style-type: none"> Проверьте плоский кабель между объединительной платой и платой вентилялей-формирователей на надёжность соединений и отсутствие повреждений и убедитесь, что установлена нужная плата вентилялей-формирователей. Для проверки этого кабеля и платы требуется снять конденсаторную батарею. Перепрограммируйте плату управления. Проверьте контрольный разъём.
10127	I1 Incompat WBrd (Несовм. фазы W платы I1)					
10128	I1 Incompat UBrd (Несовм. нагр. рез. I1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Привод обнаружил несовместимый нагрузочный резистор.</p> <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что установлен нужный контрольный разъём. Переставьте контрольный разъём.
10129	I1 DC Bus Imbal (Дисбаланс. шины пост. тока I1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Нижняя или верхняя ветвь конденсаторной батареи получает слишком большое напряжение (на основании напряжения в шине, измеренного напряжения в нижней ветви и вычисленного напряжения в верхней ветви) или повреждены компоненты, измеряющие напряжение.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте значение нагрузочного и стабилизирующего резисторов шины и при необходимости замените. Осмотрите конденсаторную батарею на отсутствие утечек и повреждений и при необходимости замените. При замене конденсаторной батареи заменится и стабилизирующий резистор шины. <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;">  <p>ВНИМАНИЕ! Напряжение на шине постоянного тока можно измерить только тогда, когда привод находится под напряжением. Обслуживание оборудования, находящегося под напряжением, может быть опасно. Поражение током, ожоги или случайное включение оборудования могут привести к серьёзным травмам, в том числе с летальным исходом. Соблюдайте правила безопасности NFPA 70E, ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКАЯ БЕЗОПАСНОСТЬ РАБОЧИХ МЕСТ СОТРУДНИКОВ. НЕ работайте без помощников на оборудовании, находящемся под напряжением!</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> В подтверждение расчётов измерьте напряжение на каждой половине шины. Если измерения на шине неверные, то замените плату интерфейса питания и/или плату питания инвертора.
10131	I1 Fault Q Full (Заполнена очередь ошибок, инв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Очередь ошибок заполнена – в ней есть ещё как минимум три других ошибки. Для освобождения места для дополнительных ошибок в очереди проведите диагностику и удалите из памяти имеющиеся ошибки. Эта ошибка может возникнуть во время обычной процедуры выключения.</p>
10132	I1 Incompat PS (Несовм. ист. пит. I1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Привод обнаружил несовместимый источник питания для номинальных параметров переменного тока привода.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте источник питания и замените, если он не соответствует входным параметрам привода. Если он соответствует входным параметрам, то перепрограммируйте плату управления. Если эта проблема не исчезает, то замените плату источника питания инвертора или плату интерфейса питания.

№ события	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
10134	I1 UBrd Fault (нет питания на фазе U)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Нет напряжения на фазе U, V или W плат вентиляльных формирователей.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Если сбой имеет место лишь на этой фазе, то замените соответствующую плату вентиляльного формирователя. • Если сбой произошёл на всех трёх фазах, то проверьте питание 24 В на плате питания инвертора, подаваемое на платы вентиляльных формирователей и при необходимости замените плату питания инвертора.
10135	I1 VBrd Fault (нет питания на фазе V)					
10136	I1 WBrd Fault (нет питания на фазе W)					
10137	I1 Cur Offset U (Смещ. тока, U)	1-й тип				<p>Датчик тока для фазы U, V или W не считывает ноль (смещение на более чем 1% от номинального тока инвертора), в то время как привод не работает.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте смещение показаний датчика тока, контрольную точку инвертора и источник питания. При необходимости замените датчик тока. • Если эта проблема не исчезает, то замените плату источника питания инвертора и/или плату интерфейса питания.
10138	I1 Cur Offset V (Смещ. тока, V)					
10139	I1 Cur Offset W (Смещ. тока, W)					

Ошибки и аварийные сигналы конвертора (приводы типоразмера 8)


В приведённой ниже таблице дан перечень ошибок и аварийных сигналов для конверторов, перечислены типы ошибок и аварийных сигналов, предпринимаемые действия при сбоях привода, параметр, используемые для настройки ошибок и аварийных сигналов (если это применимо), а также описание и действия (там, где это применимо). Эти ошибки и аварийные сигналы применимы только к приводам типоразмера 8.

Таблица 9 – Типы ошибок и аварийных сигналов конвертора, описания и действия

№ события	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
11101	C1 Precharge (Предв. зарядка конв. 1)	1-й тип Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>1. Напряжение в сети переменного тока находится в диапазоне 50...300 В (для приводов класса 400 В) или 50...400 В (для приводов класса 600 В). Предварительная зарядка начинается, когда напряжение в сети переменного тока достигает 300 В или 400 В.</p> <p>2. Привод находился в состоянии предварительной зарядки более 12 секунд. Если аварийный сигнал «C1 Precharge» подаётся более 30 секунд, то привод входит в состояние сбоя. После включения или сброса ошибки конвертор не выдаст аварийных сигналов, касающихся напряжения, пока входное напряжение не превысит 50 В – во избежание аварийных сигналов при использовании вспомогательного источника питания, предоставляемого заказчиком.</p> <p>3. Возможно, выполняется проверка шины постоянного тока на разрыв цепи. Если проверка выполняется более 10 секунд, то произойдёт событие 144 [C1 DC Bus Open].</p> <p>Аварийный сигнал:</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте напряжение линии в параметрах 125 [C1 L12 Line Volt], 126 [C1 L23 Line Volt] и 127 [C1 L31 Line Volt] (порт 11). Проверьте ток фаз в параметрах 115 [C1 L1 Phase Curr], 116 [C1 L2 Phase Curr] и 117 [C1 L3 Phase Curr] (порт 11) и напряжение шины в параметре 119 [C1 DC Bus Volt] (порт 11). Ток линии, напряжение линии и напряжение шины измеряются на плате активации конвертора. Если аварийный сигнал не исчезает, то замените плату активации конвертора. <p>Сбой:</p> <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что не вышли из строя все токовые преобразователи. При необходимости замените все три токовых преобразователя. Убедитесь, что не вышел из строя индуктор звена постоянного тока. При необходимости замените дроссель звена постоянного тока. Убедитесь, что подключена линия конвертора и провода шины постоянного тока. Убедитесь, что правильно установлена и подключена конденсаторная батарея.
11102	C1 Phase Loss L1 (Потеря фазы L1, конв.1)	1-й тип				<p>Дисбаланс межфазных напряжений постоянного тока, указывающий на размыкание входной фазы.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте, нет ли размыкания на входе. Убедитесь, что правильно подключена входная линия переменного тока. Проверьте жгут проводов, идущий к плате активации конвертора на надёжность соединений и отсутствие повреждений. При необходимости замените жгут проводов платы активации конвертора.
11103	C1 Phase Loss L2 (Потеря фазы L2, конв.1)					
11104	C1 Phase Loss L3 (Потеря фазы L3, конв.1)					
11111	C1 SCR OvrTemp (Перегрев SCR, конв.1)	1-й тип Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	<p>Если расчётная температура кремниевых управляемых диодов (SCR) превысит 125 °C, выдаётся аварийный сигнал, а при превышении 135 °C возникает состояние сбоя.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте, нет ли проблем с охлаждением – медленное вращение вентилятора радиатора, загрязнение фильтра или рёбер радиатора, слишком высокая окружающая температура.
11112	C1 HS OvrTemp (Перегрев радиатора конв. 1)	1-й тип Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	<p>Если расчётная температура радиатора превысит 95 °C, выдаётся аварийный сигнал, а при превышении 100 °C возникает состояние сбоя.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте резистор NTC на отсутствие короткого замыкания и убедитесь, что он подсоединён. Проверьте, нет ли проблем с охлаждением – медленное вращение вентилятора радиатора, загрязнение фильтра или рёбер радиатора, слишком высокая окружающая температура.

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
11113	C1 TVSS Blown (Перегорела TVSS, конв. 1)	1-й тип				<p>Металлооксидный варистор (MOV) сообщает о перегорании системы подавления неустановившегося напряжения (TVSS).</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте жгут проводов MOV на надёжность соединений и отсутствие повреждений и при необходимости замените. Замените блок MOV. Если блок MOV не перегорел, и жгут проводов правильно подключён и не повреждён, то замените плату активации конвертора.
11114	C1 Blower Speed (Частота вращ. вентилятора конв.1)	1-й тип				<p>Обороты вентилятора охлаждения конвертора ниже номинальных рабочих оборотов.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте, нет ли в вентиляторе мусора. При необходимости, очистите вентилятор и корпус. Проверьте, нет ли шума в вентиляторе, указывающего на разрушение подшипника двигателя. Убедитесь, что клеммы питания и обратной связи на вентиляторе затянуты. При необходимости замените вентилятор.
11115	C1 Line Dip (Падение напряжения, конв.1)	1-й тип			да	<p>Напряжение в шине упало ниже значения, заданного параметром 451 [Pwr Loss A Level] или 454 [Pwr Loss B Level] (порт 0) минус 20 вольт. Пока конвертор не установит связь с главной платой управления, это значение по умолчанию составляет память шины конвертора минус 180 В. Конвертор прекращает активацию кремниевых управляемых диодов (SCR) до тех пор, пока номинальное напряжение на шине постоянного тока для имеющегося напряжения в сети переменного тока не окажется в пределах 60 В параметра 12 [DC Bus Memory] (порт 0). Если падение напряжения длится более 60 секунд, то аварийный сигнал сменяется на состояние сбоя.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте подключение проводов питания. Сравните фактическое напряжение на шине постоянного тока со значением, отображаемым в параметре 119 [C1 DC Bus Volt]. Если они отличаются, то замените плату активации конвертора.
		Сбрасываемая ошибка	Выбег			
11116	C1 Minimum Line (Мин. напряжение, конв.1)	1-й тип				<p>Напряжение в сети переменного тока меньше 280 В (для приводов класса 400 В) / 400 В (для приводов класса 600 В).</p> <ul style="list-style-type: none"> Чтобы этот аварийный сигнал прекратился, напряжение в сети переменного тока должно превышать 320 В / 440 В.
11117	C1 Line Freq (Частота в сети пер. тока, конв.1)	1-й тип				<p>Измеренная частота в сети переменного тока вне диапазона (ниже 40 Гц или выше 65 Гц). Если это состояние длится более 30 секунд, то аварийный сигнал сменяется на состояние сбоя.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте входящую частоту в сети переменного тока. Проверьте жгут проводов, идущий к плате активации конвертора, на надёжность соединений и отсутствие повреждений и при необходимости замените. Если жгут проводов правильно подключён и не повреждён, то замените плату активации конвертора.
		Сбрасываемая ошибка	Выбег			
11118	C1 Single Phase (Одна фаза, конв.1)	1-й тип				<p>Конвертор намеренно включён в однофазном режиме, только с фазой L1-L2. Намеренное включение в однофазном режиме обнаруживается только при первоначальной подаче напряжения переменного тока. Подача 3-фазного напряжения после перехода конвертора в однофазный режим приведёт к тому, что аварийный сигнал сменится на состояние сбоя.</p> <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что в однофазном режиме на привод подаётся только одна фаза.
		Сбрасываемая ошибка	Выбег			
11134	C1 Overcurrent (Превышение тока, конв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Пиковый входной ток превысил 3000 А в течение 5 циклов.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте, подключены ли токовые преобразователи. Проверьте жгут проводов, идущий к плате активации конвертора, на надёжность соединений и отсутствие повреждений и при необходимости замените. Если токовые преобразователи правильно подключены, и жгут проводов для платы активации конвертора в порядке, то замените плату активации конвертора. Проверьте, не разомкнут ли какой-нибудь SCR и не закорочена ли шина постоянного тока.

№ события	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
11135	C1 Ground Fault (Сбой заземления конв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	<p>Входной ток заземления конвертора (пиковый) превысил предел, заданный в P16 [Gnd Cur Ft Lvl] (порт 11) в течение 5 циклов. Возможно внутреннее короткое замыкание в приводе между фазой, землёй или шиной постоянного тока.</p> <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что жгут проводов токового преобразователя подключён к плате активации конвертора и что они нормально работают. При необходимости замените все три токовых преобразователя. Убедитесь, что жгут проводов токовых преобразователей подключён и что токовые преобразователи нормально работают, замените плату активации конвертора Чтобы определить наличие асимметрии фаз, посмотрите значения входного фазового тока в параметрах 115 [C1 L1 Phase Curr], 116 [C1 L2 Phase Curr] и 117 [C1 L3 Phase Curr] (порт 11). Параметр 118 [C1 Gnd Current] (порт 11) – ток заземления, вычисленный (не измеренный) на основе фазовых токов. При необходимости проанализируйте тренды, если при включении привода возникает сбой заземления.
11136	C1 HS NTC Open (Разомк. NTC рад. конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Разомкнут резистор NTC радиатора конвертора. Резистор NTC монтируется на радиаторе конвертора и подключается к плате активации конвертора. Разомкнутым резистор NTC считается при температуре радиатора ниже –40 °C.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте надёжность соединений и отсутствие повреждений жгута проводов NTC. Измерьте сопротивление резистора NTC и убедитесь, что оно в допустимых пределах. Если жгут проводов NTC и сопротивление в порядке, то замените плату активации конвертора.
11137	C1 HS NTC Short (КЗ NTC рад. конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Закорочен резистор NTC радиатора конвертора. Резистор NTC монтируется на радиаторе конвертора и подключается к плате активации конвертора. Закороченным резистор NTC считается при температуре радиатора выше 200 °C.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте надёжность соединений и отсутствие повреждений жгута проводов NTC. Измерьте сопротивление резистора NTC и убедитесь, что оно в допустимых пределах. Если жгут проводов NTC и сопротивление в порядке, то замените плату активации конвертора.
11138	C1 Brd OvrTemp (Перегрев платы конв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	<p>Перегрев платы активации конвертора. Этот сбой возникает, когда температура платы превышает 70 °C.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте жгут проводов вентилятора стойки на надёжность соединений и отсутствие повреждений, а также работу вентилятора. При необходимости замените жгут проводов вентилятора и/или сам вентилятор. Уменьшите окружающую температуру. Замените плату активации конвертора.
11139	C1 Brd NTC Open (Разомк. NTC платы конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Разомкнут резистор NTC платы активации конвертора. Разомкнутым резистор NTC считается при температуре ниже –40 °C.</p> <ul style="list-style-type: none"> Замените плату активации конвертора.
11140	C1 Brd NTC Short (КЗ NTC платы конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Закорочен резистор NTC платы активации конвертора. Закороченным резистор NTC считается при температуре выше 200 °C.</p> <ul style="list-style-type: none"> Замените плату активации конвертора.

№ события	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
11141	C1 Power Supply (Источник питания C1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Входное напряжение источника питания (24 В на входе платы и/или +/-12 В внутреннее) вне допустимых пределов.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте питание на входе платы активации конвертора. Имеются следующие пороговые значения: <ul style="list-style-type: none"> +24 В ниже 20,1 В +12 В ниже 10,0 В +12 В выше 15,0 В -12 В выше -10,0 В Если напряжение питания находится в допустимых пределах, то замените плату активации конвертора.
11142	C1 Comm Loss (Потеря связи с конв. 1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Потеря связи платы активации конвертора с главной платой управления (через плату интерфейса питания). После устранения причины сбоя связи нужно выключить и снова включить питание или перезапустить привод, чтобы удалить эту ошибку.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;">  <p>ВНИМАНИЕ! Существует опасность хронического поражения глаз при использовании оборудования для оптической передачи информации. Такие изделия излучают интенсивное световое и невидимое излучение. Не смотрите в оптоволоконные гнезда и разъемы оптоволоконных кабелей. Перед отсоединением оптоволоконных кабелей отключите питание привода.</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что оптоволоконные кабели правильно подсоединены к приёмопередатчикам. Убедитесь, что приёмопередатчики правильно установлены в гнезда. Убедитесь, что оптоволоконный кабель не повреждён. Убедитесь, что на плату оптоволоконного интерфейса, плату активации и плату интерфейса питания подаётся питание. При необходимости замените плату оптоволоконного интерфейса, плату активации и/или плату интерфейса питания.
11143	C1 Firmware Flt (Сбой встр. ПО конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Произошёл сбой встроенного ПО.</p> <ul style="list-style-type: none"> Сбросить привод. Если сбой не исчезает, то замените плату активации конвертора.
11144	C1 DC Bus Open (Разомкнута шина пост. тока конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Напряжение на шине постоянного тока не выросло выше 12 В (для проводов класса 400 В) или 20 В (для приводов класса 600 В) при линейном включении кремниевых управляемых диодов (SCR). В этом случае конвертор попытается включить диоды SCR примерно на 10 секунд, прежде чем выдать эту ошибку. После первого повтора выдаётся событие 101 [C1 Precharge].</p> <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что не вышли из строя все токовые преобразователи. При необходимости замените все три токовых преобразователя. Убедитесь, что не вышел из строя индуктор звена постоянного тока. При необходимости замените дроссель звена постоянного тока. Убедитесь, что подключена линия конвертора и провода шины постоянного тока. Убедитесь, что правильно установлена и подключена конденсаторная батарея.
11145	C1 DC Bus Short (КЗ шины пост. тока конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			<p>Во время процедуры предварительной зарядки пиковый ток превысил 150% от номинала конвертора. Пиковый зарядный ток обычно ограничивается 50% от номинала конвертора.</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте шину постоянного тока на короткое замыкание, внутри и снаружи. Убедитесь, что жгут проводов подключён к P10 на плате активации конвертора и не повреждён. При необходимости замените жгут проводов. Убедитесь, что правильно установлена и подключена конденсаторная батарея. Проверьте, нет ли короткого замыкания у IGBT, и при необходимости замените.

№ события	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
11146	I1 CT Harness (Жгут пров. ток. преобр., конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Обнаружен обрыв жгута проводов токового преобразователя (СТ). <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что жгут проводов не повреждён и подключён к P6 на плате активации конвертора. При необходимости замените жгут проводов. Если проблема не исчезает, то замените плату активации конвертора.
11147	I1 LFuse Harness (Жгут пров. предопр., конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Обнаружен обрыв жгута проводов в цепи предохранителя фазы. <ul style="list-style-type: none"> Убедитесь, что жгут проводов в цепи предохранителя не повреждён и подключён к P7 на плате активации конвертора. При необходимости замените жгут проводов. Если проблема не исчезает, то замените плату активации конвертора.
11148	C1 Line Fuse L1 (Предопр. фазы L1, конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Перегорел предохранитель фазы X. <ul style="list-style-type: none"> Проверьте предохранитель и при необходимости замените. Убедитесь, что жгут проводов в цепи предохранителя фазы 1 не повреждён и подключён к P7 на плате активации конвертора. При необходимости замените жгут проводов. Если проблема не исчезает, то замените плату активации конвертора.
11149	C1 Line Fuse L2 (Предопр. фазы L2, конв.1)					
11150	C1 Line Fuse L3 (Предопр. фазы L3, конв.1)					
11157	C1 BFuse Harness (Жгут пров. предопр. шины, конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Обнаружен обрыв жгута проводов в цепи предохранителя шины. <ul style="list-style-type: none"> Проверьте жгут проводов предохранителя шины и при необходимости замените. Если проблема не исчезает, то замените плату активации конвертора.
11158	C1 BFuse Pos (Положит. предопр. шины, конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Перегорел предохранитель DC+. <ul style="list-style-type: none"> Проверьте предохранитель шины DC+ жгут проводов и при необходимости замените. Если проблема не исчезает, то замените плату активации конвертора.
11159	C1 BFuse Neg (Отриц. предопр. шины, конв.1)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Перегорел предохранитель DC-. <ul style="list-style-type: none"> Проверьте предохранитель шины DC- жгут проводов и при необходимости замените. Если проблема не исчезает, то замените плату активации конвертора.
11160	C1 Command Stop (Команда останова, конв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Главная плата управления передала сигнал останова на плату активации конвертора из-за асимметричного состояния шины. <ul style="list-style-type: none"> Проверьте соединения шины постоянного тока.
11161	C1 AC Line High (Выс.напр.пер.тока, конв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Напряжение в сети переменного тока превысило 565 В (для приводов класса 400 В) или 815 В (для приводов класса 600 В), что соответствует номинальному напряжению в шине 799 В= (для приводов класса 400 В) или 1150 В= (для приводов класса 600 В). Этот сбой призван защитить конденсаторную батарею от перенапряжения, особенно когда привод класса 400 В случайно устанавливается в систему на 600 В. <ul style="list-style-type: none"> Проверьте напряжение линии.
11162	C1 Line Loss (Потеря линии конв. 1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег		да	Потеря линии переменного тока. <ul style="list-style-type: none"> Проверьте входящую линию переменного тока на предмет пониженного напряжения или отсутствия напряжения.
11163	C1 Fault Q Full (Заполнена очередь ошибок, конв.1)	Сбрасываемая ошибка	Выбег			Очередь ошибок заполнена – в ней есть ещё как минимум три других ошибки. <ul style="list-style-type: none"> Для освобождения места для дополнительных ошибок в очереди проведите диагностику и удалите из памяти имеющиеся ошибки.

Ошибки и аварийные сигналы входов/выходов

В приведённой ниже таблице дан перечень ошибок и аварийных сигналов входов/выходов, перечислены типы ошибок и аварийных сигналов, предпринимаемые действия при сбоях привода, параметр, используемые для настройки ошибок и аварийных сигналов (если это применимо), а также описание и действия (там, где это применимо).

Таблица 10 – Типы ошибок и аварийных сигналов входов/выходов, описания и действия

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
xx000	No Entry (Нет записи)					
xx001	Analog in Loss (Нет сигнала на аналоговом входе)	Настраиваемый		P53/P63 [Anlg InX LssActn]		Потеря сигнала на аналоговом входе.
xx002	Motor PTC Trip (Отключение двигателя из-за перегрева)	Настраиваемый		P40 [PTC Cfg]		Перегрев резистора с положительным температурным коэффициентом.
xx005	Relay0 Life (Срок службы реле 0)	Настраиваемый		P106 [R00 LifeEvtActn]		Профилактическое обслуживание.
xx006	Relay1 Life (Срок службы реле 1)	Настраиваемый		P116 [R01 LifeEvtActn]		Профилактическое обслуживание.
xx010	Anlg Cal Chksum (Контр. сумма аналоговой калибровки)	Несбрасываемая ошибка	Выбег			Контрольная сумма, считанная с данных аналоговой калибровки, не соответствует вычисленной контрольной сумме. Замените сменный модуль.
xx058	Module Defaulted (Сброс модуля)	Ошибка	Выбег			Модуль подал команду записи значений по умолчанию.

(1) xx – номер порта. Пояснения см. [Коды аварийных сигналов и ошибок на с. 271](#).

Ошибка безопасного снятия крутящего момента (Safe Torque Off)

На таблице внизу представлены ошибки безопасного снятия крутящего момента, предпринимаемые действия при отказе привода и их описание.

Таблица 11 – Типы ошибок и аварийных сигналов безопасного снятия крутящего момента, описания и действия

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
xx000	No Entry (Нет записи)					
xx058	Module Defaulted (Сброс модуля)	Ошибка	Выбег			Модуль подал команду записи значений по умолчанию.

(1) xx – номер порта. Пояснения см. [Коды аварийных сигналов и ошибок на с. 271](#).

Ошибки и аварийные сигналы платы для одного инкрементального энкодера

В приведённой ниже таблице дан перечень ошибок и аварийных сигналов для энкодеров, перечислены типы ошибок и аварийных сигналов, предпринимаемые действия при сбоях привода, параметр, используемые для настройки ошибок и аварийных сигналов (если это применимо), а также описание и действия (там, где это применимо).

Таблица 12 – Типы ошибок и аварийных сигналов для одинарных инкрементных энкодеров, описания и действия

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
xx000	Open Wire (Обрыв провода)	Настраиваемый		P3 [Fdbk Loss Cfg]		Энкодерный модуль обнаружил входной сигнал (A, B или Z) в том же состоянии, что и его дополняющая часть (A Not, B Not или Z Not). Чтобы обнаруживались обрывы проводов, сигналы энкодера должны быть дифференциальными (не ассиметричными). Канал Z проверяется только в активированном состоянии. См. P1 [Encoder Cfg].
xx001	Phase Loss (Нет фазы)	Настраиваемый		P3 [Fdbk Loss Cfg]		В течение 8 мс произошло более 30 эпизодов потери фазы (обрыв провода). Применяются те же ограничения, что и для определения обрыва провода.
xx002	Quadrature Loss (Потеря квадратуры)	Настраиваемый		P3 [Fdbk Loss Cfg]		Потери квадратуры происходят при одновременных рёберных переходах на обоих энкодерных каналах – A и B. Этот сбой происходит, когда в течение 10 мс обнаруживается более 10 эпизодов потери квадратуры. Действительно только при использовании обоих каналов – A и B (не разряд 1 «Только канал A») в P1 [Encoder Cfg].
xx058	Module Defaulted (Сброс модуля)	Ошибка	Выбег			Модуль подал команду записи значений по умолчанию.

(1) xx – номер порта. Пояснения см. [Коды аварийных сигналов и ошибок на с. 271](#).

Ошибки и аварийные сигналы платы для двух инкрементальных энкодеров

В приведённой ниже таблице дан перечень ошибок и аварийных сигналов для энкодеров, перечислены типы ошибок и аварийных сигналов, предпринимаемые действия при сбоях привода, параметр, используемые для настройки ошибок и аварийных сигналов (если это применимо), а также описание и действия (там, где это применимо).

Таблица 13 – Типы ошибок и аварийных сигналов для двойных инкрементных энкодеров, описания и действия

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание/действия
xx000	Enc0 Open Wire (Обрыв провода, энк. 0)	Настраиваемый		P3 [Enc 0 FB Lss Cfg]		Двойной энкодерный модуль обнаружил входной сигнал энкодера 0 (A, B или Z) в том же состоянии, что и его дополняющая часть (A Not, B Not или Z Not). Чтобы обнаруживались обрывы проводов, сигналы энкодера должны быть дифференциальными (не ассиметричными). Канал Z проверяется только в активированном состоянии. См. P1 [Enc 0 Cfg].
xx001	Enc0 Phase Loss (Нет фазы, энк. 0)	Настраиваемый		P3 [Enc 0 FB Lss Cfg]		В течение 8 мс произошло более 30 эпизодов потери фазы энкодера 0 (обрыв провода). Применяются те же ограничения, что и для определения обрыва провода энкодера 0.
xx002	Enc0 Quad Loss (Потеря квадр, энк. 0)	Настраиваемый		P3 [Enc 0 FB Lss Cfg]		Потеря квадратуры энкодера 0 происходит при одновременных рёберных переходах на обоих каналах энкодера 0, A и B. Этот сбой возникает, когда в течение 10 мс обнаруживается более 10 потерь квадратуры. Действительно только при использовании обоих каналов – A и B (не разряд 1 «Только канал A») в P1 [Enc 0 Cfg].
xx030	Enc1 Open Wire (Обрыв провода, энк. 1)	Настраиваемый		P13 [Enc 1 FB Lss Cfg]		Двойной энкодерный модуль обнаружил входной сигнал энкодера 1 (A, B или Z) в том же состоянии, что и его дополняющая часть (A Not, B Not или Z Not). Чтобы обнаруживались обрывы проводов, сигналы энкодера должны быть дифференциальными (не ассиметричными). Канал Z проверяется только в активированном состоянии. См. P11 [Enc 1 Cfg].
xx031	Enc1 Phase Loss (Нет фазы, энк. 1)	Настраиваемый		P13 [Enc 1 FB Lss Cfg]		В течение 8 мс произошло более 30 эпизодов потери фазы энкодера 1 (обрыв провода). Применяются те же ограничения, что и для определения обрыва провода энкодера 1.
xx032	Enc1 Quad Loss (Потеря квадр, энк. 1)	Настраиваемый		P13 [Enc 1 FB Lss Cfg]		Потеря квадратуры энкодера 1 происходит при одновременных рёберных переходах на обоих каналах энкодера 1, A и B. Этот сбой возникает, когда в течение 10 мс обнаруживается более 10 потерь квадратуры. Действительно только при использовании обоих каналов – A и B (не разряд 1 «Только канал A») в P11 [Enc 1 Cfg].
xx058	Module Defaulted (Сброс модуля)	Ошибка	Выбег			Модуль подал команду записи значений по умолчанию.

(1) xx – номер порта. Пояснения см. [Коды аварийных сигналов и ошибок на с. 271](#).

Ошибки и аварийные сигналы универсальной обратной связи

В приведённой ниже таблице дан перечень ошибок и аварийных сигналов для универсальной обратной связи, перечислены типы ошибок и аварийных сигналов, предпринимаемые действия при сбоях привода, параметр, используемые для настройки ошибок и аварийных сигналов (если это применимо), а также описание и действия (там, где это применимо).

Таблица 14 – Типы ошибок и аварийных сигналов универсальной обратной связи, описания и действия

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание
xx000	LightSrc Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat – ошибка источника света
xx001	Ch0 SigAmp Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat – ошибка амплитуды сигнала
xx002	Ch0 PsnVal Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat – ошибка значения положения
xx003	Ch0 OverVolt Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat – повышенное напряжение
xx004	Ch0 UndVolt Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat – пониженное напряжение
xx005	Ch0 OverCur Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat – повышенный ток
xx006	Ch0 Battery Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat – разряжена батарея
xx009	Ch0 AnalSig Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – аналоговые сигналы вне спецификации
xx010	Ch0 IntOfst Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – ошибка внутреннего углового смещения
xx011	Ch0 DataTabl Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – повреждена таблица разбиения полей данных
xx012	Ch0 Anallim Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – нет предельных значений аналоговых сигналов
xx013	Ch0 Int I2C Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – внутренняя шина I2C не работает
xx014	Ch0 IntChksum Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – ошибка внутренней контрольной суммы
xx015	Ch0 PrgmResetErr	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – в результате программного контроля произошёл сброс энкодера
xx016	Ch0 CntOvrflwErr	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – выход за пределы счётчика
xx017	Ch0 Parity Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – ошибка чётности
xx018	Ch0 Chksum Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – неверная контрольная сумма отправленных данных
xx019	Ch0 InvCmd Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – неизвестный код команды
xx020	Ch0 SendSize Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом HiPerface – неверное количество отправленных данных

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание
xx021	Ch0 CmdArgmt Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – недопустимый отправленный аргумент команды
xx022	Ch0 InvWrtAdrErr	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – в выбранное поле данных нельзя ничего записать (недействительный адрес записи)
xx023	Ch0 AccCode Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – неверный код доступа
xx024	Ch0 FieldSizeErr	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – размер поля данных нельзя изменить
xx025	Ch0 Address Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – адрес слова вне поля данных
xx026	Ch0 FieldAcc Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – доступ к несуществующему полю данных
xx028	Ch0 SiTurnPsnErr	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – ненадёжное положение однократного поворота
xx029	Ch0 MulTrnPsnErr	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – ненадёжное положение многократного поворота
xx036	Ch0 AnalVal Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – ошибка аналогового значения (данные процесса)
xx037	Ch0 SendCurr Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – критический ток передатчика (грязь, поломка передатчика)
xx038	Ch0 EncTemp Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – критическая температура энкодера
xx039	Ch0 Speed Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом Hiperface – слишком высокая скорость, невозможно формирование положения
xx040	Ch0 General Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом BiSS – Задан бит ошибки данных одного цикла BiSS
xx046	Ch0 LED Curr Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом BiSS – запредельный ток светодиода
xx047	Ch0 ExMulTurnErr	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом BiSS – внешняя ошибка многократного поворота
xx048	Ch0 PsnCode Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом BiSS – ошибка кода положения (погрешность одного шага вычислений)
xx049	Ch0 Config Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом BiSS – сбой конфигурации интерфейса
xx050	Ch0 PsnVal Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом BiSS – недействительные данные положения
xx051	Ch0 SerialComErr	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом BiSS – сбой последовательного интерфейса
xx052	Ch0 Ext Failure	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом BiSS – внешний сбой через NERR
xx053	Ch0 Temp Exc Err	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом BiSS – температура вне заданного диапазона

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание
xx058	Module Defaulted (Сброс модуля)	Ошибка	Выбег			Параметры этого энкодера сброшены на значения по умолчанию.
xx064	Ch0 OutOfRailErr	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 0 — между считывающими головками больше нет шины
xx068	Ch0 Read Head 1	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 0 — считывающую головку нужно очистить или правильно установить
xx069	Ch0 Read Head 2	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 0 — считывающую головку нужно очистить или правильно установить
xx070	Ch0 RAM Error	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 0 — ошибка RAM. Считывающей головке требуется ремонт
xx071	Ch0 EPROM Error	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 0 — ошибка EPROM. Считывающей головке требуется ремонт
xx072	Ch0 ROM Error	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 0 — ошибка ROM. Считывающей головке требуется ремонт
xx074	Ch0 No Position	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 0 — не было значения положения — возможно только после включения или сброса
xx081	Ch0 Msg Cheksum	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Дополнительный модуль обнаружил ошибку контрольной суммы последовательной связи при попытке связи с энкодером на канале 0.
xx082	Ch0 Timeout	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Дополнительный модуль обнаружил ошибку времени ожидания последовательной связи при попытке связи с энкодером на канале 0.
xx083	Ch0 Comm	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Дополнительный модуль обнаружил ошибку последовательной связи (не ошибку контрольной суммы и не ошибку времени ожидания) при попытке связи с энкодером на канале 0.
xx084	Ch0 Diagnostic	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Дополнительный модуль обнаружил ошибку диагностики включения для канала 0.
xx085	Ch0 SpplyVltgRng	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Источник напряжения энкодера 0 вне диапазона.
xx086	Ch0 SC Amplitude	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Амплитуда сигнала энкодера 0 вне допустимых пределов.
xx087	Ch0 Open Wire	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Обнаружено состояние обрыва провода у энкодера 0.
xx088	Ch0 Quad Loss	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Обнаружена ошибка квадратуры сигнала у энкодера 0.
xx089	Ch0 Phase Loss	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Отключён сигнал A или B инкрементного энкодера A quad B на канале 0.
xx090	Ch0 Unsupp Enc	Настраиваемый		P9 [FBO Loss Cfg]		Подключённый энкодер на канале 0 не поддерживается
xx100	Ch0 FreqExc Alm	1-й тип		P9 [FBO Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat — превышение частоты
xx101	Ch0 TempExc Alm	1-й тип		P9 [FBO Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat — превышение температуры
xx102	Ch0 LightLim Alm	1-й тип		P9 [FBO Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat — достигнут предел резерва управления светом

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание
xx103	Ch0 Battery Alm	1-й тип		P9 [FBO Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat – разряжена батарея
xx104	Ch0 RefPoint Alm	1-й тип		P9 [FBO Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Heidenhain на канале 0 с интерфейсом EnDat – опорная точка не достигнута
xx108	Ch0 General Alm	1-й тип		P9 [FBO Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Stegmann на канале 0 с интерфейсом BiSS – Задан бит предупреждения для данных одного цикла BiSS
xx115	Ch0 Optics Alarm	1-й тип		P9 [FBO Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый линейным энкодером Stahl на канале 0 – отображает аварийный сигнал, когда оптическая система Stahl требует чистки
xx116	Ch0 OutOfRailAlm	1-й тип		P9 [FBO Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый линейным энкодером Stahl на канале 0 – достигнуто максимальное значение счётчика энкодера считывания (524287)
xx200	Ch1 LightSrc Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – ошибка источника света
xx201	Ch1 SigAmp Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – ошибка амплитуды сигнала
xx202	Ch1 PsnVal Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – ошибка значения положения
xx203	Ch1 OverVolt Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – повышенное напряжение
xx204	Ch1 UndVolt Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – пониженное напряжение
xx205	Ch1 OverCur Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – повышенный ток
xx206	Ch1 Battery Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – разряжена батарея
xx209	Ch1 AnalSig Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – аналоговые сигналы вне спецификации
xx210	Ch1 IntOfst Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – ошибка внутреннего углового смещения
xx211	Ch1 DataTabl Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – повреждена таблица разбиения полей данных
xx212	Ch1 AnalLim Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – нет предельных значений аналоговых сигналов
xx213	Ch1 Int I2C Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – внутренняя шина I2C не работает
xx214	Ch1 IntChkSm Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – ошибка внутренней контрольной суммы
xx215	Ch1 PrgmResetErr	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – в результате программного контроля произошёл сброс энкодера
xx216	Ch1 CntOvrflwErr	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – выход за пределы счётчика
xx217	Ch1 Parity Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – ошибка чётности

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание
xx218	Ch1 Chksum Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – неверная контрольная сумма отправленных данных
xx219	Ch1 InvCmd Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – неизвестный код команды
xx220	Ch1 SendSize Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – неверное количество отправленных данных
xx221	Ch1 CmdArgmt Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – недопустимый отправленный аргумент команды
xx222	Ch1 InvWrtAdrErr	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – в выбранное поле данных нельзя ничего записать (недействительный адрес записи)
xx223	Ch1 AccCode Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – неверный код доступа
xx224	Ch1 FieldSizeErr	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – размер поля данных нельзя изменить
xx225	Ch1 Address Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – адрес слова вне поля данных
xx226	Ch1 FieldAcc Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – доступ к несуществующему полю данных
xx228	Ch1 SiTurnPsnErr	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – ненадёжное положение однократного поворота
xx229	Ch1 MulTmPsnErr	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – ненадёжное положение многократного поворота
xx236	Ch1 AnalVal Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – ошибка аналогового значения (данные процесса)
xx237	Ch1 SendCurr Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – критический ток передатчика (грязь, поломка передатчика)
xx238	Ch1 EncTemp Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – критическая температура энкодера
xx239	Ch1 Speed Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом HiPerface – слишком высокая скорость, невозможно формирование положения
xx240	Ch1 General Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом BiSS – Задан бит ошибки данных одного цикла BiSS
xx246	Ch1 LED Curr Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом BiSS – запредельный ток светодиода
xx247	Ch1 ExMulTurnErr	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом BiSS – внешняя ошибка многократного поворота
xx248	Ch1 PsnCode Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом BiSS – ошибка кода положения (погрешность одного шага вычислений)
xx249	Ch1 Config Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом BiSS – сбой конфигурации интерфейса
xx250	Ch1 PsnVal Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом BiSS – недействительные данные положения

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание
xx251	Ch1 SerialComErr	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом BiSS – сбой последовательного интерфейса
xx252	Ch1 Ext Failure	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом BiSS – внешний сбой через NERR
xx253	Ch1 Temp Exc Err	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом BiSS – температура вне заданного диапазона
xx256	Ch1 OutOfRailErr	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 1 – между считывающими головками больше нет шины
xx260	Ch1 Read Head 1	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 1 – считывающую головку нужно очистить или правильно установить
xx261	Ch1 Read Head 2	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 1 – считывающую головку нужно очистить или правильно установить
xx262	Ch1 RAM Error	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 1 – ошибка RAM. Считывающей головке требуется ремонт
xx263	Ch1 EPROM Error	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 1 – ошибка EPROM. Считывающей головке требуется ремонт
xx264	Ch1 ROM Error	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 1 – ошибка ROM. Считывающей головке требуется ремонт
xx266	Ch1 No Position	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка, выдаваемая линейным энкодером Stahl на канале 1 – не было значения положения – возможно только после включения или сброса
xx281	Ch1 Msg Cheksum	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Дополнительный модуль обнаружил ошибку контрольной суммы последовательной связи при попытке связи с энкодером на канале 1.
xx282	Ch1 Timeout	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Дополнительный модуль обнаружил ошибку времени ожидания последовательной связи при попытке связи с энкодером на канале 1.
xx283	Ch1 Comm	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Дополнительный модуль обнаружил ошибку последовательной связи (не ошибку контрольной суммы и не ошибку времени ожидания) при попытке связи с энкодером на канале 1.
xx284	Ch1 Diagnostic	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Дополнительный модуль обнаружил ошибку диагностики включения для канала 1.
xx285	Ch1 SpplyVltgRng	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Источник напряжения энкодера 1 вне диапазона.
xx286	Ch1 SC Amplitude	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Амплитуда сигнала энкодера 1 вне допустимых пределов.
xx287	Ch1 Open Wire	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Обнаружено состояние обрыва провода у энкодера 1.
xx288	Ch1 Quad Loss	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Обнаружена ошибка квадратуры сигнала у энкодера 1.
xx289	Ch1 Phase Loss	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Отключён сигнал А или В инкрементного энкодера А quad В на канале 1.
xx290	Ch1 Unsupp Enc	Настраиваемый		P39 [FB1 Loss Cfg]		Подключённый энкодер на канале 1 не поддерживается
xx300	Ch1 FreqExc Alm	1-й тип		P39 [FB1 Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – превышение частоты

№ события ⁽¹⁾	Текст ошибки/ аварийного сигнала	Тип	Действия в случае ошибки	Параметр конфигурации	Автоматический сброс	Описание
xx301	Ch1 TempExc Alm	1-й тип		P39 [FB1 Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – превышение температуры
xx302	Ch1 LightLim Alm	1-й тип		P39 [FB1 Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – достигнут предел резерва управления светом
xx303	Ch1 Battery Alm	1-й тип		P39 [FB1 Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – разряжена батарея
xx304	Ch1 RefPoint Alm	1-й тип		P39 [FB1 Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Heidenhain на канале 1 с интерфейсом EnDat – опорная точка не достигнута
xx308	Ch1 General Alm	1-й тип		P39 [FB1 Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый энкодером Stegmann на канале 1 с интерфейсом BiSS – Задан бит предупреждения для данных одного цикла BiSS
xx315	Ch1 Optics Alarm	1-й тип		P39 [FB1 Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый линейным энкодером Stahl на канале 1 – отображает аварийный сигнал, когда оптическая система Stahl требует чистки
xx316	Ch1 OutOfRailAlm	1-й тип		P39 [FB1 Loss Cfg]		Аварийный сигнал, выдаваемый линейным энкодером Stahl на канале 1 – достигнуто максимальное значение счётчика энкодера считывания (524287)
xx412	Hardware Err	Настраиваемый		Один из двух: P9 [FBO Loss Cfg] или P39 [FB1 Loss Cfg]		Сбой аппаратной части на дополнительном модуле обратной связи.
xx413	Firmware Err	Настраиваемый		Один из двух: P9 [FBO Loss Cfg] или P39 [FB1 Loss Cfg]		Ошибка встроенного программного обеспечения на дополнительном модуле обратной связи. Ошибка встроенного программного обеспечения имеет место, если аппаратная часть несовместима с загруженным ПО.
xx416	EncOut Cfct	1-й тип		Один из двух: P9 [FBO Loss Cfg] или P39 [FB1 Loss Cfg]		С выходом энкодера возникла одна из следующих проблем: <ul style="list-style-type: none"> Выбор в параметре P80 [Enc Out Sel] невозможен, так как требующиеся контакты на клеммных колодках уже используются для обратной связи 0 и 1 согласно P6 [FBO Device Sel] и P36 [FB1 Device Sel]. Для P80 [Enc Out Sel] установлено значение 2 «Sine Cosine» (синус / косинус) и нет сигнала на контактах 1...4 клеммной колодки 1. Для P80 [Enc Out Sel] установлено значение 2 «Sine Cosine» (синус / косинус), значение параметра P15/45 [FBX IncAndSC PPR] не равно двум в степени n, а для P84 [EncOut Z PPR] не установлено значение 0 «1 ZPulse» (1 импульс Z). Это недопустимо. Для P80 [Enc Out Sel] установлено значение 3 «Channel X» (канал X) или 4 «Channel Y» (канал Y) и к этому каналу не подключён энкодер. Для P80 [Enc Out Sel] установлено значение 3 «Channel X» (канал X) или 4 «Channel Y» (канал Y) и к этому каналу подключён энкодер.
xx417	Safety Cfct	1-й тип		Один из двух: P9 [FBO Loss Cfg] или P39 [FB1 Loss Cfg]		Недействительное положение предохранительных переключателей DIP.
xx420	FBOFB1 Cfct	2-й тип				Недействительное сочетание обратных связей, заданных параметрами P6 [FBO Device Sel] и P36 [FB1 Device Sel], т.е. обе обратных связи имеют сигналы «синус/косинус» (на клеммных колодках есть место только для одного набора сигналов «синус/косинус»). Привод не сможет быть запущен до разрешения конфликта конфигурации.
xx421	Инициализация	2-й тип				Универсальная плата обратной связи находится в состоянии инициализации. Этот аварийный сигнал 2-го типа предотвращает запуск двигателя на этом этапе.

(1) xx – номер порта. Пояснения см. [Коды аварийных сигналов и ошибок на с. 271](#).

Проверка портов

При подключении к таким устройствам, как привод PowerFlex серии 750 появляется окно проверки портов (Port Verification) при обнаружении конфликтов устройств в процессе подключения. Эти конфликты необходимо разрешать до повторного подключения к устройству.

Ниже перечислены опции этого диалогового окна:

Поз.	Описание
Previous Setup (Предыдущая настройка)	Устройство, которое было установлено в данном порту.
Current Setup (Текущая настройка)	Устройство, которое в данный момент установлено в порту (если применимо).
Device Not Found (Устройство не найдено)	Сообщение о конфликте устройств в данном порту.
Changed (Изменено)	Устройство, которое было установлено в данном порту, удалено или заменено на другое.
Not supported – Must remove device before connection (Не поддерживается – требуется удалить устройство перед подключением)	Версия встроенного ПО устройства, которое в данный момент установлено в порту, несовместима с приводом. Чтобы можно было использовать это устройство, необходимо перепрограммировать привод либо удалить устройство из порта до подключения.
Not functioning – Must remove device before connection (Не работает – требуется удалить устройство перед подключением)	Устройство, которое в данный момент установлено в порту, не работает. Устройство нужно удалить из порта до подключения.
Invalid Duplicate – Must remove device before connection (Недействительное устройство-дублёр – требуется удалить устройство перед подключением)	Устройство, которое в данный момент установлено в порту, уже установлено в другом порту для устройства, к которому вы пытаетесь подключиться, и такое количество установленных устройств не поддерживается. Устройство-дублёр нужно удалить из порта до подключения.
Requires Configuration (Требуется настройка)	Устройство, которое в данный момент установлено в порту требует настройки перед подключением.
Accept All (Принять все)	Принятие всех изменений конфигурации и продолжение процесса подключения устройства.
Cancel (Отмена)	Отмена процесса подключения устройства.

Общие признаки неисправностей и меры по их устранению

Привод не запускается от входов «Start» (Пуск) или «Run» (Вращение), подключённых к блоку клемм.

Причина (причины)	Индикация	Корректирующее действие
В приводе присутствует сигнал ошибки.	Индикатор состояния мигает красным цветом	Сбросьте ошибку. <ul style="list-style-type: none"> Нажмите клавишу Stop Выключите и снова включите питание Выберите пункт «Clear Faults» (Сбросить ошибки) в меню «Diagnostic» (Диагностика) модуля HIM.
Неправильно подсоединены входы. Примеры подключения см. в инструкции по установке, публикация 750-IN001. <ul style="list-style-type: none"> Для 2-проводного управления требуется вход «Run» (Вращение), «Run Forward» (Вращение вперёд), «Run Reverse» (Вращение назад) или «Jog» (Толчок). Для 3-проводного управления требуются входы «Start» (Пуск) и «Stop» (Стоп). Убедитесь, что 24 В «Общий» подключён к цифровому входу «Общий». 	Нет	Подключите входы правильно.

Причина (причины)	Индикация	Корректирующее действие
Неправильно запрограммированы цифровые входы. <ul style="list-style-type: none"> Выбраны взаимоисключающие варианты (например, «Jog» (Толчок) и «Jog Forward» (Толчок вперёд)). Возможен конфликт между 2-проводным и 3-проводным программированием. Вход «Start» (Пуск) настроен, а вход «Stop» (Стоп) – нет. 	Нет Индикатор состояния мигает жёлтым и на ЖК-экране HIM высвечивается «DigIn Cnfg B» (Цифр. вход, конфиг. B) или «DigIn Cnfg C» (Цифр. вход, конфиг. C). Параметр P936 [Drive Status 2] (Состояние 2 привода) показывает аварийные сигналы типа 2.	Настройте функции входа. Разрешите конфликты функций входа.
Клеммная колодка не осуществляет управление.	Нет	Проверьте P324 [Logic Mask].

Привод не запускается с модуля HIM.

Причина (причины)	Индикация	Корректирующее действие
Для привода запрограммировано 2-проводное управление.	Нет	Измените параметр P150 [Digital In Conf] (Конфиг. цифр. вх.), чтобы исправить функцию управления.
У другого устройства используется режим управления Manual (Вручную).	Нет	
Порт не осуществляет управление.	Нет	Измените параметр P324 [Logic Mask] (Маска логической команды), чтобы активировать нужный порт.

Привод не реагирует на изменения в команде скорости.

Причина (причины)	Индикация	Корректирующее действие
От источника команды не поступает никакое значение.	В строке состояния модуля HIM с ЖК-дисплеем отображается сообщение «At Speed» (При скорости) и выводится значение 0 Гц.	<ol style="list-style-type: none"> Если источником является аналоговый вход, проверьте разводку проводов и с помощью измерительного прибора проверьте наличие сигнала. Проверьте правильность источника в параметре P2 [Commanded SpdRef] (Уставка частоты вращения). (См. с. 59)
Запрограммирован неправильный источник опорного сигнала.	Нет	<ol style="list-style-type: none"> Проверьте источник опорного сигнала частоты вращения в параметре P545 [Spd Ref A Sel] (Выбор опорной частоты вращения). (См. с. 114) Запрограммируйте в параметре P545 [Spd Ref A Sel] (Выбор опорной част. вращ. А) правильный источник. (См. с. 114)
Неправильный опорный сигнал выбирается удалённым устройством или цифровыми входами.	Нет	<ol style="list-style-type: none"> Проверьте выбор источника в параметре P935 [Drive Status 1], с. 156 (Состояние 1 привода), биты 12 и 13. Проверьте в параметре P220 [Digital In Sts] (Состояние цифр. входа), с. 78 выбирают ли входы альтернативный источник. Проверьте конфигурацию функций P173–175 [DI Speed Sel X]

Двигатель и/или привод не разгоняется до заданных оборотов.

Причина (причины)	Индикация	Корректирующее действие
Слишком большое время разгона.	Нет	Перепрограммируйте параметр P535/536 [Accel Time X] (Время разгона X). (См. с. 113)

Причина (причины)	Индикация	Корректирующее действие
Из-за избыточной нагрузки или короткого времени разгона привод достигает предельного значения тока, что замедляет или останавливает разгон.	Нет	В параметре P935 [Drive Status 1] (Состояние 1 привода), бит 27, проверьте, не достигнут ли предельный ток привода. (См. с. 156) Устраните избыточную нагрузку или перепрограммируйте параметр P535/536 [Accel Time x] (Время разгона x). (См. с. 113)
Источник или значение команды скорости не соответствуют ожидаемым.	Нет	Проверьте правильность команды скорости с помощью приведённых выше шагов 1–7.
Запрограммированные параметры не допускают превышения предельных значений на выходе привода.	Нет	Проверьте параметры P520 [Max Fwd Speed] (Макс. част. вращ. вперёд), P521 [Max Rev Speed] (Макс. част. вращ. назад) (См. с. 111) и P37 [Maximum Freq] (Макс. частота) (См. с. 62) и убедитесь, что частота вращения не ограничена программированием.

Неустойчивая работа двигателя.

Причина (причины)	Индикация	Корректирующее действие
Неправильно введены данные электродвигателя или не выполнена автонастройка.	Нет	1. Правильно введите данные с заводской таблички двигателя. 2. Выполните процедуру автонастройки «Статич. настр.» или «Настр. при вращ.» См. параметр P70 [Autotune] (Автонастройка) на с. 66

Привод не меняет направление вращения двигателя.

Причина (причины)	Индикация	Корректирующее действие
Для цифрового входа не выбрано изменение направления вращения.	Нет	Проверьте правильность настройки функции реверсирования цифровых входов.
Неправильное подключение проводов к цифровому входу.	Нет	Проверьте подключение цифровых входов.
Неправильно запрограммированы параметры режима направления.	Нет	Перепрограммируйте параметр P308 [Direction Mode] (Режим направления), с. 86 для аналогового управления «Vipolar» (Биполярный) или цифрового управления «Unipolar» (Однополярный).
Неправильное подключение проводов фаз для реверса.	Нет	Поменяйте местами два провода электродвигателя.
Биполярный аналоговый вход команды скорости неправильно подключён или отсутствует сигнал.	Нет	1. Измерительным прибором проверьте наличие напряжения на аналоговом входе. 2. Проверьте подключение биполярного аналогового входа. Положительное напряжение соответствует вращению вперёд. Отрицательное напряжение соответствует вращению назад.

Остановка привода приводит к ошибке «Decel Inhibit» (Отключение замедления).

Причина (причины)	Индикация	Корректирующее действие
Включена функция управления шиной, которая останавливает замедление из-за избыточного напряжения на шине. Избыточное напряжение на шине обычно связано с избыточной рекуперацией энергии или с нестабильным напряжением на входной линии переменного тока. Встроенный таймер остановил работу привода.	Экран ошибки «Decel Inhibit» (Отключение замедления). В строке состояния ЖК-дисплея отображается сообщение «Faulted» (Ошибка).	1. Перепрограммируйте параметры 372/373 [Bus Reg Mode X] (режим регулировки шины X), чтобы убрать все значения «Adjust Freq» (Подстройка частоты). 2. Отключите управление шиной (параметры 372/373 [Bus Reg Mode X]) и добавьте динамическое торможение. 3. Устраните нестабильность входной линии переменного тока или установите изолирующий трансформатор. 4. Сбросьте параметры привода.

Техническая поддержка

Что требуется при обращении в службу техподдержки

При обращении в службу технической поддержки будьте готовы предоставить следующую информацию:

- Номер заказа
- Каталожный номер изделия и номер серии привода (если применимо)
- Серийный номер изделия
- Версию встроенного ПО
- Код ошибки в P951 [Last Fault Code]
- Установленные дополнительные модули и привязка портов

Кроме того, будьте готовы:


- Описать область применения
- Подробно описать проблему
- Кратко рассказать о монтаже привода
- Описать первичный монтаж, изделие не работает
- Описать окончательный монтаж, изделие работает

Данные, содержащиеся в нижеследующих параметрах, помогут вам в первичной диагностике неисправного привода. Вы можете заносить данные из каждого параметра в приведённую ниже таблицу.

Параметр(ы)	Название	Описание	Данные параметра
956	Fault Frequency (Частота при обнаружении ошибки)	Фиксирует и отображает значение частоты на выходе привода на момент обнаружения последней ошибки.	
957	Fault Amps (Ток при обнаружении ошибки)	Фиксирует и отображает значение тока двигателя на момент обнаружения последней ошибки.	
958	Fault Bus Volts (Напряжение на шине при обнаружении ошибки)	Фиксирует и отображает напряжение на шине постоянного тока привода на момент обнаружения последней ошибки.	
954	Status1 at Fault (Состояние 1 при обнаружении ошибки)	Фиксирует и отображает двоичный код параметра [Drive Status 1] (Состояние привода 1) на момент обнаружения последней ошибки.	
955	Status2 at Fault (Состояние 2 при обнаружении ошибки)	Фиксирует и отображает двоичный код параметра [Drive Status 2] (Состояние привода 2) на момент обнаружения последней ошибки.	
962	AlarmA at Fault (Аварийный сигнал A при обнаружении ошибки)	Фиксирует и отображает двоичный код параметра [Alarm Status A] (Аварийный сигнал A) на момент обнаружения последней ошибки.	
963	AlarmB at Fault (Аварийный сигнал B при обнаружении ошибки)	Фиксирует и отображает двоичный код параметра [Alarm Status B] (Аварийный сигнал B) на момент обнаружения последней ошибки.	
951	Last Fault Code (Код последней ошибки)	Код, обозначающий ошибку, обнаруженную в приводе.	

Автоматизированные средства технической поддержки

Если вы подключены к приводу через DriveExplorer™ или DriveExecutive™, то вы можете воспользоваться Мастером Техподдержки для сбора информации, которая поможет выявить проблемы в приводе и/или периферийном устройстве. Собранная информация сохраняется в виде текстового файла и может быть отправлена по электронной почте в службу техподдержки.

Для запуска Мастера Техподдержки в DriveExplorer выберите **Wizards** в меню **Actions**. В DriveExecutive выберите **Wizards** в меню **Tools**. Или нажмите кнопку . Следуйте за подсказками.

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

При запуске панели управления Мастер техподдержки недоступен.

Примечания:

Блок-схемы управления

Список блок-схем управления PowerFlex 753

На блок-схемах на следующих страницах показаны алгоритмы управления приводом PowerFlex 753.

Информация...	См. на с. ...
Вектор потока, обзор	313
Vf, Sv – обзор	314
Обратная связь по частоте вращения/положению	315
Регулирование частоты вращения – обзор	316
Регулирование частоты вращения – опорное значение (1)	317
Регулирование частоты вращения – опорное значение (2)	318
Регулирование частоты вращения – опорное значение (3)	319
Регулирование частоты вращения – опорное значение (4)	320
Регулирование частоты вращения – опорное значение (5)	321
Регулирование частоты вращения – регулятор (FV)	322
Регулирование положения – опорное значение	323
Регулирование положения – регулятор	324
Регулирование положения – вспом. функции	325
Регулирование положения – возврат в исходное положение	326
Регулирование момента – обзор	327
Регулирование момента – шкала опорных значений и подстройка	328
Регулирование момента – момент	329
Регулирование момента – ток	330
Управление процессом (1)	331
Управление процессом (2)	332
Управление потенциометром с приводом от двигателя (MOP)	333
Входы и выходы – цифровые	334
Входы и выходы – аналоговые	335
Логика управления	336
Перегрузка инвертора IT	337

Условные обозначения на блок-схемах

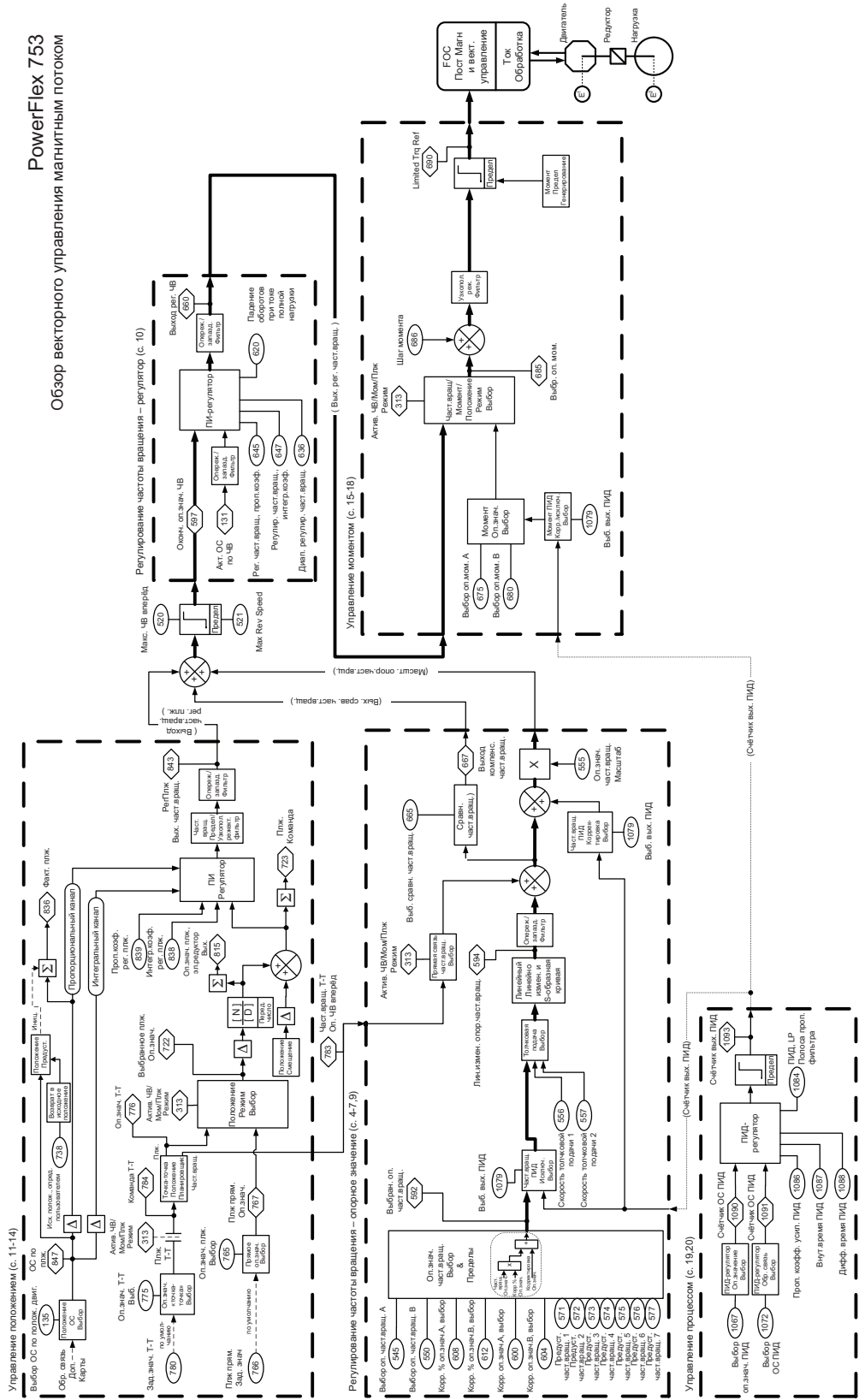
Определения системы относительных единиц:
 1 о.е. положения = расстояние, пройденное за 1 с при базовой частоте вращения
 1 о.е. частоты вращения = базовая частота вращения двигателя
 1 о.е. момента = базовый крутящий момент двигателя

Расшифровка символов:

Параметры привода	Параметры дополнительного модуля	→ Требуется номер порта.
		Параметр только для чтения
		Параметр для чтения/записи
		Параметр только для чтения с битовым перечислением
		Параметр для чтения/записи с битовым перечислением
		Дополнительная информация
()		= Пронумерованный параметр
[]		= Страница и местонахождение напр. 3A2 = с. 3, столбец А, строка 2
		= Константа
'd'		= номер элемента диагностики напр. d33 = элемент диагностики 33

*** Примечания, Важно:**
 (1) Эти схемы приводятся лишь для ссылки и не могут точно отражать все сигналы логического управления; фактическая функциональность диктуется приблизительными схемами. Точность этих схем не гарантируется.

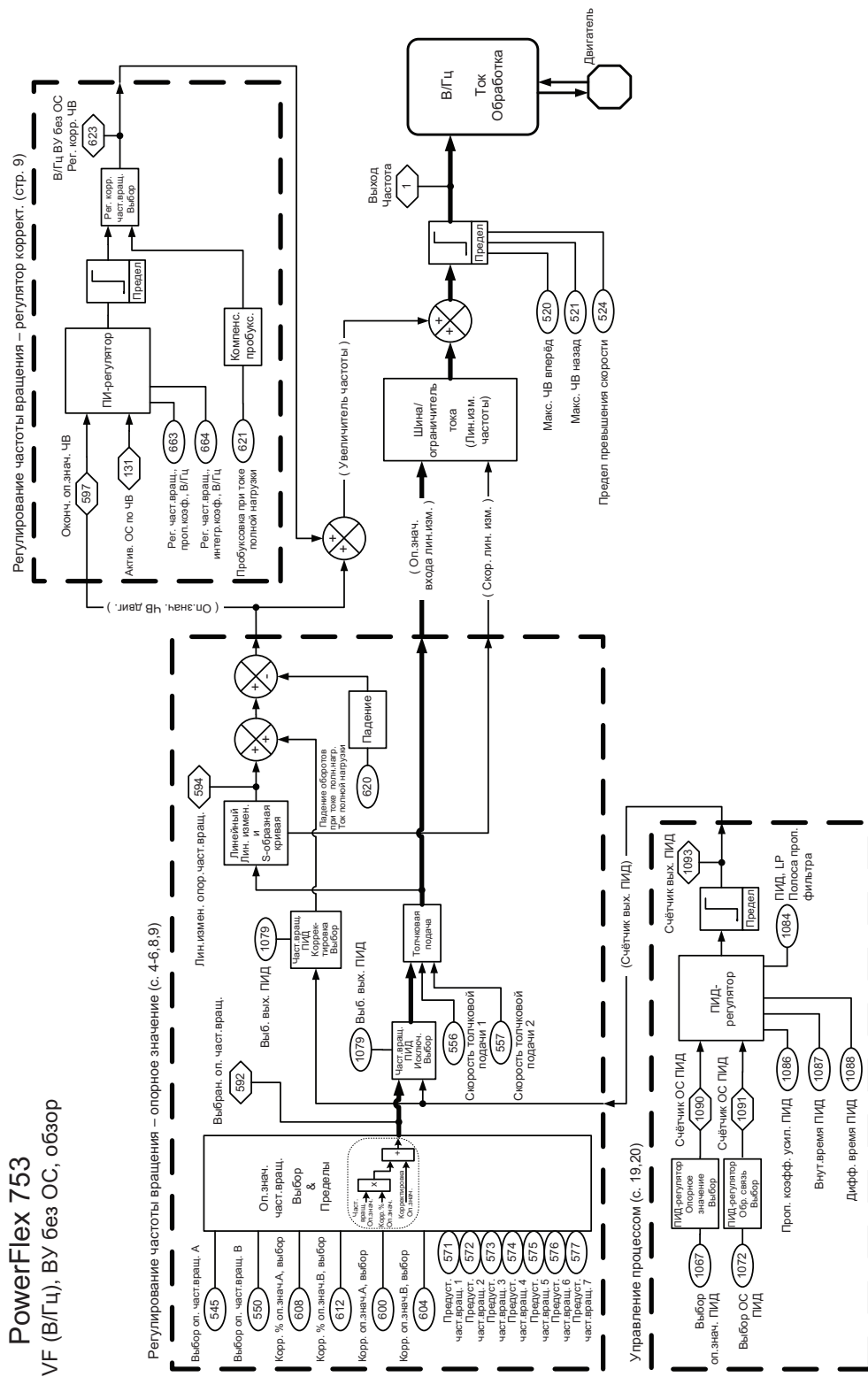
PowerFlex 753
Обзор векторного управления магнитным потоком

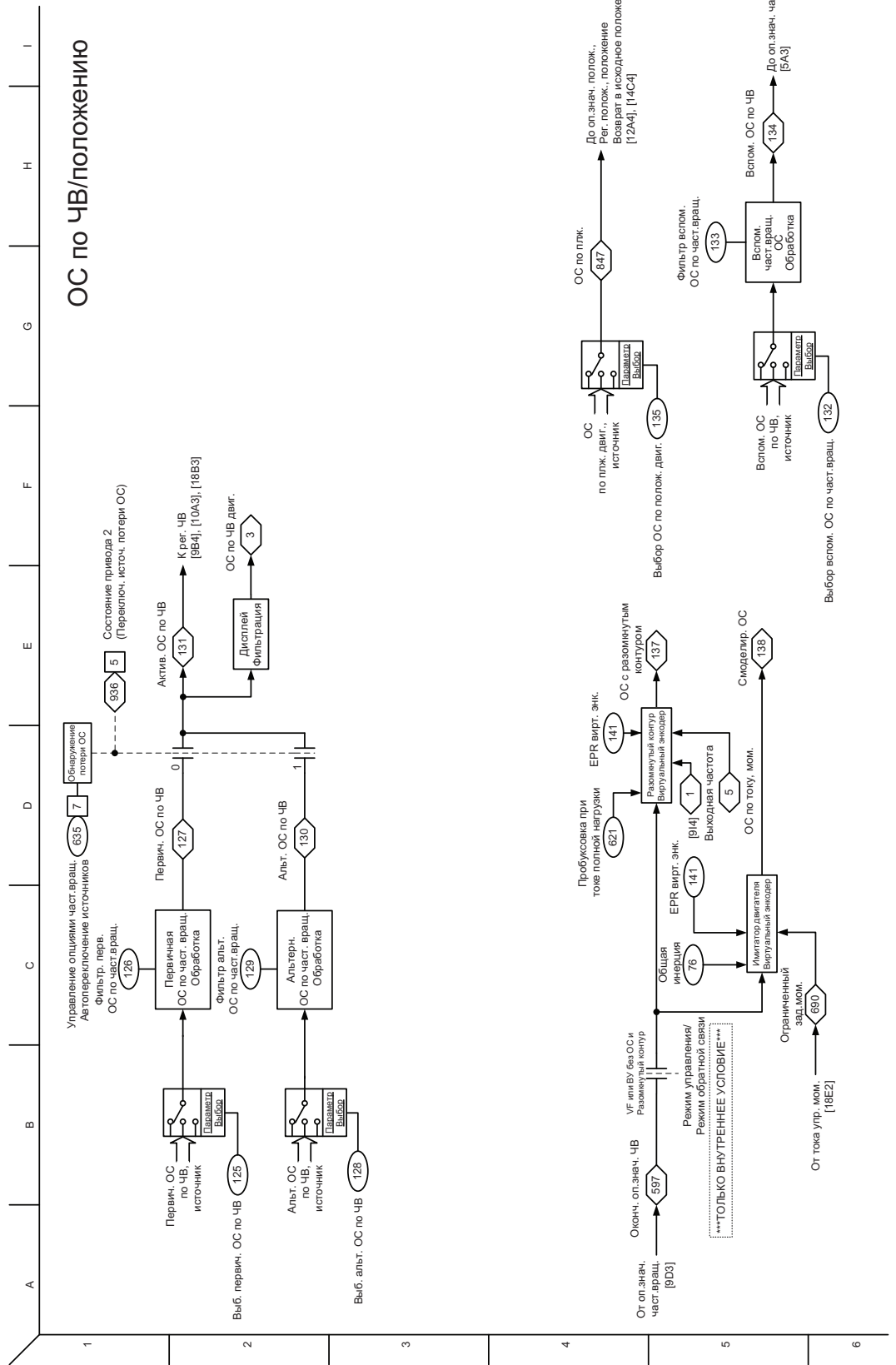


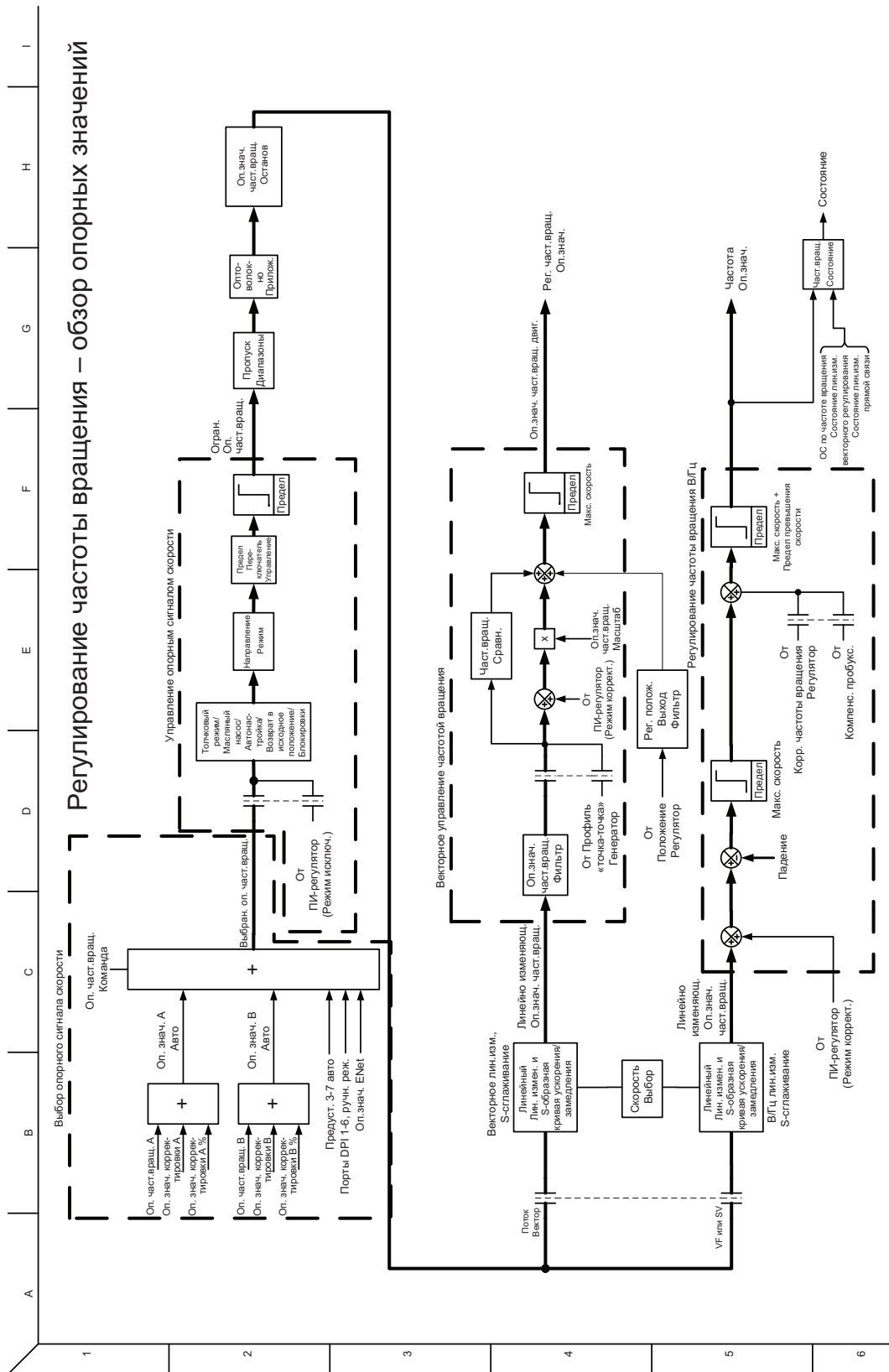
Обзор – векторное регулирование

PF753 ред. 001gr. Блок-схема PF753

PowerFlex 753 VF (ВГЦ), ВУ без ОС, обзор

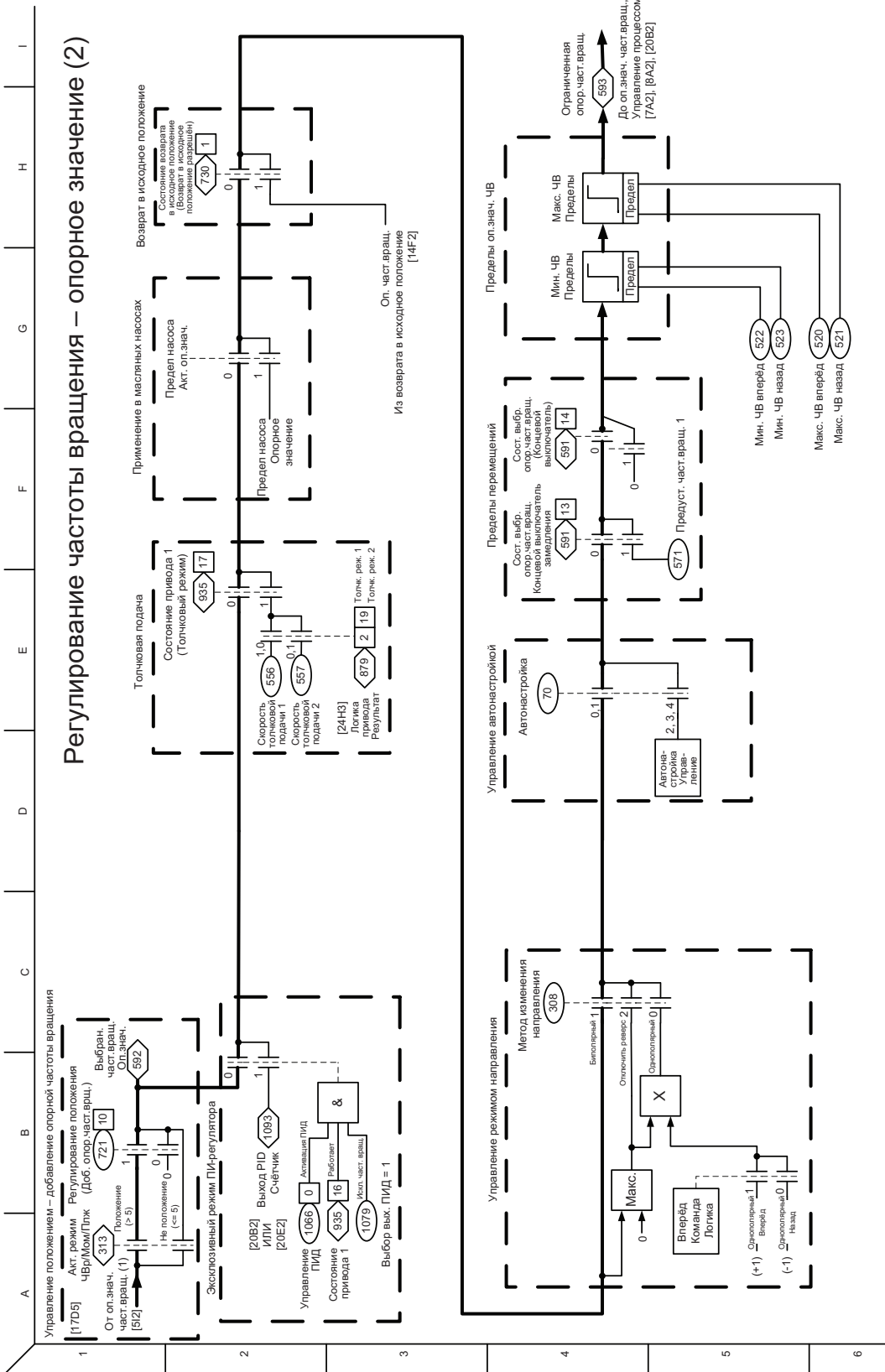






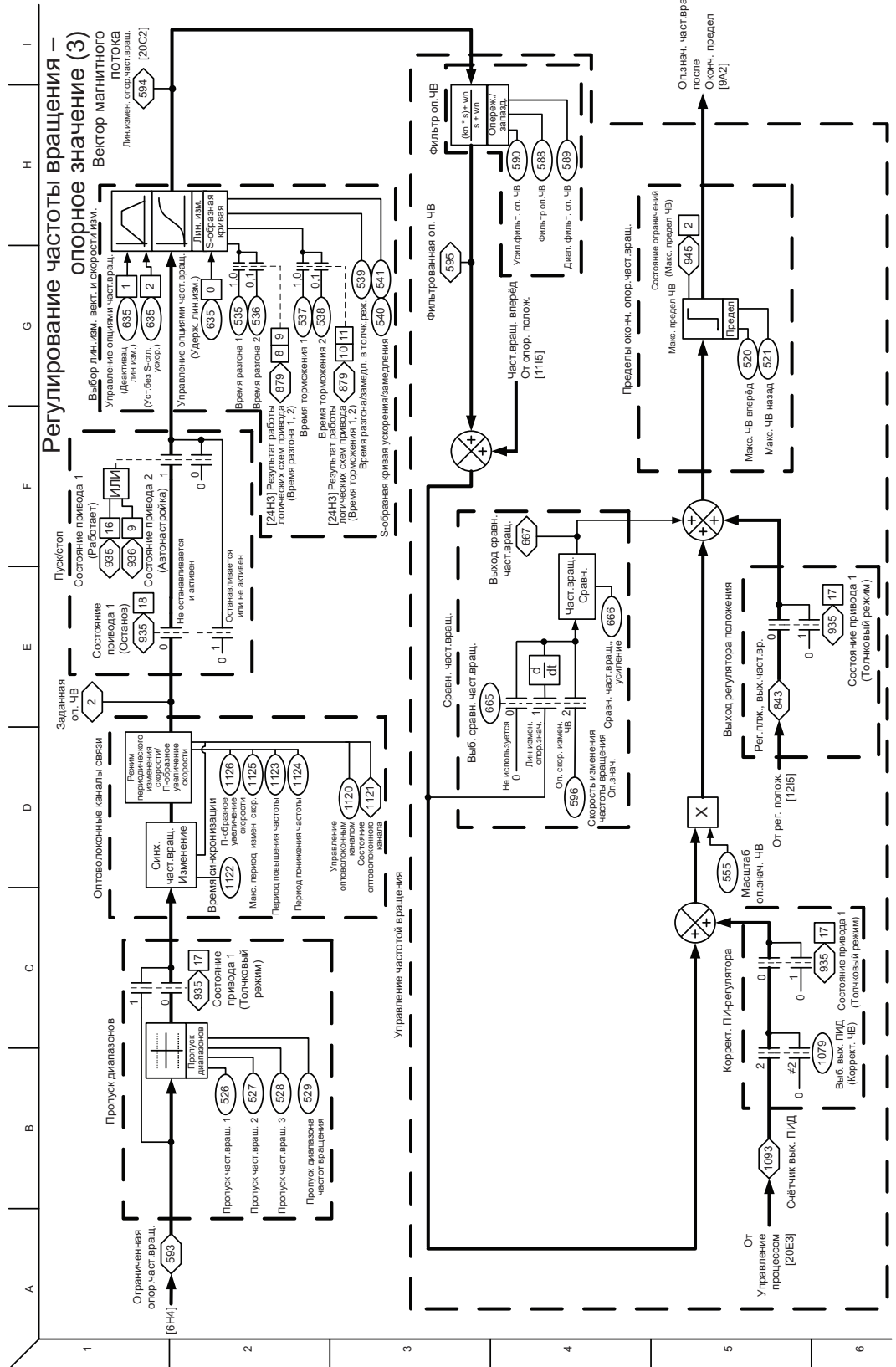
PF753 ред. 001.g. Блок-схема PF753

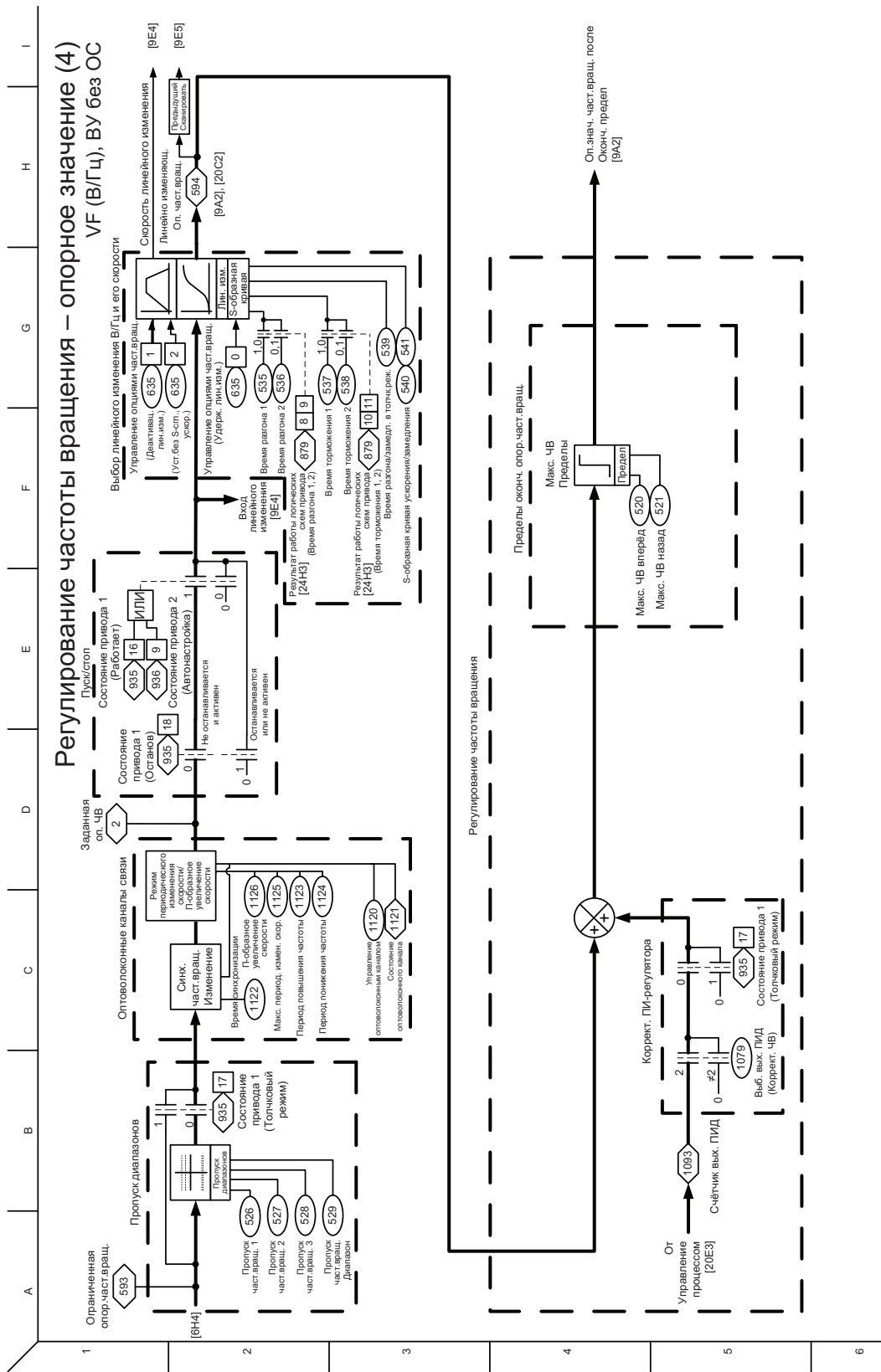
Обзор оп. знач. част. вращ.



Оп. знач. частоты вращения (2)

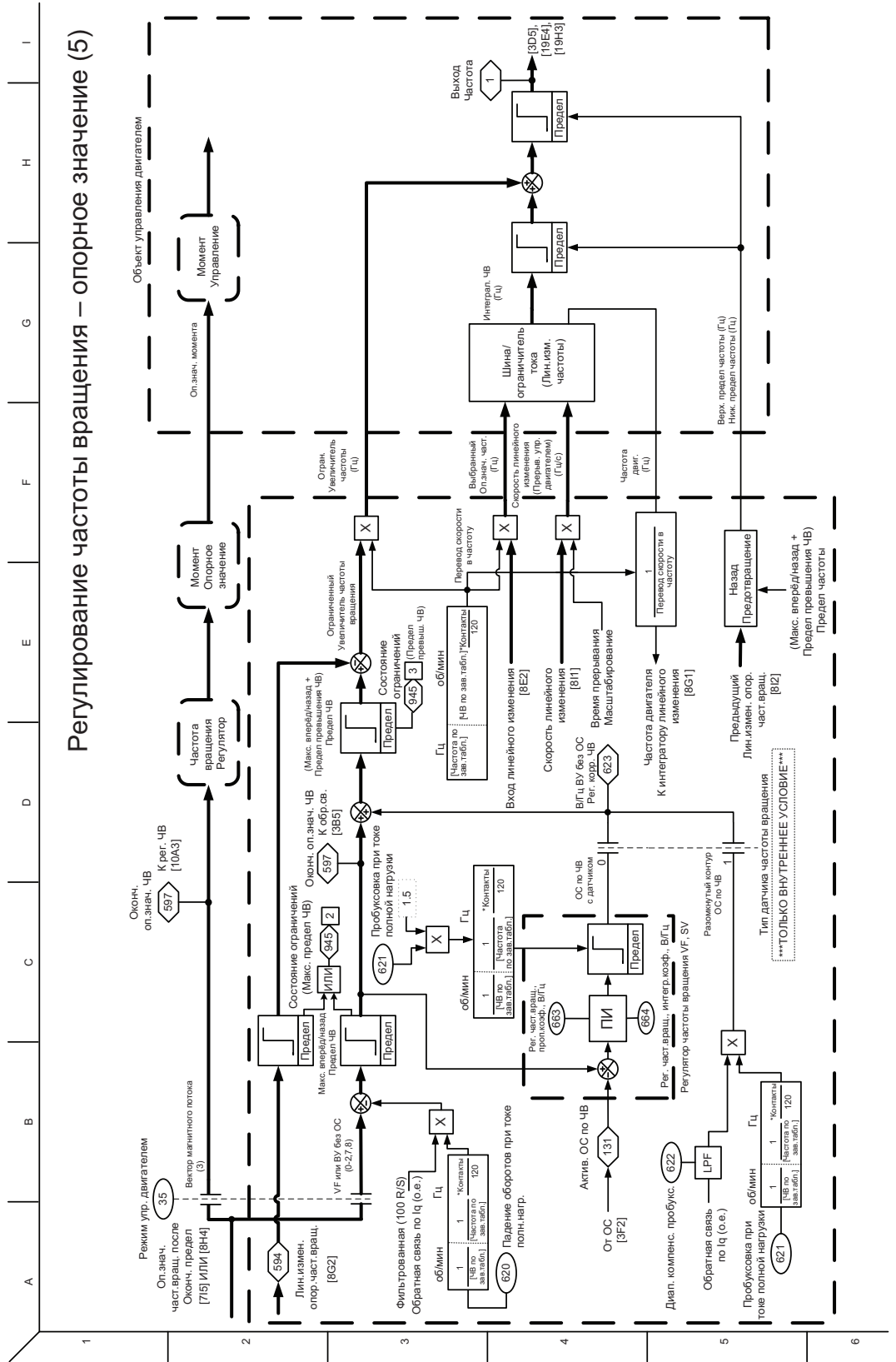
PF753 ред. 001/г. Блок-схема PF753



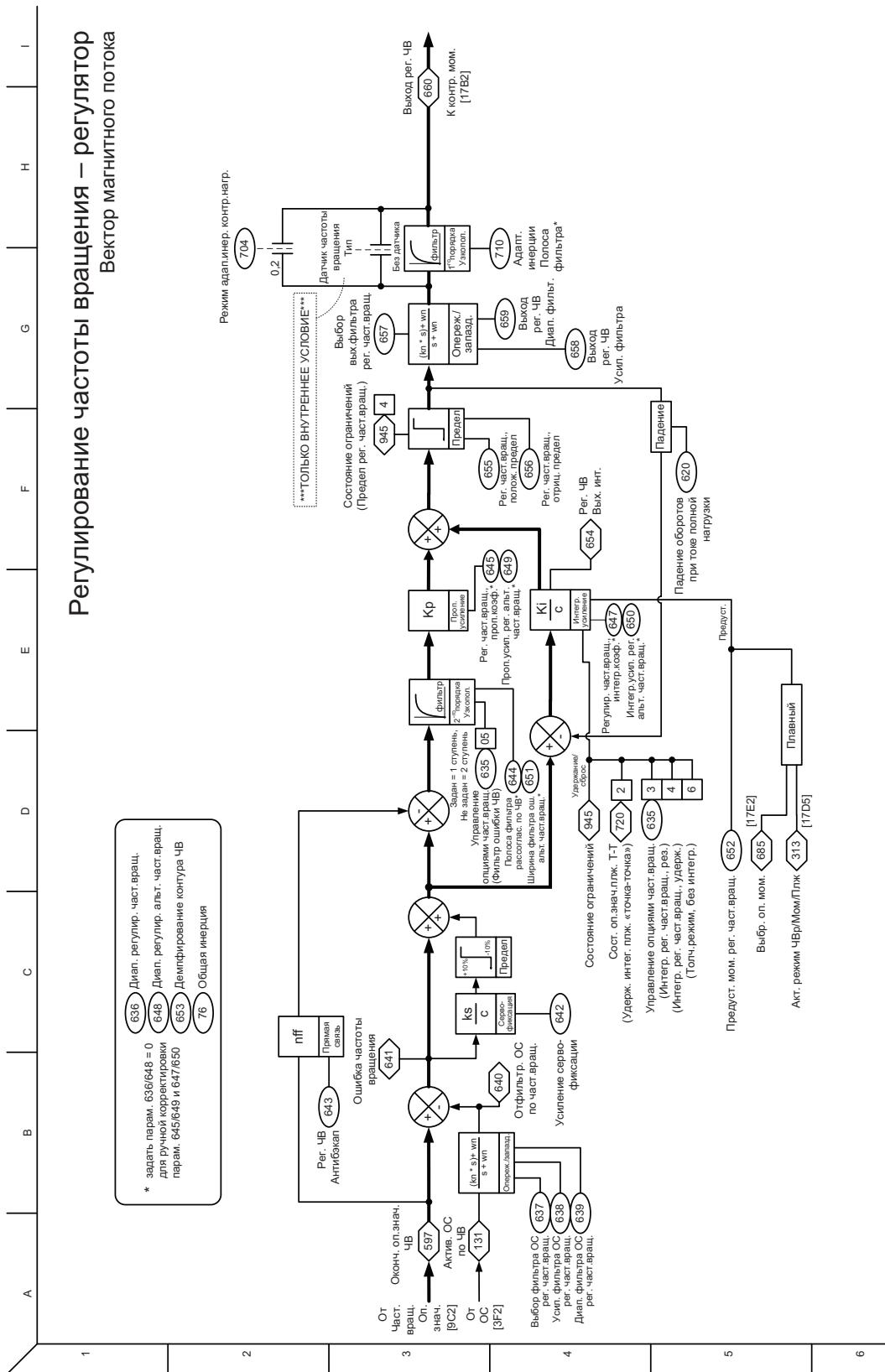


Опанен, ЧВ (4) – VF(В/Гц), ВУ без ОС

Регулирование частоты вращения – опорное значение (5)



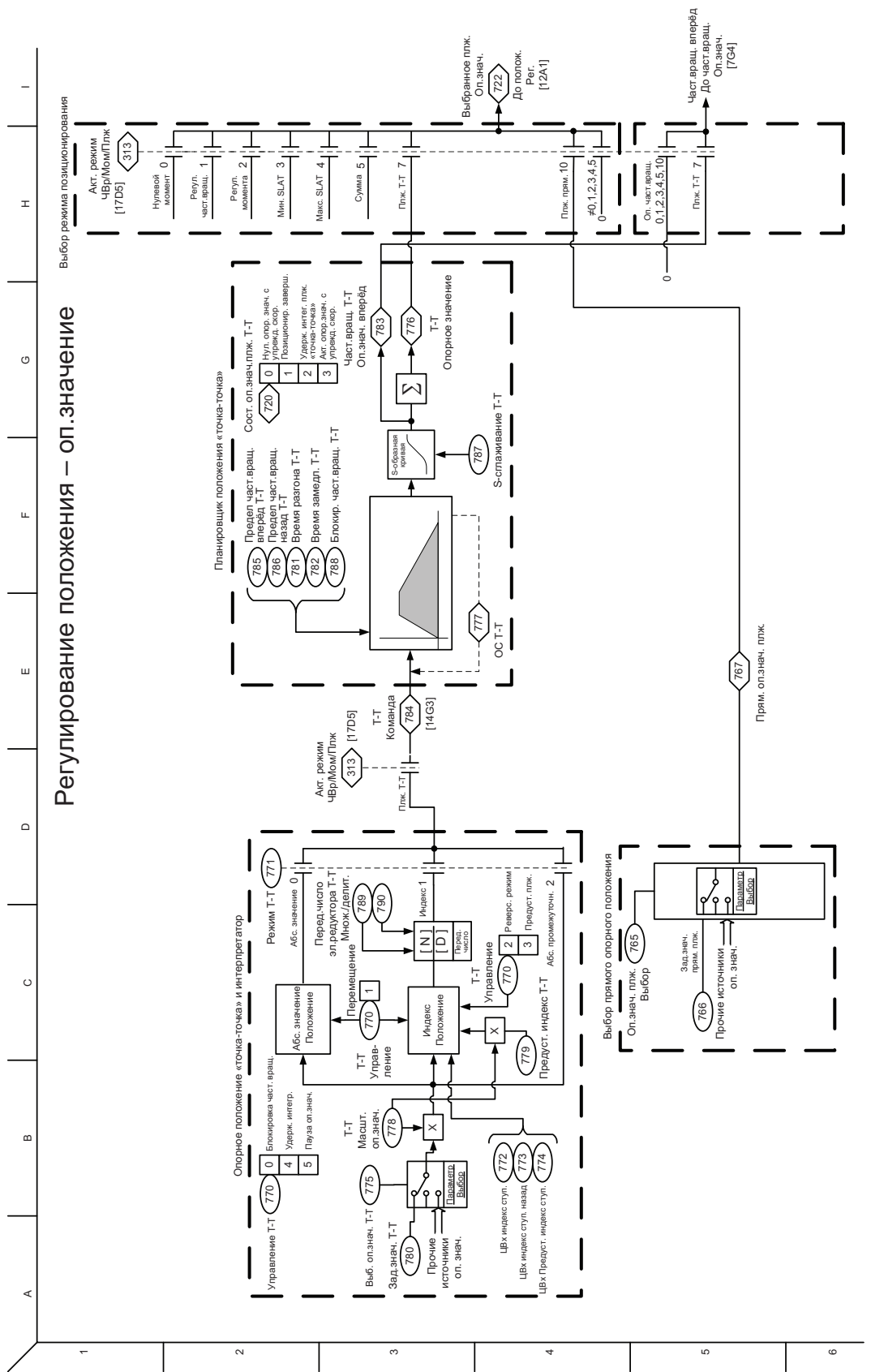
Регулирование частоты вращения – регулятор Вектор магнитного потока

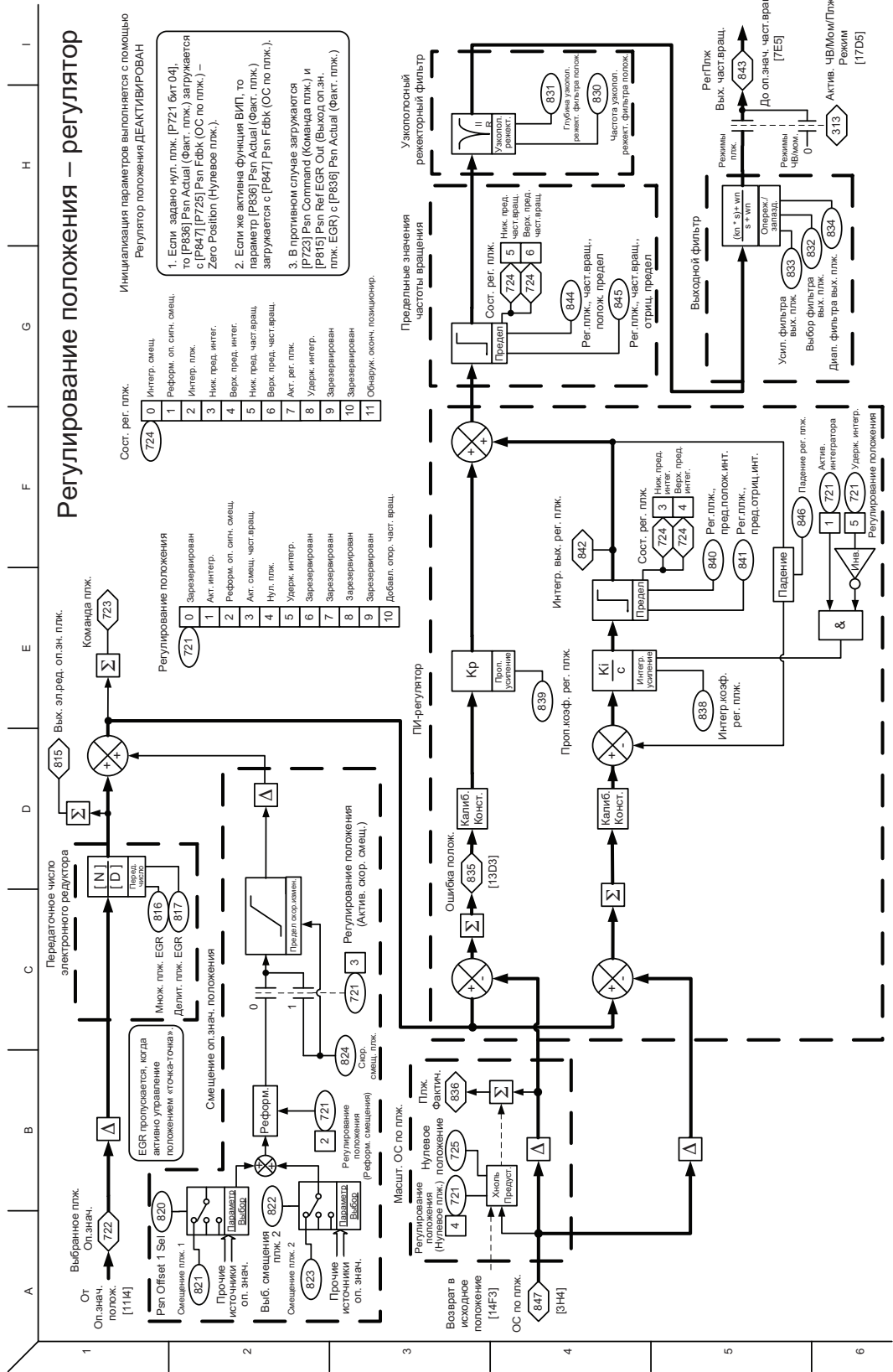


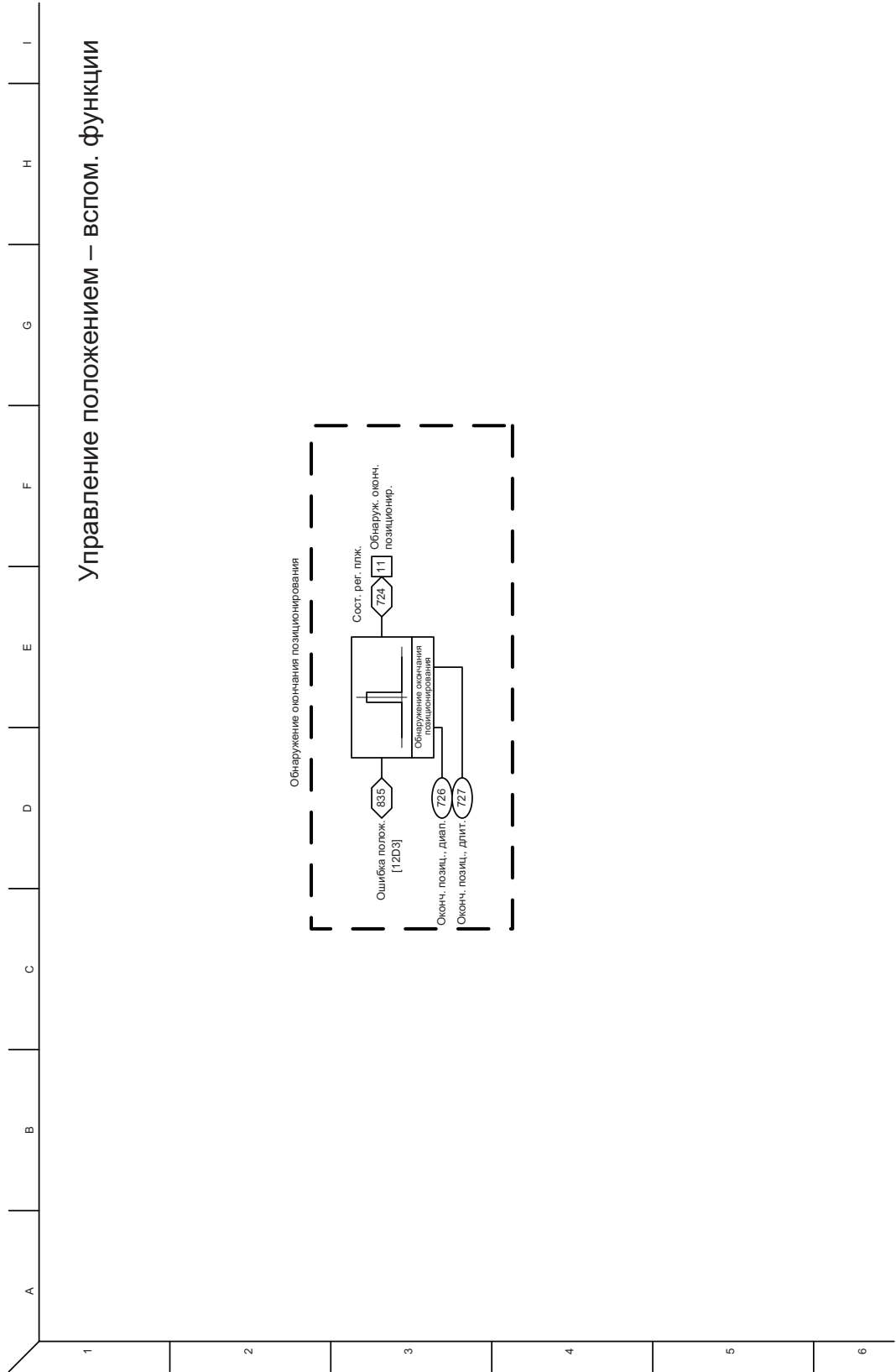
Рег. ЧВ – вектор магн. потока

PF753 ред. 001g. Блок-схема PF753

Регулирование положения – оп. значение

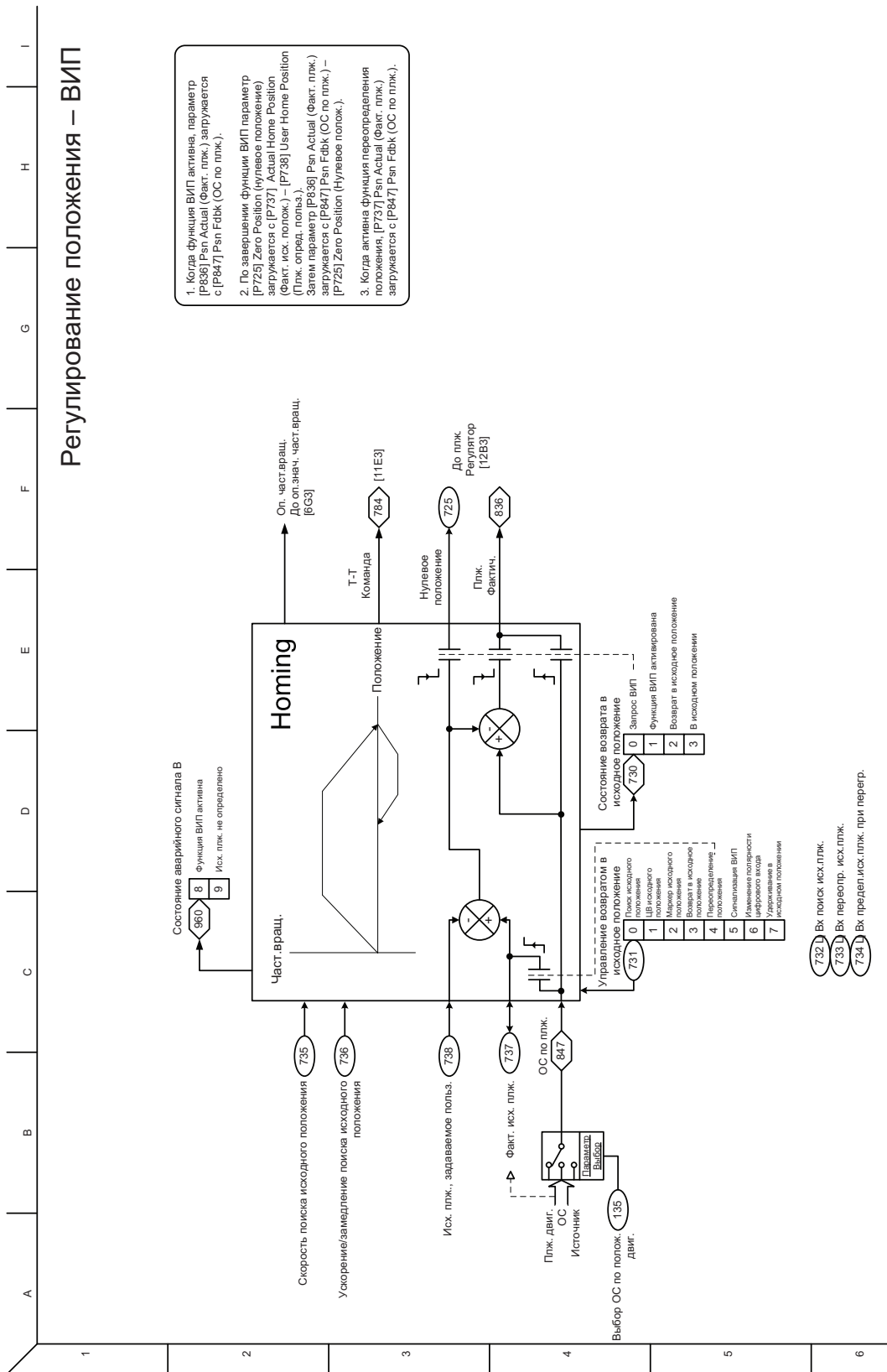




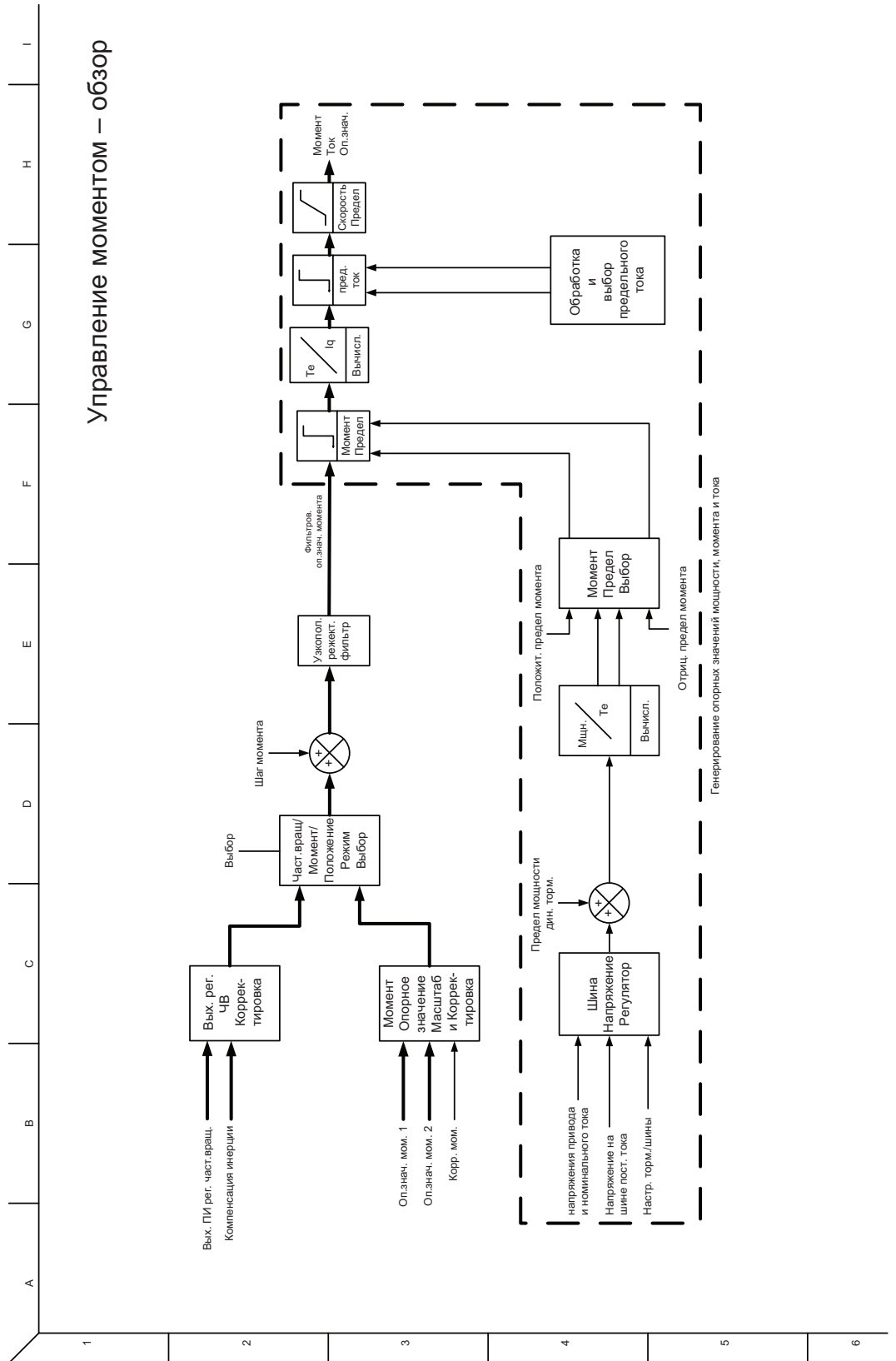


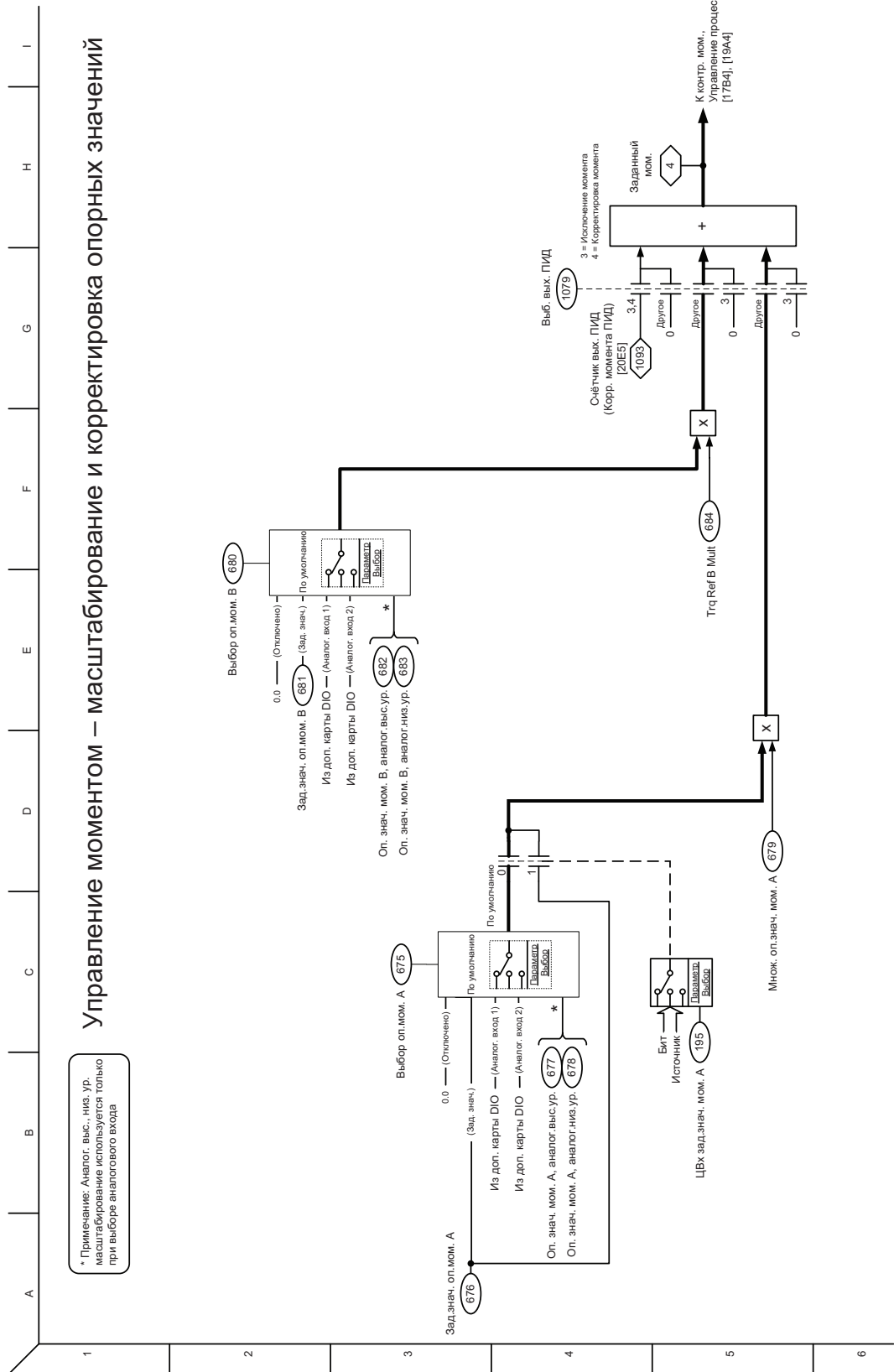
Полож. вспом.

PF753 ред. 001g, Блок-схема PF753

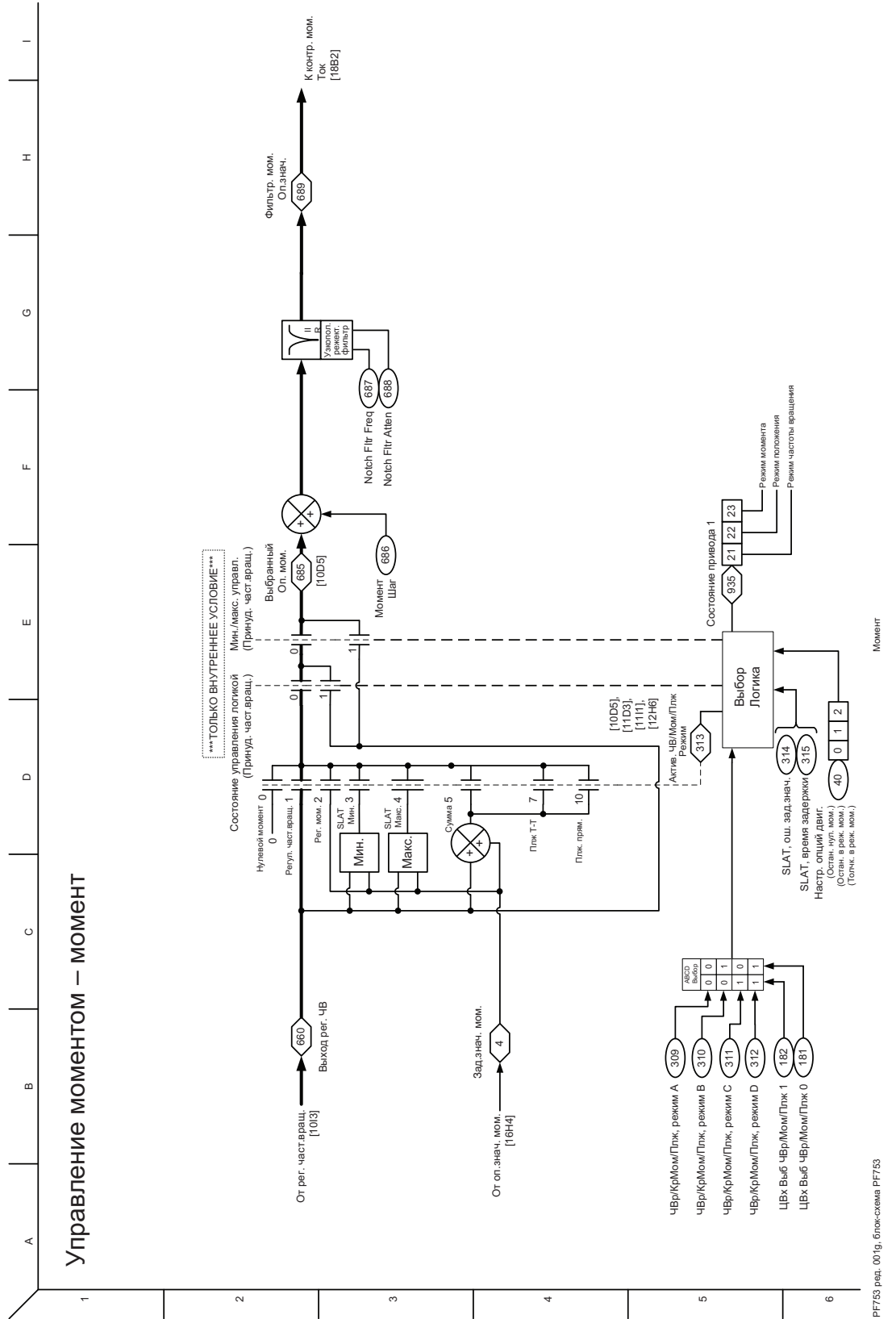


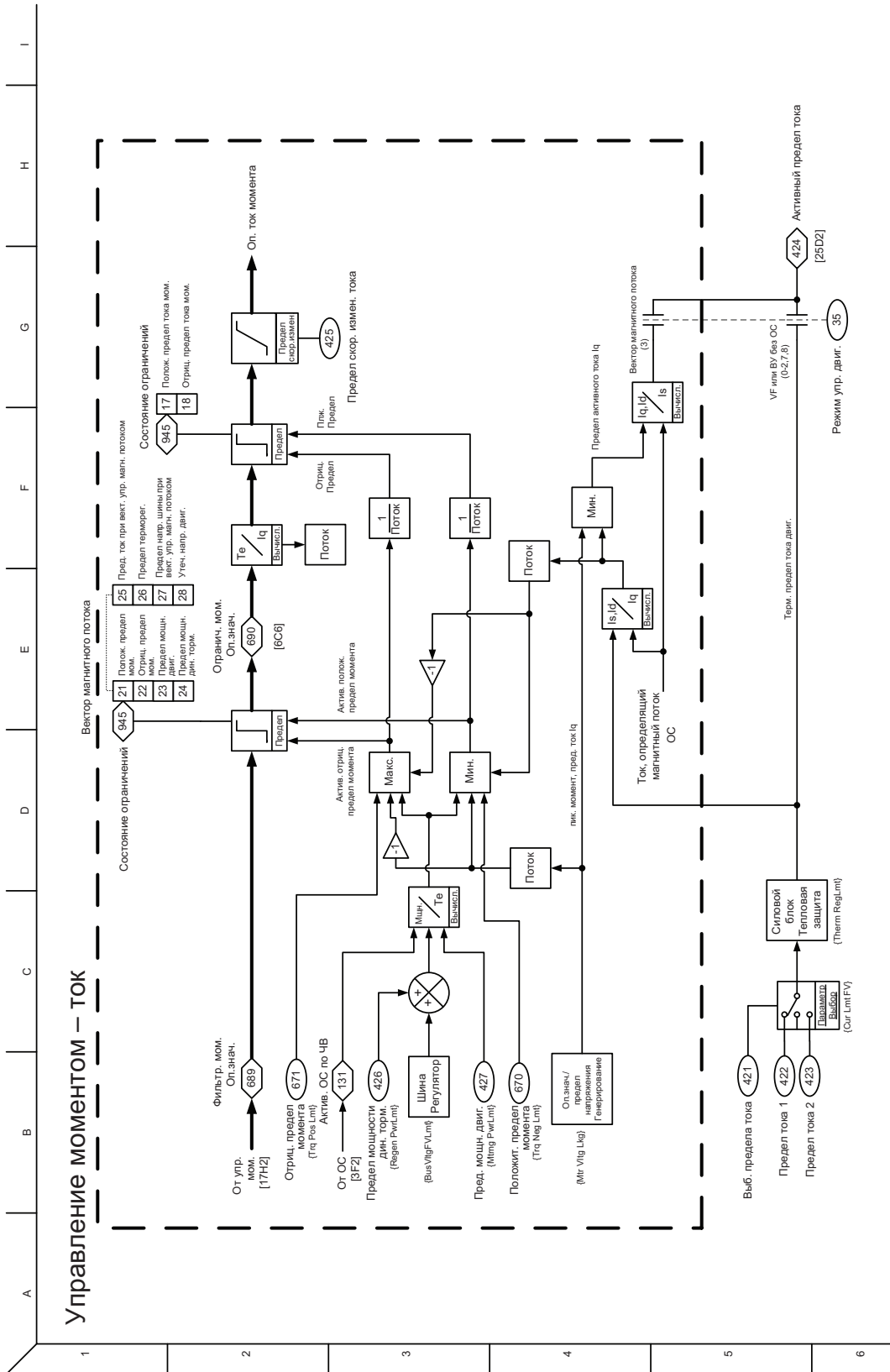
Управление моментом – обзор





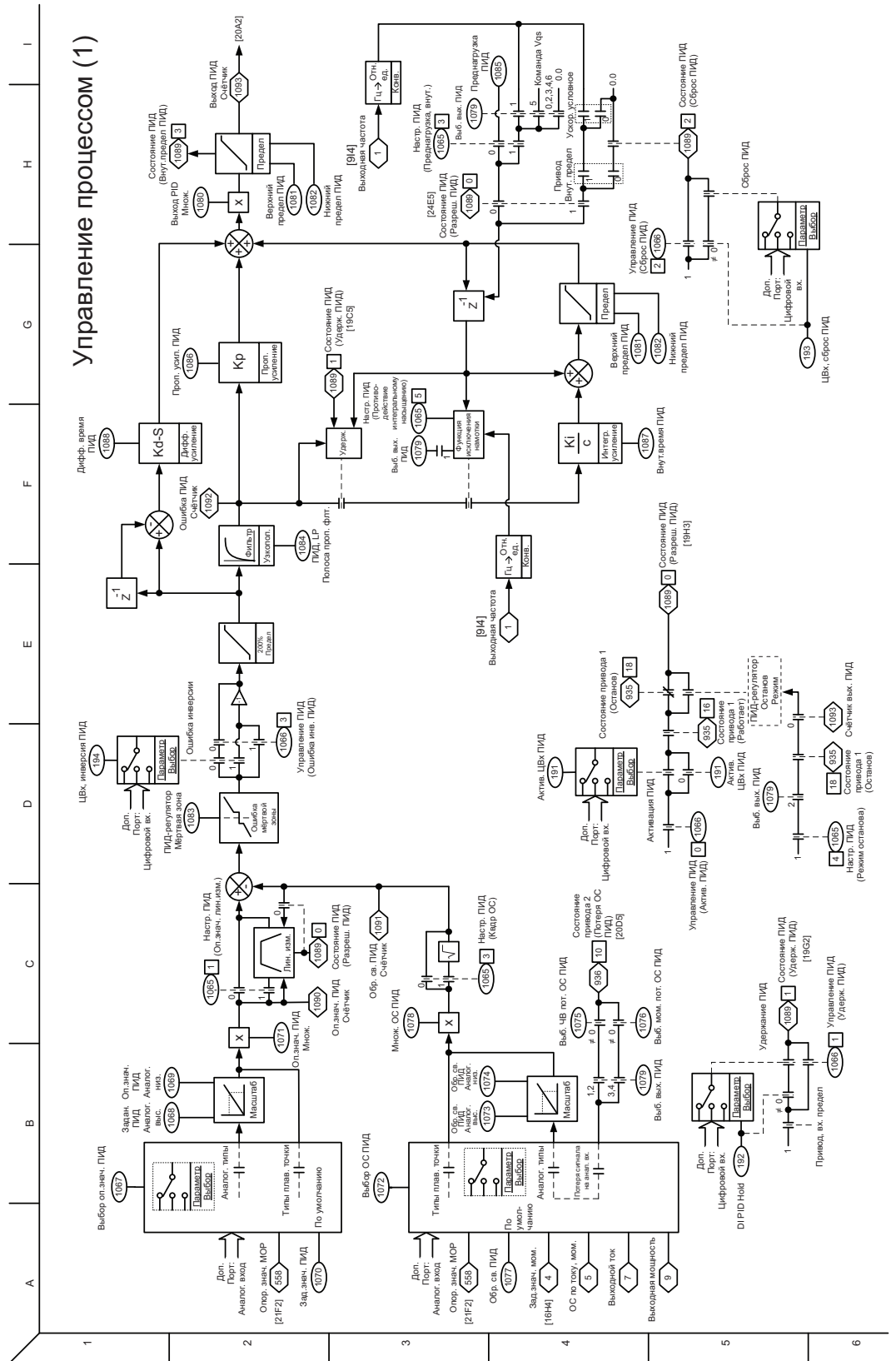
Управление моментом – МОМЕНТ



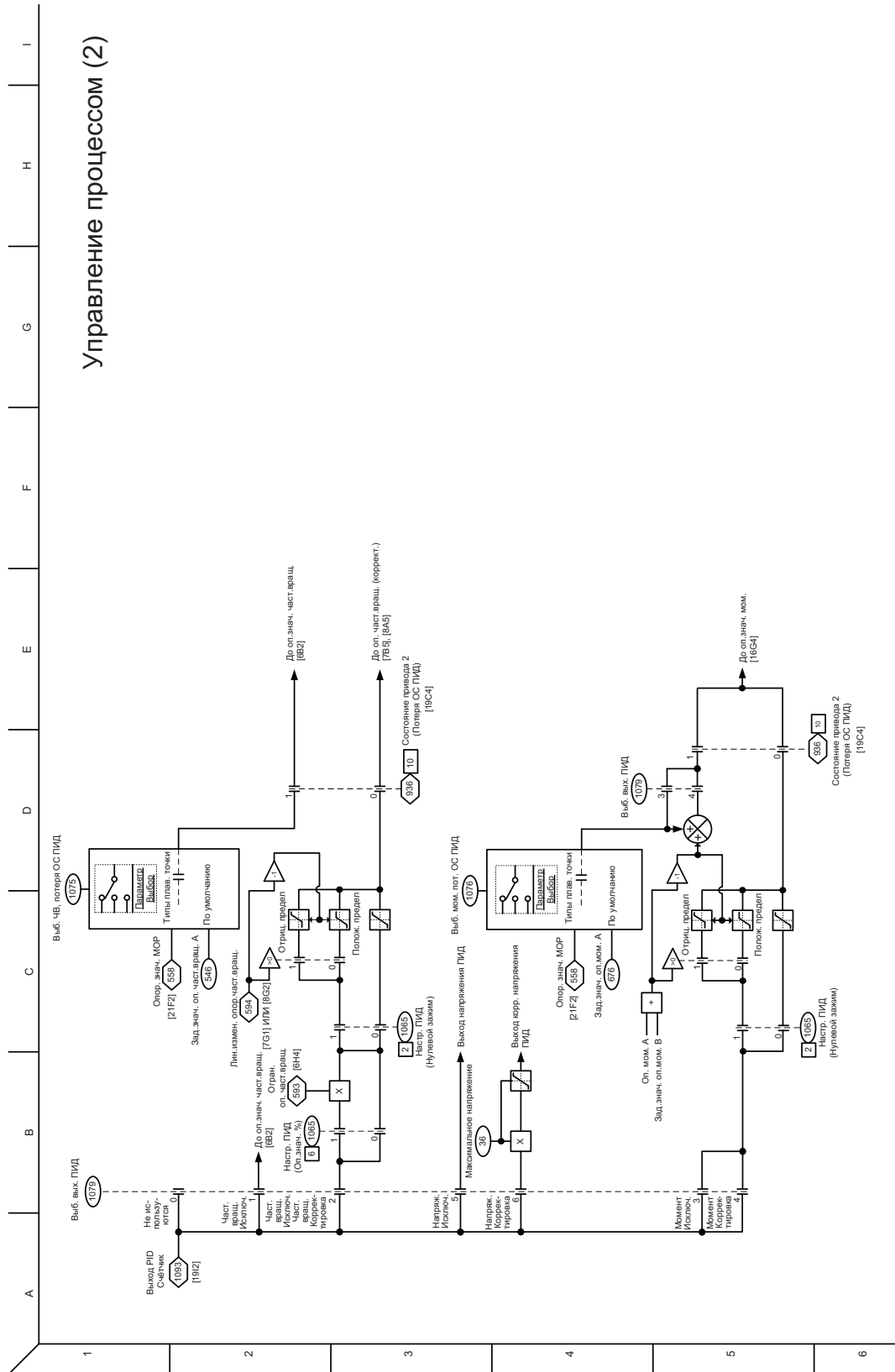


Ток

PF753 ред. 001g. Блок-схема PF753

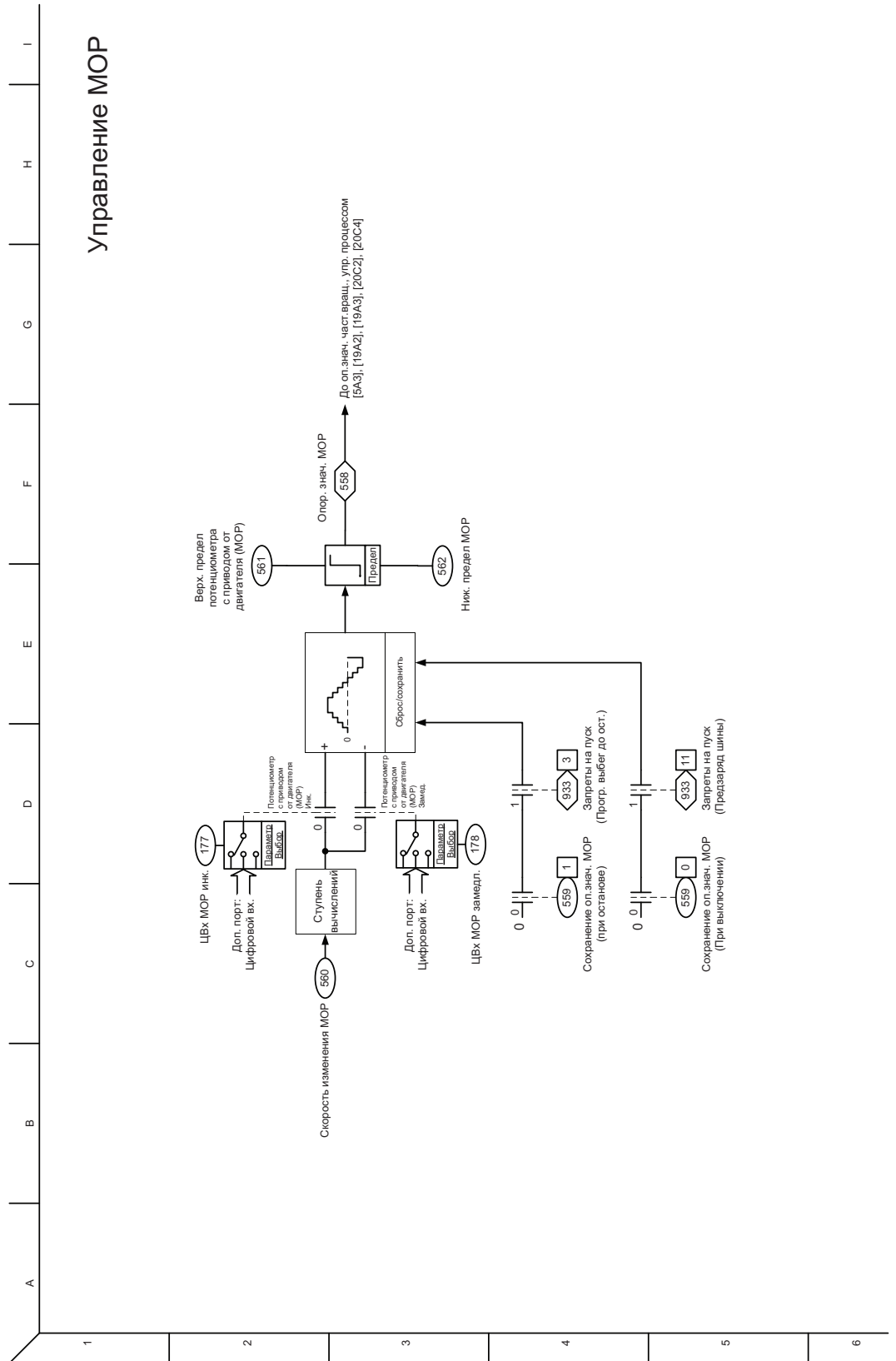


Упр. процессом (1)



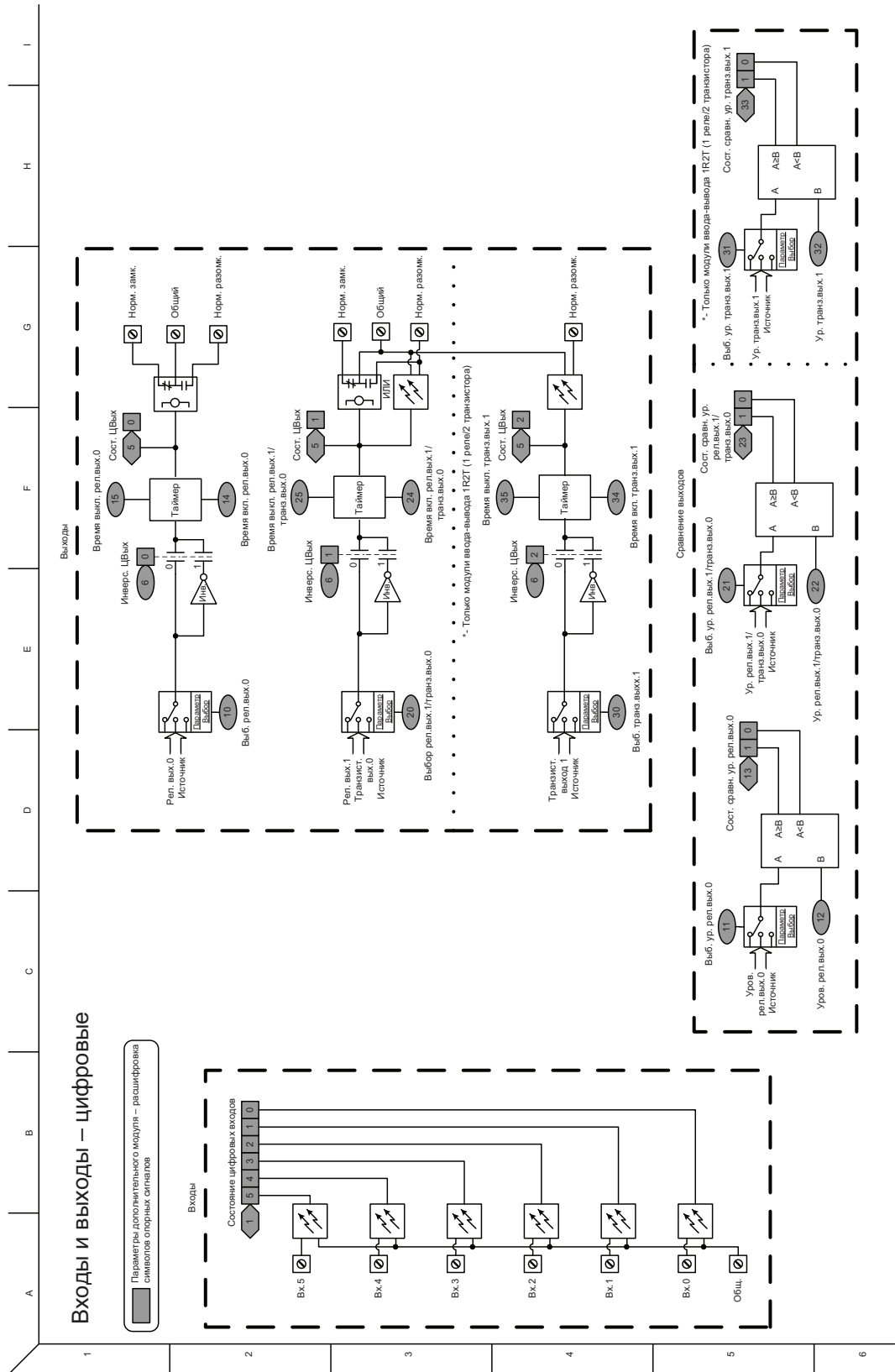
Упр. процессом (2)

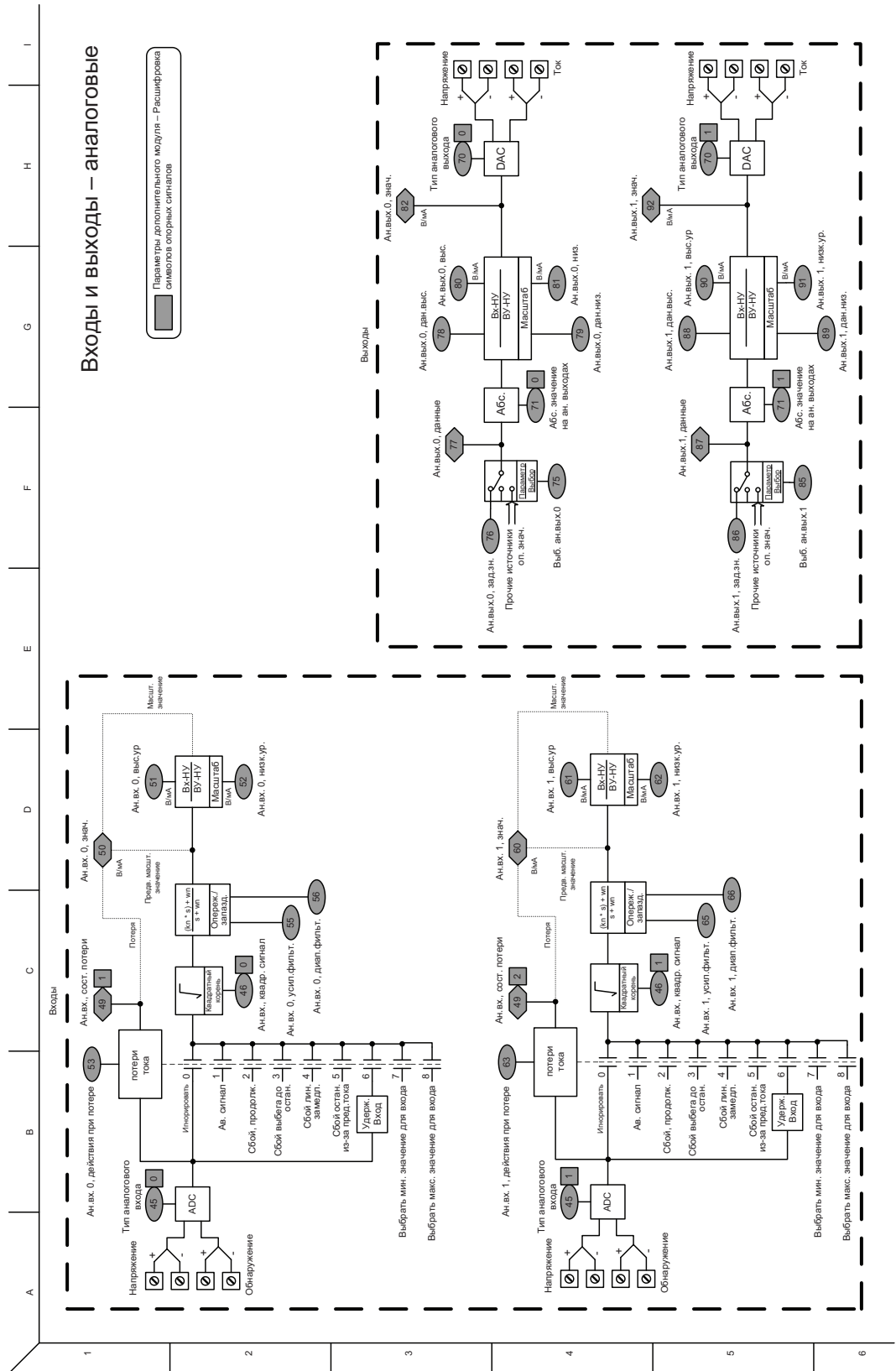
PF753 ред. 001g. Блок-схема PF753



Потенциометр с приводем от двигателя (МОР)

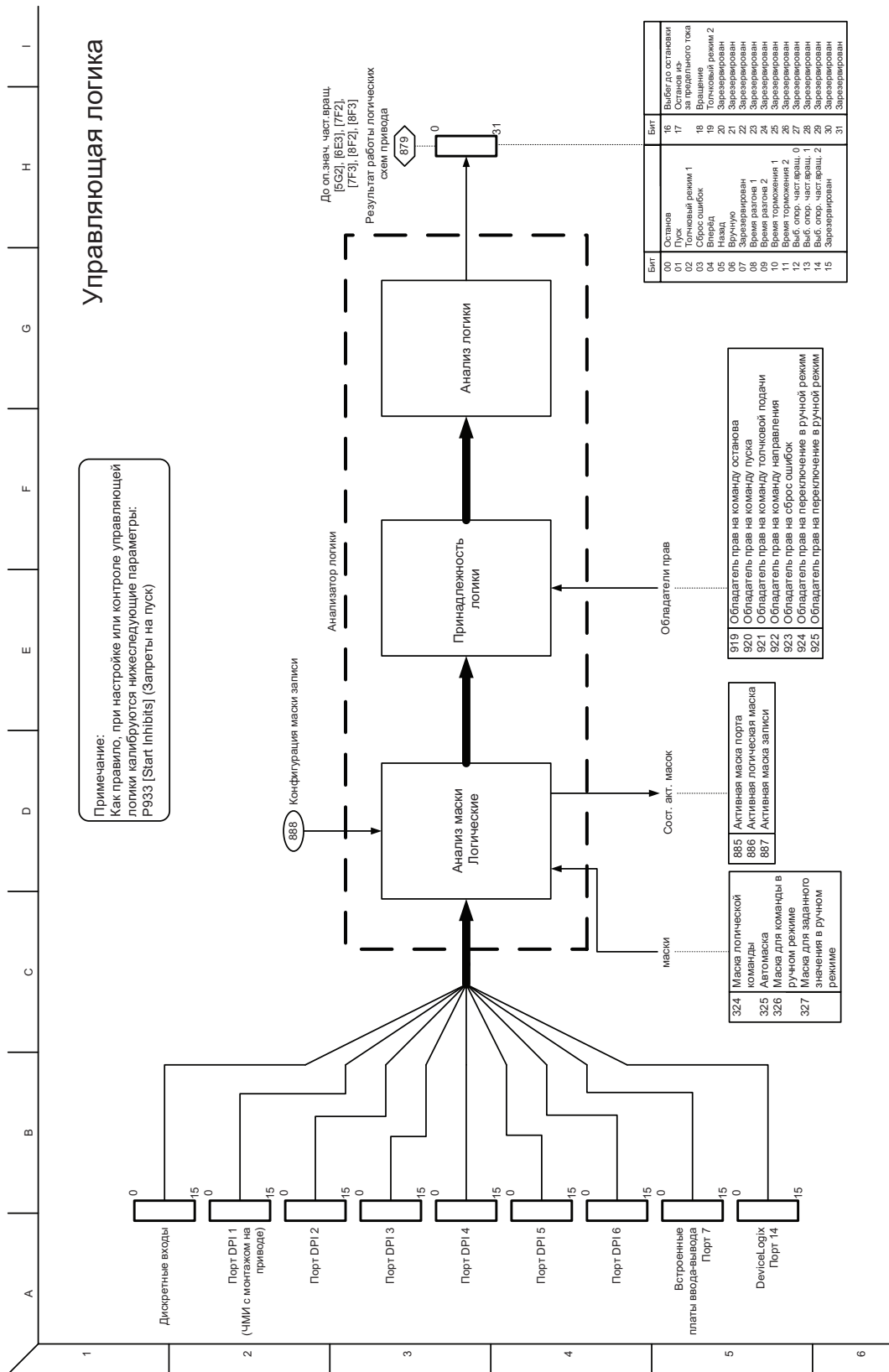
PF753 ред. 001g, Блок-схема PF753





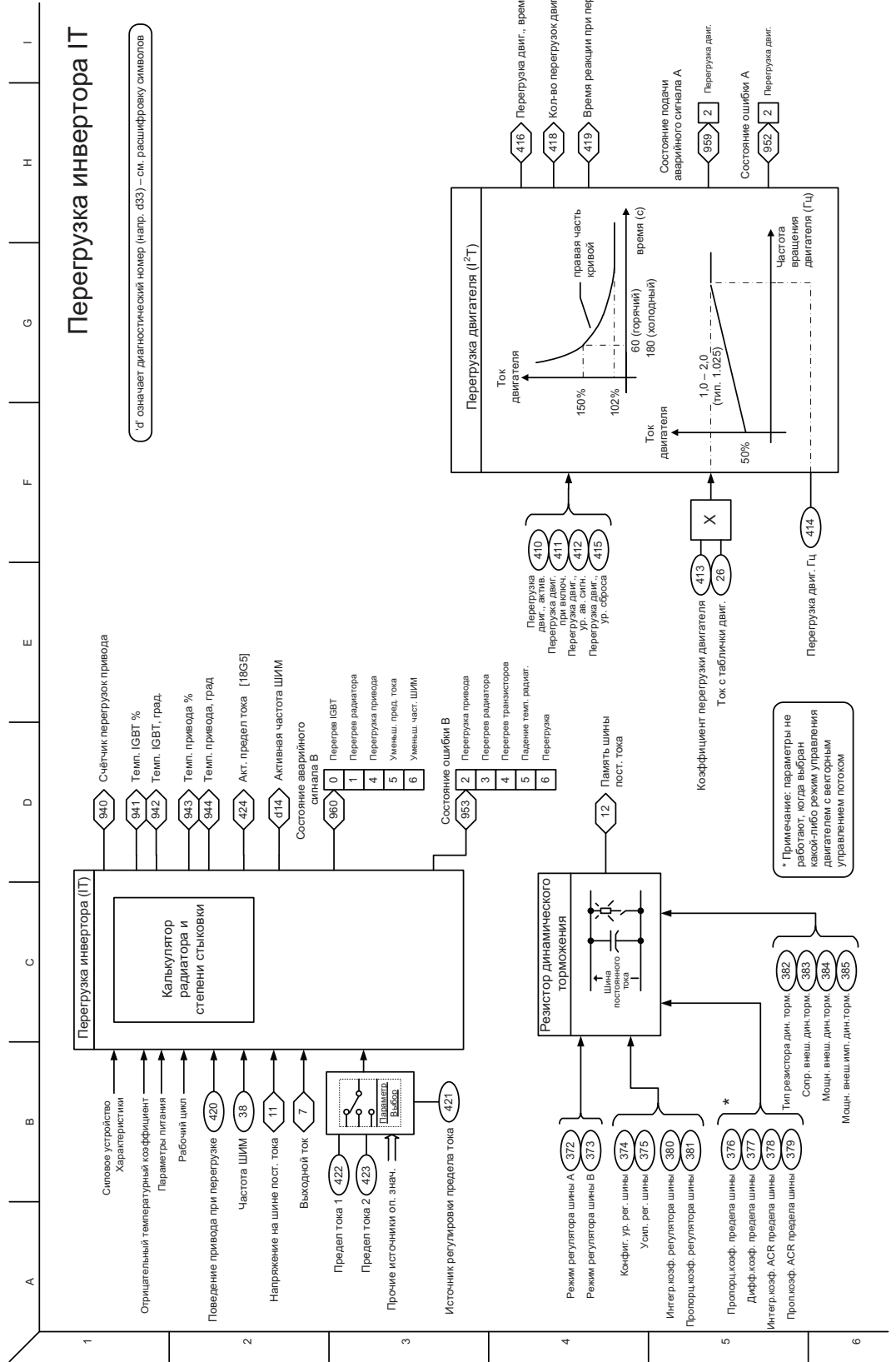
Аналоговый

PF753 ред. 001g. Блок-схема PF753



Логика

PF753 ред. 001g, Блок-схема PF753



Список блок-схем управления PowerFlex 755

На блок-схемах на следующих страницах показаны алгоритмы управления приводом PowerFlex 755.

Информация...	См. на с. ...
Вектор потока, обзор	340
Vf, Sv – обзор	341
Обратная связь по частоте вращения/положению	342
Регулирование частоты вращения – обзор	343
Регулирование частоты вращения – опорное значение (1)	344
Регулирование частоты вращения – опорное значение (2)	345
Регулирование частоты вращения – опорное значение (3)	346
Регулирование частоты вращения – опорное значение (4)	347
Регулирование частоты вращения – опорное значение (5)	348
Регулирование частоты вращения – регулятор (FV)	349
Регулирование положения – опорное значение	350
Регулирование положения – регулятор	351
Регулирование положения – вспом. функции	352
Регулирование положения – контур фазовой синхронизации	353
Регулирование положения – положение CAM	354
Регулирование положения – Profiler/Indexer (1)	355
Регулирование положения – Profiler/Indexer (2), возврат в исходное положение	356
Регулирование положения / вспомогательные функции – Индикатор положения качения	357
Регулирование положения / вспомогательные функции – усиление момента с ориентированием по положению	358
Регулирование момента – обзор	359
Регулирование момента – шкала опорных значений и подстройка	360
Регулирование момента – момент	361
Регулирование момента – ток	362
Регулирование момента – инерционная адаптация	363
Регулирование момента – Контроллер / анализатор нагрузки	364
Управление процессом (1)	365
Управление процессом (2)	366
Управление потенциометром с приводом от двигателя (MOP)	367
Входы и выходы – цифровые	368
Входы и выходы – аналоговые	369
Логика управления	370
Перегрузка инвертора IT	371
Компенсация трения	372
Диагностические инструменты	373
Анализатор высокоскоростных трендов	374

Условные обозначения на блок-схемах

Определения системы относительных единиц:
 1 о.е. положения = расстояние, пройденное за 1 с при базовой частоте вращения
 1 о.е. частоты вращения = базовая частота вращения двигателя
 1 о.е. момента = базовый крутящий момент двигателя

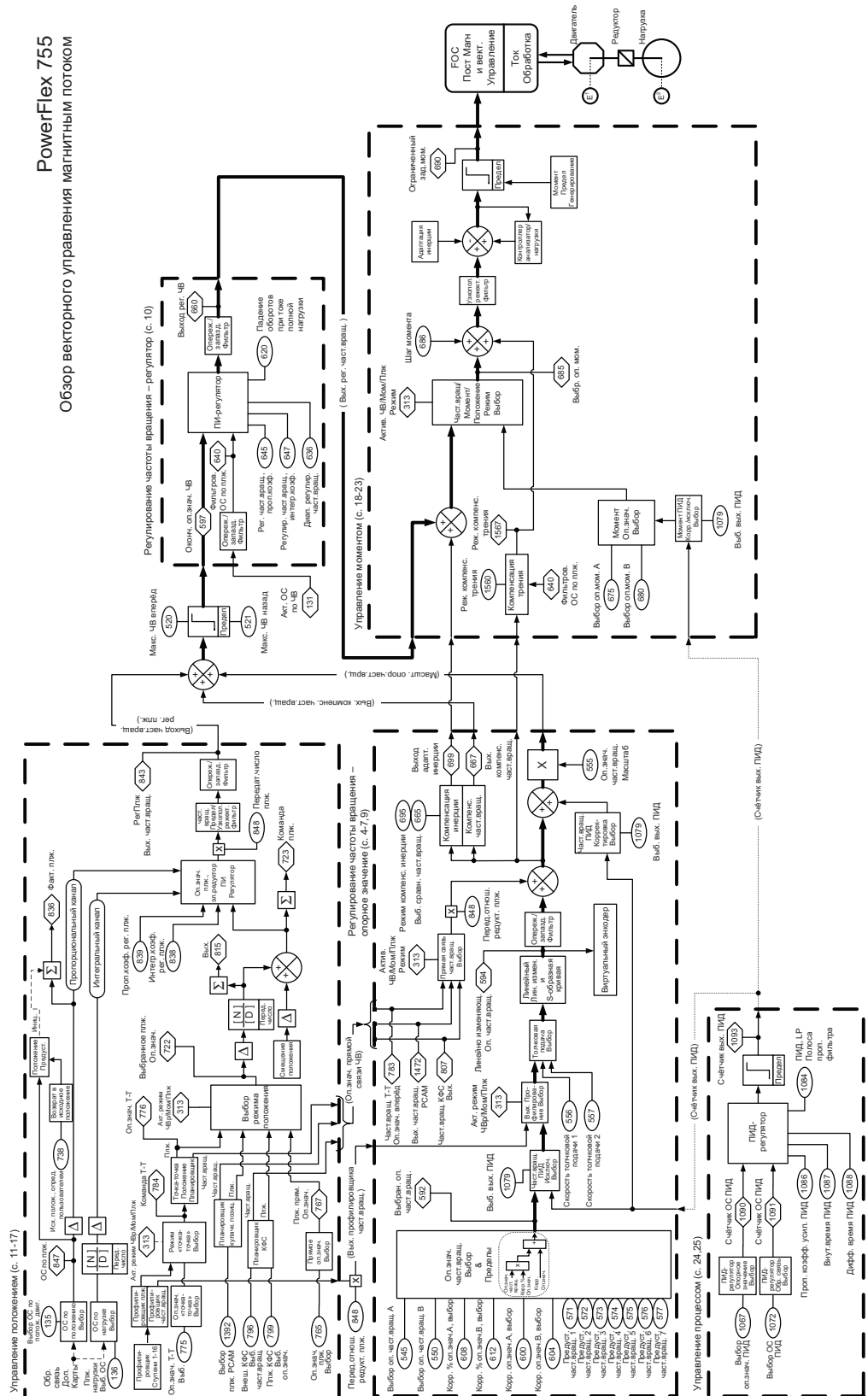
Расшифровка символов:

Параметры привода	Параметры дополнительного модуля	→ Требуется номер порта.
		Параметр только для чтения
		Параметр для чтения/записи
		Параметр только для чтения с битовым перечислением
		Параметр для чтения/записи с битовым перечислением
		Дополнительная информация

() = Пронумерованный параметр
 [] = Страница и местонахождение
 напр. 3A2 = с. 3, столбец А, строка 2
 [] = Константа
 'd' = номер элемента диагностики
 напр. d33 = элемент диагностики 33

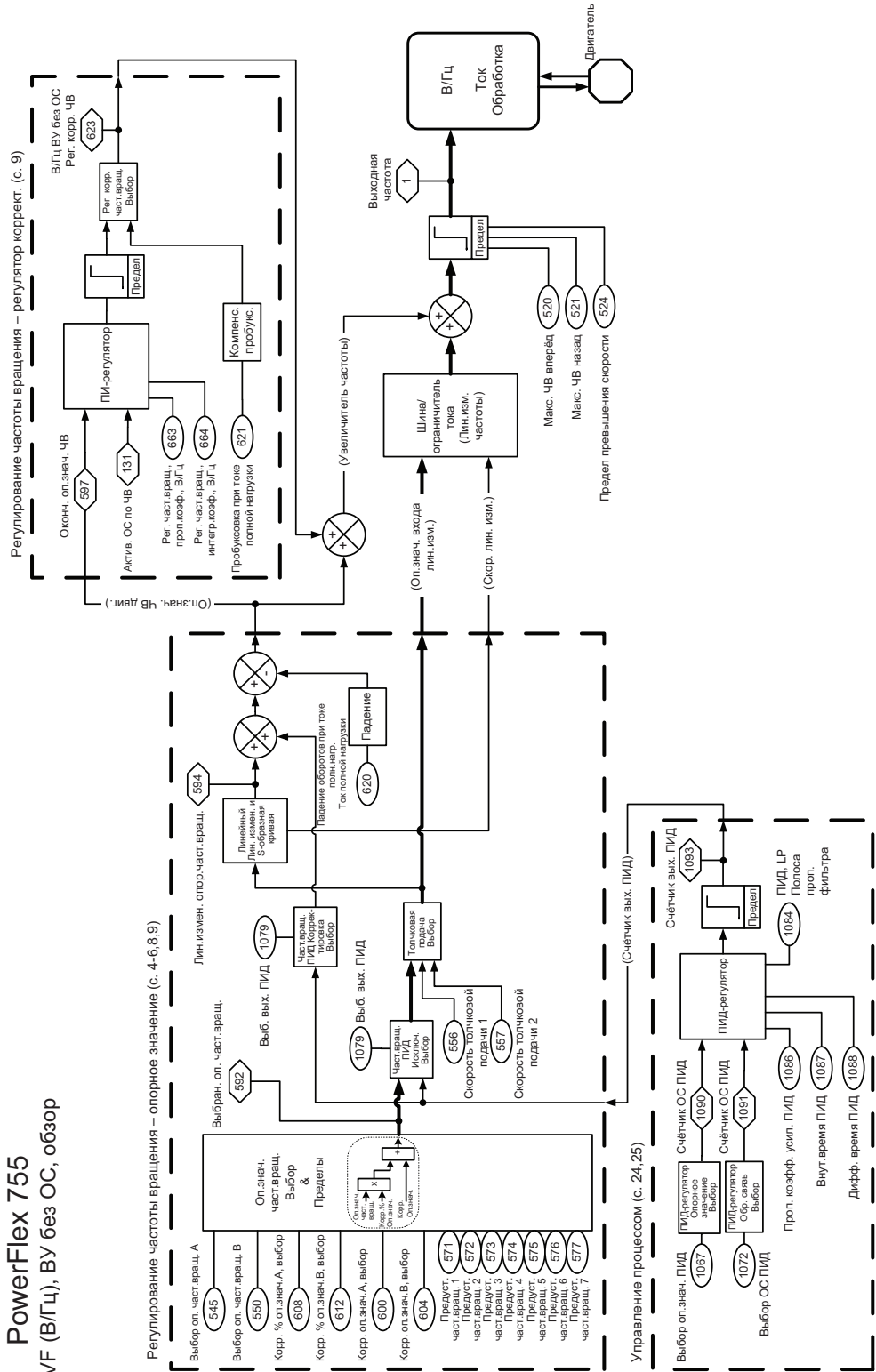
*** Примечания, Важно:**
 (1) Эти схемы приводятся лишь для ссылки и не могут точно отражать все сигналы логического управления; фактическая функциональность диктуется приблизительными схемами. Точность этих схем не гарантируется.

PowerFlex 755
Обзор векторного управления магнитным потоком



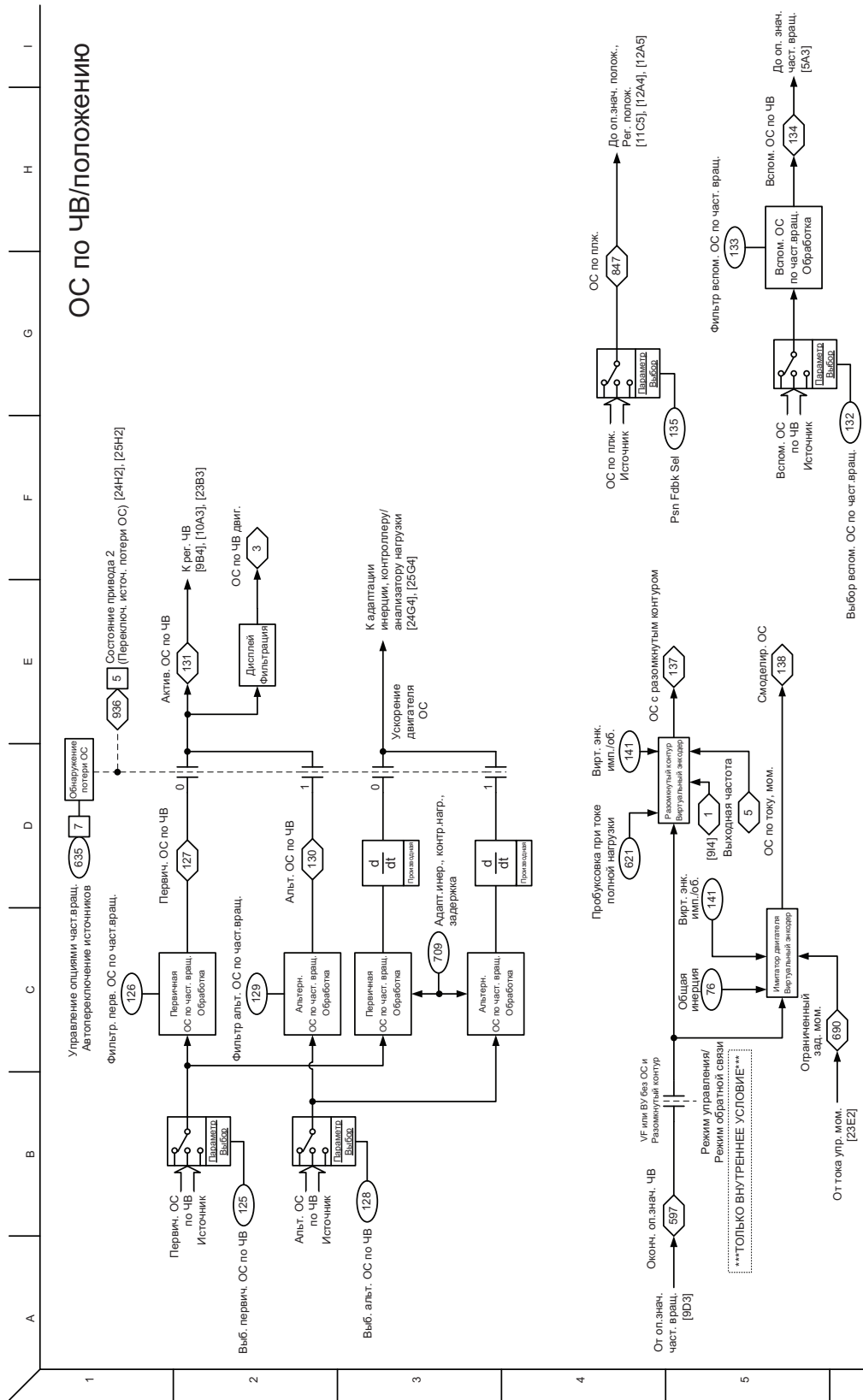
Обзор – векторное регулирование

PowerFlex 755 VF (ВГц), ВУ без ОС, обзор



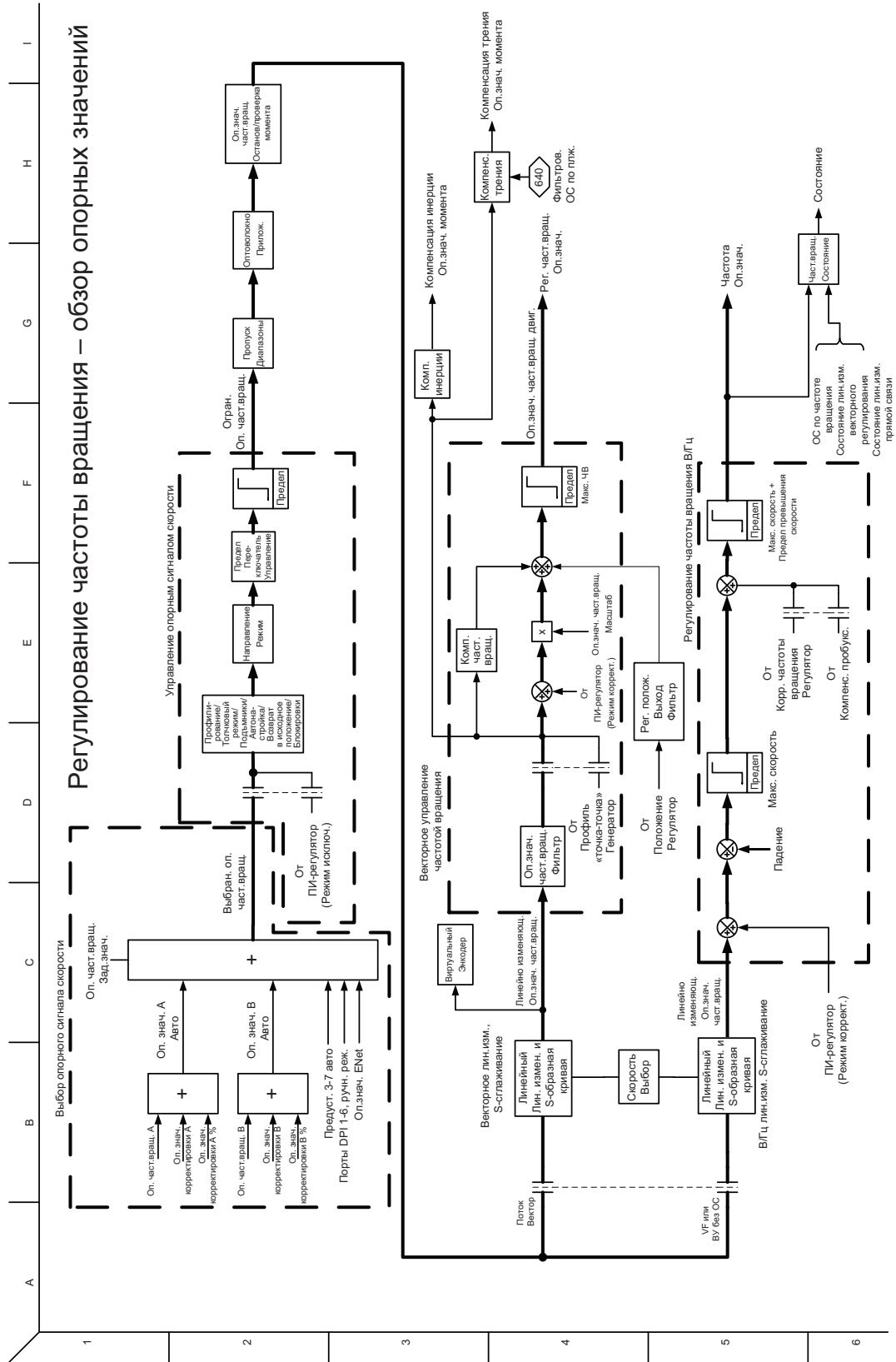
УФ (ВГц), ВУ без ОС, обзор

PF755 ред. 2.001a, 5/12/2010

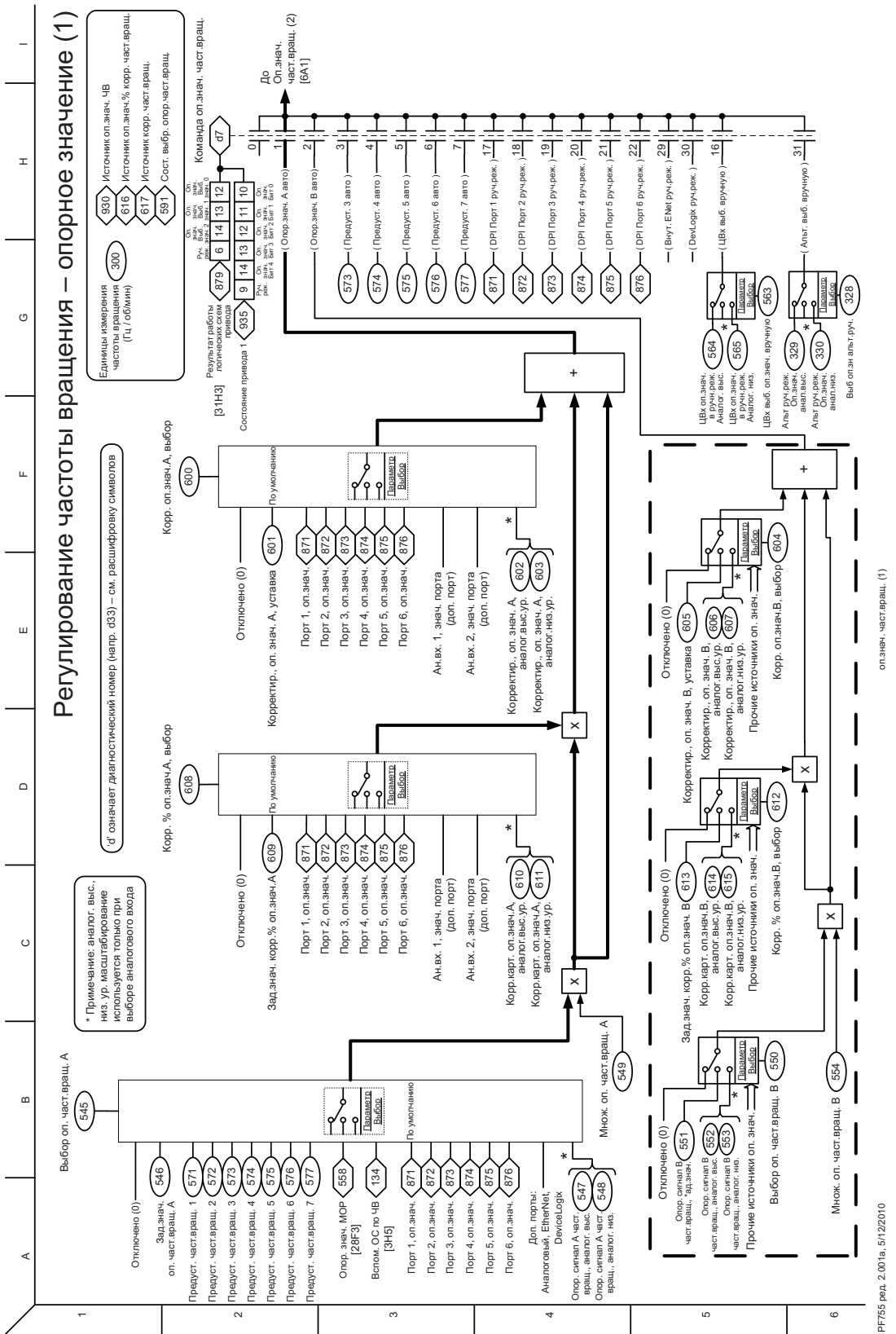


Обр. связь

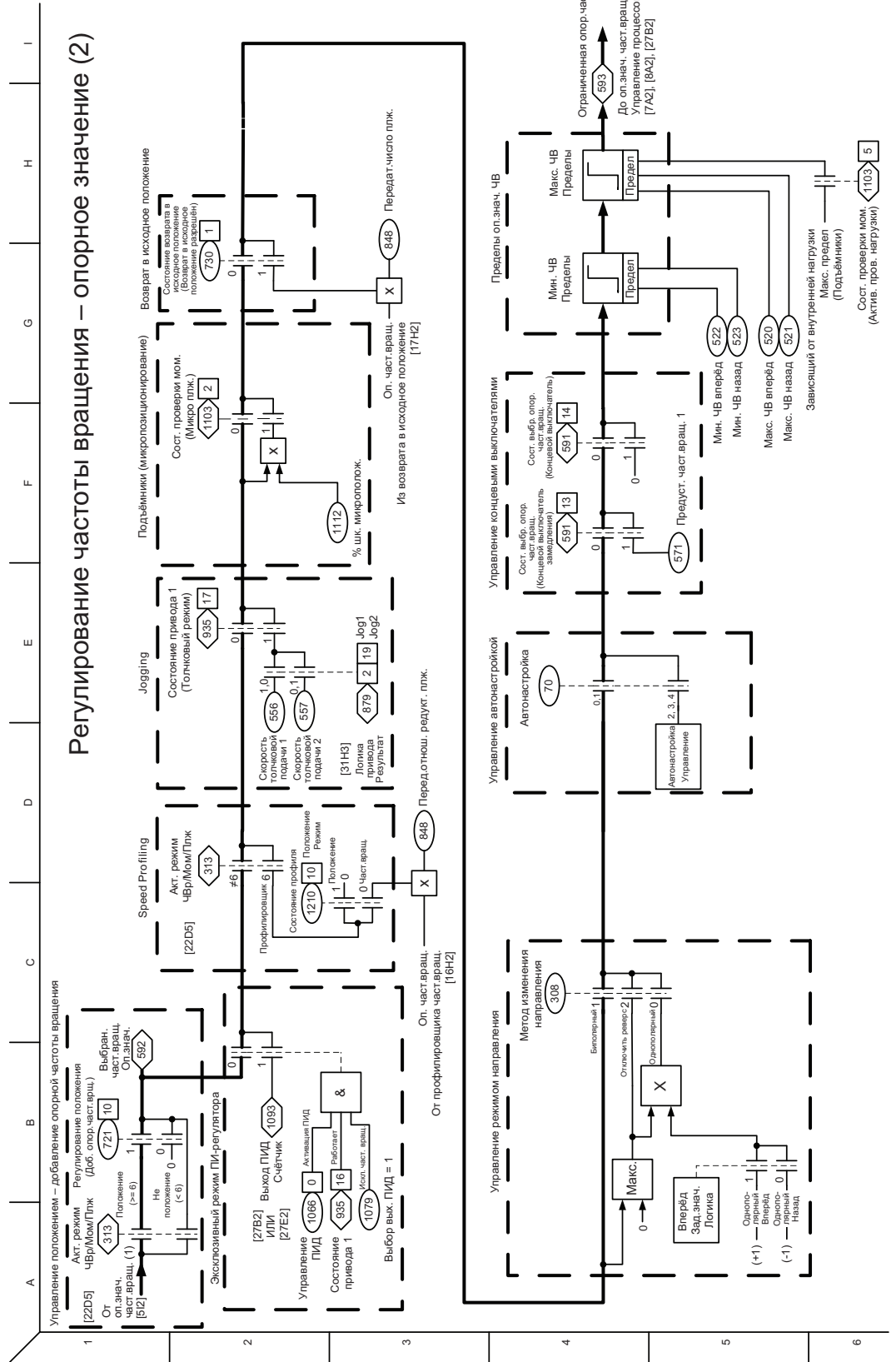
Регулирование частоты вращения – обзор опорных значений



Обзор оп.знач. част.вращ.

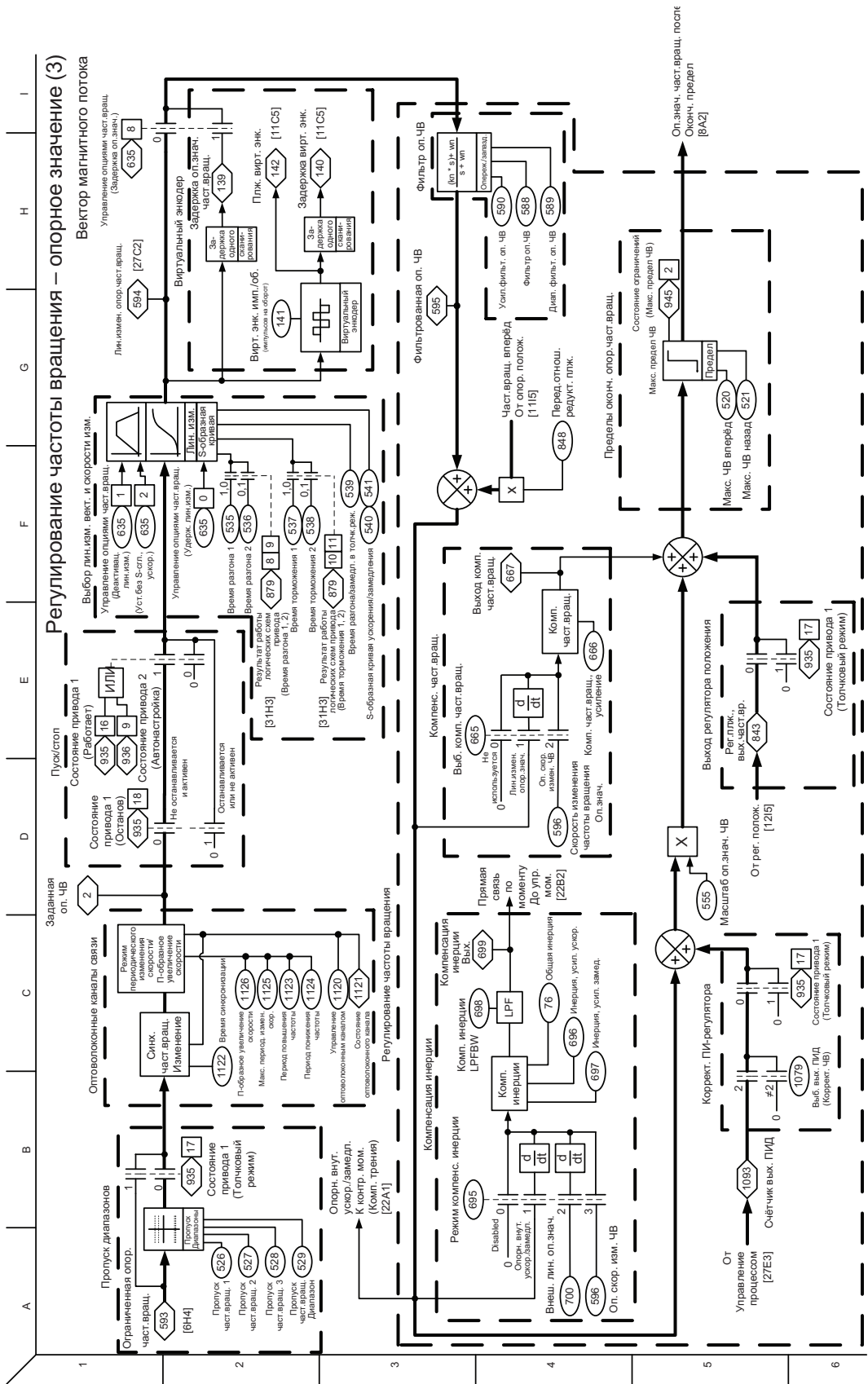


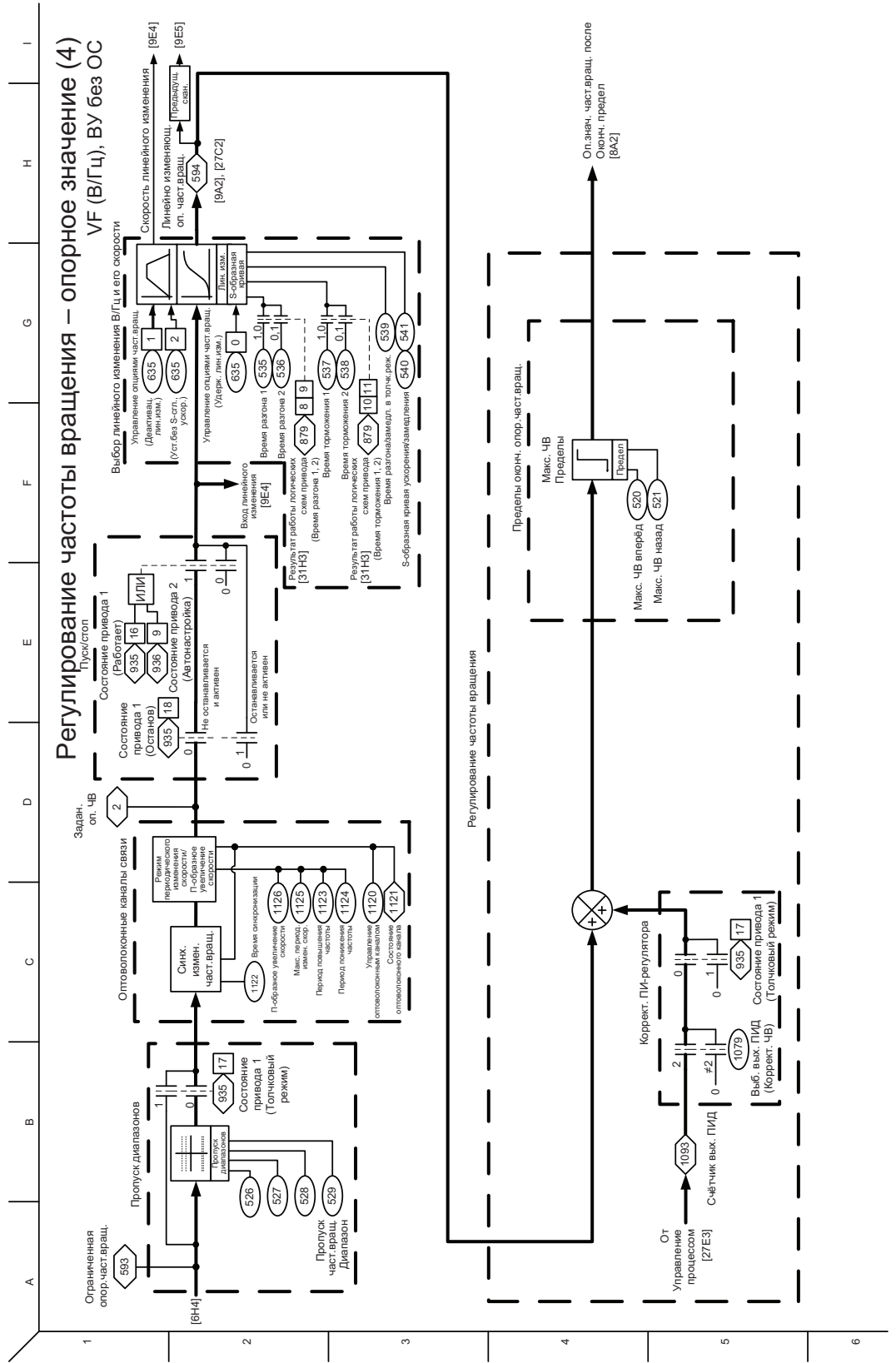
Регулирование частоты вращения – опорное значение (2)



PF755 рел. 2.001а, 5/12/2010

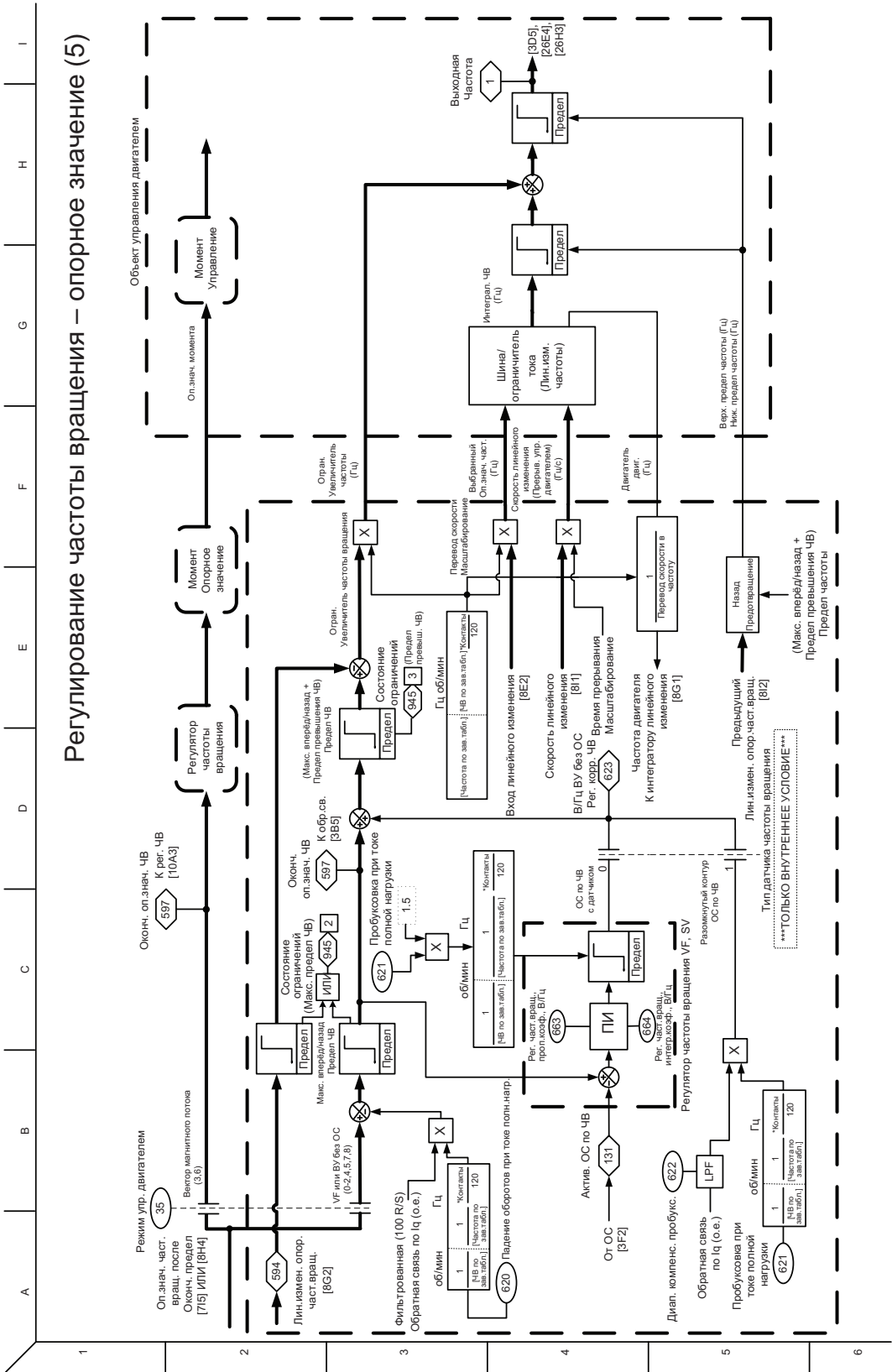
Оп.звек. част.вращ. (2)





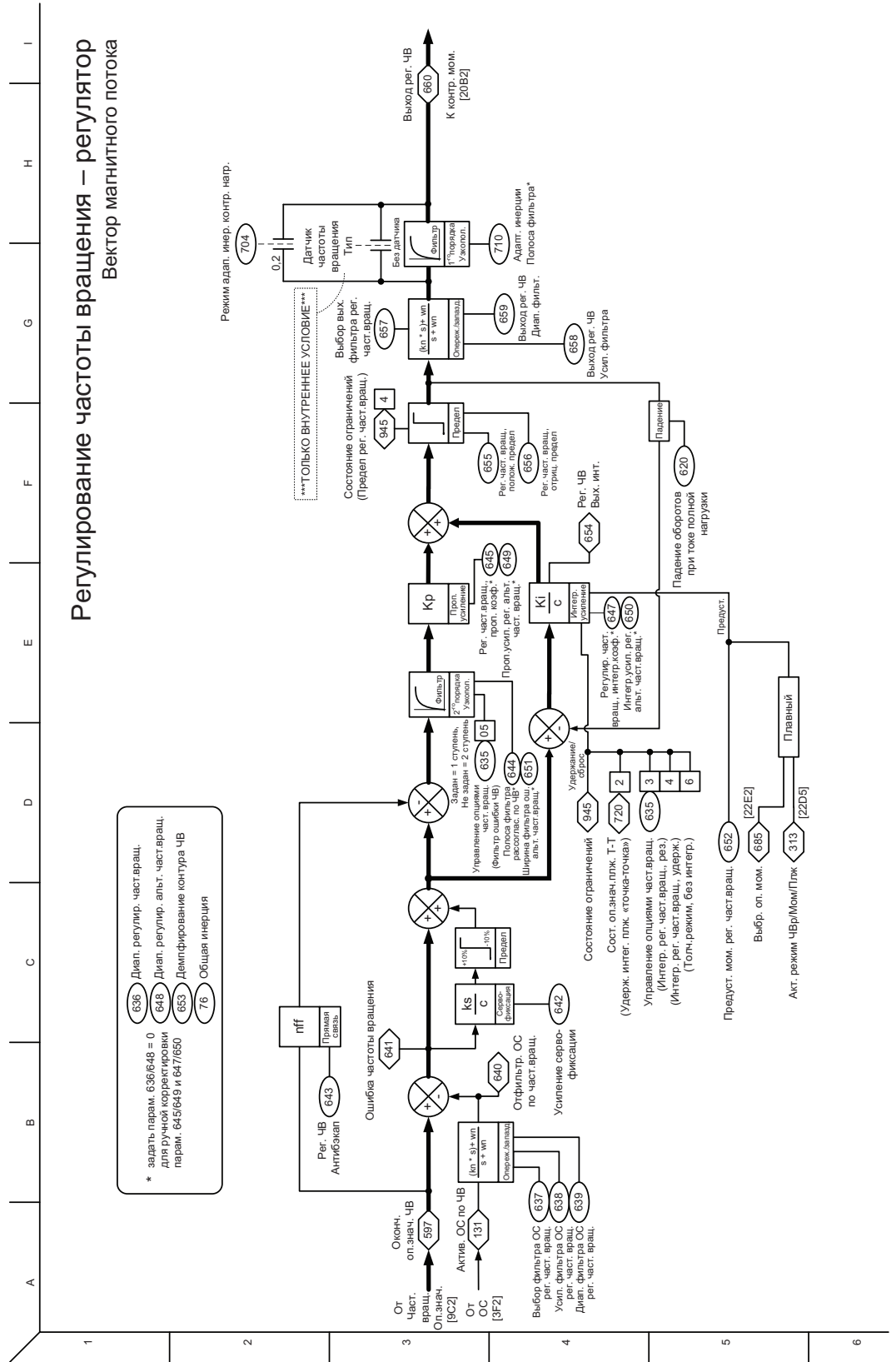
Оп.знач. ЧВ (4) – VF(В/Гц), ВУ без ОС

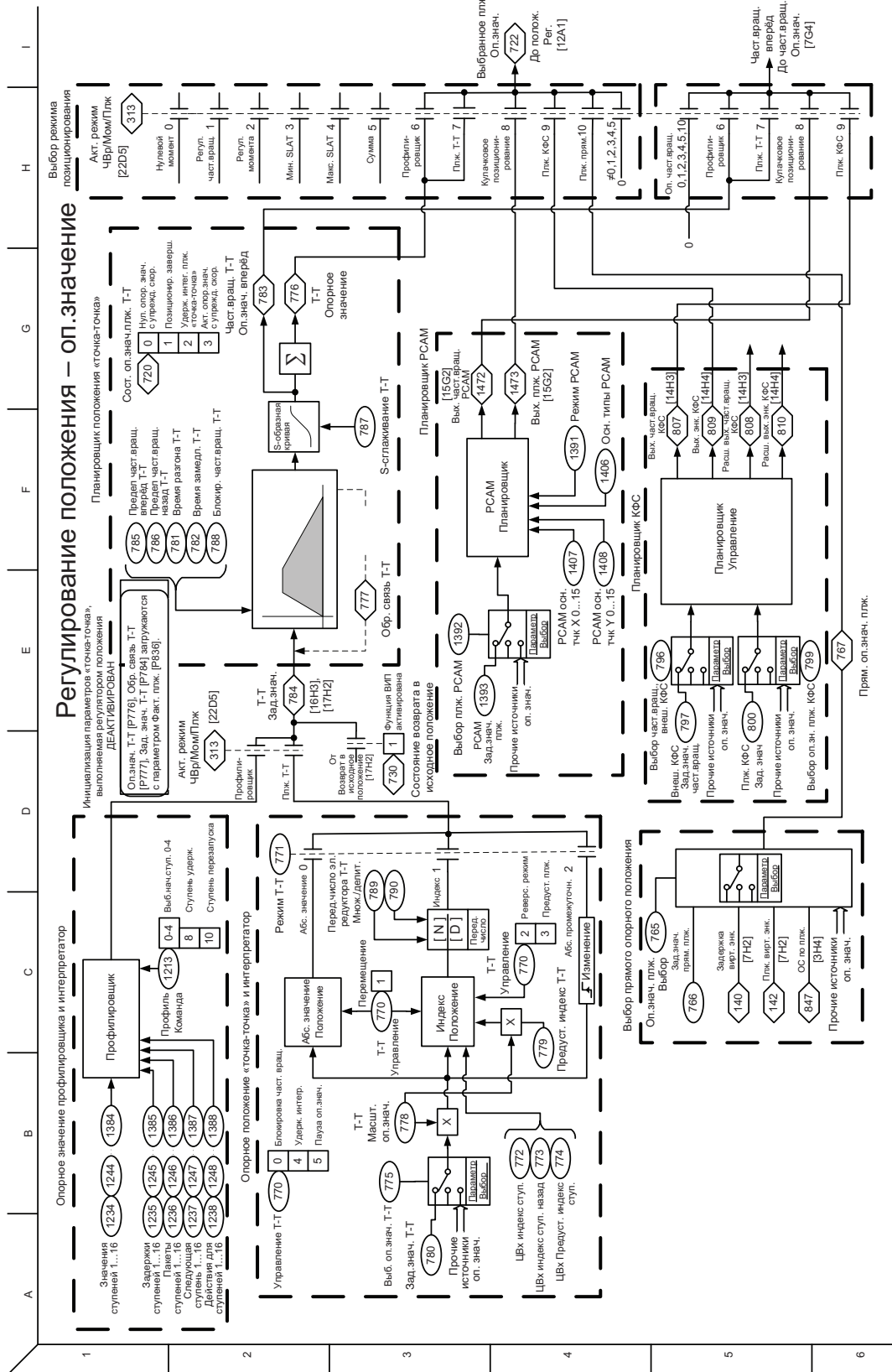
PF755 ред. 2.001а, 5/12/2010



Оп.знач. част.вращ. (5)

Регулирование частоты вращения – регулятор Вектор магнитного потока





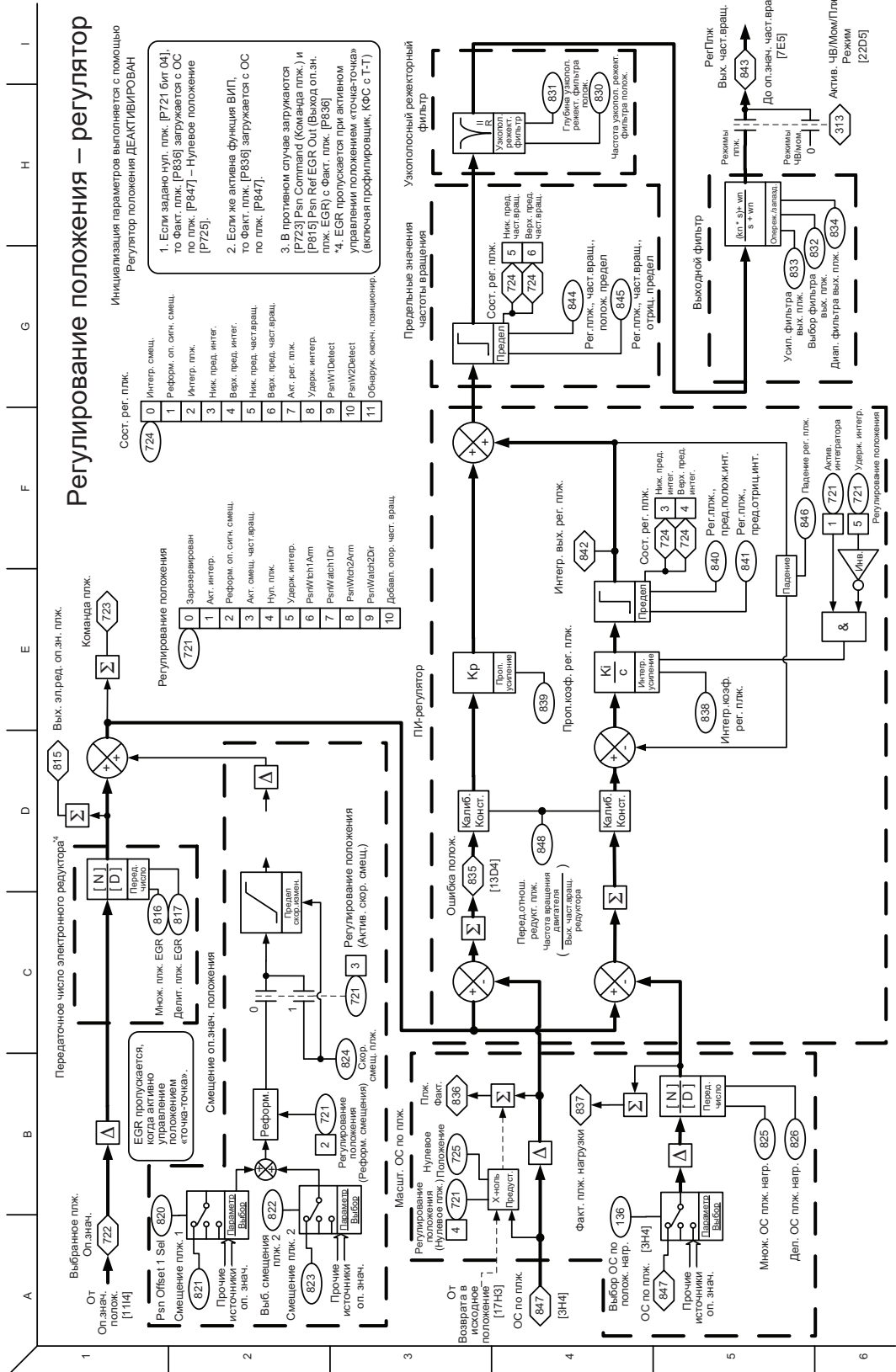
Оп. знач. , полнок.

PF755 ред. 2.001а, 5/12/2010

Регулирование положения – регулятор

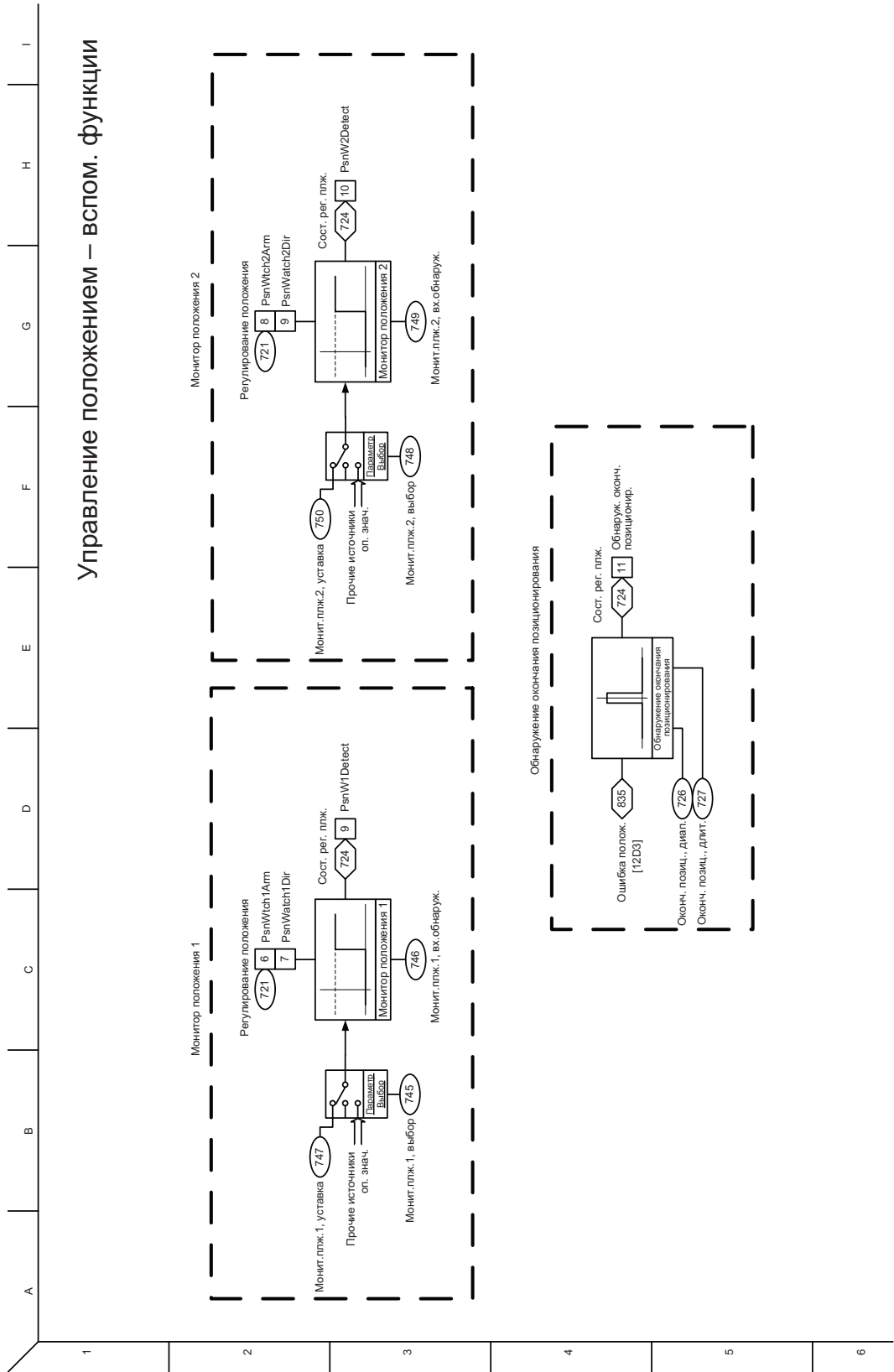
Инициализация параметров выполняется с помощью Регулятор положения ДЕАКТИВИРОВАН

1. Если задано нул. плк. [R721 Бит 04], то Факт. плк. [R836] загружается с ОС по плк. [R847] – Нулевое положение [R725].
2. Если же активна функция ВИП, то Факт. плк. [R836] загружается с ОС по плк. [R847].
3. В противном случае загружаются [R723] Psn Command (Команда плк.) и [R815] Psn Rel EGR Out (Выход оп.зн. плк. EGR) с Факт. плк. [R836].
4. EGR пропускаяется при активном управлении положением «точка-точка» (включая профилировщик, КОС с T-T)

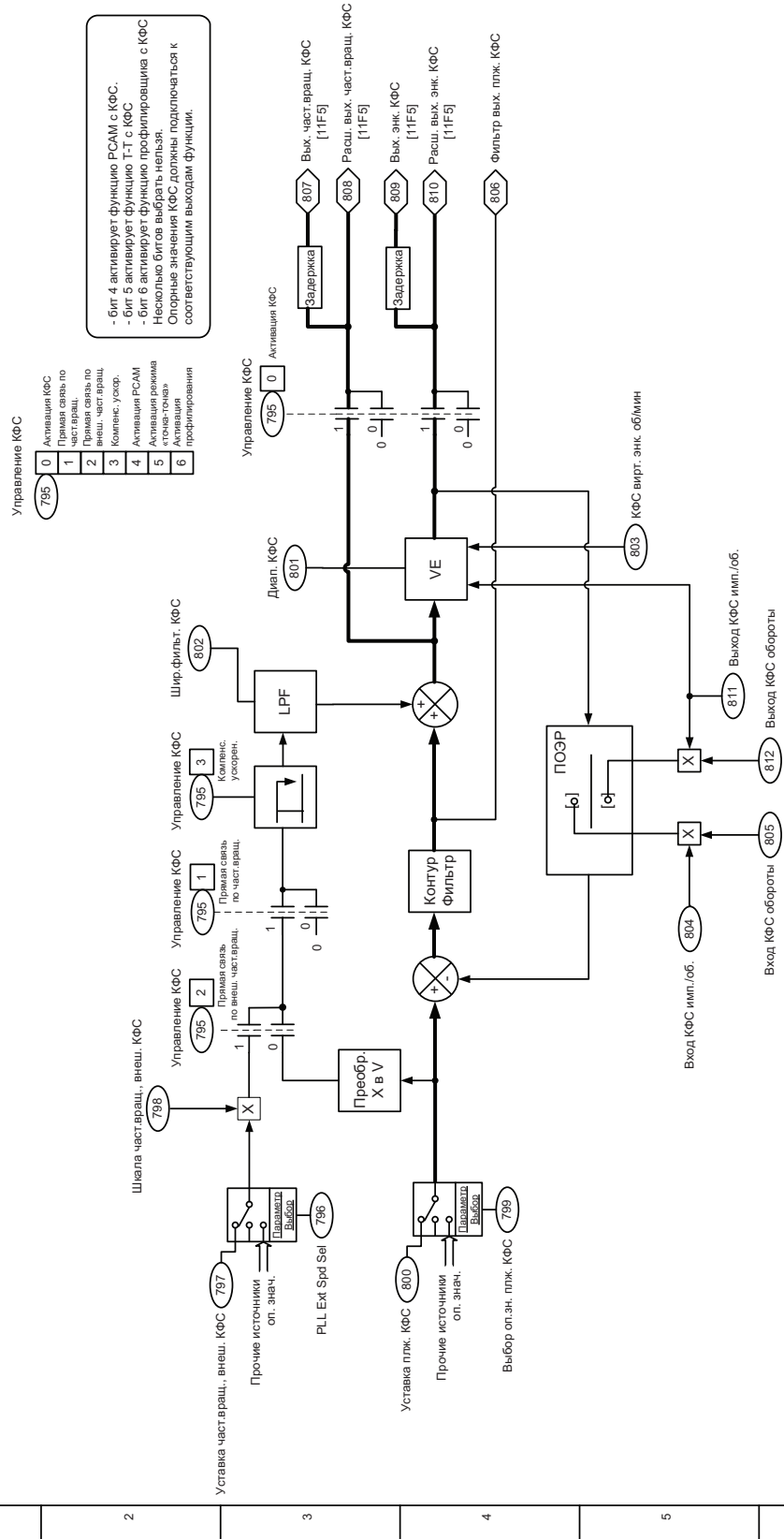


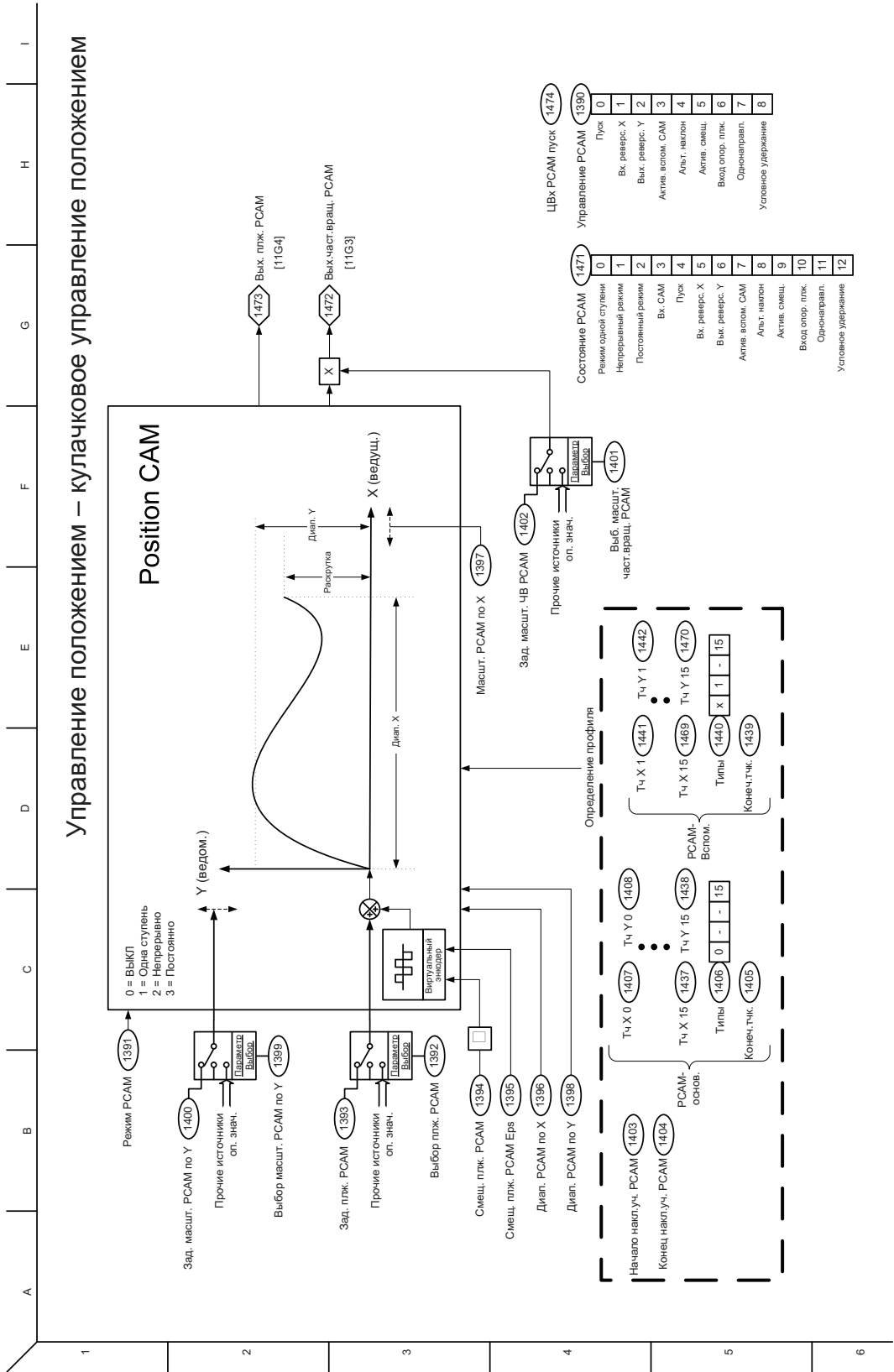
- Сост. рег. плк.
- | | |
|----|-----------------------------|
| 0 | Интер. смещ. |
| 1 | Реформ. оп. снл. смещ. |
| 2 | Интер. плк. |
| 3 | Ниж. пред. интегр. |
| 4 | Верх. пред. част. вращ. |
| 5 | Ниж. пред. част. вращ. |
| 6 | Верх. пред. част. вращ. |
| 7 | Актив. рег. плк. |
| 8 | Удерж. интегр. |
| 9 | РезWachDir |
| 10 | РезWach2km |
| 11 | Обнаруж. оконч. позиционир. |
- Регулирование положения
- | | |
|----|---------------------------|
| 0 | Зарезервирован |
| 1 | Актив. интегр. |
| 2 | Реформ. оп. снл. смещ. |
| 3 | Актив. смещ. част. вращ. |
| 4 | Нул. плк. |
| 5 | Удерж. интегр. |
| 6 | РезWach1km |
| 7 | РезWachDir |
| 8 | РезWach2km |
| 9 | РезWach2Dir |
| 10 | Добавл. опор. част. вращ. |

PF755 ред. 2.001а, 5/12/2010 12



Управление положением – контур фазовой синхронизации

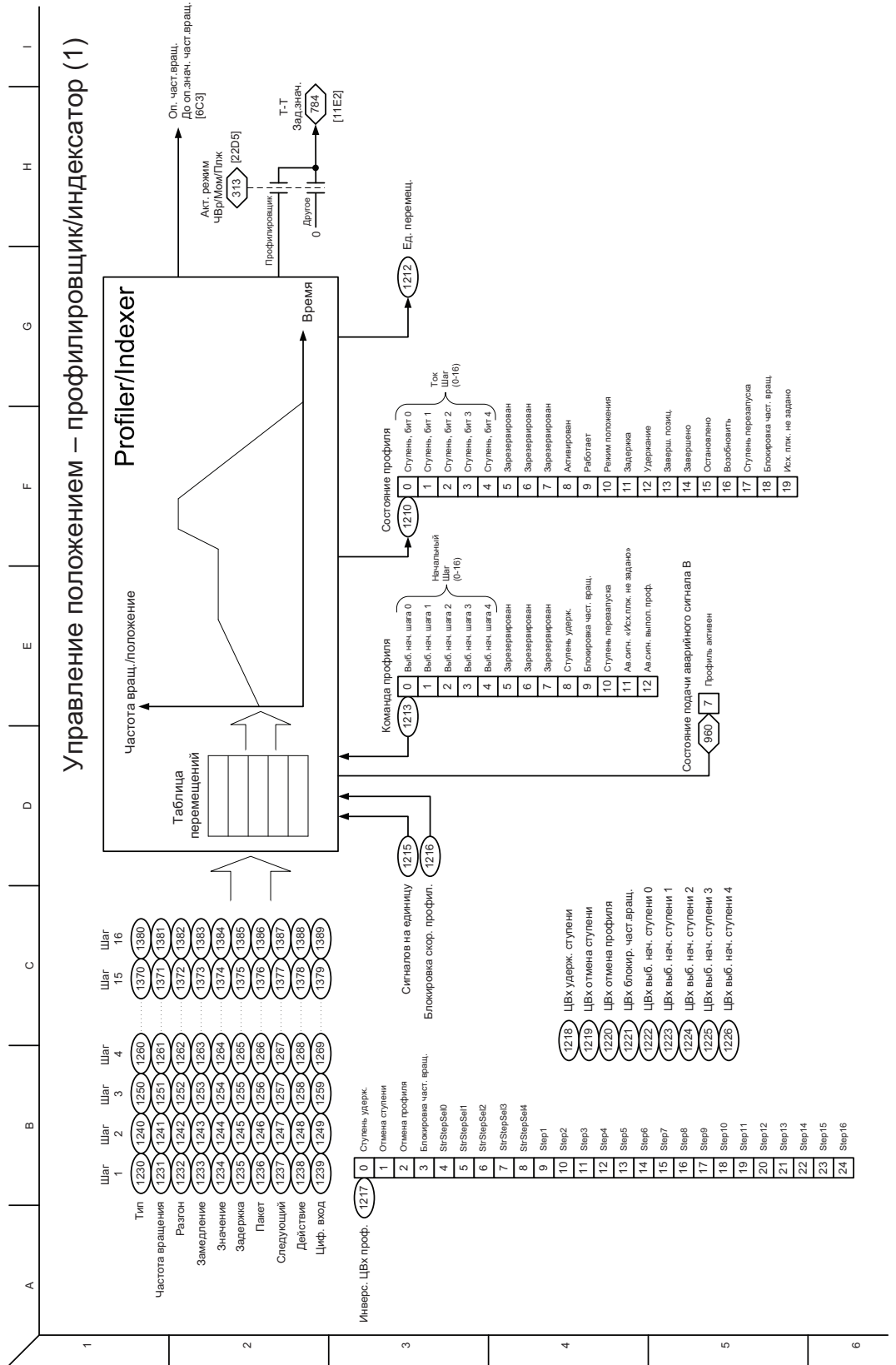


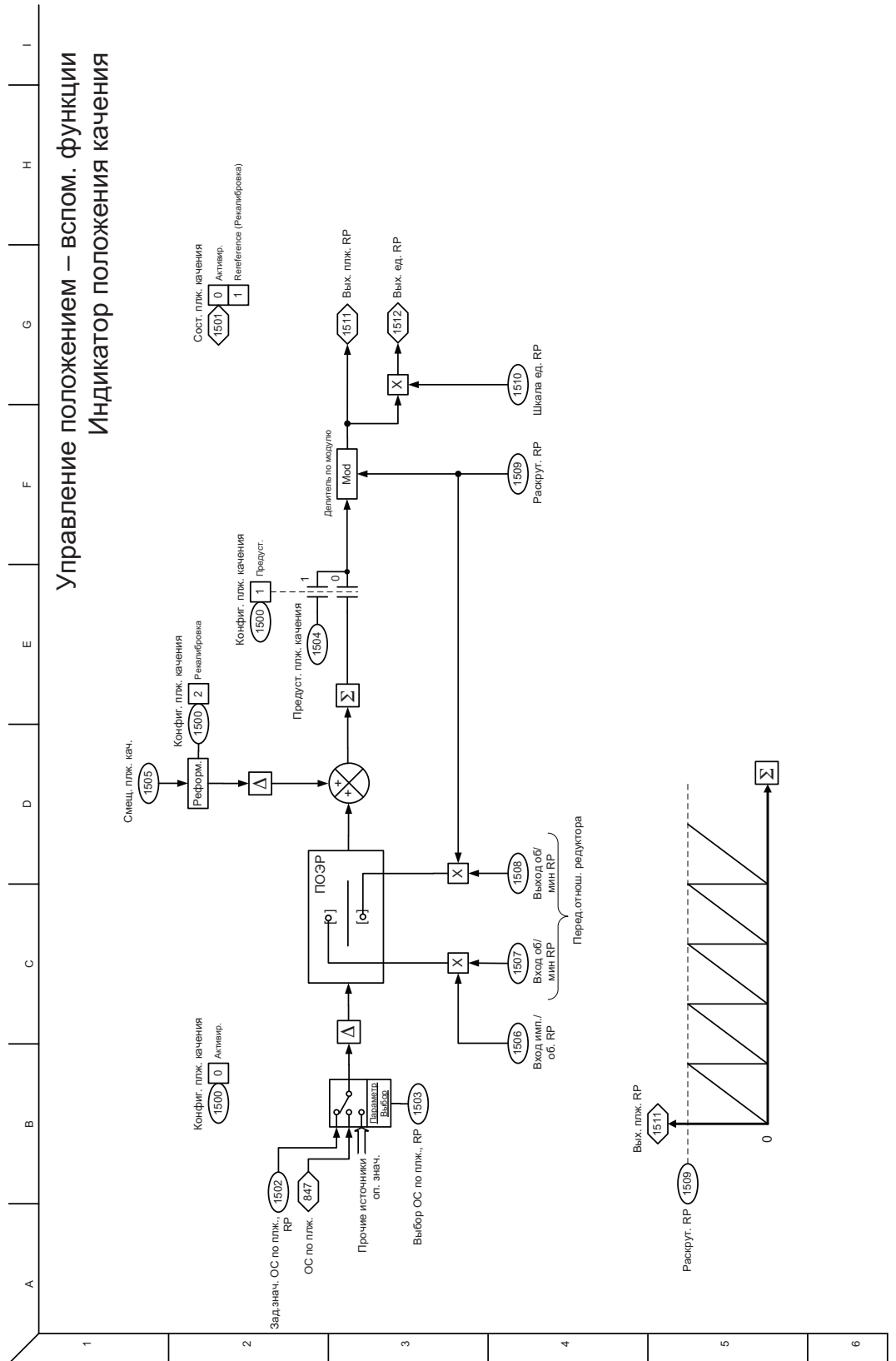


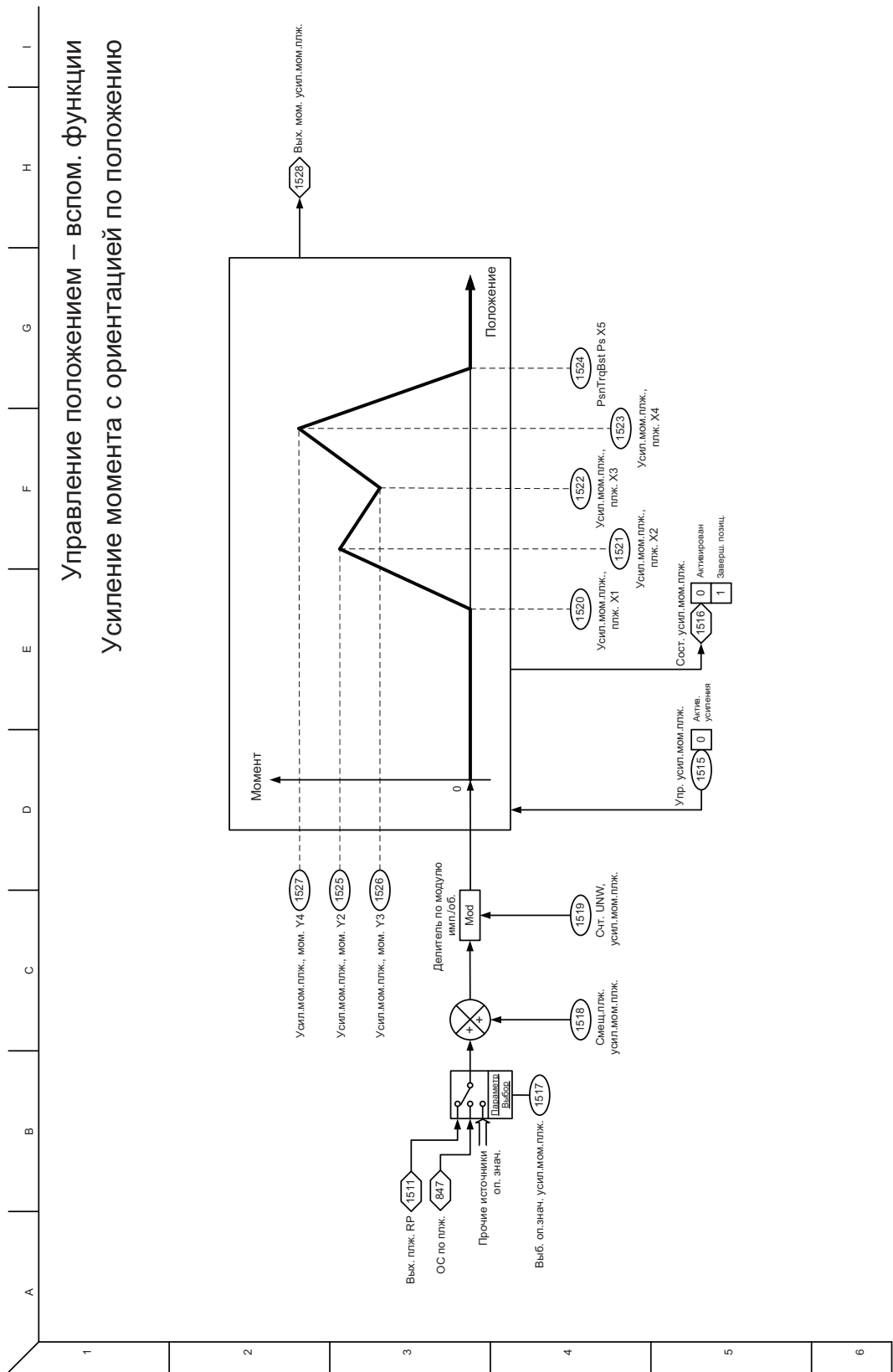
Кулачек, позиц.

PF755 ред. 2.001а, 5/12/2010

Управление положением – профилирование/индексатор (1)

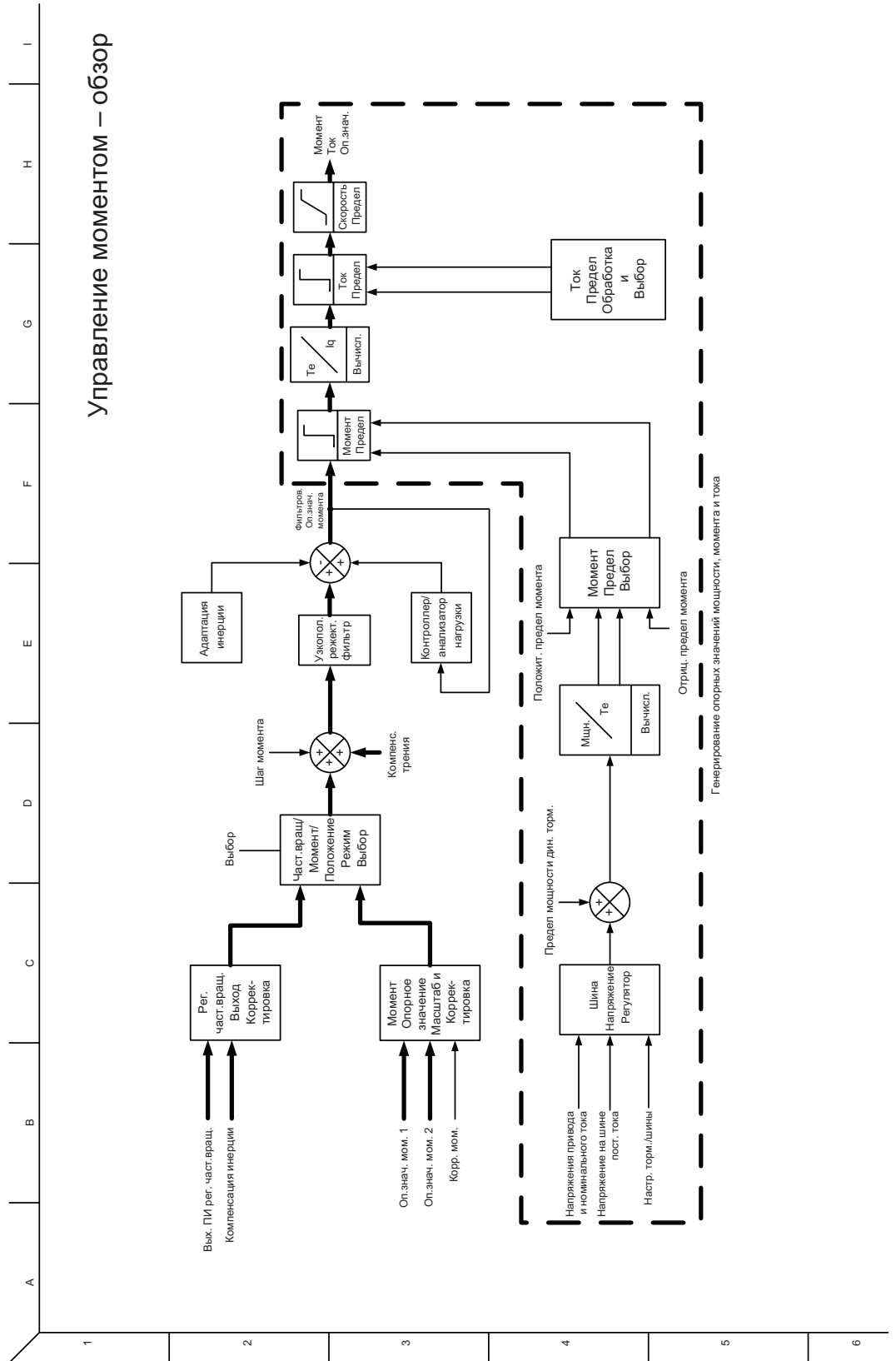


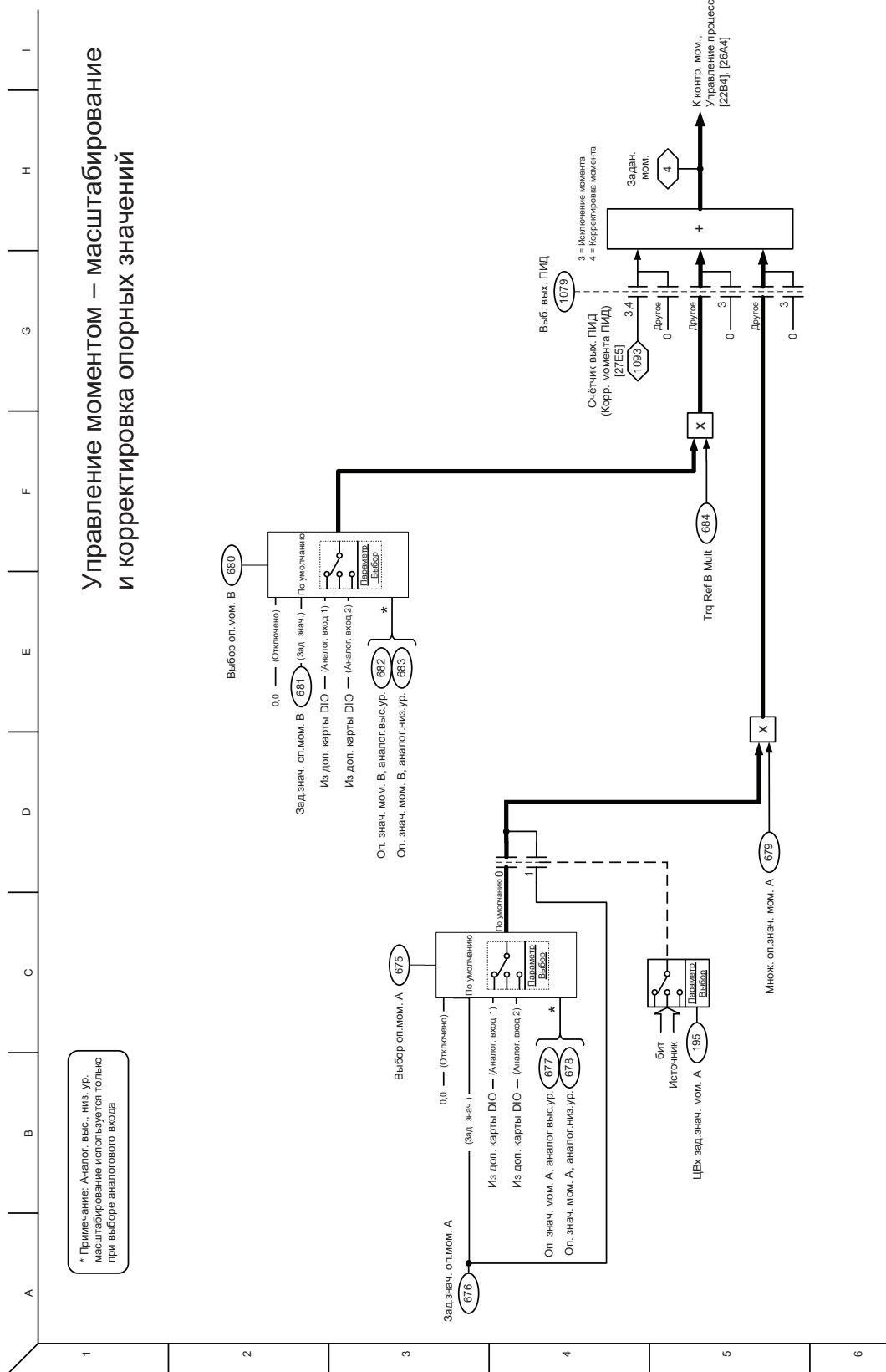


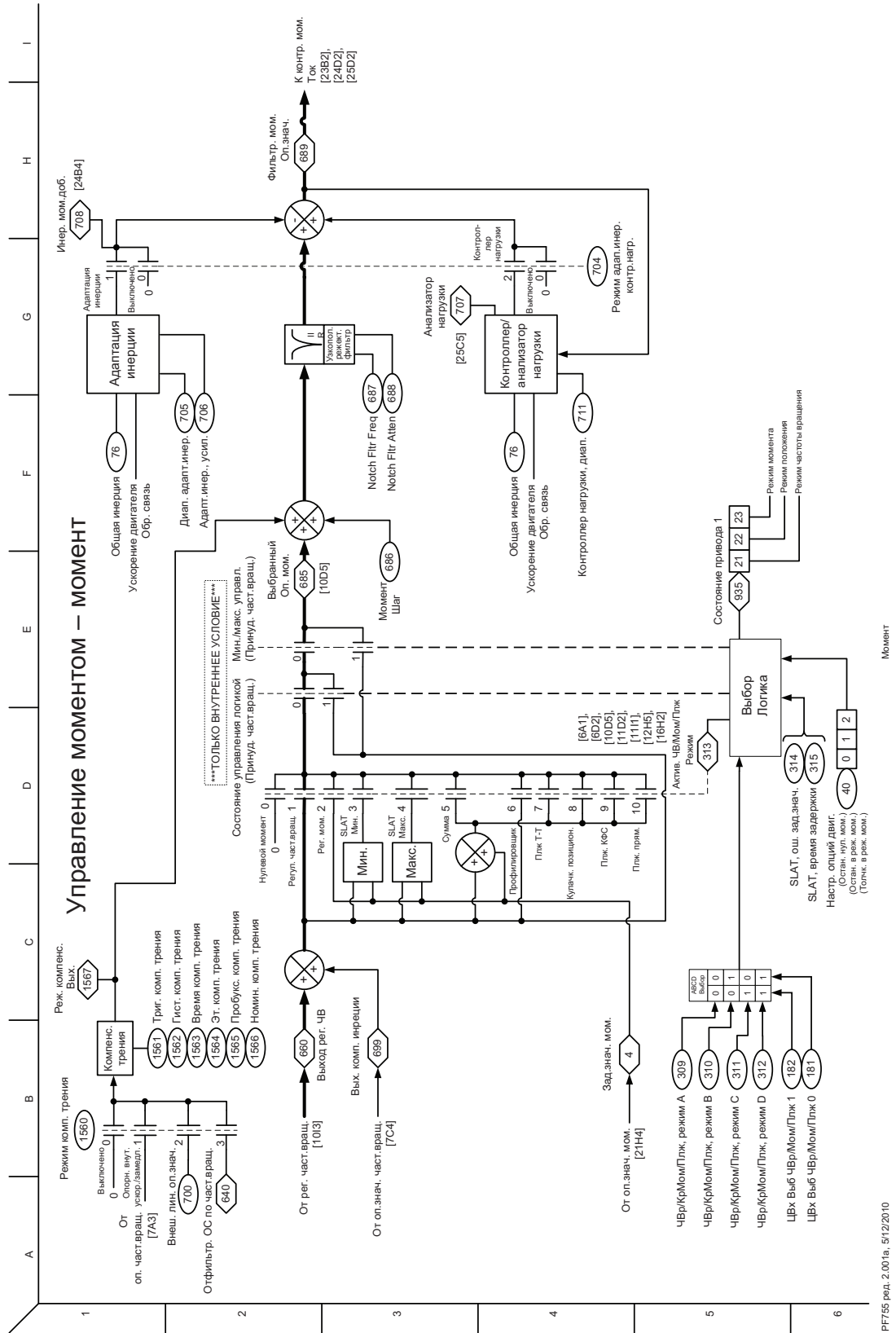


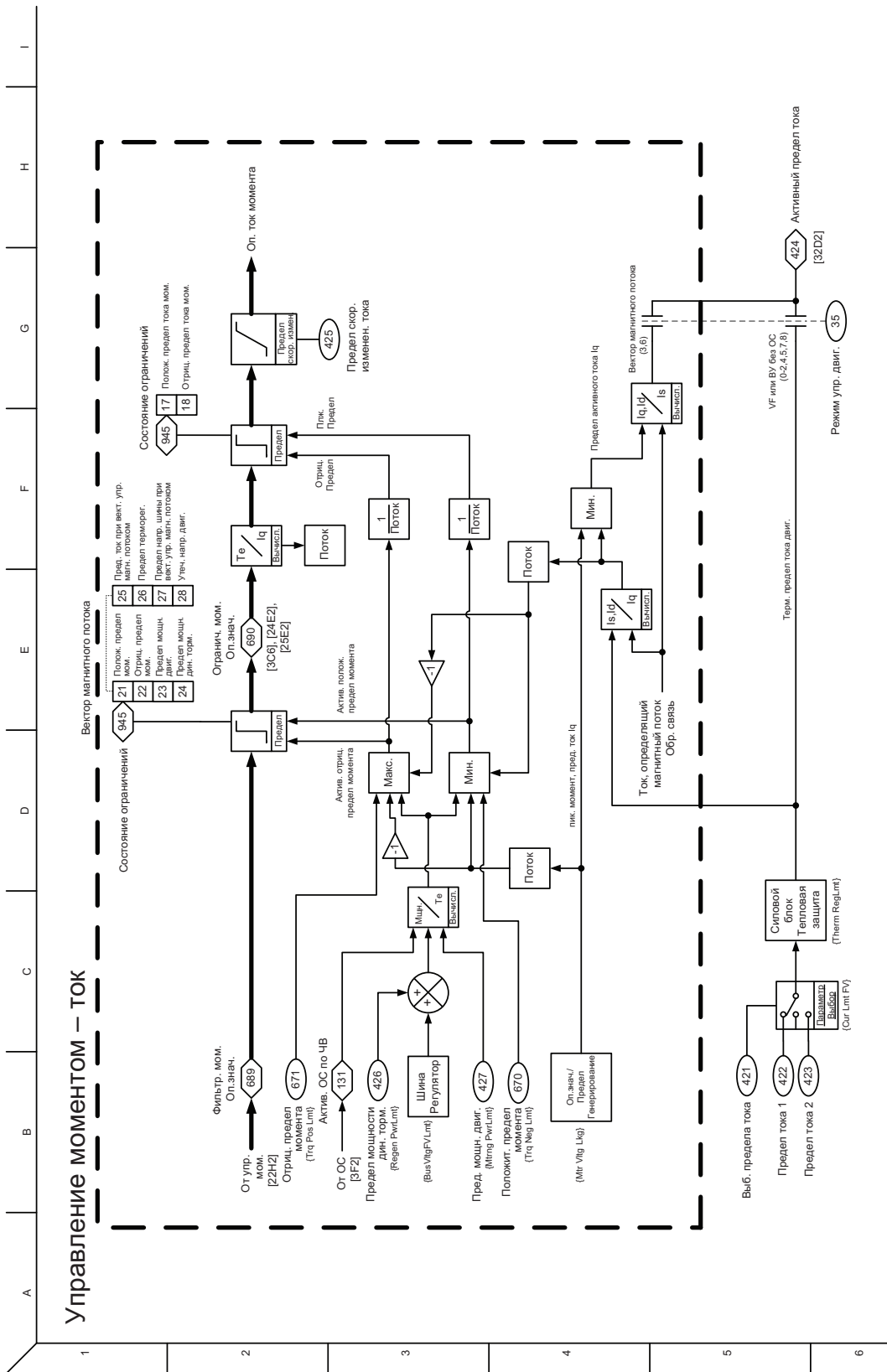
Усиление момента с ориентацией по положению

Управление моментом – обзор

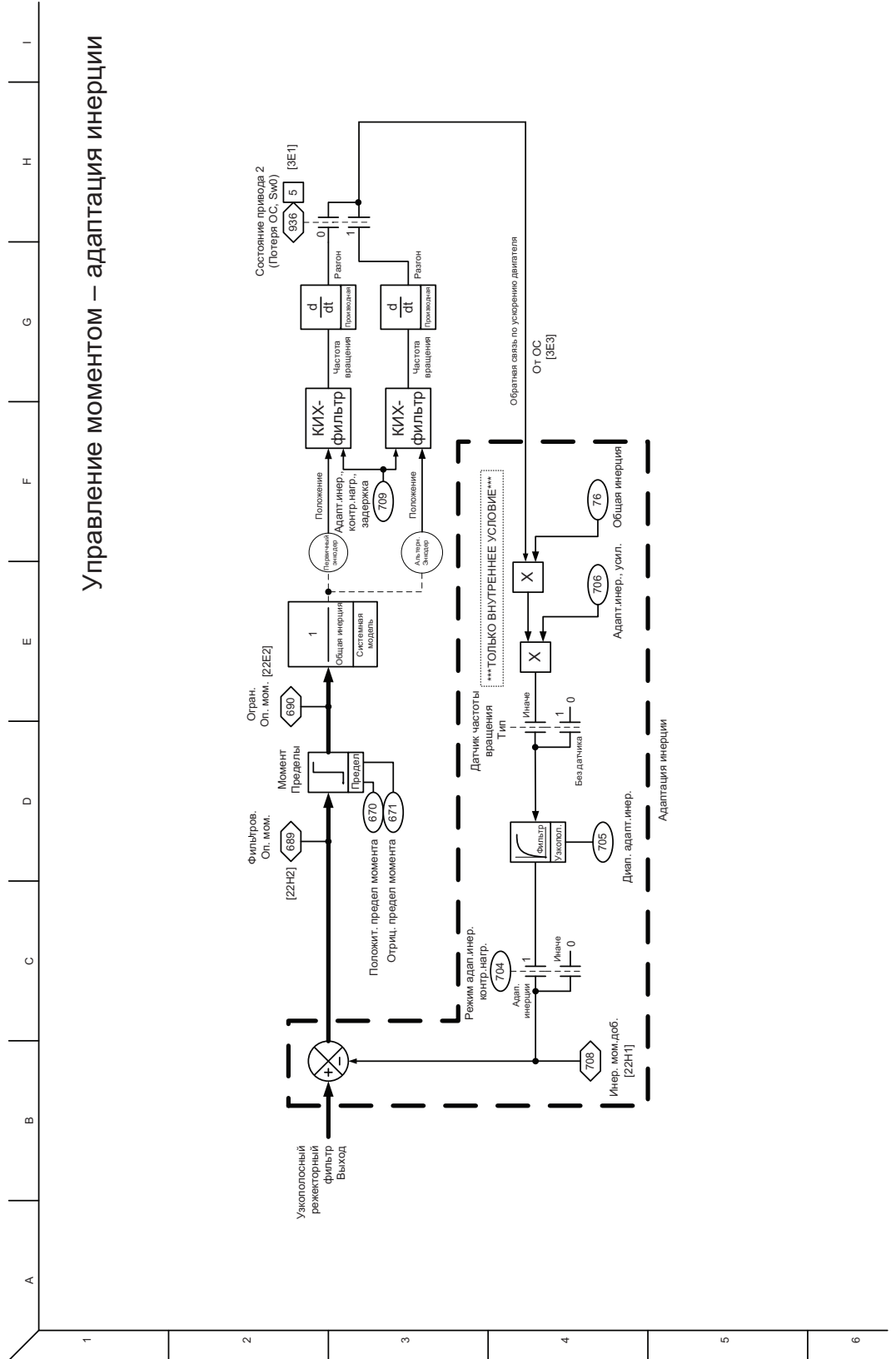


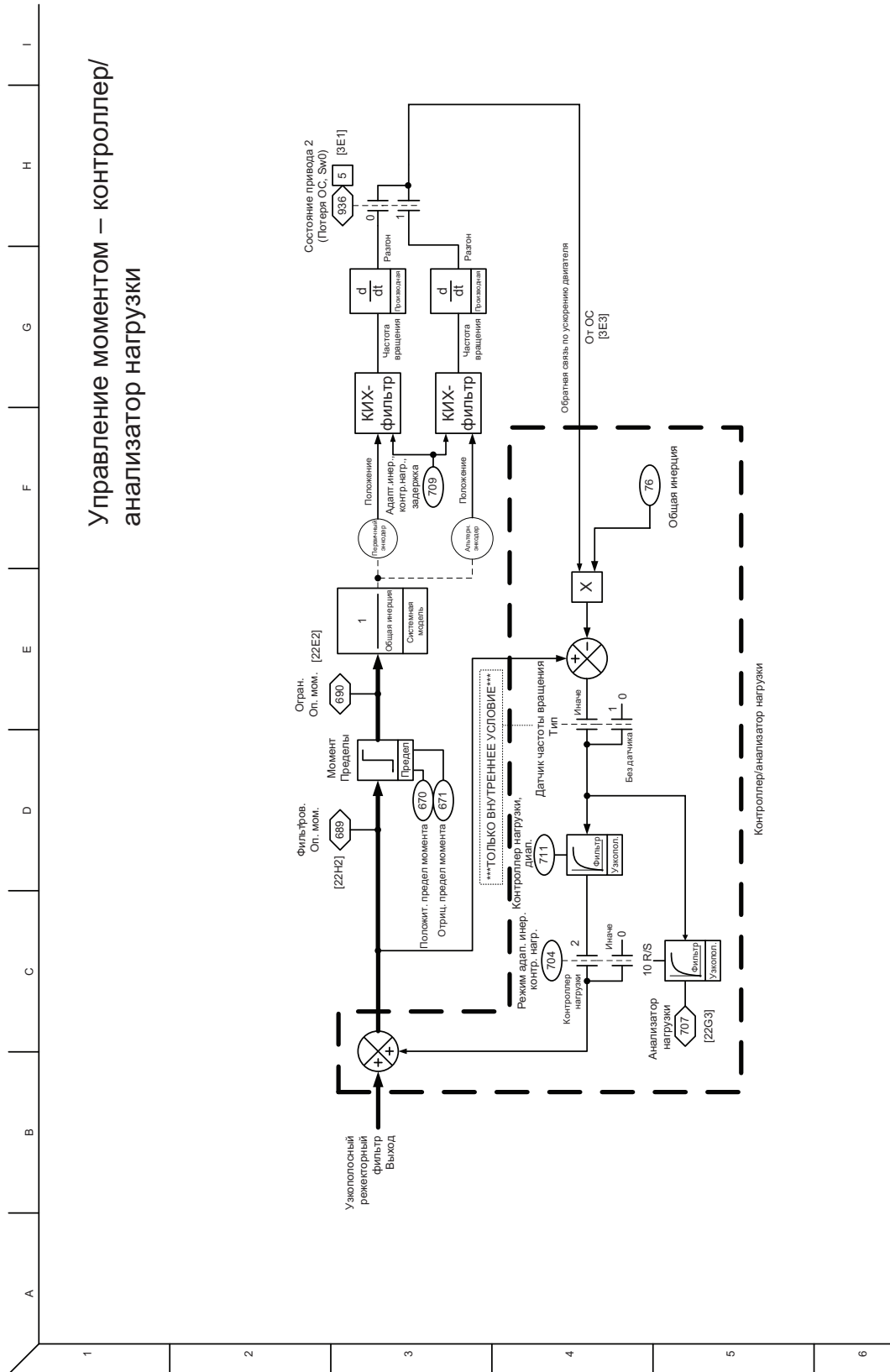


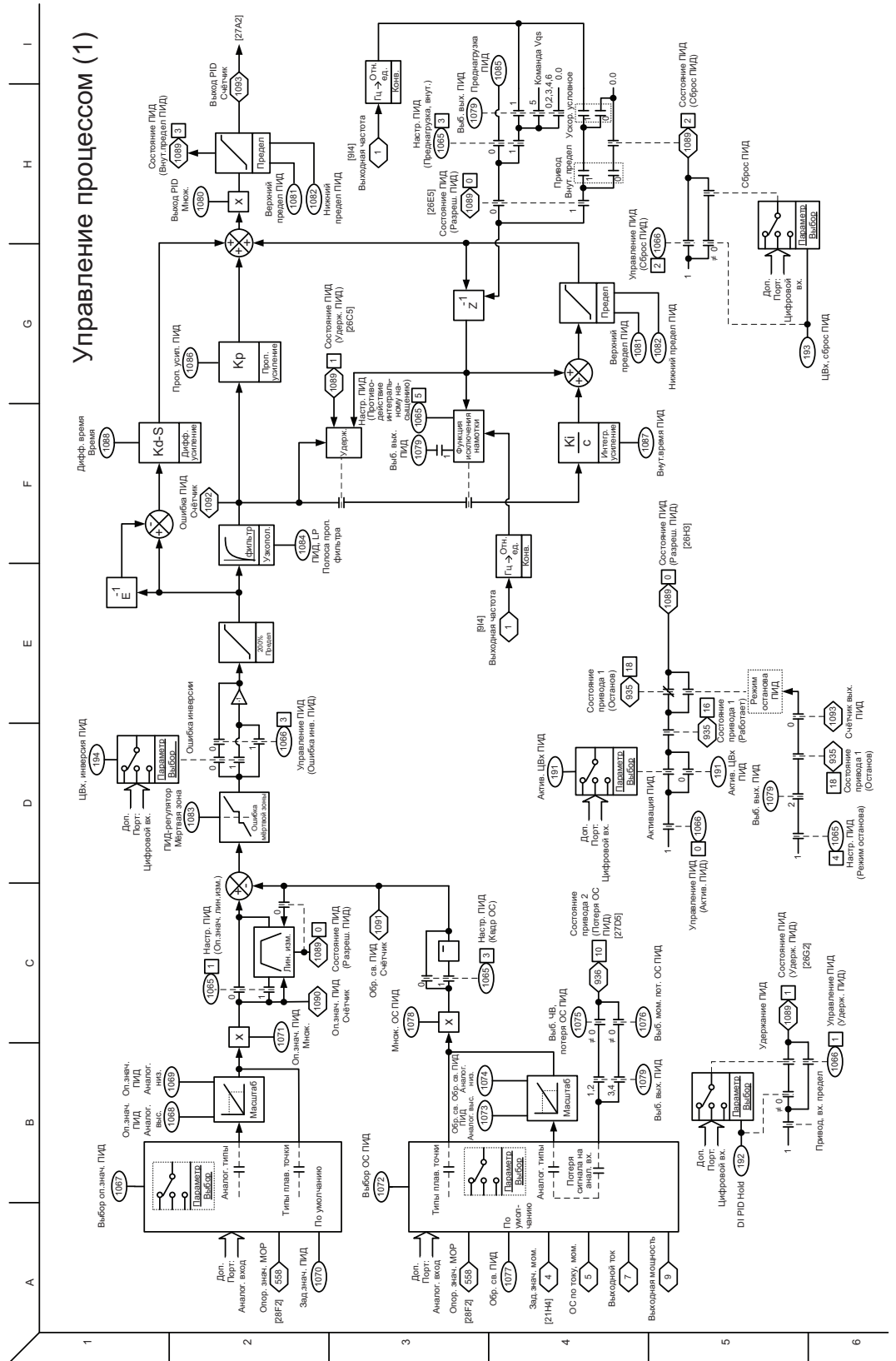




Управление моментом – адаптация инерции

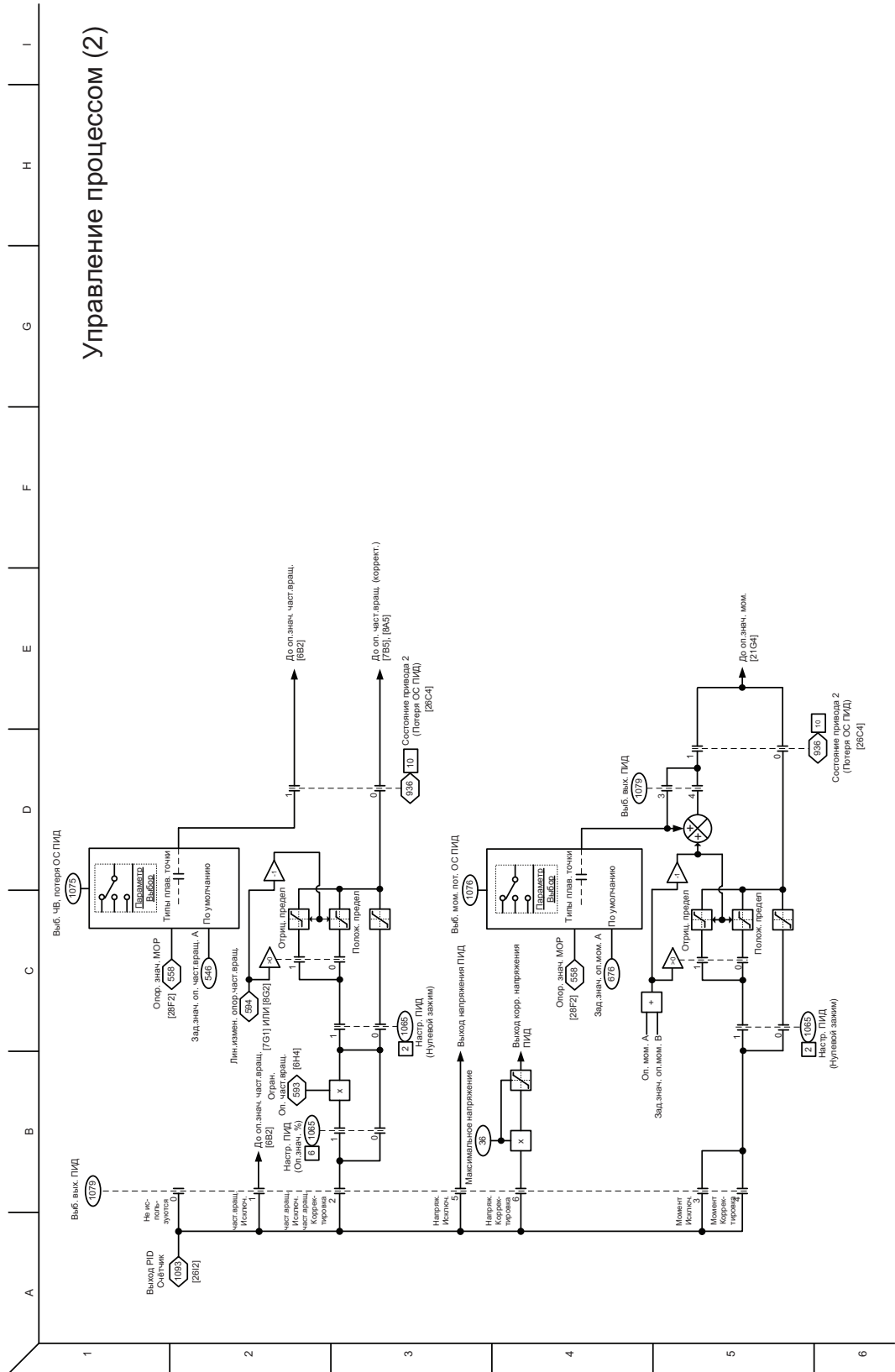






Упр. процессом (1)

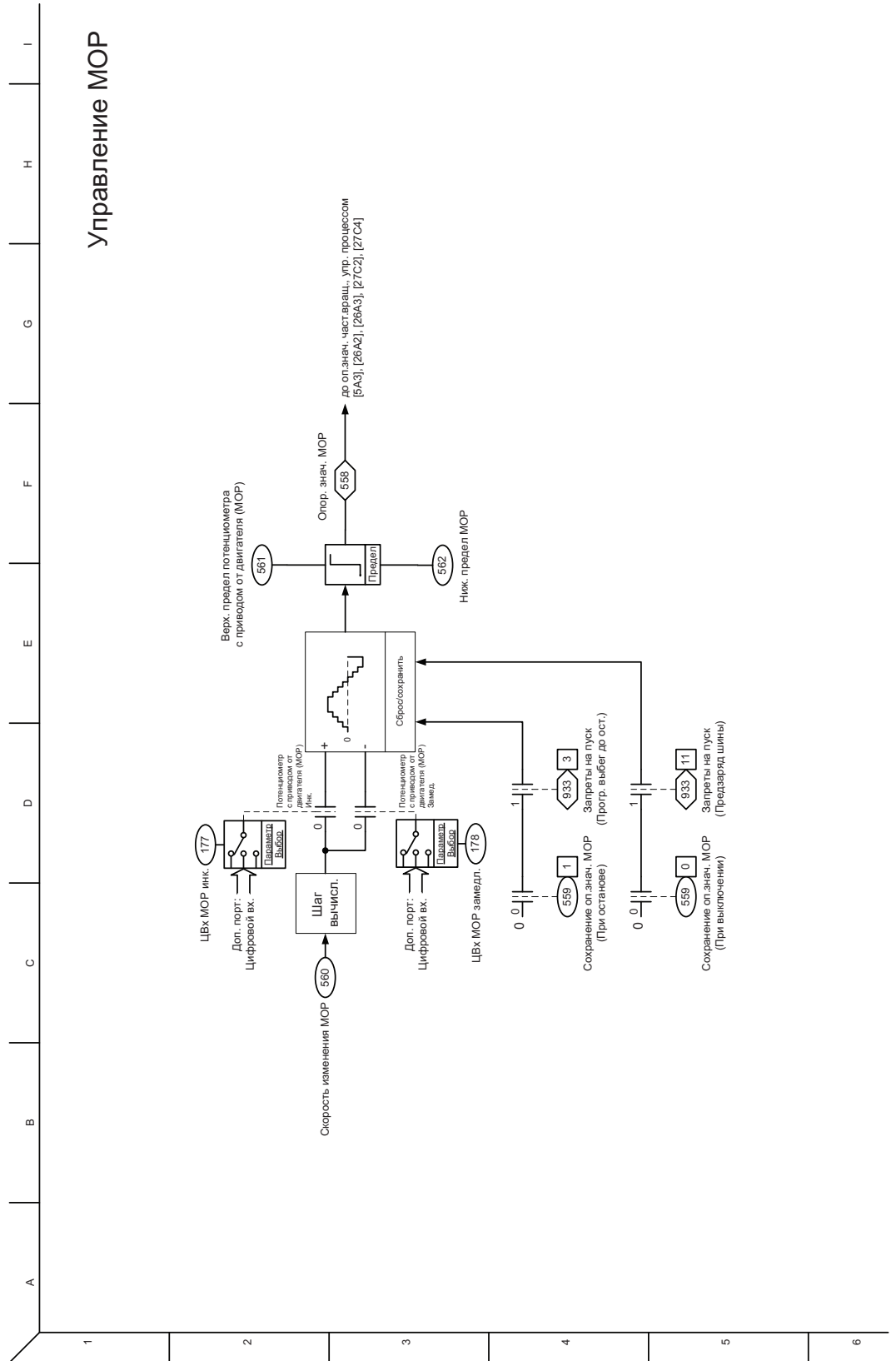
Управление процессом (2)

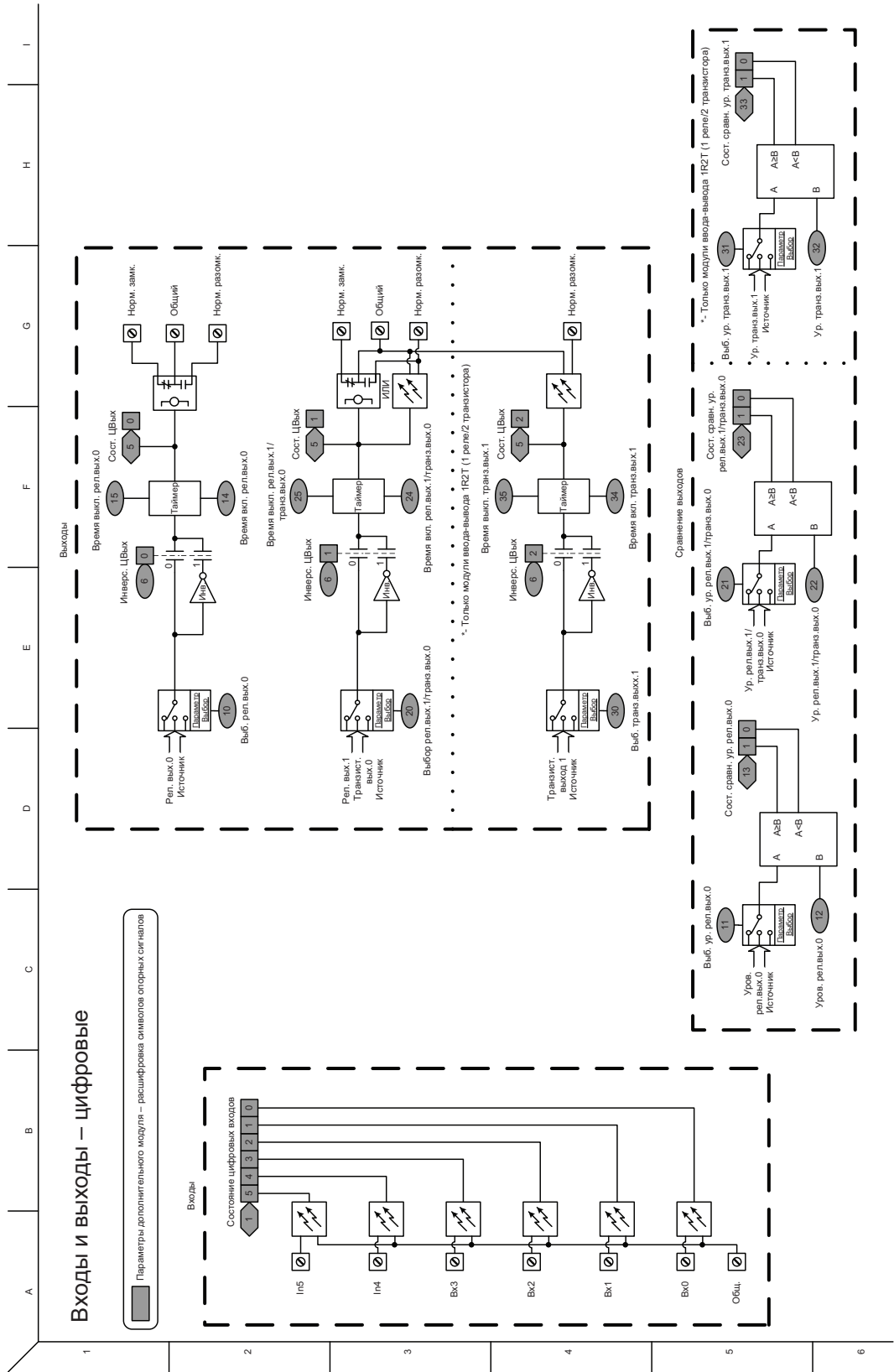


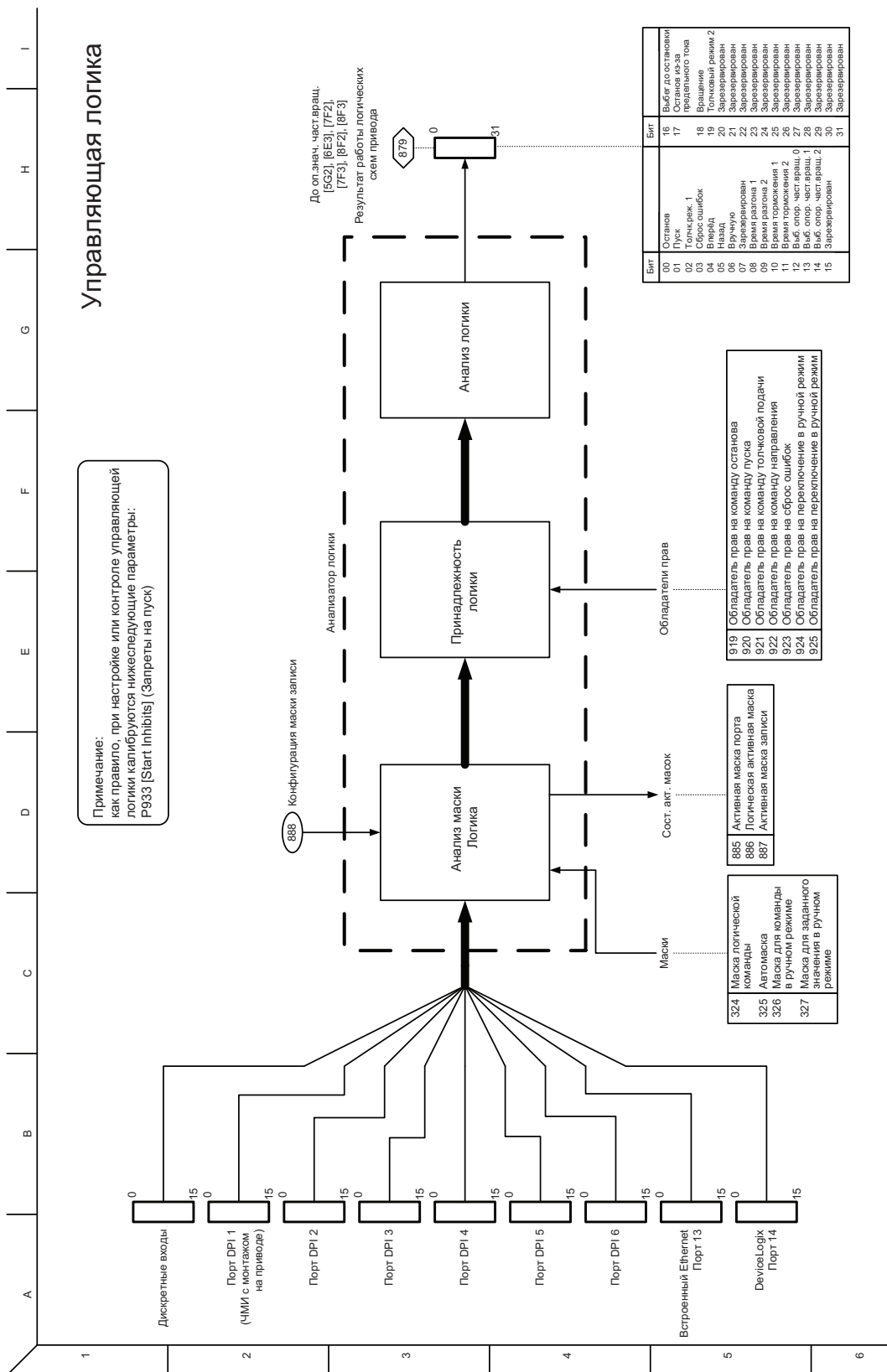
Упр. процессом (2)

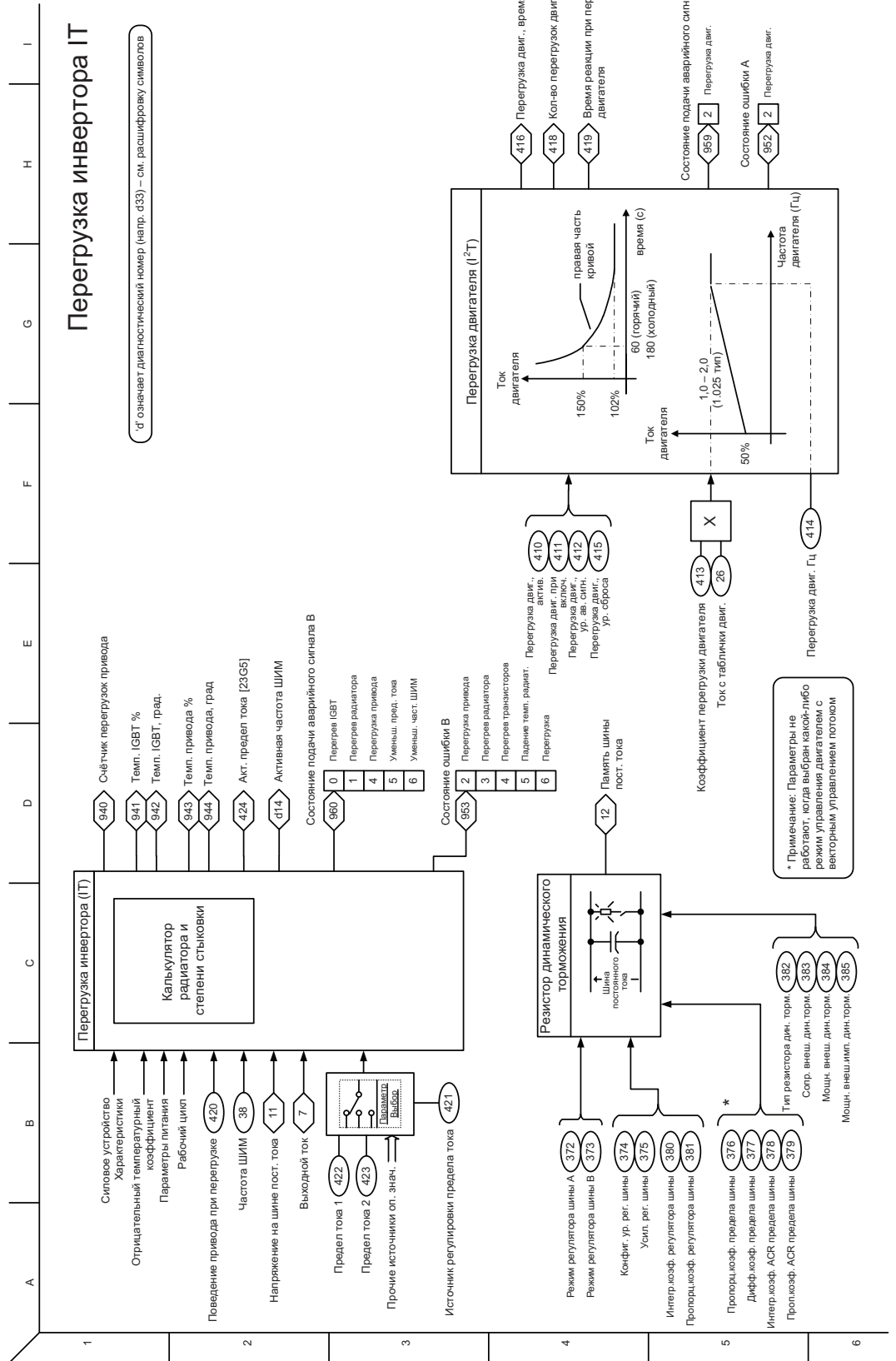
PF755 ред. 2.001а. 5/12/2010

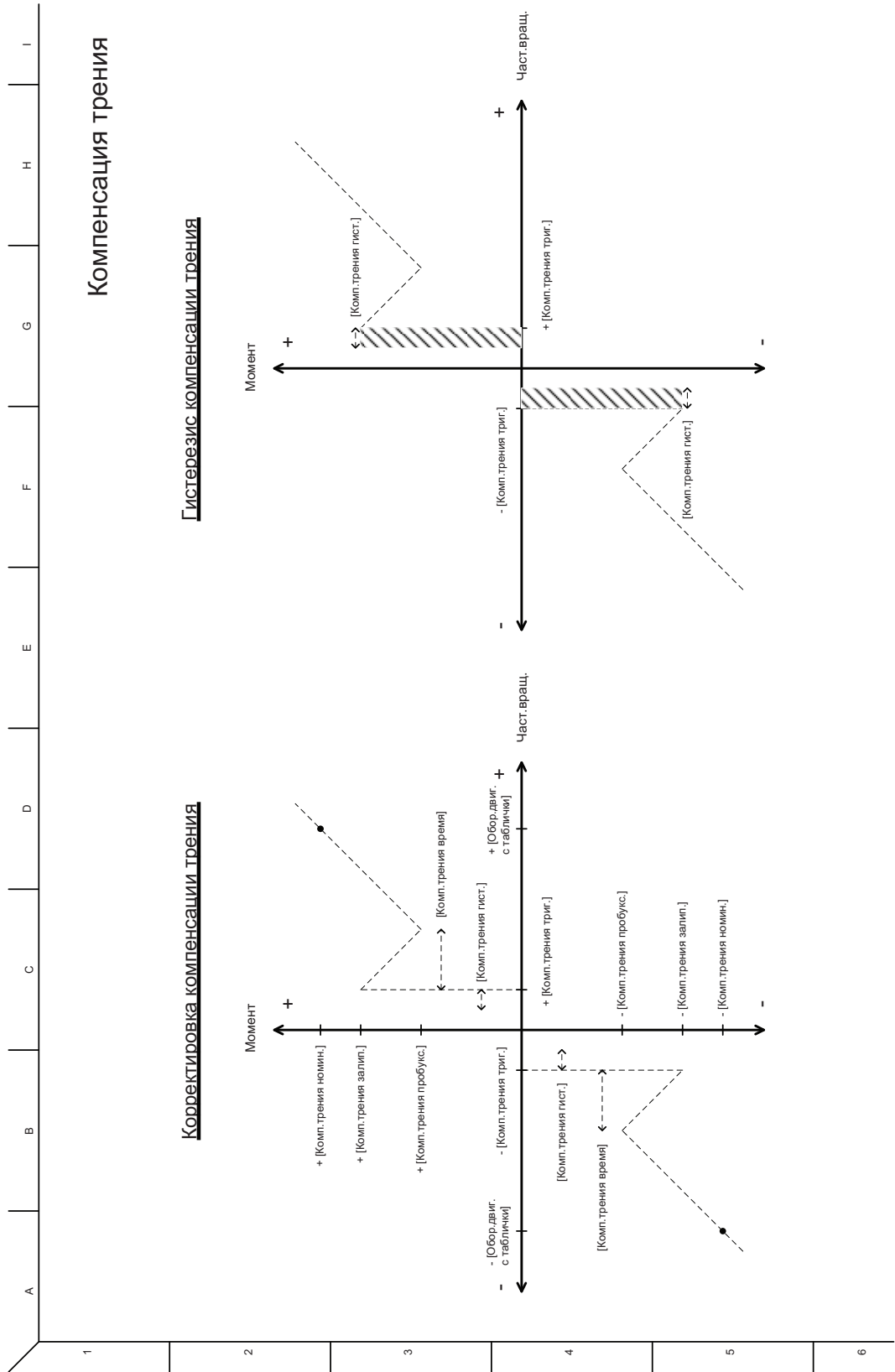
Управление МОР

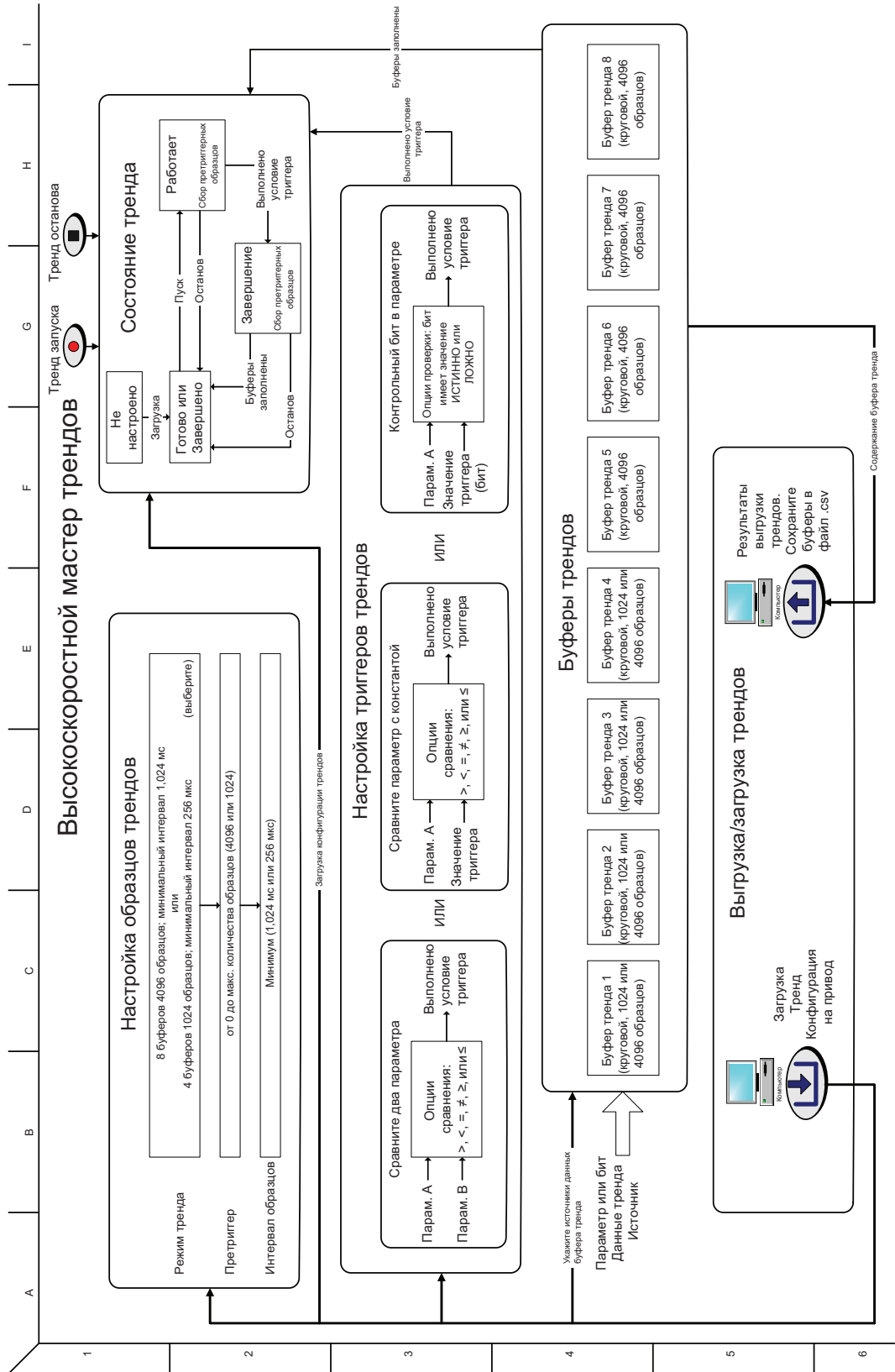












Замечания по применению

Конфигурации связи

Совместимость с сетевым адаптером 20-COMM-*

Некоторые адаптеры типа 20-COMM могут использоваться с приводами PowerFlex серии 750. См. «Плата 20-COMM» в инструкции по установке, публикация 750-IN001.

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

При использовании платы 20-COMM (20-750-20COMM) для установки переходника 20-COMM на привод серии 750, верхнее слово (биты 16...31) слова логической команды и слова логического состояния недоступны. Верхнее слово используется и доступно только на коммуникационных модулях серии 750 (20-750-*), а встроенный EtherNet/IP – на приводах PowerFlex 755.

Типичные конфигурации программируемого контроллера

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

Если для поблочной передачи запрограммирована непрерывная запись информации в привод, необходимо обеспечить правильный формат поблочной передачи. Если для поблочной передачи выбран атрибут 10, значения могут быть записаны только в ОЗУ и не будут сохранены в приводе. Это предпочтительный атрибут для непрерывной передачи. Если выбран атрибут 9, каждое сканирование программы будет завершать запись в энергонезависимую память (ЭППЗУ) привода. Так как количество операций записи в ЭППЗУ ограничено, непрерывные блочные передачи приведут к быстрому выходу ЭППЗУ из строя. НЕ НАЗНАЧАЙТЕ атрибут 9 непрерывным блочным передачам. Дополнительную информацию см. в руководстве пользователя конкретного адаптера связи.

Слово логической команды/логического состояния

Таблица 1 – Слово логической команды

Логические биты																	Команда	Описание																
31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15			14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
																																X	Нормальный останов	0 = Ненормальный останов 1 = Нормальный останов
																																X	Пуск ⁽¹⁾	0 = Не пуск 1 = Пуск
																															X	Толчковый режим 1 ⁽²⁾	0 = Не толчковый режим 1 (Пар. 556) 1 = Толчковый режим 1	
																														X	Сброс ошибок ⁽³⁾	0 = Нет сброса ошибок 1 = Сброс ошибок		
																										X	X					Униполярное направление	00 = Нет команды 01 = Команда вперёд 10 = Команда назад 11 = Сохранить режим управления вращением	
																									X							Вручную	0 = Не вручную 1 = Вручную	
																								X								Зарезервировано		
																						X	X									Время разгона	00 = Нет команды 01 = Использовать время разгона 1 (Пар. 535) 10 = Использовать время разгона 2 (Пар. 536) 11 = Использовать текущее время	
																			X	X												Время замедления	00 = Нет команды 01 = Использовать время торможения 1 (Пар. 537) 10 = Использовать время торможения 2 (Пар. 538) 11 = Использовать текущее время	
																			X													REF SELECT 1	000 = Нет команды	
																		X														REF SELECT 2	001 = Опорн. А, выбор (Пар. 545) 010 = Опорн. В, выбор (Пар. 550)	
																	X															REF SELECT 3	011 = Предуст. 3 (Пар. 573) 100 = Предуст. 4 (Пар. 574) 101 = Предуст. 5 (Пар. 575) 110 = Предуст. 6 (Пар. 576) 111 = Предуст. 7 (Пар. 577)	
																X																Зарезервировано		
															X																	Выбег до остановки	0 = Нет выбега до остановки 1 = Выбег до остановки	
														X																		Останов из-за предельного значения тока	0 = Нет останова из-за предельного значения тока 1 = Останов из-за предельного значения тока	
													X																			Вращение ⁽⁴⁾	0 = Нет вращения 1 = Вращение	
										X																						Толчковый режим 2 ⁽²⁾	0 = Не толчковый режим 2 (Пар. 557) 1 = Толчковый режим 2	
											X																					Зарезервировано		
												X																				Зарезервировано		
													X																			Зарезервировано		
														X																		Зарезервировано		
															X																	Зарезервировано		
																X																Зарезервировано		
																	X															Зарезервировано		
																		X														Зарезервировано		
																			X													Зарезервировано		
																				X												Зарезервировано		
																					X											Зарезервировано		
																						X										Зарезервировано		
																							X									Зарезервировано		
																								X								Зарезервировано		
																									X							Зарезервировано		
																										X						Зарезервировано		
																											X					Зарезервировано		
																												X				Зарезервировано		
																													X			Зарезервировано		
																														X		Зарезервировано		
																															X	Зарезервировано		

(1) Для пуска привода по условию «1 = Пуск» предварительно должно быть установлено условие «0 = Не стоп» (логический 0).
 (2) Для пуска привода в толчковом режиме по условию «1 = Толчковый режим 1/ Толчковый режим 2» предварительно должно быть установлено условие «0 = Не стоп» (логический 0). При переходе на «0» привод останавливается.
 (3) Для выполнения этой команды значение должно переключиться с «0» на «1».
 (4) Для пуска привода по условию «1 = Вращение» предварительно должно быть установлено условие «0 = Не стоп» (логический 0). При переходе на «0» привод останавливается.

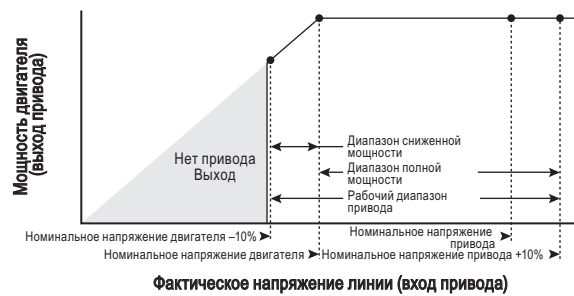
Таблица 2 – Логическое слово состояния

Логические биты																	Команда	Описание	
31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15			0
																	x	Готовность к вращению	0 = Нет готовности к вращению 1 = Готовность к вращению
																	x	Активность	0 = Не активен 1 = Активен
																	x	Команда направления	0 = Назад 1 = Вперёд
																	x	Фактическое направление	0 = Назад 1 = Вперёд
																	x	Разгон	0 = Нет разгона 1 = Разгон
																	x	Замедление	0 = Нет замедления 1 = Замедление
																	x	Аварийный сигнал	0 = Нет аварийного сигнала (Пар. 959 и 960) 1 = Аварийный сигнал
																	x	Ошибка	0 = Нет ошибки (Пар. 952 и 953) 1 = Ошибка
																	x	Ном. обороты	0 = Не при номинальной частоте вращения 1 = При номинальной частоте вращения
																	x	Вручную	0 = Ручной режим не активен 1 = Ручной режим активен
																	x	Spd Ref ID 0	00000 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 1	00001 = Авто опорн. А (пар. 545)
																	x	Spd Ref ID 2	00010 = Авто опорн. В (пар. 550)
																	x	Spd Ref ID 3	00011 = Авто предст. обор. 3 (пар. 573)
																	x	Spd Ref ID 4	00100 = Авто предст. обор. 4 (пар. 574)
																	x	Spd Ref ID 4	00101 = Авто предст. обор. 5 (пар. 575)
																	x	Spd Ref ID 4	00110 = Авто предст. обор. 6 (пар. 576)
																	x	Spd Ref ID 4	00111 = Авто предст. обор. 7 (пар. 577)
																	x	Spd Ref ID 4	01000 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	01001 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	01010 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	01011 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	01100 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	01101 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	01110 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	01111 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	10000 = Руч. порт 0
																	x	Spd Ref ID 4	10001 = Руч. порт 1
																	x	Spd Ref ID 4	10010 = Руч. порт 2
																	x	Spd Ref ID 4	10011 = Руч. порт 3
																	x	Spd Ref ID 4	10100 = Руч. порт 4
																	x	Spd Ref ID 4	10101 = Руч. порт 5
																	x	Spd Ref ID 4	10110 = Руч. порт 6
																	x	Spd Ref ID 4	10111 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	11000 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	11001 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	11010 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	11011 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	11100 = Зарезервировано
																	x	Spd Ref ID 4	11101 = Руч. порт 13 (встр. ENET)
																	x	Spd Ref ID 4	11110 = Руч. порт 14 (Drive Logix)
																	x	Spd Ref ID 4	11111 = Менять руч. опор. выб.
																	x	Зарезервировано	Зарезервировано
																	x	Работа	0 = Не работает 1 = Работает
																	x	Толчковая подача	0 = Нет толчковой подачи (Пар. 556 и 557) 1 = Толчковая подача
																	x	Останов	0 = Нет останова 1 = Останов
																	x	Тормоз постоянного тока	0 = Не тормоз постоянного тока 1 = Тормоз постоянного тока
																	x	Дин. торможение	0 = Нет динамического торможения 1 = Динамическое торможение
																	x	Режим регулирования частоты вращения	0 = Не режим регулирования частоты вращения (Пар. 309) 1 = Режим регулирования частоты вращения
																	x	Режим регулирования положения	0 = Не режим регулирования положения (Пар. 309) 1 = Режим регулирования положения
																	x	Режим регулирования момента	0 = Не режим регулирования момента (Пар. 309) 1 = Режим регулирования момента
																	x	При нулевой частоте вращения	0 = Не при нулевой частоте вращения 1 = При нулевой частоте вращения
																	x	В исходном положении	0 = Не в исходном положении 1 = В исходном положении
																	x	Слимитом	0 = Без ограничительного условия 1 = С ограничительным условием
																	x	Пред. знач. тока	0 = Без предельного значения тока 1 = С предельным значением тока
																	x	Регулировка частоты шины	0 = Без регулировки частоты шины 1 = Регулировка частоты шины
																	x	Разреш. вкл.	0 = Не разрешать включение 1 = Разрешать включение
																	x	Перегрузка двигателя	0 = Нет перегрузки двигателя 1 = Перегрузка двигателя
																	x	Дин.торм.	0 = Нет дин.торм. 1 = Дин.торм.

Допустимое отклонение напряжения

Номинальное значение для привода	Ном. напряжение сети	Ном. напряжение двиг.	Диапазон полной мощности преобр.	Рабочий диапазон преобр.
380...400	380	380	380...528	342...528
	400	400	400...528	
	480	460	460...528	

Диапазон полной мощности привода =	от номинального напряжения двигателя до номинального напряжения привода + 10%. Номинальный ток обеспечивается во всём диапазоне полной мощности привода
Рабочий диапазон привода =	от минимального номинального напряжения двигателя – 10% до номинального напряжения привода + 10%. Если фактическое напряжение электросети меньше номинального напряжения двигателя, выходная мощность привода линейно снижается

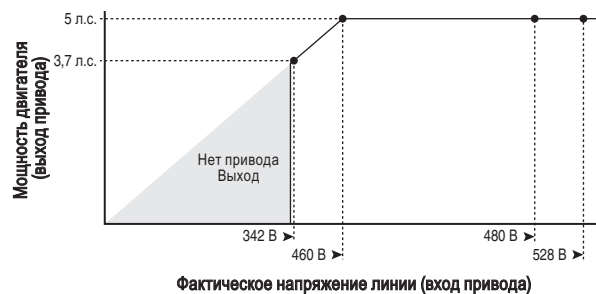


Пример:

Рассчитать максимальную мощность двигателя на 5 л.с./460 В, подключённого к приводу с номинальным напряжением 480 В, при фактическом напряжении электросети 342 В.

- Фактическое напряжение линии/Номинальное напряжение электродвигателя = 74,3%
- $74,3\% \times 5 \text{ л.с.} = 3,7 \text{ л.с.}$
- $74,3\% \times 60 \text{ Гц} = 44,6 \text{ Гц}$

При фактическом напряжении линии 342 В электродвигатель 5 л.с., 460 В, может обеспечивать мощность 3,7 л.с. при частоте 44,6 Гц.

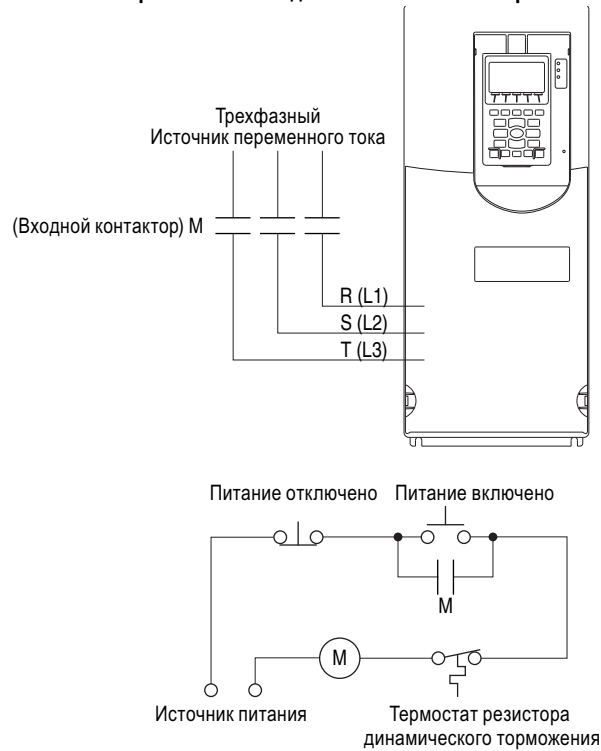


Внешний тормозной резистор



ВНИМАНИЕ! Данный привод не обеспечивает защиту тормозных резисторов, установленных снаружи. В случае отсутствия защиты внешних тормозных резисторов может произойти возгорание. Внешние резисторы должны быть снабжены защитой от перегрева или защитной схемой, аналогичной показанной ниже.

Рис. 1 – Электронная схема подключения внешнего тормозного резистора



Проверка подъёма/момента

Функция TorqProve™ в приводах PowerFlex серии 750 предназначена для приложений, где требуется надлежащая координация между блоком управления двигателя и механическим тормозом. Прежде чем отпустить механический тормоз, привод проверяет выходные фазы двигателя на обрыв цепи, а также проверяет управление двигателем (проверка крутящего момента). Кроме того, привод проверяет способность механического тормоза контролировать нагрузку перед разблокировкой управления приводом (проверка тормоза). После того как привод установит тормоз, выполняется контроль движений двигателя для проверки способности тормозов сдерживать нагрузку.



ВНИМАНИЕ! Потеря контроля в ситуациях с подвешенной нагрузкой может привести к травмам и/или повреждениям оборудования. Нагрузки должны обязательно контролироваться приводом или механическим тормозом. Параметры 1100...1113 предназначены для областей применения с проверкой подъёма/момента. Ответственность за настройку параметров привода, проверку функций подъёма и соблюдение требований к безопасности в соответствии с применимыми кодексами и стандартами несёт инженер и/или конечный пользователь.

TorqProve может работать с энкодером или без него. Перед использованием TorqProve без энкодера см. «Внимание» на [с. 381](#).

Функции TorqProve с энкодером включают в себя:

- Проверка момента (включает установление потока и последнее измерение момента)
- Проверка тормоза
- Пробуксовывание тормоза (медленное снижение нагрузки при пробуксовывании/отказе тормоза)
- Работа вхолостую (способность поддерживать полный крутящий момент при нулевой частоте вращения)
- Микропозиционирование
- Быстрый останов
- Отклонение частоты вращения, потеря выходной фазы, потеря энкодера.

Функции TorqProve без энкодера включают в себя:

- Проверка момента (включает установление потока и последнее измерение момента)
- Микропозиционирование
- Быстрый останов
- Отклонение частоты вращения, потеря выходной фазы

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

Выявление пробуксовки тормоза и способности работать вхолостую (выдерживать нагрузку при нулевой частоте вращения) недоступны в режиме TorqProve без энкодера.



ВНИМАНИЕ! Перед проверкой TorqProve без энкодера пользователь обязан прочитать нижеследующее.

Проверка TorqProve без энкодера должна быть ограничена областями применения, где используется подъём и где безопасность персонала не является проблемным аспектом. Энкодеры обеспечивают дополнительную защиту и должны использоваться там, где безопасность персонала критична. TorqProve без энкодера не может выдерживать нагрузку при нулевой частоте вращения без механического тормоза и не обеспечивает дополнительную защиту при пробуксовывании/отказе тормоза. Потеря контроля в ситуациях с подвешенной нагрузкой может привести к травмам и/или повреждениям оборудования.

Ответственность за настройку параметров привода, проверку функций подъёма и соблюдение требований к безопасности в соответствии с применимыми кодексами и стандартами несёт инженер и/или конечный пользователь. Если пользователю требуется TorqProve без энкодера, то необходимо сертифицировать безопасность применения. В подтверждение того, что конечный пользователь прочитал данный абзац «Внимание» и должным образом сертифицировал применение без энкодера, нужно изменить на «1» разряд 3 («EnclsTrqProv») в [Mtr Options Cnfg] у параметра 40. В результате удалится сигнал тревоги 28, «TP Encls Cnfig» и можно будет изменить на «1» разряд 1 параметра 1100 для активации TorqProve без энкодера.

Настройки двигателя для областей применения с TorqProve

Для настройки двигателя можно использовать процедуру запуска ([См. с. 19](#)). Однако при выполнении этой процедуры рекомендуется отсоединять двигатель от лебёдки/крана



ВНИМАНИЕ! Для защиты от травм и/или повреждений оборудования из-за неожиданного отпускания тормоза убедитесь, что цифровой выход используется для подключения тормоза и/или программирования. Привод PowerFlex серии 750 **не будет управлять механическим тормозом, пока не будет активирована функция TorqProve**. Если тормоз подключён к цифровому выходу, то он может быть опущен. При необходимости **отсоедините цифровой выход до тех пор, пока не будут завершены и проверены разводка и программирование**.

Настройка крана с обратной связью от энкодера

Для настройки должны быть выполнены следующие условия.

- Тщательно подобраны привод и двигатель
- Правильно выбран номинал внешнего тормозящего резистора
- привод должен иметь заводские настройки.
Если нет, то отсоедините клеммник выходного реле и выполните сброс на заводские настройки ХОСТА и всех ПОРТОВ.
Присоедините клеммник обратно.
- Программирование выполняется через DriveExecutive или DriveExplorer
- Управление краном осуществляется через входы Run forward (прямое вращение)/Run Reverse (обратное вращение)
- Блок управления механическим тормозом подключён к выходному реле 0
- привод оснащён одно- (20-750-ENC-1) или двухинкрементным (20-750-DENC-1) энкодером
- Энкодер расположен на задней части двигателя (не за редуктором)
- Характеристики энкодера: Квадратурный дифференциал (А, А-, В, В-), выход линейного формирователя, минимум 1000PPR на 5 или 12 В (лучше 12 В)



ВНИМАНИЕ! Потеря контроля в ситуациях с подвешенной нагрузкой может привести к травмам и/или повреждениям оборудования. Нагрузки должны обязательно контролироваться приводом или механическим тормозом. Параметры 1100...1113 предназначены для областей применения с проверкой подъёма/момента. Ответственность за настройку параметров привода, проверку функций подъёма и соблюдение требований к безопасности в соответствии с применимыми кодексами и стандартами несёт инженер и/или конечный пользователь.

Настройка привода

- Откорректируйте значения параметров и введите данные с заводской таблички.

Параметр	Значение
Торможение	
P370 [Stop Mode A] (Режим останова А)	1 «Ramp» (Заданный темп)
P372 [Bus Reg Mode A] (Режим рег. шины А)	2 «Dyn Brake» (динамическое торможение)
P382 [DB Resistor Type] (Тип резистора динамического тормоза)	1 «External» (внешний)
P383 [DB Ext Ohms]	Общее сопротивление внешнего резистора (Ом).
P384 [DB Ext Watts]	Общая фактическая номинальная мощность внешнего резистора (Вт).
P385 [DB ExtPulseWatts]	Максимальная мощность правильно выбранного резистора.
P426 [Regen Power Lmt] (Предел мощности динамического торможения)	-800% (Минимальное значение)
Данные с заводской таблички двигателя	
P25 [Motor NP Volts]	Напряжение по заводской табличке двигателя.
P26 [Motor NP Amps]	Ток по заводской табличке двигателя.
P27 [Motor NP Hertz]	Частота по заводской табличке двигателя.
P28 [Motor NP RPM]	Частота вращения по заводской табличке двигателя.
P29 [Mtr NP Pwr Units] (Ед. изм. мощности)	0 «л.с.» или 1 «кВт»
P30 [Motor NP Power]	Мощность по заводской табличке двигателя.
P31 [Motor Poles]	Количество полюсов двигателя.
Управление двигателем	
P35 [Motor Ctrl Mode] (Режим управления двигателем)	3 «Induction FV» (индукция, вектор потока)
Макс. частота	
P37 [Maximum Freq]	Частота по заводской табличке двигателя.
Номинальная нагрузка привода	
P306 [Duty Rating]	1 «Heavy Duty» (Тяжёлый режим)
Перегрузка в Гц	
P414 [Mtr OL Hertz]	0,00 (снижение номинального тока не происходит)
Автоподстройка момента	
P71 [Autotune Torque]	100,00% (используется во время настройки вращения и настройки инерции)
Защита	
P420 [Drive OL Mode] (Режим перегрузки привода)	1 «Reduce PWM» (Уменьшение ШИМ)
P422 [Current Limit 1] (Предельный ток 1)	200% от P26 [Motor NP Amps] (ток двигателя по ЗТ, ампер)
P444 [OutPhaseLossActn] (Потеря выходной фазы)	3 «FltCoastStop» (ошибка – останов при движении по инерции)

Процедуры настройки двигателя

Static Tune (Статическая настройка)

Здесь измеряются параметры двигателя с активированным (закрытым) тормозом.

Rotate Tune (Динамическая настройка)

Эта процедура даёт лучшие результаты, если это позволяет подключённое оборудование. Здесь требуется открыть механический тормоз, а двигатель должен поработать с не менее чем 70% от номинальных оборотов.

Inertia Tune

Здесь измеряется время на разгон системы до номинальных оборотов.

Static Tune

При настройке Static Tune механический тормоз остаётся активированным.

1. Введите значения параметра Static Tune.

Параметр привода	Значение
P70 [Autotune] (Автонастройка)	2 «Static Tune» («Статич. настр.»)
Port X (модуль ввода-вывода)	Значение
P10 [R00 Sel]	0,00 «Disabled» (Отключено)

2. Щёлкните на значке , чтобы открыть панель управления.

3. Нажмите кнопку Start на панели управления.

По завершении статической настройки параметр P70 [Autotune] сменяется на 0 «Ready».

Проверка направления привода

1. Выполните проверку направления крана.

Port X (модуль ввода-вывода)	Значение
P164 [DI Run Forward] (ЦВх Вперёд)	Номер порта, P1 [Dig In Sts] (Сост. циф. входа), разряд X (Run Fwd Input) (Вход, вперёд)
P165 [DI Run Reverse] (ЦВх Назад)	Номер порта, P1 [Dig In Sts] (Сост. циф. входа), разряд X (Run Rev Input) (Вход, назад)

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

В этой точке кран можно запустить с блока управления.

Параметр привода	Значение
P545 [Spd Ref A Sel] (Выбор опор. сигн. А для част. вращ.)	Port 0, P571 [Preset Speed 1] (Предуст. част. вращ. 1)
P571 [Preset Speed 1] (Предуст. част. вращ. 1)	15 Гц (устан. на малые обороты для проверки направления.)
P535 [Accel Time 1] (Время разгона 1)	2,00 с
P537 [Decel Time 1] (Время замедления 1)	2,00 с
Port X (модуль ввода-вывода)	Значение
P10 [R00 Sel]	Порт 0, P935 [Drive Status 1] (Состояние привода 1), разряд 16 «Running» (работает)

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

В этой точке механический тормоз открывается во время работы привод

2. Управляя краном с блока управления, проверьте правильность направления крана.

Если оно неверное, то измените направление двигателя.

Параметр привода	Значение
P40 [Mtr Options Cnfgl] (конфигур. настр. двиг.)	Бит 4 «Mtr Lead Rev» = 1 (зарезервировано)

Управляя краном с блока управления, ещё раз проверьте правильность направления крана.

Переместите крюк в положение, обеспечивающее достаточный ход в обоих направлениях.

Проверка направления энкодера

1. Если используется добавочный модуль двойного инкрементного энкодера (20-750-DENC-1) и подключён только один энкодер, то деактивируйте ошибку потери энкодера у неиспользуемого канала.

Параметр привода	Значение
P132 [Aux Vel Fdbk Sel]	Номер порта энкодера, Enc 0 FB (выбирает канал 0)
Параметр модуля энкодера (Port X)	Значение
P13 [Enc 1 FB Lss Cfg]	0 «Ignore» (Деактивирует канал 1)
P2 [Enc 0 PPR]	Фактическое количество импульсов на оборот (например, 1024).

2. Перемещая кран вверх или вниз, наблюдайте за знаком (+ или –) выходной частоты на дисплее НМ или через программу. Сравните со знаком P134 [Aux Vel Feedback]. Оба сигнала должны иметь одинаковый знак (оба – плюс либо минус).

Если сигналы не совпадают, то измените направление энкодера.

Параметр модуля энкодера (Port X)	Значение
P1 [Enc 0 Cfg]	Бит 5 «Направление» = 1 (Инверс.)

3. Перемещая кран вверх или вниз, проверьте, совпадают ли знаки обоих значений частоты вращения.

Параметр привода	Значение
P125 [Pri Vel Fdbk Sel]	Номер порта энкодера, P1 [Dig In Sts]

Теперь направление энкодера совпадает с направлением двигателя.

«Rotate Tune» (Настройка с вращением)

Во время процедуры Rotate Tune двигатель работает в течение 20 секунд в заданном направлении. В режиме «вектор потока» процедура Rotate Tune выполняется без нагрузки или с небольшой нагрузкой – например, когда двигатель соединён с редуктором, кабельным барабаном или кабелем и крюком.

**ВАЖНАЯ
ИНФОРМАЦИЯ**

Необходимо обеспечить возможность прерывания процедуры Rotate Tune, если есть вероятность перехода в крайнее положение.

Если двигатель присоединён к нагрузке, то определите, имеется ли достаточное расстояние перемещения для завершения процедуры Rotate Tune. При необходимости переместите крюк крана вверх или вниз для увеличения расстояния перемещения в противоположном направлении.

Если процедура Rotate Tune даёт сбой из-за нагрузки на двигатель, то снова выполните процедуру Static Tune и пропустите эту процедуру.

1. Введите значения параметра Rotate Tune.

Параметр привода	Значение
P70 [Autotune] (Автонастройка)	3 «Rotate Tune» («Настр. при вращ.»)
P520 [Max Fwd Speed]	Предельная частота вращения вперёд, используемая при Autotune. Не менее 70% от P27 [Motor NP Hertz].
P521 [Max Rev Speed]	Предельная частота вращения назад, используемая при Autotune. Не менее 70% от P27 [Motor NP Hertz].
Параметр модуля энкодера (Port X)	Значение
P10 [R00 Sel]	Порт 0, P935 [Drive Status 1] (Состояние привода 1), разряд 1 «Active» (активен)

2. Нажмите кнопку Start на панели управления.

По завершении настройки с вращением параметр P70 [Autotune] сменяется на 0 «Ready».

Проверьте результаты настройки в P73 [IR Voltage Drop] (падение напряжения при IR), P74 [Ixo Voltage Drop] (падение напряжения при I[хo]) и P75 [Flux Current Ref] (Опор.знач.тока магнитного потока).

Inertia Tune (Настройка инерции)

Процедура Inertia Tune измеряет время на разгон системы до номинальных оборотов (под нагрузкой) с помощью параметра P71 [Autotune Torque] (Автонастройка момента). Испытательные обороты можно ограничить, уменьшив значения P520 [Max Fwd Speed] (макс.част.вращ.вперёд) и P521 [Max Rev Speed] (макс.част.вращ.назад). Наиболее быстрые испытательные обороты достигаются при большом значении P71 [Autotune Torque] и при маленьких значениях P520 [Max Fwd Speed] и P521 [Max Rev Speed].

Поскольку нагрузка у кранов меняется, то результат проверки Inertia Tune является условно адекватным.

[Шаг 8](#) описывает ручную настройку значений.

**ВАЖНАЯ
ИНФОРМАЦИЯ**

Необходимо обеспечить возможность прерывания процедуры Inertia Tune, если есть вероятность перехода в крайнее положение.

1. Введите значения параметра Inertia Tune.

Параметр привода	Значение
P70 [Autotune] (Автонастройка)	4 «Inertia Tune» (Настройка инерции)

2. Нажмите кнопку Start на панели управления.

По завершении настройки с вращением параметр P70 [Autotune] сменяется на 0 «Ready».

Проверьте результат настройки в P76 [Total Inertia] (Общая инерция).

При использовании энкодера привод и двигатель могут выдерживать нулевые обороты с полной нагрузкой даже с открытым механическим тормозом.

3. Задайте минимальную частоту вращения.

Параметр привода	Значение
P522 [Min Fwd Speed] (Мин. част. вращ. вперед)	0,00
P523 [Min Rev Speed] (Мин. част. вращ. назад)	0,00

4. Задайте максимальную частоту вращения.

Параметр привода	Значение
P520 [Max Fwd Speed]	Предельная частота вращения вперед при нормальной работе. Не больше номинальной частоты двигателя.
P521 [Max Rev Speed]	Предельная частота вращения назад при нормальной работе. Не больше номинальной частоты двигателя.

5. Задайте функции цифрового входа.

Входы выбора частоты вращения

Параметр привода	Значение
P173 . . . 175 [DI Speed Sel X]	Номер порта входа/выхода, P1 [Dig In Sts], разряд X

Обнулите ошибки на входе

Параметр привода	Значение
P156 [DI Clear Fault]	Номер порта входа/выхода, P1 [Dig In Sts], разряд X

6. Задайте опорный сигнал частоты вращения.

Запрограммируйте предустановленные значения частоты вращения согласно используемым входам выбора частоты вращения.

Состояние входа (1 = вход активирован)			Источник авт. опорного значения
DI Speed Sel 2 (Циф. вход, выб. скор. 2)	DI Speed Sel 1 (Циф. вход, выб. скор. 1)	DI Speed Sel 0 (Циф. вход, выб. скор. 0)	
0	0	0	Reference A (Уставка A)
0	0	1	Reference A (Уставка A)
0	1	0	Reference B (Уставка B)
0	1	1	Preset Speed 3 (Предустановка скорости 3)
1	0	0	Preset Speed 4 (Предустановка скорости 4)
1	0	1	Preset Speed 5 (Предустановка скорости 5)
1	1	0	Preset Speed 6 (Предустановка скорости 6)
1	1	1	Preset Speed 7 (Предустановка скорости 7)

Port X (модуль ввода-вывода)	Значение
P10 [R00 Sel]	Порт 0, P935 [Drive Status 1] (Состояние привода 1), разряд 16 «Running» (работает)

7. Перемещайте кран с блока управления.

Проверьте опорные значения частоты вращения по P930 [Speed Ref Source].

8. Настройка контура частоты вращения.

Параметр привода	Значение
P636 [Speed Reg BW]	20 R/S Определяет реактивность регулятора частоты вращения. Используется для расчёта Kp и Ki.
P76 [Total Inertia] (Общая инерция)	1,5 с Это значение можно увеличить или уменьшить в зависимости от отклика регулятора частоты вращения.

$$P645 [\text{Speed Reg } K_p] = P636 [\text{Speed Reg BW}] \times P76 [\text{Total Inertia}] = BW \times J (\text{Inertia})$$

Torque Prove (Проверка момента)

Проделайте следующие шаги в представленном порядке.

1. Введите значения параметра Torque Prove.

Port X (модуль ввода-вывода)	Значение
P10 [R00 Sel]	0,00 (Откл.)
P6 [Dig Out Invert]	Бит 0 «Relay Out 0» = 1 (Выход инвертирован)
P10 [R00 Sel]	Порт 0, P1103 [Trq Prove Status], разряд 4 «Тормоз устан.» = 1
Параметр привода	Значение
P1100 [Trq Prove Cfg]	Бит 0 «TP Enable» = 1

При активации Torque Prove привод переходит в состояние тревоги.

2. Выберите источник обратной связи по положению.

Параметр привода	Значение
P135 [Mtr Psn Fdbk Sel]	Номер порта энкодера, P4 [Enc 0 FB]

3. Задайте время уменьшения момента двигателя во время испытания пробуксовки тормоза.

Параметр привода	Значение
P1104 [Trq Lmt SlewRate]	10,000 с (по умолчанию)

4. Задайте отклонение частоты вращения.

Параметр привода	Значение
P1105 [Speed Dev Band]	Начните со значения в Гц или об/мин по умолчанию.

Увеличьте это значение, если привод даёт сбой на F20 [TorqPrv Spd Band].

5. Задайте уровень отклонения частоты вращения.

Параметр привода	Значение
P1106 [SpdBnd Intgrtr]	0,060 с (по умолчанию)

Увеличьте это значение, если привод даёт сбой на F20 [TorqPrv Spd Band].

6. Задайте время отпускания тормоза.

Параметр привода	Значение
P1107 [Brk Release Time]	0,100 с (по умолчанию)

Увеличьте или уменьшите это значение в зависимости от времени, необходимого для открывания тормоза.

7. Задайте время активации тормоза.

Параметр привода	Значение
P1108 [Brk Set Time]	0,100 с (по умолчанию)

Увеличьте или уменьшите это значение в зависимости от времени, необходимого для закрывания тормоза.

8. Задайте допустимую пробуксовку тормоза.

Параметр привода	Значение
P1109 [Brk Alarm Travel]	1,00 (по умолчанию)

Задаёт допустимое количество оборотов двигателя для снижения нагрузки при обнаружении пробуксовки тормоза.

9. Задайте определение пробуксовки тормоза.

Параметр привода	Значение
P1110 [Brk Slip Count]	250,00 (по умолчанию)

Задаёт количество отсчётов энкодера для определения пробуксовки тормоза. Количество отсчётов = количество импульсов энкодера на один оборот (PPR) x 4

10. Задайте допустимое время до начала торможения.

Параметр привода	Значение
P1111 [Float Tolerance]	Используйте значения в Гц или об/мин по умолчанию.

Задаёт отметку, с которой начнёт отсчёт таймер резерва времени.

11. Задайте время до начала торможения.

Параметр привода	Значение
P1113 [ZeroSpdFloatTime]	5,000 с (по умолчанию)

Задаёт время для поддержания нулевой частоты вращения с открытым тормозом после команды на запуск.

Настройка завершена

Теперь привод настроен и проверка момента для управления механическим тормозом активирована. Теперь можно подавать нагрузку.

На этом этапе для оптимизации настройки контура частоты вращения можно использовать DriveObserver. Пусть одно деление шкалы времени на оси X будет равно 30 секундам

12. С помощью DriveObserver настройте следующие кривые.

Параметр привода	Значение
P3 [Mtr Vel Fdbk]	Масштабирование до минимальной и максимальной частоты вращения.
P594 [Ramped Spd Ref]	Масштабирование до минимальной и максимальной частоты вращения.
P7 [Output Current]	Масштабирование до предельного значения тока.
P11 [DC Bus Volts]	Масштабирование по умолчанию.
P5 [Torque Cur Fdbk] (Опция)	Масштабирование по умолчанию.

Перемещайте кран вверх и вниз при полной нагрузке. При необходимости отрегулируйте разгон и замедление.

Устранение неполадок

При вводе привода в эксплуатацию часто возникают следующие неполадки.

F4 «Падение напряжения»

- Если напряжение в сети всё ещё есть, уменьшите уровень падения напряжения P461 [UnderVltg Level].

F5 «Повышенное напряжение»

- Управляя краном, наблюдайте за напряжением на шине постоянного тока. При понижении нагрузки оно должно быть ограничено до 750 В=.
- Проверьте правильность подключения внешнего резистора.
- Убедитесь, что значения параметров соответствуют указанным в п. 1.
- Наблюдайте за разрядом 20 DV active параметра P935 Drive Status 1. Этот разряд активируется при активации динамического торможения.

F20 «TrqProve Spd Band» (Отклонение частоты вращения)

- Эта ошибка активна только при активной функции TorqProve.
- Неверная настройка контура частоты вращения. Увеличьте P636 [Speed Reg BW] или P76 [Total Inertia]. При слишком высоких значениях регулятор станет нестабильным.
- Параметр P3 [Mtr Vel Fdbk] должен как можно лучше соответствовать параметру P594 [Ramped Spd Ref].
- Привод входит в предельное значение тока. Привод слишком мал либо заданы слишком быстрые разгон/замедление.
- Тормоз не открывается. Проверьте, исправен ли выпрямитель тормоза.

Более подробную информацию см. в [Глава 3](#).

Настройка крана – без энкодера Для настройки должны быть выполнены следующие условия.

- Тщательно подобраны привод и двигатель
- Правильно выбран номинал внешнего тормозящего резистора
- Привод должен иметь заводские настройки.
Если нет, то отсоедините клеммник выходного реле и выполните сброс на заводские настройки ХОСТА и всех ПОРТОВ.
Присоедините клеммник обратно.
- Программирование выполняется через DriveExecutive или DriveExplorer
- Управление краном осуществляется через входы Run forward (прямое вращение)/Run Reverse (обратное вращение)
- Блок управления механическим тормозом подключён к выходному реле 0



ВНИМАНИЕ! Потеря контроля в ситуациях с подвешенной нагрузкой может привести к травмам и/или повреждениям оборудования. Нагрузки должны обязательно контролироваться приводом или механическим тормозом. Параметры 1100...1113 предназначены для областей применения с проверкой подъёма/момента. Ответственность за настройку параметров привода, проверку функций подъёма и соблюдение требований к безопасности в соответствии с применимыми кодексами и стандартами несёт инженер и/или конечный пользователь.

Настройка привода

1. Откорректируйте значения параметров и введите данные с заводской таблички.

Параметр	Значение
Торможение	
P370 [Stop Mode A] (Режим останова A)	1 «Ramp» (Заданный темп)
P372 [Bus Reg Mode A] (Режим рег. шины A)	2 «Dyn Brake» (динамическое торможение)
P382 [DB Resistor Type] (Тип резистора динамического тормоза)	1 «External» (внешний)
P383 [DB Ext Ohms]	Общее сопротивление внешнего резистора (Ом).
P384 [DB Ext Watts]	Общая фактическая номинальная мощность внешнего резистора (Вт).
P385 [DB ExtPulseWatts]	Максимальная мощность правильно выбранного резистора.
P426 [Regen Power Lmt] (Предел мощности динамического торможения)	-800% (Минимальное значение)
Данные с заводской таблички двигателя	
P25 [Motor NP Volts]	Напряжение по заводской табличке двигателя.
P26 [Motor NP Amps]	Ток по заводской табличке двигателя.
P27 [Motor NP Hertz]	Частота по заводской табличке двигателя.
P28 [Motor NP RPM]	Частота вращения по заводской табличке двигателя.
P29 [Mtr NP Pwr Units] (Ед. изм. мощности)	0 «л.с.» или 1 «кВт»
P30 [Motor NP Power]	Мощность по заводской табличке двигателя.
P31 [Motor Poles]	Количество полюсов двигателя.
Управление двигателем	
P35 [Motor Ctrl Mode] (Режим управления двигателем)	3 «Induction FV» (индукция, вектор потока)
Пробуксовка двигателя	
P621 [Slip RPM at FLA]	Синхронная частота вращения – P28 [Motor NP RPM] Пример: 6 полюсов – двигатель 980 об/мин Синхронная частота вращения = (частота по ЗТ x 60 сек) / полюсные пары (50 Гц x 60 сек) / 3 = 1000 об/мин Пробуксовка = Синхронная частота вращения – частота вращения двигателя по ЗТ = 1000 – 980 = 20 об/мин (введите «20» в P621)
Номинальная нагрузка привода	
P306 [Duty Rating]	1 «Heavy Duty» (Тяжёлый режим)
Перегрузка в Гц	
P414 [Mtr OL Hertz]	0,00 (снижение номинального тока не происходит)
Автоподстройка момента	
P71 [Autotune Torque]	100,00% (используется во время настройки вращения и настройки инерции)
Защита	
P420 [Drive OL Mode] (Режим перегрузки привода)	1 «Reduce PWM» (Уменьшение ШИМ)
P422 [Current Limit 1] (Предельный ток 1)	200% от P26 [Motor NP Amps] (NP двигателя, ампер)
P444 [OutPhaseLossActn] (Потеря выходной фазы)	3 «FltCoastStop» (ошибка – останов при движении по инерции)

Процедуры настройки двигателя

Static Tune (Статическая настройка)

Здесь измеряются параметры двигателя с активированным (закрытым) тормозом.

Rotate Tune (Динамическая настройка)

Эта процедура даёт лучшие результаты, если это позволяет подключённое оборудование. Здесь требуется открыть механический тормоз, а двигатель должен поработать с не менее чем 70% от номинальных оборотов.

Inertia Tune


Здесь измеряется время на разгон системы до номинальных оборотов.

Static Tune

При настройке Static Tune механический тормоз остаётся активированным.

1. Введите значения параметра Static Tune.

Параметр привода	Значение
P70 [Autotune] (Автонастройка)	2 «Static Tune» («Статич. настр.»)
Port X (модуль ввода-вывода)	Значение
P10 [ROO Sel]	0,00 «Disabled» (Отключено)

2. Щёлкните на значке , чтобы открыть панель управления.
3. Нажмите кнопку Start на панели управления.

По завершении статической настройки параметр P70 [Autotune] сменяется на 0 «Ready».

Проверка направления привода

1. Выполните проверку направления крана.

Port X (модуль ввода-вывода)	Значение
P164 [DI Run Forward] (ЦВх Вперёд)	Номер порта, P1 [Dig In Sts] (Сост. циф. входа), разряд X (Run Fwd Input) (Вход, вперёд)
P165 [DI Run Reverse] (ЦВх Назад)	Номер порта, P1 [Dig In Sts] (Сост. циф. входа), разряд X (Run Rev Input) (Вход, назад)

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ В этой точке кран можно запустить с блока управления.

Параметр привода	Значение
P545 [Spd Ref A Sel] (Выбор опор. сигн. А для част. вращ.)	Port 0, P571 [Preset Speed 1] (Предуст. част. вращ. 1)
P571 [Preset Speed 1] (Предуст. част. вращ. 1)	15 Гц (устан. на малые обороты для проверки направления.)
P535 [Accel Time 1] (Время разгона 1)	2,00 с
P537 [Decel Time 1] (Время замедления 1)	2,00 с
Port X (модуль ввода-вывода)	Значение
P10 [ROO Sel]	Порт 0, P935 [Drive Status 1] (Состояние привода 1), разряд 16 «Running» (работает)

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ В этой точке механический тормоз открывается во время работы привода.

2. Управляя краном с блока управления, проверьте правильность направления крана.

Если оно неверное, то измените направление двигателя.

Параметр привода	Значение
P40 [Mtr Options Cnfgl] (конфигур. настр. двиг.)	Бит 4 «Mtr Lead Rev» = 1 (зарезервировано)

Управляя краном с блока управления, ещё раз проверьте правильность направления крана.

Переместите крюк в положение, обеспечивающее достаточный ход в обоих направлениях.

«Rotate Tune» (Настройка с вращением)

Во время процедуры Rotate Tune двигатель работает в течение 20 секунд в заданном направлении. Процедура Rotate Tune выполняется без нагрузки или с небольшой нагрузкой – например, когда двигатель соединён с редуктором, кабельным барабаном или кабелем и крюком.

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ	Необходимо обеспечить возможность прерывания процедуры Rotate Tune, если есть вероятность перехода в крайнее положение.
------------------------------	---

Если двигатель присоединён к нагрузке, то определите, имеется ли достаточное расстояние перемещения для завершения процедуры Rotate Tune. При необходимости переместите крюк крана вверх или вниз для увеличения расстояния перемещения в противоположном направлении.

Если процедура Rotate Tune даёт сбой из-за нагрузки на двигатель, то снова выполните процедуру Static Tune и пропустите эту процедуру.

1. Введите значения параметра Rotate Tune.

Параметр привода	Значение
P70 [Autotune] (Автонастройка)	3 «Rotate Tune» («Настр.при вращ.»)
P520 [Max Fwd Speed]	Предельная частота вращения вперёд, используемая при Autotune. Не менее 70% от P27 [Motor NP Hertz].
P521 [Max Rev Speed]	Предельная частота вращения назад, используемая при Autotune. Не менее 70% от P27 [Motor NP Hertz].
Параметр модуля энкодера (Port X)	Значение
P10 [R00 Sel]	Порт 0, P935 [Drive Status 1] (Состояние привода 1), разряд 1 «Active» (активен)

2. Нажмите кнопку Start на панели управления.

По завершении настройки с вращением параметр P70 [Autotune] сменяется на 0 «Ready».

Проверьте результаты настройки в P73 [IR Voltage Drop] (падение напряжения при IR), P74 [Ixo Voltage Drop] (падение напряжения при I[хo]) и P75 [Flux Current Ref] (Опор.знач.тока магнитного потока).

Inertia Tune (Настройка инерции)

Процедура Inertia Tune измеряет время на разгон системы до номинальных оборотов (под нагрузкой) с помощью параметра P71 [Autotune Torque] (Автонастройка момента). Испытательные обороты можно ограничить, уменьшив значения P520 [Max Fwd Speed] (макс. част. вращ. вперёд) и P521 [Max Rev Speed] (макс. част. вращ. назад). Наиболее быстрые испытательные обороты достигаются при большом значении P71 [Autotune Torque] и при маленьких значениях P520 [Max Fwd Speed] и P521 [Max Rev Speed].

Поскольку нагрузка у кранов меняется, то результат проверки Inertia Tune является условно адекватным.

[Шаг 8](#) описывает ручную настройку значений.

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ	Необходимо обеспечить возможность прерывания процедуры Inertia Tune, если есть вероятность перехода в крайнее положение.
------------------------------	--

1. Введите значения параметра Inertia Tune.

Параметр привода	Значение
P70 [Autotune] (Автонастройка)	4 «Inertia Tune» (Настройка инерции)

2. Нажмите кнопку Start на панели управления.

По завершении настройки с вращением параметр P70 [Autotune] сменяется на 0 «Ready».

Проверьте результат настройки в P76 [Total Inertia] (Общая инерция).

3. Задайте минимальную частоту вращения.

Параметр привода	Значение
P522 [Min Fwd Speed] (Мин. част. вращ. вперед)	2 x частота пробуксовки двигателя. (с заводской таблички двигателя)
P523 [Min Rev Speed] (Мин. част. вращ. назад)	2 x частота пробуксовки двигателя. (с заводской таблички двигателя)

4. Задайте максимальную частоту вращения.

Параметр привода	Значение
P520 [Max Fwd Speed]	Предельная частота вращения вперед при нормальной работе. Не больше номинальной частоты двигателя.
P521 [Max Rev Speed]	Предельная частота вращения назад при нормальной работе. Не больше номинальной частоты двигателя.

5. Задайте функции цифрового входа.

Входы выбора частоты вращения

Параметр привода	Значение
P173 . . . 175 [DI Speed Sel X]	Номер порта входа/выхода, P1 [Dig In Sts], разряд X

Обнулите ошибки на входе

Параметр привода	Значение
P156 [DI Clear Fault]	Номер порта входа/выхода, P1 [Dig In Sts], разряд X

6. Задайте опорный сигнал частоты вращения.

Запрограммируйте предустановленные значения частоты вращения согласно используемым входам выбора частоты вращения.

Состояние входа (1 = вход активирован)			Источник авт. опорного значения
DI Speed Sel 2 (Циф. вход, выб. скор. 2)	DI Speed Sel 1 (Циф. вход, выб. скор. 1)	DI Speed Sel 0 (Циф. вход, выб. скор. 0)	
0	0	0	Reference A (Уставка A)
0	0	1	Reference A (Уставка A)
0	1	0	Reference B (Уставка B)
0	1	1	Preset Speed 3 (Предустановка скорости 3)
1	0	0	Preset Speed 4 (Предустановка скорости 4)
1	0	1	Preset Speed 5 (Предустановка скорости 5)
1	1	0	Preset Speed 6 (Предустановка скорости 6)
1	1	1	Preset Speed 7 (Предустановка скорости 7)

Порт X (модуль ввода-вывода)	Значение
P10 [R00 Sel]	Порт 0, P935 [Drive Status 1] (Состояние привода 1), разряд 16 «Running» (работает)

7. Перемещайте кран с блока управления.

Проверьте опорные значения частоты вращения по P930 [Speed Ref Source].

8. Настройка контура частоты вращения.

Параметр привода	Значение
P636 [Speed Reg BW]	20 R/S Определяет реактивность регулятора частоты вращения. Используется для расчёта Kp и Ki.
P76 [Total Inertia] (Общая инерция)	1,5 с Это значение можно увеличить или уменьшить в зависимости от отклика регулятора частоты вращения.

$$P645 [Speed Reg Kp] = P636 [Speed Reg BW] \times P76 [Total Inertia] = BW \times J (Inertia)$$

Torque Prove (Проверка момента)

Проделайте следующие шаги в представленном порядке.

1. Введите значения параметра Torque Prove.

Port X (модуль ввода-вывода)	Значение
P10 [R00 Sel]	0,00 (Откл.)
P6 [Dig Out Invert]	Бит 0 «Relay Out 0» = 1 (Выход инвертирован)
P10 [R00 Sel]	Порт 0, P1103 [Trq Prove Status], разряд 4 «Тормоз устан.» = 1

Параметр привода	Значение
P1100 [Trq Prove Cfg]	Бит 0 «TP Enable» = 1 Бит 1 «Encoderless» = 1 Бит 5 «BrkSlipEncls» = 1

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

При активации функции Torque Prove привод переходит в состояние тревоги, см. [с. 381](#). Внимательно прочитайте пункт «Внимание!» и подтвердите, задав нужный параметр.

2. Задайте отклонение частоты вращения.

Параметр привода	Значение
P1105 [Speed Dev Band]	10 Гц

Это значение можно уменьшить после настройки системы. Чем ниже это значение, тем быстрее защита.

3. Задайте уровень отклонения частоты вращения.

Параметр привода	Значение
P1106 [SpdBand Intgrtr]	0,200 с (по умолчанию)

Это значение можно уменьшить после настройки системы. Чем ниже это значение, тем быстрее защита.

4. Задайте допустимое время до начала торможения.

Параметр привода	Значение
P1111 [Float Tolerance]	2... 3 x частота пробуксовки двигателя.

Задаёт уровень, на котором механический тормоз включается в режиме без энкодера.

Настройка завершена

Теперь привод настроен и проверка момента для управления механическим тормозом активирована. Теперь можно подавать нагрузку.

На этом этапе для оптимизации настройки контура частоты вращения можно использовать DriveObserver. Пусть одно деление шкалы времени на оси X будет равно 30 секундам

5. С помощью DriveObserver настройте следующие кривые.

Параметр привода	Значение
P3 [Mtr Vel Fdbk]	Масштабирование до минимальной и максимальной частоты вращения.
P594 [Ramped Spd Ref]	Масштабирование до минимальной и максимальной частоты вращения.
P7 [Output Current]	Масштабирование до предельного значения тока.
P11 [DC Bus Volts]	Масштабирование по умолчанию.
P5 [Torque Cur Fdbk] (Опция)	Масштабирование по умолчанию.

Перемещайте кран вверх и вниз при полной нагрузке. При необходимости отрегулируйте разгон и замедление.

Устранение неполадок

При вводе привода в эксплуатацию часто возникают следующие неполадки.

F4 «Падение напряжения»

- Если напряжение в сети всё ещё есть, уменьшите уровень падения напряжения P461 [UnderVltg Level].

F5 «Повышенное напряжение»

- Управляя краном, наблюдайте за напряжением на шине постоянного тока. При понижении нагрузки оно должно быть ограничено до 750 В=.
- Проверьте правильность подключения внешнего резистора
- Убедитесь, что значения параметров соответствуют указанным в п. 1.
- Наблюдайте за разрядом 20 DV active параметра P935 Drive Status 1. Этот разряд активируется при активации динамического торможения.

F20 «TrqProve Spd Band» (Отклонение частоты вращения)

- Эта ошибка активна только при активной функции TorqProve.
- Неверная настройка контура частоты вращения. Увеличьте P636 [Speed Reg BW] или P76 [Total Inertia]. При слишком высоких значениях регулятор станет нестабильным.
- Параметр P3 [Mtr Vel Fdbk] должен как можно лучше соответствовать параметру P594 [Ramped Spd Ref].
- Привод входит в предельное значение тока. привод слишком мал либо заданы слишком быстрые разгон/замедление.
- Тормоз не открывается. Проверьте, исправен ли выпрямитель тормоза.

Более подробную информацию см. в [Глава 3](#).

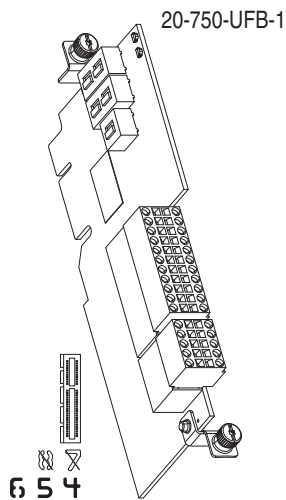
Добавочный модуль универсального энкодера с обратной связью

Информация...	См. с...
Технические характеристики	401
Назначения клемм клеммного блока	403
Примеры подключения	405

Технические характеристики

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ Универсальный энкодер с обратной связью может использоваться только с приводами PowerFlex серии 755.

Таблица 3 – Светодиодные индикаторы добавочного модуля универсального энкодера с обратной связью



Светодиод	Название	Цвет	Состояние	Описание		
①	Плата	Не горит	Выключен	Нет питания.		
		Зелёный	Мигает	Инициализирован, но не активен. Связь потеряна, попытка восстановить.		
			Горит	Модуль работает, сбои отсутствуют.		
		Красный	Мигает	Сбой модуля. • Проверьте параметр P1 [Module Sts]		
			Горит	Нормальная работа Модуль загружается. Серьёзный сбой модуля. • Выключите и снова включите питание • Обновите встроенное ПО модуля • Замените модуль		
		Жёлтый	Мигает	Присутствует сигнал о неисправности типа 2 • Проверьте параметр P1 [Module Sts]		
			Горит	Присутствует сигнал о неисправности типа 1 • Проверьте параметр P1 [Module Sts]		
		Жёлтый/зелёный	Попеременное мигание	Идёт обновление встроенного ПО модуля.		
		②	DPI	Не горит	Выключено	Нет питания. Нет связи.
				Зелёный	Мигает	Модуль пытается связаться с хостом DPI
Горит	• Модуль правильно подсоединён, связь действует. • Идёт обновление встроенного ПО модуля.					
Красный	Мигает			Потеряна связь модуля с хостом DPI.		
	Горит			Сбой связи DPI, например подключение к несоответствующему порту.		
Жёлтый	Мигает			Нормальная работа		
	Горит			Периферийное устройство, подсоединённое к изделию типа SCANport, не поддерживает режим совместимости SCANport.		

Таблица 4 – Установка двухпозиционных переключателей добавочного универсального модуля обратной связи (реализация функций безопасности)

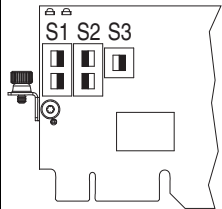
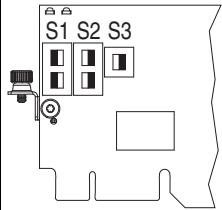
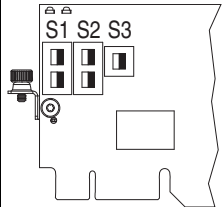
Выбор канала безопасности	Установка двухпозиционных переключателей
<p>Первичный канал безопасности</p> <p>Чтобы направить сигналы обратной связи в первичный канал безопасности, установите:</p> <ul style="list-style-type: none"> S1 в положение ON S2 в положение OFF S3 в положение ON 	
<p>Вторичный канал безопасности</p> <p>Чтобы направить сигналы обратной связи во вторичный канал безопасности, установите:</p> <ul style="list-style-type: none"> S1 в положение OFF S2 в положение ON S3 в положение ON 	
<p>Первичный и вторичный каналы безопасности</p> <p>Чтобы направить сигналы обратной связи в первичный и вторичный каналы, установите:</p> <ul style="list-style-type: none"> S1 в положение ON S2 в положение ON S3 в положение ON 	

Таблица 5 – Инкрементный энкодер AquadB модуля обратной связи

Параметр	Описание
Вход	Работа в дифференциальном или одностороннем режиме, постоянный ток ~10 мА, источник тока: минимум 3,5 В, максимум 7,5 В постоянного тока, 10 мА, минимальное напряжение высокого уровня 3,5 В, максимальное напряжение низкого уровня 0,4 В.
Максимальная длина кабеля:	30 м (100 футов) при 5 В, 183 м (600 футов) при 12 В
Максимальная частота на входе	250 кГц

Таблица 6 – Поддерживаемые энкодеры

Параметр	Heidenhain (EnDat)	SSI	Stegmann (Hiperface)	BiSS	Stahl (линейный)	Temposonics (линейный)
Напряжение питания энкодера	5 В при 250 мА	10,5 В при 250 мА	10,5 В при 250 мА	10,5 В при 250 мА	Внешнее питание 24 В	Внешнее питание 24 В
Сигнал высокого разрешения	Синус/косинус 1V P-P	Синус/косинус 1V P-P	Синус/косинус 1V P-P	Синус/косинус 1V P-P	Н/Д	Н/Д
Максимальная длина кабеля	100 м	100 м	90 м	100 м	100 м	100 м
Период обновления ⁽¹⁾	102,4 мкс	102,4 мкс	102,4 мкс	102,4 мкс	0,5/1,0/1,5/2,0 мс	0,5/1,0/1,5/2,0 мс
Максимальная частота на входе	163,8 кГц	163,8 кГц	163,8 кГц	163,8 кГц	Н/Д	Н/Д

(1) Добавочный модуль универсального энкодера с обратной связью займёт положение с отображением частоты обновлений.

Назначения клемм клеммного блока

Таблица 7 – Отдельные клеммы клеммного блока ТВ1 добавочного модуля универсального энкодера с обратной связью имеют следующие назначения

Клемма	Название	Описание
-Sn	Синус (-)	Отрицательный синусоидальный сигнал
+Sn	Синус (+)	Положительный синусоидальный сигнал
-Cs	Косинус (-)	Отрицательный косинусоидальный сигнал
+Cs	Косинус (+)	Положительный косинусоидальный сигнал
Is	Внутренний экран	Клемма внутреннего экрана Heidenhain
Os	Наружный экран	Клемма экрана кабеля
-Xc	Канал X, часы (-)	Клемма отрицательного сигнала часов (канал X)
+Xc	Канал X, часы (+)	Клемма положительного сигнала часов (канал X)
-Xd	Канал X, данные (-)	Клемма отрицательного сигнала данных (канал X)
+Xd	Канал X, данные (+)	Клемма положительного сигнала данных (канал X)
-Hf	Питание обратной связи Heidenhain (-)	При использовании инкрементной обратной связи соедините клеммы -Hf и 5c; клеммы +Hf и +5 для правильной регулировки напряжения.
+Hf	Питание обратной связи Heidenhain (+)	
5c	Общий	Общий +5 В
+5	+5 В постоянного тока, питание	Источник питания энкодера, 250 мА.
12c	Общий	Общий +12 В
+12	+12 В постоянного тока, питание	Источник питания энкодера (10,5 В при 250 мА)
-A	Энкодер А (НЕТ)	Одноканальный или квадратурный вход А либо выход энкодера.
A	Энкодер А	
-B	Энкодер В (НЕТ)	Квадратурный вход В или выход энкодера.
B	Энкодер В	
-Z	Энкодер Z (НЕТ)	Импульсный, маркерный, регистрационный вход или выход энкодера.
Z	Энкодер Z	

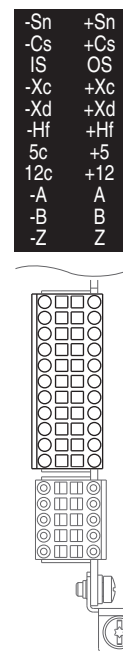
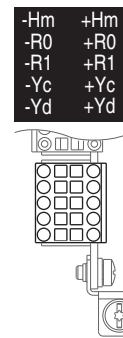


Таблица 8 – Обозначения клеммного блока ТВ2 универсального энкодерного модуля с обратной связью

Клемма	Название	Описание
-Hm	Вход сигнала исходного положения (-)	От 12 В постоянного тока при 9 мА до 24 В постоянного тока при 40 мА
+Hm	Вход сигнала исходного положения (+)	
-R0	Регистрационный вход 0 (-)	Положительная и отрицательная клеммы регистрационного входа энкодера.
+R0	Регистрационный вход 0 (+)	
-R1	Регистрационный вход 1 (-)	От 12 В постоянного тока при 9 мА до 24 В постоянного тока при 40 мА
+R1	Регистрационный вход 1 (+)	
-Yc	Канал Y, часы (-)	Клемма отрицательного сигнала часов (канал Y)
+Yc	Канал Y, часы (+)	Клемма положительного сигнала часов (канал Y)
-Yd	Канал Y, данные (-)	Клемма отрицательного сигнала данных (канал Y)
+Yd	Канал Y, данные (+)	Клемма положительного сигнала данных (канал Y)



ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

К данному добавочному модулю возможно подсоединение только одного линейного устройства обратной связи. Подсоединяйте устройство либо к каналу X на блоке ТВ1, либо к каналу Y на блоке ТВ2.

Доступ к параметрам

Доступ к параметрам на добавочном модуле описан в руководстве пользователя расширенного модуля дружественного интерфейса (НИМ) привода PowerFlex 7-Class, публикация 20НИМ-UM001.

Описание параметров

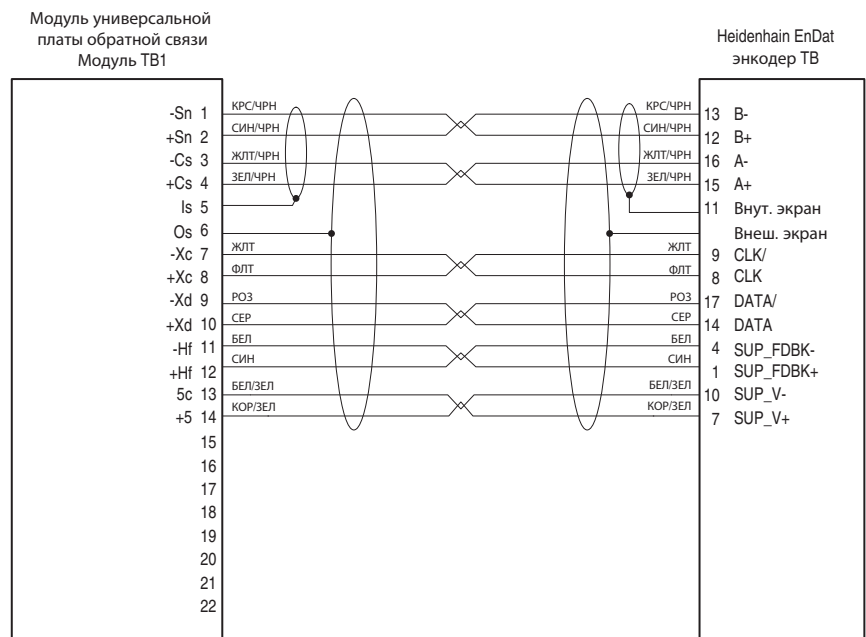
Описание параметров добавочного модуля универсального энкодера с обратной связью начинается на [с. 298](#).

Примеры подключения

В следующей таблице перечислены электродвигатели, устройства обратной связи и приведены примеры подсоединения проводов кабелей.

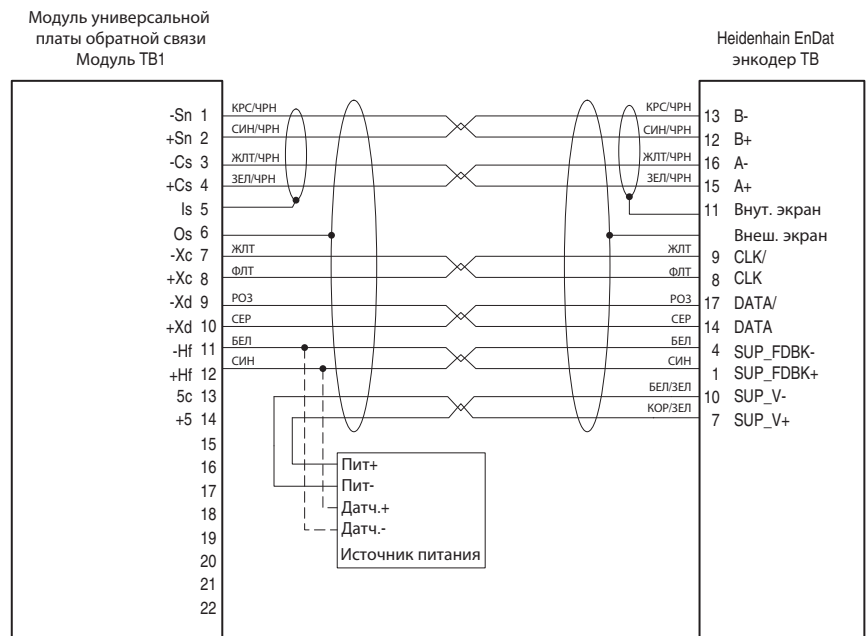
Если используется данный электродвигатель и (или) устройство обратной связи . . .	и данный кабель,	то пример см. здесь:
Угловой энкодер Heidenhain EnDat (например RCN729/829) с внутренним источником питания	поставляется с энкодером	Рис. 2 на с. 406
Угловой энкодер Heidenhain EnDat с внешним источником питания	поставляется с энкодером	Рис. 3 на с. 406
Поворотный энкодер Heidenhain Non-EnDat с внутренним источником питания	кабель PUR поставляется с энкодером	Рис. 4 на с. 407
Поворотный энкодер Heidenhain EnDat (ECN 412 EnDat01) с внутренним источником питания	поставляется с энкодером	Рис. 5 на с. 407
Поворотный энкодер Heidenhain EnDat (ECN 412 EnDat01) с внутренним источником питания	кабель PUR поставляется с энкодером	Рис. 6 на с. 408
Электродвигатель серии MP на 460 В и поворотный энкодер Stegmann	2090-CDNFDMP-SXX	Рис. 7 на с. 408
	2090-XXNFMP-SXX	Рис. 8 на с. 409
Двигатель Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -M2KXL, -S2L или -S2KXL и поворотный энкодер Stegmann	2090-CDNFDMP-SXX	Рис. 7 на с. 408
	2090-XXNFMP-SXX	Рис. 8 на с. 409
Электродвигатель серии MP на 230 В и поворотный энкодер Stegmann	2090-UXNFDMP-SXX	Рис. 9 на с. 409
	2090-XXNFMP-SXX	Рис. 10 на с. 410
Поворотный энкодер Stegmann	1326-CECU-XXL-XXX	Рис. 11 на с. 410
	Заранее установленная экранированная витая пара	Рис. 12 на с. 411
	Экранированная витая пара с 8-контактным разъёмом типа Berg	Рис. 13 на с. 411
	Экранированная витая пара с 10-контактным разъёмом типа MS	Рис. 14 на с. 412
	Экранированная витая пара с 12-контактным разъёмом типа DIN	Рис. 15 на с. 412
Электродвигатель серии MP на 460 В и поворотный энкодер	2090-CDNFDMP-SXX	Рис. 16 на с. 413
	2090-XXNFMP-SXX	Рис. 16 на с. 413
Двигатель Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -S2L или -S2KXL и поворотный энкодер	2090-XXNFMP-SXX	Рис. 16 на с. 413
Электродвигатель серии MP на 230 В и поворотный энкодер	2090-UXNFDMP-SXX	Рис. 17 на с. 413
	2090-XXNFMP-SXX	Рис. 17 на с. 413
Линейный датчик	Разъём MDI RG	Рис. 18 на с. 414
	Кабель P Integral	Рис. 18 на с. 414
Датчик регистрации	поставляется с датчиком	Рис. 19 на с. 415
Имитация выхода инкрементного энкодера	обеспечивает заказчик	Рис. 20 на с. 416

Рис. 2 – Угловой энкодер Heidenhain EnDat с внутренним источником питания



Примечание: Дополнительные сведения приведены в инструкции по установке, поставляемой с энкодером.

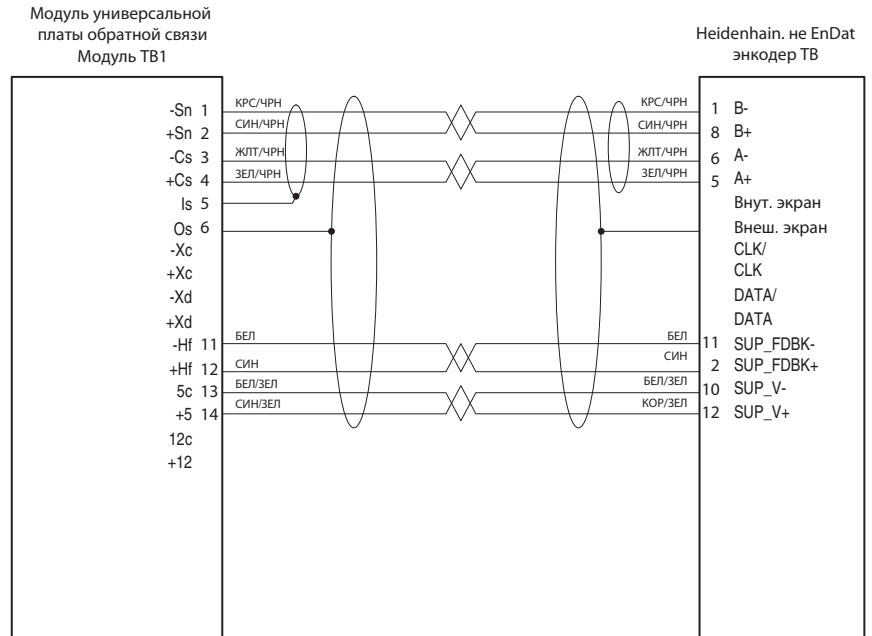
Рис. 3 – Угловой энкодер Heidenhain EnDat с внешним источником питания



Примечания: Дополнительные сведения приведены в инструкции по установке, поставляемой с энкодером. Параметры внешнего источника питания: от 3,6 до 5,25 В, макс. 350 мА.

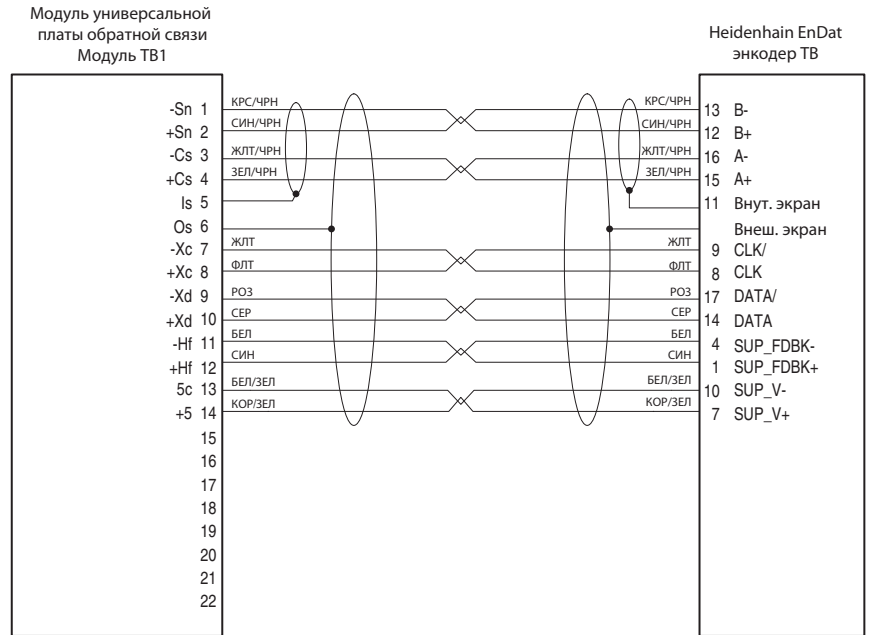
К энкодеру нельзя подсоединять питание от клемм TB1-14 (Power+) и TB1-13 (Power-). Коричнево-зелёный и бело-зелёный провода должны быть подсоединены к внешнему источнику питания. Если у внешнего источника питания нет точек подключения контроля нагрузки, сигналы обратной связи (контроль нагрузки) следует выполнить от энкодера на универсальный модуль обратной связи (TB1-11,12).

Рис. 4 – Поворотный энкодер Heidenhain Non-EnDat с внутренним источником питания



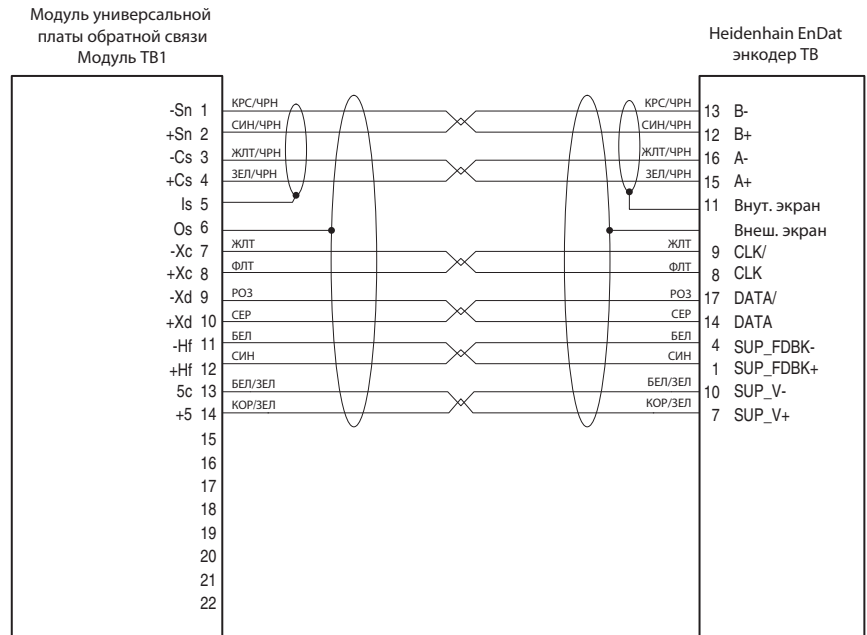
Примечание: Дополнительные сведения приведены в инструкции по установке, поставляемой с энкодером.

Рис. 5 – Поворотный энкодер Heidenhain EnDat (ECN 412 EnDat01) с внутренним источником питания



Примечание: Дополнительные сведения приведены в инструкции по установке, поставляемой с энкодером.

Рис. 6 – Поворотный энкодер Heidenhain EnDat (ECN 412 EnDat01) с внутренним источником питания



Примечание: Дополнительные сведения приведены в инструкции по установке, поставляемой с энкодером.

Рис. 7 – Электродвигатель 460 В серии MP или электродвигатель Allen-Bradley серии 1326AB-VXXXX-M2L, -M2KXL, -S2I или -S2KXL и поворотный энкодер Stegmann или энкодер Rotary с подсоединением через кабель 2090-CDNFDMP-SXX

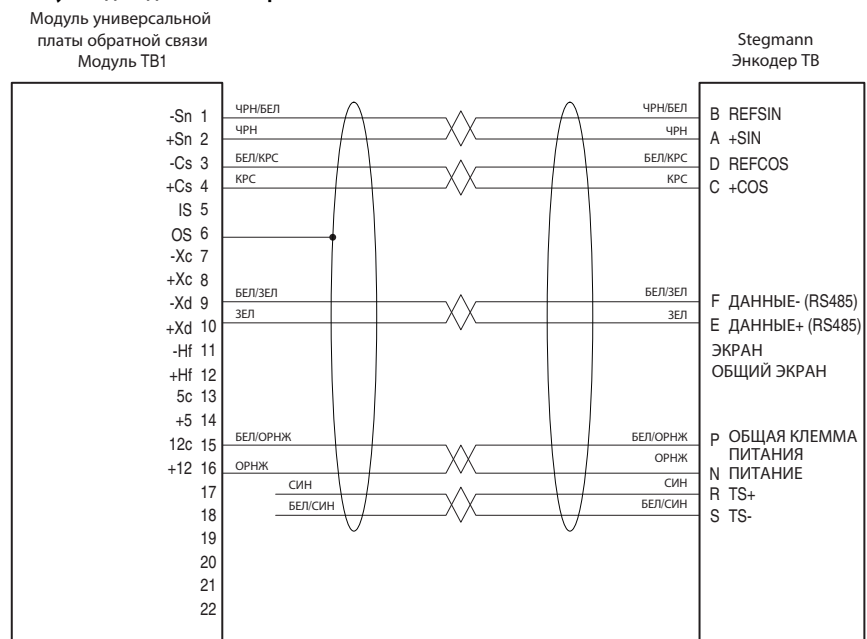
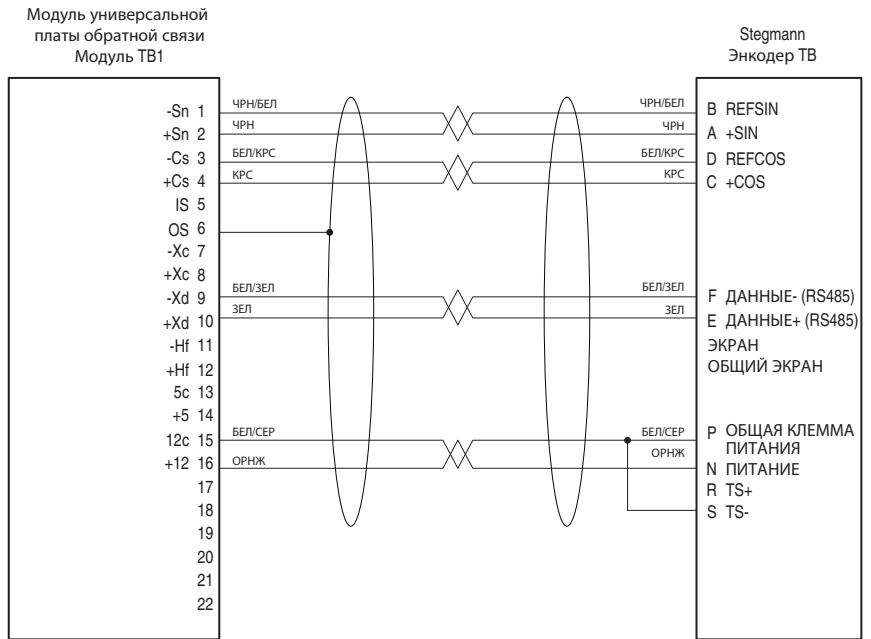


Рис. 8 – Электродвигатель 460 В серии MP или электродвигатель Allen-Bradley серии 1326AB-VXXXX-M2L, -M2KXL, -S2I или -S2KXL и поворотный энкодер Stegmann или энкодер Rotary с подсоединением через кабель 2090-XXNFMP-SXX



Примечание: Через кабель 2090-XXNFMP-SXX невозможно получить доступ к термовыключателю.

Рис. 9 – Электродвигатель серии MP на 230 В и поворотный энкодер Stegmann с подключением через кабель 2090-UXNFDMP-SXX

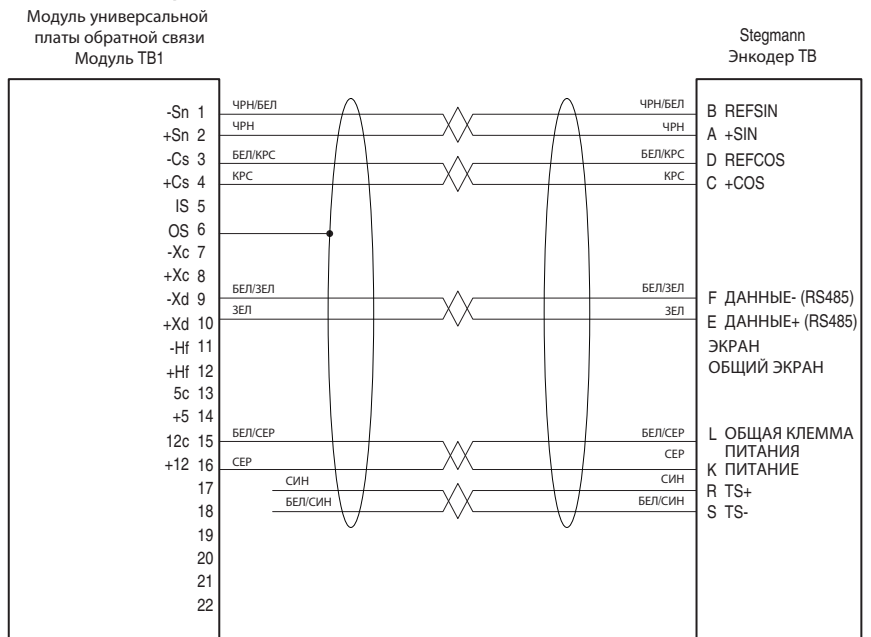
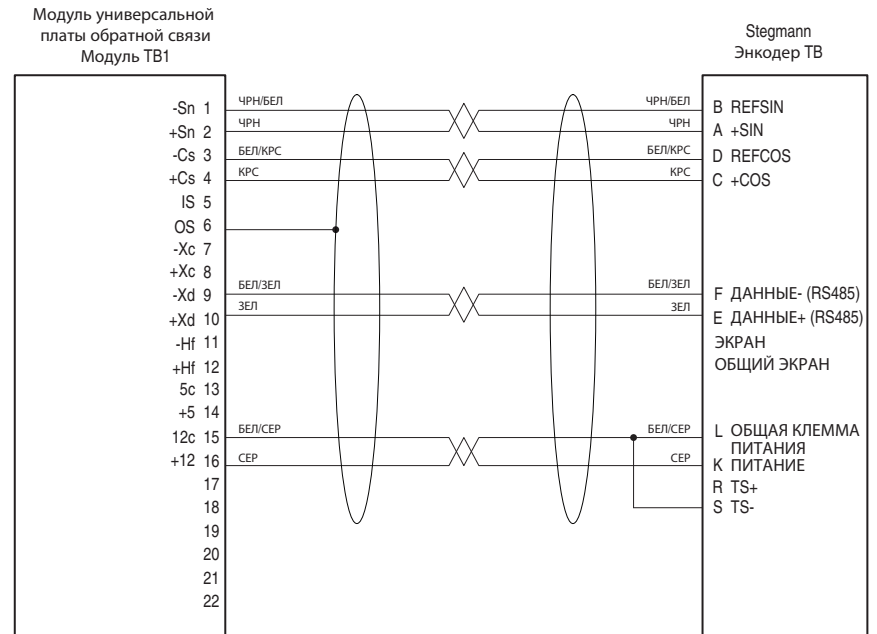


Рис. 10 – Электродвигатель серии MP на 230 В и поворотный энкодер Stegmann с подключением через кабель 2090-XXNFMP-SXX



Примечание: Через кабель 2090-XXNFMP-SXX невозможно получить доступ к термовыключателю.

Рис. 11 – Поворотный энкодер Stegmann с подсоединением через кабель 1326-CECU-XXL-XXX

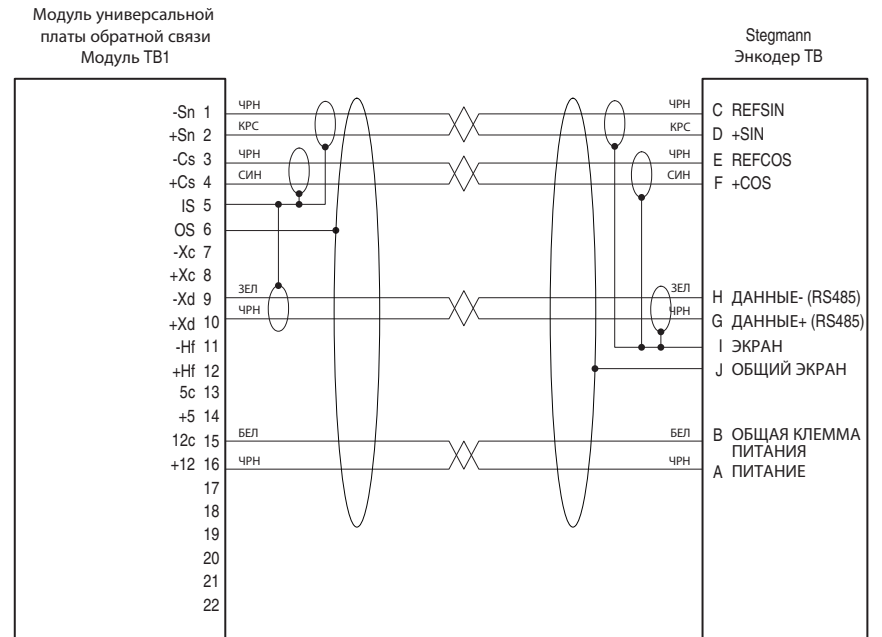


Рис. 12 – Поворотный энкодер Stegmann с подсоединением через заранее установленную экранированную витую пару

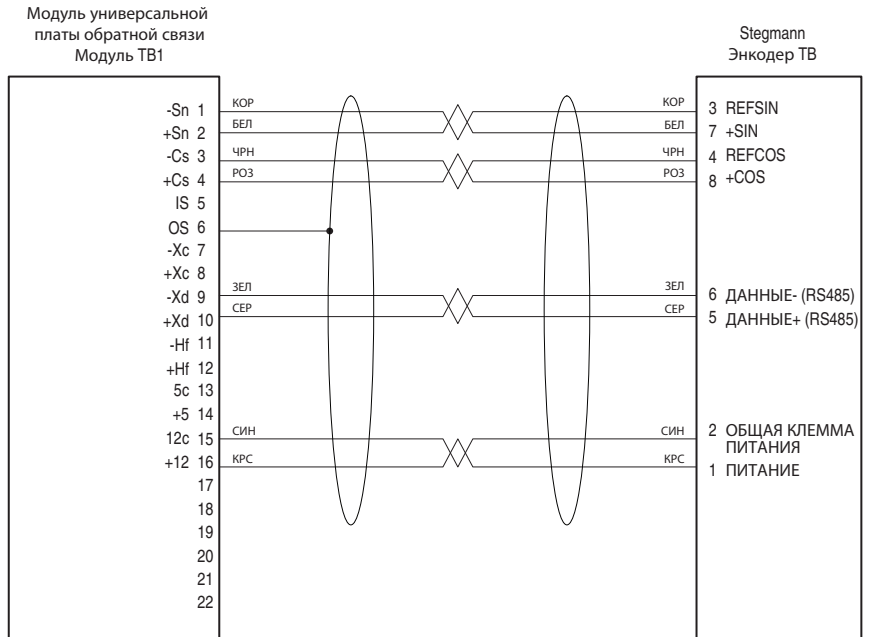


Рис. 13 – Поворотный энкодер Stegmann с подсоединением через экранированную витую пару с 8-контактным разъёмом типа Berg

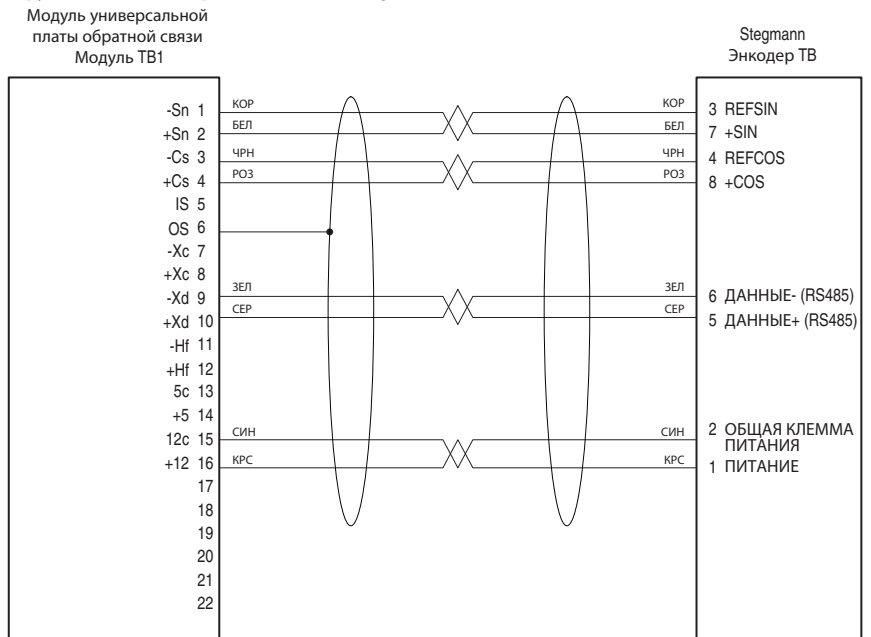


Рис. 14 – Поворотный энкодер Stegmann с подсоединением через экранированную витую пару с 10-контактным разъёмом типа MS

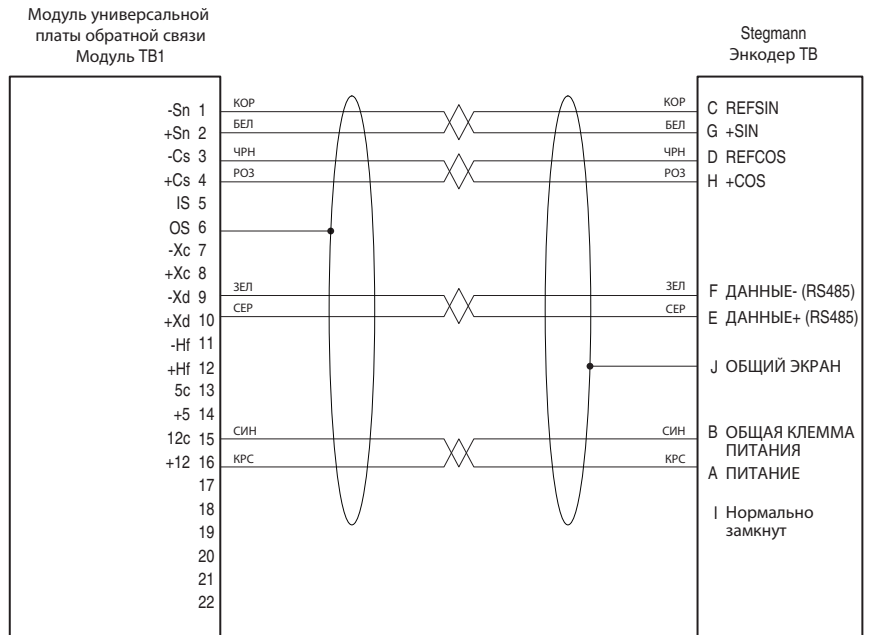


Рис. 15 – Поворотный энкодер Stegmann с подсоединением через экранированную витую пару с 12-контактным разъёмом типа DIN

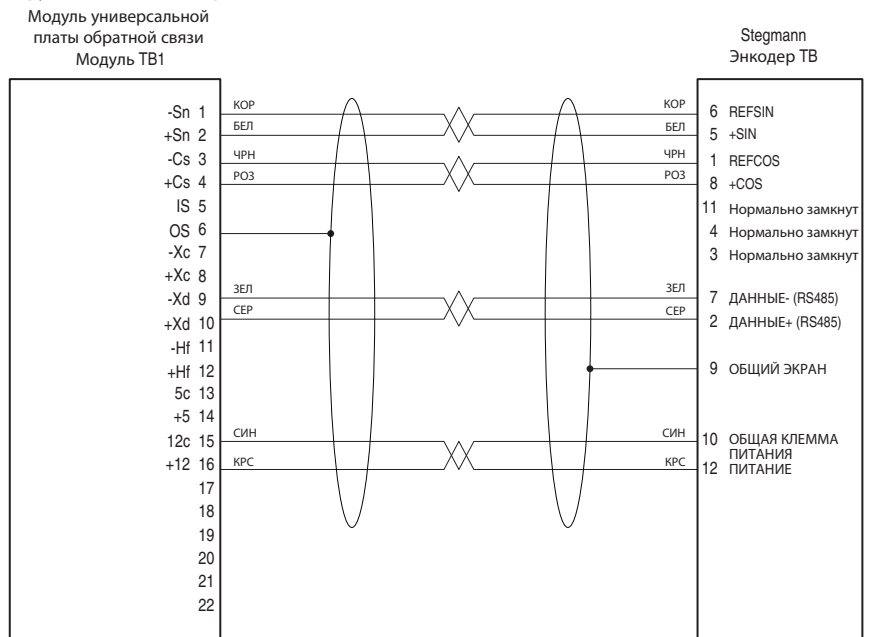


Рис. 16 – Двигатель серии MP на 460 В и поворотный энкодер, подключённые через кабель 2090-CDNFDMP-SXX или 2090-XXNFMP-SXX или двигатель Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -S2I или -S2KXL и поворотный энкодер, подключённые через кабель 2090-XXNFMP-SXX

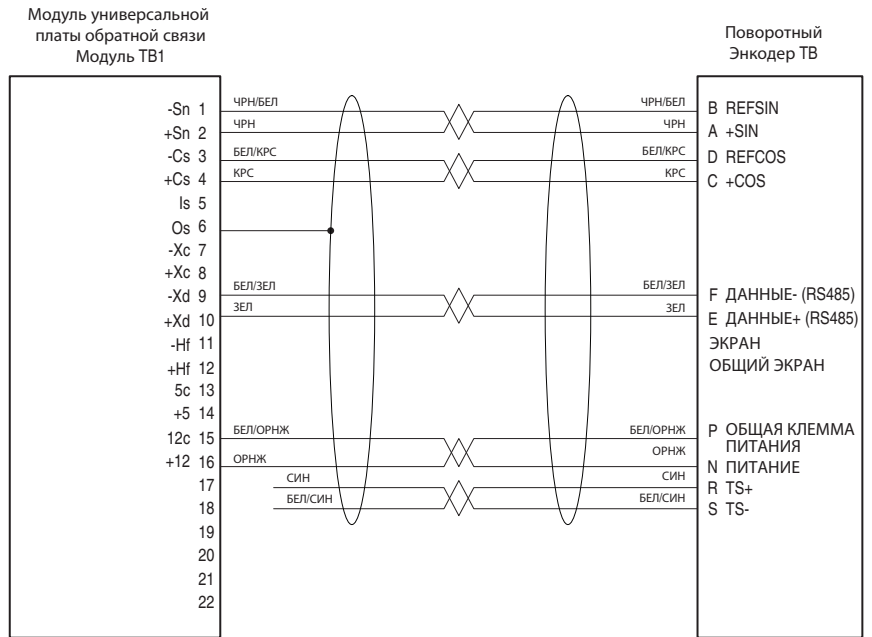


Рис. 17 – Электродвигатель серии MP на 230 В и поворотный энкодер с подключением через кабель 2090-UXNFDMP-SXX или 2090-XXNFMP-SXX

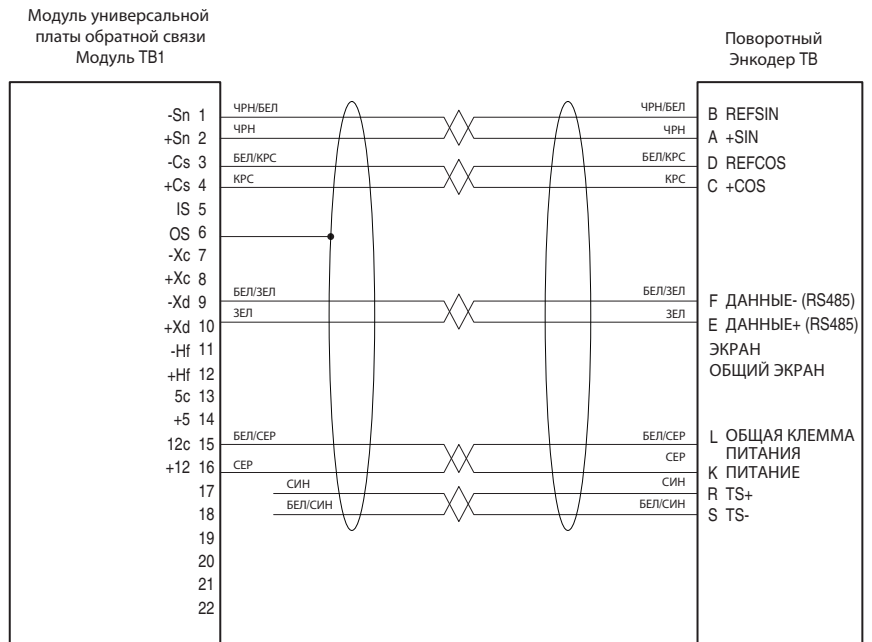


Рис. 18 – Линейный датчик с разъёмом типа MDI RG или кабелем P Integral

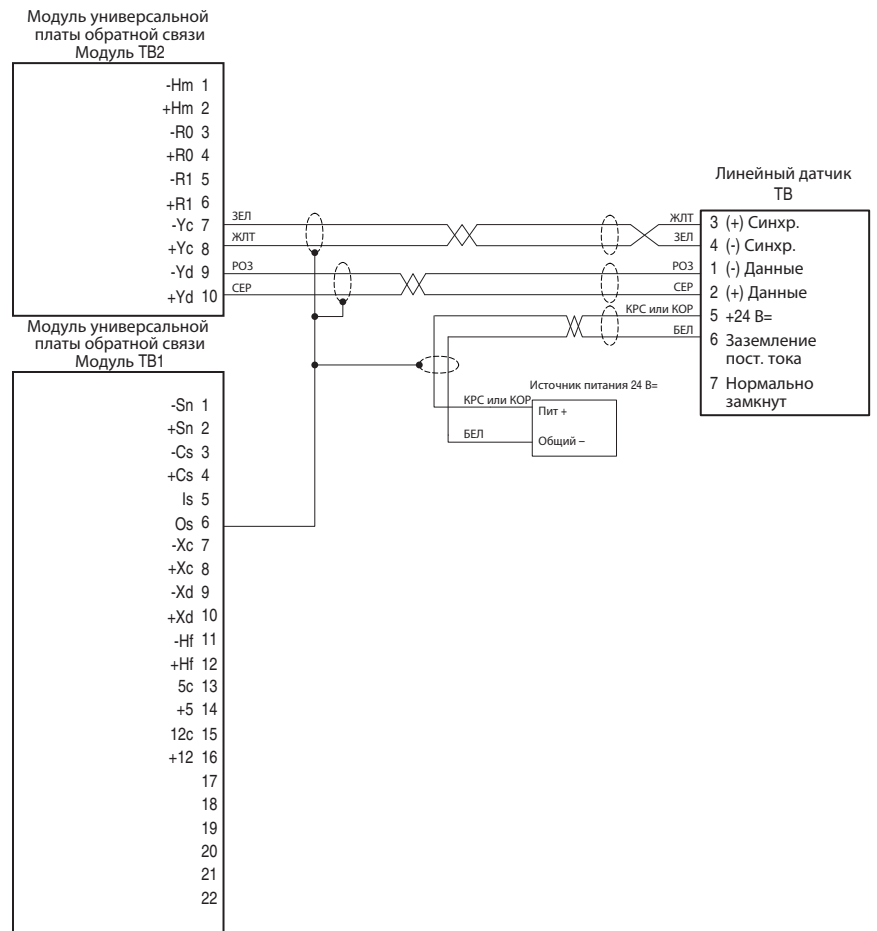


Рис. 19 – Датчик регистрации

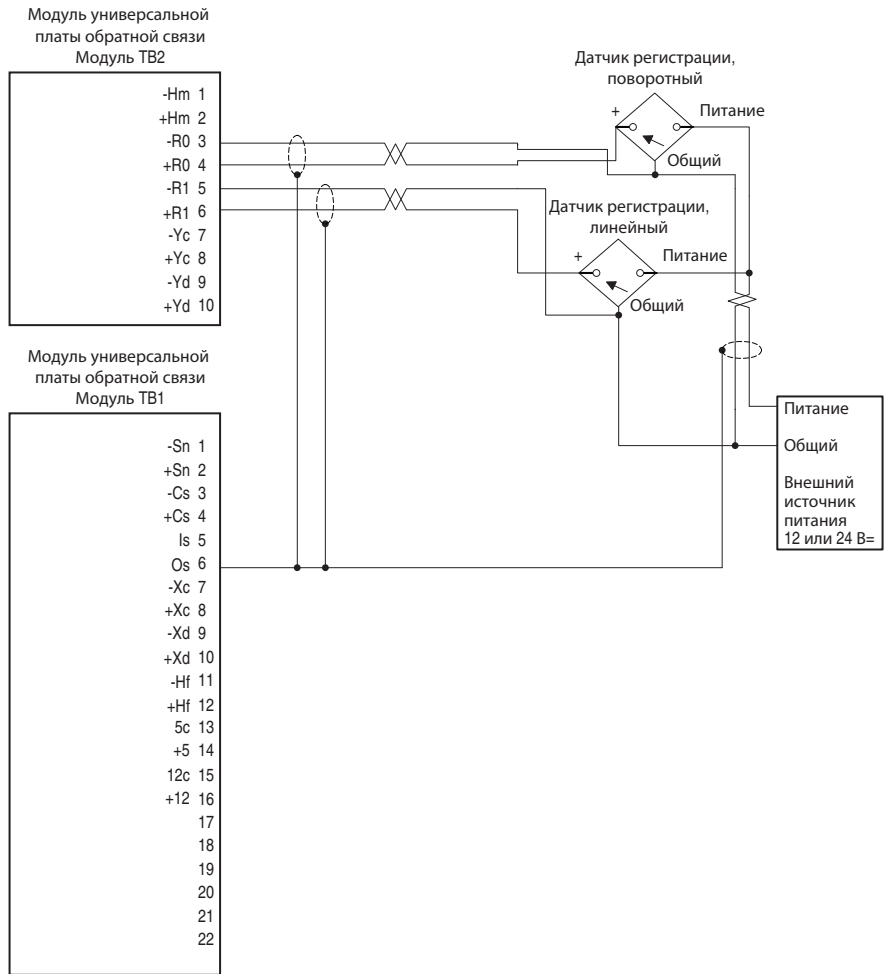
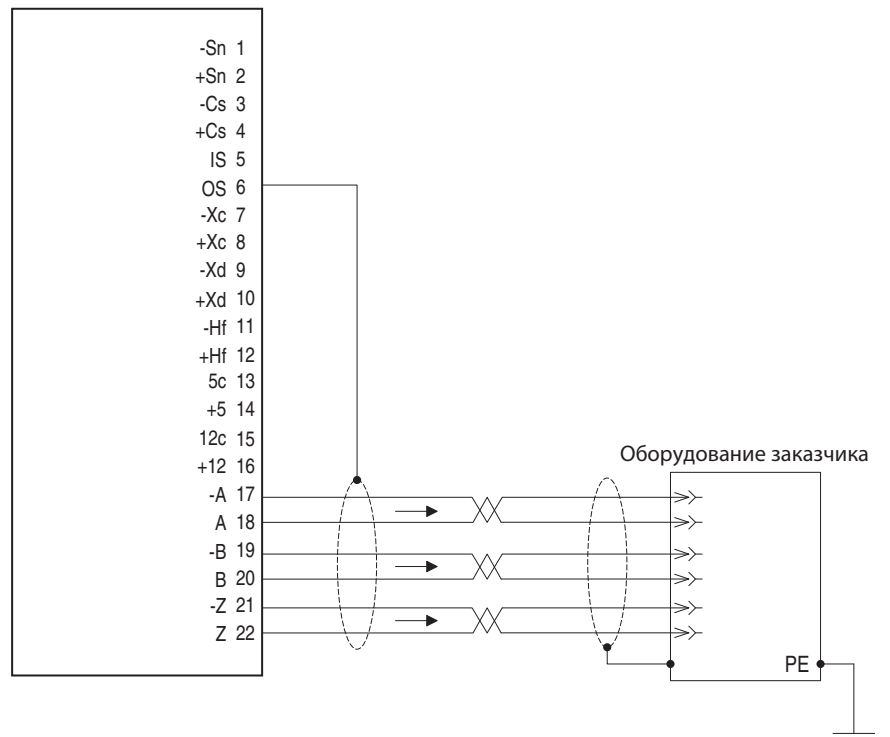


Рис. 20 – Имитация выхода инкрементного энкодера

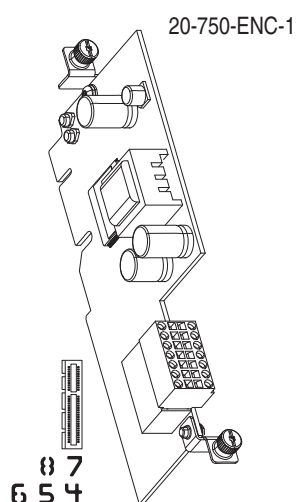
Модуль универсальной
платы обратной связи
Модуль ТВ1



Добавочные модули инкрементных энкодеров

Информация...	См. с....
Технические характеристики	417
Примеры подключения	420

Технические характеристики



Одиарный инкрементный энкодер

Таблица 9 – Технические характеристики одиночного инкрементного энкодера

Параметр	Описание
Вход	Работа в дифференциальном или одностороннем режиме, постоянный ток ~10 мА источник тока: минимум 5 В, максимум 15 В постоянного тока, 10 мА, минимальное напряжение высокого уровня 3,5 В, максимальное напряжение низкого уровня 0,4 В.
Максимальная длина кабеля	30 м (100 футов) при 5 В, 183 м (600 футов) при 12 В
Максимальная частота на входе	250 кГц

Таблица 10 – Назначение клемм блока ТВ1

Клемма	Название	Описание
Sd	Экран	Точки подсоединения экранов проводов в том случае, если плата ЭМС или распределительная коробка не устанавливаются.
12	+12 В постоянного тока, питание	Источник питания энкодера, 250 мА.
Общий	Общий	Общая клемма для напряжения +12 В и +5 В
5	+5 В постоянного тока, питание	Источник питания энкодера, 250 мА.
A	Энкодер А	Одноканальный или квадратурный вход А.
A-	Энкодер А (НЕТ)	
B	Энкодер В	Квадратурный вход В.
B-	Энкодер В (НЕТ)	
Z	Энкодер Z	Вход импульсов, маркеров или регистрации.
Z-	Энкодер Z (НЕТ)	
+24	+24 В	Питание входа возврата в исходное положение.
24C	Общий	
HmC	Общая клемма возврата в исходное положение	Служит для регистрации счётчика фронтов АВ.
Hm	Вход возврата в исходное положение	

Доступ к параметрам

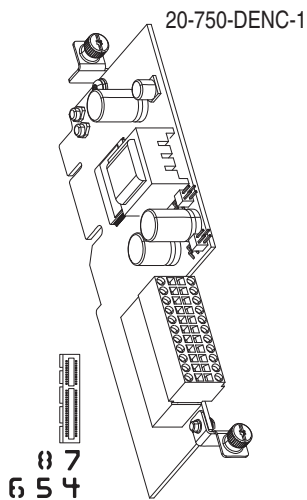
Доступ к параметрам на добавочном модуле описан в руководстве пользователя расширенного модуля дружественного интерфейса (HIM) привода PowerFlex 7-Class, публикация 20HIM-UM001.

Описание параметров

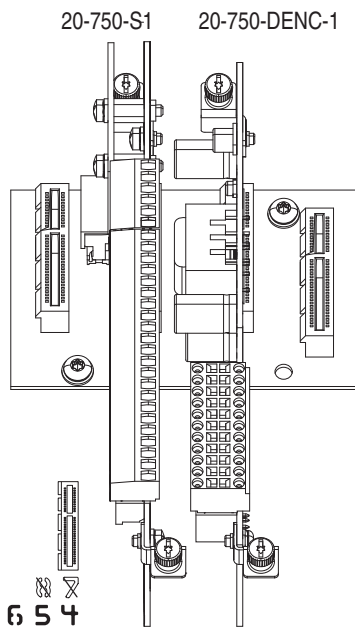
Описание параметров добавочного модуля одиночного инкрементного энкодера с обратной связью начинается на [с. 237](#).

Двойной инкрементный энкодер

Таблица 11 – Установка переключателей двойного инкрементного энкодера



Переключатель	Положение активации	Положение хранения
P3 – переключатель безопасности Служит для разрешения использования совместно с функцией контроля безопасной частоты вращения (20-750-S1).		
P4 – переключатель 12 В Позволяет использовать питание 12 В в положении активации и 5 В в положении хранения.		



ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

При использовании модуля с двойным инкрементным энкодером вместе с модулем контроля безопасной частоты вращения оба модуля должны устанавливаться на одну плату (стойки 6, 5, 4).

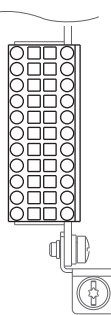
Таблица 12 – Технические характеристики двойного инкрементного энкодера

Параметр	Описание
Вход	Работа в дифференциальном или одностороннем режиме, постоянный ток ~10 мА источник тока: минимум 5 В, максимум 15 В постоянного тока, 10 мА, минимальное напряжение высокого уровня 3,5 В, максимальное напряжение низкого уровня 0,4 В.
Максимальная длина кабеля	30 м (100 футов) при 5 В, 183 м (600 футов) при 12 В
Максимальная частота на входе	250 кГц

Таблица 13 – Назначение клемм двойного инкрементного энкодера

Клемма	Название	Описание
ES	+12 В или +5 В постоянного тока, питание	Источник питания энкодера 0: 250 мА.
EC	Общий	+12 В и +5 В энкодера 0, общая клемма
0 A	Энкодер 0: A	Одноканальный или квадратурный вход A.
0A-	Энкодер 0: A (HET)	
0B	Энкодер 0: B	Квадратурный вход B.
0B-	Энкодер 0: B (HET)	
0Z	Энкодер 0: Z	Вход импульсов, маркеров или регистрации.
0Z-	Энкодер 0: Z (HET)	
Sd	Экран энкодера	Точки подсоединения экранов проводов в том случае, если плата ЭМС или распределительная коробка не устанавливаются.
Sd	Экран энкодера	
ES	+12 В или +5 В постоянного тока, питание	Источник питания энкодера 1, 250 мА.
EC	Общий	+12 В и +5 В энкодера 1, общая клемма
1A	Энкодер 1: A	Одноканальный или квадратурный вход A.
1A-	Энкодер 1: A (HET)	
1B	Энкодер 1: B	Квадратурный вход B.
1B-	Энкодер 1: B (HET)	
1Z	Энкодер 1: Z	Вход импульсов, маркеров или регистрации.
1Z-	Энкодер 1: Z (HET)	
24	+24 В	Питание входа возврата в исходное положение.
24C	Общий	
Hm	Вход возврата в исходное положение	Служит для регистрации счётчика фронтов AB.
HmC	Общая клемма возврата в исходное положение	

ES	EC
0A	0A-
0B	0B-
0Z	0Z-
Sd	Sd
ES	EC
1A	1A-
1B	1B-
1Z	1Z-
24	24C
Hm	HmC



Доступ к параметрам

Доступ к параметрам на добавочном модуле описан в руководстве пользователя расширенного модуля дружественного интерфейса (НИМ) привода PowerFlex 7-Class, публикация 20НИМ-UM001.

Описание параметров

Описание параметров добавочного модуля двойного инкрементного энкодера с обратной связью начинается на [с. 239](#).

Примеры подключения

Подключения добавочного модуля одиночного инкрементного энкодера

Рис. 21 – Дифференциальный сдвоенный канал с каналом Z

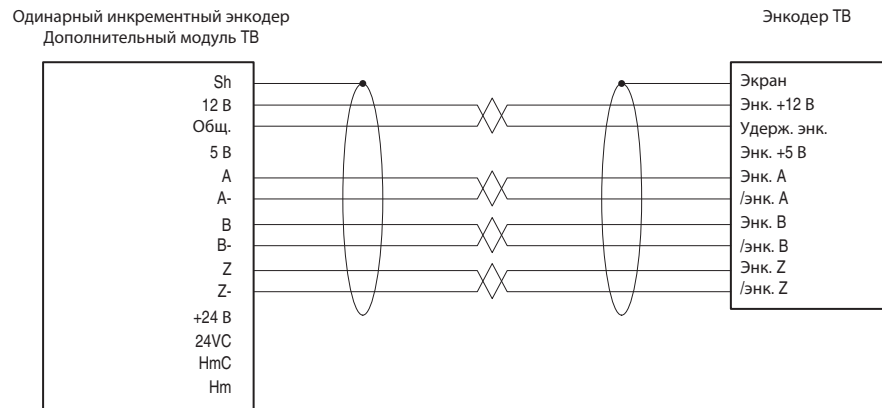


Рис. 22 – Дифференциальный сдвоенный канал без канала Z

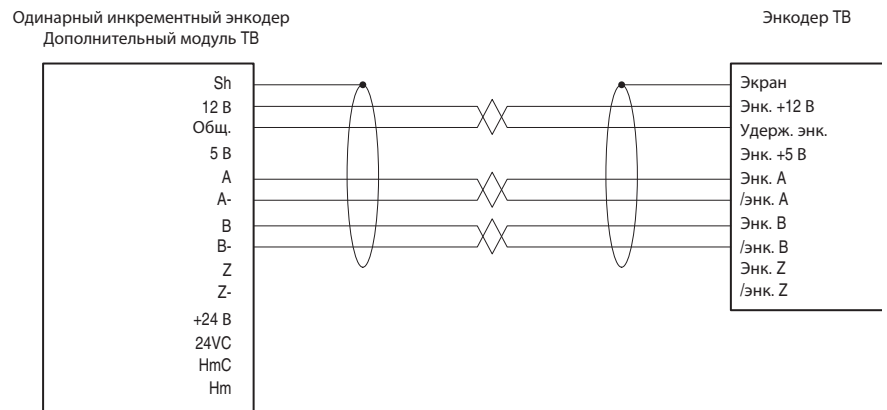


Рис. 23 – Дифференциальный сдвоенный канал с каналом Z и внешним источником питания

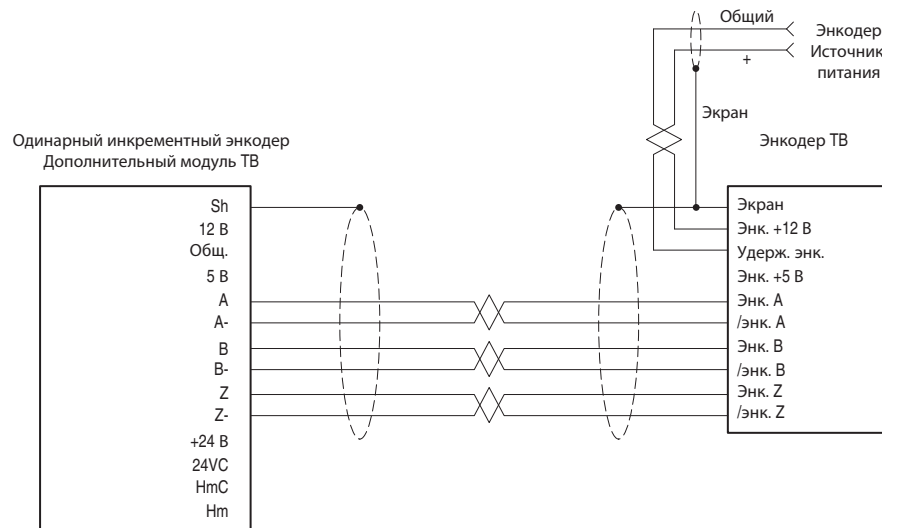
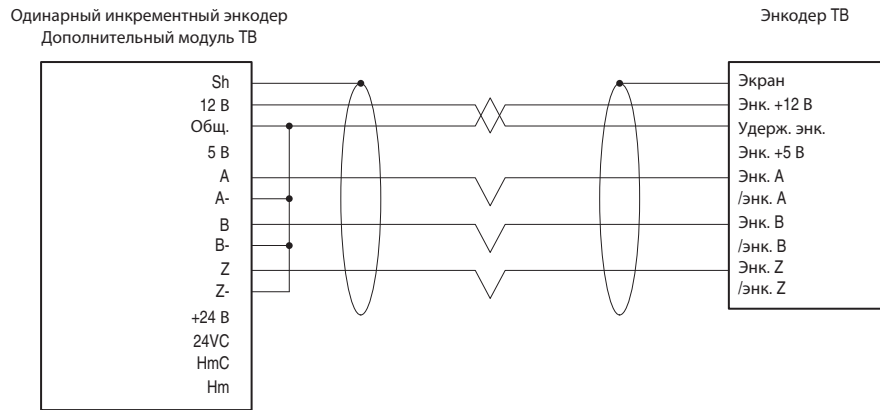
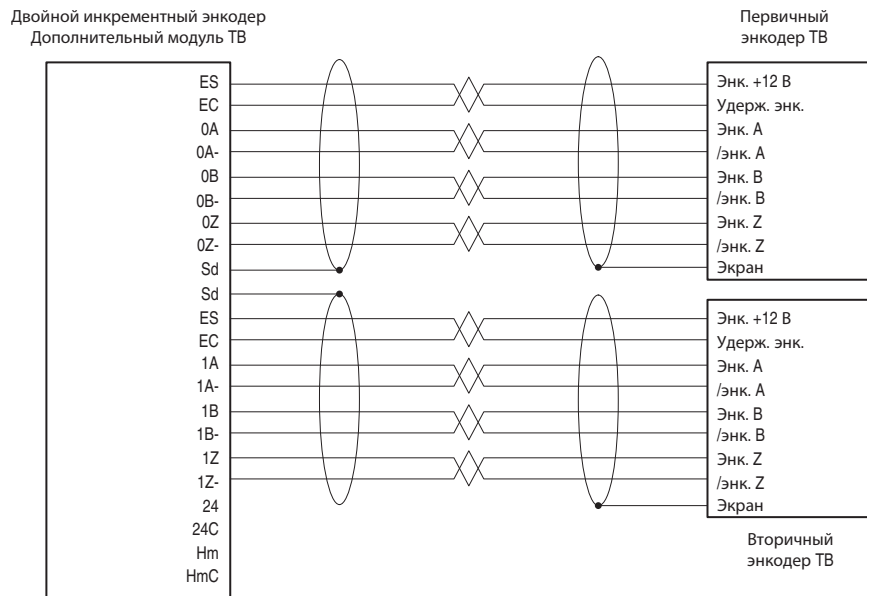


Рис. 24 – Односторонний, двухканальный



Подключения добавочного модуля двойного инкрементного энкодера

Рис. 25 – Дифференциальный двоянный канал с каналом Z



Примечания:

Использование DeviceLogix


Введение

DeviceLogix (DLX) – встроенный компонент, размещённый в порту 14 приводов PowerFlex серии 750. Он используется для управления выходами и информацией о состоянии локально, в приводе. Он может работать автономно или в дополнение к диспетчерскому контролю.

**ВАЖНАЯ
ИНФОРМАЦИЯ**

Функция CopyCat модуля дружественного интерфейса (HIM) не работает со следующими версиями встроенного ПО.

- PowerFlex 753, версия встроенного ПО 1.005
- PowerFlex 755, версии встроенного 1.009 или 1.010.

Программирование DeviceLogix для приводов PowerFlex серии 750 реализуется через компонент DeviceLogix Editor (значок ) , интегрированный в следующие версии программного обеспечения привода:

Компонент ПО привода	PowerFlex 755 v1.xx	PowerFlex 753 v1.xx PowerFlex 755 v2.xx
DriveExplorer	v6.01 (и выше)	v6.02 (и выше)
DriveTools SP / DriveExecutive	v5.01 (и выше)	v5.02 (и выше)
DeviceLogix 5000 – Подключаемые профили	v2.01 (и выше)	v2.02 (и выше)

Для программирования компонента DeviceLogix в приводах PowerFlex серии 750 можно использовать только перечисленные выше версии встроенного ПО привода. Другие редакторы DeviceLogix, такие как RSNetWorx для DeviceNet, нельзя использовать.

**ВАЖНАЯ
ИНФОРМАЦИЯ**

Проекты DeviceLogix, созданные с версиями ПО для PowerFlex 755 1.009 или 1.010, могут не работать в версиями 2.002 и выше. Эти проекты, возможно, придётся открывать и корректировать в каком-то редакторе (например, DriveExplorer или DriveExecutive) перед загрузкой в привод.

Обратите внимание на следующие различия между выпусками встроенного в привод ПО:

	PowerFlex 755 v1.xx	PowerFlex 753 v1.xx PowerFlex 755 v2.xx
Библиотека DeviceLogix	Версия 3	Версия 4
Максимальное количество функциональных блоков	90	225
Период обновления программы на количество используемых блоков	5 мс (фиксир.): 1...45 блоков 10 мс (фиксир.): 46...90 блоков	5 мс (фиксир.): 1...45 блоков 10 мс (фиксир.): 46...90 блоков 15 мс (фиксир.): 91...135 блоков 20 мс (фиксир.): 136...180 блоков 25 мс (фиксир.): 181...225 блоков

В версии 3 библиотеки DeviceLogix появились следующие новые особенности:

- Аналоговые инструкции (вычисление, математика, сравнение и пр.)
- Поддержка разрешающей шины с несколькими входами-выходами
- Возможность копирования и вставки
- Сохранение экранного формата
- Интерактивная справочная система/всплывающие подсказки

В версии 4 библиотеки DeviceLogix появились следующие новые особенности:

- Инструкция Macro Block – настраиваемый функциональный блок, содержащий другие функциональные блоки, программируемые пользователем для выполнения конкретных задач
- Инструкция для ПИД-регулирования

Примечание: Приводы PowerFlex 755 v1.xxx могут обновляться до версии v2.xxx путём флэш-программирования. Воспользуйтесь преимуществами новых функций версии 4 библиотеки DeviceLogix и увеличенного количества функциональных блоков.

Компонент DeviceLogix у приводов PowerFlex серии 750 может обеспечить базовую логику для областей применения, где допускается время сканирования 5...25 мс в зависимости от размера программы, плюс время на обновление входов-выходов. Его можно использовать и в сетевых, и в автономных средах. Он может также работать независимо от привода. Например, он может продолжать работать при сбое привода или отключения его питания (требуется дополнительный источник питания на 24 В= для PowerFlex серии 750, каталожный номер 20-750-APS).

Во время энергетического цикла данные в DeviceLogix не сохраняются. Накопительные итоги таймеров и счётчиков, результаты вычислений, фиксированные биты и пр. удаляются.

Параметры

Ниже перечислены параметры DeviceLogix (размещение – порт 14).

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных	
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Аналоговые выходы	1 – 14	DLX Out 01 DLX Out 14 Четырнадцать выходов с плавающей точкой, управляемых программой DeviceLogix. Они, как правило, сопоставляются какому-либо параметру для записи его значения. Они также могут быть сопоставлены Опорной команде.	Значение по умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999		RW	Действительный	
		15 16	DLX Out 15 DLX Out 16 Два неподписанных 32-битных целочисленных выходы, управляемых программой DeviceLogix. Они, как правило, сопоставляются какому-либо параметру для записи его значения.	Значение по умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999		RW	32-битное целое	
		17 – 30	DLX In 01 DLX In 14 Четырнадцать входов с плавающей точкой, считываемых программой DeviceLogix. Они, как правило, сопоставляются какому-либо параметру для считывания его значения. Они также могут быть сопоставлены Общей обратной связи.	Значение по умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999		RW	Действительный	
	Аналоговые входы	31 32	DLX In 15 DLX In 16 Два неподписанных 32-битных целочисленных входов, считываемых программой DeviceLogix. Они, как правило, сопоставляются какому-либо параметру для считывания его значения. Они также могут быть сопоставлены значениям часов реального времени.	Значение по умолчанию: 0 Мин./макс.: 0 / 159999		RW	32-битное целое	
		33 – 48	DLX DIP 01 DLX DIP 16 Шестнадцать цифровых входов, считываемых программой DeviceLogix. Они, как правило, сопоставляются входной точке в добавочном модуле ввода-вывода или битам логического состояния.	Значение по умолчанию: 0,00 Мин./макс.: 0 / 159999,15		RW	32-битное целое	
	Status & Cnt	49	DLX DigIn Sts Сообщает состояние включения/выключения отдельных 16 DLX DIP. Опции					
	Status & Cnt	50	DLX DigOut Sts Сообщает состояние включения/выключения отдельных битов слова логической команды DLX. Опции					
	Status & Cnt	51	DLX DigOut Sts2 Сообщает состояние включения/выключения отдельных 16 DLX DOP. Опции					

Файл	Группа	Поз.	Название на дисплее Полное название Описание	Значения		Чтение/ запись	Тип данных																																																		
				Значение по умолчанию:	Возможные значения:																																																				
ВЕДУЩИЕ ГРУППЫ	Status & Ctrl	52	DLX Prog Cond Определяет действие, предпринимаемое при деактивации логики DLX. «Fault» (0) – Привод неисправен, и останавливается. «Stop» (1) – Привод останавливается, при этом исправен. «Zero Data» (2) – Выходные данные, отправленные на привод из DLX, обнуляются (не даётся команда остановки). «Hold Last» (3) – Привод продолжает работу в своём текущем состоянии.	Значение по умолчанию: 0 = «Fault» (Сбой) Возможные значения: 0 = «Fault» (Сбой) 1 = «Stop» (Останов) 2 = «Zero Data» (Обнуление данных) 3 = «Hold Last» (Сохранение текущего состояния)		RW	32-битное целое																																																		
		53	DLX Operation Содержит как команды операций, так и информацию о состоянии.	Значение по умолчанию: 5 = «Logic Disabled» (Логика деактивирована) Возможные значения: 0 = «Enable Logic» (Активировать логику) 1 = «Disable Logic» (Деактивировать логику) 2 = «Reset Program» (Сброс программы) 3 = «Save Program» (Сохранение программы) 4 = «Load Program» (Загрузка программы) 5 = «Logic Disabled» (Логика деактивирована) 6 = «Logic Enabled» (Логика активирована)		RW	32-битное целое																																																		
	Встроенные регуляторы	54 – 69	DLX Real SP1 DLX Real SP16 Шестнадцать 32-битных сверхоперативных регистров для использования программы DLX.	Значение по умолчанию: 0 Мин./макс.: –/+220000000		RW	Действительный																																																		
		70 – 77	DLX DINT SP1 DLX DINT SP8 Восемь 32-битных целочисленных сверхоперативных регистров для использования программы DLX.	Значение по умолчанию: 0 Мин./макс.: –2147483648 / 2147483647		RW	32-битное целое																																																		
		78 – 81	DLX Bool SP1 DLX Bool SP4 Четыре 32-битных булевых сверхоперативных регистра (всего 128 битов) для использования программы DLX. <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>Опции</th> <th>Бит 15</th><th>Бит 14</th><th>Бит 13</th><th>Бит 12</th><th>Бит 11</th><th>Бит 10</th><th>Бит 9</th><th>Бит 8</th><th>Бит 7</th><th>Бит 6</th><th>Бит 5</th><th>Бит 4</th><th>Бит 3</th><th>Бит 2</th><th>Бит 1</th><th>Бит 0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>По умолчанию</td> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td> </tr> <tr> <td>Двоичные параметры</td> <td>31</td><td>30</td><td>29</td><td>28</td><td>27</td><td>26</td><td>25</td><td>24</td><td>23</td><td>22</td><td>21</td><td>20</td><td>19</td><td>18</td><td>17</td><td>16</td> </tr> </tbody> </table> 0 = условие выключено 1 = условие включено	Опции	Бит 15	Бит 14	Бит 13	Бит 12	Бит 11	Бит 10	Бит 9	Бит 8	Бит 7	Бит 6	Бит 5	Бит 4	Бит 3	Бит 2	Бит 1	Бит 0	По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Двоичные параметры	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16			
		Опции	Бит 15	Бит 14	Бит 13	Бит 12	Бит 11	Бит 10	Бит 9	Бит 8	Бит 7	Бит 6	Бит 5	Бит 4	Бит 3	Бит 2	Бит 1	Бит 0																																							
		По умолчанию	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0																																							
		Двоичные параметры	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16																																							
		82 – 89	DLX Real InSP1 DLX Real InSP8 Восемь 32-битных сверхоперативных регистров для использования входа программы DLX.	Значение по умолчанию: 0 Мин./макс.: –/+220000000		RW	Действительный																																																		
		90 – 97	DLX Real OutSP1 DLX Real OutSP8 Восемь 32-битных сверхоперативных регистров для использования выхода программы DLX.	Значение по умолчанию: 0 Мин./макс.: –/+220000000		RW	Действительный																																																		
		98 – 101	DLX DINT InSP1 DLX DINT InSP4 Четыре 32-битных целочисленных сверхоперативных регистров для использования входа программы DLX.	Значение по умолчанию: 0 Мин./макс.: –2147483648 / 2147483647		RW	32-битное целое																																																		
		102 – 105	DLX DINT OutSP1 DLX DINT OutSP4 Четыре 32-битных целочисленных сверхоперативных регистров для использования выхода программы DLX.	Значение по умолчанию: 0 Мин./макс.: –2147483648 / 2147483647		RW	32-битное целое																																																		

Функциональные блоки

Имеются следующие функциональные блоки:

Битовые и аналоговые

входы/выходы⁽¹⁾



Процесс



Фильтр



Выбор/Ограничение



Статистический



Таймер/Счётчик



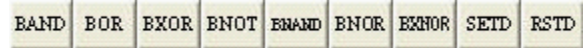
Сравнение



Вычисление



Перемещение/
Логический



Макроблок



⁽¹⁾ Битовые и аналоговые входы/выходы не считаются в общей сумме функциональных блоков. Все остальные элементы считаются, причём каждый экземпляр считается как один функциональный блок.

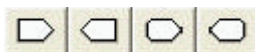
Редактор DeviceLogix имеет графический интерфейс для конфигурации функциональных блоков с целью обеспечения локального управления внутри привода. Основы программирования редактора DeviceLogix не описаны в данном руководстве. Дополнительную информацию см. в Руководстве пользователя DeviceLogix, публикация RA-UM003A. Его можно найти на сайте Rockwell Automation, посвящённом документации: <http://www.rockwellautomation.com/literature>.

Макроблоки



Пользователь может создать до трёх макроблоков, каждый из которых можно использовать 10 раз. Поля для выбора остаются пустыми, пока не будет создан какой-либо макроблок. Текст значков для каждого макроблока также создаётся пользователем.

Битовые и аналоговые входы/выходы



Контроллер DeviceLogix в порту 14 использует (48) битовых входов, (48) битовых выходов, (24) аналоговых входов и (17) аналоговых выходов для взаимодействия с другими портами в приводе (и параметры привода, и параметры периферии).

Битовые входы

Имеются следующие битовые входы в программу DeviceLogix:

Битовые входы	Описание
(16) Булевы входы устройств • DIP1 – DIP 16	Эти входы сопоставлены параметрам P33 [DLX DIP 01] – P48 [DLX DIP 16] порта 14 DeviceLogix
(32) Сетевые булевы входы • Ready (готов), Active (активен), Alarm (тревога), Faulted (сбой) и пр.	Сопоставляются слову логического состояния DeviceLogix для привода. Подробную информацию о битах слова логического состояния см. на с.377 .

Битовые входы используются для подключения к устройствам ввода (кнопкам, фотоэлементам и пр.), подключённым к какому-нибудь добавочному модулю ввода-вывода в приводе, контроля состояния привода или считывания битов в параметрах с перечислимыми битами.

Битовые выходы

Имеются следующие битовые выходы из программы DeviceLogix:

Битовые выходы	Описание
(16) Булевы выходы устройств • DOP1 – DOP 16	Они сопоставлены битам порта 14 DeviceLogix, параметр P51 [DLX DigOut Sts2]
(32) Сетевые булевы выходы • Stop (останов), Start (пуск), Jog1 (толчковый режим 1), Clear Faults (сброс ошибок) и пр.	Сопоставляются слову логической команды DeviceLogix для привода. Подробную информацию о битах слова логической команды см. на с.376 . Эти биты можно также контролировать в DeviceLogix, порт 14, параметр P50 [DLX DigOut Sts].

Битовые выходы используются для подключения к устройствам вывода (контрольным лампам, реле и пр.), подключённым к какому-нибудь добавочному модулю ввода-вывода в приводе, непосредственного управления приводом через биты логических команд или записи битов в параметрах с перечислимыми битами.

Аналоговые входы

Имеются следующие аналоговые входы в программу DeviceLogix:

Аналоговые входы	Описание
(12) Аналоговые входы устройств <ul style="list-style-type: none"> DLX Real InSP1 – DLX Real InSP8 (Real) DLX DINT InSP1 – DLX DINT InSP4 (DINT) 	Сверхоперативные регистры для использования входа программы DLX.
(17) Сетевые аналоговые входы <ul style="list-style-type: none"> Общая обратная связь (Real) DLX In 01 – DLX In 14 (Real) DLX In 15 – DLX In 16 (DINT) 	Общая обратная связь соотносится со словом обратной связи для привода. Эти входы сопоставлены параметрам P17 [DLX In 01] – P32 [DLX In 16] порта 14 DeviceLogix
(7) Прочие аналоговые входы <ul style="list-style-type: none"> Данные часов реального времени 	Year (год), Month (месяц), Day (день), DayofWeek (день недели), Hour (час), Minute (минута) и Second (секунда) из часов реального времени в приводе

Аналоговые входы, как правило, используются для подключения к устройствам ввода (датчикам, потенциометрам и пр.), подключённым к какому-нибудь добавочному модулю ввода-вывода в приводе, контроля обратной связи привода, считывания часов реального времени или считывания параметров привода/периферийных устройств.

Примечание: Аналоговые входы устройств имеются в приводах PowerFlex 753 и PowerFlex 755 v2.xxx (и выше).

Аналоговые выходы

Имеются следующие аналоговые выходы из программы DeviceLogix:

Аналоговые выходы	Описание
(12) Аналоговые выходы устройств <ul style="list-style-type: none"> DLX Real OutSP1 – DLX Real OutSP8 (Real) DLX DINT OutSP1 – DLX DINT OutSP4 (DINT) 	Сверхоперативные регистры для использования выхода программы DLX.
(17) Сетевые аналоговые выходы <ul style="list-style-type: none"> Опорная команда (Real) DLX Out 01 – DLX Out 14 (Real) DLX Out 15 – DLX Out 16 (DINT) 	Опорная команда сопоставлена опорному слову для привода. Эти выходы сопоставлены параметрам P1 [DLX Out 01] – P16 [DLX Out 16] порта 14 DeviceLogix

Аналоговые выходы, как правило, используются для подключения к устройствам вывода (приборным панелям, клапанам и пр.), подключённым к какому-нибудь добавочному модулю ввода-вывода в приводе, контроля опорного значения для привода или записи параметров привода/периферийных устройств.


Примечание: Аналоговые выходы устройств имеются в приводах PowerFlex 753 и PowerFlex 755 v2.xxx (и выше).

Советы

Типы данных

Обратите внимание, что параметры аналоговых входов/выходов у DeviceLogix поддерживают разные типы данных. Например, P17 [DLX In 01] является типом Real, в то время как P32 [DLX In 16] – DINT. Вы должны сопоставить DLX In/Out параметру, имеющему тот же тип данных.

Функциональные блоки также поддерживают разные типы данных. Чтобы посмотреть свойства функционального блока, щёлкните на кнопке

Properties  в его верхнем правом углу. В поле «Function Data Type» отобразятся поддерживаемые типы данных. Обратите внимание, что при использовании входов Real DLX In с функциональным блоком, настроенным на DINT (типичное значение по умолчанию), часть дроби будет усечена.

Канал передачи данных встроенного ПО приводов PowerFlex 755 v1.xxx и встроенные сверхоперативные регистры DeviceLogix (P54...P81)

Входы и выходы DLX являются каналами передачи данных (каналами Datalink) и не могут быть напрямую сопоставлены друг другу или другому каналу передачи данных, например, каналу встроенного EtherNet/IP, порт 13. Для передачи данных по каналам Datalink используйте встроенные сверхоперативные регистры DeviceLogix.

Пример 1 – Считывание данных из сети

Значение из сети вводится в DLX Real SP 1.

N:P.P#	Name	Value
[11: 13.1]	DL From Net 01	Port 14: DLX Real SP1

DLX Real SP1 считывается входом DLX In 01 и теперь может использоваться в качестве аналогового входа в программе DeviceLogix.

N:P.P#	Name	Value
[11: 14.17]	DLX In 01	Port 14: DLX Real SP1

DLX Real SP1 является промежуточным регистром, позволяющим работать вместе двум каналам передачи данных.

Пример 2 – Запись данных в сеть

Программа DeviceLogix управляет значением на аналоговом выходе в DLX Out 01, которое записывается в DLX Real SP2.

N:P.P#	Name	Value
[11: 14.1]	DLX Out 01	Port 14: DLX Real SP2

Значение DLX Real SP2 выводится в сеть.

N:P.P#	Name	Value
[11: 13.17]	DL To Net 01	Port 14: DLX Real SP2

DLX Real SP2 является промежуточным регистром, позволяющим работать вместе двум каналам передачи данных.

Каналы передачи данных и встроенные сверхоперативные регистры DeviceLogix (P82...P105) у PowerFlex 753 (всех) и PowerFlex 755 v2.xxx (и выше)

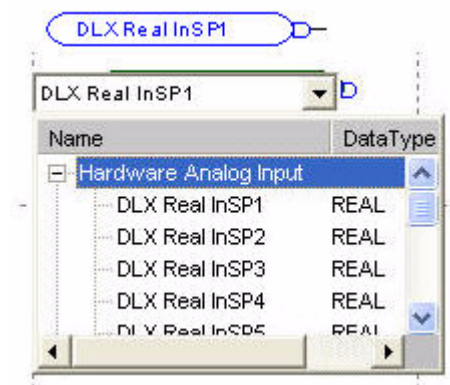
Входы и выходы DLX являются каналами передачи данных (каналами Datalink) и не могут быть напрямую сопоставлены друг другу или другому каналу передачи данных, например каналу встроенного EtherNet/IP, порт 13. Хотя в принципе можно применить тот же метод, что используется со встроенным ПО PowerFlex 755 v1.xxx, но существует более эффективный метод – не требующий использования канала Datalink в DeviceLogix.

Пример 1 – Считывание данных из сети

Значение из сети вводится в DLX Real InSP1.

Привод	Канал передачи данных	Значение
753	Порт 0 P895 [Data In A1]	Порт 14: DLX Real InSP1
755	Порт 13 P1 [DL From Net 01]	

Теперь DLX Real InSP1 можно использовать в качестве аналогового входа устройств, непосредственно с функциональным блоком (канал передачи данных DeviceLogix не нужен).

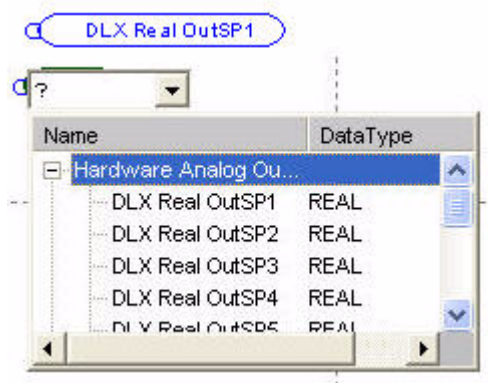


Пример 2 – Запись данных в сеть

Программа DeviceLogix управляет значением на аналоговом выходе, которое записывается в DLX Real OutSP1.

Привод	Канал передачи данных	Значение
753	Порт 0 P905 [Data Out A1]	Порт 14: DLX Real OutSP1
755	Порт 13 P17 [DL To Net 01]	

Теперь DLX Real OutSP1 можно использовать в качестве аналогового выхода устройств, непосредственно с функциональным блоком (канал передачи данных DeviceLogix не нужен).



Примеры программ

Пример 1: Работа в режиме селектора

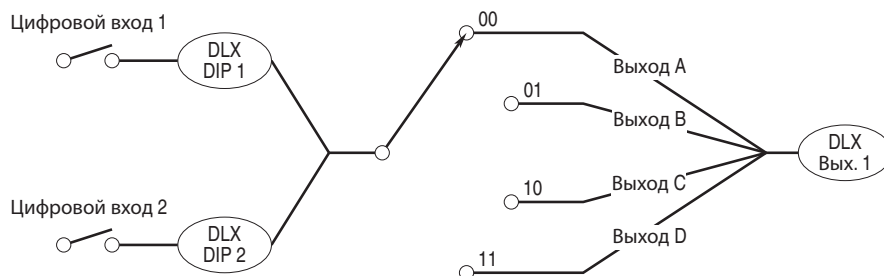
В этом примере показано, как достигается работа в режиме селектора, аналогично функции в PowerFlex 700S, посредством встроенной программы DeviceLogix в приводе PowerFlex серии 750. Селектор имитируется в приводе с помощью комбинации входов, дающей несколько выходов. Цифровые входы в приводе используются для вывода нескольких настраиваемых предустановленных частот вращения (75, 85, 95 и 105 Гц) на P571 [Preset Speed 1]. Предполагается, что привод серии 750 имеет модуль ввода-вывода в порту 4.

В таблице истинности (см. ниже) представлены входы и выходы для селектора на 4 положения.

Входы		Выходы	
Вход 1	Вход 2	Двоичный выход	Выход селектора
0	0	0	Выход А
0	1	1	Выход В
1	0	2	Выход С
1	1	3	Выход D

На логической карте внизу наглядно показано, как достигаются описанные выше выходы.

Рис. 26 – Логическая карта 4-позиционного селектора для двух входов



Дискретные входы в приводе используются для входов 1 и 2. Выходы А, В, С и D сопоставлены сверхоперативным регистрам DeviceLogix. Это ещё больше повышает гибкость в изменении значение этих выходов.

Полученный выход можно сопоставить какому-нибудь параметру и использовать во вспомогательных областях – например, при настройке нескольких предустановленных частот вращения, позиционировании «точка-точка» и пр. В этом примере он управляет предустановленной частотой вращения 1.

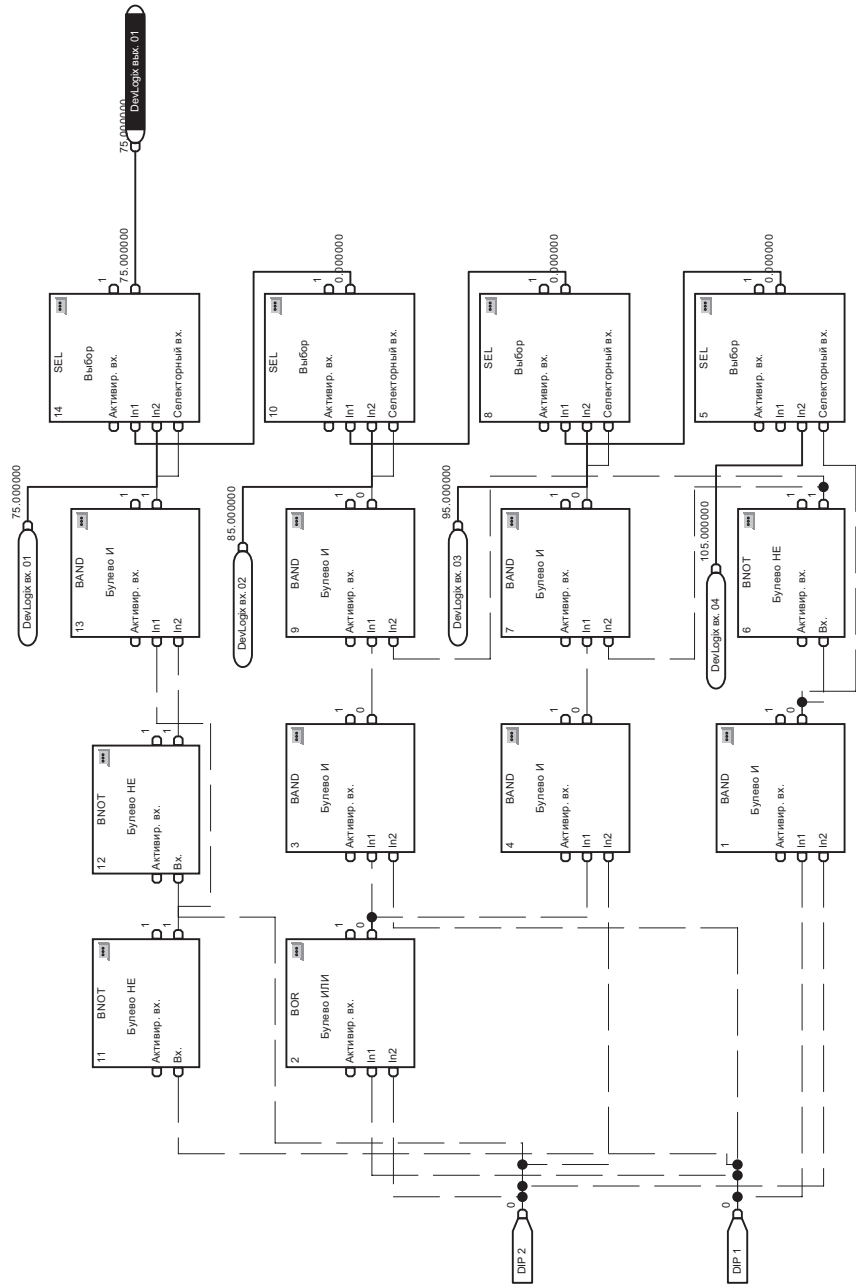
Настройка параметров

В этом примере настраиваются следующие параметры:

№ параметра	Параметр	Значение	Описание
14.1	DLX Out 01	Порт 0: Предустановка частоты вращения 1	
14.33	DLX DIP 1	Порт 4: Dig In Status.Input 1	Цифровой вход 1 из селектора
14.34	DLX DIP 2	Порт 4: Dig In Status.Input 2	Цифровой вход 2 из селектора
14.17	DLX In 01	Порт 14: DLX Real SP1	Выход А
14.18	DLX In 02	Порт 14: DLX Real SP2	Выход В
14.19	DLX In 03	Порт 14: DLX Real SP3	Выход С
14.20	DLX In 04	Порт 14: DLX Real SP4	Выход D
14.54	DLX Real SP1	75,00	Выход А Предуст. частота вращения
14.55	DLX Real SP2	85,00	Выход В Предуст. частота вращения
14.56	DLX Real SP3	95,00	Выход С Предуст. частота вращения
14.57	DLX Real SP4	105,00	Выход D Предуст. частота вращения
0.571	Preset Speed 1	варьируется	Получившийся выход из селектора

Программирование функционального блока

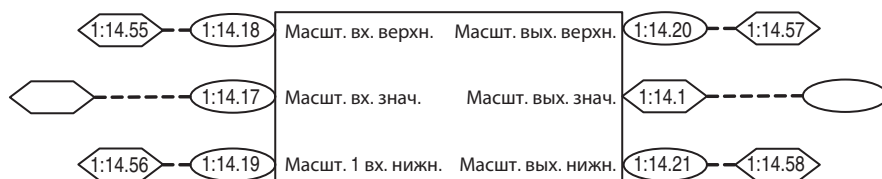
Пример с селектором состоит из 14 блоков, показанных ниже.



Пример 2: Работа с блоком масштабирования

В этом примере показано, как достигается работа с блоком масштабирования, аналогично функции в PowerFlex 700S, посредством встроенной программы DeviceLogix в приводе PowerFlex серии 750. Блок масштабирования масштабирует значение параметра, и вход блока сопоставляется параметру, который требуется масштабировать. Блок масштабирования также имеет входные и выходные максимальные и минимальные пределы.

Рис. 27 – Блок масштабирования, максимальные пределы



Scale In Hi определяет максимальный предел для входа блока масштабирования.

Scale Out Hi определяет соответствующий максимальный предел для выхода блока масштабирования.

Scale In Lo определяет минимальный предел для входа блока масштабирования.

Scale Out Lo определяет соответствующий минимальный предел для выхода блока масштабирования.

В этом случае пользователю будет доступно **Scale Out Value** – выходное значение масштабирования блока для привязки к любому параметру, допускающему привязки.

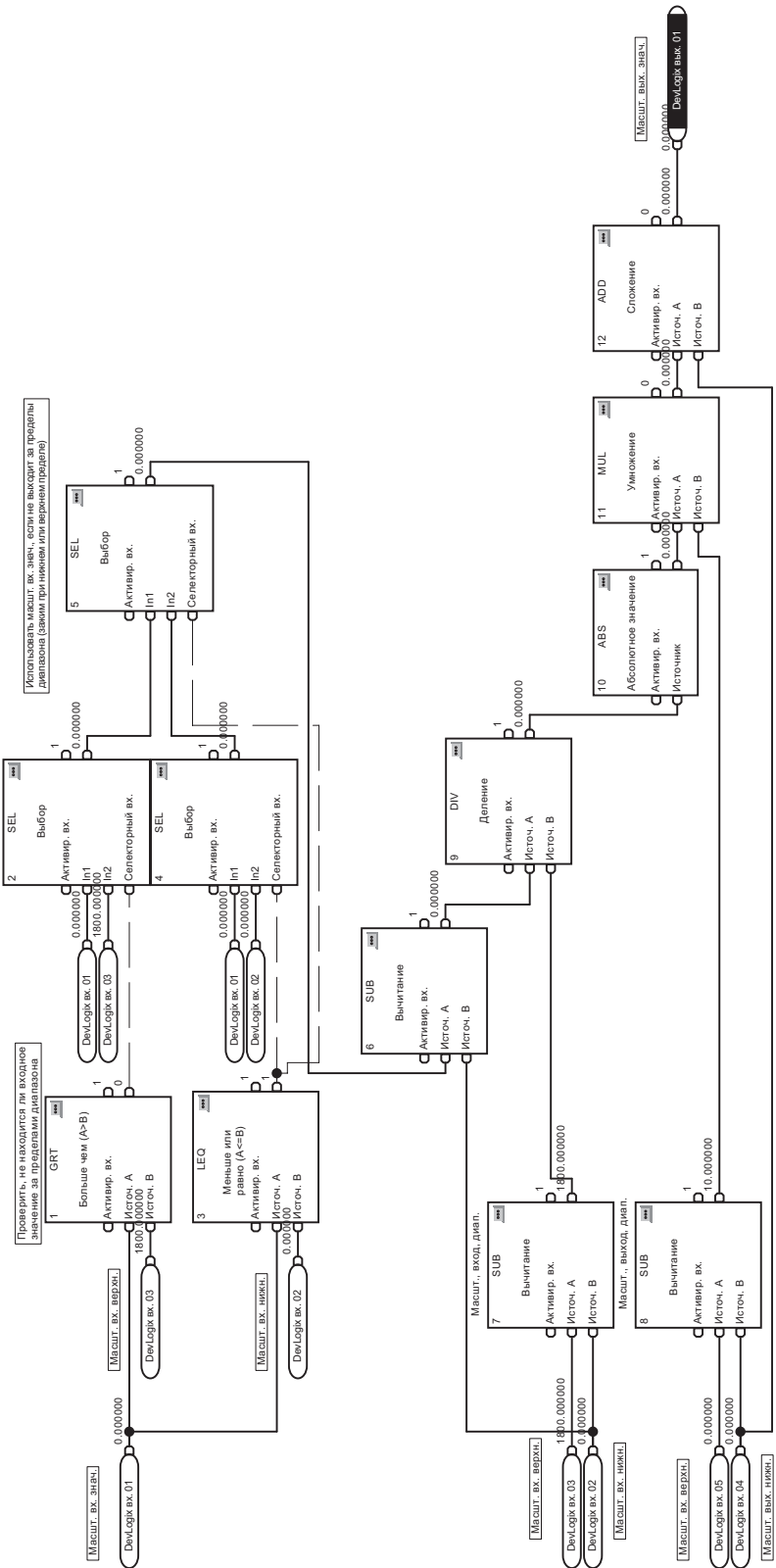
Настройка параметров

В этом примере настраиваются следующие параметры DeviceLogix:

№ параметра	Параметр	Значение	Описание
14.1	DLX Out 01	* Точка, куда должно быть отправлено выходное значение масштабирования *	
14.17	DLX In 01	* Источник вашего входного значения масштабирования *	
14.18	DLX In 02	Порт 14: DLX Real SP2	Scale In Low
14.19	DLX In 03	Порт 14: DLX Real SP3	Scale In High
14.20	DLX In 04	Порт 14: DLX Real SP4	Scale Out Low
14.21	DLX In 05	Порт 14: DLX Real SP5	Scale Out High
14.55	DLX Real SP2	0,0	Значение Scale In Low
14.56	DLX Real SP3	1800,00	Значение Scale In High
14.57	DLX Real SP4	0,000	Значение Scale Out Low
14.58	DLX Real SP5	10,00	Значение Scale Out High

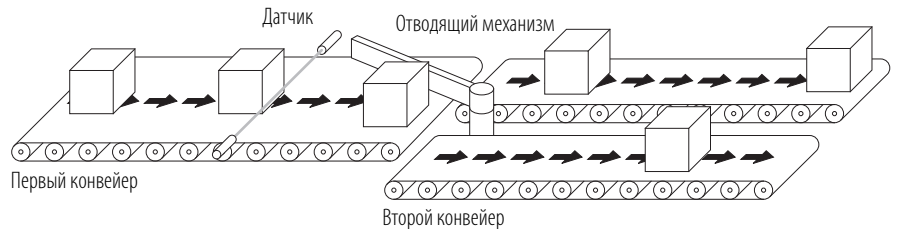
Программирование функционального блока

Пример с блоком масштабирования состоит из 12 блоков, показанных ниже.



Пример 3: Управление отводящим механизмом

В этом примере показана базовая логика управления отводящим механизмом в конвейерной системе. Отводящий механизм направляет детали из одного конвейера на один из двух следующих за ним конвейеров. Он также может направлять 'x' деталей на каждый из следующих конвейеров.



Приложение состоит из следующих дискретных входов/выходов:

Тип	Название	Описание
Входы	Датчик наличия детали	Определяет наличие детали
Выходы	Актуатор отводящего механизма	Управляет актуатором отводящего механизма, направляющего поток деталей

Примерные требования к логике:

- Если есть сигнал датчика наличия детали, то увеличить показание счётчика деталей
- По достижении предустановленного показания счётчика деталей сбросьте счётчик и установите актуатор отводящего механизма по-другому или переустановите его

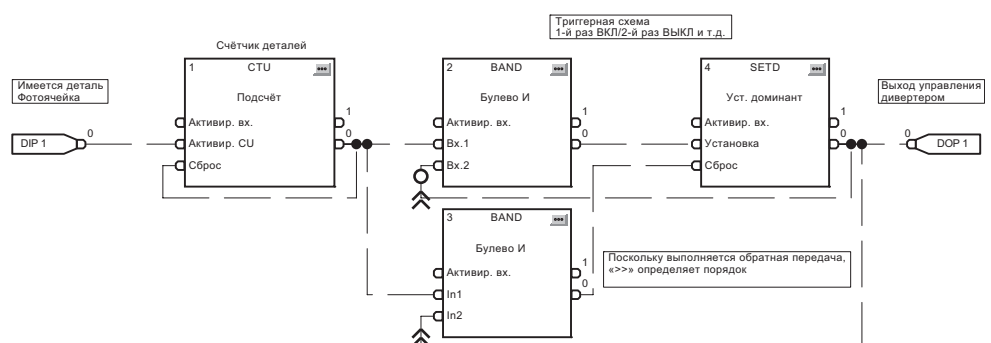
Настройка параметров

В этом примере настраиваются следующие параметры:

№ параметра	Параметр	Значение	Описание
4.20	TOO Select	Порт 14: DLX DigOut Sts2.DLX DOPSts0	Выход на модуле ввода-вывода, порт 4
14.33	DLX DIP 1	Порт 4: Dig In Status.Input 1	Вход датчика наличия детали (модуль ввода-вывода в порту 4)
14.51	DLX DigOut Sts2		Выход актуатора отводящего механизма

Программирование функционального блока

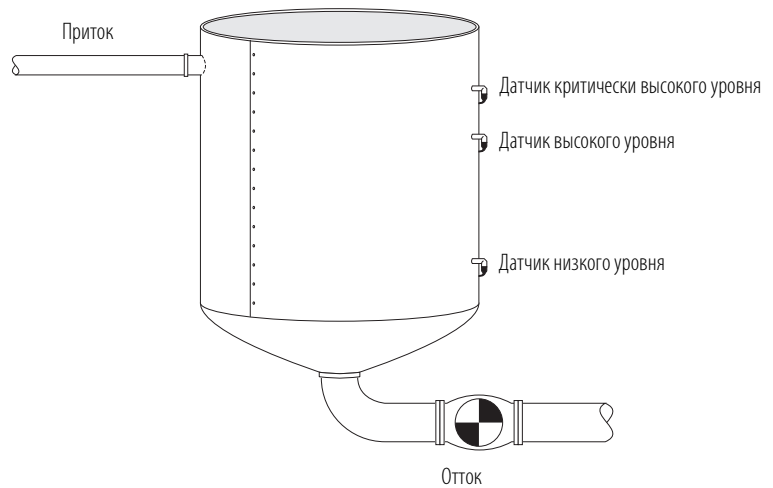
Этот пример состоит из 4 блоков, показанных ниже.



Пример 4: Управление водоприёмными колодцами

В этом примере показано, как можно использовать базовую логику управления для простых областей применения. Предполагается, что привод PowerFlex серии 755 имеет модуль ввода-вывода в порту 4.

Рис. 28 – Водоприёмный колодец



Приложение состоит из следующих дискретных входов/выходов:

Тип	Название	Описание
Входы	Кнопка сброса ошибки	Используется для квитирования сбоев и сигналов тревоги
	Датчик критически высокого уровня	Сигнализирует о критически высоком уровне. Обычно он выполняет функцию дублира датчика высокого уровня, а также используется для определения неисправности датчика высокого уровня. Когда этот датчик находится в состоянии ВКЛ, привод будет работать с ещё большей выходной частотой, если причиной является большой приток.
	Датчик высокого уровня	Указывает на высокий уровень воды в колодце и необходимость откачки (нормальный режим работы). Привод работает с «нормальной» производительностью, пока не будет достигнут критически высокий уровень.
	Датчик низкого уровня	В состоянии ВЫКЛ сигнализирует об опустошении колодца (если состояние датчиков высокого и критически высокого уровней также ВЫКЛ). Привод останавливается (завершение цикла прокачки).
Выходы	Сигнальная лампа «Неисправность датчика»	Указывает на неисправность датчика высокого уровня или датчика низкого уровня
	Сигнальная лампа «Превышение времени работы»	Если привод работает дольше времени, требующегося на опорожнение колодца, то возможно увеличился приток или датчик низкого уровня заклинило в положении ВКЛ. Подается сигнал тревоги, и привод продолжает работать.
	Мигающий индикатор критически высокого уровня / аварийная сирена	Сигнализирует о критически высоком уровне, требующем немедленного реагирования.

Примерные требования к логике:

- Если датчик высокого уровня или датчик критически высокого уровня находится в положении ВКЛ, включите привод.
 - Если датчик критически высокого уровня находится в положении ВКЛ, то переключитесь на более высокую частоту (90 Гц) на оставшееся время цикла откачки. В противном случае насос должен работать с нормальной частотой (60 Гц)
 - Дайте насосу поработать, пока все три датчика уровня не окажутся в положении ВЫКЛ
 - Насос должен работать не менее 'x' минут. При отказе датчика низкого уровня это предотвращает слишком частое включение/выключение насоса датчиком высокого уровня.
- Просигнализируйте состояние неисправности датчика
 - Датчик низкого уровня ни в коем случае не должен быть в положении ВЫКЛ, если в положении ВКЛ находятся датчик высокого уровня или датчик критически высокого уровня
 - Датчик высокого уровня ни в коем случае не должен быть в положении ВЫКЛ, если в положении ВКЛ находится датчик критически высокого уровня
 - Датчик критически высокого уровня ни в коем случае не должен быть в положении ВЫКЛ, если в положении ВКЛ находятся датчик высокого уровня или датчик низкого уровня
- Просигнализируйте состояние критически высокого уровня
 - Выход критически высокого уровня ни в коем случае не должен быть в положении ВКЛ
- Просигнализируйте превышение времени работы насоса ('y' минут)
 - Выясните длительность цикла отсоса по длительности работы привода.
 - Если она больше 'y' минут, то подайте питание на выход Too Much Time Alarm (Превышение длительности работы)
- Квитируйте сигналы тревоги/неисправности кнопкой Reset

Настройка параметров

В этом примере настраиваются следующие параметры.

В этом примере настраиваются следующие параметры DeviceLogix:

№ параметра	Параметр	Значение	Описание
0.520	Max Fwd Speed (Макс. частота вращения вперёд)	90,00	
0.545	Speed Ref A Sel (Выбор опорного сигнала A для частоты вращения 1)	Порт 0: Preset Speed 1 (Предуст. частота вращения 1)	
0.571	Preset Speed 1 (Предуст. частота вращения 1)	60,00	Нормальная производительность насоса (60 Гц)
0.573	Preset Speed 3 (Предустановка частоты вращения 3)	90,00	Высокая производительность насоса (90 Гц)
4.10	ROO Select	Порт 14: DLX DigOut Sts2.DLX DOPSts0	Выход сигнала неисправности датчика
4.20	TOO Select	Порт 14: DLX DigOut Sts2.DLX DOPSts1	Выход сигнала критически высокого уровня
4.30	TO1 Select	Порт 14: DLX DigOut Sts2.DLX DOPSts2	Выход сигнала «Превышение времени работы»
14.33	DLX DIP 1	Порт 4: Dig In Status.Input 1	Вход датчика критически высокого уровня
14.34	DLX DIP 2	Порт 4: Dig In Status.Input 2	Вход датчика высокого уровня
14.35	DLX DIP 3	Порт 4: Dig In Status.Input 3	Вход датчика низкого уровня
14.36	DLX DIP 4	Порт 4: Dig In Status.Input 4	Вход кнопки сброса сигналов тревоги/неисправностей

Программирование функционального блока

Этот пример состоит из 16 блоков, показанных ниже.

Рис. 29 – Управляющий контур

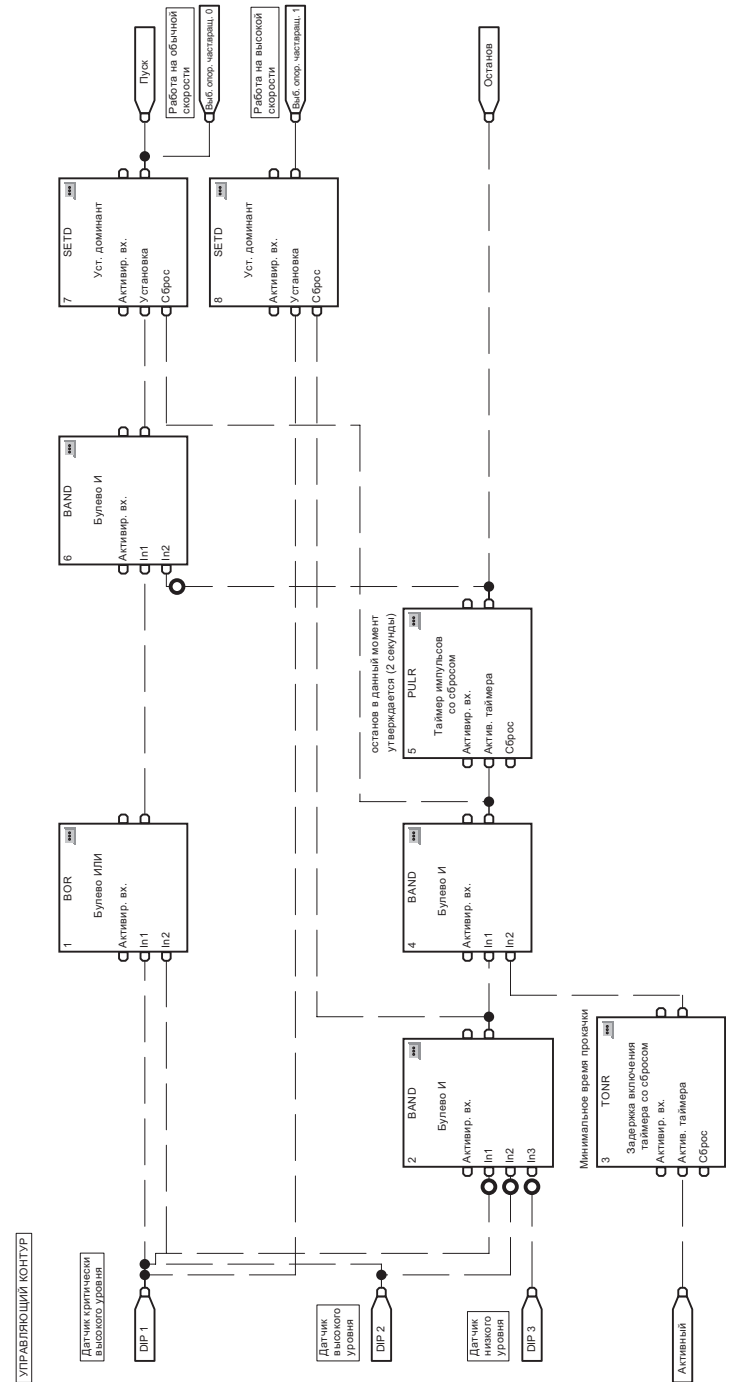
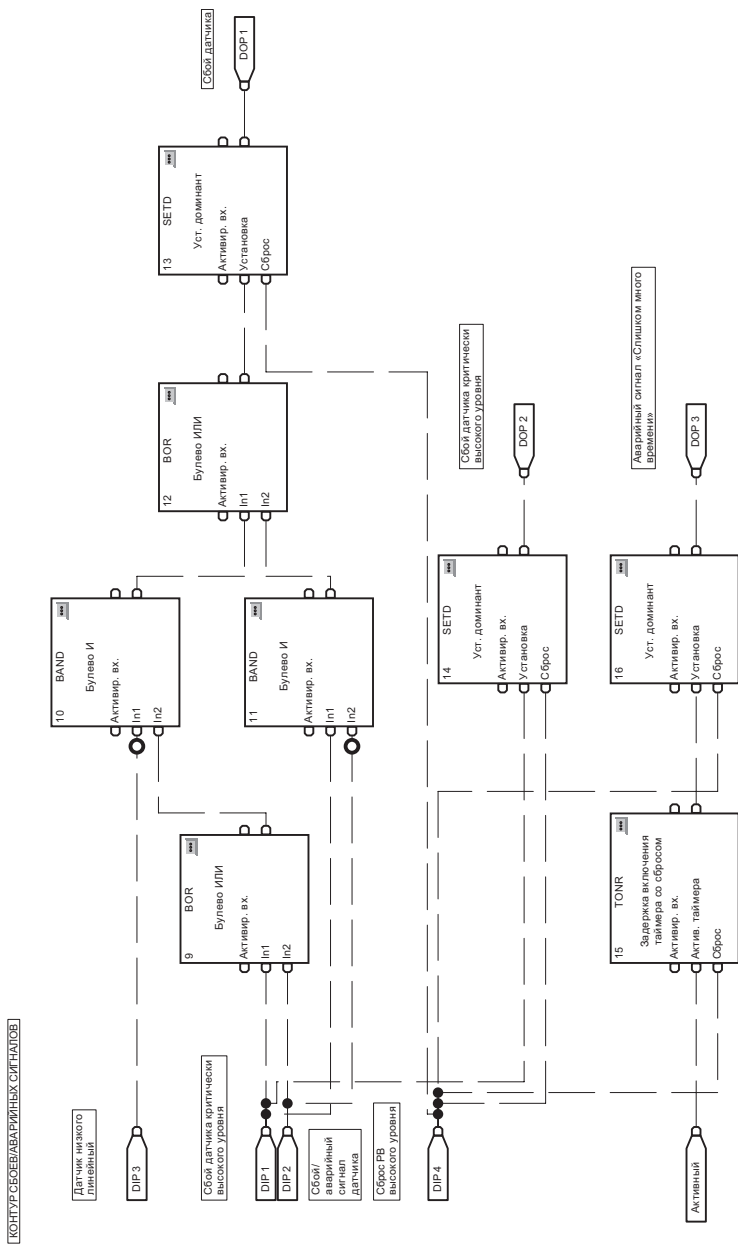


Рис. 30 – Контур сигналов неисправности / сигналов тревоги



Пример 5: Использование часов реального времени

В этом примере показано, как использовать часы реального времени у привода PowerFlex серии 750 в программе DeviceLogix.

Примерные требования к логике:

- Пусть привод работает с понедельника по пятницу с 7:45 до 17:15

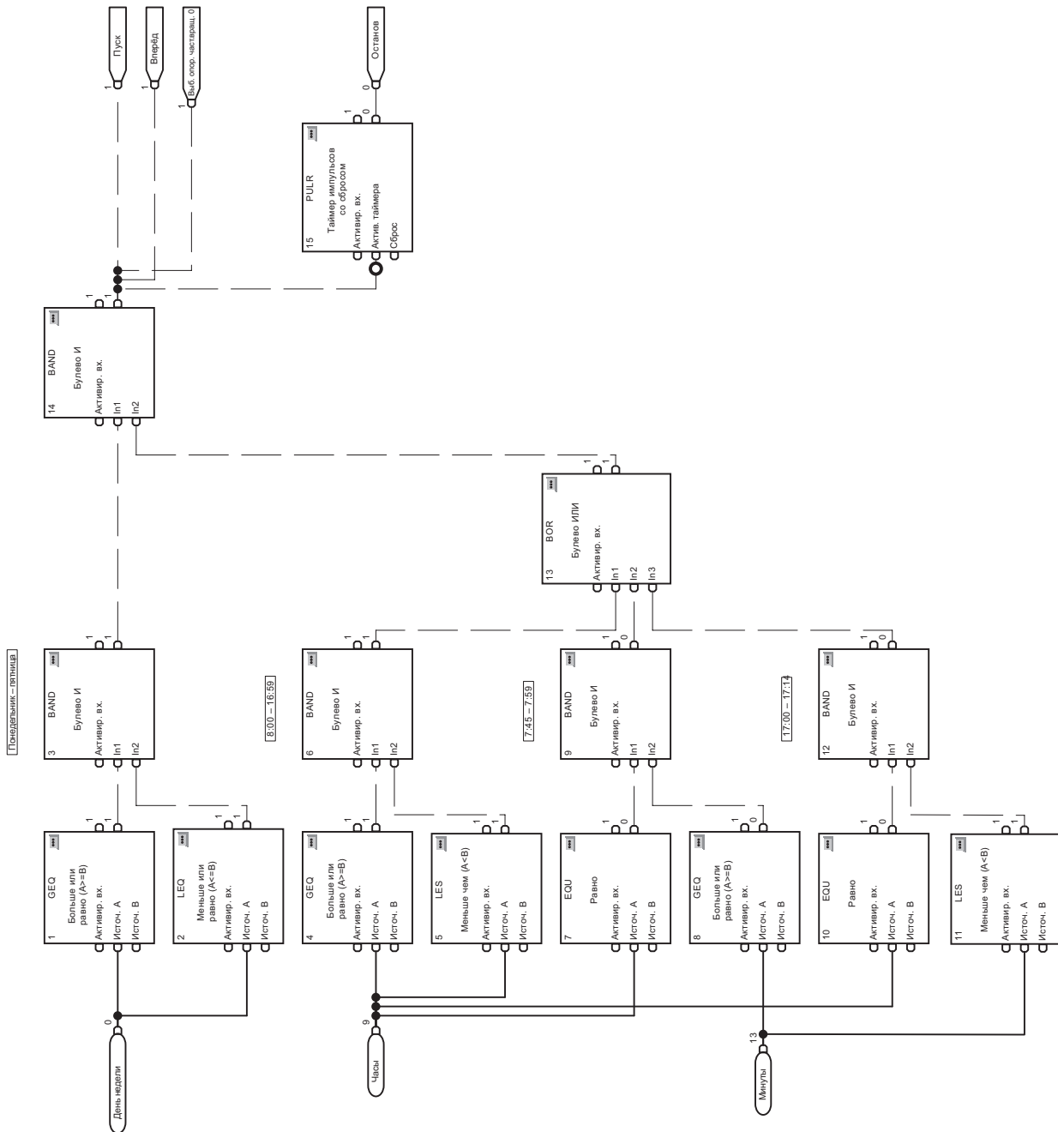
Настройка параметров

В этом примере настраиваются следующие параметры:

№ параметра	Параметр	Значение	Описание
0.545	Speed Ref A Sel (Выбор опорного сигнала A для частоты вращения 1)	Порт 0: Preset Speed 1 (Предуст. частота вращения 1)	
0.571	Preset Speed 1 (Предуст. частота вращения 1)	60,00	Рабочая частота вращения привода

Программирование функционального блока

Этот пример состоит из 15 блоков, показанных ниже.



Двигатели с постоянными магнитами

Совместимые серводвигатели Allen-Bradley

Следующая таблица содержит список технических характеристик серводвигателей Allen-Bradley, совместимых с преобразователями PowerFlex серии 750. В список включены в основном серводвигатели серий МР и 1326 на 460 В, выпускаемые компанией Allen-Bradley. Эта информация поможет при конфигурировании преобразователя PowerFlex серии 750 с данными соответствующего серводвигателя. За сведениями о совместимости и конфигурировании не представленных здесь серводвигателей Allen-Bradley и двигателей других марок с постоянными магнитами обращайтесь в службу технической поддержки Allen-Bradley.

Таблица 14 – Заводская табличка двигателя и номинальные характеристики

Номер модели	Напр. двиг. по ЗТ (междуфазное эфф. напряжение)	Ток двиг. по ЗТ (эфф. ток)	Частота двиг. по ЗТ (Гц)	Част. вращ. двиг. по ЗТ (раб. об/мин)	Мощность двиг. по ЗТ (кВт)	Число полюсов	Макс. ток (А эфф.)	Крутящий момент в неподвижном сост. (Н-м)	Макс. обороты двигателя (об/мин)
MPL-B4530K	460	7,8	200,7	3010	2,60	8	19,1	8,25	4000
MPL-B4560F	460	8,3	144,7	2170	3,20	8	25,5	14,10	3000
MPL-B520K	460	8,1	208,0	3120	3,50	8	23,3	10,70	4000
MPL-B540K	460	14,5	177,3	2660	5,40	8	42,4	19,40	4000
MPL-B560F	460	14,5	130,7	1960	5,50	8	42,4	26,80	3000
MPL-B580F	460	18,4	132,7	1990	7,10	8	66,5	34,00	3000
MPL-B580J	460	22,6	148,0	2220	7,90	8	66,5	34,00	3800
MPL-B640F	460	22,7	106,0	1590	6,11	8	46,0	36,70	3000
MPL-B660F	460	27,2	81,3	1220	6,15	8	67,9	48,00	3000
MPL-B680D	460	24,0	94,0	1410	9,30	8	66,5	62,80	2000
MPL-B680F	460	33,9	79,3	1190	7,50	8	67,9	60,00	3000
MPL-B860D	460	33,6	96,0	1440	12,50	8	67,5	83,10	2000
MPL-B880C	460	33,6	72,7	1090	12,60	8	69,0	110,00	1500
MPL-B880D	460	40,3	86,7	1300	15,00	8	113,2	110,00	2000
MPL-B960B	460	29,7	62,0	930	12,70	8	63,6	130,00	1200
MPL-B960C	460	38,9	76,0	1140	14,80	8	88,4	124,30	1500
MPL-B960D	460	50,2	76,7	1150	15,00	8	102,5	124,30	2000
MPL-B980B	460	31,8	59,3	890	15,02	8	70,7	162,70	1000
MPL-B980C	460	48,2	67,3	1010	16,80	8	99,0	158,20	1500
MPL-B980D	460	63,6	74,7	1120	18,60	8	141,4	158,20	2000
MPG-B050-031	460	16,3	92,0	920	1,20	12	32,5	12,40	2510
MPG-B110-031	460	12,9	112,0	1120	2,00	12	31,1	17,00	2420
MPG-B110-091	460	10,6	184,0	1840	1,60	12	20,5	8,30	3500
1326AB-B515G	460	9,5	88,7	2660	2,90	4	28,5	10,40	5000
1326AB-B520F	460	8,8	70,3	2110	2,90	4	26,4	13,10	3500
1326AB-B530E	460	9,5	74,3	2230	4,20	4	28,5	18,00	3000
1326AB-B720E	460	17,5	70,0	2100	6,80	4	52,5	30,90	3500
1326AB-B720F	460	27,5	117,0	3510	11,70	4	66,5	31,80	5000
1326AB-B730E	460	22,8	78,3	2350	9,60	4	66,5	39,00	3350
1326AB-B740C	460	20,9	52,3	1570	8,70	4	62,7	53,00	2200
1326AB-B740E	460	32,0	79,7	2390	12,70	4	66,5	50,80	3400
1326AS-B630F	460	7,8	142,7	2140	2,40	8	18,5	10,70	4500
1326AS-B660E	460	11,8	100,7	1510	3,40	8	29,8	21,50	3000
1326AS-B690E	460	19,0	87,3	1310	5,00	8	41,3	36,40	3000
1326AS-B840E	460	21,2	79,3	1190	4,70	8	39,5	37,60	3000
1326AS-B860C	460	17,6	77,3	1160	6,00	8	44,4	49,30	2000
3050R-7	390	66,0	50,0	500	30,00	12	132,0	–	500
11050R-7	390	218,0	50,0	500	110,00	12	436,0	–	500

Примечания:

Реализация системы интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP

**ВАЖНАЯ
ИНФОРМАЦИЯ**

При использовании в приложении интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP доступны не все функции привода.

Введение

Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP – функция встроенного ПО приводов PowerFlex 755 версий v2 и выше. Она предоставляет набор стандартных пользовательских опций, как у приводов Kinetix 6500 при использовании с контроллерами Logix (v19 и выше) через EtherNet/IP.

- Те же характеристики движения в RSLogix 5000 обеспечивают набор стандартных конфигураций. В приводе PowerFlex 755 используются Свойства движения / Свойства оси и те же атрибуты движения, что и в приводе Kinetix 6500.
- Те же инструкции движения в RSLogix 5000 обеспечивают набор стандартных опций программирования. Также добавлена ещё одна инструкция движения, MDS (Motion Drive Start), позволяющая выполнить плавный запуск «с подхватом на ходу» (возможность запуска при вращении двигателя).

Теперь у пользователей есть два варианта интеграции приводов PowerFlex 755 с контроллерами Logix:

1. «Standard Drive» (стандартный привод), использующий добавочные профили (AOP) – RSLogix 5000 v16 и выше.
2. «Integrated Motion Drive» (привод с интегрированным управлением перемещением), использующий технологию интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP – RSLogix 5000 v19 и выше.

Где можно использовать технологию интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP с приводами PowerFlex 755:

- При наличии и серводвигателей, и приводов – удобно настраивать/ программировать серводвигатели и приводы одним и тем же способом.
- Там, где для приводов можно использовать более мощные инструкции (т. е. инструкции движения) – производительность серводвигателя не нужна, но инструкция движения RSLogix 5000 позволяет сэкономить станционное время.

Замечания по использованию технологии интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP с приводами PowerFlex 755:

- Приводы PowerFlex 755 не обеспечивают производительности сервоприводов Kinetix и призваны их заменить.

Обновление PowerFlex 755	Время
Период обновления курса (сеть)	не менее 3 мс (не менее 6 мс при использовании с двигателем с постоянным магнитом без обратной связи)
Контур момента	256 мкс
Контур частоты вращения	1024 мкс
Контур положения	1024 мкс

- Когда привод PowerFlex 755 используется в режиме интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP, контроллеры Logix и RSLogix 5000 являются эксклюзивными владельцами привода (как и в случае с Kinetix). HIM и прочие программные средства для приводов, такие как DriveExplorer и DriveTools SP, нельзя использовать для управления приводом и изменения настроек конфигурации. Эти средства можно использовать только для контроля.
- Можно установить следующие периферийные устройства (порты и поддерживаемые комбинации см. [Варианты конфигурации обратной связи на с. 451](#)):
 - HIM (20-HIM-A6 / -C6S) – только контроль
 - Универсальный добавочный энкодерный модуль с обратной связью (20-750-UFB-1)
 - Добавочный модуль с инкрементным энкодером (20-750-ENC-1)
 - Добавочный модуль с двойным инкрементным энкодером (20-750-DENC-1)
 - Модуль безопасного снятия крутящего момента «Safe Torque Off» (20-750-S)
 - Модуль безопасного контроля частоты вращения «Safe Speed Monitor» (20-750-S1)
 - Блок питания 24 В= для вспом. управления (20-750-APS)

Использование другой периферии, такой как модули 20-750 I/O, не допускается.

- При использовании в приложении интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP доступны не все функции привода. В таблицах [Соотнесение параметров/экземпляров атрибутам](#) в этом Приложении можно увидеть, какие параметры привода соотносятся с атрибутами движения. Если какого-то параметра нет в списке, то он и его функция будут недоступны. Примеры недоступных функций:
 - DeviceLogix
 - Pump Jack and Pump Off
 - Torque Prove (Проверка момента)
 - P Jump and Traverse



ВНИМАНИЕ! Привод Kinetix автоматически считывает данные конфигурации двигателя с постоянным магнитом / энкодера, а в случае с PowerFlex 755 они должны вводиться/настраиваться пользователем вручную. Ввод неверных данных может стать причиной самопроизвольного движения при выполнении инструкции Motion Servo On (MSO).

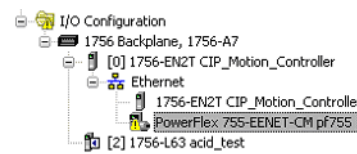
Варианты конфигурации обратной связи

Поддерживаются следующие комбинации модулей обратной связи.

Вариант	Поддерживаемый модуль	Каталожный номер	Поддерживаемые порты
Два варианта обратной связи	Одинарный инкрементный энкодер	20-750-ENC-1	4...8
	Двойной инкрементный энкодер	20-750-DENC-1	4...8
	Универсальный модуль обратной связи	20-750-UFB-1	4...6
Два варианта обратной связи и одна функция безопасного снятия крутящего момента	Одинарный инкрементный энкодер	20-750-ENC-1	4 и 5
	Двойной инкрементный энкодер	20-750-DENC-1	4 и 5
	Универсальный модуль обратной связи	20-750-UFB-1	4 и 5
	Плата Safe Torque-Off	20-750-S	6
Два варианта обратной связи и одна функция контроля безопасной частоты вращения ⁽¹⁾	Одинарный инкрементный энкодер	20-750-ENC-1	4 и 5
	Двойной инкрементный энкодер	20-750-DENC-1	4 и 5
	Универсальный модуль обратной связи	20-750-UFB-1	4 и 5
	Модуль контроля безопасной частоты вращения	20-750-S1	6

(1) Модуль контроля безопасной частоты вращения должен использоваться совместно с модулем двойного инкрементного энкодера 20-750-DENC-1 или универсальным модулем обратной связи 20-750-UFB-1.

Недействительная конфигурация аппаратной части приводит к неисправности модуля: (Код 16#0010) Режим и состояние модуля не позволяет объекту выполнить запрошенную услугу.



Associated Axes	
Description	pf
Power Structure	480V, 14A, Normal Duty
Status	IO Faulted
Module Fault	(Code 16#0010) Mode or state of module does not allow object to perform requested service

Замечания по использованию устройств с обратной связью по положению у приводов PowerFlex 755 в контексте интегрированного управления перемещением по через EtherNet/IP

Привод PowerFlex 755 подключается к устройствам с обратной связью по положению (энкодерам) через добавочные модули с обратной связью, устанавливаемые в панели управления PowerFlex 755.

На данный момент поддерживается три типа модулей с обратной связью: 20-750-ENC-1, 20-750-DENC-1 и 20-750-UFB-1.

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

В модулях с одинарным и двойным инкрементным энкодером, 20-750-ENC-1 и 20-750-DENC-1, не могут использоваться регистрационные входы. Если требуются регистрационные входы, то используйте универсальный модуль обратной связи 20-750-UFB-1.

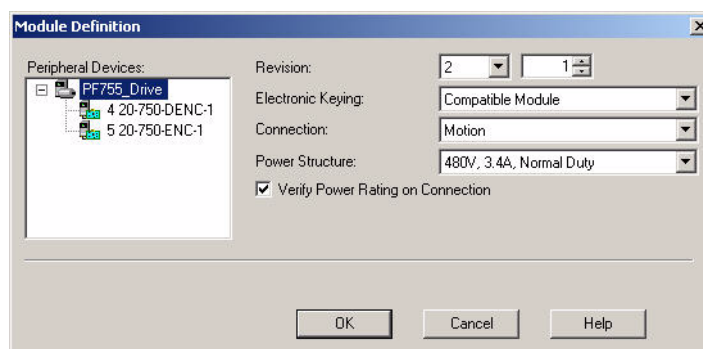
В каждом из модулей 20-750-DENC-1 и 20-750-UFB-1 содержится два канала обратной связи для внешних устройств, т.е. к каждому модулю можно подключить до двух энкодеров. В модуле 20-750-ENC-1 имеется только один канал обратной связи для внешних устройств.

Оси с интегрированным управлением перемещением по EtherNet/IP может быть сопоставлено до двух устройств с обратной связью интегрированным управлением перемещением по EtherNet/IP. Если используется два устройства, то их называют «устройство с обратной связью по двигателю» и «устройство с обратной связью по нагрузке». Эти два устройства также могут называться «Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP, обратная связь 1» и «Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP, обратная связь 2».

Каждому устройству с обратной связью интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP сопоставлен определённый тип обратной связи интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP. Это тип энкодера, используемого в качестве устройства с обратной связью.

При настройке привода с помощью RSLogix 5000 и интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP на странице «Сопоставленные оси» в диалоговом окне «Свойства модуля» каждому устройству с обратной связью интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP сопоставляется определённый канал обратной связи на самом приводе.

Прежде чем обратиться к странице «Сопоставленные оси», пользователь RSLogix 5000 должен сначала в окне «Определение модуля» на вкладке «Общее» окна «Свойства модуля» указать, какие модули обратной связи будут установлены в панели управления PowerFlex 755.



После определения доступных плат обратной связи пользователь может ввести канал обратной связи PowerFlex 755 для каждого устройства обратной связи интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP. Пользователь увидит выпадающий список доступных каналов обратной связи для устройств, где для каждого канала будет указан номер порта в панели управления для модуля обратной связи. Если модуль обратной связи имеет два канала обратной связи, то они называются «Канал А» и «Канал В». Если канал один, то он называется «Канал А».

Правильность подключения к энкодеру в этой системе зависит от трёх составляющих

- Тип платы обратной связи
- Тип энкодера
- То, какой канал обратной связи подключается к какому энкодеру (А и В)

Вообще говоря, если есть только один способ подключения определённого энкодера к определённому модулю обратной связи, то такое подключение будет работать независимо от того, сопоставлено ли оно конфигурацией интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP каналу А или каналу В в этом модуле обратной связи.

Если есть два способа подключения определённого энкодера к определённому модулю обратной связи, то при выборе опции «Канал А» для модуля обратной связи на странице «Сопоставленные оси» будет выбран один набор контактов, а при выборе опции «Канал В» – другой.

В Таблица 15 показаны типы обратной связи интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP и контакты для подключения энкодера при использовании модуля обратной связи 20-750-ENC-1.

Таблица 15 – Тип обратной связи одинарного инкрементного энкодера и подключение

Тип обратной связи интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP	20-750-ENC-1: Контакты канала А
Не указаны (0)	Н/Д
Digital AqB (1)	A (NOT), A, B (NOT), B, Z (NOT), Z

В Таблица 16 показаны типы обратной связи интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP и контакты для подключения энкодера при использовании модуля обратной связи 20-750-DENC-1.

Таблица 16 – Тип обратной связи двойного инкрементного энкодера и подключение

Тип обратной связи интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP	20-750-DENC-1: Контакты канала А	20-750-DENC-1: Контакты канала В
Не указаны (0)	Н/Д	Н/Д
Digital AqB (1)	Энкодер 0: A (NOT), A, B (NOT), B, Z (NOT), Z	Энкодер 1: A (NOT), A, B (NOT), B, Z (NOT), Z

В таблице ниже показаны типы обратной связи интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP и контакты для подключения энкодера при использовании модуля обратной связи 20-750-UFB-1. В ней также показано, как в каждом случае настраиваются два параметра «Выбор устройства» на 20-750-UFB-1.

При использовании 20-750-UFB-1 в системе интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP параметры «FB0» всегда используются для настройки и состояния канала А, а параметры «FB1» всегда используются для настройки и состояния канала В.

В Таблица 17 показано, что для некоторых типов обратной связи интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP имеется две возможных схемы подключения: одна схема используется в случае, если пользователь RSLogix 5000 выбирает канал А, а другая – при выборе им канала В. И наоборот, для других типов обратной связи интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP возможна только одна схема подключения.

Особый случай – тип обратной связи «Digital AqB». Если только один из каналов на конкретном модуле 20-750-UFB-1 настроен на тип «Digital AqB», то фактически будут использоваться контакты А, В и Z – независимо от того, какому каналу, А или В, сопоставлен этот тип. С другой стороны, если оба канала настроены на тип «Digital AqB», то канал А будет использовать контакты А, В и Z, в канал В – контакты «Sine» (синус) и «Cosine» (косинус), но в данном случае на этих контактах должны быть обычные сигналы энкодера AqB. Эти два случая включены в таблицу.

Конфигурация, при которой оба канала 20-750-UFB-1 используют одни и те же контакты, считается ошибкой и не позволяет системе нормально работать.

Таблица 17 – Тип обратной связи и подключение универсального модуля

Тип обратной связи интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP	Канал А (FB0) Выб. устройств	Канал В (FB1) Выб. устройств (если отличается)	Контакты канала А	Контакты канала В
Не указаны (0)	Нет (0)		Н/Д	
Digital AqB (1) Примечание: Эта строка применима, только если оба канала UFB НЕ одновременно настраиваются на тип обратной связи = «Digital AqB»	Inc A B Z (12)		-A, A, -B, B, -Z, Z	
Digital AqB (1) Примечание: Эта строка применима, только если оба канала UFB настраиваются на тип обратной связи = «Digital AqB»	Inc A B Z (12)	Inc SC (13)	-A, A, -B, B, -Z, Z	Sine (-), Sine (+), Cosine (-), Cosine (+) Примечание: Ввод Z (маркер) недоступен.
Sine/Cosine (синус/косинус) (4)	SinCos Only (только синус/косинус) (11)		Sine (-), Sine (+), Cosine (-), Cosine (+)	
Hiperface (6)	Hiperface SC (2)		Sine (-), Sine (+), Cosine (-), Cosine (+), -Xd, +Xd	
EnDat 2.1 (7)	EnDat SC (1)		Sine (-), Sine (+), Cosine (-), Cosine (+), -Xc, +Xc, -Xd, +Xd	
EnDat 2.2 (8)	EnDat FD ChX (5)	EnDat FD ChY (6)	-Xc, +Xc, -Xd, +Xd	-Yc, +Yc, -Yd, +Yd
SSI (10) (Поворотный)	SSI SC (4)		Sine (-), Sine (+), Cosine (-), Cosine (+), -Xc, +Xc, -Xd, +Xd	
SSI (10) (Линейный)	LinSSI ChX (18)	LinSSI ChY (19)	-Xc, +Xc, -Xd, +Xd	-Yc, +Yc, -Yd, +Yd
Stahl SSI (129)	LinStahl ChX (16)	LinStahl ChY (17)	-Xc, +Xc, -Xd, +Xd	-Yc, +Yc, -Yd, +Yd

Хотя UFB вроде бы и поддерживает два канала обратной связи, существует много комбинаций типов устройств, которые не будут работать и в случае их настройки приведут к состоянию сбоя на UFB.

Не каждая комбинация P6 [Fdbk0 Device Sel] и P36 [Fdbk1 Device Sel] является допустимой. В таблице внизу показаны разрешённые и запрещённые комбинации.

		P6 [Fdbk0 Device Sel]																					
		Нет	EnDat SC	Hiperface SC	BiSS SC	SSI SC	EnDat FD ChX	EnDat FD ChY	BiSS FD ChX	BiSS FD ChY	SSI FD ChX	SSI FD ChY	SinCos only	Incmtl A B Z	Incmtl SC	LinTempo ChX	LinTempo ChY	LinStahl ChX	LinStahl ChY	Lin SSI ChX	Lin SSI ChY	Hall Sensor (датчик Холла)	
P36 [Fdbk1 Device Sel]	Нет	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	EnDat SC	○	○	●	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	Hiperface SC	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	BiSS SC	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	SSI SC	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	EnDat FD ChX	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	EnDat FD ChY	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	BiSS FD ChX	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	BiSS FD ChY	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	SSI FD ChX	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	SSI FD ChY	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	SinCos only	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	Incmtl A B Z	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	Incmtl SC	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	LinTempo ChX	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	LinTempo ChY	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	LinStahl ChX	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	LinStahl ChY	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	Lin SSI ChX	○	●	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	Lin SSI ChY	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	Hall Sensor (датчик Холла)	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○

- Запрещённые комбинации
- Разрешённые комбинации
- Не реализовано

Запрещённые комбинации приводят к конфликту конфигурации (сигнал тревоги, тип 2): активируется разряд 20 «FB0FB1 Cflct» у P1 [Module Status] (состояние модуля).

Соотнесение параметров/экземпляров атрибутам

В приведённых ниже таблицах показаны взаимосвязи между атрибутами интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP и параметрами PowerFlex 755. Если какого-то параметра нет в списке, то он и его функция будут недоступны.

Таблица 18 – Числовой порядок параметров PowerFlex 755

Параметр привода	Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP
P1 [Output Frequency]	Выходная частота
P5 [Torque Cur Fdbk]	Обратная связь по току Iq
P6 [Flux Cur Fdbk]	Обратная связь по току Id
P7 [Output Current]	Выходной ток
P8 [Output Voltage]	Выходное напряжение
P9 [Output Power]	Выходная мощность
P11 [DC Bus Volts]	Напряжение на шине пост. тока
P12 [DC Bus Memory]	Напряжение на шине пост. тока – номинальное
P20 [Rated Volts]	Номинальное выходное напряжение инвертора
P21 [Rated Amps]	Номинальный выходной ток инвертора
P22 [Rated kW]	Номинальная выходная мощность инвертора
P25 [Motor NP Volts]	Номинальное напряжение двигателя
P26 [Motor NP Amps]	Номинальный непрерывный ток двигателя
P27 [Motor NP Hertz]	Номинальная частота асинхронного двигателя
P28 [Motor NP RPM]	Номинальная частота вращения двигателя
P30 [Motor NP Power]	Номинальная выходная мощность двигателя
P31 [Motor Poles]	Полюсы двигателя
P35 [Motor Ctrl Mode]	Режим управления двигателем
P35 [Motor Ctrl Mode]	Тип двигателя
P36 [Maximum Voltage]	Максимальное напряжение
P37 [Maximum Freq]	Максимальная частота
P38 [PWM Frequency]	Частота ШИМ
P40 [Mtr Options Cnfg]	Полярность двигателя
P43 [Flux Up Enable]	Управление установлением потока
P44 [Flux Up Time]	Время установления потока
P60 [Start Acc Boost]	Начало ускорения
P61 [Run Boost]	Повышение напряжения при стабильной работе
P62 [Break Voltage]	Напряжение излома
P63 [Break Frequency]	Частота излома
P65 [VHz Curve]	Способ регулирования частоты
P73 [IR Voltage Drop]	Сопротивление статора асинхронного двигателя
P74 [Ixo Voltage Drop]	Реактивное сопротивление утечки статора асинхронного двигателя
P74 [Ixo Voltage Drop]	Реактивное сопротивление утечки ротора асинхронного двигателя
P75 [Flux Current Ref]	Ток полного магнитного потока
P76 [Total Inertia]	Kj
P81 [PM PriEnc Offset]	Коммутационный сдвиг
P86 [PM CEMF Voltage]	Константа напряжения двигателя с постоянными магнитами
P87 [PM IR Voltage]	Сопротивление двигателя с постоянными магнитами
P88 [PM Ixq Voltage]	Индуктивность двигателя с постоянными магнитами
P89 [PM IXd Voltage]	
P95 [VCL Cur Reg BW]	Kqr
P126 [Pri Vel FdbkFiltr]	Обратная связь по частоте вращения, фильтр
P131 [Active Vel Fdbk]	Обратная связь по частоте вращения
P155 [DI Enable]	Конфигурация цифрового входа
P220 [Digital In Sts]	Цифровые входы
P305 [Voltage Class]	Выбор класса напряжения на шине
P306 [Duty Rating]	Выбор режима нагрузок

Параметр привода	Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP
P309 [SpdTrqPsn Mode A]	Режим управления
P309 [SpdTrqPsn Mode A]	Конфигурация SLAT
P314 [SLAT Err Stpt]	Заданное значение SLAT
P315 [SLAT Dwell Time]	Задержка времени SLAT
P356 [FlyingStart Mode]	Рестарт с подхватом на ходу
P370 [Stop Mode A]	Режим останова
P372 [Bus Reg Mode A]	Режим регулировки шины
P375 [Bus Reg Level]	Опорное значение регулировки шины
P382 [DB Resistor Type]	Тип резистора параллельного стабилизатора
P383 [DB Ext Ohms]	Внешнее шунтирующее сопротивление
P384 [DB Ext Watts]	Внешняя шунтирующая мощность
P385 [DB ExtPulseWatts]	Внешняя шунтирующая импульсная мощность
P388 [Flux Braking En]	Торможение магнитным потоком
P394 [DC Brake Level]	Ток инжекционного торможения пост. током
P395 [DC Brake Time]	Время инжекционного торможения пост. током
P412 [Mtr OL Alarm Lvl]	Предел тепловой перегрузки двигателя
P413 [Mtr OL Factor]	Предел перегрузки двигателя
P418 [Mtr OL Counts]	Мощность двигателя
P420 [Drive OL Mode]	Режим перегрузки инвертора
P422 [Current Limit 1]	Пиковый ток двигателя
P422 [Current Limit 1]	Предельный вектор тока
P426 [Regen Power Lmt]	Предел мощности динамического торможения
P436 [Shear Pin1 Level]	Предел превышения крутящего момента
P437 [Shear Pin 1 Time]	Предельное время превышения крутящего момента
P442 [Load Loss Level]	Предельный уровень потери нагрузки
P443 [Load Loss Time]	Предельное время потери нагрузки
P450 [Pwr Loss Mode A]	Режим потери мощности
P451 [Pwr Loss A Level]	Порог потери мощности
P452 [Pwr Loss A Time]	Время потери мощности
P461 [UnderVltg Level]	Предел падения напряжения в шине
P520 [Max Fwd Speed]	Предел частоты вращения – положит.
P521 [Max Rev Speed]	Предел частоты вращения – отрицат.
P524 [Overspeed Limit]	Предел превышения частоты вращения двигателя
P526 [Skip Speed 1]	Пропуск частоты вращения 1
P527 [Skip Speed 2]	Пропуск частоты вращения 2
P528 [Skip Speed 3]	Пропуск частоты вращения 3
P529 [Skip Speed Band]	Пропуск диапазона частоты вращения
P535 [Accel Time 1]	Время разгона
P537 [Decel Time 1]	Время замедления
P540 [S Curve Accel]	Управление S-сглаживанием
P541 [S Curve Decel]	
P546 [Spd Ref A Stpt]	Команда задания частоты вращения
P549 [Spd Ref A Mult]	Kvff
P597 [Final Speed Ref]	Опорное значение частоты вращения
P601 [Trim Ref A Stpt]	Корректировка частоты вращения
P620 [Droop RPM at FLA]	Kdr
P621 [Slip RPM at FLA]	Номинальная частота вращения асинхронного двигателя с учётом пробуксовки
P635 [Spd Options Ctrl]	Управление опциями частоты вращения
P639 [SReg FB Fltr BW]	Обратная связь по частоте вращения, полоса пропускания фильтра
P641 [Speed Error]	Ошибка частоты вращения
P643 [SpdReg AntiBckup]	Knff
P644 [Spd Err Fltr BW]	Полоса пропускания фильтра нижних частот вращения

Параметр привода	Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP
P645 [Speed Reg Kp]	Kvp
P647 [Speed Reg Ki]	Kvi
P652 [SReg Trq Preset]	Предварительная нагрузка интегратора частоты вращения
P654 [Spd Reg Int Out]	Выход интегратора частоты вращения
P658 [SReg OutFltrGain]	Усиление фильтра с запаздыванием, опережение крутящего момента
P659 [SReg OutFltr BW]	Ширина фильтра с запаздыванием, опережение крутящего момента
P660 [SReg Output]	Выход контура частоты вращения
P670 [Pos Torque Limit]	Предел крутящего момента – положительный
P671 [Neg Torque Limit]	Предел крутящего момента – отрицательный
P685 [Selected Trq Ref]	Опорное значение момента
P686 [Torque Step]	Корректировка момента
P687 [Notch Fltr Freq]	Частота узкополосного режкторного фильтра момента
P689 [Filtered Trq Ref]	Опорное значение момента – фильтрованное
P690 [Limited Trq Ref]	Опорное значение момента – ограниченное
P690 [Limited Trq Ref]	Команда подачи тока Iq
P696 [Inertia Acc Gain]	Kaff
P697 [Inertia Dec Gain]	
P704 [InAdp LdObs Mode]	Конфигурация контроллера нагрузки
P705 [Inertia Adapt BW]	Обратная связь по ускорению, ширина фильтра
P706 [InertiaAdaptGain]	Kof
P707 [Load Estimate]	Оценочный момент контроллера нагрузки
P708 [InertiaTorqueAdd]	Оценочное ускорение контроллера нагрузки
P708 [InertiaTrqAdd]	Общая оценочная инерция
P710 [InertAdptFiltBW]	Полоса пропускания фильтра нижних значений момента
P711 [Load Observer BW]	Kop
P721 [Position Control]	Регулирование положения
P723 [Psn Command]	Опорное значение положения
P756 [Interp Psn Input]	Команда положения контроллера – малая нагрузка
P757 [Interp Vel Input]	Команда частоты вращения контроллера
P758 [Interp Trq Input]	Команда момента контроллера
P759 [Interp Psn Out]	Команда положения
P759 [Interp Psn Out]	Команда положения
P760 [Interp Vel Out]	Команда частоты вращения
P760 [Interp Vel Out]	Команда частоты вращения
P761 [Interp Trq Out]	Команда момента
P821 [Psn Offset 1]	Корректировка положения
P830 [PsnNtchFltrFreq]	Частота узкополосного режкторного фильтра положения
P833 [Psn Out FltrGain]	Усиление фильтра с запаздыванием, опережение положения
P834 [Psn Out Fltr BW]	Ширина фильтра с запаздыванием, опережение положения
P835 [Psn Error]	Ошибка положения
P837 [Psn Load Actual]	Обратная связь по положению
P838 [Psn Reg Ki]	Kpi
P839 [Psn Reg Kp]	Kpp
P842 [PsnReg IntgrlOut]	Выход интегратора положения
P843 [PsnReg Spd Out]	Выход контура положения
P847 [Psn Fdbk]	Обратная связь по положению
P940 [Drive OL Count]	Мощность инвертора (См. Перегрузка электродвигателя на с. 462)
P942 [IGBT Temp C]	Температура инвертора
P944 [Drive Temp C]	Температура теплоотвода инвертора
P1107 [Brk Release Time]	Задержка отпущения механического тормоза
P1108 [Brk Set Time]	Задержка включения механического тормоза

Таблица 19 – Алфавитный порядок атрибутов интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP

Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP	Параметр привода
Kaff	P696 [Inertia Acc Gain] P697 [Inertia Dec Gain]
Kdr	P620 [Droop RPM at FLA]
Kj	P76 [Total Inertia]
Knff	P643 [SpdReg AntiBckup]
Kof	P706 [InertiaAdaptGain]
Kop	P711 [Load Observer BW]
Kpi	P838 [Psn Reg Ki]
Kpp	P839 [Psn Reg Kp]
Kqp	P95 [VCL Cur Reg BW]
Kvff	P549 [Spd Ref A Mult]
Kvi	P647 [Speed Reg Ki]
Kvp	P645 [Speed Reg Kp]
Внешнее шунтирующее сопротивление	P383 [DB Ext Ohms]
Внешняя шунтирующая импульсная мощность	P385 [DB ExtPulseWatts]
Внешняя шунтирующая мощность	P384 [DB Ext Watts]
Время замедления	P537 [Decel Time 1]
Время инжекционного торможения пост. током	P395 [DC Brake Time]
Время потери мощности	P452 [Pwr Loss A Time]
Время разгона	P535 [Accel Time 1]
Время установления потока	P44 [Flux Up Time]
Выбор класса напряжения на шине	P305 [Voltage Class]
Выбор режима нагрузок	P306 [Duty Rating]
Выход интегратора положения	P842 [PsnReg IntgrlOut]
Выход интегратора частоты вращения	P654 [Spd Reg Int Out]
Выход контура положения	P843 [PsnReg Spd Out]
Выход контура частоты вращения	P660 [SReg Output]
Выходная мощность	P9 [Output Power]
Выходная частота	P1 [Output Frequency]
Выходное напряжение	P8 [Output Voltage]
Выходной ток	P7 [Output Current]
Заданное значение SLAT	P314 [SLAT Err Stpt]
Задержка включения механического тормоза	P1108 [Brk Set Time]
Задержка времени SLAT	P315 [SLAT Dwell Time]
Задержка отпускания механического тормоза	P1107 [Brk Release Time]
Индуктивность двигателя с постоянными магнитами	P88 [PM IXq Voltage] P89 [PM IXd Voltage]
Команда задания частоты вращения	P546 [Spd Ref A Stpt]
Команда момента	P761 [Interp Trq Out]
Команда момента контроллера	P758 [Interp Trq Input]
Команда подачи тока Iq	P690 [Limited Torq Ref]
Команда положения	P759 [Interp Psn Out]
Команда положения	P759 [Interp Psn Out]
Команда положения контроллера – малая нагрузка	P756 [Interp Psn Input]
Команда частоты вращения	P760 [Interp Vel Out]
Команда частоты вращения	P760 [Interp Vel Out]
Команда частоты вращения контроллера	P757 [Interp Vel Input]
Коммутационный сдвиг	P81 [PM PriEnc Offset]
Константа напряжения двигателя с постоянными магнитами	P86 [PM CEMF Voltage]
Конфигурация SLAT	P309 [SpdTrqPsn Mode A]
Конфигурация контроллера нагрузки	P704 [InAdp LdObs Mode]
Конфигурация цифрового входа	P155 [DI Enable]
Корректировка момента	P686 [Torque Step]
Корректировка положения	P821 [Psn Offset 1]

Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP	Параметр привода
Корректировка частоты вращения	P601 [Trim Ref A Stpt]
Максимальная частота	P37 [Maximum Freq]
Максимальное напряжение	P36 [Maximum Voltage]
Мощность двигателя	P418 [Mtr OL Counts]
Мощность инвертора (См. Перегрузка электродвигателя на с. 462)	P940 [Drive OL Count]
Напряжение излома	P62 [Break Voltage]
Напряжение на шине пост. тока	P11 [DC Bus Volts]
Напряжение на шине пост. тока – номинальное	P12 [DC Bus Memory]
Начало ускорения	P60 [Start Acc Boost]
Номинальная выходная мощность двигателя	P30 [Motor NP Power]
Номинальная выходная мощность инвертора	P22 [Rated kW]
Номинальная частота асинхронного двигателя	P27 [Motor NP Hertz]
Номинальная частота вращения асинхронного двигателя с учётом пробуксовки	P621 [Slip RPM at FLA]
Номинальная частота вращения двигателя	P28 [Motor NP RPM]
Номинальное выходное напряжение инвертора	P20 [Rated Volts]
Номинальное напряжение двигателя	P25 [Motor NP Volts]
Номинальный выходной ток инвертора	P21 [Rated Amps]
Номинальный непрерывный ток двигателя	P26 [Motor NP Amps]
Обратная связь по положению	P847 [Psn Fdbk]
Обратная связь по положению	P837 [Psn Load Actual]
Обратная связь по току Id	P6 [Flux Cur Fdbk]
Обратная связь по току Iq	P5 [Torque Cur Fdbk]
Обратная связь по ускорению, ширина фильтра	P705 [Inertia Adapt BW]
Обратная связь по частоте вращения	P131 [Active Vel Fdbk]
Обратная связь по частоте вращения, полоса пропускания фильтра	P639 [SReg FB Fltr BW]
Обратная связь по частоте вращения, фильтр	P126 [Pri Vel FdbkFltr]
Общая оценочная инерция	P708 [InertiaTrqAdd]
Опорное значение момента	P685 [Selected Trq Ref]
Опорное значение момента – ограниченное	P690 [Limited Trq Ref]
Опорное значение момента – фильтрованное	P689 [Filtered Trq Ref]
Опорное значение положения	P723 [Psn Command]
Опорное значение регулировки шины	P375 [Bus Reg Level]
Опорное значение частоты вращения	P597 [Final Speed Ref]
Оценочное ускорение контроллера нагрузки	P708 [InertiaTorqueAdd]
Оценочный момент контроллера нагрузки	P707 [Load Estimate]
Ошибка положения	P835 [Psn Error]
Ошибка частоты вращения	P641 [Speed Error]
Пиковый ток двигателя	P422 [Current Limit 1]
Повышение напряжения при стабильной работе	P61 [Run Boost]
Полоса пропускания фильтра нижних значений момента	P710 [InertAdptFiltBW]
Полоса пропускания фильтра нижних частот вращения	P644 [Spd Err Fltr BW]
Полюсы двигателя	P31 [Motor Poles]
Полярность двигателя	P40 [Mtr Options Cnfg]
Порог потери мощности	P451 [Pwr Loss A Level]
Предварительная нагрузка интегратора частоты вращения	P652 [SReg Trq Preset]
Предел крутящего момента – отрицательный	P671 [Neg Torque Limit]
Предел крутящего момента – положительный	P670 [Pos Torque Limit]
Предел мощности динамического торможения	P426 [Regen Power Lmt]
Предел падения напряжения в шине	P461 [UnderVltg Level]
Предел перегрузки двигателя	P413 [Mtr OL Factor]
Предел превышения крутящего момента	P436 [Shear Pin1 Level]
Предел превышения частоты вращения двигателя	P524 [Overspeed Limit]
Предел тепловой перегрузки двигателя	P412 [Mtr OL Alarm Lvl]

Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP	Параметр привода
Предел частоты вращения – отрицат.	P521 [Max Rev Speed]
Предел частоты вращения – положит.	P520 [Max Fwd Speed]
Предельное время потери нагрузки	P443 [Load Loss Time]
Предельное время превышения крутящего момента	P437 [Shear Pin 1 Time]
Предельный вектор тока	P422 [Current Limit 1]
Предельный уровень потери нагрузки	P442 [Load Loss Level]
Пропуск диапазона частоты вращения	P529 [Skip Speed Band]
Пропуск частоты вращения 1	P526 [Skip Speed 1]
Пропуск частоты вращения 2	P527 [Skip Speed 2]
Пропуск частоты вращения 3	P528 [Skip Speed 3]
Реактивное сопротивление утечки ротора асинхронного двигателя	P74 [Ixo Voltage Drop]
Реактивное сопротивление утечки статора асинхронного двигателя	P74 [Ixo Voltage Drop]
Регулирование положения	P721 [Position Control]
Режим останова	P370 [Stop Mode A]
Режим перегрузки инвертора	P420 [Drive OL Mode]
Режим потери мощности	P450 [Pwr Loss Mode A]
Режим регулировки шины	P372 [Bus Reg Mode A]
Режим управления	P309 [SpdTrqPsn Mode A]
Режим управления двигателем	P35 [Motor Ctrl Mode]
Рестарт с подхватом на ходу	P356 [FlyingStart Mode]
Сопротивление двигателя с постоянными магнитами	P87 [PM IR Voltage]
Сопротивление статора асинхронного двигателя	P73 [IR Voltage Drop]
Способ регулирования частоты	P65 [VHz Curve]
Температура инвертора	P942 [IGBT Temp C]
Температура теплоотвода инвертора	P944 [Drive Temp C]
Тип двигателя	P35 [Motor Ctrl Mode]
Тип резистора параллельного стабилизатора	P382 [DB Resistor Type]
Ток инжекционного торможения пост. током	P394 [DC Brake Level]
Ток полного магнитного потока	P75 [Flux Current Ref]
Торможение магнитным потоком	P388 [Flux Braking En]
Управление S-сглаживанием	P540 [S Curve Accel] P541 [S Curve Decel]
Управление опциями частоты вращения	P635 [Spd Options Ctrl]
Управление установлением потока	P43 [Flux Up Enable]
Усиление фильтра с запаздыванием, опережение крутящего момента	P658 [SReg OutFltrGain]
Усиление фильтра с запаздыванием, опережение положения	P833 [Psn Out FltrGain]
Цифровые входы	P220 [Digital In Sts]
Частота излома	P63 [Break Frequency]
Частота узкополосного режекторного фильтра момента	P687 [Notch Fltr Freq]
Частота узкополосного режекторного фильтра положения	P830 [PsnNtchFltrFreq]
Частота ШИМ	P38 [PWM Frequency]
Ширина фильтра с запаздыванием, опережение крутящего момента	P659 [SReg OutFltr BW]
Ширина фильтра с запаздыванием, опережение положения	P834 [Psn Out Fltr BW]

Перегрузка электродвигателя

Привод Kinetix реагирует на состояние перегрузки не так, как привод PowerFlex755. У Kinetix основополагающей является мощность двигателя, в то время как у PowerFlex 755 – перегрузка двигателя.

Атрибут движения, мощность инвертора, – это оценочная величина продолжительной тепловой мощности двигателя, используемой во время работы на основе тепловой модели двигателя. Величина 100% означает, что двигатель используется на 100% от номинальной мощности, определяемой номинальным непрерывным током двигателя.

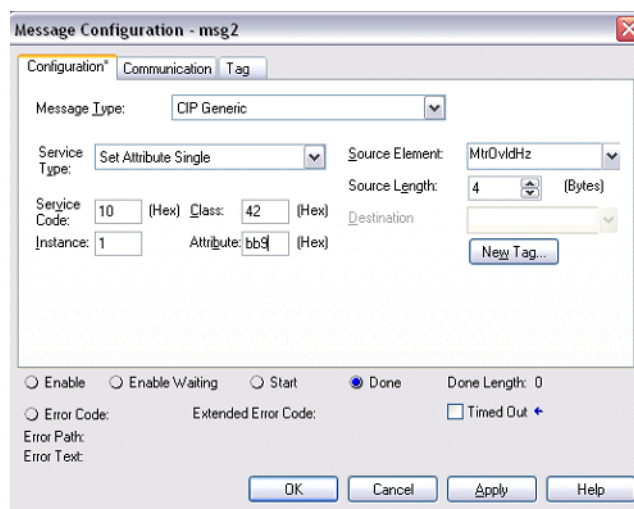
Параметр привода PowerFlex 755 P940 [Drive OL Count] определяет перегрузку блока питания (I^2T) в . Это значение остаётся равным 0 до тех пор, пока не будет достигнут ток 100% от номинального; затем начинается измерение перегрузки. Когда значение достигнет 100%, сигнализируется состояние перегрузки блока питания.

Атрибуты, учитывающие специфику поставщика

Атрибут	Состояние	Запись	Тип данных	Описание	Ед. измерения	Параметр привода
Повышающий фильтр для векторного управления без обратной связи 3000 SVC	Опция	Устан.	REAL	Константа времени повышающего фильтра напряжения.	Секунды	P64 [SVC Boost Filter]
3001 = Перегрузка двигателя, Гц	Требуется	Устан.	REAL	Выбирает выходную частоту, ниже которой рабочий ток двигателя уменьшается, чтобы скомпенсировать снижение способности к самоохлаждению у типичных двигателей, работающих на более низких оборотах. У двигателей с дополнительными возможностями охлаждения на низких оборотах (10:1 или с охлаждением от вентилятора) уменьшите это значение, чтобы извлечь все преимущества используемого двигателя. Важное замечание: Если этот атрибут задан неправильно, а ось будет активирована при работе вхолостую, то будет просигнализирован «Сбой физической оси, тепловая перегрузка двигателя».	Гц	P414 [Mtr OL Hertz]
3002 Предельный теллурический ток конвертора (в зависимости от устройства)	Опция	Устан.	REAL	Если измеренный теллурический ток конвертора окажется больше этого предела, то будет иметь место исключение Converter Ground Current UL.	% Номинальный ток конвертора	P467 [Ground Warn Lvl]

Атрибуты, зависящие от поставщика

Атрибуты, зависящие от поставщика доступны через инструкцию MSG в RSLogix 5000. Эти значения будут одинаковы для всех записей атрибутов, зависящих от поставщика. Изменяются только номера и источники атрибутов.



- Service Code – Введите шестнадцатеричное значение службы, адресатом которой является указанный объект. 10 (шестнадцатеричное) для Set Attribute Single (один атрибут).
- Object Type – Введите шестнадцатеричное значение типа или класса объекта-адресата службы. 42 (шестнадцатеричное) для Motion Device Axis Object (объект оси устройства движения).
- Object ID – Введите идентификатор объекта-адресата службы. – для привода: всегда «1»
- Object Attribute – Введите шестнадцатеричное значение атрибута объекта-адресата службы.
- Всплывающее меню «Source» (источник) – Выберите локальный тег источника, содержащий дополнительные параметры операции и/или данные, отправляемые вместе со службой.

- Number of Elements – Введите или выберите количество байтов данных из тега источника, включаемого в запрос службы.

Faults (Ошибки)

В приведённой ниже таблице показана взаимосвязь между ошибками PowerFlex 755 и соответствующими ошибками, выводимыми на контроллер Logix и ПО RSLogix 5000. Номера и описания выводимых ошибок часто встречаются у приводов Kinetix 6500.

Примечание: Код ошибки/сообщение, отображаемые на НИМ, не будут совпадать с выводимыми на контроллер Logix и потенциально отображаемыми на НИМ или в ПО RSLogix 5000.

Таблица 20 – Числовой порядок ошибок привода PowerFlex 755

Привод PowerFlex 755		Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP		
№ события	Текст ошибки	№ события	Субкод	Текст ошибки
0	No Entry (Нет записи)	0	0	No Faults (Нет сбоев)
2	Auxiliary Input (Вспомогательный вход)	63	0	External Exception Input (Внешний вход исключений)
3	Power Loss (Потеря мощности)	37	0	Bus Power Loss (потери мощности в шине)
4	UnderVoltage (Низкое напряжение)	34	0	Bus Undervoltage User Limit (Предел падения напряжения в шине)
5	OverVoltage (Перенапряжение)	35	0	Bus Overvoltage Factory Limit (Перенапряжение в шине, заводской предел)
7	Motor Overload (Перегрузка двигателя)	7	0	Motor Thermal Overload Factory Limit (Заводской предел тепловой перегрузки двигателя)
8	Heatsink OvrTemp (Перегрев радиатора)	11	1	Inverter Overtemperature Factory Limit (Заводской предел перегрева инвертора)
9	Trnsistr OvrTemp (Перегрев транзисторов)	11	2	Inverter Overtemperature Factory Limit (Заводской предел перегрева инвертора)
12	HW OverCurrent (Аппаратное превышение тока)	10	1	Inverter Overcurrent (Превышение тока инвертора)
13	Ground Fault (Сбой заземления)	16	0	Converter Ground Current Factory Limit (Заводской предел тока заземления конвертора)
14	Ground Warning (Предупреждение о сбое заземления)	17	0	Converter Ground Current Factory Limit (Задаваемый пользователем предел тока заземления конвертора)
15	Load Loss (Потеря нагрузки)	57	0	Undertorque Limit (Предельный уровень потери нагрузки)
17	Input Phase Loss (Нет фазы на входе)	23	0	Converter AC Single Phase Loss (Потеря одной фазы конвертора)
20	TorgPrv Spd Band (Ширина диапазона оборотов при проверке момента)	18	1	Torque Prove Failure (Сбой проверки момента)
21	Output PhaseLoss (Потеря выходной фазы)	63	21	Product Specific (Зависит от изделия)
24	Decel Inhibit (Отключение замедления)	19	0	Decel Override (Блокировка замедления)
25	OverSpeed Limit (Предел превышения оборотов)	4	0	Motor Overspeed User Limit (Задаваемый пользователем предел превышения оборотов двигателя)
26	Brake Slipped (Пробуксовка тормоза)	18	2	Torque Prove Failure (Сбой проверки момента)
33	AuRsts Exhausted (Исчерпаны автозапуски)	63	33	Product Specific (Зависит от изделия)
36	SW OverCurrent (Программная перегрузка по току)	10	2	Inverter Overcurrent (Превышение тока инвертора)

Привод PowerFlex 755		Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP		
№ события	Текст ошибки	№ события	Субкод	Текст ошибки
38	Phase U to Gnd (Короткое замыкание на землю фазы U)	24	1	Converter AC Phase Short (Замыкание фаз конвертора)
39	Phase V to Gnd (Короткое замыкание на землю фазы V)	24	2	Converter AC Phase Short (Замыкание фаз конвертора)
40	Phase W to Gnd (Короткое замыкание на землю фазы W)	24	3	Converter AC Phase Short (Замыкание фаз конвертора)
41	Phase UV Short (Замыкание фаз UV)	24	4	Converter AC Phase Short (Замыкание фаз конвертора)
42	Phase VW Short (Замыкание фаз VW)	24	5	Converter AC Phase Short (Замыкание фаз конвертора)
43	Phase WU Short (Замыкание фаз WU)	24	6	Converter AC Phase Short (Замыкание фаз конвертора)
44	Phase UNot ToGnd (Фаза U не на массу)	24	7	Converter AC Phase Short (Замыкание фаз конвертора)
45	Phase VNot ToGnd (Фаза V не на массу)	24	8	Converter AC Phase Short (Замыкание фаз конвертора)
46	Phase WNot ToGnd (Фаза W не на массу)	24	9	Converter AC Phase Short (Замыкание фаз конвертора)
48	System Defaulted (отказ системы)	63	33	Product Specific (Зависит от изделия)
49	Drive Powerup (Включение питания привода)	1	0	Module Reset (Сброс модуля)
55	Ctrl Bd Overtemp (Перегрев управляющей платы)	10	0	Control Module Overtemperature Factory Limit (Заводской предел перегрева модуля управления)
61	Shear Pin 1 (Шпонка 1)	56	0	Overtorque Limit (Предел превышения крутящего момента)
64	Drive Overload (Перегрузка привода)	13	0	Converter Pre-charge Overload User Limit (Задаваемый пользователем предел перегрузки конвертора)
71	Port 1 Adapter (Адаптер порта 1)	63	71	Product Specific (Зависит от изделия)
72	Port 2 Adapter (Адаптер порта 2)	63	72	Product Specific (Зависит от изделия)
73	Port 3 Adapter (Адаптер порта 3)	63	73	Product Specific (Зависит от изделия)
74	Port 4 Adapter (Адаптер порта 4)	63	74	Product Specific (Зависит от изделия)
75	Port 5 Adapter (Адаптер порта 5)	63	75	Product Specific (Зависит от изделия)
76	Port 6 Adapter (Адаптер порта 6)	63	76	Product Specific (Зависит от изделия)
77	IR Volts Range (Диапазон акт. падения напряжения)	21	1	Motor Test Failure (Сбой проверки двигателя)
78	FluxAmpsRef Rang (Диапазон опорного значения магн. потока)	21	2	Motor Test Failure (Сбой проверки двигателя)
79	Excessive Load (Избыточная нагрузка)	21	3	Motor Test Failure (Сбой проверки двигателя)
80	AutoTune Aborted (Автонастройка прервана)	21	4	Motor Test Failure (Сбой проверки двигателя)
81	Port 1 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 1)	63	81	Product Specific (Зависит от изделия)
82	Port 2 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 2)	63	82	Product Specific (Зависит от изделия)
83	Port 3 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 2)	63	83	Product Specific (Зависит от изделия)
84	Port 4 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 4)	63	84	Product Specific (Зависит от изделия)
85	Port 5 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 5)	63	85	Product Specific (Зависит от изделия)
86	Port 6 DPI Loss (Нет сигнала порта DPI 6)	63	86	Product Specific (Зависит от изделия)
87	Ixo VoltageRange (Диапазон индукт. падения напряжения)	21	5	Motor Test Failure (Сбой проверки двигателя)
91	Pri VelFdbk Loss (Потеря обратной связи по частоте вращения, перв.)	45	255	Feedback Data Loss Factory Limit (Заводской предел потери данных обратной связи)
93	Hw Enable Check (Проверка активации устройств)	63	93	Product Specific (Зависит от изделия)

Привод PowerFlex 755		Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP		
№ события	Текст ошибки	№ события	Субкод	Текст ошибки
94	Alt VelFdbk Loss (Потеря обратной связи по частоте вращения, альт.)	45	255	Feedback Data Loss Factory Limit (Заводской предел потери данных обратной связи)
95	Aux VelFdbk Loss (Потеря обратной связи по частоте вращения, вспом.)	45	255	Feedback Data Loss Factory Limit (Заводской предел потери данных обратной связи)
96	PositionFdbkLoss (Потеря обратной связи по положению)	45	255	Feedback Data Loss Factory Limit (Заводской предел потери данных обратной связи)
100	Parameter Chksum (Контрольная сумма параметра)	3	0	Nonvolatile Memory Checksum Fault (Ошибка контрольной суммы, энергонезависимая память)
104	Pwr Brd Chksum (Контрольная сумма платы питания)	15	1	Power Board (Плата питания)
106	Incompat MCB-PB (Несовместимые ГПУ и ПП)	15	3	Power Board (Плата питания)
107	Replaced MCB-PB (Заменена ГПУ-ПП)	22	1	Hardware Configuration (Конфигурация устройств)
111	PwrBd Invalid ID (Недейств. идентиф. платы питания)	15	2	Power Board (Плата питания)
112	PwrBd App MinVer (Мин. вер. платы питания)	15	4	Power Board (Плата питания)
113	Tracking DataErr (Ошибка данных отслеживания)	22	2	Hardware Configuration (Конфигурация устройств)
117	PwrDn Data Chksum (Контр. сумма данных выключ.)	17	16	Option Storage Checksum (Контр. сумма опц. хран.)
124	App ID Changed (Изменён идентиф. прил.)	23	1	Firmware Change (Изменение встр. ПО)
125	Using Backup App (Использ. резерв. прил.)	23	2	Firmware Change (Изменение встр. ПО)
134	Start On PowerUp (Запуск при включении питания)	63	134	Product Specific (Зависит от изделия)
137	Ext Prchrg Err (Внеш. ошибка предзарядки)	23	2	Converter Pre-Charge Failure (Сбой предзарядки конвертора)
138	Precharge Open (Система предв. зарядки разомкнута)	23	3	Converter Pre-Charge Failure (Сбой предзарядки конвертора)
141	Autn Enc Angle (Угол автон. энкод.)	21	6	Motor Test Failure (Сбой проверки двигателя)
142	Autn Spd Rstrct (Огран. автонастр. част. вращ.)	21	7	Motor Test Failure (Сбой проверки двигателя)
143	Autotune CurReg (Тек. рег. автонастр.)	21	8	Motor Test Failure (Сбой проверки двигателя)
144	Autotune Inertia (Автонастр., инерция)	21	9	Motor Test Failure (Сбой проверки двигателя)
145	Autotune Travel (Автонастр., ход)	21	10	Motor Test Failure (Сбой проверки двигателя)
169	PWM Freq Reduced	16	0	Снижена частота ШИМ
170	CurLimit Reduced	17	0	Снижен предел тока
177	Profiling Active (Активировано профилирование)	63	177	Product Specific (Зависит от изделия)
178	Homing Active (Активирован возврат в исх. полож.)	63	178	Product Specific (Зависит от изделия)
179	Home Not Set (Исх. полож. не задано)	63	179	Product Specific (Зависит от изделия)
203	Port 13 Adapter (Адаптер порта 13)	63	203	Product Specific (Зависит от изделия)
204	Port 14 Adapter (Адаптер порта 14)	63	204	Product Specific (Зависит от изделия)
205	DPI TransportErr (Ошибка транспортировки DPI)	63	205	Product Specific (Зависит от изделия)
206	RTC Battery Fail (Неиспр. батареи часов истинного времени)	63	206	Product Specific (Зависит от изделия)
210	HW En Jumper Out (Извлечена перемычка эн. апп.ч.)	2	1	GuardConfigurationFault (Ошибка конфигурации защиты)

Привод PowerFlex 755		Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP		
№ события	Текст ошибки	№ события	Субкод	Текст ошибки
211	Safety Brd Fault (Сбой предопр. платы)	9	0	GuardStopInputFault (Сбой входа защиты)
212	Safety JumperOut (Извлечена предопр. перемычка)	2	2	GuardConfigurationFault (Ошибка конфигурации защиты)
213	Safety Jumper In (Предопр. перемычка установлена)	2	3	GuardConfigurationFault (Ошибка конфигурации защиты)
224	Port 4 Comm Loss (Нет сигнала порта 4)	63	224	Product Specific (Зависит от изделия)
225	Port 5 Comm Loss (Нет сигнала порта 5)	63	225	Product Specific (Зависит от изделия)
226	Port 6 Comm Loss (Нет сигнала порта 6)	63	226	Product Specific (Зависит от изделия)
227	Port 7 Comm Loss (Нет сигнала порта 7)	63	227	Product Specific (Зависит от изделия)
228	Port 8 Comm Loss (Нет сигнала порта 8)	63	228	Product Specific (Зависит от изделия)
229	Port 9 Comm Loss (Нет сигнала порта 9)	63	229	Product Specific (Зависит от изделия)
244	Port 4 Cfg (Конфиг. порта 4)	16	4	Illegal Option Card (Недейств. сменная плата)
245	Port 5 Cfg (Конфиг. порта 5)	16	5	Illegal Option Card (Недейств. сменная плата)
246	Port 6 Cfg (Конфиг. порта 6)	16	6	Illegal Option Card (Недейств. сменная плата)
247	Port 7 Cfg (Конфиг. порта 7)	16	7	Illegal Option Card (Недейств. сменная плата)
248	Port 8 Cfg (Конфиг. порта 8)	16	8	Illegal Option Card (Недейств. сменная плата)
249	Port 9 Cfg (Конфиг. порта 9)	16	9	Illegal Option Card (Недейств. сменная плата)
264	Port 4 Checksum (Контр. сумма порта 4)	17	4	Option Storage Checksum (Контр. сумма опц. хран.)
265	Port 5 Checksum (Контр. сумма порта 5)	17	5	Option Storage Checksum (Контр. сумма опц. хран.)
266	Port 6 Checksum (Контр. сумма порта 6)	17	6	Option Storage Checksum (Контр. сумма опц. хран.)
267	Port 7 Checksum (Контр. сумма порта 7)	17	7	Option Storage Checksum (Контр. сумма опц. хран.)
268	Port 8 Checksum (Контр. сумма порта 8)	17	8	Option Storage Checksum (Контр. сумма опц. хран.)
269	Port 9 Checksum (Контр. сумма порта 9)	17	9	Option Storage Checksum (Контр. сумма опц. хран.)
280	Comm Loss Enet (Потеря связи через Enet)	1	0	Connection failure (Неправильное подключение)
281	Enet Checksum (Контр. сумма Enet)	17	13	Option Storage Checksum (Контр. сумма опц. хран.)
282	DLX Checksum (Контр. сумма DLX)	17	14	Option Storage Checksum (Контр. сумма опц. хран.)
290	Prev Maint Reset (Сброс проф. обслуж.)	20	1	Профилактическое обслуживание
291	HSFan Life (Срок службы вентил. радиат.)	20	2	Профилактическое обслуживание
292	InFan Life (Срок службы вентилятора инвертора)	20	3	Профилактическое обслуживание
293	MtrBrng Life (Срок службы подш. двигателя)	20	4	Профилактическое обслуживание
294	MtrBrng Lube (Смазка подш. двигателя)	20	5	Профилактическое обслуживание
295	MachBrng Life (Срок службы подш. машины)	20	6	Профилактическое обслуживание
296	MachBrng Lube (Смазка подш. машины)	20	7	Профилактическое обслуживание
307	Port7InvalidCard	63	307	Product Specific (Зависит от изделия)
308	Port8InvalidCard	63	308	Product Specific (Зависит от изделия)
315	Excess Psn Err (Ошибка избыт. полож.)	4	0	Ошибка избыточного положения
318	OutCurShare PhU (Вых. ток, фаза U)	63	318	Product Specific (Зависит от изделия)
319	OutCurShare PhV (Вых. ток, фаза V)	63	319	Product Specific (Зависит от изделия)
320	OutCurShare PhW (Вых. ток, фаза W)	63	320	Product Specific (Зависит от изделия)

Привод PowerFlex 755		Интегрированное управление перемещением по EtherNet/IP		
№ события	Текст ошибки	№ события	Субкод	Текст ошибки
321	HS Temp Imbal (Дисб. темп. радиат.)	63	321	Product Specific (Зависит от изделия)
324	DC Bus Mismatch (Несоответствие шины пост. тока)	63	324	Product Specific (Зависит от изделия)
325	Invalid Inv Cfg (Недейств. конфиг. инвертора)	63	325	Product Specific (Зависит от изделия)
326	Invalid Conv Cfg (Недейств. конфиг. конвертора)	63	326	Product Specific (Зависит от изделия)
331	Inv1 Comm Loss (Потеря связи с инверт.1)	63	331	Product Specific (Зависит от изделия)
341	Con1 Comm Loss (Потеря связи с конверт.1)	63	341	Product Specific (Зависит от изделия)

Дополнительные источники информации

В нижеследующих документах содержится дополнительная информация по реализации системы интегрированного управления перемещением по EtherNet/IP у приводов PowerFlex 755.

CIP Motion Configuration and Startup User Manual («Руководство пользователя по конфигурированию и запуску устройств CIP Motion»)

Номер публикации: MOTION-UM003

Logix5000 Motion Controllers Instructions Reference Manual («Справочное руководство по использованию контроллеров Logix5000 Motion»)

Номер публикации: MOTION-RM002

Logix5000 Controllers Design Considerations Reference Manual («Справочное руководство: рекомендации по проектированию контроллеров Logix5000»)

Номер публикации: 1756-RM094

Примечания:

А

- Аварийные сигналы** 3-281, 3-296, 3-298
 - I/O (входы/выходы) 3-295
 - Двойной инкрементный энкодер 3-297
 - Привод 3-272
 - Типы 3-267
- Анализатор высокоскоростных трендов**
 - Блок-схема А-374

Б

- Блок-схемы** А-311
 - Анализатор высокоскоростных трендов А-374
 - Вектор потока, обзор (753) А-313
 - Вектор потока, обзор (755) А-340
 - Входы и выходы (753) А-334
 - Входы и выходы (755) А-368
 - Диагностические инструменты А-373
 - Компенсация трения А-372
 - Логика управления (753) А-336
 - Логика управления (755) А-370
 - Обратная связь по частоте вращения и положению (753) А-315
 - Обратная связь по частоте вращения и положению (755) А-342
 - Перегрузка инвертора (753) А-337
 - Перегрузка инвертора (755) А-371
 - Регулирование момента (753) А-327
 - Регулирование момента (755) А-359
 - Регулирование положения (753) А-323
 - Регулирование положения (755) А-350
 - Регулирование частоты вращения (753) А-316
 - Регулирование частоты вращения (755) А-343
 - Управление МОР (753) А-333
 - Управление МОР (755) А-367
 - Управление процессом (753) А-331
 - Управление процессом (755) А-365

В

- Ведущие параметры** 2-54
- Вектор потока**
 - Блок-схема (753) А-313
- Вектор потока, обзор**
 - Блок-схема (755) А-340
- Включение/выключение питания**
 - Переключатели IP-адреса 1-21
- Входы и выходы**
 - Блок-схема (753) А-334
 - Блок-схема (755) А-368

Д

- DeviceLogix** Е-423
- DPI порты** 1-18
- DriveLogix контроллер** 1-12
- Данные с заводской таблички двигателя** F-446
- Двигатели с постоянными магнитами** F-446, G-449
 - Параметры 2-67
 - Совместимость F-445
- Двойной инкрементный энкодер** 2-239
- Диагностические инструменты**
 - Блок-схема А-373
- Динамическое торможение**
 - Выбор типа 2-97
 - Защита В-379
 - Настройка 2-95
 - Параметры 2-97
- Добавочные модули**
 - Инкрементные энкодеры D-417
 - Организация параметров 2-54
 - Универсальный энкодер с обратной связью С-401
- Допустимое отклонение напряжения** В-378

З

- Замечания по применению** В-375
- Запуск**
 - Контрольный перечень 1-17
 - Меню 1-19
- Запуск с подхватом на ходу (Flying Start)** 2-93

И

- Индикатор положения качения** 2-194
 - Блок-схема A-357
- Индикаторы состояния** 1-20, 3-268
 - Адаптеры связи 1-20
- Используемые обозначения** 1-13

К

- Кнопка «Папки»** 1-19
- Компенсация трения**
 - Блок-схема A-372
- Контроллер DriveLogix** 1-12
- Контроль, параметры** 2-59

Л

- Логика управления**
 - Блок-схема (753) A-336
 - Блок-схема (755) A-370

М

- Меню «Start Up» (Запуск)** 1-19
- Меры предосторожности, общие** 1-14
- Модуль дружественного интерфейса (HIM)** 1-18
- Модуль контроля безопасной частоты вращения**
 - Состояние модуля 2-243
 - Установка с энкодером D-418

Н

- Настройка ориентации вала** 2-197
- Нефтедобыча** 2-175

О

- Обмен данными**
 - Параметры 2-149
- Обозначения в руководстве** 1-13
- Обратная связь по частоте вращения** 2-72
- Обратная связь по частоте вращения и положению**
 - Блок-схема (753) A-315
 - Блок-схема (755) A-342
- Общие меры предосторожности** 1-14
- Общие признаки, устранение неполадок** 3-305
- Одинарный инкрементный энкодер** 2-237
 - Примеры электропроводки D-420
 - Технические характеристики D-417
- Опорные сигналы скорости (Speed References)** 2-76

Организация параметров групп файлов 2-26**Ошибки**

- I/O (входы/выходы) 3-295
- Двойной инкрементный энкодер 3-297
- Модуль контроля безопасной частоты вращения 3-296
- Одинарный инкрементный энкодер 3-296
- Описания ошибок универсальной обратной связи 3-298
- Ошибки привода, перекрёстные ссылки 3-281
- Привод 3-272
- Типы 3-267

П**Параметры**

- DeviceLogix E-425
- EtherNet/IP 2-259
- Двойной инкрементный энкодер 2-239
- Как организованы 2-26
- Линейный список 2-59
- Модули ввода-вывода 2-54
- Модуль ввода-вывода 2-213
- Модуль контроля безопасной частоты вращения 2-224
- Модуль универсальной платы обратной связи 2-244
- На добавочных модулях 2-54
- Одинарный инкрементный энкодер 2-237
- Описания и программирование 2-23
- Расширенный режим отображения 2-30
- Стандартный режим отображения 2-26
- Файл «Контроль привода» 2-59
- Файл «Связь с приводом» 2-149
- Файл диагностики привода 2-154
- Файл защиты привода 2-100
- Файл конфигурации привода 2-85
- Файл обратной связи и входов/выходов привода 2-71
- Файл приложений привода 2-165
- Файл управления двигателем привода 2-61
- Файл управления положением привода 2-133
- Файл управления частотой вращения привода 2-111
- Экспертный режим отображения 2-41
- Параметры U/f-регулирования** 2-65
- Параметры автонастройки** 2-66
- Параметры авторства** 2-152
- Параметры адаптации момента** 2-130
- Параметры адаптера** 1-21
- Параметры аналоговых входов** 2-81
- Параметры аналоговых выходов** 2-83
- Параметры безопасности** 2-150
- Параметры векторного регулирования** 2-69

- Параметры возврата в исходное положение 2-136
 - Параметры данных двигателя 2-61
 - Параметры данных привода 2-60
 - Параметры диагностики 2-154
 - Параметры диагностической поддержки 2-106
 - Параметры измерений 2-59
 - Параметры информации об аварийных сигналах 2-161
 - Параметры информации об ошибках 2-159
 - Параметры каналов связи DPI 2-151
 - Параметры компенсации инерции 2-129
 - Параметры компенсации падения оборотов 2-120
 - Параметры компенсации пробуксовки 2-120
 - Параметры компенсации трения 2-132
 - Параметры компенсации частоты вращения 2-126
 - Параметры контрольных точек 2-162
 - Параметры контроля положения 2-138
 - Параметры контура фазовой синхронизации (КФС) 2-142
 - Параметры конфигурации управления 2-86
 - Параметры корректировки частоты вращения 2-118
 - Параметры модулей 2-54
 - Параметры модулей ввода-вывода 2-54, 2-213
 - Параметры обнаружения пиков 2-162
 - Параметры обратной связи и входов/выходов 2-71
 - Параметры ограничения момента 2-127
 - Параметры ограничения частот вращения 2-111
 - Параметры опорного момента 2-127
 - Параметры опорной частоты вращения 2-114
 - Параметры ориентации вала 2-197
 - Параметры откочки 2-175
 - Параметры памяти привода 2-90
 - Параметры перегрузки двигателя 2-100
 - Параметры ПИД-регулирования 2-165
 - Параметры положения нагрузки 2-145
 - Параметры потери питания 2-103
 - Параметры пределов нагрузки 2-101
 - Параметры приложений 2-165
 - Параметры проверки момента 2-168
 - Параметры профилирования 2-178
 - Параметры прямого положения 2-139
 - Параметры регистрации 2-256
 - Параметры регулирования 2-69
 - Параметры регулирования частоты вращения 2-121
 - Параметры регулируемого напряжения 2-172
 - Параметры регулятора положения 2-146
 - Параметры режима «точка-точка» 2-140
 - Параметры релейного выхода 2-84
 - Параметры ручного/автоматического управления 2-89
 - Параметры сбоя заземления 2-105
 - Параметры смещения положения 2-145
 - Параметры состояния 2-154
 - Параметры станка-качалки 2-173
 - Параметры управления двигателем 2-61, 2-62, 2-81
 - Параметры управления положением 2-133
 - Параметры управления связью 2-149
 - Параметры усиления момента 2-195
 - Параметры файла защиты 2-100
 - Параметры файла конфигурации 2-85
 - Параметры функций для оптоволокну 2-170
 - Параметры функций запуска 2-90
 - Параметры функций цифровых входов 2-74
 - Параметры цифровых выходов 2-79
 - Параметры электронного редуктора 2-144
 - Перегрузка инвертора
 - Блок-схема (753) A-337
 - Блок-схема (755) A-371
 - Переключатели IP-адреса 1-21
 - Перемычка
 - Двойной инкрементный энкодер D-418
 - Перемычка J4, режим аналогового входа 2-81
 - Переход в спящий режим/выход из спящего режима (Sleep Wake) 2-92
 - П-образное увеличение скорости (P Jump) 2-171
 - Поддержка, изделие 3-308
 - Поддержка, устройства 1-13
 - Порты, DPI 1-18
 - Предпочтения, параметры 2-85
 - Приводы, техническая поддержка 1-13
 - Приложение 1-17
 - Проверка портов 3-305
- Р**
- Расширенный режим отображения 2-30
 - Регулирование момента
 - Блок-схема (753) A-327
 - Блок-схема (755) A-359
 - Регулирование по положению
 - Блок-схема (753) A-323
 - Блок-схема (755) A-350
 - Регулирование частоты вращения
 - Блок-схема (753) A-316
 - Блок-схема (755) A-343

С

- Сбой «Вынута перемычка»** 3-278
- Светодиоды** 1-20
- Сервер ВООП**
 - Настройка IP-адреса 1-21
- Серводвигатели** F-445, G-449
- Состояние привода** 3-268
- Состояние режима аналогового входа** 2-81
- Стандартный режим отображения** 2-26

Т

- Traverse**
 - Увеличение и уменьшение 2-171
 - Управление функциями оптоволоконной линии 2-170
- Техническая поддержка** 1-13
 - Обращение в службу технической поддержки 3-308
- Технические характеристики двигателей** F-446
- Торможение**
 - Защита резисторов В-379
 - Параметры 2-95
 - Торможение магнитным потоком 2-97
 - Тормоз постоянного тока 2-98
- Торможение магнитным потоком (Flux Braking)** 2-97

У

- Управление по напряжению**
 - Недействительное опорное значение 3-277

Управление потенциометром с приводом от двигателя (MOP)

- Блок-схема (753) A-333
- Блок-схема (755) A-367

Управление процессом

- Блок-схема (753) A-331
- Блок-схема (755) A-365

Управление регулируемым напряжением 2-172**Усиление**

- Момент затяжки 2-195
- Момент с ориентацией по положению 2-196
- Предел тревоги 3-277
- Пуск, разгон и вращение 2-65

Усиление момента с ориентацией по положению 2-196**Усиление момента с ориентированием по положению**

- Блок-схема A-358

Устранение неполадок 3-267

- Настройка крана без энкодера В-399
- Настройка крана с энкодером В-391
- Общие признаки 3-305

Ч**Частота вращения, момент, положение** 2-87**Э****EtherNet/IP** 1-21

- Параметры 2-259

Экспертный режим отображения 2-41



Техническая поддержка клиентов Rockwell Automation

Дополнительную техническую информацию по использованию продукции Rockwell Automation можно получить в интернете. На сайте <http://www.rockwellautomation.com/support/> вы найдёте технические руководства, ответы на часто задаваемые вопросы, технические и регламентирующие использование примечания, примеры программ, ссылки на обновления программного обеспечения и функцию MySupport с возможностью настройки под индивидуальные требования клиентов.

В дополнение к телефонной службе поддержки для решения проблем с установкой, конфигурированием и устранением неисправностей предлагаем воспользоваться одной из наших программ TechConnect Support. Более подробную информацию можно получить у дистрибьютора или представителя компании Rockwell Automation, или на сайте <http://www.rockwellautomation.com/support/>.

Помощь в установке

Если в течение первых 24 часов вам не удаётся выполнить установку, перечитайте содержание данного руководства. За помощь в установке и запуске оборудования можно обращаться в отдел поддержки клиентов.

США или Канада	1.440.646.3434
Другие страны (кроме США и Канады)	Используйте Средство глобального поиска по адресу http://www.rockwellautomation.com/support/americas/phone_en.html или обращайтесь в местное представительство компании Rockwell Automation.

Возврат приобретённого оборудования

Компания Rockwell Automation тестирует свою продукцию перед отправкой потребителю. Тем не менее, если ваше оборудование не работает и подлежит возврату, выполните следующие действия.

США	Обратитесь к дистрибьютору. Для оформления возврата необходимо сообщить дистрибьютору регистрационный номер службы технической поддержки (для получения номера звоните по телефону, указанному выше).
Другие страны	Для оформления возврата обратитесь в местное представительство компании Rockwell Automation.

Отзывы о документации

Ваши замечания помогают нам лучше удовлетворять ваши требования к документации. Если у вас есть какие-либо предложения по улучшению данного документа, заполните этот формуляр, публикация [RA-DU002](#), доступный по адресу <http://www.rockwellautomation.com/literature/>.

www.rockwellautomation.com

Power, Control and Information Solutions Headquarters

Америка: Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204 USA, Телефон: +1 414 382 2000, факс: +1 414 382 4444

Европа/Ближний Восток/Африка: Rockwell Automation NV, Pegasus Park, De Kleedlaan 12a, 1831 Diegem, Belgium, Телефон: +32 2 663 0600, факс: +32 2 663 0640

Азия: Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport 3, 100 Cyberport Road, Hong Kong, Телефон: +852 2887 4788, факс: +852 2508 1846

Россия и СНГ: Rockwell Automation, Большой Строченовский переулок 22/25, офис 202, 115054 Москва, Телефон: +7 495 956 0464, факс: +7 495 956 0469, www.rockwellautomation.ru