

ABB general purpose drives

Руководство по микропрограммному обеспечению ACS580, стандартная программа управления



Power and productivity
for a better world™



Перечень сопутствующих руководств

Руководства и инструкции по приводам	Код (англ. версия)	Код (русск. версия)
<i>ACS580 firmware manual</i>	3AXD50000016097	3AXD50000019787
<i>ACS580-01 hardware manual</i>	3AXD50000018826	3AXD50000019766
<i>ACS580-01 quick installation and start-up guide for frames R0 to R3</i>	3AUA0000076332	3AUA0000076332
<i>ACS580-01 quick installation and start-up guide for frame R5</i>	3AXD50000007518	3AXD50000007518
<i>ACS580-01 quick installation and start-up guide for frames R6 to R9</i>	3AXD50000009286	
<i>ACS-AP-x assistant control panels user's manual</i>	3AUA0000085685	

Руководства и указания по дополнительным компонентам

<i>CDPI-01 communication adapter module user's manual</i>	3AXD50000009929
<i>DPMP-01 mounting platform for ACS-AP control panel</i>	3AUA0000100140
<i>DPMP-02/03 mounting platform for ACS-AP control panel</i>	3AUA0000136205
<i>FCAN-01 CANopen adapter module user's manual</i>	3AFE68615500
<i>FCNA-01 ControlNet adapter module user's manual</i>	3AUA0000141650
<i>FDNA-01 DeviceNet™ adapter module user's manual</i>	3AFE68573360
<i>FECA-01 EtherCAT adapter module user's manual</i>	3AUA0000068940
<i>FENA-01/-11/-21 Ethernet adapter module user's manual</i>	3AUA0000093568
<i>FEPL-02 Ethernet POWERLINK adapter module user's manual</i>	3AUA0000123527
<i>FPBA-01 PROFIBUS DP adapter module user's manual</i>	3AFE68573271
<i>FSCA-01 RS-485 adapter module user's manual</i>	3AUA0000109533

Руководства и инструкции по компьютерным программам и техническому обслуживанию

<i>Drive composer PC tool user's manual</i>	3AUA0000094606
<i>Converter module capacitor reforming instructions</i>	3BFE64059629
<i>NETA-21 remote monitoring tool user's manual</i>	3AUA00000969391
<i>NETA-21 remote monitoring tool installation and start-up guide</i>	3AUA0000096881

В сети Интернет представлены руководства и другие документы по изделиям в формате PDF. См. раздел [Библиотека документов в сети Интернет](#) на внутренней стороне задней обложки. Для получения руководств, отсутствующих в библиотеке документов, обращайтесь в местное представительство корпорации ABB.

Код QR, приведенный ниже, открывает онлайн-перечень руководств, применимых к настоящему изделию.



Содержание



1. Введение в руководство

2. Запуск, управление с использованием входов/выходов и идентификационный прогон



3. Панель управления

4. Настройки, ввод/вывод и диагностика на панели управления

5. Макросы управления

6. Программные функции

7. Параметры

8. Дополнительные данные параметров

9. Поиск и устранение неисправностей

10. Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus (EFB)

11. Управление через интерфейсный модуль Fieldbus

12. Схемы контуров управления

Дополнительная информация

Содержание

Перечень сопутствующих руководств	2
---	---

1. Введение в руководство

Содержание настоящей главы	7
Применимость	7
На кого рассчитано руководство	7
Назначение данного руководства	7
Содержание настоящего руководства	8
Сопутствующие документы	9
Классификация по типоразмеру	9



2. Запуск, управление

с использованием входов/выходов и идентификационный прогон

Содержание настоящей главы	13
Запуск привода	14
Запуск привода с использованием Помощника первого запуска на интеллектуальной панели управления	14
Управление приводом через интерфейс ввода/вывода	26
Как выполнить идентификационный прогон	28
Порядок выполнения идентификационного прогона	29

3. Панель управления

Содержание настоящей главы	33
Удаление и установка панели управления	33
Компоновка панели управления	34
Компоновка дисплея панели управления	35
Кнопки	37
Кнопки быстрого доступа	38

4. Настройки, ввод/вывод

и диагностика на панели управления

Содержание настоящей главы	39
Меню «Основные настройки»	40
Макрос	42
Двигатель	42
Пуск, останов, задание	44
Плавные изменения	46
Предельные значения	48
ПИД	49
Fieldbus	51
Расширенные функции	53
Часы, регион, дисплей	54
Восстановить знач. по умолч	55

2 Содержание

Меню «Ввод/вывод»	56
Меню «Диагностика»	57

5. Макросы управления

Содержание настоящей главы	59
Общие положения	59
Стандартный макрос АВВ	60
Стандартное подключение цепей управления для стандартного макроса АВВ	60
3-проводный макрос	62
Стандартное подключение цепей управления для 3-проводного макроса	62
Макрос последовательного управления	64
Стандартное подключение цепей управления для макроса последовательного управления	64
Макрос «Потенциометр двигателя»	66
Стандартное подключение цепей управления для макроса «Потенциометр двигателя»	66
Макрос ручного/автоматического управления	68
Стандартное подключение цепей управления для макроса ручного/автоматического управления	68
Макрос ручного/ПИД-управления	70
Стандартное подключение цепей управления для макроса ручного/ПИД-управления	70
Макрос ПИД-регулирования	72
Стандартное подключение цепей управления для макроса ПИД-регулирования	72
Используемые по умолчанию значения параметров для различных макросов	74

6. Программные функции

Обзор содержания главы	77
Местное и внешнее управление	78
Местное управление	78
Внешнее управление	79
Режимы управления приводом	81
Режим регулирования скорости	82
Режим регулирования крутящего момента	82
Режим частотного управления	82
Специальные режимы управления	82
Конфигурирование и программирование привода	83
Конфигурирование с помощью параметров	83
Интерфейсы управления	84
Программируемые аналоговые входы	84
Программируемые аналоговые выходы	84
Программируемые цифровые входы и выходы	84
Программируемый частотный вход и выход	84
Программируемые релейные выходы	85
Программируемые модули расширения входов/выходов	85
Управление по шине Fieldbus	86
Управление двигателем	86
Типы двигателей	86
Идентификация двигателя	86

Функция поддержки управления при отключении питания	86
Векторное управление	86
Плавное изменение задания	87
Фиксированные значения скорости/частоты	88
Критические значения скорости/частоты	89
Ограничение бросков	91
Толчковый режим	91
Характеристики регулирования скорости	94
Характеристики регулирования крутящего момента	94
Скалярное управление двигателем	95
Пользовательская кривая нагрузки	96
Отношение U/f	97
Торможение магнитным потоком	98
Намагничивание постоянным током	99
Оптимизация энергозатрат	101
Частота коммутации	101
Останов с компенсацией скорости	103
Управление прикладными процессами	104
Макросы управления	104
ПИД-управление процессом	104
Управление механическим тормозом	107
Таймерные функции	111
Контроль напряжения постоянного тока	111
Контроль повышенного напряжения	111
Контроль пониженного напряжения (резервный режим при потере питания)	111
Пределы регулирования и пороги срабатывания защиты по напряжению	113
Тормозной прерыватель	114
Техника безопасности и средства защиты	115
Фиксированные/стандартные средства защиты	115
Экстренный останов	115
Тепловая защита двигателя	116
Программируемые функции защиты	120
Автоматический сброс отказов	121
Диагностика	122
Контроль сигналов	122
Вычислители энергосбережения	122
Анализатор нагрузки	122
Разное	124
Создание и восстановление резервной копии	124
Пользовательские наборы параметров	125
Параметры хранения данных	126



7. Параметры

Обзор содержания главы	127
Термины и сокращения	128
Сводная информация о группах параметров	129
Перечень параметров	131
01 Фактические значения	131
03 Входные задания	135
04 Предупреждения и отказы	135

4 Содержание

05 Диагностика	137
06 Слова управл. и состояния	137
07 Сведения о системе	142
10 Стандартные DI, RO	142
11 Стандартные DIO, FI, FO	147
12 Стандартные AI	148
13 Стандартные AO	154
15 Модуль расширения в/в	161
19 Режим работы	168
20 Пуск/останов/направление	170
21 Режим пуска/останова	180
22 Выбор задания скорости	189
23 Плавное измен. задания скор.	199
24 Обработка задания скорости	204
25 Управл. скоростью	205
26 Цепочка заданий кр. момента	209
28 Цепочка заданий частоты	213
30 Предельные значения	223
31 Функции отказов	230
32 Контроль	239
34 Таймерные функции	246
35 Тепловая защита двигателя	254
36 Анализатор нагрузки	263
37 Пользовательская кривая нагрузки	267
40 Набор 1 ПИД техн. процесса	271
41 Набор 2 ПИД техн. процесса	283
43 Тормозной прерыватель	285
44 Управление мех. тормозом	287
45 Энергосбережение	288
46 Параметры контроля/масшт.	292
47 Хранение данных	295
49 Парам. связи порта панели	296
50 Адаптер Fieldbus (FBA)	297
51 Параметры FBA A	301
52 Входные данные FBA A	303
53 Выходные данные FBA A	304
58 Встроенная шина Fieldbus	304
71 Внешн. ПИД1	312
95 Конфигурация аппар. средств	314
96 Система	315
97 Управление двигателем	321
98 Польз. параметры двигателя	324
99 Данные двигателя	326

8. Дополнительные данные параметров

Обзор содержания главы	333
Термины и сокращения	333
Адреса Fieldbus	334
Группы параметров 1...9	335



Группы параметров 10...99	338
---------------------------------	-----

9. Поиск и устранение неисправностей

Обзор содержания главы	361
Техника безопасности	361
Индикация	362
Предупреждения и отказы	362
Чистые события	362
Редактируемые сообщения	362
История предупреждений/отказов	363
Журнал событий	363
Просмотр информации о предупреждениях/отказах	363
Предупреждающие сообщения	364
Сообщения об отказах	374



10. Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus (EFB)

Обзор содержания главы	385
Общие сведения о системе	385
Подключение шины Fieldbus к приводу	386
Настройка встроенного интерфейса Fieldbus	387
Настройка параметров управления приводом	388
Основы встроенного интерфейса Fieldbus	391
Слова управления и состояния	392
Сигналы задания	392
Фактические значения	392
Данные на входах/выходах	392
Регистровая адресация	393
Профили управления	394
Слово управления	395
Слово управления для профиля ABB Drives	395
Слово управления для профиля DCU Profile	397
Слово состояния	399
Слово состояния для профиля ABB Drives	399
Слово состояния для профиля DCU Profile	400
Схемы переходов состояний	402
Схема переходов состояний для профиля ABB Drives	402
Сигналы задания	404
Задания для ABB Drives и DCU Profile	404
Фактические значения	405
Фактические значения для профиля ABB Drives и DCU Profile	405
Адреса регистра временного хранения Modbus	406
Адреса регистра временного хранения Modbus для профиля ABB Drives и DCU Profile	406
Коды функций Modbus	407
Коды исключений	408
Дискретные выходы (набор заданий 0xxxx)	409
Дискретные входы (набор заданий 1xxxx)	410
Регистры кода ошибки (регистры временного хранения 400090...400100)	411

11. Управление через интерфейсный модуль Fieldbus

Обзор содержания главы	413
Общие сведения о системе	413
Основные принципы построения интерфейса управления Fieldbus	415
Слово управления и слово состояния	416
Сигналы задания	417
Фактические значения	418
Содержимое слова управления Fieldbus	419
Содержимое слова состояния Fieldbus	421
Диаграмма состояний	422
Настройка привода для управления по шине Fieldbus	423
Пример настройки параметров: FPBA (PROFIBUS DP)	424

**12. Схемы контуров управления**

Содержание настоящей главы	427
Выбор задания частоты	428
Модификация задания частоты	429
Выбор источника задания скорости I	430
Выбор источника задания скорости II	431
Плавное изменение и формирование задания скорости	432
Вычисление ошибки скорости	433
Регулятор скорости	434
Выбор и модификация источника задания крутящего момента	435
Выбор задания для регулятора крутящего момента	436
Ограничение крутящего момента	437
Выбор уставки и источника обратной связи	
ПИД-регулятора процесса	438
ПИД-регулятор процесса	439
Выбор внешней уставки и внешнего источника обратной связи	
ПИД-регулятора процесса	440
Внешний ПИД-регулятор	441
Блокировка направления	442

Дополнительная информация

Вопросы об изделиях и услугах	443
Обучение работе с изделием	443
Отзывы о руководствах по приводам АВВ	443
Библиотека документов в сети Интернет	443

1

Введение в руководство

Содержание настоящей главы

В этой главе описаны область применения, читательская аудитория, на которую рассчитано данное руководство, и его назначение. В ней также описано содержание руководства и приведен перечень сопутствующих руководств, в которых пользователь может получить более подробную информацию. В этой главе также приведена блок-схема проверки комплектности, монтажа и ввода в эксплуатацию. Блок-схема содержит ссылки на главы/разделы данного руководства.

Применимость

Информация, изложенная в данном руководстве, касается стандартной программы управления ACS580 (версия 1.31.2.0). Проверьте информацию о системе (Выберите **Меню - Сведения о системе**) или параметр [07.05Версия микропрограммы](#) (см. стр. [142](#)) на панели управления.

На кого рассчитано руководство

Предполагается, что читатель знаком с основами электротехники, правилами монтажа, электрическими компонентами и обозначениями на электрических схемах.

Руководство написано для широкого круга пользователей в разных странах мира. В нем используются две системы измерений: международная (СИ) и британская. Приведены специальные указания для монтажа привода в США.

Назначение данного руководства

Настоящее руководство содержит информацию, необходимую для планирования монтажа, монтажа, ввода в эксплуатацию, эксплуатации и обслуживания привода.

Содержание настоящего руководства

Руководство состоит из следующих глав:

- [Введение в руководство](#) (данная глава, стр. 7) описывает область применения, читательскую аудиторию, назначение и содержание настоящего руководства. В ней также приведена блок-схема быстрого монтажа и ввода привода в эксплуатацию. В конце главы приводится перечень терминов и сокращений.
 - Глава [Запуск, управление с использованием входов/выходов и идентификационный прогон](#) (стр. 13) содержит указания по вводу привода в эксплуатацию, пуску и останову двигателя, изменению направления вращения и регулированию скорости через интерфейс ввода/вывода.
 - Глава [Панель управления](#) (стр. 33) содержит указания по удалению и последующей установке интеллектуальной панели управления и краткое описание кнопок и их комбинаций.
 - В главе [Настройки, ввод/вывод и диагностика на панели управления](#) (стр. 39) описаны упрощенные настройки и диагностические функции, предусмотренные на интеллектуальной панели управления.
 - Глава [Макросы управления](#) (стр. 59) содержит краткое описание макросов и схемы подключения. Макросы — это предварительно определяемые прикладные программы, которые экономят пользователю время при конфигурировании привода.
 - Глава [Программные функции](#) (стр. 77) содержит описание программных функций с перечнями настроек, устанавливаемых пользователем, текущих сигналов, а также аварийных и предупреждающих сообщений.
 - Глава [Параметры](#) (стр. 127) содержит описание параметров, используемых для программирования привода.
 - Глава [Дополнительные данные параметров](#) (стр. 333) содержит более подробные сведения о параметрах.
 - Глава [Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus \(EFB\)](#) (стр. 385) содержит описание связи по сети Fieldbus с использованием встроенной в привод интерфейсной шины Fieldbus.
 - Глава [Управление через интерфейсный модуль Fieldbus](#) (стр. 413) содержит описание связи по сети Fieldbus с использованием дополнительного интерфейсного модуля Fieldbus.
 - Глава [Поиск и устранение неисправностей](#) (стр. 361) содержит перечни предупреждений и сообщений об отказах, а также описание возможных причин их возникновения и способов устранения их причин.
 - Глава [Схемы контуров управления](#) (стр. 427) показывает структуру параметров в приводе.
 - Глава [Дополнительная информация](#) (внутренняя сторона задней части обложки, стр. 443) содержит указания о том, как задавать вопросы об изделиях и услугах, находить сведения, касающиеся обучения применению изделий, направлять замечания о руководствах по приводам ABB в компанию-изготовитель и находить требуемые документы в сети Интернет.
-

Сопутствующие документы

См. [Перечень сопутствующих руководств](#) на стр. 2 (на внутренней стороне лицевой части обложки).

Классификация по типоразмеру

Привод ACS580 выпускается в нескольких типоразмерах, обозначаемых как RN, где N — целое число. Информация, относящаяся только к корпусам определенных типоразмеров, помечена символами соответствующих типоразмеров (RN).

Типоразмер указан на прикрепленной к приводу табличке с обозначением типа, см. главу *Принцип действия и описание оборудования*, раздел *Табличка с обозначением типа* в *Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.

Термины и сокращения

Обозначение/ сокращение	Пояснение
ACS-AP-x	Интеллектуальная панель управления, усовершенствованная клавиатура оператора для связи с приводом. Привод ACS580 может работать с клавиатурами ACS-AP-I и ACS-AP-S.
AI	Аналоговый вход, интерфейс для аналоговых входных сигналов
AO	Аналоговый выход, интерфейс для аналоговых выходных сигналов
Тормозной прерыватель	Передаёт излишек энергии из промежуточной цепи привода в тормозной резистор, когда это необходимо. Прерыватель работает, когда напряжение звена постоянного тока превышает некоторый максимальный предел. Повышение напряжения обычно вызывается замедлением (торможением) двигателя с большим моментом инерции.
Тормозной резистор	Рассеивает излишнюю энергию торможения, передаваемую тормозным прерывателем, в виде тепла. Важная часть тормозной цепи. См. главу <i>Тормозной резистор в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию</i> привода.
Плата управления	Плата управления, в которой выполняется управляющая программа.
CDPI-01	Интерфейсный модуль связи
CCA-01	Конфигурационный интерфейс
CEIA-01	Встроенный интерфейсный модуль EIA-485 шины Fieldbus
CHDI-01	Дополнительный модуль расширения цифровых входов 115/230 В
CMOD-01	Дополнительный многофункциональный модуль расширения (расширение внешних входов/выходов 24 В=~/ и цифровых входов/выходов)
CMOD-02	Дополнительный многофункциональный модуль расширения (расширение внешних входов/выходов 24 В=~/ и изолированного интерфейса PTC)
Звено постоянного тока	Цепь постоянного тока между выпрямителем и инвертором
Конденсаторы звена постоянного тока	Накопление энергии для сглаживания напряжения в промежуточной цепи постоянного тока.
DI	Цифровой вход, интерфейс для цифровых входных сигналов
DO	Цифровой выход, интерфейс для цифровых выходных сигналов
DPMP-01	Монтажная платформа для панели управления ACS-AP (фланцевый монтаж)
DPMP-02/03	Монтажная платформа для панели управления ACS-AP (монтаж на поверхности)
Привод	Преобразователь частоты для управления двигателями переменного тока
EFB	Встроенная шина Fieldbus

Обозначение/ сокращение	Пояснение
FBA	Интерфейсный модуль Fieldbus
FCAN-01	Дополнительный интерфейсный модуль CANopen
FCNA-01	Интерфейсный модуль ControlNet
FDNA-01	Дополнительный интерфейсный модуль DeviceNet
FECA-01	Дополнительный интерфейсный модуль EtherCAT
FENA-01/-11/-21	Дополнительный интерфейсный модуль Ethernet для протоколов EtherNet/IP Modbus TCP и PROFINET IO
FEPL-02	Интерфейсный модуль Ethernet POWERLINK
FPBA-01	Дополнительный интерфейсный модуль PROFIBUS DP
Типоразмер	Определяет физический размер привода, например R0 и R1. Типоразмер привода указан на прикрепленной к приводу табличке с обозначением типа (см. главу <i>Принцип действия и описание оборудования</i> , раздел <i>Табличка с обозначением типа в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода</i>).
FSCA-01	Дополнительный интерфейсный модуль RSA-485.
Идентификационный прогон	Идентификационный прогон двигателя. При выполнении идентификации привод определяет характеристики двигателя для обеспечения оптимального управления.
IGBT	Биполярный транзистор с изолированным затвором.
Промежуточное звено	См. Звено постоянного тока .
Инвертор	Преобразует постоянный ток и постоянной напряжением в переменный ток и переменное напряжение.
I/O	Ввод/вывод; входы/выходы.
LSW	Младшее значащее слово.
Макрос	Задаваемые предварительно значения параметров, используемые по умолчанию в программе управления приводом. Каждый макрос предназначен для применения в определенной ситуации. См. главу Макросы управления на стр. 59.
NETA-21	Устройство дистанционного контроля.
Сетевое управление	В случае протоколов управления, основанных на общепромышленном протоколе (CIP™), таком как DeviceNet и Ethernet/IP, обозначает управление приводом с помощью объектов Net Ctrl и Net Ref профиля приводов переменного/постоянного тока ODVA. Подробные сведения см. на веб-сайте www.odva.org и в следующих руководствах: <ul style="list-style-type: none"> • <i>FDNA-01 DeviceNet adapter module user's manual</i> (3AFE68573360 [на англ. языке]) и • <i>FENA-01/-11/-21 Ethernet adapter module user's manual</i> (3AUA0000093568 [на англ. языке]).
Параметр	Изменяемая пользователем действующая команда приводу или сигнал, измеряемый или вычисляемый приводом.

Обозначение/ сокращение	Пояснение
ПИД-регулятор	Пропорционально-интегрально-дифференциальный регулятор. Регулирование скорости двигателя основано на алгоритме ПИД-регулятора.
PLC	Программируемый логический контроллер, ПЛК.
PROFIBUS, PROFIBUS DP, PROFINET IO	Зарегистрированные товарные знаки компании PI - PROFIBUS & PROFINET International
R0, R1, ...	<i>Типоразмер</i>
RO	Релейный выход, интерфейс для цифрового выходного сигнала. Реализуется с помощью реле.
Выпрямитель	Преобразует переменный ток и переменное напряжение в постоянный ток и постоянное напряжение.
STO	Безопасное отключение крутящего момента. См. главу <i>Функция безопасного отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода.</i>

2

Запуск, управление с использованием входов/выходов и идентификационный прогон

Содержание настоящей главы

Эта глава содержит указания по

- выполнению запуска,
- пуску, останову, изменению направления вращения и регулированию скорости двигателя через интерфейс ввода/вывода,
- выполнению идентификационного прогона привода.



Запуск привода

■ Запуск привода с использованием Помощника первого запуска на интеллектуальной панели управления

Техника безопасности



Запускать привод разрешается только квалифицированному электрику. Прочитайте указания, приведенные в главе *Указания по технике безопасности* в начале *Руководства по монтажу и вводу в эксплуатацию* привода, и следуйте им. Несоблюдение этих указаний опасно для жизни и может стать причиной повреждения оборудования.



Проверьте монтаж. См. главу *Тормозной резистор* в *Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию* привода.










Убедитесь, что сигнал пуска привода отсутствует (DI1 в заводских настройках, т. е. стандартный макрос ABB). Если привод находится в режиме дистанционного управления и подана внешняя команда пуска, при подаче питания привод запускается автоматически.

Убедитесь, что пуск двигателя не сопряжен с какой-либо опасностью.




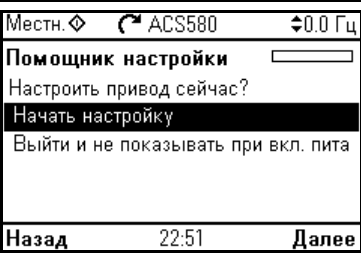


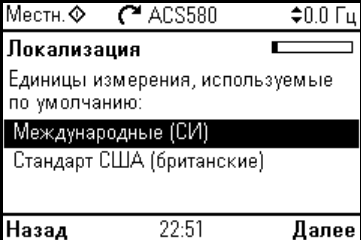





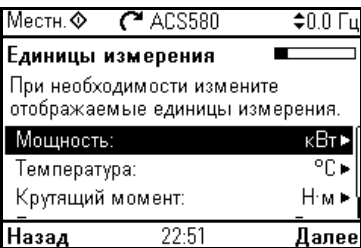

Отсоедините ведомый механизм в следующих случаях:

- если существует опасность повреждения в случае неправильного направления вращения или
- во время ввода привода в эксплуатацию требуется идентификационный прогон в режиме **Обычный** в связи с тем, что крутящий момент нагрузки превышает 20 % или машинное оборудование во время идентификационного прогона не может выдерживать номинальный переходный крутящий момент.

Советы по использованию интеллектуальной панели управления

Две команды внизу дисплея (**Параметры** и **Меню** на рисунке справа) указывают назначение двух функциональных кнопок  и , расположенных под дисплеем. Команды, назначенные функциональным клавишам, зависят от ситуации. Кнопки , ,  и  служат для перемещения курсора и/или изменения значений в зависимости от активного представления. Кнопка  показывает контекстно-зависимую страницу справочной системы. Более подробную информацию см. в руководстве *ACS-AP-x assistant control panels user's manual* (ЗАУА0000085685 [на англ. языке]).



1 — значения параметров, задаваемые Помощником первого запуска: Язык, дата и время, номинальные характеристики двигателя	
<input type="checkbox"/> Подготовьте данные паспортной таблички двигателя. Включите питание привода.	
<input type="checkbox"/> Помощник первого запуска помогает выполнить первый запуск. Помощник начинает работать автоматически. Подождите, пока на панели управления не появится изображение, показанное справа. Выберите требуемый язык, выделив его (если он уже не выбран), и нажмите  (OK). Примечание. Вскоре после выбора языка панель управления выходит из режима ожидания.	 <p>Italiano Nederlands Svenska Español Türkçe Polski Russki</p> <p style="text-align: right;">OK ▶</p>
<input type="checkbox"/> Выберите Начать настройку и нажмите  (Далее).	 <p>Местн. ◊  ACS580 ↕ 0.0 Гц</p> <p>Помощник настройки ▬</p> <p>Настроить привод сейчас?</p> <p>Начать настройку</p> <p>Выйти и не показывать при вкл. пита</p> <hr/> <p>Назад 22:51 Далее</p>
<input type="checkbox"/> Выберите систему единиц измерения, которую хотите использовать, и нажмите  (Далее).	 <p>Местн. ◊  ACS580 ↕ 0.0 Гц</p> <p>Локализация ▬</p> <p>Единицы измерения, используемые по умолчанию:</p> <p>Международные (СИ)</p> <p>Стандарт США (британские)</p> <hr/> <p>Назад 22:51 Далее</p>
<input type="checkbox"/> Если необходимо, измените единицы измерения, указанные на панели. <ul style="list-style-type: none"> • Для перехода на экран редактирования выбранной строки нажимайте . • Для просмотра изображения используйте стрелки  и . Переходите к следующему изображению, нажимая  (Далее).	 <p>Местн. ◊  ACS580 ↕ 0.0 Гц</p> <p>Единицы измерения ▬</p> <p>При необходимости измените отображаемые единицы измерения.</p> <p>Мощность: кВт ▶</p> <p>Температура: °C ▶</p> <p>Крутящий момент: Н·м ▶</p> <hr/> <p>Назад 22:51 Далее</p>



<input type="checkbox"/> Установите дату и время, а также формат изображения даты и времени. <ul style="list-style-type: none"> Для перехода на экран редактирования выбранной строки нажимайте Для просмотра изображения используйте стрелки и . Переходите к следующему изображению, нажимая (Далее).	
<input type="checkbox"/> На редактируемом изображении: <ul style="list-style-type: none"> Стрелки и позволяют перемещать курсор влево и вправо. Для изменения значения используйте стрелки и . Нажмите (Сохранить), чтобы принять новое значение, или (Отмена), чтобы вернуться к предыдущему без внесения изменений. 	
<input type="checkbox"/> Чтобы присвоить приводу имя, которое будет отображаться вверху, нажмите стрелку . Если не хотите изменять имя, присвоенное по умолчанию (ACS580), переходите непосредственно к установке номинальных значений, нажимая (Далее).	
<input type="checkbox"/> Введите имя: <ul style="list-style-type: none"> Чтобы выбрать режим ввода символов (нижний регистр / верхний регистр / числа / специальные символы), нажимайте до тех пор, пока не будет выделен символ , и затем выберите режим с помощью и . Теперь можно начать добавлять параметры. Режим остается выбранным до тех пор, пока не будет выбран другой режим. Чтобы добавить символ, выделите его с помощью и и нажмите . Чтобы удалить букву, нажмите . Нажмите (Сохранить), чтобы принять новое значение, или (Отмена), чтобы вернуться к предыдущему без внесения изменений. 	



Чтобы задать следующие номинальные значения, см. данные на паспортной табличке двигателя. Вводимые значения должны точно совпадать с указанными на паспортной табличке двигателя.

Пример паспортной таблички асинхронного двигателя:

ABB Motors										
3 ~ motor		M2AA 200 MLA 4								
IEC 200 M/L 55										
No										
					Ins.cl. F		IP 55			
V	Hz	kW	r/min	A	cos φ	I _A /I _N	t _E /s			
690 Y	50	30	1475	32,5	0.83					
400 D	50	30	1475	56	0.83					
660 Y	50	30	1470	34	0.83					
380 D	50	30	1470	59	0.83					
415 D	50	30	1475	54	0.83					
440 D	60	35	1770	59	0.83					
Cat. no 3GAA 202 001 - ADA										
6312/C3		6210/C3					180 kg			
IEC 34-1										

Проверьте правильность данных двигателя. Значения предварительно определяются исходя из мощности привода, но необходимо убедиться, что они соответствуют двигателю. Запустите двигатель при номинальном токе. Если приходится изменить значение, перейдите на экран редактирования выбранной строки, нажимая (когда символ отображается в конце строки).

Местн. ACS580 ↕ 0.0 Гц

Номинальные значения двиг...

Введите значения с паспортной таблички двигателя:

Ток: 1.8 А

Напряжение: 400.0 В

Частота: 50.00 Гц

Назад 22:52 **Далее**

Задайте надлежащее значение.

- Стрелки и позволяют перемещать курсор влево и вправо.
- Для изменения значения используйте стрелки и .

Нажмите (**Сохранить**), чтобы принять новое значение, или (**Отмена**), чтобы вернуться к предыдущему без внесения изменений.

Местн. ACS580 ↕ 0.0 Гц

Ток:



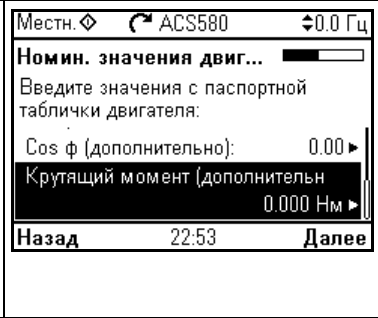

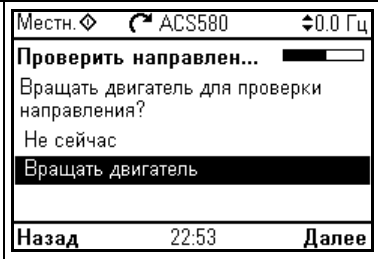

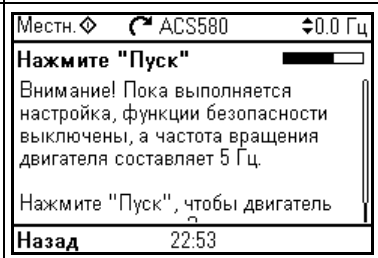


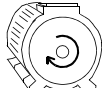
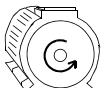
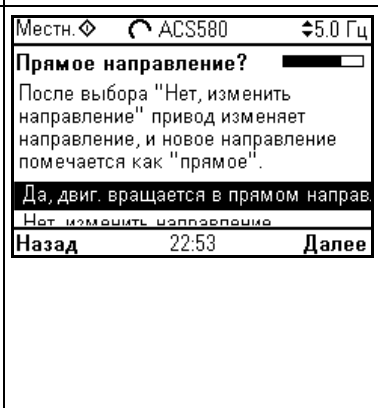
1.8 А

▼



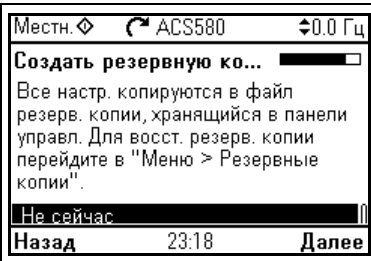

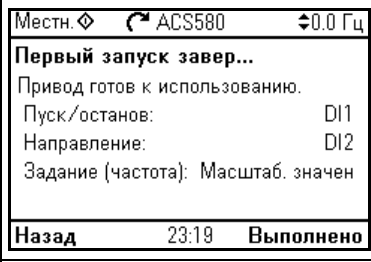

0.0 5.2

Отмена 22:52 **Сохранить**




<p><input type="checkbox"/> Продолжайте проверять/редактировать номинальные значения.</p> <p>Номинальные значения $\cos \Phi$ и крутящего момента двигателя являются дополнительными характеристиками.</p> <p>Перемещайтесь вниз с помощью , пока не появится последнее номинальное значение.</p> <p>Завершив редактирование последнего значения, переходите на следующий экран. Чтобы сразу перейти к следующему экрану, нажмите  (Далее).</p>	
<p><input type="checkbox"/> Проверка направления вращения не является обязательной и требует вращения двигателя. Не выполняйте ее, если она сопряжена с какой-либо опасностью или если механическая система не позволяет этого.</p> <p>Чтобы проверить направление вращения, выберите Вращать двигатель и нажмите  (Далее).</p>	
<p><input type="checkbox"/> Нажмите пусковую кнопку  на панели управления, чтобы запустить привод.</p>	
<p><input type="checkbox"/> Проверьте направление вращения двигателя.</p> <p>Если он вращается в прямом направлении, выберите Да, двиг. вращается в прямом направл. и нажмите  (Далее), чтобы продолжить.</p> <p>Если он вращается в обратном направлении, выберите Нет, изменить направление и нажмите  (Далее), чтобы продолжить.</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center; margin-top: 20px;"> <div style="text-align: center;">  <p>Прямое направление</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>Обратное направление</p> </div> </div>	





<p><input type="checkbox"/> Если хотите сохранить резервную копию значений параметров, установленных на данный момент, выберите Создать резервную копию и нажмите  (Далее).</p> <p>Если не хотите сделать резервную копию, выберите Не сейчас и нажмите  (Далее).</p>	
<p><input type="checkbox"/> Теперь первый запуск выполнен, и привод готов к эксплуатации.</p> <p>Для вызова экрана начального представления нажмите  (Выполнено).</p>	
<p><input type="checkbox"/> На панели отображается экран начального представления, контролирующий значения выбранных сигналов.</p>	



2 — Дополнительные настройки в меню основных настроек

Выполните любые дополнительные настройки, например, настройте другие макросы, измените значения ускорения/замедления и пределов, из Главного меню — нажмите  (**Меню**), чтобы войти в Главное меню.


Выберите **Основные настройки** и нажмите  (**Выбрать**) (или ).

Рекомендуем выполнить по крайней мере следующие


дополнительные настройки:

- Выберите макрос или установите по отдельности значения пуска, останова и задания.
- Ускорения/замедления
- Пределы


С помощью меню **Основные настройки** можно также регулировать настройки, относящиеся к двигателю, ПИД-регулятору, шине Fieldbus, расширенным функциям и часам, региону и дисплею. Кроме того, данное меню содержит пункт сброса экрана начального представления панели.



Чтобы получить более подробные сведения о пунктах меню **Основные настройки**, нажмите кнопку , вызывающую справочную страницу.






Местн.  ACS580  0.0 Гц

Главное меню



 **Основные настройки** 

 Ввод/вывод 

 Диагностика 





Выход 23:19 **Выбрать**


Местн.  ACS580  0.0 Гц


Основные настройки

 Макрос: Стандарт АВВ

Двигатель 



Пуск, останов, задание 

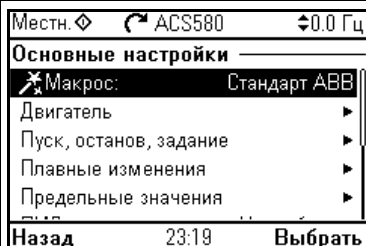
Плавные изменения 



Предельные значения 

Назад 23:19 **Выбрать**


2 — Дополнительные настройки: Макрос


Выберите **Макрос:** и нажмите  (**Выбрать**) (или ).





Местн.  ACS580  0.0 Гц


Основные настройки

 **Макрос:** Стандарт АВВ
















Двигатель 

Пуск, останов, задание 

Плавные изменения 



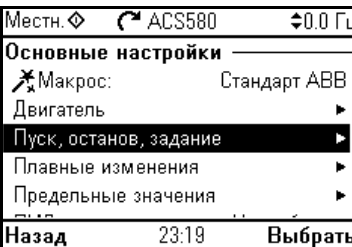








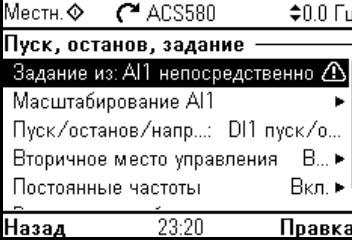






Предельные значения 

Назад 23:19 **Выбрать**



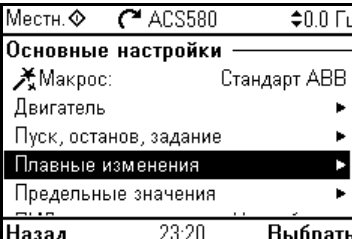








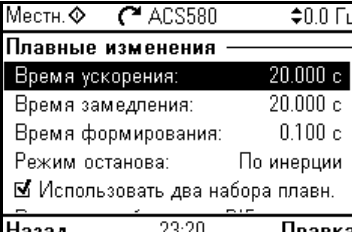

<p>□ Чтобы сменить используемый макрос, выберите новый макрос и нажмите  (Выбрать), или вернитесь обратно без изменений, нажав  (Назад).</p> <p>Примечания:</p> <ul style="list-style-type: none"> • При смене макроса сбрасываются все настройки, кроме данных двигателя, до значений выбранного макроса, используемых по умолчанию. • При смене макроса сбрасываются все настройки, кроме данных двигателя, до значений выбранного макроса, используемых по умолчанию. • При смене макроса одновременно меняется способ использования сигналов ввода/вывода в приводе. Убедитесь, что фактическое подключение входов/выходов и использование входов/выходов в программе управления согласуются между собой. Можно проверить текущее использование входов/выходов в меню Ввод/вывод, которое вызывается из Главного меню (см. стр. 23). <p>Чтобы получить информацию о выбранном макросе, нажмите . Справочная страница показывает сведения об использовании сигналов и подключении входов/выходов. Подробности о схемах подключения входов/выходов см. в главе <i>Макросы управления</i> на стр. 59.</p> <p>Для просмотра страницы используйте стрелки  и .</p> <p>Чтобы вернуться в подменю Макрос управления, нажмите  (Выход).</p> <ul style="list-style-type: none"> • Все макросы по умолчанию используют скалярное управление двигателем. Если вместо этого требуется использовать векторное управление двигателем, выберите Меню - Основные настройки - Двигатель - Режим управления и следуйте указаниям. 	<div data-bbox="669 146 1032 391"> <p>Местн.  ACS580  0.0 Гц</p> <p>Макрос управления</p> <p>Нажмите  для получения описания подключения. ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ: Сбрасываются все настройки.</p> <p>Стандарт АВВ</p> <p>3-проводный</p> <p>Назад 23:19 Выбрать</p> </div> <div data-bbox="669 518 1032 762"> <p>Местн.  ACS580  0.0 Гц</p> <p> Стандарт АВВ</p> <p>Один сигнал для пуска/останова; другой для направления. Это заводские настройки, используемые по умолчанию.</p> <p>Подключения в/в для этого</p> <p>Выход 23:19</p> </div> <div data-bbox="669 770 1032 1015"> <p>Местн.  ACS580  0.0 Гц</p> <p> Стандарт АВВ</p> <p>Подключения в/в для этого макроса управления:</p> <ul style="list-style-type: none"> DI1: Пуск/останов DI2: Вперед/назад DI3: Выбор постоянной скорости DI4: Выбор постоянной скорости <p>Выход 23:19</p> </div>
---	---



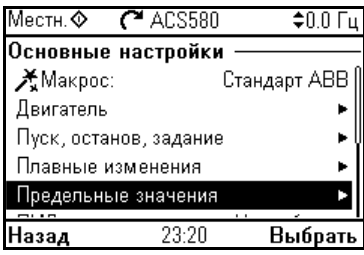









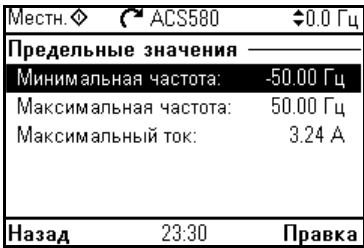



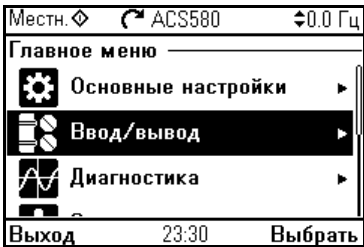










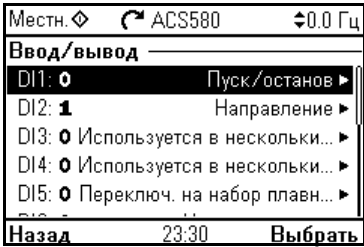









2 — Дополнительные настройки: пуск, останов и значения задания


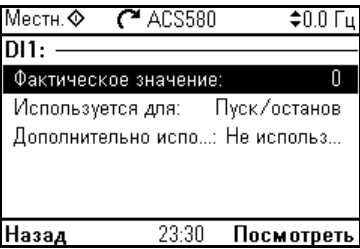







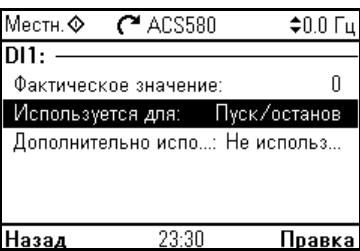
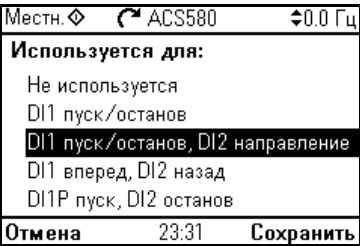


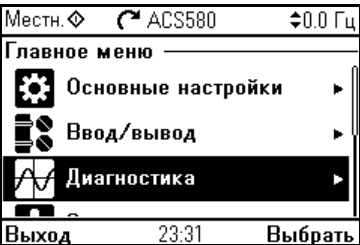


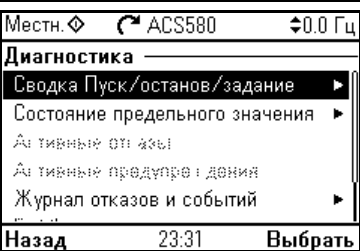
<input type="checkbox"/> Если не желаете использовать макрос, определите значения для пуска, останова и задания: Выберите Пуск, останов, задание и нажмите  (Выбрать) (или ).	 <p>Местн.  ACS580 0.0 Гц</p> <p>Основные настройки</p> <ul style="list-style-type: none">  Макрос: Стандарт АВВ Двигатель  Пуск, останов, задание  Плавные изменения  Предельные значения  <p>Назад 23:19 Выбрать</p>
<input type="checkbox"/> Скорректируйте параметры в соответствии со своими потребностями. Выберите параметр и нажмите  (Выбрать). При изменении значений параметров одновременно меняется способ использования сигналов ввода/вывода в приводе. Убедитесь, что фактическое подключение входов/выходов и использование входов/выходов в программе управления согласуются между собой. Можно проверить текущее использование входов/выходов в меню Ввод/вывод , которое вызывается из Главного меню (см. стр. 23). По завершении регулировок вернитесь в меню Основные настройки , для чего нажмите  (Назад).	 <p>Местн.  ACS580 0.0 Гц</p> <p>Пуск, останов, задание</p> <ul style="list-style-type: none"> Задание из: AI1 непосредственно  Масштабирование AI1  Пуск/останов/напр...: DI1 пуск/о...  Вторичное место управления В...  Постоянные частоты Вкл.  <p>Назад 23:20 Правка</p>



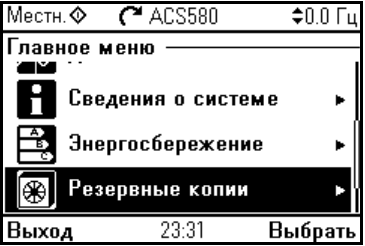









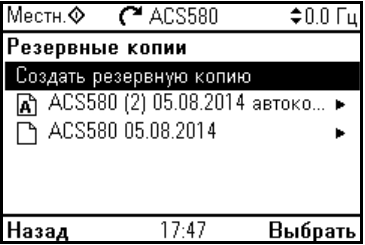






2 — Дополнительные настройки: Плавные изменения (время ускорения и время замедления двигателя)

<input type="checkbox"/> Выберите Плавные изменения и нажмите  (Выбрать) (или ).	 <p>Местн.  ACS580 0.0 Гц</p> <p>Основные настройки</p> <ul style="list-style-type: none">  Макрос: Стандарт АВВ Двигатель  Пуск, останов, задание  Плавные изменения  Предельные значения  <p>Назад 23:20 Выбрать</p>
<input type="checkbox"/> Скорректируйте параметры в соответствии со своими потребностями. Выберите параметр и нажмите  (Правка). По завершении регулировок вернитесь в меню Основные настройки , для чего нажмите  (Назад).	 <p>Местн.  ACS580 0.0 Гц</p> <p>Плавные изменения</p> <ul style="list-style-type: none"> Время ускорения: 20.000 с Время замедления: 20.000 с Время формирования: 0.100 с Режим останова: По инерции <input checked="" type="checkbox"/> Использовать два набора плавн. <p>Назад 23:20 Правка</p>

2 — Дополнительные настройки: Предельные значения	
<input type="checkbox"/> Выберите Предельные значения и нажмите  (Выбрать) (или ).	 <p>Местн.  ACS580  0.0 Гц</p> <p>Основные настройки</p> <ul style="list-style-type: none">  Макрос: Стандарт АВВ Двигатель  Пуск, останов, задание  Плавные изменения  Предельные значения  <p>Назад 23:20 Выбрать</p>
<input type="checkbox"/> Скорректируйте параметры в соответствии со своими потребностями. Выберите параметр и нажмите  (Выбрать). По завершении регулировок вернитесь в меню Основные настройки , для чего нажмите  (Назад).	 <p>Местн.  ACS580  0.0 Гц</p> <p>Предельные значения</p> <ul style="list-style-type: none"> Минимальная частота: -50.00 Гц Максимальная частота: 50.00 Гц Максимальный ток: 3.24 А <p>Назад 23:30 Правка</p>
3 — Меню «Ввод/вывод»	
<input type="checkbox"/> По завершении дополнительных регулировок убедитесь, что фактическое подключение входов/выходов соответствует использованию входов/выходов в программе управления. В Главном меню выберите Ввод/вывод и нажмите  (Выбрать), чтобы войти в меню Ввод/вывод .	 <p>Местн.  ACS580  0.0 Гц</p> <p>Главное меню</p> <ul style="list-style-type: none">  Основные настройки   Ввод/вывод   Диагностика  <p>Выход 23:30 Выбрать</p>
<input type="checkbox"/> Выберите подключение, которое требуется проверить, и нажмите  (Выбрать) (или ).	 <p>Местн.  ACS580  0.0 Гц</p> <p>Ввод/вывод</p> <ul style="list-style-type: none"> DI1: 0 Пуск/останов  DI2: 1 Направление  DI3: 0 Используется в нескольки...  DI4: 0 Используется в нескольки...  DI5: 0 Переключ. на набор плавн...  <p>Назад 23:30 Выбрать</p>



<input type="checkbox"/> Чтобы просмотреть характеристики параметра, которые не удастся регулировать с помощью меню Ввод/вывод , нажмите  (Посмотреть).	
<input type="checkbox"/> Для регулировки значения параметра нажмите  (Правка), отрегулируйте значение, пользуясь кнопками  ,  ,  и  , и нажмите  (Сохранить). Заметьте, что фактическое подключение должно соответствовать новому значению. Вернитесь в Главное меню , для чего нажмите несколько раз кнопку  (Назад).	 
4 — Меню «Диагностика»	
<input type="checkbox"/> После дополнительных регулировок и проверки подключения входов/выходов, воспользуйтесь меню Диагностика , чтобы проверить правильность настройки функций. В Главном меню выберите Диагностика и нажмите  (Выбрать) (или ).	
<input type="checkbox"/> Выберите пункт диагностики, который требуется просмотреть, и нажмите  (Выбрать). Вернитесь в меню Диагностика , нажав  (Назад).	

5 — Создать резервную копию	
<input type="checkbox"/> После завершения запуска рекомендуем выполнить резервное копирование. Для этого в Главном меню выберите Резервные копии и нажмите  (Выбрать) (или ).	 <p>Местн.  ACS580  0.0 Гц</p> <p>Главное меню</p> <ul style="list-style-type: none">  Сведения о системе   Энергосбережение   Резервные копии  <p>Выход 23:31 Выбрать</p>
<input type="checkbox"/> Для запуска копирования нажмите  (Выбрать).	 <p>Местн.  ACS580  0.0 Гц</p> <p>Резервные копии</p> <p>Создать резервную копию</p> <ul style="list-style-type: none">  ACS580 (2) 05.08.2014 автоко...   ACS580 05.08.2014  <p>Назад 17:47 Выбрать</p>



Управление приводом через интерфейс ввода/вывода

В приведенной ниже таблице показано, каким образом осуществляется управление приводом через цифровые и аналоговые входы, если:

- выполнена процедура запуска привода и
- используются заданные по умолчанию настройки параметров стандартного макроса ABB.

Предварительные настройки

Если необходимо изменить направление вращения, убедитесь, что предельные значения допускают вращение в обратном направлении. Выберите **Меню - Основные настройки - Предельные значения** и убедитесь, что минимальный предел имеет отрицательное значение, а максимальный — положительное.

Убедитесь, что цепи управления подключены в соответствии с схемой соединений для стандартного макроса ABB.

Убедитесь, что привод находится в режиме дистанционного управления. Для переключения режимов дистанционного и местного управления нажимайте кнопку **Loc/Rem**.

См. раздел [Стандартный макрос ABB](#) на стр. 60.

В режиме дистанционного управления на панели наверху слева отображается текст **Дистанционное**.

Пуск и управление скоростью вращения двигателя

Запустите двигатель, подав сигнал на цифровой вход DI1.

Стрелка начинает вращаться. Пока не достигнуто заданное значение скорости, стрелка отображается пунктиром.

Регулируйте выходную частоту привода (скорость двигателя) путем изменения напряжения на аналоговом входе AI1.


Дистанц	ACS580	-20.3 Гц
Выходная частота Гц		-12.83
Ток двигателя А		0.39
Крутящий момент двиг... %		-0.4
Параметры	08:13	Меню

Изменение направления вращения двигателя

Обратное направление вращения: Подайте сигнал на цифровой вход DI2.

Прямое направление вращения: Снимите сигнал с цифрового входа DI2.

Дистанц	ACS580	-20.3 Гц
Выходная частота Гц		-12.83
Ток двигателя А		0.39
Крутящий момент двиг... %		-0.4
Параметры	08:13	Меню

Останов двигателя	
Снимите сигнал с цифрового входа DI1. Стрелка прекращает вращаться.	Дистанц  ACS580 -20.3 Гц
	Выходная частота 0.00 Гц
	Ток двигателя 0.00 А
	Крутящий момент двига... 0.0 %
	Параметры 08:07 Меню



Как выполнить идентификационный прогон

Привод автоматически оценивает характеристики двигателя с помощью идентификационного намагничивания, когда запускается в первый раз и всякий раз, когда изменяется какой-либо параметр двигателя (группа [99 Данные двигателя](#)). Это соответствует действительности, если

- для параметра [99.13Запрос идентиф. прогона](#) установлено значение *Неподвижный*, а для
- параметра [99.04Режим управл. двигателем](#) — значение *Векторн.*

Для большинства областей применения отдельный идентификационный прогон не требуется. Идентификационный прогон следует выбрать, если

- используется режим векторного управления (для параметра [99.04Режим управл. двигателем](#) установлено значение *Векторн.*) и
- используется двигатель с постоянными магнитами (PM) (для параметра [99.03Тип двигателя](#) установлено значение *Двигатель с пост. магнитами*), или
- рабочая точка близка к нулевой скорости, или
- требуемый диапазон крутящего момента превышает номинальный крутящий момент двигателя в широком диапазоне скоростей и привод работает без обратной связи по измеряемой скорости.

Примечание. Если параметры двигателя (группа [99 Данные двигателя](#)) изменены после выполнения идентификационного прогона, его следует повторить.

Примечание. Если вы уже параметризовали свое приложение, использующее режим скалярного управления двигателем (для параметра [99.04 Режим управл. двигателем](#) установлено значение *Скалярное*) и требуется изменить режим управления двигателем на *Векторн.*,







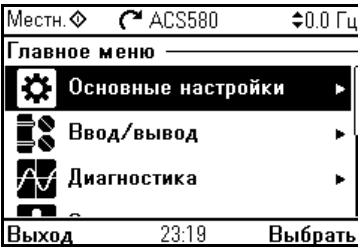
- измените режим на векторный с помощью **Режим управления** и следуйте указаниям (выберите **Меню - Основные настройки - Двигатель - Режим управления**)


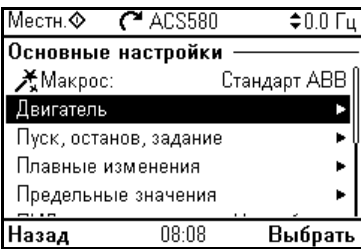

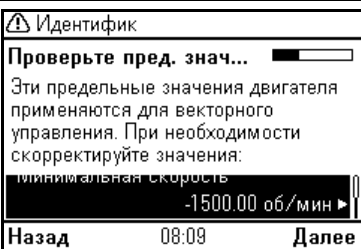
или

- установите для параметра [99.04Режим управл. двигателем](#) значение *Векторн.* и
 - в случае привода, управляемого по входным/выходным сигналам, проверьте параметры в группах [22 Выбор задания скорости](#), [23 Плавное измен. задания скор.](#), [12 Стандартные AI](#), [30 Предельные значения](#) и [46 Параметры контроля/масшт.](#);
 - в случае привода, управляемого по крутящему моменту, проверьте также параметры в группе [26 Цепочка заданий кр. момента](#).




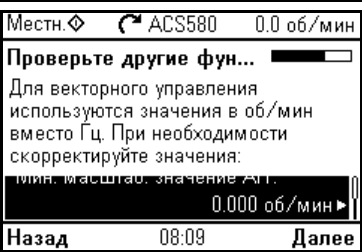





Порядок выполнения идентификационного прогона

Предварительная проверка	
<div style="display: flex; align-items: center;">   <div style="margin-left: 10px;"> <p>ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Во время идентификационного прогона двигатель будет вращаться со скоростью, составляющей приблизительно 50...80 % от номинальной. Двигатель вращается в прямом направлении. Прежде чем выполнять идентификационный прогон, убедитесь в его безопасности!</p> </div> </div>	
<input type="checkbox"/> Отсоедините двигатель от приводимого в движение механизма. <input type="checkbox"/> Убедитесь, что значения параметров двигателя аналогичны значениям на его паспортной табличке. <input type="checkbox"/> Убедитесь, что цепь STO замкнута. Если перед выполнением идентификационного прогона были изменены значения параметров (от группы 10 Стандартные DI, RO до группы 99 Данные двигателя), убедитесь, что новые значения удовлетворяют следующим условиям: <input type="checkbox"/> 30.11 Минимальная скорость ≤ 0 об/мин <input type="checkbox"/> 30.12 Максимальная скорость = номинальная скорости вращения двигателя (нормальная процедура идентификационного прогона требует, чтобы двигатель работал на 100%-й скорости). <input type="checkbox"/> 30.17 Максимальный ток > I_{HD} <input type="checkbox"/> 30.20 Макс. крут. момент 1 > 50 % или 30.24 Макс. крутящий момент 2 > 50 % в зависимости от того, какая используется уставка предельного крутящего момента в соответствии со значением параметра 30.18 Выбор огран. крут. момента . Убедитесь, что <input type="checkbox"/> сигнал разрешения работы (параметр 20.12 Источник разреш. пуска 1) активен, <input type="checkbox"/> сигнал разрешения пуска (параметр 20.19 Сигнал разрешения пуска) активен, <input type="checkbox"/> сигнал разрешения вращения (параметр 20.22 Разрешение вращения) активен. <input type="checkbox"/> Убедитесь, что панель управления находится в режиме местного управления (на дисплее вверху слева имеется надпись «Местн.»). Для переключения режимов дистанционного и местного управления нажимайте кнопку Loc/Rem .	
Идентификационный прогон	
<input type="checkbox"/> Перейдите в Главное меню нажатием  (Меню) на экране начального представления. Выберите Основные настройки и нажмите  (Выбрать) (или ).	 <p>The screenshot shows a control panel interface. At the top, it displays 'Местн.' with a diamond icon, 'ACS580', and '0.0 Гц'. Below this is a 'Главное меню' (Main menu) section with a list of options: 'Основные настройки' (Basic settings) with a gear icon and a right arrow, 'Ввод/вывод' (Input/output) with a plug icon and a right arrow, and 'Диагностика' (Diagnostics) with a checkmark icon and a right arrow. At the bottom, there are buttons for 'Выход' (Exit) and 'Выбрать' (Select), with the time '23:19' displayed in the center.</p>

<input type="checkbox"/>	<p>Выберите Двигатель и нажмите  (Выбрать) (или ).</p>	
<input type="checkbox"/>	<p>Выберите Режим управления и нажмите  (Выбрать) (или ).</p>	
<input type="checkbox"/>	<p>Измените режим управления двигателем со скалярного на векторный. Выберите Векторное управление и нажмите  (Выбрать). Единица измерения задания наверху справа изменится с «Гц» на «об/мин».</p>	
<input type="checkbox"/>	<p>На несколько секунд вверху появится предупреждение Идентификационный прогон. На панели начнет мигать зеленый светодиод, указывая на наличие активного предупреждения. Проверьте предельные значения двигателя, отображаемые на панели. Нажмите  (Далее).</p>	



<p>□ Проверьте другие функции, например настройки AI, соответствующие режиму векторного управления.</p> <p>Нажмите  (Далее).</p> <p>Нажмите пусковую кнопку () , чтобы запустить идентификационный прогон.</p> <p>Вообще говоря, во время идентификационного прогона не рекомендуется нажимать какие-либо кнопки на панели управления. Однако в любой момент можно прекратить прогон, нажав кнопку останова ().</p> <p>После того как идентификационный прогон закончен, появляется надпись Идентифик. прогон выполнен. Светодиод перестает мигать.</p> <p>Если идентификационный прогон выполнить не удалось, выдается сообщение об отказе FF61Идент. прогон. Более подробные сведения см. в главе Поиск и устранение неисправностей на стр. 361.</p>	 <p>Местн.  ACS580 0.0 об/мин</p> <p>Проверьте другие фун... </p> <p>Для векторного управления используются значения в об/мин вместо Гц. При необходимости скорректируйте значения:</p> <p>мин. масштаб. значение дпт. 0.000 об/мин </p> <p>Назад 08:09 Далее</p>
--	---





3

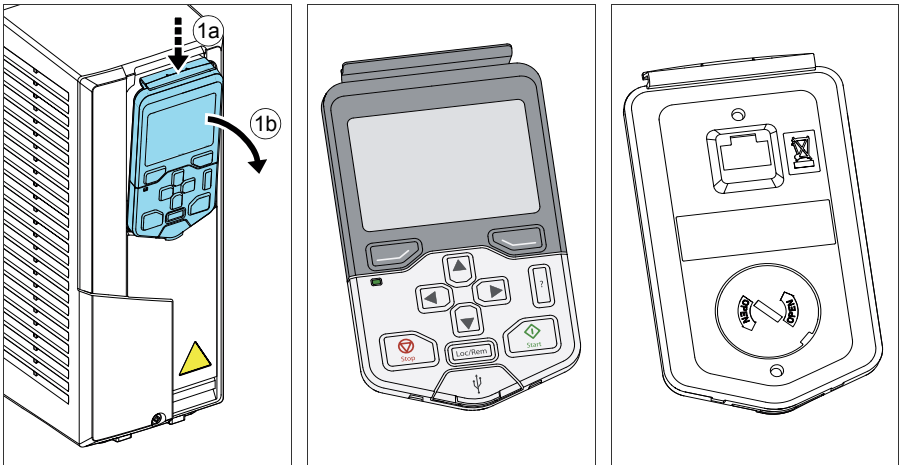
Панель управления

Содержание настоящей главы

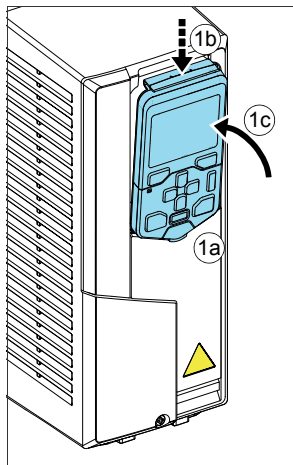
Глава содержит указания по удалению и последующей установке интеллектуальной панели управления и описание кнопок и их комбинаций. Более подробную информацию см. в руководстве *ACS-AP-x assistant control panels user's manual* (ЗАУА0000085685 [на англ. языке]).

Удаление и установка панели управления

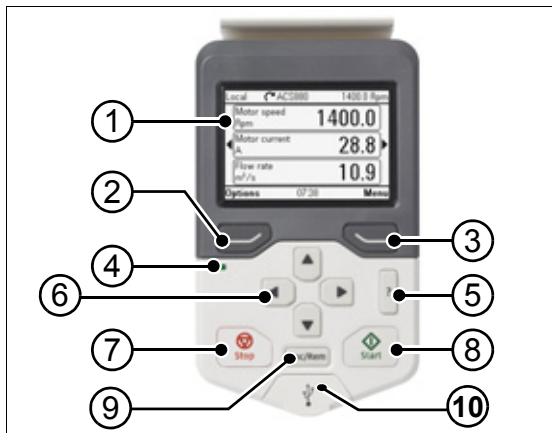
Чтобы удалить панель управления, нажмите на фиксатор наверху (1a) и вытяните ее вперед из верхнего края (1b).



Чтобы установить панель управления, вставьте низ панели на место (1а), нажмите на верхний фиксатор (1б) и вдвиньте панель управления у верхнего края (1с).



Компоновка панели управления



1	Компоновка дисплея панели управления
2	Левая функциональная кнопка
3	Правая функциональная кнопка
4	Светодиод состояния, см. главу <i>Техническое обслуживание и диагностика оборудования</i> , раздел <i>Светодиоды</i> в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода</i> .
5	Справка

6	Кнопки со стрелками
7	Останов (см. Пуск и останов)
8	Пуск (см. Пуск и останов)
9	Местное/дистанционное (см. Loc/Rem)
10	Разъем USB

Компоновка дисплея панели управления

На большинстве изображений на дисплее отображаются следующие элементы:



1. **Местоположение элементов управления и связанные с ними значки:** показано, как выполняется управление приводом




- **Текст отсутствует:** Привод находится в режиме местного управления, но управление им выполняется из другого устройства. Значки в верхней части экрана показывают, какие допускаются действия:

Текст/значки	Запуск с этой панели управления	Останов с этой панели управления	Выдача задания с этой панели
	Не допускается	Не допускается	Не допускается








- **Местн.:** Привод находится в режиме местного управления, и управление им выполняется с этого устройства. Значки в верхней части экрана показывают, какие допускаются действия:

Текст/значки	Запуск с этой панели управления	Останов с этой панели управления	Выдача задания с этой панели
Местн.	Допускается	Допускается	Допускается

- **Дистанционное:** Привод находится в режиме дистанционного управления, т. е. управление им выполняется с помощью сигналов входов/выходов или по шине Fieldbus. Значки в верхней части экрана показывают, какие допускаются действия с панелью управления:

Текст/значки	Запуск с этой панели управления	Останов с этой панели управления	Выдача задания с этой панели
Дистанционное	Не допускается	Не допускается	Не допускается
Дистанционное 	Допускается	Допускается	Не допускается
Дистанционное 	Не допускается	Допускается	Допускается
Дистанционное 	Допускается	Допускается	Допускается

2. **Шина панели:** Указывает, что к этой панели подключено несколько приводов. Для подключения к другому приводу выберите **Параметры - Выберите привод**.
3. **Значок состояния:** Указывает состояние привода и двигателя. Направление стрелки указывает вращение вперед (по часовой стрелке) или назад (против часовой стрелки).

Значок состояния:	Анимация	Состояние привода
	-	Остановлен
	-	Остановлен, пуск запрещен
	Мигает	Остановлен, команда пуска подается, но пуск запрещен. См. Меню - Диагностика на панели управления
	Мигает	Неисправен
	Мигает	Работает, на задании, но задание равно нулю
	Вращается	Вращается, не соответствует значению задания
	Вращается	Работает, на задании

4. **Имя привода:** Если имя привода задано, оно отображается в верхней части экрана. По умолчанию это ACS580. Имя можно изменить на панели управления, выбрав **Меню - Основные настройки - Часы, регион, дисплей** (см. стр. 54).
5. **Значение задания:** Скорость, частота и т. п. отображаются вместе с единицами измерения. Информацию об изменении значения в меню **Основные настройки** см. на стр. 44.
6. **Область содержимого:** В этой области отображается текущее содержимое экрана. Содержимое меняется от экрана к экрану. Пример экрана на стр. 35 — основной экран панели управления, который называют начальным экраном.

7. **Значения функциональных кнопок:** Отображается назначение функциональных кнопок (↩ и ⏪) в данном контексте.
8. **Часы:** Часы показывают текущее время. Можно изменять время и его формат на панели управления, выбрав **Меню - Основные настройки - Часы, регион, дисплей** (см. стр. 54).

Можно регулировать контрастность дисплея и заднюю подсветку на панели управления, выбрав **Меню - Основные настройки - Часы, регион, дисплей** (см. стр. 54).

Кнопки

Ниже описываются кнопки панели управления.

Левая функциональная кнопка

Левая функциональная кнопка (↩) обычно используется для выхода и отмены. Ее функцию в конкретной ситуации поясняет текст в нижнем левом углу экрана.



При каждом нажатии кнопки (↩) последовательно выполняется возврат на предыдущий экран, до тех пор пока не вернетесь на начальный экран. Имеется ряд экранов, где эта функция не действует.

Правая функциональная кнопка

Правая функциональная кнопка (⏪) обычно используется для того, чтобы выбрать, принять и подтвердить. Ее функцию в конкретной ситуации поясняет текст в нижнем правом углу экрана.

Кнопки со стрелками

Кнопки со стрелками вверх и вниз (⬆ и ⬇) используются для выделения выбранных позиций в меню и перечнях, для прокрутки вверх и вниз текстовых страниц и регулировки значений, например, при установке времени, вводе пароля или изменении значения параметра.

Кнопки со стрелками влево и вправо (⬅ и ➡) используются для перемещения курсора влево и вправо при редактировании параметра и для перемещения вверх и вниз в программах-помощниках. В меню кнопки ⬅ и ➡ действуют так же, как и кнопки ↩ и ⏪ соответственно.


Справка

Кнопка справки (?) открывает справочную страницу. Справочная страница является контекстно-зависимой; это значит, что содержимое этой страницы определяется данным меню или экраном.

Пуск и останов



















В режиме местного управления кнопка пуска (⏩) и кнопка останова (⏹) соответственно запускают и останавливают привод.

Loc/Rem

Кнопка режима управления () используется для переключения режима управления с данной панели управления (местное) на удаленные подключения (дистанционное) и наоборот. При переключении с дистанционного управления на местное во время работы привод продолжает вращаться с той же скоростью. При переключении с местного управления на дистанционное принимается состояние этого дистанционного режима.

Кнопки быстрого доступа

Ниже приводится перечень кнопок быстрого доступа и комбинаций кнопок. Одновременное нажатие кнопок обозначается знаком плюс (+).

Кнопки быстрого доступа	Где применяется	Действие
 +  + 	Любой экран	Сохранение снимка экрана. В памяти панели управления можно сохранить до 15 изображений. Для передачи изображений в ПК подключите интеллектуальную панель управления к ПК кабелем USB, и панель сама настроится на работу в качестве устройства MTP (протокол перезаписи со сменной носителя). Изображения запоминаются в папке снимков экрана. Более подробные указания см. в руководстве <i>ACS-AP-x assistant control panels user's manual</i> (3AUA0000085685 [на англ. языке]).
 +  ,  + 	Любой экран	Регулировка яркости задней подсветки.
 +  ,  + 	Любой экран	Регулировка контрастности.
 или 	Начальный экран	Регулировка задания.
 + 	Экраны редактирования параметров.	Возвращает редактируемому параметру его значение, используемое по умолчанию.
 + 	Любой экран	Показывает/скрывает номер параметра и номера групп параметров.
 (Держать нажатой)	Любой экран	Возврат на начальный экран — нажимать ее до появления начального экрана.

4

Настройки, ввод/вывод и диагностика на панели управления

Содержание настоящей главы

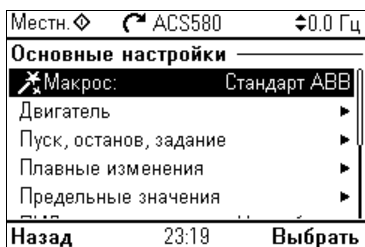
Настоящая глава содержит подробные сведения о меню **Основные настройки**, **I/O** и **Диагностика** на панели управления.

Чтобы перейти в меню **Основные настройки**, **Ввод/вывод** или **Диагностика** из начального экрана, выберите сначала **Меню**, чтобы перейти в **Главное меню**, а в **Главном меню** выберите **Основные настройки**, **Ввод/вывод** или **Диагностика**.

Местн. ◊	↻ ACS580	↕ 0.0 Гц
Выходная частота	0.00	
Гц		
Ток двигателя	0.00	
А		
Крутящий момент двиг...	0.0	
%		
Параметры	23:19	Меню

Местн. ◊	↻ ACS580	↕ 0.0 Гц
Главное меню		
⚙	Основные настройки	▶
⚙	Ввод/вывод	▶
⚙	Диагностика	▶
Выход	23:19	Выбрать

Меню «Основные настройки»





Чтобы перейти в меню **Основные настройки** из начального экрана, выберите **Меню - Основные настройки**.


Меню **Основные настройки** позволяет регулировать и определять дополнительные настройки, используемые в приводе.

После выполнения основных настроек с использованием помощника первого запуска рекомендуем выполнить по меньшей мере следующие дополнительные настройки:

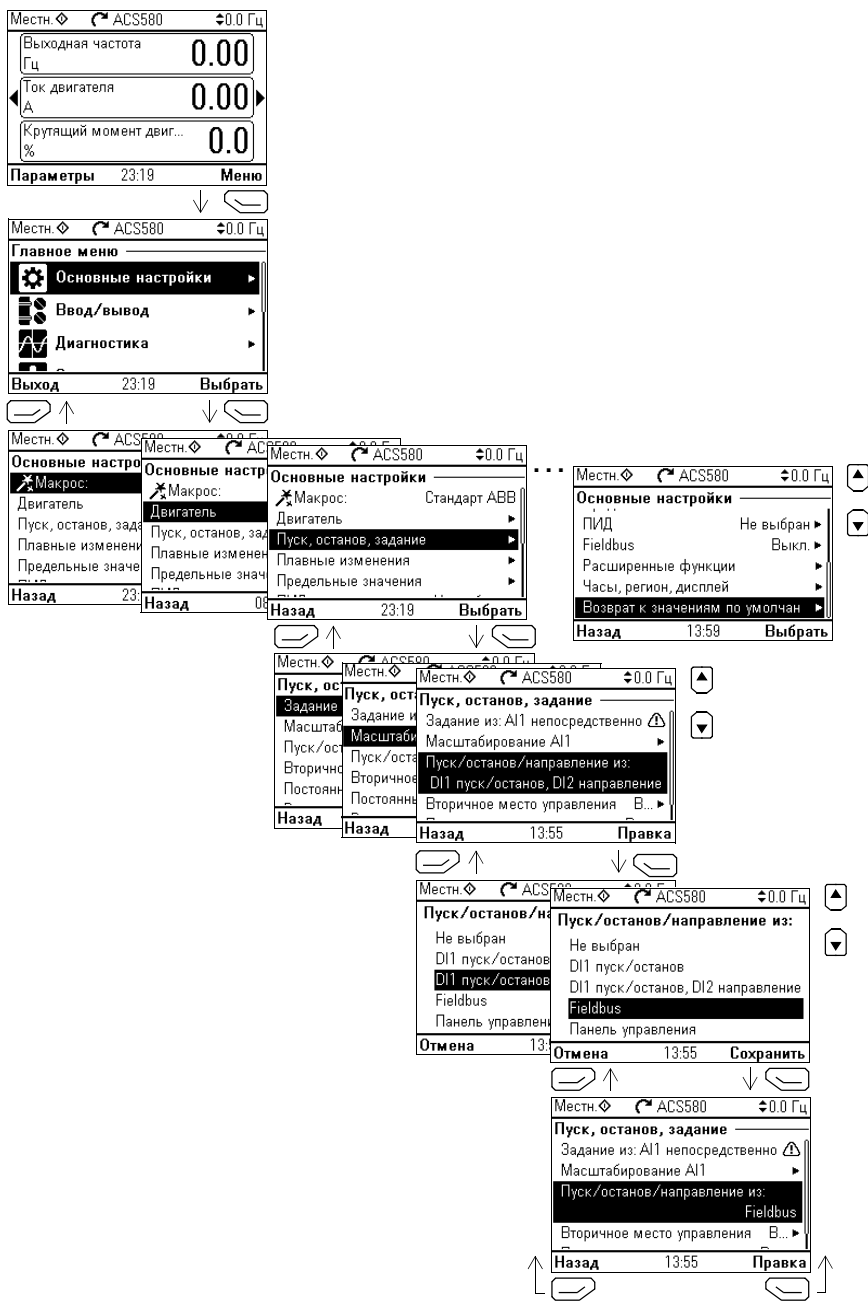
- Выберите **Макрос** или задайте значения **Пуск, останов, задание**
- **Плавные изменения**
- **Предельные значения**

С помощью меню **Основные настройки** можно также регулировать настройки, относящиеся к двигателю, ПИД-регулятору, шине Fieldbus, расширенным функциям и часам, региону и дисплею. Кроме того, данное меню содержит пункт сброса экрана начального представления панели. Имейте в виду, что меню **Основные настройки** позволяет изменять только некоторые настройки: более детальное конфигурирование выполняется с помощью параметров: Выберите **Меню - Параметры**. Более подробная информация о различных параметрах приведена в главе [Параметры](#) на стр. 127.

В меню **Настройки** символ  указывает на подключение нескольких сигналов/параметров. Символ  указывает, что данная настройка предусматривает запуск программы-помощника при изменении параметров.

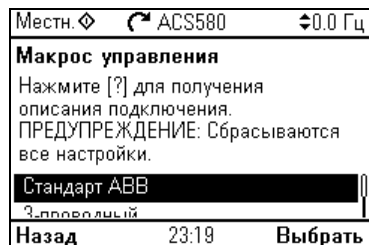
Чтобы получить более подробные сведения о пунктах меню **Основные настройки**, нажмите кнопку , которая вызывает справочную страницу.

На приведенном ниже рисунке показано, как перемещаться в меню **Основные настройки**.



Ниже дается подробная информация о содержании различных подменю в меню **Основные настройки**.

■ Макрос

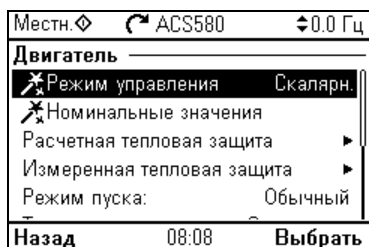


Подменю **Макрос** используется для быстрой установки источника сигналов управления и задания привода путем выбора из набора предварительно заданных конфигураций подключения.

Примечание. Подробности об имеющихся макросах см. в разделе [Макросы управления](#) на стр. 39.

Вместо того чтобы использовать макрос, можно вручную определить настройки для подменю **Пуск, останов, задание**. Имейте в виду, что даже если выбрано использование макроса, можно также изменять в соответствии со своими потребностями и другие настройки.

■ Двигатель



Подменю **Двигатель** позволяет выполнять настройки, связанные с двигателем, такие как номинальные значения, режим управления или тепловая защита.

Имейте в виду, что набор видимых настроек зависит от других выбранных настроек, например, режима управления (векторный или скалярный), типа используемого двигателя или выбранного режима пуска.

В приведенной ниже таблице дается подробная информация об элементах настройки, имеющихся в меню **Двигатель**.

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Режим управления	Выбирает используемый режим управления — скалярный или векторный. Информацию о режиме скалярного управления см. в разделе Скалярное управление двигателем на стр. 95. Информацию о режиме векторного управления см. в разделе Векторное управление на стр. 86.	99.04 Режим управл. двигателем
Номинальные значения	Введите номинальные значения параметров двигателя из его паспортной таблички.	99.06 Номин. ток двигателя ... 99.12 Номин. крут. момент двиг.
Расчетная тепловая защита	Настройки в этом подменю предназначены для защиты двигателя от перегрева путем автоматической подачи сигнала отказа или предупреждения о превышении определенной температуры. По умолчанию расчетная тепловая защита двигателя включена. Чтобы защита действовала надлежащим образом, рекомендуем проверить эти значения. Подробности см. в разделе Тепловая защита двигателя на стр. 116.	35 Тепловая защита двигателя
Измеренная тепловая защита	Настройки в этом подменю предназначены для защиты двигателя от перегрева с помощью измерения температуры путем автоматической подачи сигнала отказа или предупреждения о превышении определенной температуры. Более подробные сведения приведены в разделе Тепловая защита двигателя на стр. 116.	35 Тепловая защита двигателя
Режим пуска:	Устанавливает, каким образом привод запускает двигатель (например, с предварительным намагничиванием или нет).	21 Режим пуска/останова
Торможение магн. потоком:	Устанавливает, какой ток использовать для торможения, т. е. каким образом двигатель намагничивается перед пуском. Более подробные сведения приведены в разделе Торможение магнитным потоком на стр. 98.	97.05 Торможение магн. потоком
Отношение U/f:	Кривая отношения напряжения к частоте ниже точки ослабления поля. Более подробные сведения приведены в разделе Отношение U/f на стр. 97.	97.20 Отношение U/F

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
IR-компенсация:	Устанавливает величину роста напряжения при нулевой скорости. Для повышения пускового момента ее нужно увеличить. Более подробные сведения приведены в разделе <i>Компенсация внутреннего сопротивления в режиме скалярного управления</i> на стр. 95.	97.13 <i>IR-компенсация</i>
Предварительный нагрев	Включает или выключает предварительный нагрев. Привод может предотвращать конденсацию в остановленном двигателе путем подачи в него фиксированного тока (в процентах от номинального тока двигателя). Эту настройку следует использовать в условиях повышенной влажности или низких температур для предотвращения конденсации.	21.14 <i>Ист. входа предв. нагрева</i> 21.16 <i>Ток предв. нагрева</i>
Порядок фаз:	Если двигатель вращается в неправильном направлении, измените эту настройку, чтобы установить правильное направление, вместо того чтобы изменять порядок следования фаз у кабеля двигателя.	99.16 <i>Порядок фаз двигателя</i>

■ Пуск, останов, задание

Местн.	ACS580	0.0 Гц
Пуск, останов, задание		
Задание из: A11 непосредственно		
Масштабирование A11		
Пуск/останов/напр...: D11 пуск/о...		
Вторичное место управления В...		
Постоянные частоты Вкл.		
Назад	23:20	Правка

Используйте подменю **Пуск, останов, задание**, чтобы определить команды пуска/останова, задание и связанные с ними функции, такие как фиксированные скорости или разрешения работы.

В приведенной ниже таблице дается подробная информация об элементах настройки, имеющих в меню **Пуск, останов, задание**.

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Задание из	Устанавливает, откуда привод получает задание, когда действует режим дистанционного управления (Внешн1).	28.11 <i>Задание част. 1 для Внешн1</i> или 22.11 <i>Зад. скор. 1 для Внешн1</i> 12.19 <i>A11, масшт. по мин. A11</i>

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Настройки, связанные с заданием (например, Масштабирование AI, Масштабирование AI2, настройки потенциометра двигателя) и зависящие от выбранного задания.	Напряжение или ток, поступающие на вход, преобразуются в значение, которое может использовать привод (например, задание).	12.20 AI1, <i>масшт. по макс. AI1</i>
Пуск/останов/направление из:	Устанавливает, откуда привод получает команды пуска, останова и (дополнительно) выбора направления вращения, когда действует режим дистанционного управления (Внешн1).	20.01 <i>Команды Внешн1</i>
Вторичное место управления	<p>Настройки для вторичного места дистанционного управления Внешн2. В число этих настроек входят источник задания и источники команд пуска, останова и выбора направления вращения для Внешн2.</p> <p>По умолчанию для Внешн2 установлено значение Вкл.</p>	<p>19.11 <i>Выбор Внешн1/Внешн2</i> 28.15 <i>Задание част. 1 для Внешн2 или 22.18 Зад. скор. 1 для Внешн2</i> 12.17 <i>Мин. AI1</i> 12.18 <i>Макс. AI1</i> 12.27 <i>Мин. AI2</i> 12.28 <i>Макс. AI2</i> 20.06 <i>Команды Внешн2</i> 20.08 <i>Источник Вх1 Внешн2</i> 20.09 <i>Источник Вх2 Внешн2</i> 20.10 <i>Источник Вх3 Внешн2</i></p>
Постоянные скорости / Постоянные частоты	<p>Эти настройки предназначены для использования фиксированного значения в качестве задания. По умолчанию для постоянных скоростей и постоянных частот задано значение Вкл. Более подробные сведения приведены в разделе <i>Фиксированные значения скорости/частоты</i> на стр. 88.</p>	<p>28.21 <i>Функция пост. частоты или 22.21 Функция пост. скорости</i> 28.26 <i>Постоянная частота 1</i> 28.27 <i>Постоянная частота 2</i> 28.28 <i>Постоянная частота 3</i> 22.26 <i>Пост. скорость 1</i> 22.27 <i>Пост. скорость 2</i> 22.28 <i>Пост. скорость 3</i></p>

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Толчковый режим	Эти настройки позволяют использовать цифровой вход для кратковременного прогона двигателя на predetermined скорости и с заданными плавными изменениями ускорения/замедления. По умолчанию толчковый режим запрещен и может использоваться только в режиме векторного управления. Более подробные сведения приведены в разделе Толчковый режим на стр. 91.	20.25 Разреш. толчкового режима 22.42 Задание для толч. режима 1 22.43 Задание для толч. режима 2 23.20 Время ускор. в толч. реж. 23.21 Время замедл. в толч. реж.
Разрешения работы	Настройки, предотвращающие работу или пуск привода при низком значении сигнала особого цифрового входа.	20.12 Источник разреш. пуска 1 20.11 Режим остан. разреш. пуска 20.19 Сигнал разрешения пуска 20.22 Разрешение вращения 21.05 Источник экстр. останова 21.04 Режим экстренн. останова 23.23 Время экстренн. останова

■ Плавные изменения



Местн. ◊	↻ ACS580	↕ 0.0 Гц
Плавные изменения		
Время ускорения:	20.000 с	
Время замедления:	20.000 с	
Время формирования:	0.100 с	
Режим останова:	По инерции	
<input checked="" type="checkbox"/> Использовать два набора плавн.		
Назад	23:20	Правка

Используйте подменю **Плавные изменения** для указания настроек ускорения и замедления.

В приведенной ниже таблице дается подробная информация об элементах настройки, имеющихся в меню **Плавные изменения**.

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Время ускорения:	Это время между неподвижным состоянием и «масштабированной скоростью», когда используются плавные изменения, заданные по умолчанию (набор 1).	23.12 <i>Время ускорения 1</i> 28.72 <i>Время ускорения частоты 1</i>
Время замедления:	Это время между неподвижным состоянием и «масштабированной скоростью», когда используются плавные изменения, заданные по умолчанию (набор 1).	23.13 <i>Время замедления 1</i> 28.73 <i>Время замедл. частоты 1</i>
Время формирования:	Задаёт форму плавных изменений, используемых по умолчанию (набор 1).	23.32 <i>Время формирования 1</i> 28.82 <i>Время формирования 1</i>
Режим останова:	Определяет, каким образом привод останавливает двигатель.	21.03 <i>Режим останова</i>
Использовать два набора плавн. изм.	Разрешает использовать второй набор плавных изменений ускорения/замедления. Если этот режим не выбран, используется только один набор плавных изменений. Имейте в виду, что, если этот вариант выбора не разрешен, показанный ниже вариант не предусмотрен.	
Включить набор плавного изменен. 2:	Для включения наборов плавных изменений можно либо <ul style="list-style-type: none"> использовать цифровой вход (низкий = набор 1; высокий = набор 2), либо автоматически переходить на набор 2 при превышении определенного значения частоты/скорости. 	23.11 <i>Выбор набора плавн. изм.</i> 28.71 <i>Выбор набора пл.изм.част.</i>
Предел для вкл. набора плавн. изм. 2:	Выше этого предела используется набор плавных изменений 2. Ниже этого предела используется набор плавных изменений 1. При пересечении этого предела привод автоматически переключается с одного набора плавных изменений на другой.	32.60 <i>Высокий уров. контроля 6</i> 32.59 <i>Низкий уровень контроля 6</i>
Время ускорения 2:	Устанавливает время между неподвижным состоянием и «масштабированной скоростью», когда используется набор плавных изменений 2.	23.14 <i>Время ускорения 2</i> 28.74 <i>Время ускорения частоты 2</i>
Время замедления 2:	Устанавливает время между неподвижным состоянием и «масштабированной скоростью», когда используется набор плавных изменений 2.	23.15 <i>Время замедления 2</i> 28.75 <i>Время замедл. частоты 2</i>
Время формирования 2:	Задаёт форму плавных изменений в наборе 2.	23.33 <i>Время формирования 2</i> 28.83 <i>Время формирования 2</i>

■ Предельные значения

Местн. 	 ACS580	 0.0 Гц
Предельные значения		
Минимальная частота:	-50.00 Гц	
Максимальная частота:	50.00 Гц	
Максимальный ток:	3.24 А	
Назад	23:30	Правка

Подменю **Предельные значения** используется для установки допустимого рабочего диапазона. Эта функция предназначена для защиты двигателя, подключенных аппаратных средств и механического оборудования. Привод не выходит за эти пределы независимо от полученного значения задания.

В приведенной ниже таблице дается подробная информация об элементах настройки, имеющихся в меню **Предельные значения**.

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Минимальная частота	Устанавливает минимальную рабочую частоту. Действует только в режиме скалярного управления.	30.13 Минимальная частота
Максимальная частота	Устанавливает максимальную рабочую частоту. Действует только в режиме скалярного управления.	30.14 Максимальная частота
Минимальная скорость	Устанавливает минимальную рабочую скорость. Действует только в режиме векторного управления.	30.11 Минимальная скорость
Максимальная скорость	Устанавливает максимальную рабочую скорость. Действует только в режиме векторного управления.	30.12 Максимальная скорость
Мин. крут. момент	Устанавливает минимальный рабочий крутящий момент. Действует только в режиме векторного управления.	30.19 Мин. крут. момент 1
Макс. крут. момент	Устанавливает максимальный рабочий крутящий момент. Действует только в режиме векторного управления.	30.20 Макс. крут. момент 1
Максимальный ток	Устанавливает максимальный выходной ток.	30.17 Максимальный ток

■ ПИД

Местн. ◊	↻ ACS580	↕ 0.0 Гц
ПИД		
ПИД-регуляторы: Не выбран		
Выходное значение ПИД:	0.00 % ▶	
Отклонение:	0.00 % ▶	
Уставка:	0.00 % ▶	
Обратная связь:	0.00 % ▶	
Назад	14:00	Правка

Подменю **ПИД** содержит настройки и фактические значения для ПИД-регулятора процесса. ПИД-регулятор используется только при дистанционном управлении.

В приведенной ниже таблице дается подробная информация об элементах настройки, имеющихся в меню **ПИД**.

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
ПИД-регуляторы:	<p>Определяет, для чего используется выход ПИД-регулятора:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Не выбрано: ПИД-регулятор не используется. • Задание: Использует выход ПИД-регулятора в качестве задания, когда действует дистанционное управление (Внешн1). • Вторичное задание: Используйте выходное значение ПИД в качестве задания, если действует вторичное место дистанционного управления (Внешн2). 	40.07 Режим работы ПИД техн. процесса
Выходное значение ПИД:	Отображение выходного сигнала ПИД-регулятора процесса или установка его диапазона.	40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц. 40.36 Набор 1, мин. выход. знач. 40.37 Набор 1, макс. выход. знач.
Отклонение:	Просмотр или инверсия отклонения ПИД-регулятора процесса.	40.04 Факт. откл. ПИД техн. проц. 40.31 Набор 1, инверт. отклонен.
Уставка:	<p>Просмотр или конфигурирование уставки ПИД-регулятора процесса, т. е. требуемого значения технологической переменной.</p> <p>Можно также использовать фиксированное значение уставки вместо внешнего источника уставки (или совместно с ним). Если действует фиксированная уставка, она имеет приоритет над обычной уставкой.</p>	40.03 Факт. уст. ПИД техн. проц. 40.16 Набор 1, источник уставки 1

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Обратная связь:	Просмотр или конфигурирование сигнала обратной связи ПИД-регулятора процесса, т. е. измеренного значения.	40.02 <i>Факт.обр.св.ПИД техн.проц.</i> 40.08 <i>Набор 1, уст. обр. связи 1</i> 40.11 <i>Наб. 1, пост.врем.ф.обр.св.</i>
Единицы измерения:	Задается текст, отображаемый в качестве единицы измерения для уставки, обратной связи и отклонения.	
Подстройка	<p>Подменю Подстройка содержит настройки для коэффициента усиления, времени интегрирования и времени дифференцирования.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Убедитесь, что запускать двигатель и выполнять текущий технологический процесс безопасно. 2. Запустите двигатель в режиме дистанционного управления. 3. Измените уставку на небольшую величину. 4. Наблюдайте, как реагирует обратная связь. 5. Отрегулируйте усиление/интегрирование/дифференцирование. 6. Повторяйте пп. 3–5 до тех пор, пока обратная связь не будет реагировать должным образом. 	40.32 <i>Набор 1, усиление</i> 40.33 <i>Набор 1, время интегриров.</i> 40.34 <i>Наб. 1, время дифференц.</i> 40.35 <i>Наб.1, время дифф.фильтр.</i>
Функция спящего режима	<p>Эта функция может использоваться для экономии энергии путем остановки двигателя при низкой нагрузке. По умолчанию функция спящего режима отключена. Если она включена, двигатель автоматически останавливается при низкой нагрузке и снова запускается, когда отклонение становится слишком большим. Это сохраняет электроэнергию в ситуации, когда вращение двигателя на низких скоростях было бы бесполезным.</p> <p>См. раздел <i>Функции спящего режима и форсирования для ПИД-управления процессом</i> на стр. 105.</p>	40.43 <i>Наб.1, уровень спящ. реж.</i> 40.44 <i>Наб.1, задержка спящ. реж.</i> 40.45 <i>Наб.1, время форс. в сп.реж.</i> 40.46 <i>Наб.1, шаг форс. в сп. реж.</i> 40.47 <i>Наб.1, отклон. вых. из сп. р.</i> 40.48 <i>Наб1, задержка вых. из сп.р.</i>

Fieldbus



Для управления двигателем по шине Fieldbus используйте подменю **Fieldbus**:

- Modbus (RTU или TCP)
- PROFIBUS
- PROFINET
- Ethernet/IP

Все настройки, связанные с протоколом Fieldbus, можно также конфигурировать с помощью параметров [50 Адаптер Fieldbus \(FBA\)](#), [51 Параметры FBA A](#), [52 Входные данные FBA A](#), [53 Выходные данные FBA A](#), [53 Выходные данные FBA A](#), [58 Встроенная шина Fieldbus](#)), но меню **Fieldbus** упрощает конфигурирование протоколов.

Следует иметь в виду, что встроен только модуль Modbus RTU, а другие модули Fieldbus являются дополнительными устройствами. Другие дополнительные модули для поддержки требуемых протоколов требуют установки следующих интерфейсных модулей:

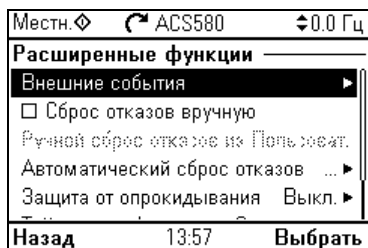
- ModbusTCP: FENA-11/-21
- PROFIBUS: FBPA-01
- PROFINET FENA-11/-21
- Ethernet/IP: FENA-11/-21

В приведенной ниже таблице дается подробная информация об элементах настройки, имеющихся в меню **Fieldbus**. Имейте в виду, что эти элементы активизируются только при разрешении связи Fieldbus.

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Включить fieldbus	Выберите этот пункт, если требуется использовать привод со связью Fieldbus.	51.01 Тип FBA A 51.02 Парам. 2 FBA A

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Настройка связи	Чтобы установить связь между приводом и ведущим устройством Fieldbus, выполните эти настройки и затем выберите Применить настройки к модулю fieldbus.	51. Параметры FBA A 51.27 Обнов. параметров FBA A 51.31 Состояние связи D2FBA A 50.13 Слово управления FBA A 50.16 Слово состояния FBA A
Настройка управления приводом	Определите, каким образом может ведущее устройство Fieldbus управлять этим приводом и как привод ведет себя при отказе связи Fieldbus.	20.01 Команды Внешн1 19.11 Выбор Внешн1/Внешн2 22.11 Зад. скор. 1 для Внешн1 28.11 Задание част. 1 для Внешн1 22.41 Безопасн. задание скорости 28.41 Безопасное задание частоты 50.03 Ож. при потере св. с FBA A 46.01 Масштабирование скорости 46.02 Масштабирование частоты 23.12 Время ускорения 1 23.13 Время замедления 1 28.72 Время ускорения частоты 1 28.73 Время замедл. частоты 1 51.27 Обнов. параметров FBA A
Вых. цикл. данные (вед. устр. в привод)	Определяет, какие данные ожидает получать модуль Fieldbus от ведущего устройства Fieldbus (ПЛК). После изменения этих настроек выберите Применить настройки к модулю fieldbus.	50.13 Слово управления FBA A 53 Выходные данные FBA A 51.27 Обнов. параметров FBA A
Входн. цикл. данные (привод в вед. устр.)	Определяет, какие данные посылает модуль Fieldbus привода в ведущее устройство Fieldbus (ПЛК). После изменения этих настроек выберите Применить настройки к модулю fieldbus.	50.16 Слово состояния FBA A 52 Входные данные FBA A 51.27 Обнов. параметров FBA A
Применить настройки к модулю fieldbus	Применяет измененные настройки к модулю Fieldbus.	51.27 Обнов. параметров FBA A

■ Расширенные функции



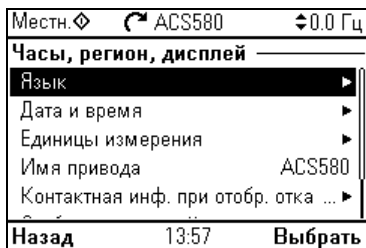
Подменю **Расширенные функции** содержит настройки для расширенных функций, таких как запуск или сброс отказов через входы/выходы или переключение между несколькими наборами настроек.

В приведенной ниже таблице дается подробная информация об элементах настройки, имеющихся в меню **Расширенные функции**.

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Внешние события	Дает возможность определять собственные отказы или предупреждения, которые могут быть запущены через цифровой вход. Тексты этих сообщений можно адаптировать к различным ситуациям.	31.01 Источник внеш. события 1 31.02 Тип внеш. события 1 31.03 Источник внеш. события 2 31.04 Тип внешнего события 2 31.05 Источник внеш. события 3 31.06 Тип внешнего события 3
Сброс отказов вручную	Активный отказ можно сбросить через вход/выход: нарастающий импульс на выбранном входе означает сброс. Отказ можно сбросить с помощью Fieldbus, даже если флажок Сброс отказов вручную не установлен.	31.11 Выбор сброса отказа
Ручной сброс отказов из:	Определяет, откуда желательно сбрасывать отказы вручную. Имейте в виду, что это подменю действует только в том случае, если выбран сброс отказов вручную.	31.11 Выбор сброса отказа
Автоматический сброс отказов	Сбрасывает отказы автоматически. Более подробные сведения приведены в разделе Автоматический сброс отказов на стр. 121.	31.12 Выбор атоматич. сброса 31.16 Задержка 31.15 Общее время попыток 31.14 Число попыток

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Защита от опрокидывания	Привод может выявлять опрокидывание двигателя и автоматически выдавать отказ или выводить предупреждение. Состояние опрокидывания обнаруживается, если: <ul style="list-style-type: none"> • ток имеет большую величину (выше определенного процента от от номинального тока двигателя), и • выходная частота (скалярное управление) или скорость двигателя (векторное управление) находятся ниже определенного предела, и • вышеуказанное состояние сохраняется в течение некоторого минимального времени. 	31.24 <i>Функция опрокидывания</i> 31.25 <i>Пред. ток опрокидывания</i> 31.26 <i>Пред. скорость опрокид.</i> 31.27 <i>Пред. частота опрокидыв.</i> 31.28 <i>Время опрокидывания</i>
Пользовательские наборы	Это подменю позволяет сохранять несколько наборов настроек для упрощения переключения. Более подробные сведения о пользовательских наборах приведены в разделе <i>Пользовательские наборы параметров</i> на стр. 125.	96.11 <i>Сохран./загр. польз. набора</i> 96.10 <i>Состояние польз. набора</i> 96.12 <i>Вх1 реж. В/В польз. набора</i> 96.13 <i>Вх2 реж. В/В польз. набора</i>

■ Часы, регион, дисплей



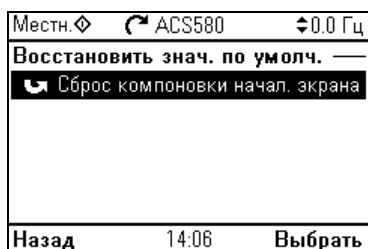
Подменю **Часы, регион, дисплей** содержит настройки для языка, даты и времени, дисплея (например, яркость) и настройки для изменения отображения на экране.

В приведенной ниже таблице дается подробная информация об элементах настройки, имеющихся в меню **Часы, регион, дисплей**.

Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Язык	Измените язык, используемый на экране панели управления. Имейте в виду, что язык загружается из привода и на это требуется некоторое время.	96.01 <i>Язык</i>
Дата и время	Установите дату, время и их формат.	

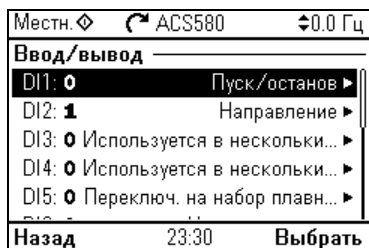
Пункт меню	Описание	Соответствующий параметр
Имя привода:	Имя привода, определенное этой настройкой, отображается во время работы привода в строке состояния вверху экрана. Если к панели управления подключены несколько приводов, эти имена позволяют легко идентифицировать каждый привод. Также легко идентифицировать любые резервные копии, создаваемые для этого привода.	
Контактная инф. при отобр. отказа	<p>Задайте постоянный текст, который отображается во время любого отказа (например, к кому обратиться в случае отказа).</p> <p>При возникновении отказа эта информация появляется на экране дисплея (в дополнение к информации, определяемой данным отказом).</p>	
Параметры дисплея	Позволяет отрегулировать яркость, контрастность и задержку энергосберегающего режима дисплея панели, а также инвертировать белый и черный цвета.	
Показывать в списках	<p>Показывать или скрывать цифровые обозначения:</p> <ul style="list-style-type: none"> • параметров и групп, • пунктов перечня дополнительных устройств, • битов, • устройств при выборе Параметры > Выберите привод. 	

■ Восстановить знач. по умолч



Подменю **Восстановить знач. по умолч.** позволяет вернуть начальный экран в его первоначальное состояние, установленное на заводе-изготовителе.

Меню «Ввод/вывод»



Для перехода в меню **Ввод/вывод** из начального экрана выберите **Меню - Ввод/вывод**.

С помощью меню **Ввод/вывод** убедитесь, что текущие подключения входов/выходов соответствуют способу их использования в программе управления. Это меню дает ответы на следующие вопросы:

- Для чего используется каждый вход?
- Что означает каждый выход?

В меню **Ввод/вывод** каждая строка содержит следующую информацию:

- Имя и номер терминала
- Электрическое состояние
- Логическое значение привода

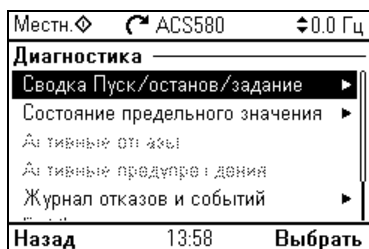
Каждая строка также показывает подменю, которое содержит дополнительную информацию о данном пункте меню и позволяет изменять подключения входов/выходов.

В приведенной ниже таблице дается подробная информация о содержании различных подменю в меню **Ввод/вывод**.

Пункт меню	Описание
DI1	В этом подменю дается перечень функций, которые используют DI1 в качестве входа.
DI2	В этом подменю дается перечень функций, которые используют DI2 в качестве входа.
DI3	В этом подменю дается перечень функций, которые используют DI3 в качестве входа.
DI4	В этом подменю дается перечень функций, которые используют DI4 в качестве входа.
DI5	В этом подменю дается перечень функций, которые используют DI5 в качестве входа.
DI6	В этом подменю дается перечень функций, которые используют DI6 или FI в качестве входа. Этот разъем может использоваться либо как цифровой вход, либо как частотный вход.

Пункт меню	Описание
AI1	В этом подменю дается перечень функций, которые используют AI1 в качестве входа.
AI2	В этом подменю дается перечень функций, которые используют AI2 в качестве входа.
RO1	В этом подменю перечисляется информация, которая подается на релейный выход 1.
RO2	В этом подменю перечисляется информация, которая подается на релейный выход 2.
RO3	В этом подменю перечисляется информация, которая подается на релейный выход 3.
AO1	В этом подменю перечисляется информация, которая подается на выход AO1.
AO2	В этом подменю перечисляется информация, которая подается на выход AO2.

Меню «Диагностика»



Чтобы перейти из начального экрана в меню **Диагностика**, выберите **Меню - Диагностика**.

Меню **Диагностика** предоставляет диагностическую информацию, например, данные об отказах и предупреждениях и помогает устранить возможные неисправности. Это меню используется для проверки правильности функционирования настройки привода.

В приведенной ниже таблице дается подробная информация о содержании различных подменю в меню **Диагностика**.

Пункт меню	Описание
Сводные данные о пуске, останове и задании	Этот экран показывает, откуда привод получает в данный момент команды пуска и остановки, а также задание. Экран обновляется в режиме реального времени. В случае если привод ведет себя непредсказуемым образом в процессе запуска или остановки либо работает на нежелательной скорости, этот экран позволяет выяснить, откуда осуществляется управление.
Состояние предельного значения	Этот экран показывает любые предельные значения, влияющие на работу в данный момент. Если привод работает на нежелательной скорости, воспользуйтесь этим экраном, чтобы найти какие-либо действующие ограничения.
Активные отказы	Этот экран отображает активные отказы и указания по процедуре их устранения и сброса.
Активные предупреждения	Этот экран отображает активные предупреждения и указания по процедуре их устранения и сброса.
Журнал отказов и событий	Этот экран показывает перечень отказов, предупреждений и других событий, произошедших в приводе.
Fieldbus	Этот экран предоставляет информацию о состоянии и данных, посланных и полученных от устройства Fieldbus, для проведения поиска и устранения неисправностей.
Профиль нагрузки	Этот экран предоставляет информацию о состоянии, касающуюся распределения нагрузки (т. е. сколько времени работы привода было потрачено на каждый уровень нагрузки) и пиковых уровней нагрузки.

5

Макросы управления

Содержание настоящей главы

В этой главе рассматривается назначение, работа и стандартные способы подключения управляющих сигналов для данного приложения. В конце главы приведены таблицы, показывающие те используемые по умолчанию значения параметров, которые не являются одинаковыми для всех макросов.

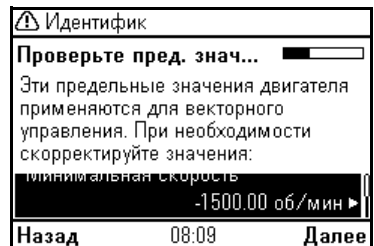
Общие положения

Макросы управления представляют собой наборы используемых по умолчанию значений параметров, пригодные для определенной конфигурации системы управления. При запуске привода пользователь обычно выбирает в качестве исходной точки наиболее подходящий макрос управления, затем вносит необходимые изменения, чтобы приспособить настройки к данному способу применения. Как правило, в результате пользователям приходится вносить гораздо меньшее число изменений настроек по сравнению с традиционным способом программирования привода.

Макросы управления можно выбрать в меню «Основные настройки»: **Меню - Основные настройки - Макрос** или с помощью параметра **96.04 Выбор макроса** (стр. 316).

Примечание. Все макросы предназначены для использования в режиме скалярного управления. Если требуется использовать векторное управление, действуйте следующим образом:

- Выберите макрос.
- Проверьте номинальные значения двигателя: **Меню - Основные настройки - Двигатель - Номинальные значения**.
- Измените режим управления двигателем со скалярного на векторный: **Меню - Основные настройки - Двигатель - Режим управления** и следуйте указаниям (см. рисунок справа).



Стандартный макрос АВВ

Этот макрос устанавливается по умолчанию. Он обеспечивает 2-проводную конфигурацию входов/выходов общего назначения с тремя фиксированными скоростями. Один сигнал используется для пуска или останова двигателя, а второй — для выбора направления вращения.

■ Стандартное подключение цепей управления для стандартного макроса АВВ

S1	A1 U/I	Выбор напряжения или тока для AI1: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
S2	A2 U/I	Выбор напряжения или тока для AI2: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
X1	Опорное напряжение и аналоговые входы и выходы	
1	SCR	Экран кабеля управления (экран)
2	A1	Задание выходной частоты/скорости: 0...10 В ¹⁾
3	AGND	Общий аналоговых входов
4	+10V	Опорное напряжение 10 В=
5	AI2	Не настроено
6	AGND	Общий аналоговых входов
7	AO1	Выходная частота: 0 ... 20 mA
8	AO2	Выходной ток: 0 ... 20 mA
9	AGND	Общий аналоговых входов
S3	AO1 I/U	Выбор напряжения или тока для AO1: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
X2 и X3	Выход вспомогательного напряжения и программируемые цифровые выходы	
10	+24V	Выход вспомогательного напряжения +24 В=, не более 250 mA
11	DGND	Общий выходов вспомогательного напряжения
12	DCOM	Общий всех цифровых входов
13	DI1	Останов (0) / Пуск (1)
14	DI2	Вперед (0) / Назад (1)
15	DI3	Выбор фиксированной частоты/скорости²⁾
16	DI4	Выбор фиксированной частоты/скорости²⁾
17	DI5	Набор плавных изменений 1 (0) / Набор плавных изменений 2 (1) ³⁾
18	DI6	Не настроено
X6, X7, X8	Релейные выходы	
19	RO1C	Готов к пуску 250 В~/ 30 В= 2 А
20	RO1A	
21	RO1B	
22	RO2C	Работа 250 В~/ 30 В= 2 А
23	RO2A	
24	RO2B	
25	RO3C	Отказ (-1) 250 В~/ 30 В= 2 А
26	RO3A	
27	RO3B	
X5	EIA-485 Modbus RTU	
29	B+	Встроенный Modbus RTU (EIA-485). См. главу Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus (EFB) на стр. 385.
30	A-	
31	DGND	
S4	TERM	Выключатель оконечной нагрузки линии последовательной связи
S5	BIAS	Выключатель резисторов смещения линии последовательной связи
X4	Безопасное отключение крутящего момента	
34	OUT1	Безопасное отключение крутящего момента. Соединение выполняется на заводе-изготовителе. Для пуска привода необходимо замкнуть обе цепи. См. главу Функция безопасного отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода.
35	OUT2	
36	SGND	
37	IN1	
38	IN2	
X10	24 В~/=	
40	24 В~/= in	Только R5...R9: Внешний вход 24 В~/= для включения питания блока управления, когда отсоединено основное питание.
41	24 В~/=+ in	

См. примечания на следующей странице.

Сечение клемм

R0...R3: 0,2...2,5 мм² (клеммы +24V, DDCS, RDCO, B+, A-)
 0,14...1,5 мм² (клеммы RDIO, ANSI, ABB, ANSI, RDIO, STO)
 R5...R9: 0,14...2,5 мм² (все клеммы)

Момент затяжки: 0,5...0,6 Н·м

Примечания

- 1) Аналоговый вход AI1 используется в качестве задания скорости, если выбрано векторное управление.
- 2) При скалярном управлении (по умолчанию): См. **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные частоты** или группу параметров [28 Цепочка заданий частоты](#).
 При векторном управлении: См. **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные скорости** или группу параметров [22 Выбор задания скорости](#).

DI3	DI4	Функция/параметр	
		Скалярное управление (по умолчанию)	Векторное управление:
0	0	Задание частоты с аналогового входа AI1	Задание скорости с аналогового входа AI1
1	0	28.26 Постоянная частота 1	22.26 Пост. скорость 1
0	1	28.27 Постоянная частота 2	22.27 Пост. скорость 2
1	1	28.28 Постоянная частота 3	22.28 Пост. скорость 3

- 3) При скалярном управлении (по умолчанию): См. **Меню - Основные настройки - Плавные изменения** или группу параметров [28 Цепочка заданий частоты](#).
 При векторном управлении: См. **Меню - Основные настройки - Плавные изменения** или группу параметров [23 Плавное измен. задания скор.](#)

DI5	Набор плавн. измен.	Параметры	
		Скалярное управление (по умолчанию)	Векторное управление:
0	1	28.72 Время ускорения частоты 1 28.73 Время замедл. частоты 1	23.12 Время ускорения 1 23.13 Время замедления 1
1	2	28.74 Время ускорения частоты 2 28.75 Время замедл. частоты 2	23.14 Время ускорения 2 23.15 Время замедления 2

- 4) Заземлите наружные экраны кабелей управления у заземляющего зажима по всей окружности на хомуте заземления.
- 5) Соединено перемычками на заводе-изготовителе.
- 6) **Примечание.** Для цифровых сигналов используйте экранированные кабели типа «витая пара».

Входные сигналы

- Аналоговое задание частоты/скорости (AI1)
- Выбор пуска/останова (DI1)
- Выбор направления (DI2)
- Выбор фиксированной частоты/скорости (DI3, DI4)
- Выбор набора плавных изменений (1 из 2) (DI5)

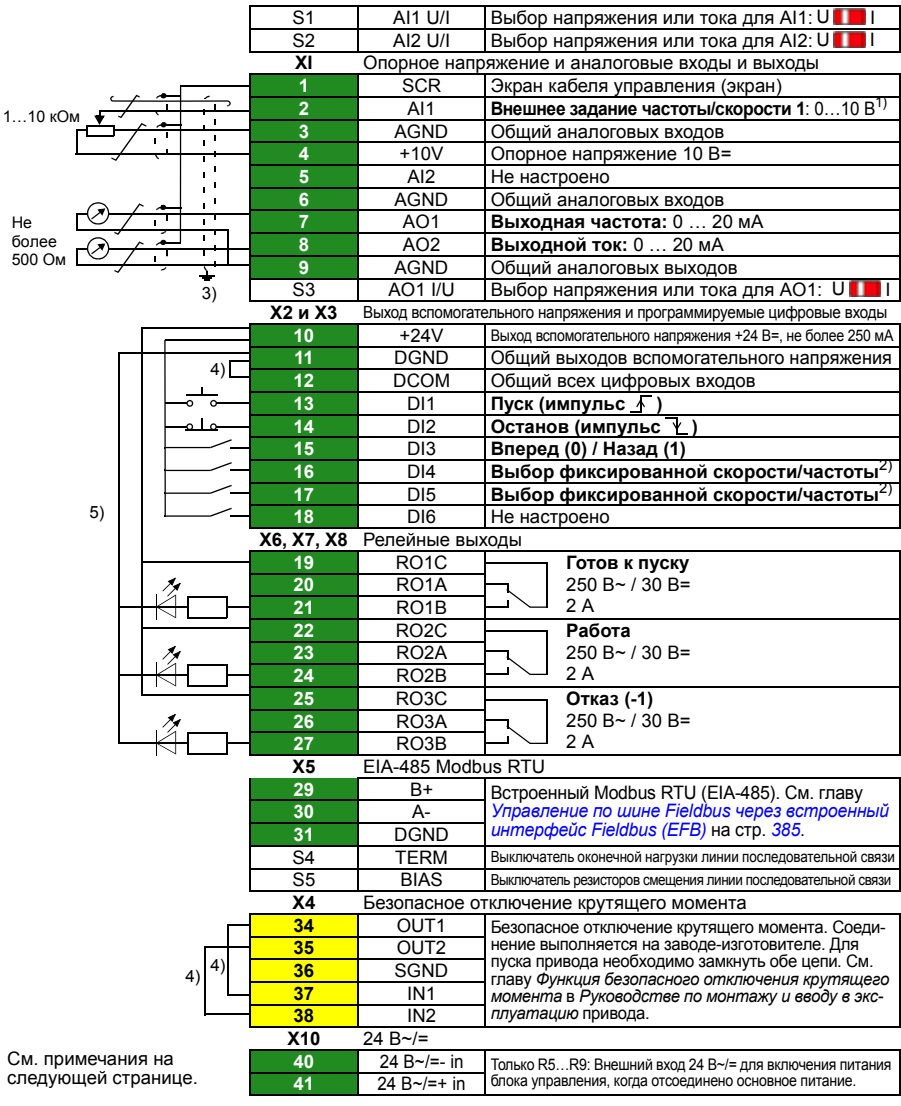
Выходные сигналы

- Аналоговый выход AO1: Частота
- Аналоговый выход AO2: Ток
- Релейный выход 1 Готов
- Релейный выход 2 Работа
- Релейный выход 3 Отказ (-1)

3-проводный макрос

Этот макрос используется, когда управление приводом осуществляется при помощи кнопок без фиксации. Обеспечиваются три фиксированные скорости. Чтобы включить макрос, установите для параметра **96.04 Выбор макроса** значение **3-проводный**.

■ Стандартное подключение цепей управления для 3-проводного макроса



Сечение клемм

- R0...R3: 0,2...2,5 мм² (клеммы +24V, DGND, DCOM, B+, A-)
 0,14...1,5 мм² (клеммы DI, AI, AO, AGND, RO, STO)
 R5...R9: 0,14...2,5 мм² (все клеммы)

Момент затяжки: 0,5...0,6 Н·м

Примечания

- 1) Аналоговый вход AI1 используется в качестве задания скорости, если выбрано векторное управление.
- 2) При скалярном управлении (по умолчанию): См. **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные частоты** или группу параметров [28 Цепочка заданий частоты](#).

При векторном управлении: См. **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные скорости** или группу параметров [22 Выбор задания скорости](#).

DI4	DI5	Функция/параметр	
		Скалярное управление (по умолчанию)	Векторное управление:
0	0	Задание частоты с аналогового входа AI1	Задание скорости с аналогового входа AI1
1	0	28.26 Постоянная частота 1	22.26 Пост. скорость 1
0	1	28.27 Постоянная частота 2	22.27 Пост. скорость 2
1	1	28.28 Постоянная частота 3	22.28 Пост. скорость 3

- 3) Заземлите наружные экраны кабелей управления у заземляющего зажима по всей окружности на хомуте заземления.
- 4) Соединено перемычками на заводе-изготовителе.
- 5) **Примечание.** Для цифровых сигналов используйте экранированные кабели типа «витая пара».

Входные сигналы

- Аналоговое задание скорости/частоты (AI1)
- Пуск, импульс (DI1)
- Пуск, импульс (DI2)
- Выбор направления (DI3)
- Выбор фиксированной скорости/частоты (DI4, DI5)

Выходные сигналы

- Аналоговый выход AO1: Частота
- Аналоговый выход AO2: Ток
- Релейный выход 1 Готов
- Релейный выход 2 Работа
- Релейный выход 3 Отказ (-1)

Макрос последовательного управления

Этот макрос создает конфигурацию ввода/вывода, в которой один сигнал запускает двигатель в прямом направлении, а другой — в обратном. Чтобы включить макрос, установите для параметра **96.04 Выбор макроса** значение **Изменить**.

■ Стандартное подключение цепей управления для макроса последовательного управления

S1	A1 U/I	Выбор напряжения или тока для AI1: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
S2	A2 U/I	Выбор напряжения или тока для AI2: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
XI Опорное напряжение и аналоговые входы и выходы		
1	SCR	Экран кабеля управления (экран)
2	A1	Внешнее задание частоты/скорости 1: 0...10 В
3	AGND	Общий аналоговых входов
4	+10V	Опорное напряжение 10 В=
5	A2	Не настроено
6	AGND	Общий аналоговых входов
7	AO1	Выходная частота: 0...20 МА
8	AO2	Выходной ток: 0...20 МА
9	AGND	Общий аналоговых выходов
S3	AO1 I/U	Выбор напряжения или тока для AO1: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
X2 и X3 Выход вспомогательного напряжения и программируемые цифровые выходы		
10	+24V	Выход вспомогательного напряжения +24 В=, не более 250 МА
11	DGND	Общий выходов вспомогательного напряжения
12	DCOM	Общий всех цифровых входов
13	DI1	Пуск вперед; Если DI1 = DI2: Останов
14	DI2	Пуск назад
15	DI3	Выбор фиксированной скорости/частоты ¹⁾
16	DI4	Выбор фиксированной скорости/частоты ¹⁾
17	DI5	Набор главных изменений 1 (0) / Набор главных изменений 2 (1) ²⁾
18	DI6	Разрешение работы; если 0, привод останавливается
X6, X7, X8 Релейные выходы		
19	RO1C	Готов к пуску 250 В~ / 30 В= / 2 А
20	RO1A	
21	RO1B	Работа 250 В~ / 30 В= / 2 А
22	RO2C	
23	RO2A	Отказ (-1) 250 В~ / 30 В= / 2 А
24	RO2B	
25	RO3C	
26	RO3A	
27	RO3B	
X5 EIA-485 Modbus RTU		
29	B+	Встроенный Modbus RTU (EIA-485). См. главу Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus (EFB) на стр. 385.
30	A-	
31	DGND	
S4	TERM	Выключатель оконечной нагрузки линии последовательной связи
S5	BIAS	Выключатель резисторов смещения линии последовательной связи
X4 Безопасное отключение крутящего момента		
34	OUT1	Безопасное отключение крутящего момента. Соединение выполняется на заводе-изготовителе. Для пуска привода необходимо замкнуть обе цепи. См. главу Функция безопасного отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода .
35	OUT2	
36	SGND	
37	IN1	
38	IN2	
X10	24 В~/=	
40	24 В~/= in	Только R5...R9: Внешний вход 24 В~/= для включения питания блока управления, когда отсоединено основное питание.
41	24 В~/=+ in	

См. примечания на следующей странице.

Сечение клемм

R0...R3: 0,2...2,5 мм² (клеммы +24V, DGND, DCOM, B+, A-)
 0,14...1,5 мм² (клеммы DI, AI, AO, AGND, RO, STO)
 R5...R9: 0,14...2,5 мм² (все клеммы)

Момент затяжки: 0,5...0,6 Н·м

Примечания.

- 1) При скалярном управлении (по умолчанию): См. Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные частоты или группу параметров 28 Цепочка заданий частоты.
 При векторном управлении: См. Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные скорости или группу параметров 22 Выбор задания скорости.

DI3	DI4	Функция/параметр	
		Скалярное управление (по умолчанию)	Векторное управление:
0	0	Задание частоты с аналогового входа AI1	Задание скорости с аналогового входа AI1
1	0	28.26 Постоянная частота 1	22.26 Пост. скорость 1
0	1	28.27 Постоянная частота 2	22.27 Пост. скорость 2
1	1	28.28 Постоянная частота 3	22.28 Пост. скорость 3

- 2) При скалярном управлении (по умолчанию): См. Меню - Основные настройки - Плавные изменения или группу параметров 28 Цепочка заданий частоты.
 При векторном управлении: См. Меню - Основные настройки - Плавные изменения или группу параметров 23 Плавное измен. задания скор.

DI5	Набор плавн. измен.	Параметры	
		Скалярное управление (по умолчанию)	Векторное управление:
0	1	28.72 Время ускорения частоты 1 28.73 Время замедл. частоты 1	23.12 Время ускорения 1 23.13 Время замедления 1
1	2	28.74 Время ускорения частоты 2 28.75 Время замедл. частоты 2	23.14 Время ускорения 2 23.15 Время замедления 2

- 3) Заземлите наружные экраны кабелей управления у заземляющего зажима по всей окружности на хомуте заземления.
- 4) Соединено перемычками на заводе-изготовителе.
- 5) **Примечание.** Для цифровых сигналов используйте экранированные кабели типа «витая пара».

Входные сигналы

- Аналоговое задание скорости/частоты (AI1)
- Пуск двигателя вперед (DI1)
- Пуск двигателя назад (DI2)
- Выбор фиксированной скорости/частоты (DI3, DI4)
- Выбор набора плавных изменений (1 из 2) (DI5)
- Разрешение работы (DI6)

Выходные сигналы

- Аналоговый выход AO1: Частота
- Аналоговый выход AO2: Ток
- Релейный выход 1 Готов
- Релейный выход 2 Работа
- Релейный выход 3 Отказ (-1)

Макрос «Потенциометр двигателя»

Этот макрос предоставляет способ регулировки скорости с помощью двухпозиционных кнопок или экономически эффективного интерфейса, который изменяет скорость двигателя с помощью только цифровых сигналов. Чтобы включить макрос, установите для параметра **96.04 Выбор макроса** значение **Потенциометр двигателя**.

■ Стандартное подключение цепей управления для макроса «Потенциометр двигателя»

S1	AI1 U/I	Выбор напряжения или тока для AI1: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
S2	Выбор	Выбор напряжения или тока для AI2: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
XI Опорное напряжение и аналоговые входы и выходы		
1	SCR	Экран кабеля управления (экран)
2	AI1	Не настроено
3	AGND	Общий аналоговых входов
4	+10V	Опорное напряжение 10 В=
5	AI2	Не настроено
6	AGND	Общий аналоговых входов
7	AO1	Выходная частота: 0 ... 20 МА
8	AO2	Выходной ток: 0 ... 20 МА
9	AGND	Общий аналоговых выходов
S3	AO1 I/U	Выбор напряжения или тока для AO1: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
X2 и X3 Выход вспомогательного напряжения и программируемые цифровые входы		
10	+24V	Выход вспомогательного напряжения +24 В=, не более 250 МА
11	DGND	Общий выходов вспомогательного
12	DCOM	Общий всех цифровых входов
13	DI1	Останов (0) / Пуск (1)
14	DI2	Вперед (0) / Назад (1)
15	DI3	Увеличение задания¹⁾
16	DI4	Уменьшение задания¹⁾
17	DI5	Фиксированная частота/скорость 1²⁾
18	DI6	Разрешение работы; если 0, привод останавливается
X6, X7, X8 Релейные выходы		
19	RO1C	Готов к пуску 250 В~/ 30 В= 2 А
20	RO1A	
21	RO1B	Работа 250 В~/ 30 В= 2 А
22	RO2C	
23	RO2A	Отказ (-1) 250 В~/ 30 В= 2 А
24	RO2B	
25	RO3C	
26	RO3A	
27	RO3B	
X5 EIA-485 Modbus RTU		
29	B+	Встроенный Modbus RTU (EIA-485). См. главу Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus (EFB) на стр. 385.
30	A-	
31	DGND	
S4	TERM	Выключатель оконечной нагрузки линии последовательной связи
S5	BIAS	Выключатель резисторов смещения линии последовательной связи
X4 Безопасное отключение крутящего момента		
34	OUT1	Безопасное отключение крутящего момента. Соединение выполняется на заводе-изготовителе. Для пуска привода необходимо замкнуть обе цепи. См. главу Функция безопасного отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода.
35	OUT2	
36	SGND	
37	IN1	
38	IN2	
X10 24 В~/=		
40	24 В~/=- in	Только R5...R9: Внешний вход 24 В~/= для включения питания блока управления, когда отсоединено основное питание.
41	24 В~/=+ in	

См. примечания на следующей странице.

Сечение клемм

R0...R3: 0,2...2,5 мм² (клеммы +24V, DGND, DCOM, B+, A-)
 0,14...1,5 мм² (клеммы DI, AI, AO, AGND, RO, STO)
 R5...R9: 0,14...2,5 мм² (все клеммы)

Момент затяжки: 0,5...0,6 Н·м

Примечания

- 1) Если оба входа DI3 и DI4 активны или неактивны, задание частоты/скорости остается неизменным.
Текущее значение задания частоты/скорости сохраняется при остановке и отключении питания.
- 2) При скалярном управлении (по умолчанию): См. **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные частоты** или параметр [28.26 Постоянная частота 1](#).
При векторном управлении: См. **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные скорости** или параметр [22.26 Пост. скорость 1](#).
- 3) Заземлите наружные экраны кабелей управления у заземляющего зажима по всей окружности на хомуте заземления.
- 4) Соединено перемычками на заводе-изготовителе.
- 5) **Примечание.** Для цифровых сигналов используйте экранированные кабели типа «витая пара».

Входные сигналы

- Выбор пуска/останова (DI1)
- Выбор направления (DI2)
- Увеличение задания (DI3)
- Уменьшение задания (DI4)
- Фиксированная частота/скорость 1 (DI5)
- Разрешение работы (DI6)

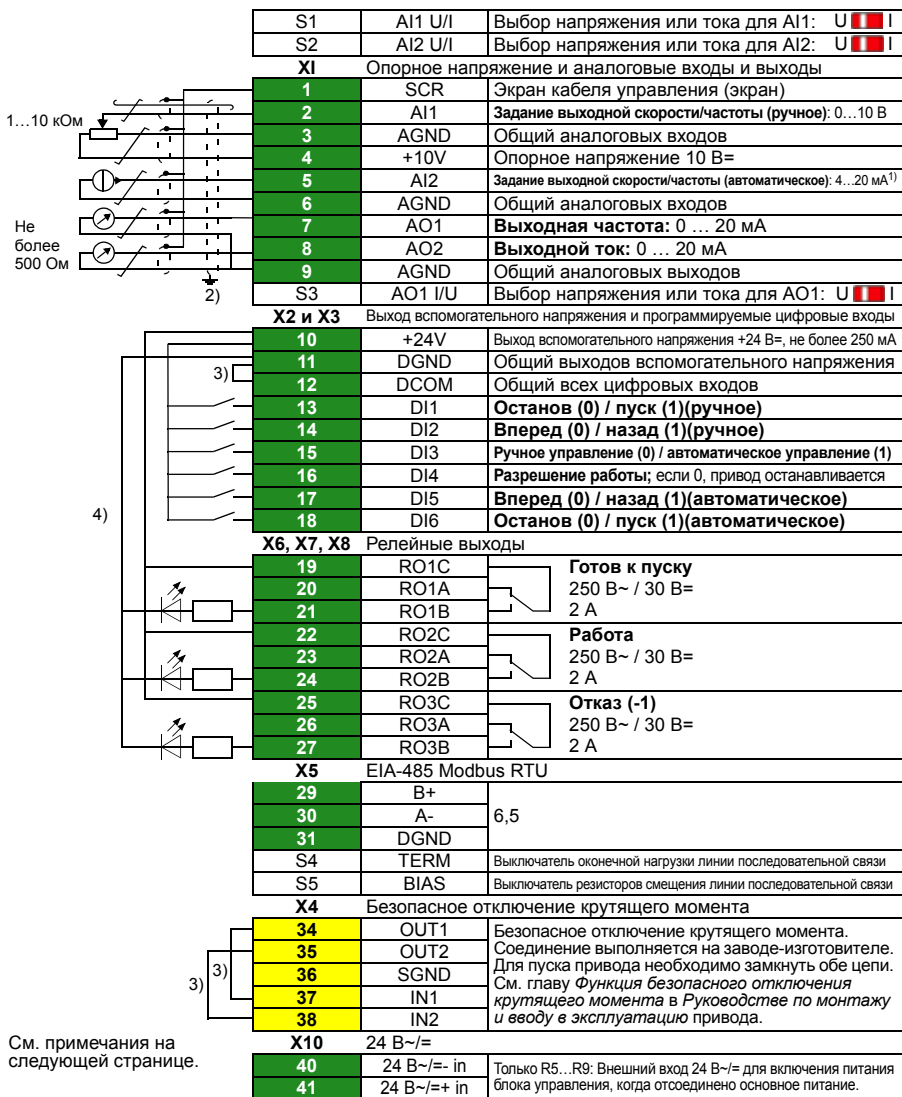
Выходные сигналы

- Аналоговый выход AO1: Частота
 - Аналоговый выход AO2: Ток
 - Релейный выход 1 Готов
 - Релейный выход 2 Работа
 - Релейный выход 3 Отказ (-1)
-

Макрос ручного/автоматического управления

Этот макрос может использоваться, когда необходимо переключение между двумя внешними устройствами управления. Оба они имеют собственные сигналы управления и задания. Один сигнал используется для переключения между этими устройствами. Чтобы включить макрос, установите для параметра [96.04 Выбор макроса](#) значение *Ручной/Авто*.

■ Стандартное подключение цепей управления для макроса ручного/автоматического управления



Сечение клемм

R0...R3: 0,2...2,5 мм² (клеммы +24V, DGND, DCOM, B+, A-)
0,14...1,5 мм² (клеммы D1, A1, AO, AGND, RO, STO)
R5...R9: 0,14...2,5 мм² (все клеммы)

Момент затяжки: 0,5...0,6 Н·м

Примечания

- 1) На источник сигнала питание подается извне. См. указания изготовителя. По поводу использования датчиков, запитанных с вспомогательного выхода напряжения привода, см. главу *Электрический монтаж*, раздел *Примеры подключения двух- и трехпроводных датчиков в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.
- 2) Заземлите наружные экраны кабелей управления у заземляющего зажима по всей окружности на хомуте заземления.
- 3) Соединено перемычками на заводе-изготовителе.
- 4) **Примечание.** Для цифровых сигналов используйте экранированные кабели типа «витая пара».

Входные сигналы

- Два аналоговых задания скорости/частоты (AI1, AI2)
- Выбор способа управления (ручное или автоматическое) (DI3)
- Выбор пуска/останова, ручное (DI1)
- Выбор направления, ручное (DI2)
- Выбор пуска/останова, автоматическое (DI6)
- Выбор направления, автоматическое (DI5)
- Разрешение работы (DI4)

Выходные сигналы

- Аналоговый выход AO1: Частота
 - Аналоговый выход AO2: Ток
 - Релейный выход 1 Готов
 - Релейный выход 2 Работа
 - Релейный выход 3 Отказ (-1)
-

Макрос ручного/ПИД-управления

Этот макрос управляет приводом с помощью встроенного ПИД-регулятора технологического процесса. Помимо этого макроса, имеется второй источник сигналов управления для режима регулирования скорости/частоты. Чтобы включить макрос, установите для параметра **96.04 Выбор макроса** значение **Ручной/ПИД**.

■ Стандартное подключение цепей управления для макроса ручного/ПИД-управления

	S1	AI1 U/I	Выбор напряжения или тока для AI1: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
	S2	AI2 U/I	Выбор напряжения или тока для AI2: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
	XI Опорное напряжение и аналоговые входы и выходы		
	1	SCR	Экран кабеля управления (экран)
	2	AI1	Внешнее задание ручного управления или внешнее задание ПИД-регулятора: 0...10 В ¹⁾
	3	AGND	Общий аналоговых входов
	4	+10V	Опорное напряжение 10 В=
	5	AI2	Фактическая обратная связь ПИД-регулятора: 4...20 мА ²⁾
	6	AGND	Общий аналоговых входов
	7	AO1	Выходная частота: 0 ... 20 МА
	8	AO2	Выходной ток: 0 ... 20 МА
	9	AGND	Общий аналоговых выходов
	S3	AO1 I/U	Выбор напряжения или тока для AO1: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
	X2 и X3 Выход вспомогательного напряжения и программируемые цифровые входы		
	10	+24V	Выход вспомогательного напряжения +24 В=, не более 250 МА
	11	DGND	Общий выходов вспомогательного напряжения
	12	DCOM	Общий всех цифровых входов
	13	DI1	Останов (0) / пуск (1)(ручное)
	14	DI2	Выбор ручного (0) / ПИД (1) управления
	15	DI3	Выбор фиксированной частоты³⁾
	16	DI4	Выбор фиксированной частоты³⁾
	17	DI5	Разрешение работы; если 0, привод останавливается
	18	DI6	Пуск (0) / останов (1),ПИД-управление
	X6, X7, X8 Релейные выходы		
	19	RO1C	Готов к пуску 250 В~/ 30 В= 2 А
	20	RO1A	
	21	RO1B	Работа 250 В~/ 30 В= 2 А
	22	RO2C	
	23	RO2A	Отказ (-1) 250 В~/ 30 В= 2 А
	24	RO2B	
	25	RO3C	
	26	RO3A	
	27	RO3B	
	X5 EIA-485 Modbus RTU		
	29	B+	Встроенный Modbus RTU (EIA-485). См. главу Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus (EFB) на стр. 385.
	30	A-	
	31	DGND	
	S4	TERM	Выключатель оконечной нагрузки линии последовательной связи
	S5	BIAS	Выключатель резисторов смещения линии последовательной связи
	X4 Безопасное отключение крутящего момента		
	34	OUT1	Безопасное отключение крутящего момента. Соединение выполняется на заводе-изготовителе. Для пуска привода необходимо замкнуть обе цепи. См. главу Функция безопасного отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода.
	35	OUT2	
	36	SGND	
	37	IN1	
	38	IN2	
	X10 24 В~/=		
	40	24 В~/= in	Только R5...R9: Внешний вход 24 В~/= для включения питания блока управления, когда отсоединено основное питание.
	41	24 В~/=+ in	

См. примечания на следующей странице.

Сечение клемм

- R0...R3: 0,2...2,5 мм² (клеммы +24V, DDCS, RDCO, В+, А-)
 0,14...1,5 мм² (клеммы RDIO, ANSI, ABB, ANSI, RDIO, STO)
 R5...R9: 0,14...2,5 мм² (все клеммы)

Момент затяжки: 0,5...0,6 Н·м

Примечания

- 1) Ручное: 0...10 В -> задание частоты.
 ПИД: 0...10 В -> 0...100 % уставки ПИД-регулятора.
- 2) На источник сигнала питание подается извне. См. указания изготовителя. По поводу использования датчиков, запитанных с вспомогательного выхода напряжения привода, см. главу *Электрический монтаж*, раздел *Примеры подключения двух- и трехпроводных датчиков в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.
- 3) При скалярном управлении (по умолчанию): См. **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные частоты** или группу параметров [28 Цепочка заданий частоты](#).

D13	D14	Функция (параметр)
		Скалярное управление (по умолчанию)
0	0	Задание частоты с аналогового входа AI1
1	0	28.26 Постоянная частота 1
0	1	28.27 Постоянная частота 2
1	1	28.28 Постоянная частота 3

- 4) Заземлите наружные экраны кабелей управления у заземляющего зажима по всей окружности на хомуте заземления.
- 5) Соединено перемычками на заводе-изготовителе.
- 6) **Примечание.** Для цифровых сигналов используйте экранированные кабели типа «витая пара».

Входные сигналы

- Аналоговое задание (AI1)
- Текущий сигнал обратной связи от ПИД-регулятора (AI2)
- Выбор способа управления (ручное или ПИД) (DI2)
- Выбор пуска/останова, ручное (DI1)
- Выбор пуска/останова, ПИД (DI6)
- Выбор фиксированной частоты (DI3, DI4)
- Разрешение работы (DI5)

Выходные сигналы

- Аналоговый выход AO1: Частота
- Аналоговый выход AO2: Ток
- Релейный выход 1 Готов
- Релейный выход 2 Работа
- Релейный выход 3 Отказ (-1)

Макрос ПИД-регулирования

Этот макрос обеспечивает настройку параметров для замкнутых систем регулирования, например, давления, расхода и т. д. Чтобы включить макрос, установите для параметра **96.04 Выбор макроса** значение **ПИД**.

■ Стандартное подключение цепей управления для макроса ПИД-регулирования

S1	AI1 U/I	Выбор напряжения или тока для AI1: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
S2	AI2 U/I	Выбор напряжения или тока для AI2: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
XI Опорное напряжение и аналоговые входы и выходы		
1	SCR	Экран кабеля управления (экран)
2	AI1	Внешнее Задание ПИД-регулятора 0...10 В ¹⁾
3	AGND	Общий аналоговых входов
4	+10V	Опорное напряжение 10 В=
5	AI2	Фактическая обратная связь ПИД-регулятора: 4...20 мА ²⁾
6	AGND	Общий аналоговых входов
7	AO1	Выходная частота: 0 ... 20 мА
8	AO2	Выходной ток: 0 ... 20 мА
9	AGND	Общий аналоговых выходов
S3	AO1 I/U	Выбор напряжения или тока для AO1: U <input type="checkbox"/> I <input type="checkbox"/>
X2 и X3 Выход вспомогательного напряжения и программируемые цифровые входы		
10	+24V	Выход вспомогательного напряжения +24 В=, не более 250 мА
11	DGND	Общий выходов вспомогательного напряжения
12	DCOM	Общий всех цифровых входов
13	DI1	Пуск (0) / останов (1), ПИД-управление
14	DI2	Фиксированная уставка ПИД-регулятора 1: параметр 40.21
15	DI3	Фиксированная уставка ПИД-регулятора 2: параметр 40.22
16	DI4	Фиксированная частота 1 параметр 28.26 ³⁾
17	DI5	Разрешение работы; если 0, привод
18	DI6	Не настроено
X6, X7, X8 Релейные выходы		
19	RO1C	Готов к пуску 250 В~/ 30 В= 2 А
20	RO1A	
21	RO1B	Работа 250 В~/ 30 В= 2 А
22	RO2C	
23	RO2A	Отказ (-1) 250 В~/ 30 В= 2 А
24	RO2B	
25	RO3C	
26	RO3A	
27	RO3B	
X5 EIA-485 Modbus RTU		
29	B+	Встроенный Modbus RTU (EIA-485). См. главу Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus (EFB) на стр. 385 .
30	A-	
31	DGND	
S4	TERM	Выключатель оконечной нагрузки линии последовательной связи
S5	BIAS	Выключатель резисторов смещения линии последовательной связи
X4 Безопасное отключение крутящего момента		
34	OUT1	Безопасное отключение крутящего момента. Соединение выполняется на заводе-изготовителе. Для пуска привода необходимо замкнуть обе цепи. См. главу Функция безопасно отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода .
35	OUT2	
36	SGND	
37	IN1	
38	IN2	
X10 24 В~/=		
40	24 В~/= in	Только R5...R9: Внешний вход 24 В~/= для включения питания блока управления, когда отсоединено основное питание.
41	24 В~/=+ in	

См. примечания на следующей странице.

Сечение клемм

R0...R3: 0,2...2,5 мм² (клеммы +24V, DGND, DCOM, B+, A-)
 0,14...1,5 мм² (клеммы DI, AI, AO, AGND, RO, STO)
 R5...R9: 0,14...2,5 мм² (все клеммы)

Момент затяжки: 0,5...0,6 Н·м

Примечания

- 1) Ручное: 0...10 В -> задание частоты.
 ПИД: 0...10 В -> 0...100 % уставки ПИД-регулятора.
- 2) На источник сигнала питание подается извне. См. указания изготовителя. По поводу использования датчиков, запитанных с вспомогательного выхода напряжения привода, см. главу *Электрический монтаж*, раздел *Примеры подключения двух- и трехпроводных датчиков в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.
- 3) Если активизирована фиксированная частота, она имеет приоритет над заданием с выхода ПИД-регулятора.
- 4) Заземлите наружные экраны кабелей управления у заземляющего зажима по всей окружности на хомуте заземления.
- 5) Соединено перемычками на заводе-изготовителе.
- 6) **Примечание.** Для цифровых сигналов используйте экранированные кабели типа «витая пара».

Входные сигналы

- Аналоговое задание (AI1)
- Текущий сигнал обратной связи от ПИД-регулятора (AI2)
- Выбор пуска/останова, ПИД (DI1)
- Фиксированная уставка 1 (DI2)
- Фиксированная уставка 1 (DI3)
- Фиксированная частота 1 (DI4)
- Разрешение работы (DI5)

Выходные сигналы

- Аналоговый выход AO1: Частота
 - Аналоговый выход AO2: Ток
 - Релейный выход 1 Готов
 - Релейный выход 2 Работа
 - Релейный выход 3 Отказ (-1)
-

Используемые по умолчанию значения параметров для различных макросов

В главе *Параметры* на стр. 127 приводятся используемые по умолчанию значения всех параметров для стандартного макроса АВВ (заводского макроса). Для других макросов некоторые параметры по умолчанию имеют отличающиеся значения. В приведенных ниже таблицах приводится перечень используемых по умолчанию значений этих параметров для каждого макроса.

96.04 Выбор макроса	1 = Стандарт АВВ	11 = 3-проводн.	12 = Послед. управление	13 = Потенциометр двигателя	2 = Ручной/Авто	3 = Ручной/ПИД	14 = ПИД
12.20 AI1, максит. по макс. AI1	50,0	50,0	50,0	50,0	50,0	50,0	50,0
19.11 Выбор Внешн1/Внешн2	0 = ВНЕШН1	0 = ВНЕШН1	0 = ВНЕШН1	0 = ВНЕШН1	5 = DI3	4 = DI2	0 = ВНЕШН1
20.01 Команды Внешн1	2 = Вход1 - Пуск; Вход2 - Направл.	5 = Вх1Р Пуск; Вх2 Стоп; Вх3 Напр.	3 = Вх1 Пуск вперед; Вх2 Пуск наз.	2 = Вход1 - Пуск; Вход2 - Направл.	2 = Вход1 - Пуск; Вход2 - Направл.	1 = Вход1 - Пуск	1 = Вход1 - Пуск
20.03 Источник Вх1 Внешн1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1	2 = DI1
20.04 Источник Вх2 Внешн1	3 = DI2	3 = DI2	3 = DI2	3 = DI2	3 = DI2	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано
20.05 Источник Вх3 Внешн1	0 = Не выбрано	4 = DI3	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано
20.06 Команды Внешн2	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	2 = Вход1 - Пуск; Вход2 - Направл.	1 = Вход1 - Пуск	0 = Не выбрано
20.08 Источник Вх1 Внешн2	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	7 = DI6	7 = DI6	0 = Не выбрано
20.09 Источник Вх2 Внешн2	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	6 = DI5	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано
20.12 Источник разреш. пуска 1	1 = Выбрано	1 = Выбрано	7 = DI6	7 = DI6	5 = DI4	6 = DI5	6 = DI5
22.11 Зад. скор. 1 для Внешн1	1 = Масштаб. ан. вх. AI1	1 = Масштаб. ан. вх. AI1	1 = Масштаб. ан. вх. AI1	15 = Потенциометр двигателя	1 = Масштаб. ан. вх. AI1	1 = Масштаб. ан. вх. AI1	16 = ПИД
22.18 Зад. скор. 1 для Внешн2	0 = Ноль	0 = Ноль	0 = Ноль	0 = Ноль	2 = Масштаб. ан. вх. AI2	16 = ПИД	0 = Ноль
22.22 Выбор пост. скорости 1	4 = DI3	5 = DI4	4 = DI3	6 = DI5	0 = Не выбрано	4 = DI3	5 = DI4
22.23 Выбор пост. скорости 2	5 = DI4	6 = DI5	5 = DI4	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	5 = DI4	0 = Не выбрано
22.71 Функция потенциом. двиг.	0 = Запрещено	0 = Запрещено	0 = Запрещено	1 = Вкл. (иниц. при включ. питания)	0 = Запрещено	0 = Запрещено	0 = Запрещено
22.73 Ист. увелич. потенц. двиг.	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	4 = DI3	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано
22.74 Ист. уменьш. потенц. двиг.	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	5 = DI4	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано	0 = Не выбрано



Программные функции

Обзор содержания главы

В этой главе описываются некоторые важные функции программы управления, способы их использования и программирования для работы. Также рассматриваются устройства управления и режимы работы.

Местное и внешнее управление

Привод ACS580 имеет два основных режима управления — внешнее и местное. Режим управления выбирается при помощи кнопки Loc/Rem на панели управления или при помощи компьютерной программы.



■ Местное управление

Когда привод находится в режиме местного управления, команды управления подаются с клавиатуры панели управления или с ПК с помощью программы Drive composer. В режиме векторного управления двигателем предусмотрены режимы регулирования скорости и крутящего момента; при использовании режима скалярного управления двигателем предусмотрено регулирование частоты (см. параметр [19.16 Режим местного управл.](#)).

Местное управление используется в основном на стадии ввода в эксплуатацию и при выполнении технического обслуживания. В режиме местного управления команды с панели управления всегда имеют приоритет над внешними сигналами управления. Переход в режим местного управления может быть запрещен с помощью параметра [19.17 Запрет местного управл.](#)

При помощи параметра ([49.05 Действие при потере связи](#)) пользователь может выбрать, каким образом привод будет реагировать на нарушение связи с панелью управления или ПК. (При внешнем управлении этот параметр не действует.)

■ Внешнее управление

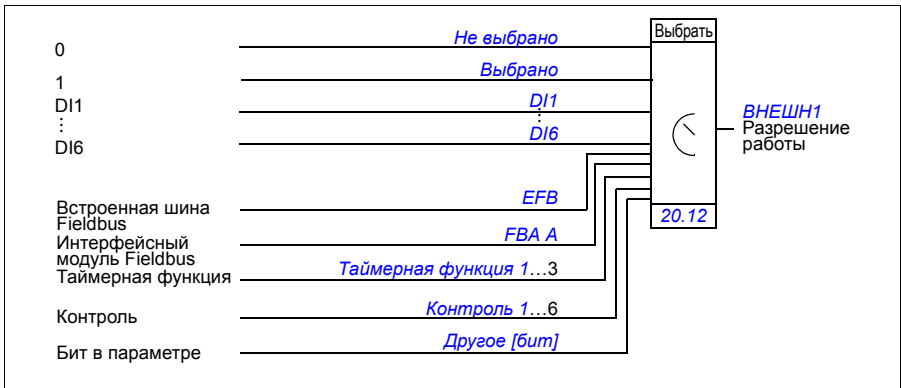
Когда привод находится в режиме местного управления, управляющие команды подаются через

- входные/выходные клеммы (цифровые и аналоговые входы) или дополнительные модули расширения входов/выходов,
- интерфейс Fieldbus (через встроенный интерфейс Fieldbus или дополнительный интерфейсный модуль Fieldbus).

Имеются два канала внешнего управления: ВНЕШН1 и ВНЕШН2. Пользователь может выбирать источники команд пуска и останова отдельно для каждого канала в меню основных настроек (**Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание**) или с помощью параметров настройки [20.01...20.10](#). Режим работы можно выбирать отдельно для каждого источника, что позволяет быстро переходить с одного режима работы на другой, например, с регулирования скорости на регулирование крутящего момента и обратно. Выбор между ВНЕШН1 и ВНЕШН2 производится с помощью любого источника двоичных сигналов – цифрового входа или управляющего слова от шины Fieldbus (**Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Вторичное место управления** или параметр [19.11 Выбор Внешн1/Внешн2](#)). Источник задания для каждого режима работы можно выбирать отдельно.

Блок-схема: Источник команд разрешения работы для ВНЕШН1

На рисунке показаны параметры, которые определяют интерфейс сигнала разрешения работы для внешнего устройства управления [ВНЕШН1](#).



Настройки

- **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Вторичное место управления; Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание**
- Параметры [19.11 Выбор Внешн1/Внешн2](#) (стр. 168); [20.01...20.10](#) (стр. 170).

Потенциометр двигателя

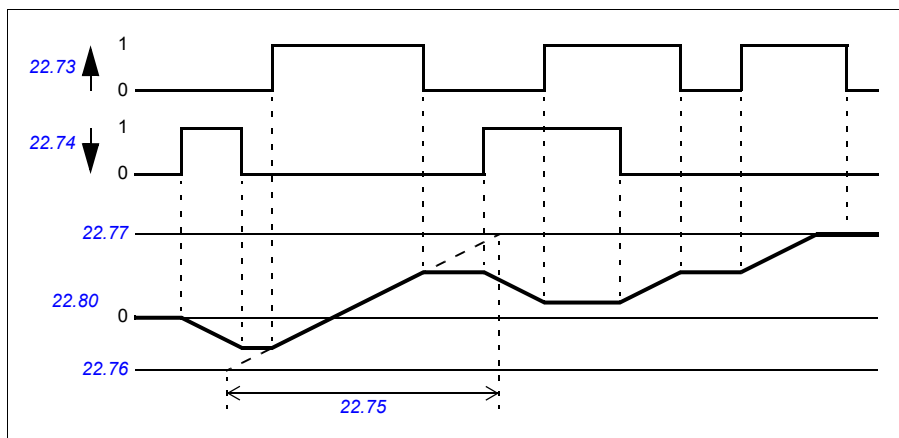
Потенциометр двигателя фактически представляет собой счетчик, значение которого можно увеличивать и уменьшать с помощью двух цифровых сигналов, выбираемых параметрами [22.73 Ист. увелич. потенц. двиг.](#) и [22.74 Ист. уменьш. потенц. двиг.](#)

Когда он включен параметром [22.71 Функция потенциом. двиг.](#), потенциометр двигателя принимает значение, заданное параметром [22.72 Исх. знач. потенциом. двиг.](#) В зависимости от режима, выбранного параметром [22.71](#), значение потенциометра двигателя будет либо сохраняться, либо сбрасываться за цикл выключения/включения питания.

Скорость изменения определяется в параметре [22.75 Время плавн. изм. пот. двиг.](#) как время, которое потребовалось бы для изменения значения от минимального ([22.76 Мин. знач. потенциом. двиг.](#)) до максимального ([22.77 Макс. знач. потенциом. двиг.](#)) и наоборот. Если сигналы увеличения и уменьшения подаются одновременно, значение потенциометра двигателя не изменяется.

Выход функции показывает параметр [22.80 Факт. задание потенц. двиг.](#), который можно установить как источник задания в главных параметрах выбора или использовать в качестве входа другими параметрами выбора источника.

Ниже приводится пример изменения значения потенциометра двигателя.



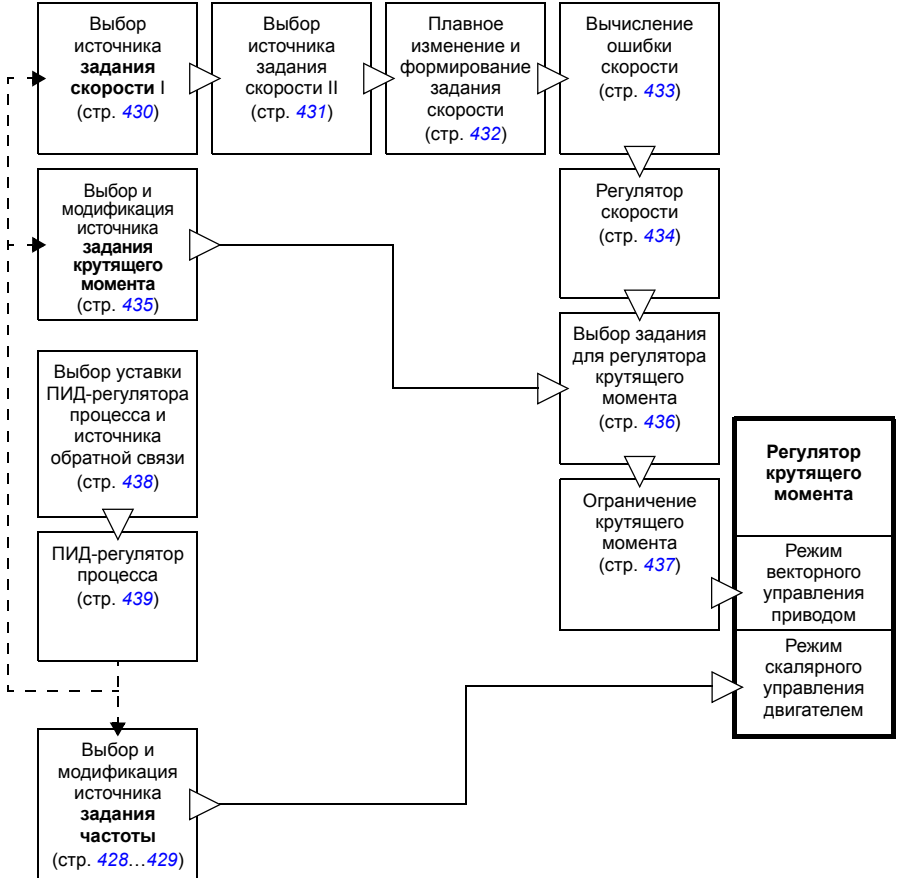
Настройки

Параметры [22.71](#)...[22.80](#) (стр. 196).

Режимы управления приводом

Привод может работать в нескольких режимах с различными типами заданий. Режим может выбираться для каждого устройства управления (местное, ВНЕШН1 и ВНЕШН2) в группе параметров *19 Режим работы*.

Ниже дается общее представление типов задания и контуров управления. Номера страниц относятся к подробным блок-схемам в главе *Схемы контуров управления*.



■ Режим регулирования скорости

Скорость двигателя изменяется в соответствии с сигналом задания, подаваемого на привод. В этом режиме в качестве сигнала обратной связи также может использоваться расчетное значение скорости.

Режим регулирования скорости возможен как при местном, так и при внешнем управлении. Он также возможен как в режиме векторного, так и в режиме скалярного управления двигателем.

■ Режим регулирования крутящего момента

Крутящий момент двигателя изменяется в соответствии с сигналом задания, подаваемого на привод. Режим регулирования момента возможен как при местном, так и при внешнем управлении.

■ Режим частотного управления

Частота двигателя изменяется в соответствии с сигналом задания, подаваемого на привод. Частотное регулирование предусмотрено только при скалярном управлении двигателем.

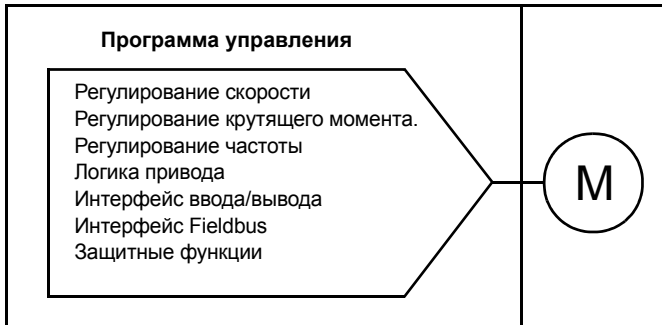
■ Специальные режимы управления

В дополнение к вышеуказанным режимам управления, имеются следующие специальные режимы управления:

- ПИД-управление процессом. Подробные сведения приведены в разделе [ПИД-управление процессом](#) (стр. 104).
 - Режимы экстренного останова ВЫКЛ1 и ВЫКЛ3: Двигатель останавливается в соответствии с заданным плавным замедлением и выходит из режима модуляции.
 - Толчковый режим: При активизации сигнала толчкового режима двигатель запускается и разгоняется до заданной скорости вращения. Подробные сведения приведены в разделе [Толчковый режим](#) (стр. 91).
 - Предварительное намагничивание: Предварительное намагничивание — это намагничивание двигателя постоянным током перед пуском. Подробные сведения приведены в разделе [Предварительное намагничивание](#) (стр. 99).
 - Удержание пост. током: Блокировка ротора вблизи нулевой скорости в середине обычной работы. Подробные сведения приведены в разделе [Удержание постоянным током](#) (стр. 99).
 - Предварительный нагрев (нагрев двигателя): Подогрев двигателя, когда привод остановлен. Подробные сведения приведены в разделе [Предварительный нагрев \(нагрев двигателя\)](#) (стр. 100).
-

Конфигурирование и программирование привода

Программа управления приводом выполняет основные функции управления, включая регулирование скорости, крутящего момента и частоты, логические функции привода (пуск/останов), ввод/вывод информации, обратную связь, функции связи и защиты. Функции программы управления конфигурируются и программируются с помощью параметров.



■ Конфигурирование с помощью параметров

Все стандартные операции привода конфигурируются параметрами, которые могут задаваться

- с панели управления, как описано в главе [Панель управления](#),
- с помощью компьютерной программы Drive composer, как описано в руководстве *Drive composer user's manual* (3AUA0000094606 [на англ. языке]), или
- по интерфейсу Fieldbus, как описано в главах [Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus \(EFB\)](#) и [Управление через интерфейсный модуль Fieldbus](#).

Все настройки параметров автоматически сохраняются в постоянной памяти привода. Однако, если блок управления привода получает питание от внешнего источника +24 В, перед тем как снять питание с блока управления после любых изменений параметров, настоятельно рекомендуется принудительно сохранить параметры с помощью параметра [96.07 Сохран. параметр вручную](#).

При необходимости можно восстановить используемые по умолчанию значения параметров с помощью параметра [96.06 Восстановление параметр](#).

Интерфейсы управления

■ Программируемые аналоговые входы

Блок управления имеет два программируемых аналоговых входа. Каждый вход может быть независимо настроен как вход напряжения (0/2...10 В или -10...10 В) или как вход тока (0/4...20 мА) с помощью выключателя на блоке управления. Сигнал с каждого входа может быть отфильтрован, инвертирован и масштабирован.

Настройки

Группа параметров [12 Стандартные AI](#) (стр. 148).

■ Программируемые аналоговые выходы

Блок управления имеет два аналоговых токовых выхода (0...20 мА). Сигнал с каждого из выходов может быть отфильтрован, инвертирован и масштабирован.

Настройки

Группа параметров [13 Стандартные AO](#) (стр. 154).

■ Программируемые цифровые входы и выходы

Блок управления имеет шесть цифровых входов.

В качестве частотного входа может использоваться цифровой вход/выход DI6.

Можно добавить шесть цифровых входов с помощью модуля расширения цифровых входов CHDI-01 на 115/230 В и один цифровой выход — с помощью многофункционального модуля расширения CMOD-01.

Настройки

Группы параметров [10 Стандартные DI, RO](#) (стр. 142) и [11 Стандартные DIO, FI, FO](#) (стр. 147).

■ Программируемый частотный вход и выход

В качестве частотного входа может быть сконфигурирован цифровой вход (DI6). Частотный выход можно реализовать с помощью многофункционального модуля расширения CMOD-01.

Группы параметров [10 Стандартные DI, RO](#) (стр. 142) и [11 Стандартные DIO, FI, FO](#) (стр. 147).

■ Программируемые релейные выходы

Блок управления имеет три релейных выхода. Сигнал, который выводится на эти выходы, можно выбрать параметрами.

Можно добавить два релейных выхода с помощью многофункционального модуля расширения SMOD-01 или модуля расширения цифровых входов CHDI-01 на 115/230 В.

Настройки

Группа параметров [10 Стандартные DI, RO](#) (стр. 142).

■ Программируемые модули расширения входов/выходов

Можно добавлять входы и выходы с помощью многофункционального модуля расширения SMOD-01 или модуля расширения цифровых входов CHDI-01 на 115/230 В. Модуль устанавливается в гнездо опций 2 блока управления.

В приведенной ниже таблице указано число входов/выходов на блоке управления, а также дополнительных модулей SMOD-01 и модулей CHDI-01.

Расположение	Цифровые входы (DI)	Цифровые выходы (DO)	Цифровые входы/ выходы (DIO)	Аналоговые входы (AI)	Аналоговые выходы (AO)	Релейные выходы (RO)
Блок управления	6	-	-	2	2	3
SMOD-01	-	1	-	-	-	2
CHDI-01	6	-	-	-	-	2

Эти три модуля расширения входов/выходов могут быть активизированы и сконфигурированы с помощью группы параметров 15.

Примечание. Группа параметров конфигурации содержит параметры, которые отображают значения сигналов на входах определенного модуля расширения. Эти параметры характеризуют лишь способ использования входов модуля расширения входов/выходов в качестве источников сигналов. Чтобы подключиться к входу, выберите значение *Другое* для параметра выбора источника, затем задайте соответствующий значащий параметр (и бит в случае цифровых сигналов) в группе 15.

Настройки

Группа параметров [15 Модуль расширения в/в](#) (стр. 161).

■ Управление по шине Fieldbus

Привод можно подключать к различным автоматизированным системам через его интерфейсные модули Fieldbus. См. главы [Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus \(EFB\)](#) (стр. 385) и [Управление через интерфейсный модуль Fieldbus](#) (стр. 413).

Настройки

Группы параметров [50 Адаптер Fieldbus \(FBA\)](#) (стр. 297), [51 Параметры FBA A](#) (стр. 301), [52 Входные данные FBA A](#) (стр. 303) и [53 Выходные данные FBA A](#) (стр. 304) и [58 Встроенная шина Fieldbus](#) (стр. 304).

Управление двигателем

■ Типы двигателей

Данный привод можно использовать для управления асинхронными двигателями переменного тока и синхронными двигателями с постоянными магнитами (PM).

■ Идентификация двигателя

Векторное управление основано на применении точной математической модели двигателя, определяемой в процессе запуска двигателя.

Идентификационное намагничивание двигателя выполняется автоматически при первом выполнении команды пуска. Во время первого запуска для построения модели двигателя он намагничивается при нулевой скорости в течение нескольких секунд. Этот метод идентификации пригоден в большинстве случаев.

В приложениях, где требуется особая точность управления, можно выполнить отдельный идентификационный прогон двигателя.

Настройки

[99.13 Запрос идентиф. прогона](#) (стр. 329)

■ Функция поддержки управления при отключении питания

См. раздел [Контроль пониженного напряжения \(резервный режим при потере питания\)](#) на стр. 111.

■ Векторное управление

Коммутация выходных полупроводниковых приборов регулируется таким образом, чтобы обеспечить требуемые значения магнитного потока статора и крутящего момента двигателя. Частота коммутации изменяется только в том случае, если текущие значения крутящего момента и магнитного потока статора отличаются от значений их заданий на величину, превышающую допустимые

значения гистерезиса. Значение задания для регулятора крутящего момента поступает от регулятора скорости или непосредственно от внешнего источника задания момента.

Управление двигателем требует измерения напряжения постоянного тока и двух фазных токов двигателя. Магнитный поток статора вычисляется путем интегрирования напряжения двигателя в векторном пространстве. Крутящий момент двигателя вычисляется как векторное произведение магнитного потока статора и тока ротора. Качество вычислений магнитного потока статора может быть повышено путем использования идентифицированной модели двигателя. Значение текущей скорости вращения вала двигателя для управления двигателем не требуется.

Основное различие между обычным управлением и векторным управлением заключается в том, что управление моментом происходит с тем же интервалом времени, что и управление силовыми ключами. Отдельный ШИМ-модулятор с управлением напряжением или частотой отсутствует. Коммутация выходной ступени базируется только на электромагнитном состоянии двигателя.

Наивысшая точность управления двигателем достигается с помощью отдельного идентификационного прогона двигателя.

См. также раздел [Характеристики регулирования скорости](#) (стр. 94).

Настройки

- **Меню - Основные настройки - Двигатель - Режим управления**
- Параметры [99.04 Режим управл. двигателем](#) (стр. 326) и [99.13 Запрос идентиф. прогона](#) (стр. 329).

■ Плавное изменение задания

Можно устанавливать время плавного ускорения и замедления отдельно для задания скорости, крутящего момента и частоты (**Меню - Основные настройки - Плавные изменения**).

В случае задания скорости или частоты указанные интервалы определяются как время, необходимое приводу для ускорения и замедления между нулевой скоростью или частотой и значением, задаваемым параметром [46.01 Масштабирование скорости](#) или [46.02 Масштабирование частоты](#). Пользователь может переключаться между двумя группами уставок с помощью источника двоичных сигналов, например цифрового входа. Также может регулироваться и форма кривой ускорения/замедления для задания скорости.

В случае задания крутящего момента интервалы ускорения/замедления определяются как время изменения задания между нулем и номинальным крутящим моментом двигателя (параметр [01.30 Шкала номин. крут.момента](#)).

Переменный наклон

Переменный наклон управляет наклоном кривой изменения скорости во время изменения задания скорости. Благодаря этой функции можно использовать постоянно изменяющийся наклон.

Функция переменного наклона поддерживается только в режиме дистанционного управления.

Настройки

Параметры [23.28 Разрешить перем. наклон](#) (стр. 202) и [23.29 Частота измен. пер. наклона](#) (стр. 202).

Специальные интервалы ускорения/замедления

Значения времени ускорения/замедления для толчковой функции могут задаваться по отдельности (см. раздел [Ограничение бросков](#), стр. 91).

Скорость изменения функции потенциометра двигателя (стр. 94) можно изменять. Скорость изменения в обоих направлениях одинакова.

Кроме того, интервал замедления может определяться экстренным остановом (режим ВЫКЛЗ).

Настройки

- Изменение задания скорости вращения: Параметры [23.11...23.15](#) и [46.01](#) (стр. 199 и 292).
- Изменение задания крутящего момента: Параметры [01.30...26.18](#) и [26.19](#) (стр. 133 и 212).
- Изменение задания частоты: Параметры [28.71...28.75](#) и [46.02](#) (стр. 220 и 292).
- Толчковый режим: Параметры [23.20](#) и [23.21](#) (стр. 200).
- Потенциометр двигателя: Параметр [22.75](#) (стр. 197).
- Экстренный останов (режим ВЫКЛЗ): Параметр [23.23 Время экстренн. остановки](#) (стр. 201).

■ Фиксированные значения скорости/частоты

Фиксированные значения скорости и частоты представляют собой предварительно определяемые задания, которые можно быстро активизировать, например, через цифровые входы. Можно задать до 7 фиксированных скоростей при управлении по скорости и 7 фиксированных частот при управлении по частоте.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ. Фиксированные скорости и частоты имеют приоритет над обычным заданием независимо от того, откуда поступает это задание.

Настройки

- **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные частоты, Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Постоянные скорости**
- Группы параметров [22 Выбор задания скорости](#) (стр. 189) и [28 Цепочка заданий частоты](#) (стр. 213).

■ Критические значения скорости/частоты

Критические скорости (их иногда называют «пропускаемыми скоростями») могут быть предварительно заданы в таких случаях применения, когда требуется исключить определенные скорости или диапазоны скоростей вращения двигателя, например, из-за проблем с механическим резонансом.

Функция критических скоростей препятствует установке задания скорости в критическом диапазоне на продолжительное время. Если изменяющееся задание ([22.87 Факт. задание скорости 7](#)) попадает в критический диапазон, выходной сигнал функции ([22.01 Задание скорости без огран.](#)) фиксируется до тех пор, пока задание не выйдет из этого диапазона. Любое мгновенное изменение выходного сигнала затем сглаживается функцией плавного изменения в цепи задания.

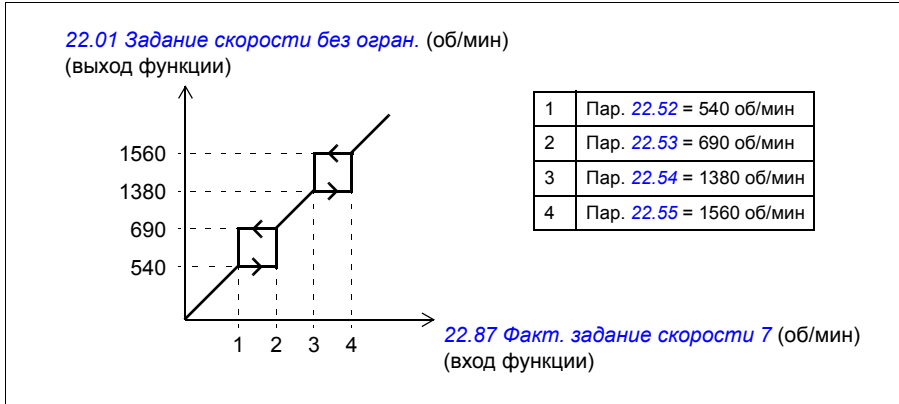
Когда привод ограничивает допустимые выходные скорости/частоты, ограничение выполняется до абсолютно наименьшей критической скорости (низкая критическая скорость или низкая критическая частота) при ускорении из неподвижного состояния, если задание скорости не превышает верхний предел критической скорости/частоты.

Данная функция предусмотрена и для скалярного управления двигателем с помощью задания частоты. Вход функции отображается параметром [28.96 Факт. задание частоты 7](#).

Пример

В диапазонах скоростей 540...690 и 1380...1560 об/мин в вентиляторе возникает вибрация. Чтобы двигатель «пропустил» эти диапазоны скоростей,

- разрешите функцию пропуска критических скоростей путем включения бита 0 параметра [22.51 Функция критич. скоростей](#) и
- задайте диапазоны критических скоростей (см. рисунок ниже).

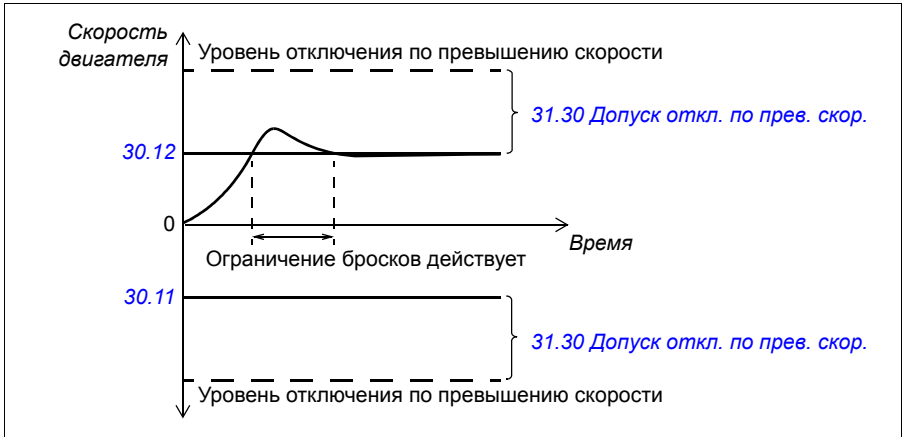


Настройки

- Критические скорости: параметры [22.51...22.57](#) (стр. [195](#))
- Критические частоты: параметры [28.51...28.57](#) (стр. [219](#)).

■ Ограничение бросков

В режиме управления по моменту возможен бросок оборотов двигателя при внезапном сбросе нагрузки. Программа управления имеет функцию ограничения бросков, которая уменьшает заданное крутящее момент, когда скорость двигателя превысит значение параметра [30.11 Минимальная скорость](#) или [30.12 Максимальная скорость](#).



Функция основана на действии ПИ-регулятора. Программа устанавливает коэффициент усиления пропорционального звена равным 10,0, а время интегрирования равным 2,0 с.

■ Толчковый режим

Толчковая функция позволяет использовать переключатель мгновенного действия для кратковременного поворота двигателя. Толчковая функция, как правило, используется во время технического обслуживания или на стадии ввода в эксплуатацию для местного управления машинным оборудованием.

Предусмотрены две толчковые функции (1 и 2), каждая из которых имеет свои источники активизации и задания. Источники сигналов выбираются параметрами [20.26 Источник пуска толчк.реж. 1](#) и [20.27 Источник пуска толчк.реж. 2 \(Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Толчковый режим\)](#). При активизации толчкового режима привод запускается и разгоняется до определенной толчковой скорости (параметр [22.42 Задание для толч. режима 1](#) или [22.43 Задание для толч. режима 2](#)) в соответствии с заданным графиком ускорения ([23.20 Время ускор. в толчк. реж.](#)). После выключения сигнала активизации привод замедляется до останова с заданным для толчкового режима плавным замедлением ([23.21 Время замедл. в толчк. реж.](#)).

На приведенных ниже рисунке и таблице приведен пример работы привода в толчковом режиме. В примере используется режим останова с плавным замедлением (см. параметр [21.03 Режим останова](#)).

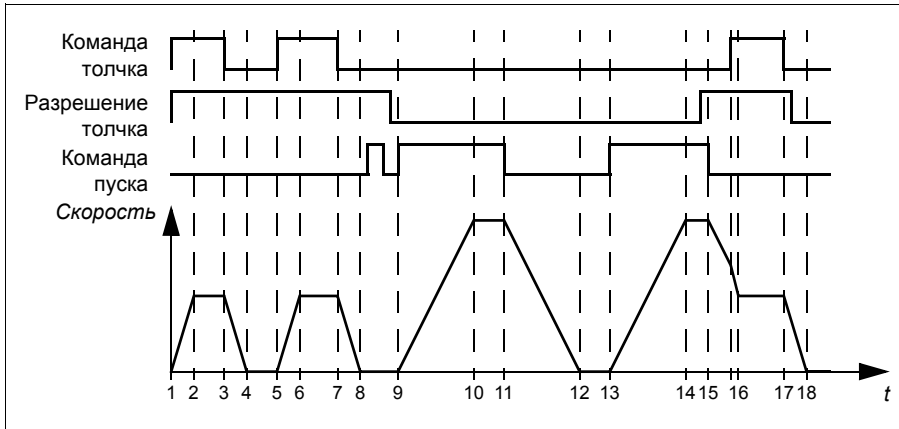
Команда толчка = состояние источника, заданное параметром [20.26](#)

[Источник пуска толк.реж. 1](#) или [20.27 Источник пуска толк.реж. 2](#)

Разрешение толчка = состояние источника, заданное параметром [20.25](#)

[Разреш. толчкового режима](#)

Команда пуска = состояние команды пуска привода.



Фаза	Коман-да толчка	Разреше-ние толчка	Коман-да пуска	Описание
1-2	1	1	0	Привод разгоняет двигатель до толчковой скорости с ускорением, заданным толчковой функцией.
2-3	1	1	0	Привод следует за сигналом задания толчка.
3-4	0	1	0	Привод тормозит двигатель до нулевой скорости с замедлением, заданным толчковой функцией.
4-5	0	1	0	Привод остановлен.
5-6	1	1	0	Привод разгоняет двигатель до толчковой скорости с ускорением, заданным толчковой функцией.
6-7	1	1	0	Привод следует за сигналом задания толчка.
7-8	0	1	0	Привод тормозит двигатель до нулевой скорости с замедлением, заданным толчковой функцией.
8-9	0	1->0	0	Привод остановлен. Пока включен сигнал разрешения толчка, команда пуска игнорируется. После выключения разрешения толчка требуется новая команда пуска.
9-10	x	0	1	Привод разгоняет двигатель до скорости, соответствующей величине задания, с выбранным ускорением (параметры 23.11...23.15).
10-11	x	0	1	Привод следует за сигналом задания скорости.
11-12	x	0	0	Привод тормозит двигатель с выбранным замедлением (параметры 23.11...23.15).
12-13	x	0	0	Привод остановлен.

Фаза	Коман-да толчка	Разреше-ние толчка	Коман-да пуска	Описание
13-14	x	0	1	Привод разгоняет двигатель до скорости, соответствующей величине задания, с выбранным ускорением (параметры 23.11 ... 23.15).
14-15	x	0->1	1	Привод следует за сигналом задания скорости. Пока включена команда пуска, сигнал разрешения толчка игнорируется. Если сигнал разрешения толчка присутствует, когда выключена команда пуска, толчковый режим включается немедленно.
15-16	0->1	1	0	Команда пуска выключена. Привод начинает торможение с выбранным замедлением (параметры 23.11 ... 23.15). Когда подается команда толчкового режима, привод тормозится по графику замедления толчковой функции.
16-17	1	1	0	Привод следует за сигналом задания толчка.
17-18	0	1->0	0	Привод тормозит двигатель до нулевой скорости с замедлением, заданным толчковой функцией.

См. также блок-схему на стр. [432](#).

Примечания

- Если привод находится под местным управлением, толчковый режим не допускается.
- Толчковый режим не может быть разрешен, если подается команда пуска привода или если привод запущен, когда разрешен толчковый режим. Пуск привода после отключения разрешения толчкового хода требует новой команды пуска.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Если толчковый режим разрешен и активизирован при наличии команды пуска, толчковый ход начнется, как только будет выключена команда пуска.

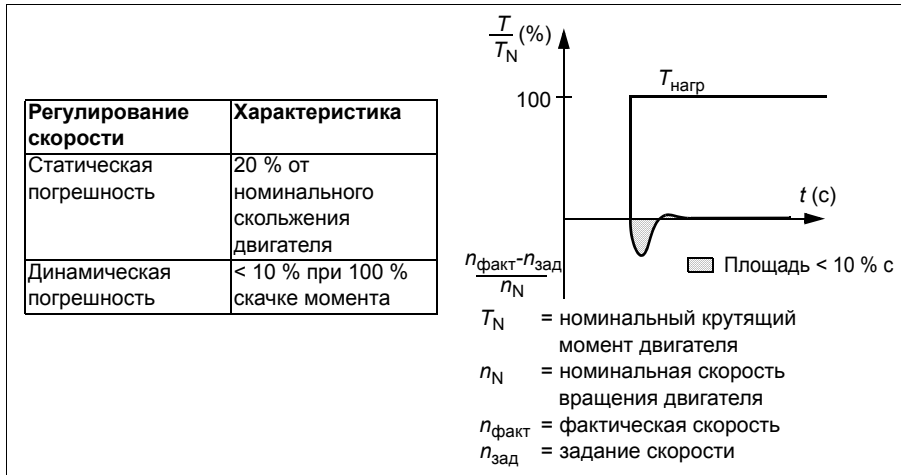
- Если активизированы обе толчковые функции, приоритет имеет та, которая была активизирована первой.
- В толчковом режиме используется векторное управление.
- Толчковые функции, активизированные по шине Fieldbus (см. [06.01 Главное слово управления](#), биты 8...9), используют значения задания и времени плавного изменения, заданные для толчкового режима, но не требуют сигнала разрешения толчкового хода.

Настройки

- **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Толчковый режим**
- Параметры [20.25 Разреш. толчкового режима](#) (стр. [178](#)), [20.26 Источник пуска толчк.реж. 1](#) (стр. [179](#)), [20.27 Источник пуска толчк.реж. 2](#) (стр. [180](#)), [22.42 Задание для толч. режима 1](#) (стр. [195](#)), [22.43 Задание для толч. режима 2](#) (стр. [195](#)), [23.20 Время ускор. в толчк. реж.](#) (стр. [200](#)) и [23.21 Время замедл. в толчк. реж.](#) (стр. [201](#)).

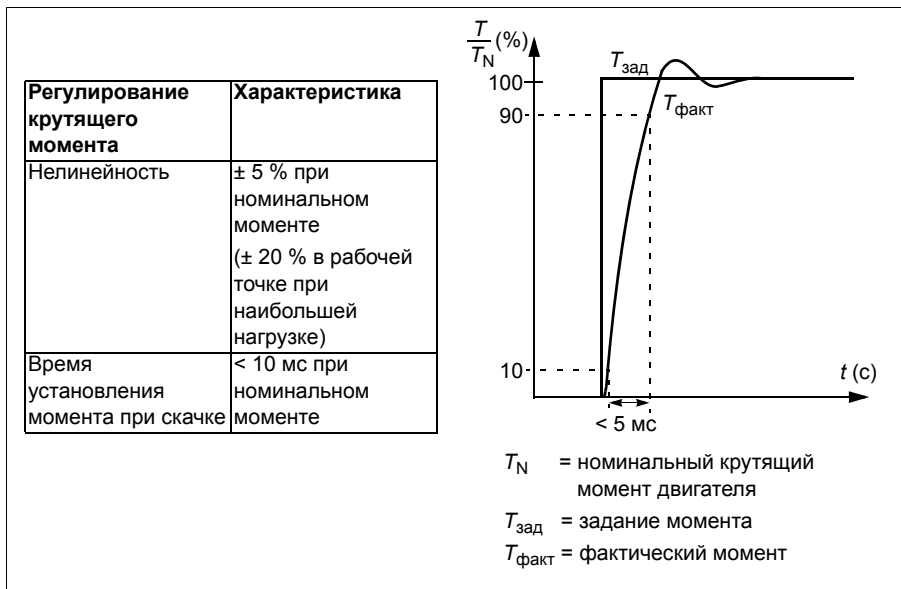
■ Характеристики регулирования скорости

В таблице ниже приведены типовые характеристики регулирования скорости.



■ Характеристики регулирования крутящего момента

Привод обеспечивает высокоточное управление крутящим моментом без какой-либо обратной связи от вала двигателя. В таблице ниже приведены типовые характеристики регулирования момента.



■ Скалярное управление двигателем

Скалярное управление двигателем — это стандартный способ управления двигателем. При скалярном управлении привод управляется по заданию скорости или частоты. Однако при скалярном управлении не достигаются такие же высокие характеристики, как в режиме векторного управления.

Режим скалярного управления рекомендуется использовать в следующих ситуациях:

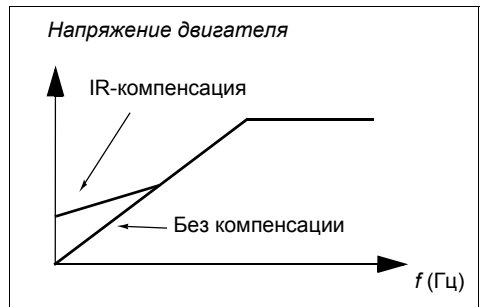
- в приводах с несколькими двигателями: 1) если нагрузка распределяется между двигателями неравномерно, 2) если используются двигатели различной мощности или 3) если предполагается замена двигателей после их идентификации (идентификационного прогона);
- если номинальный ток двигателя составляет менее $1/6$ номинального выходного тока привода;
- если привод работает без подключенного двигателя (например, при тестировании привода);
- если двигатель среднего напряжения подключен к приводу через повышающий трансформатор.

При скалярном управлении некоторые стандартные функции привода недоступны.

См. также раздел [Режимы управления приводом](#) (стр. 81).

Компенсация внутреннего сопротивления в режиме скалярного управления

Функция IR-компенсации (также называется повышением напряжения) предусмотрена только в режиме скалярного управления двигателем. Когда функция IR-компенсации активна, привод подает на двигатель дополнительное напряжение для его форсирования на низких скоростях. IR-компенсация полезна в случаях, когда требуется высокий пусковой момент.



В режиме векторного управления крутящим моментом функция IR-компенсации не предусмотрена и не требуется, поскольку компенсация происходит автоматически.

Настройки

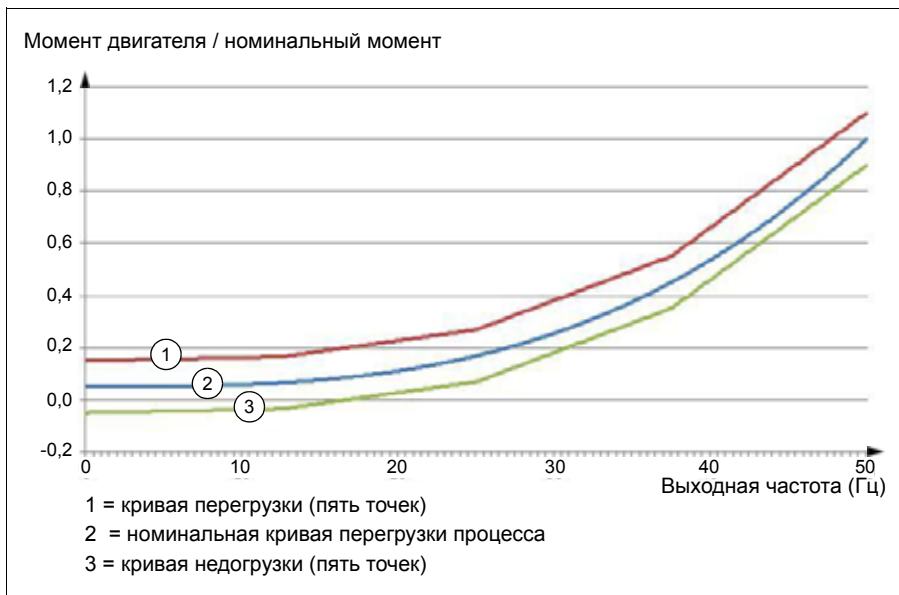
- **Меню - Основные настройки - Двигатель - IR-компенсация**
- Параметры [97.13 IR-компенсация](#) (стр. 323) и [99.04 Режим управл. двигателем](#) (стр. 326).
- Группа параметров [28 Цепочка заданий частоты](#) (стр. 213).

Пользовательская кривая нагрузки

Пользовательская кривая нагрузки выполняет контрольную функцию, которая следит за входным сигналом частоты или скорости и нагрузкой. Эта функция показывает состояние контролируемого сигнала и может выдавать предупреждение или сообщение об отказе исхода из отклонения от профиля, заданного пользователем.

Кривая нагрузки, задаваемая пользователем, состоит из кривой перегрузки и кривой недогрузки или только одной из них. Каждая кривая строится по пяти точкам, которые представляют контролируемый сигнал как функцию частоты или скорости.

В приведенном ниже примере пользовательская кривая нагрузки строится исходя из номинального крутящего момента двигателя, к которому добавляется и из которого вычитается допуск величиной 10%. Граничные кривые определяют рабочую зону двигателя, так что выходы за пределы этой зоны можно контролировать, привязывая к отметкам времени и выявлять.



Можно задать, чтобы выдавались предупреждения или сообщения об отказе, если в течение установленного времени контролируемый сигнал будет постоянно превышать значения, определяемые кривой перегрузки. Можно задать, чтобы выдавались предупреждения или сообщения об отказе, если в течение установленного времени контролируемый сигнал будет постоянно ниже значений, определяемых кривой недогрузки.

Перегрузку можно использовать, например, для слежения за ударами полотна пилы в сучки или за слишком большим увеличением профиля нагрузки вентилятора.

Недогрузку можно использовать, например, для слежения за спадом нагрузки и разрывом конвейерных лент или ремней вентиляторов.

Настройки

Группа параметров [37 Пользовательская кривая нагрузки](#) (стр. 267).

■ **Отношение U/f**

Функция U/f предусмотрена только в режиме скалярного управления двигателем при использовании частотного управления.

Функция имеет два режима — линейный и квадратичный.

В линейном режиме отношение напряжения к частоте постоянно находится ниже точки ослабления поля. Это используется в приложениях с фиксированным моментом, где может потребоваться создавать крутящий момент, равный его номинальному значению или близкий к нему во всем частотном диапазоне.

В квадратичном режиме (задан по умолчанию) отношение напряжения к частоте возрастает пропорционально квадрату частоты ниже точки ослабления поля. Это обычно используется в центробежных насосах и вентиляторных установках. В этих областях применения требуется квадратичная зависимость крутящего момента от частоты. Поэтому, если напряжение меняется пропорционально квадрату частоты, то в таких установках двигатель работает с повышенным КПД и низкими уровнями шума.

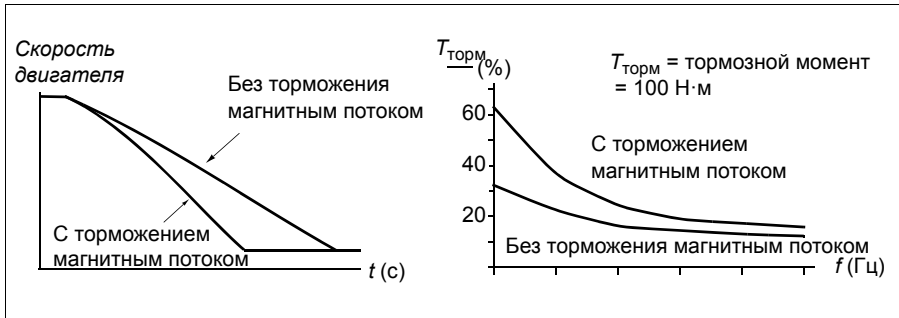
Функция U/f не может использоваться при оптимизации энергозатрат; если для параметра [45.11 Оптимизация энергозатрат](#) установлено значение *Разрешено*, параметр [97.20 Отношение \$U/F\$](#) игнорируется.

Настройки

- **Меню - Основные настройки - Двигатель - Отношение U/f**
- Параметр [97.20 Отношение \$U/F\$](#) (стр. 323).

■ Торможение магнитным потоком

Привод может обеспечить более эффективное замедление при увеличении намагничивания двигателя. При увеличении магнитного потока энергия, вырабатываемая при торможении двигателя, может преобразовываться в тепловую энергию двигателя.



Привод непрерывно контролирует состояние двигателя, в том числе при торможении магнитным потоком. Поэтому торможение магнитным потоком может использоваться как для останова двигателя, так и для изменения скорости. Другие преимущества торможения магнитным потоком:

- Торможение начинается сразу же после подачи команды останова. Функция не требует ожидания уменьшения магнитного потока, прежде чем можно будет начинать торможение.
- Эффективное охлаждение асинхронного двигателя. При торможении увеличивается ток статора двигателя, ток ротора не возрастает. Статор охлаждается значительно более эффективно, чем ротор.
- Торможение магнитным потоком может использоваться для асинхронных двигателей и синхронных двигателей с постоянными магнитами.

Используются два уровня мощности торможения:

- Умеренное торможение обеспечивает более быстрое замедление по сравнению со случаем, когда торможение магнитным потоком выключено. Величина магнитного потока двигателя ограничена, чтобы предотвратить чрезмерный нагрев двигателя.
- При полном торможении используется практически весь доступный ток для преобразования механической энергии торможения в тепловую энергию двигателя. Время торможения меньше по сравнению с умеренным торможением. При циклическом режиме работы нагрев двигателя может оказаться значительным.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ. Двигатель должен быть рассчитан на поглощение тепловой энергии, создаваемой при торможении магнитным потоком.

Настройки

- Меню - Основные настройки - Двигатель - Торможение магн. потоком
- Параметр [97.05 Торможение магн. потоком](#) (стр. 322).

■ Намагничивание постоянным током

Привод имеет разные функции намагничивания для разных этапов пуска/вращения/останова двигателя: предварительное намагничивание, удержание постоянным током и предварительный нагрев (нагревание двигателя).

Предварительное намагничивание

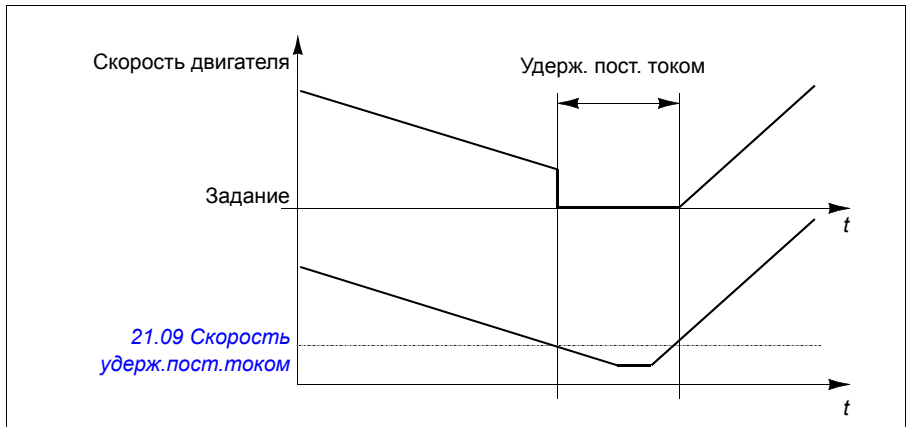
Предварительное намагничивание — это намагничивание двигателя постоянным током перед пуском. В зависимости от выбранного режима пуска ([21.01 Векторный режим пуска](#) или [21.19 Пуск в реж. скалярного управления](#)), предварительное намагничивание может применяться для обеспечения максимально возможного пускового момента, составляющего до 200 % от номинального крутящего момента двигателя. Изменяя время предварительного намагничивания ([21.02 Время намагничивания](#)), можно синхронизировать пуск двигателя, например, с моментом отпущения механического тормоза.

Настройки

Параметры [21.01 Векторный режим пуска](#), [21.19 Пуск в реж. скалярного управления](#), [21.02 Время намагничивания](#)

Удержание постоянным током

Данная функция позволяет блокировать ротор вблизи нулевой скорости в середине обычной работы. Удержание постоянным током активизируется параметром [21.08 Управление пост. током](#). Когда и задание, и скорость двигателя падают ниже некоторого уровня (параметр [21.09 Скорость удерж. пост. током](#)), привод прекращает генерировать синусоидальный ток и начинает подавать в двигатель постоянный ток. Величина тока определяется параметром [21.10 Задание тока](#). Если задание превышает значение параметра [21.09 Скорость удерж. пост. током](#), обычная работа привода продолжается.



Настройки

Параметры [21.08 Управление пост. током](#) и [21.09 Скорость удерж.пост.током](#)

Последующее намагничивание

Эта функция поддерживает двигатель в намагниченном состоянии в течение некоторого периода времени (параметр [21.11 Время намагн. после остан.](#)) после останова. Этим предотвращается движение машинного оборудования под нагрузкой, например, перед тем, как может быть включен механический тормоз. Последующее намагничивание активизируется параметром [21.08 Управление пост. током](#). Ток намагничивания задается параметром [21.10 Задание пост. тока](#).

Примечание. Намагничивание после останова предусматривается только для того случая, когда изменение скорости представляет собой выбранный режим останова (см. параметр [21.03 Режим останова](#)).

Настройки

Параметры [21.01 Векторный режим пуска](#), [21.02 Время намагничивания](#) и [21.08...21.11](#) (стр. 186).

Предварительный нагрев (нагрев двигателя)

Функция предварительного нагрева поддерживает двигатель в нагретом состоянии и предотвращает образование конденсата внутри двигателя во время простоя привода. Такой нагрев может быть включен при остановленном приводе, при этом пуск привода прекращает нагрев двигателя.

Нагрев начинается через 60 секунд после того, как была достигнута нулевая скорость или была прекращена модуляция, чтобы воспрепятствовать образованию чрезмерного тока в случае останова выбегом.

Можно задать, чтобы эта функция была активной всегда, когда привод остановлен, или чтобы ее можно было активизировать цифровым входом, по шине Fieldbus, таймерной функцией или функцией постоянного контроля. Например, с помощью функции контроля сигналов можно включить нагрев сигналом измерения тепла от двигателя.

Ток предварительного нагрева, поступающий в двигатель, можно задать равным 0...30 % от номинального значения тока двигателя.

Пока включен предварительный нагрев, привод выдает предупреждение, указывая, что в двигатель подается ток.

Примечания

- В ситуациях, в которых двигатель продолжает вращаться довольно продолжительное время после прекращения модуляции, рекомендуется использовать с предварительным нагревом останов замедлением, чтобы предотвратить дерганье ротора при включении предварительного нагрева.
- Функция нагрева требует, чтобы действовали сигналы разрешения работы, блокировки и STO.
- Функция нагрева требует, чтобы привод не находился в состоянии отказа.
- Для создания тока предварительный нагрев использует удержание постоянным током.

Настройки

- **Меню - Основные настройки - Двигатель - Предварительный нагрев**
- Параметры [21.14 Ист. входа предв. нагрева](#) и [21.16 Ток предв. нагрева](#) (стр. 187)

■ Оптимизация энергозатрат

Эта функция оптимизирует величину магнитного потока двигателя таким образом, что общее энергопотребление и уровень шума двигателя снижаются, когда привод работает с нагрузкой ниже номинальной. В зависимости от нагрузки и скорости вращения, общий КПД (двигателя и привода) может быть повышен на 1...20 %.

Примечание. В случае двигателей с постоянными магнитами оптимизация энергозатрат разрешена всегда.

Настройки

- **Меню - Энергосбережение**
- Параметр [45.11 Оптимизация энергозатрат](#) (стр. 290).

■ Частота коммутации

Привод имеет две частоты коммутации: частоту коммутации задания и минимальную частоту коммутации. Привод старается поддерживать наибольшую допустимую частоту коммутации (= частота коммутации задания), если это возможно с точки зрения температуры, а затем, в зависимости от температуры привода, выполняется динамическое регулирование между частотой коммутации задания и минимальной частотой коммутации. Когда привод достигает минимальной частоты коммутации (= наименьшая допустимая частота коммутации), он начинает ограничивать выходной ток, поскольку увеличение нагрева продолжается.

Сведения о снижении номинальных характеристик см. в главе *Технические характеристики*, раздел *Снижение характеристик при повышении частоты коммутации* в *Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию* привода.

Пример 1. Если нужно зафиксировать частоту коммутации на определенном значении, как в случае с несколькими внешними фильтрами, установите и частоту коммутации задания, и минимальную частоту коммутации равными этому значению, и привод будет удерживать эту частоту.

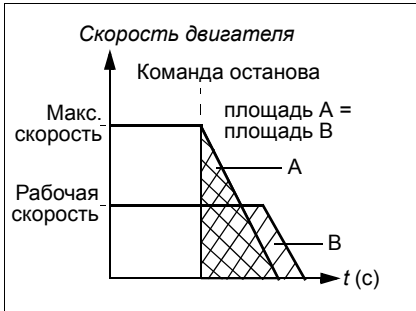
Пример 2. Если частота коммутации задания установлена равной 12 кГц, а минимальная частота коммутации — равной 1 кГц, привод поддерживает максимально возможную частоту коммутации, чтобы снизить шум двигателя, и он снизит частоту коммутации только при нагреве привода. Это полезно, например, в ситуациях, где необходимо обеспечить низкий шум, но можно допустить более сильный шум, когда необходим полный выходной ток.

Настройки

Параметры [97.01 Задание частоты коммутации](#) и [97.02 Миним. частота коммутации](#) (стр. 314).

■ Останов с компенсацией скорости

Останов с компенсацией скорости используется, например, в случаях, когда конвейер должен пройти определенное расстояние после получения команды останова. В случае вращения на максимальной скорости двигатель останавливается обычным образом согласно заданной кривой замедления. При скоростях ниже максимальной останов задерживается на время, в течение которого привод сохраняет текущую скорость, после чего начинается замедление двигателя для останова. Как показано на рисунке, расстояние, пройденное после команды останова, остается одним и тем же в обоих случаях, т. е. площадь А равна площади В.



Компенсация скорости может быть задана только для прямого или обратного направления вращения.

Компенсация скорости поддерживается только в режиме векторного управления двигателем.

Настройки

Параметры [21.03 Режим останова](#) (стр. 182), [21.30 Задержка останова комп. скор.](#) (стр. 189) и [21.31 Порог останова комп. скор.](#) (стр. 189).

Управление прикладными процессами

■ Макросы управления

Макросы управления представляют собой предварительно заданные наборы параметров, которые можно изменять, и конфигурации входов/выходов.

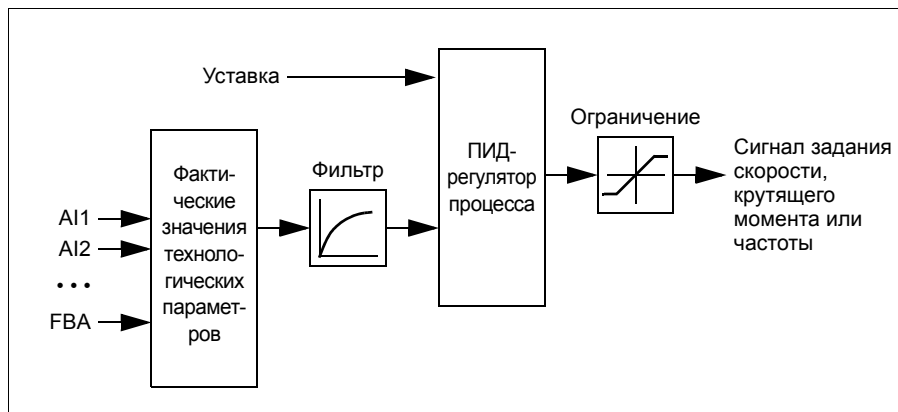
См. главу [Макросы управления](#) (стр. 59).

■ ПИД-управление процессом

В приводе имеется встроенный ПИД-регулятор процесса. Регулятор может использоваться для управления процессом, например для регулирования давления или расхода в трубопроводе или уровня жидкости в сосуде.

При ПИД-управлении процессом вместо задания скорости на привод подается сигнал задания процесса (уставка). Кроме того, на вход привода подается фактическое значение переменной технологического процесса (обратная связь по регулируемой величине). Функция ПИД-управления процессом регулирует скорость вращения привода таким образом, чтобы поддерживать измеряемый технологический параметр (фактическое значение) на заданном уровне (уставка). Это означает, что пользователю нет необходимости устанавливать на приводе задание частоты/скорости/момента: привод будет корректировать свою работу в соответствии с сигналом ПИД-регулятора процесса.

Приведенная ниже упрощенная блок-схема иллюстрирует действие функции ПИД-управления процессом. Более подробные блок-схемы приведены на стр. [438](#) и [439](#).



Привод содержит два полных набора настроек ПИД-регулятора процесса, которые можно переключать в случае необходимости (см. параметр [40.57 Выбор набора 1 или 2 ПИД](#)).

Примечание. ПИД-регулятор процесса предусмотрен только при внешнем управлении (см. раздел [Местное и внешнее управление](#) на стр. 78).

Быстрое конфигурирование ПИД-регулятора технологического процесса

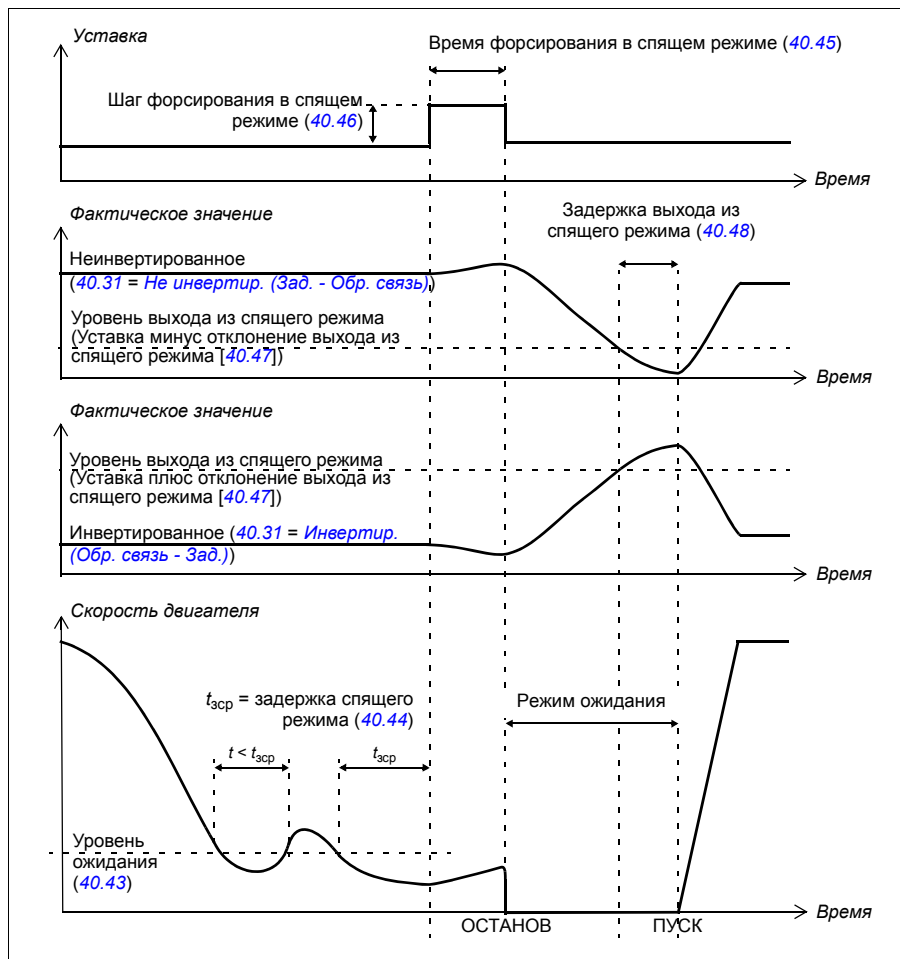
1. Активизируйте ПИД-регулятор технологического процесса: **Меню - Основные настройки - ПИД - ПИД-регуляторы**
2. Выберите источник обратной связи: **Меню - Основные настройки - ПИД - Обратная связь**
3. Выберите источник уставки: **Меню - Основные настройки - ПИД - Уставка**
4. Установите коэффициент усиления, время интегрирования и время дифференцирования: **Меню - Основные настройки - ПИД - Подстройка**
5. Установите пределы выходного сигнала ПИД-регулятора: **Меню - Основные настройки - ПИД - Выходное значение ПИД**
6. Выберите выход ПИД-регулятора в качестве источника, например, задания *22.11 Зад. скор. 1 для Внешн1*: **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Задание из**

Функции спящего режима и форсирования для ПИД-управления процессом

Функция спящего режима пригодна для таких областей применения ПИД-регулятора, в которых изменяется потребление, например для систем перекачки чистой воды. Когда используется такой регулятор, он полностью останавливает насос при низком расходе, вместо того чтобы медленно вращать его, когда он находится ниже эффективного рабочего диапазона. Далее приведен пример действия функции спящего режима.

Пример. Привод управляет насосом подкачки. Ночью потребление воды снижается. Вследствие этого ПИД-регулятор процесса снижает скорость вращения двигателя. Однако из-за естественных потерь в трубопроводах и низкого КПД центробежного насоса при малых скоростях вращения двигатель не останавливается, а продолжает вращаться. Функция спящего режима выявляет низкую скорость вращения и прекращает ненужную подкачку по истечении заданного времени задержки. Привод переходит в спящий режим, продолжая при этом контролировать давление. После того как давление упадет ниже установленного минимального уровня, насос запускается по истечении времени задержки включения.

Пользователь может увеличить время ожидания ПИД-регулирования с помощью функции форсирования. Функция форсирования увеличивает уставку процесса на предварительно устанавливаемое время до перехода привода в спящий режим.



Слежение

В режиме слежения выход блока ПИД-регулятора устанавливается равным непосредственно значению параметра 40.50 (или 41.50) *Наб.1, выбор уставки слеж.* Внутренний член I уравнения ПИД-регулятора устанавливается таким, чтобы на выход не пропусклся никакой переходный процесс, и следовательно, когда режим слежения прекращается, обычное регулирование процесса могло бы возобновиться без значительного выброса.

Настройки

- **Меню - Основные настройки - ПИД**
- Параметр [96.04 Выбор макроса](#) (выбор макроса)
- Группы параметров [40 Набор 1 ПИД техн. процесса](#) (стр. 271) и [41 Набор 2 ПИД техн. процесса](#) (стр. 283).

■ Управление механическим тормозом

Механический тормоз может использоваться для поддержания нулевой скорости двигателя и механического оборудования, когда привод остановлен или на него не подается питание. Логика управления тормозом следит за настройками группы параметров [44 Управление мех. тормозом](#), а также за некоторыми внешними сигналами и переключается между состояниями, показанными на диаграмме на рис. [108](#). Состояния и переходы детализируются в таблицах, приведенных после диаграммы состояний. Временная диаграмма на стр. [109](#) показывает пример последовательности включен-отпущен-включен.

Входы логики управления тормозом

Главным источником управляющих сигналов логики управления тормозом является команда пуска привода (бит 5 параметра [06.16 Слово состояния привода 1](#)).

Выходы логики управления тормозом

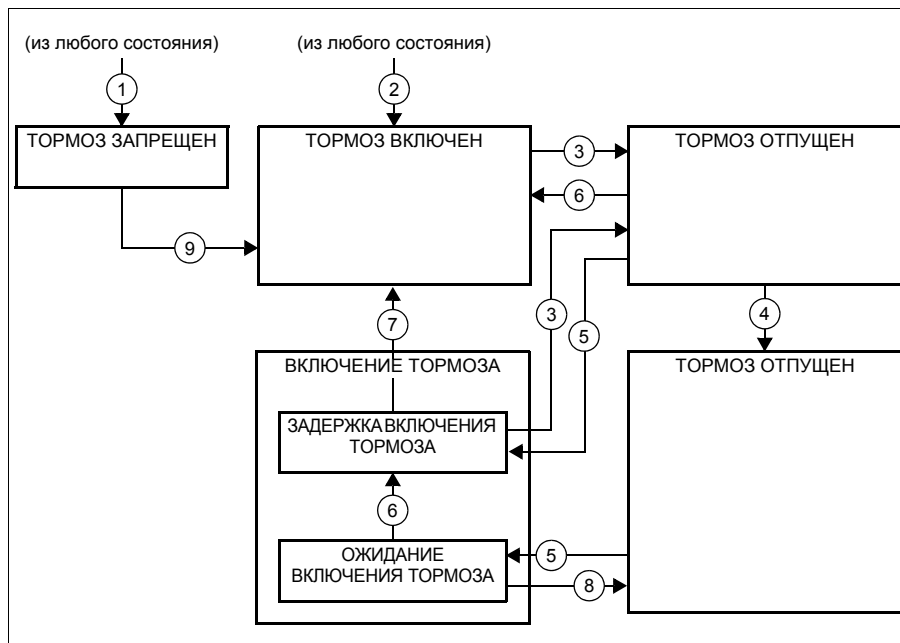
Механическим тормозом управляет бит 0 параметра [44.01 Состоян. управл. тормозом](#). Этот бит следует выбирать в качестве источника релейного выхода (или цифрового входа/выхода в режиме вывода), который затем присоединяется к исполнительному устройству тормоза через реле. См. пример подключения на стр. [110](#).

Логика управления тормозом в различных состояниях будет требовать, чтобы логика управления приводом удерживала двигатель или плавно снижала скорость. Эти требования отображаются в параметре [44.01 Состоян. управл. тормозом](#).

Настройки

Группа параметров [44 Управление мех. тормозом](#) (стр. [287](#)).

Диаграмма состояний тормоза



Описание состояний

Название состояния	Описание
ТОРМОЗ ЗАПРЕЩЕН	Управление тормозом запрещено (параметр <i>44.06 Разреш. управл. тормозом</i> = 0 и <i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 4 = 0). Активен сигнал отпущения (<i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 0 = 1).
ТОРМОЗ ОТПУЩЕН:	Затребовано отпущение тормоза. (<i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 2 = 1). Был активизирован сигнал отпущения (<i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 0 установлен). Нагрузка удерживается на месте регулятором скорости привода до истечения времени задержки <i>44.08 Задержка отпущ. тормоза</i> .
ТОРМОЗ ОТПУЩЕН	Тормоз отпущен (<i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 0 = 1). Требование удержания снято (<i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 2 = 0), и приводу разрешено отслеживать задание.
ВКЛЮЧЕНИЕ ТОРМОЗА:	
ОЖИДАНИЕ ВКЛЮЧЕНИЯ ТОРМОЗА	Затребовано включение тормоза. От логики управления приводом затребовано плавное снижение скорости до останова (<i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 3 = 1). Сигнал отпущения продолжает быть активным (<i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 0 = 1). Логика тормоза остается в этом состоянии до тех пор, пока скорость двигателя не окажется ниже значения параметра <i>44.14 Уровень вклоч. тормоза</i> .
ЗАДЕРЖКА ВКЛЮЧЕНИЯ ТОРМОЗА	Условия включения тормоза выполнены. Сигнал отпущения перестает быть активным (<i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 0 → 0). Требование плавного замедления сохраняется (<i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 3 = 1). Логика тормоза будет оставаться в этом состоянии до истечения времени задержки <i>44.13 Задержка вклоч. тормоза</i> . В этой точке логика переходит в состояние ТОРМОЗ ВКЛЮЧЕН .
ТОРМОЗ ВКЛЮЧЕН	Тормоз включен (<i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> бит 0 = 0). Привод не обязательно модулируется.

Условия изменения состояния (п)

- 1 Управление тормозом запрещено (параметр [44.06 Разреш. управл. тормозом](#) → 0).
- 2 [06.11 Главное слово состояния](#), бит 2 = 0.
- 3 Затребовано отпущение тормоза.
- 4 Время задержки [44.08 Задержка отпущ. тормоза](#) истекло.
- 5 Затребовано включение тормоза.
- 6 Скорость двигателя ниже скорости включения тормоза [44.14 Уровень включ. тормоза](#).
- 7 Время задержки [44.13 Задержка включ. тормоза](#) истекло.
- 8 Затребовано отпущение тормоза.
- 9 Управление тормозом разрешено (параметр [44.06 Разреш. управл. тормозом](#) → 1).

Временная диаграмма

Приведенная ниже упрощенная временная диаграмма иллюстрирует работу функции управления тормозом. См. приведенную выше диаграмму состояний.

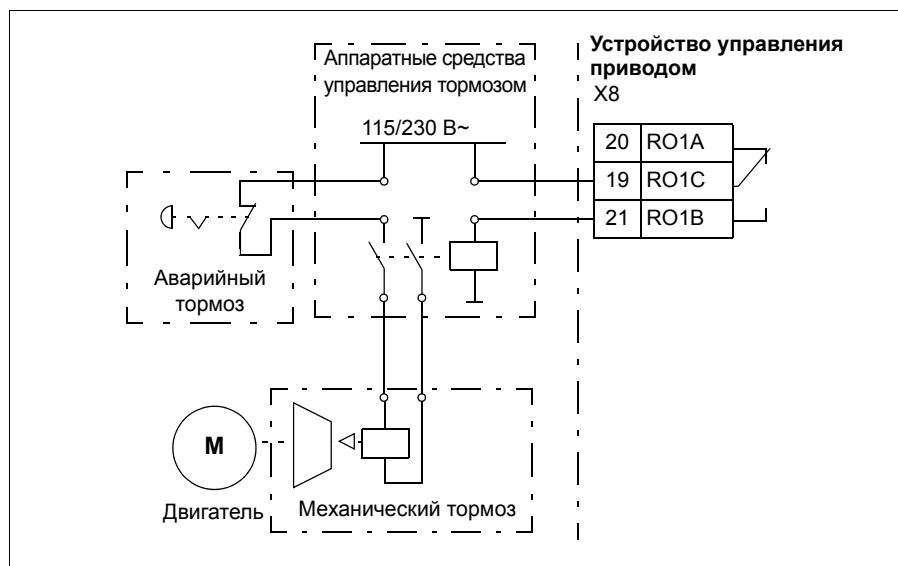


Пример схемы соединений

На следующем рисунке приведен пример схемы соединений при управлении тормозом. Аппаратные средства управления тормозом и проводка приобретаются и монтируются заказчиком.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Убедитесь, что оборудование, в котором установлен привод с встроенной функцией управления тормозом, соответствует правилам обеспечения безопасности персонала. Имейте в виду, что преобразователь частоты (комплектный приводной модуль или базовый приводной модуль в соответствии с IEC 61800-2) не является устройством защиты, удовлетворяющим требованиям директивы Европейского союза по машинному оборудованию и соответствующих согласованных стандартов. Таким образом, защита персонала, обслуживающего оборудование, не должна быть основана на конкретных функциях преобразователя (например, функции управления тормозом), но должна быть реализована в соответствии с требованиями соответствующих специальных нормативов.

Тормозом управляет бит 0 параметра *44.01 Состоян. управл. тормозом*. В этом примере для параметра *10.24 Источник RO1* задано значение *Команда торможения* (т. е. бит 0 параметра *44.01 Состоян. управл. тормозом*).



■ Таймерные функции

Будет добавлено позже

Настройки

Группа параметров [34 Таймерные функции](#) (стр. 246).

Контроль напряжения постоянного тока

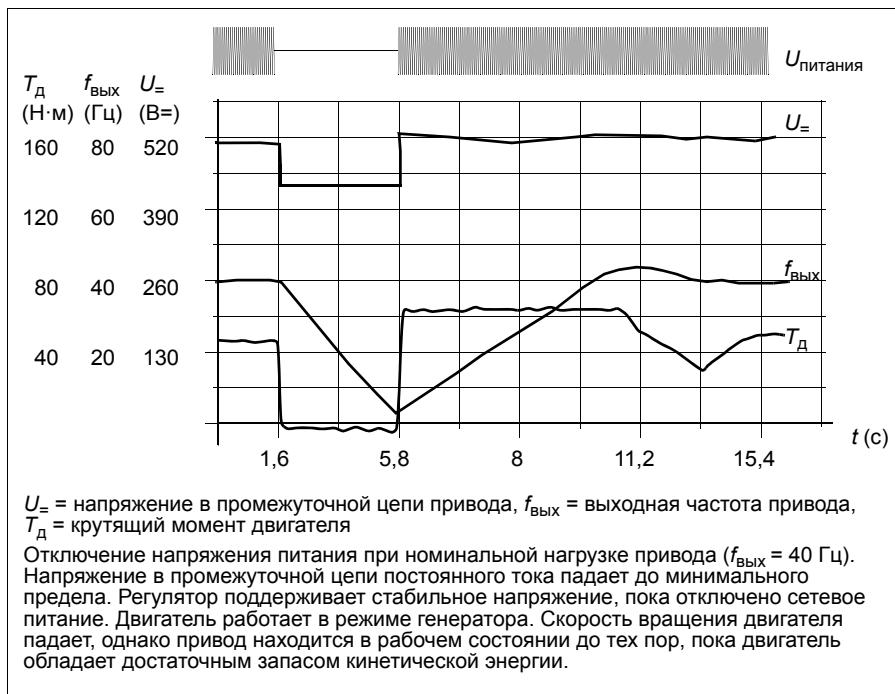
■ Контроль повышенного напряжения

Контроль повышенного напряжения в промежуточном звене постоянного тока обычно требуется в том случае, если двигатель работает в генераторном режиме. Двигатель может работать как генератор, когда он замедляет вращение или когда нагрузка воздействует на вал двигателя, заставляя вал вращаться быстрее, чем обеспечивает это прилагаемая скорость или частота. Во избежание превышения предельно допустимого напряжения постоянного тока контроллер повышенного напряжения автоматически снижает генераторный момент по достижении предельного значения. Регулятор повышенного напряжения также увеличивает любое программируемое время замедления, если достигается предел; для сокращения времени замедления могут потребоваться тормозной прерыватель и резистор.

■ Контроль пониженного напряжения (резервный режим при потере питания)

В случае отключения напряжения питания привод продолжает работать, используя кинетическую энергию вращающегося двигателя. Привод сохраняет полную работоспособность до тех пор, пока двигатель вращается и вырабатывает энергию для питания привода. Если главный контактор (при его наличии) остается в замкнутом состоянии, привод может продолжить работу после восстановления питания.

Примечание. Агрегаты со встроенным главным контактором должны быть снабжены фиксирующей схемой (например, источником бесперебойного питания) для удержания цепи управления контактора в замкнутом состоянии во время кратковременного перерыва подачи питания.



Автоматический перезапуск

Возможен автоматический перезапуск привода после кратковременного исчезновения подачи питания (не более 5 секунд) с помощью функции автоматического перезапуска при условии, что допускается работа привода в течение 5 секунд без работающих вентиляторов охлаждения.

Если разрешено, данная функция при исчезновении питания действует следующим образом, чтобы позволить успешный перезапуск:

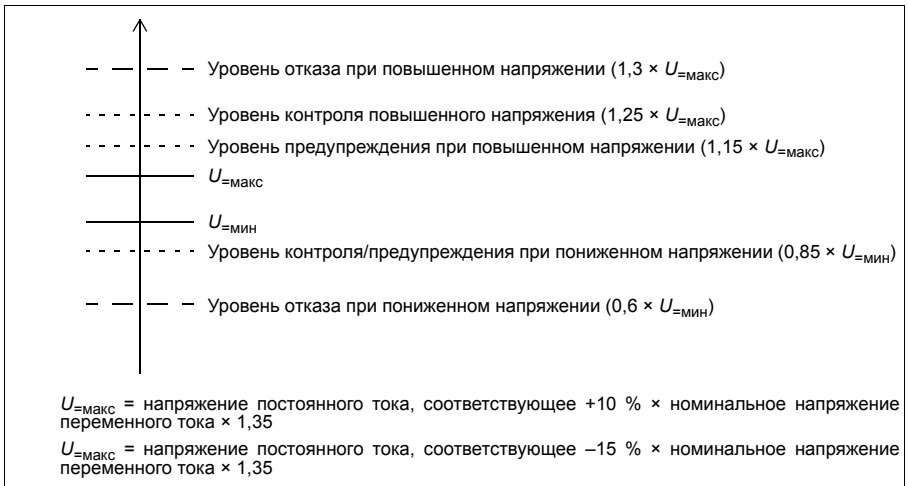
- Отказ по пониженному напряжению снимается (но предупреждение выдается).
- Модуляция и охлаждение прекращаются, чтобы сохранить всю остающуюся в цепи постоянного тока энергию.
- Разрешается предварительная зарядка цепи постоянного тока.

Если напряжение постоянного тока восстанавливается до истечения периода, определяемого параметром [21.18 Время автом. перезапуска](#), и сигнал пуска продолжает поступать, будет продолжена обычная работа. Однако, если в этот момент напряжение постоянного тока остается слишком низким, привод отключается по отказу [3220 Низкое напряж. в цепи пост. ток](#).

■ Пределы регулирования и пороги срабатывания защиты по напряжению

Пределы регулирования и отключения регулятора напряжения промежуточной цепи постоянного тока зависят от напряжения питания и от типа привода/инвертора. Напряжение цепи постоянного тока (U_{\pm}) превышает междуфазное питающее напряжение приблизительно в 1,35 раза и выводится на дисплей с помощью параметра [01.11 Напряжение пост. тока](#).

Ниже приводится диаграмма, показывающая зависимость между выбранными уровнями напряжения постоянного тока. Следует иметь в виду, что абсолютные значения напряжения изменяются в зависимости от типа привода/инвертора и диапазона напряжения источника питания переменного тока.



Настройки

Параметры [01.11 Напряжение пост. тока](#) (стр. 132), [30.30 Контроль перенапряжения](#) (стр. 229), [30.31 Контроль низкого напряж.](#) (стр. 229) и [95.01 Напряжение питания](#) (стр. 314).

■ Тормозной прерыватель

Тормозной прерыватель может использоваться для управления энергией, генерируемой замедляющимся двигателем. Когда напряжение постоянного тока возрастает до слишком большого значения, прерыватель подключает цепь постоянного тока к внешнему тормозному резистору. Прерыватель работает по принципу широтно-импульсной модуляции.

Внутренние тормозные прерыватели в приводе (в типоразмерах R0...R3) начинают проводить ток, когда напряжение цепи постоянного тока достигнет значения, равного приблизительно $1,15 \times U_{\text{макс}}$. Импульс достигает максимальной ширины 100 % при напряжении приблизительно $1,2 \times U_{\text{макс}}$. $U_{\text{макс}}$ — это напряжение постоянного тока, соответствующее максимуму диапазона напряжения питания переменного тока.) Сведения о внешних тормозных прерывателях приводятся в документации к ним.

Примечание. Для работы прерывателя необходимо запретить контроль повышенного напряжения.

Настройки

Параметр [01.11 Напряжение пост. тока](#) (стр. 132); группа параметров [43 Тормозной прерыватель](#) (стр. 285).

Техника безопасности и средства защиты

■ Фиксированные/стандартные средства защиты

Перегрузка по току

Если выходной ток превышает внутренний предел перегрузки по току, транзисторы IGBT немедленно запираются, защищая привод.

Повышенное напряжение постоянного тока

См. раздел *Контроль повышенного напряжения* на стр. 111.

Пониженное напряжение постоянного тока

См. раздел *Контроль пониженного напряжения (резервный режим при потере питания)* на стр. 111.

Температура привода

Если температура повышается достаточно сильно, привод в первую очередь начинает ограничивать частоту коммутации, а затем ток, чтобы защититься. Если температура продолжает повышаться, например, из-за неисправности вентилятора, формируется отказ по перегреву.

Короткое замыкание

В случае короткого замыкания транзисторы IGBT немедленно запираются, защищая привод.

■ Экстренный останов

Сигнал экстренного останова подключается к входу, выбираемому параметром *21.05 Источник экстр. останова*. Экстренный останов можно также формировать по шине Fieldbus (параметр *06.01 Главное слово управления*, биты 0...2).

Режим экстренного останова выбирается параметром *21.04 Режим экстренн. останова*. Предусмотрены следующие режимы:

- Выкл1: останов по стандартной кривой замедления, определяемой для используемого конкретного типа задания
- Выкл2: останов выбегом
- Выкл3: Останов по графику плавного экстренного останова, определяемого параметром *23.23 Время экстренн. остановки*.
- Крутящий момент останова

С помощью режима экстренного останова Выкл1 или Выкл3 можно контролировать плавное замедление двигателя посредством параметров *31.32 Контроль аварийного замедления* и *31.33 Задержка контроля авар. замедл.*

Примечания.

- Ответственность за установку устройств аварийного останова и всех дополнительных устройств, необходимых для обеспечения соответствия требованиям тех или иных классов аварийного останова, лежит на установщике оборудования. За дополнительными сведениями обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
- После обнаружении сигнала аварийного останова функцию аварийного останова нельзя отменить, даже если этот сигнал аннулирован.
- Если минимальный (или максимальный) предел крутящего момента установлен равным 0 %, функция аварийного останова может оказаться не способной остановить двигатель.

Настройки

- **Меню - Основные настройки - Пуск, останов, задание - Разрешения работы**
- Параметры [21.04 Режим экстренн. останова](#) (стр. 183), [21.05 Источник экстр. останова](#) (стр. 183), [23.23 Время экстренн. остановки](#) (стр. 201), [31.32 Контроль аварийного замедления](#) (стр. 238) и [31.33 Задержка контроля авар. замедл.](#) (стр. 238).

■ Тепловая защита двигателя

Программа управления имеет две отдельные функции контроля температуры двигателя. Источники данных о температуре и пределы предупреждения/отключения можно устанавливать независимо для каждой функции.

Для контроля температуры можно использовать:

- модель тепловой защиты двигателя (расчетную температуру внутри привода) или
- датчики, установленные в обмотках. Это повышает точность модели двигателя.

Модель тепловой защиты двигателя

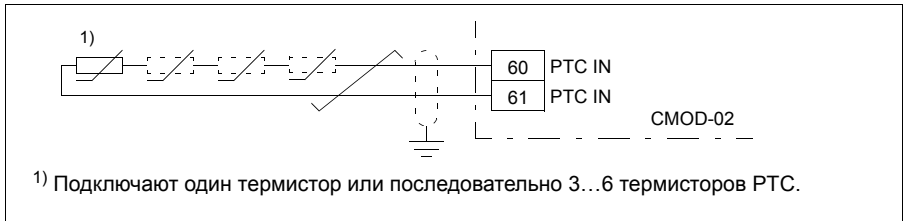
Привод вычисляет температуру двигателя исходя из следующих предположений:

1. При первом включении питания предполагается, что двигатель находится при температуре окружающего воздуха (определяется параметром [35.50 Темп. окруж. среды двигат.](#)). При последующих подачах питания на привод предполагается, что двигатель имеет расчетную температуру.
2. Температура двигателя вычисляется на основе введенной пользователем тепловой постоянной времени двигателя и нагрузочной характеристики двигателя. Если температура окружающего воздуха превышает 30 °C, необходима коррекция кривой нагрузки.

Примечание. Тепловую модель двигателя можно использовать в том случае, если к инвертору подключен только один двигатель.

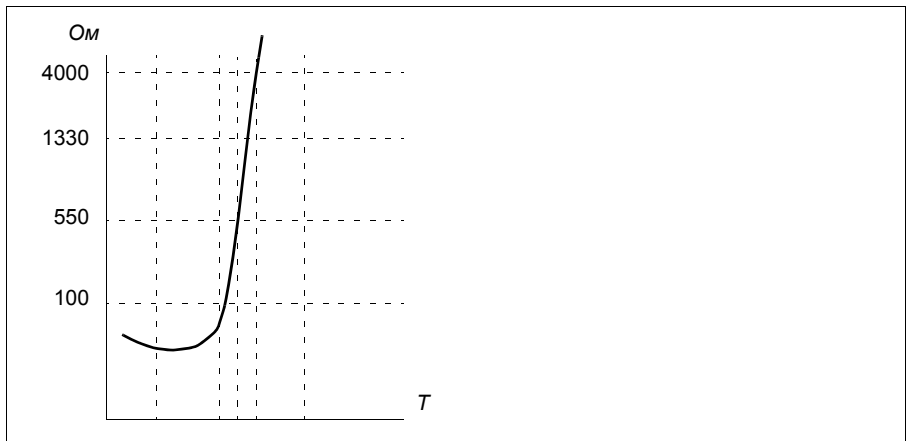
Контроль температуры с помощью датчиков PTC

Датчики PTC подключаются через многофункциональный модуль CMOD-02 (см. главу *Дополнительные модули ввода/вывода*, раздел *Многофункциональный модуль расширения CMOD-02 (внешний источник 24 В~/= в изолированный интерфейс PTC)* в *Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.



Сопротивление датчика PTC увеличивается с ростом температуры. Увеличение сопротивления датчика снижает напряжение на входе, и в конечном итоге состояние переключателей изменяется с 1 на 0, указывая на превышение температуры.

На рисунке ниже показано изменение сопротивления датчика PTC в зависимости от температуры.



Контроль температуры с помощью датчиков Pt100

К аналоговому входу и аналоговому выходу можно подключить последовательно по 1...3 датчика Pt100.

Аналоговый выход пропускает через датчик фиксированный ток возбуждения 9,1 мА. Сопротивление датчика, а следовательно, и напряжение на датчике, возрастают при повышении температуры двигателя. Функция измерения температуры считывает напряжение, приложенное к аналоговому входу, и преобразует его в градусы Цельсия.

Можно регулировать контрольные пределы температуры двигателя и выбирать реакцию привода при обнаружении перегрева.

Сведения о подключении датчика см. в главе *Электрический монтаж*, раздел *AI1 и AI2 как Pt100, Pt1000, Ni1000, КТУ83 и КТУ84 (X1) в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.

Контроль температуры с помощью датчиков Pt1000

К аналоговому входу и аналоговому выходу можно подключить последовательно по 1...3 датчика Pt1000.

Аналоговый выход пропускает через датчик фиксированный ток возбуждения 0,1 мА. Сопротивление датчика, а следовательно, и напряжение на датчике, возрастают при повышении температуры двигателя. Функция измерения температуры считывает напряжение, приложенное к аналоговому входу, и преобразует его в градусы Цельсия.

Сведения о подключении датчика см. в главе *Электрический монтаж*, раздел *AI1 и AI2 как Pt100, Pt1000, Ni1000, КТУ83 и КТУ84 (X1) в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.

Контроль температуры с помощью датчиков Ni1000

Можно подключить один датчик Ni1000 к аналоговому входу и аналоговому выходу блока управления.

Аналоговый выход пропускает через датчик фиксированный ток возбуждения 9,1 мА. Сопротивление датчика, а следовательно, и напряжение на датчике, возрастают при повышении температуры двигателя. Функция измерения температуры считывает напряжение, приложенное к аналоговому входу, и преобразует его в градусы Цельсия.

Сведения о подключении датчика см. в главе *Электрический монтаж*, раздел *AI1 и AI2 как Pt100, Pt1000, Ni1000, КТУ83 и КТУ84 (X1) в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.

Контроль температуры с помощью датчиков КТУ84

Можно подключить один датчик КТУ84 к аналоговому входу и аналоговому выходу блока управления.

Аналоговый выход пропускает через датчик фиксированный ток возбуждения 2,0 мА. Сопротивление датчика, а следовательно, и напряжение на датчике, возрастают при повышении температуры двигателя. Функция измерения температуры считывает напряжение, приложенное к аналоговому входу, и преобразует его в градусы Цельсия.

На приведенных на стр. 119 рисунке и таблице показано изменение сопротивления типового датчика КТУ84 в зависимости от рабочей температуры двигателя.

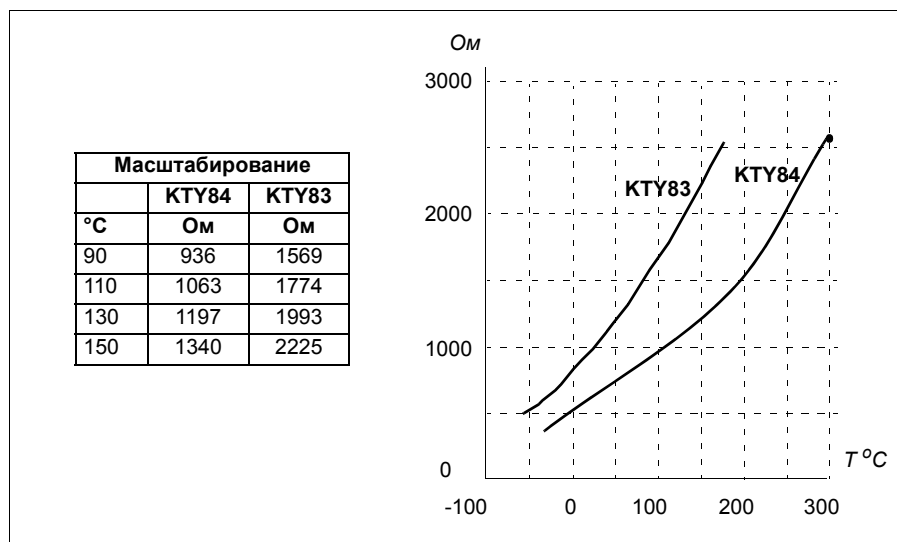
Сведения о подключении датчика см. в главе *Электрический монтаж*, раздел *A11 и A12 как Pt100, Pt1000, Ni1000, КТУ83 и КТУ84 (X1)* в *Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.

Контроль температуры с помощью датчиков КТУ83

Можно подключить один датчик КТУ83 к аналоговому входу и аналоговому выходу блока управления.

Аналоговый выход пропускает через датчик фиксированный возбуждения ток 1,0 мА. Сопротивление датчика, а следовательно, и напряжение на датчике, возрастают при повышении температуры двигателя. Функция измерения температуры считывает напряжение, приложенное к аналоговому входу, и преобразует его в градусы Цельсия.

На приведенных ниже рисунке и таблице показано изменение сопротивления типового датчика КТУ83 в зависимости от рабочей температуры двигателя.



Можно регулировать контрольные пределы температуры двигателя и выбирать реакцию привода при обнаружении перегрева.

Сведения о подключении датчика см. в главе *Электрический монтаж*, раздел *A11 и A12 как Pt100, Pt1000, Ni1000, КТУ83 и КТУ84 (X1)* в *Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.

Настройки

- Меню - Основные настройки - Двигатель - Расчетная тепловая защита
Меню - Основные настройки - Двигатель - Измеренная тепловая защита
- Группа параметров [35 Тепловая защита двигателя](#) (стр. 254).

■ Программируемые функции защиты

Внешние события (параметры 31.01...31.10)

К выбранным входам можно подключить пять различных сигналов событий от технологического процесса для формирования сигналов отключения и предупреждения для приводимого оборудования. Когда сигнал теряется, генерируется внешнее событие (сообщение об отказе, предупреждение или простая запись в журнале). Содержимое сообщений можно редактировать на панели управления, выбирая **Меню - Основные настройки - Расширенные функции - Внешние события**.

Обнаружение обрыва фазы двигателя (параметр 31.19)

Этот параметр позволяет указать, каким образом привод будет реагировать при обнаружении обрыва фазы двигателя.

Обнаружение замыкания на землю (параметр 31.20)

Следует иметь в виду, что

- замыкание на землю в кабеле электропитания не приводит к срабатыванию защиты;
- в заземленной электросети защита срабатывает в течение 2 мс;
- в незаземленной электросети емкость источника должна быть не менее 1 мкФ;
- емкостные токи, вызванные экранированными кабелями двигателя длиной до 300 м, не вызовут срабатывания защиты;
- при останове привода эта защита отключается.

Обнаружение обрыва фазы питания (параметр 31.21)

Этот параметр позволяет указать, каким образом привод будет реагировать при обнаружении обрыва какой-либо фазы питания.

Обнаружение безопасного отключения момента (параметр 31.22)

Привод контролирует состояние входа сигнала безопасного отключения крутящего момента, и этот параметр позволяет указать, какова будет индикация при потере сигнала. (Параметр не должен влиять на действие самой функции безопасного отключения крутящего момента). Более подробные сведения о функции безопасного отключения крутящего момента см. в главе *Планирование электрического монтажа*, раздел *Реализация функции безопасного отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.

Перепутаны местами кабели питания и двигателя (параметр 31.23)

Привод способен обнаружить случайное неправильное подключение кабелей питания и двигателя (например, если питающий кабель подключен к разъему для подключения двигателя на приводе). Этот параметр позволяет указать, будет ли генерироваться сообщение об ошибке.

Защита от опрокидывания (параметры [31.24...31.28](#))

Привод обеспечивает защиту двигателя в ситуации опрокидывания. Пользователь может настроить предельные значения для контроля (крутящего момента, частоты и продолжительности) и выбрать, как будет реагировать привод на опрокидывание двигателя.

Защита от превышения скорости (параметр [31.30](#))

Пользователь может задать пределы превышения скорости, задав запас, который прибавляется к текущим максимальному и минимальному пределам скорости

Обнаружение отсутствия местного управления (параметр [49.05](#))

Этот параметр позволяет указать, каким образом привод будет реагировать на нарушение связи с панелью управления или ПК.

Контроль AI (параметры [12.03...12.04](#))

Эти параметры позволяют указать, каким образом привод реагирует, когда аналоговый входной сигнал выходит за минимальный и/или максимальный пределы, установленные для входа.

■ Автоматический сброс отказов

Привод может автоматически сбрасывать сигналы отказов по повышенному току, повышенному и пониженному напряжению и внешних отказов. Пользователь также может задать отказ, сигнал которого будет автоматически сбрасываться.

По умолчанию автоматические сбросы отключены и должны специально активизироваться пользователем.

Настройки

- **Меню - Основные настройки - Расширенные функции Автоматический сброс отказов**
- Параметры [31.12...31.16](#) (стр. [232](#)).

Диагностика

■ Контроль сигналов

С помощью этой функции можно выбрать шесть контролируемых сигналов. Каждый раз, когда контролируемый сигнал превышает установленный предел (или падает ниже установленного предела), активизируется бит параметра [32.01 Состояние контроля](#) и формируется предупреждение или сигнал отказа.

Контролируемый сигнал пропускается через фильтр нижних частот.

Настройки

Группа параметров [32 Контроль](#) (стр. [239](#)).

■ Вычислители энергосбережения

Эта функция реализуется следующими функциональными блоками:

- Оптимизатор энергии, который регулирует магнитный поток двигателя так, чтобы достигался максимальный КПД.
- Счетчик, который контролирует потребляемую и сберегаемую двигателем электроэнергию и показывает их значения на дисплее в кВт·ч, в денежном выражении или в объеме выделяемого CO₂ и
- Анализатор нагрузки, показывающий профиль нагрузки привода (см. отдельный раздел на стр. [122](#)).

Кроме того, предусмотрены счетчики, которые показывают потребление электроэнергии в киловатт-часах за текущий и предшествующий час, а также за текущий и предыдущий день.

Примечание. Точность вычисления энергосбережения непосредственно зависит от точности базовой мощности двигателя, заданной в параметре [45.19 Уставка мощности](#).

Настройки

- **Меню - Энергосбережение**
- Группа параметров [45 Энергосбережение](#) (стр. [288](#)).
- Параметры [01.50 Текущий час, кВт·ч](#), [01.51 Предыдущий час, кВт·ч](#), [01.52 Текущие сутки, кВт·ч](#) и [01.53 Предыдущие сутки, кВт·ч](#) на стр. [133](#).

■ Анализатор нагрузки

Регистратор пиковых значений

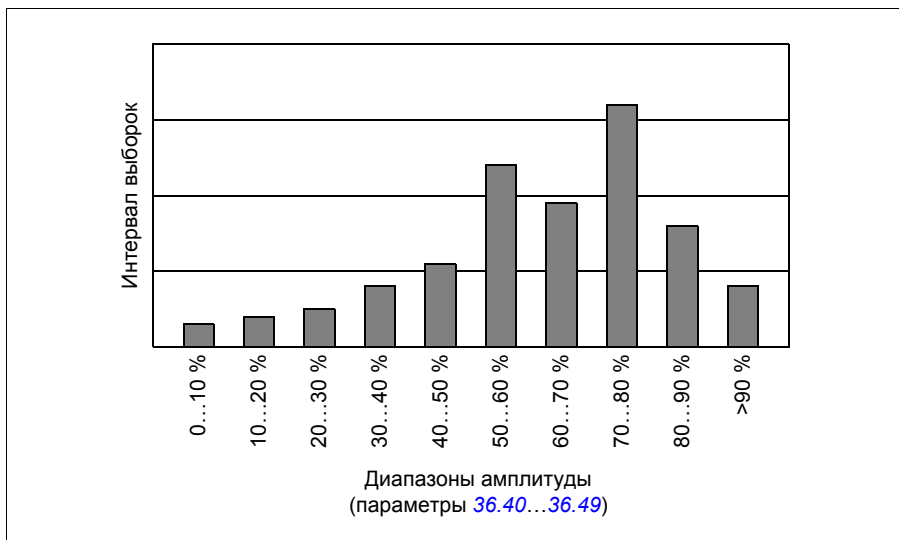
Пользователь может выбрать сигнал, подлежащий контролю при помощи регистратора пиковых значений. Регистратор сохраняет пиковое значение сигнала вместе с временем возникновения пика, а также ток двигателя, напряжение постоянного тока и скорость вращения двигателя в этот момент. Пиковое значение измеряется через каждые 2 мс.

Регистраторы амплитудных значений

Программа управления имеет два регистратора амплитудных значений.

Для регистратора амплитудных значений 2 пользователь может выбрать сигнал, подлежащий измерению с интервалами 200 мс, и указать значение, которое соответствует 100 %. Собранные результаты измерений сортируются в 10 параметрах (только для чтения) в соответствии с их амплитудой. Каждый параметр представляет собой диапазон амплитуд с интервалом 10 точек и отображает количество результатов измерений, попавших в этот диапазон.

Это можно представить графически с помощью интеллектуальной панели управления или компьютерной программы Drive composer.



Регистратор амплитудных значений 1 предназначен исключительно для контроля тока двигателя, и он не может быть сброшен. Для регистратора амплитудных значений 1 величина 100 % соответствует максимальному выходному току привода ($I_{\text{макс}}$). Измеряемый ток непрерывно регистрируется. Распределение выборок показывают параметры [36.20...36.29](#).

Настройки

- **Меню - Диагностика - Профиль нагрузки**
- Группа параметров [36 Анализатор нагрузки](#) (стр. [263](#)).

Разное

■ Создание и восстановление резервной копии

Можно делать резервные копии настроек вручную и сохранять в интеллектуальной панели. Панель также сохраняет одну резервную копию автоматически. Можно также передать резервную копию в другой привод или в новый привод, заменяющий неисправный. Можно делать резервные копии и восстанавливать их на панели или с помощью компьютерной программы Drive composer.

Создание резервной копии

Создание резервной копии вручную

Резервные копии следует создавать в случае необходимости, например, после запуска привода или если требуется скопировать настройки в другой привод.

Параметры, изменяемые через интерфейсы Fieldbus, игнорируются, если принудительно не задано сохранение параметров с помощью параметра [96.07 Сохран. параметр вручную](#).




Автоматическое создание резервной копии

В памяти интеллектуальной панели предусмотрено место для хранения одной резервной копии, созданной автоматически. Автоматическая резервная копия создается через два часа после последнего изменения параметров. После создания резервной копии панель ожидает 24 часа и после этого проверяет, не было ли других изменений параметров. Если изменения были, она создает новую резервную копию взамен предыдущей.

Регулирование времени задержки или запрещение функции автоматического резервного копирования не предусмотрено.

Параметры, изменяемые через интерфейсы Fieldbus, игнорируются, если принудительно не задано сохранение параметров с помощью параметра [96.07 Сохран. параметр вручную](#).

Восстановление из резервной копии

Резервные копии отображаются на панели управления. Автоматические резервные копии помечены символом , а ручные — символом . Для восстановления из резервной копии выберите ее и нажмите . На следующем экране можно просмотреть содержимое резервной копии и восстановить все параметры или выбрать несколько параметров для их восстановления.

Примечание. Для восстановления из резервной копии привод должен находиться в режиме местного управления.



Настройки

- Меню - Резервные копии
- Параметр [96.07 Сохран. параметр вручную](#) (стр. 317).

Пользовательские наборы параметров

Привод поддерживает четыре набора параметров пользователя, которые можно сохранять в постоянной памяти и вызывать с помощью параметров привода. Можно также использовать цифровые входы для переключения различных наборов параметров пользователя. Чтобы изменить пользовательский набор параметров, необходимо остановить привод.

Набор параметров пользователя содержит все редактируемые значения в группе параметров 10...99, за исключением

- настроек модуля расширения входов/выходов (группа 15);
- параметров хранения данных (группа 47);
- настроек связи по шине Fieldbus (группы 50...53 и 58).

Поскольку настройки параметров двигателя включены в пользовательские наборы параметров, убедитесь, что они соответствуют двигателю, используемому в приложении, перед тем как восстанавливать пользовательский набор. В приложениях, где с приводом используются различные двигатели, необходимо выполнить идентификационный прогон для каждого двигателя и сохранить результаты в различных пользовательских наборах. Затем при переключении двигателя можно вызывать соответствующий набор.

Настройки

- Меню - Основные настройки - Расширенные функции Пользовательские наборы
- Параметры [96.10...96.13](#) (стр. 318).

■ Параметры хранения данных

Для хранения данных предусмотрено 12 параметров (восемь 32-разрядных и четыре 16-разрядных). Эти параметры по умолчанию являются несвязанными и могут использоваться для подключения, тестирования и ввода в эксплуатацию. Данные можно записывать в них и считывать из них путем выбора других исходных или целевых параметров.

Настройки

Группа параметров [47 Хранение данных](#) (стр. [295](#)).



Параметры

Обзор содержания главы

В настоящей главе приведено описание параметров программы управления, в том числе ее сигналов.

Термины и сокращения

Термин	Определение
Текущий сигнал	Представляет собой <i>параметр</i> , являющийся результатом измерения или вычисления, выполняемого приводом, или содержащий сведения о состоянии. Большинство текущих сигналов предназначены только для чтения, но некоторые (особенно текущие сигналы типа «счетчик») могут сбрасываться.
Умолч.	(В следующей таблице показаны в той же строке, что и название параметра) Используемое по умолчанию значение <i>параметр</i> , когда используется в заводском макросе. Сведения о значениях других параметров, относящихся к макросам, см в главе <i>Макросы управления</i> (стр. 59).
FbEq16	(В следующей таблице отображается в той же строке, что и диапазон параметра, или для каждого варианта выбора.) 16-разрядный аналог шины Fieldbus: коэффициент масштабирования между значением параметра, отображаемым на панели, и целым числом, используемым при связи по шине Fieldbus, когда выбирается 16-разрядное значение для передачи во внешнюю систему. Дефис (-) показывает, что данный параметр не доступен в 16-разрядном формате. Соответствующие 32-разрядные коэффициенты масштабирования приведены в главе <i>Дополнительные данные параметров</i> (стр. 333).
Другое	Значение берется из другого параметра. Если выбран вариант «Другое», выводится перечень параметров, в котором пользователь может задать исходный параметр.
Другое [бит]	Значение берется из определенного бита другого параметра. Если выбран вариант «Другое», выводится перечень параметров, в котором пользователь может задать исходный параметр и бит.
Параметр	Изменяемая пользователем рабочая команда для привода, либо <i>текущий сигнал</i> .
отн. ед.	Относительные единицы

Сводная информация о группах параметров

Группа	Содержание	Стр.
<i>01 Фактические значения</i>	Основные сигналы, с помощью которых контролируется работа привода.	131
<i>03 Входные задания</i>	Значения заданий, получаемых от различных источников.	135
<i>04 Предупреждения и отказы</i>	Информация о последних предупреждениях и отказах.	135
<i>05 Диагностика</i>	Различные счетчики наработки и измерения, связанные с техническим обслуживанием привода.	137
<i>06 Слова управл. и состояния</i>	Слова управления и состояния привода.	137
<i>07 Сведения о системе</i>	Информация об аппаратных и микропрограммных средствах привода.	142
<i>10 Стандартные DI, RO</i>	Конфигурирование цифровых входов и релейных выходов.	142
<i>11 Стандартные DIO, FI, FO</i>	Конфигурирование частотного входа.	147
<i>12 Стандартные AI</i>	Конфигурирование стандартных аналоговых входов.	148
<i>13 Стандартные AO</i>	Конфигурирование стандартных аналоговых выходов.	154
<i>15 Модуль расширения в/в</i>	Конфигурирование модуля расширения входов/выходов, установленного в гнездо 2.	161
<i>19 Режим работы</i>	Выбор местных и внешних источников сигналов управления и режимов работы.	168
<i>20 Пуск/останов/направление</i>	Выбор источника сигнала пуска/останова/направления и разрешения работы/пуска/толчка; выбор источника сигнала разрешения положительного/отрицательного задания.	170
<i>21 Режим пуска/останова</i>	Режимы пуска и останова; режим экстренного останова и выбор источника сигнала; настройки намагничивания постоянным током.	180
<i>22 Выбор задания скорости</i>	Выбор задания скорости; настройки потенциометра двигателя.	189
<i>23 Плавное измен. задания скор.</i>	Настройки плавного изменения задания скорости (программирование ускорения и замедления привода).	199
<i>24 Обработка задания скорости</i>	Вычисление ошибки скорости; конфигурирование двухпозиционного регулятора скорости; ступенчатое изменение ошибки скорости.	204
<i>25 Управл. скоростью</i>	Настройки регулятора скорости.	205
<i>26 Цепочка заданий кр. момента</i>	Настройка цепи задания крутящего момента.	209
<i>28 Цепочка заданий частоты</i>	Настройка цепи задания частоты.	213
<i>30 Предельные значения</i>	Предельные рабочие параметры привода.	223
<i>31 Функции отказов</i>	Конфигурирование внешних событий; выбор поведения привода в аварийных ситуациях.	230
<i>32 Контроль</i>	Конфигурирование функций контроля сигнала 1...3.	239
<i>34 Таймерные функции</i>	Конфигурирование таймерных функций.	246
<i>35 Тепловая защита двигателя</i>	Настройки тепловой защиты двигателя, такие как конфигурирование системы измерения температуры, определение кривой нагрузки и настройка управления вентилятором двигателя.	254

Группа	Содержание	Стр.
<i>36 Анализатор нагрузки</i>	Настройки регистратора пиковых значений и регистратора амплитуды.	263
<i>37 Пользовательская кривая нагрузки</i>	Настройки для пользовательской кривой нагрузки.	267
<i>40 Набор 1 ПИД техн. процесса</i>	Значения параметров для ПИД-управления процессом.	271
<i>41 Набор 2 ПИД техн. процесса</i>	Второй набор значений параметров для ПИД-регулятора процесса.	283
<i>43 Тормозной прерыватель</i>	Настройки внутреннего тормозного прерывателя.	285
<i>44 Управление мех. тормозом</i>	Конфигурирование управления механическим тормозом.	287
<i>45 Энергосбережение</i>	Настройки вычислителей энергосбережения.	288
<i>46 Параметры контроля/масшт.</i>	Настройки контроля скорости; фильтрация текущего сигнала; общие настройки масштабирования.	292
<i>47 Хранение данных</i>	Параметры хранения данных, которые могут записываться и считываться с помощью исходных и целевых настроек других параметров.	295
<i>49 Парам. связи порта панели</i>	Настройки связи для порта панели управления привода.	296
<i>50 Адаптер Fieldbus (FBA)</i>	Конфигурирование связи по шине Fieldbus.	297
<i>51 Параметры FBA A</i>	Конфигурирование интерфейсного модуля Fieldbus A.	301
<i>52 Входные данные FBA A</i>	Выбор данных для передачи из привода в контроллер шины Fieldbus через интерфейсный модуль Fieldbus A.	303
<i>53 Выходные данные FBA A</i>	Выбор данных для передачи из контроллера шины Fieldbus в привод через интерфейсный модуль Fieldbus A.	304
<i>58 Встроенная шина Fieldbus</i>	Конфигурация интерфейса встроенной шины Fieldbus (EFB).	304
<i>71 Внешн. ПИД1</i>	Конфигурирование внешнего ПИД-регулятора	312
<i>95 Конфигурация аппар. средств</i>	Различные настройки, относящиеся к аппаратным средствам.	314
<i>96 Система</i>	Выбор языка; уровни доступа; выбор макроса; сохранение и восстановление параметров; перезагрузка блока управления; пользовательские наборы параметров; выбор единицы измерения.	315
<i>97 Управление двигателем</i>	Частота коммутации; коэффициент усиления для компенсации скольжения; запас по напряжению; торможение магнитным потоком; устранение коггинга (подача сигнала); IR-компенсация.	321
<i>98 Польз. параметры двигателя</i>	Параметры двигателя, вводимые пользователем для использования в данной модели двигателя.	324
<i>99 Данные двигателя</i>	Настройки управления двигателем.	326

Перечень параметров

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
01 Фактические значения		Основные сигналы, с помощью которых контролируется работа привода. Все параметры этой группы предназначены только для чтения, если не указано иное. Примечание. Значения этих текущих сигналов фильтруются с постоянной времени фильтра, определенной в группе 46 Параметры контроля/масшт. Перечни выбора для параметров в других группах означают исходное значение текущего сигнала. Например, выбранный вариант «Выходная частота» соответствует не значению параметра 01.06 Выходная частота , а исходному значению.	
01.01	Использ. скорость двигателя	Расчетная скорость вращения двигателя. Постоянная времени фильтра для этого сигнала может определяться параметром 46.11 Время фильтр. скор. двиг.	-
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Расчетная скорость вращения двигателя.	См. параметр 46.01
01.02	Расчетн. скорость двигателя	Расчетная скорость вращения двигателя, об/мин. Постоянная времени фильтра для этого сигнала может определяться параметром 46.11 Время фильтр. скор. двиг.	-
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Расчетная скорость вращения двигателя.	См. параметр 46.01
01.03	Скорость двигателя %	Скорость вращения двигателя в процентах от номинальной скорости двигателя.	-
	-1000,00... 1000,00 %	Скорость двигателя.	См. параметр 46.01
01.06	Выходная частота	Расчетная выходная частота привода, Гц. Постоянная времени фильтра для этого сигнала может определяться параметром 46.12 Время фильтр. вых. част.	-
	-500,00...500,00 Гц	Расчетная выходная частота.	См. параметр 46.02
01.07	Ток двигателя	Измеренный (абсолютный) ток двигателя, А.	-
	0,00...30000,00 А	Ток двигателя.	1 = 1 А
01.08	Ток двиг. в % от номинала двиг.	Ток двигателя (выходной ток привода) в процентах от номинального тока двигателя.	-
	0,0...1000,0 %	Ток двигателя.	1 = 1 %
01.09	Ток двиг. в % от номинала прив.	Ток двигателя (выходной ток привода) в процентах от номинального тока привода.	-
	0,0...1000,0 %	Ток двигателя.	1 = 1 %

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
01.10	<i>Крутящий момент двигателя</i>	Значение крутящего момента двигателя в процентах от номинального крутящего момента двигателя. См. также параметр <i>01.30 Шкала номин. крут.момента</i> . Постоянная времени фильтра для этого сигнала может определяться параметром <i>46.13 Время фильтр.кр.мом.двиг.</i>	-
	-1600,0...1600,0 %	Крутящий момент двигателя.	См. параметр <i>46.03</i>
01.11	<i>Напряжение пост. тока</i>	Измеренное напряжение звена постоянного тока.	-
	0,00...2000,00 В	Напряжение звена постоянного тока.	10 = 1 В
01.13	<i>Выходное напряжение</i>	Вычисленное напряжение двигателя (В~)	-
	0...2000 В	Напряжение на двигателе.	1 = 1 В
01.14	<i>Выходная мощность</i>	Выходная мощность привода. Единица измерения выбирается параметром <i>96.16 Выбор единицы измерения</i> . Постоянная времени фильтра для этого сигнала может определяться параметром <i>46.14 Пост. времени фильтра мощности</i> .	-
	-32768,00... 32767,00 кВт или л. с.	Выходная мощность.	1 = 1 ед. измерения
01.15	<i>Вых. мощн. в % от номинала двиг.</i>	Выходная мощность в процентах от номинальной мощности двигателя.	-
	-300,00... 300,00 %	Выходная мощность.	1 = 1 %
01.16	<i>Вых.мощн. в % от номин.привода</i>	Выходная мощность в процентах от номинальной мощности привода.	-
	-300,00... 300,00 %	Выходная мощность.	1 = 1 %
01.17	<i>Мощность на валу двигателя</i>	Расчетная механическая мощность на валу двигателя.	-
	-32768,00... 32767,00 кВт или л. с.	Мощность на валу двигателя.	1 = 1 ед. измерения
01.18	<i>Счетчик ГВтч инвертера</i>	Количество энергии, прошедшее через привод (в любом направлении), полные ГВт·ч. Минимальное значение равно 0.	-
	0...65535 ГВт·ч	Энергия, ГВт·ч	1 = 1 ГВт·ч
01.19	<i>Счетчик МВтч инвертера</i>	Количество энергии, прошедшее через привод (в любом направлении), полные МВт·ч. Когда этот счетчик сбрасывается, значение счетчика <i>01.18 Счетчик ГВтч инвертера</i> увеличивается на единицу. Минимальное значение равно 0.	-
	0...999 МВт·ч	Энергия, МВт·ч	1 = 1 МВт·ч
01.20	<i>Счетчик кВтч инвертера</i>	Количество энергии, прошедшее через привод (в любом направлении), полные кВт·ч. Когда этот счетчик сбрасывается, значение счетчика <i>01.19 Счетчик МВтч инвертера</i> увеличивается на единицу. Минимальное значение равно 0.	-
	0...999 кВт·ч	Энергия, кВт·ч	10 = 1 кВт·ч

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
01.24	<i>Факт. магнитный поток в %</i>	Используемое задание магнитного потока в процентах от номинального магнитного потока двигателя.	-
	0...200 %	Задание магнитного потока.	1 = 1 %
01.30	<i>Шкала номин. крут.момента</i>	Крутящий момент, который соответствует 100 % номинального крутящего момента двигателя. Единица измерения выбирается параметром 96.16 Выбор единицы измерения . Примечание. Это значение копируется из параметра 99.12 Номин. крут. момент двиг. , если введено. В противном случае значение вычисляется по другим данным двигателя.	-
	0,000... Н·м или фунто- футы	Номинальный крутящий момент.	1 = 100 ед. измерения
01.31	<i>Температура окруж. среды</i>	Измеренная температура поступающего охлаждающего воздуха. Единица измерения выбирается параметром 96.16 Выбор единицы измерения . Только для типоразмеров R5...R9.	-
	-32768...32767 °C или °F	Температура охлаждающего воздуха.	1 = 1°
01.50	<i>Текущий час, кВт·ч</i>	Текущее энергопотребление за час. Энергопотребление за последние 60 минут работы привода (не обязательно непрерывной), но не за календарный час. Когда привод включается и начинает работать, восстанавливается значение, сохраненное перед выключением.	-
	-21474836,48... 21474836,47 кВт·ч	Энергия.	1 = 1 кВт·ч
01.51	<i>Предыдущий час, кВт·ч</i>	Энергопотребление за предыдущий час. Здесь сохраняется значение 01.50 Текущий час, кВт·ч , когда оно получено за 60 минут. Когда привод включается и начинает работать, восстанавливается значение, сохраненное перед выключением.	-
	-21474836,48... 21474836,47 кВт·ч	Энергия.	1 = 1 кВт·ч
01.52	<i>Текущие сутки, кВт·ч</i>	Текущее энергопотребление за сутки. Энергопотребление за последние 24 часа работы привода (не обязательно непрерывной), но не за календарные сутки. Когда привод включается и начинает работать, восстанавливается значение, сохраненное перед выключением.	-
	-21474836,48... 21474836,47 кВт·ч	Энергия.	1 = 1 кВт·ч
01.53	<i>Предыдущие сутки, кВт·ч</i>	Энергопотребление за предыдущие сутки. Здесь сохраняется значение 01.52 Текущие сутки, кВт·ч , когда оно получено за 24 часа. Когда привод включается и начинает работать, восстанавливается значение, сохраненное перед выключением.	-
	-21474836,48... 21474836,47 кВт·ч	Энергия.	1 = 1 кВт·ч
01.61	<i>Использ. абс. скорость двигателя</i>	Абсолютное значение параметра 01.01 Использ. скорость двигателя .	-
	0,00... 30000,00 об/мин		1 = 1 об/мин

134 *Параметры*

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
<i>01.62</i>	<i>Абс. скорость двигателя %</i>	Абсолютное значение параметра <i>01.03 Скорость двигателя %</i> .	-
	0,00... 1000,00 %		1 = 1 %
<i>01.63</i>	<i>Абс. выходная частота</i>	Абсолютное значение параметра <i>01.06 Выходная частота</i> .	-
	0,00...500,00 Гц		1 = 1 Гц
<i>01.64</i>	<i>Абс. крутящий момент двигателя</i>	Абсолютное значение параметра <i>01.10 Крутящий момент двигателя</i> .	-
	0,0...1600,0 %		1 = 1 %
<i>01.65</i>	<i>Абс. выходная мощность</i>	Абсолютное значение параметра <i>01.14 Выходная мощность</i> .	-
	0,00... 32767,00 кВт или л. с.		1 = 1 кВт
<i>01.66</i>	<i>Абс. вых. мощн. в % от номин. двиг.</i>	Абсолютное значение параметра <i>01.15 Вых. мощн. в % от номинала двиг.</i>	-
	0,00... 300,00 %		1 = 1 %
<i>01.67</i>	<i>Абс. вых. мощн. в % от номин. прив.</i>	Абсолютное значение параметра <i>01.16 Вых.мощн. в % от номин.привода</i> .	-
	0,00... 300,00 %		1 = 1 %
<i>01.68</i>	<i>Абс. мощность на валу двигателя</i>	Абсолютное значение параметра <i>01.17 Мощность на валу двигателя</i> .	-
	0,00... 32767,00 кВт или л. с.		1 = 1 кВт

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
03 Входные задания			
Значения заданий, получаемых от различных источников. Все параметры этой группы предназначены только для чтения, если не указано иное.			
03.01	<i>Задание с панели</i>	Задание 1, подаваемое с панели управления или ПК.	-
	-100000,00... 100000,00	Панель управления или ПК.	1 = 10
03.05	<i>Задание 1 с FB A</i>	Задание 1, получаемое через интерфейсный модуль Fieldbus A. См. также главу <i>Управление через интерфейсный модуль Fieldbus</i> (стр. 413).	-
	-100000,00... 100000,00	Задание 1 из интерфейсного модуля Fieldbus A.	1 = 10
03.06	<i>Задание 2 с FB A</i>	Задание 2, получаемое через интерфейсный модуль Fieldbus A.	-
	-100000,00... 100000,00	Задание 2 из интерфейсного модуля Fieldbus A.	1 = 10
03.09	<i>Задание 1 с EFB</i>	Масштабированное задание 1, получаемое по встроенной шине Fieldbus.	1 = 10
	-30000,00... 30000,00	Масштабированное задание 1, получаемое по встроенной шине Fieldbus.	1 = 10
03.10	<i>Задание 2 с EFB</i>	Масштабированное задание 2, получаемое по встроенной шине Fieldbus.	1 = 10
	-30000,00... 30000,00	Масштабированное задание 2, получаемое по встроенной шине Fieldbus.	1 = 10
04 Предупреждения и отказы			
Информация о последних предупреждениях и отказах. Пояснения, касающиеся индивидуальных кодов предупреждений и сообщений об отказах, см. в главе <i>Поиск и устранение неисправностей</i> . Все параметры этой группы предназначены только для чтения, если не указано иное.			
04.01	<i>Отказ, вызвавший отключ.</i>	Код 1-го активного отказа (отказ, вызвавший текущее отключение).	-
	0000h...FFFFh	1-й активный отказ.	1 = 1
04.02	<i>Активный отказ 2</i>	Код 2-го активного отказа.	-
	0000h...FFFFh	2-й активный отказ.	1 = 1
04.03	<i>Активный отказ 3</i>	Код 3-го активного отказа.	-
	0000h...FFFFh	3-й активный отказ.	1 = 1
04.04	<i>Активный отказ 4</i>	Код 4-го активного отказа.	-
	0000h...FFFFh	4-й активный отказ.	1 = 1
04.05	<i>Активный отказ 5</i>	Код 5-го активного отказа.	-
	0000h...FFFFh	5-й активный отказ.	1 = 1
04.06	<i>Активное предупрежд. 1</i>	Код 1-го активного предупреждения.	-
	0000h...FFFFh	1-е активное предупреждение.	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
04.07	<i>Активное предупрежд. 2</i>	Код 2-го активного предупреждения.	-
	0000h...FFFFh	2-е активное предупреждение.	1 = 1
04.08	<i>Активное предупрежд. 3</i>	Код 3-го активного предупреждения.	-
	0000h...FFFFh	3-е активное предупреждение.	1 = 1
04.09	<i>Активное предупрежд. 4</i>	Код 4-го активного предупреждения.	-
	0000h...FFFFh	4-е активное предупреждение.	1 = 1
04.10	<i>Активное предупрежд. 5</i>	Код 5-го активного предупреждения.	-
	0000h...FFFFh	5-е активное предупреждение.	1 = 1
04.11	<i>Последний отказ</i>	Код 1-го запомненного (неактивного) отказа.	-
	0000h...FFFFh	1-й запомненный отказ.	1 = 1
04.12	<i>Предпоследний отказ</i>	Код 2-го запомненного (неактивного) отказа.	-
	0000h...FFFFh	2-й запомненный отказ.	1 = 1
04.13	<i>3-й с конца отказ</i>	Код 3-го запомненного (неактивного) отказа.	-
	0000h...FFFFh	3-й запомненный отказ.	1 = 1
04.14	<i>4-й с конца отказ</i>	Код 4-го запомненного (неактивного) отказа.	-
	0000h...FFFFh	4-й запомненный отказ.	1 = 1
04.15	<i>5-й с конца отказ</i>	Код 5-го запомненного (неактивного) отказа.	-
	0000h...FFFFh	5-й запомненный отказ.	1 = 1
04.16	<i>Последнее предупрежд.</i>	Код 1-го запомненного (неактивного) предупреждения.	-
	0000h...FFFFh	1-е запомненное предупреждение.	1 = 1
04.17	<i>Предпоследнее предупр.</i>	Код 2-го запомненного (неактивного) предупреждения.	-
	0000h...FFFFh	2-е запомненное предупреждение.	1 = 1
04.18	<i>3-е с конца предупрежден.</i>	Код 3-го запомненного (неактивного) предупреждения.	-
	0000h...FFFFh	3-е запомненное предупреждение.	1 = 1
04.19	<i>4-е с конца предупрежден.</i>	Код 4-го запомненного (неактивного) предупреждения.	-
	0000h...FFFFh	4-е запомненное предупреждение.	1 = 1
04.20	<i>5-е с конца предупрежден.</i>	Код 5-го запомненного (неактивного) предупреждения.	-
	0000h...FFFFh	5-е запомненное предупреждение.	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																		
05 Диагностика																					
		Различные счетчики наработки и измерения, связанные с техническим обслуживанием привода. Все параметры этой группы предназначены только для чтения, если не указано иное.																			
05.01	<i>Счетчик врем. во вкл. сост.</i>	Счетчик времени во включенном состоянии. Счетчик работает, когда на привод подается питание.	-																		
	0...65535 суток	Счетчик времени во включенном состоянии.	1 = 1 сутки																		
05.02	<i>Счетчик времени работы</i>	Счетчик времени работы двигателя. Счетчик работает, когда действует модуляция инвертора.	-																		
	0...65535 суток	Счетчик времени работы двигателя.	1 = 1 сутки																		
05.04	<i>Счетчик врем. раб. вентил.</i>	Счетчик времени работы охлаждающего вентилятора привода. Можно сбросить с панели управления, если нажимать кнопку сброса дольше 3 секунд.	-																		
	0...65535 суток	Счетчик времени работы вентилятора охлаждения.	1 = 1 сутки																		
05.10	<i>Темп-ра панели управл.</i>	Измеренная температура платы управления	-																		
	-32768,00... 32767,00 °C или °F	Температура платы управления в градусах Цельсия.	1 = ед. измерения																		
05.11	<i>Температура инвертера в %</i>	Расчетная температура привода в процентах от предела выдачи сигнала отказа. Предел выдачи сигнала отказа изменяется в зависимости от типа привода. 0,0 % = 0 °C (32 °F) 100,0 % = предел отказа	-																		
	-40,0...160,0 %	Температура привода в процентах.	1 = 1 %																		
05.22	<i>Диагностическое слово 3</i>	Слово диагностики 3. Возможные причины и меры по устранению см. в главе <i>Поиск и устранение неисправностей</i> .	-																		
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Значение</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0...8</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Импульс кВт·ч</td> <td>1 = импульс кВт·ч активен.</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Команда вентилятора</td> <td>1 = Вентилятор привода вращается со скоростью выше скорости холостого хода.</td> </tr> <tr> <td>12...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Бит	Название	Значение	0...8	Резерв		9	Импульс кВт·ч	1 = импульс кВт·ч активен.	10	Резерв		11	Команда вентилятора	1 = Вентилятор привода вращается со скоростью выше скорости холостого хода.	12...15	Резерв		
Бит	Название	Значение																			
0...8	Резерв																				
9	Импульс кВт·ч	1 = импульс кВт·ч активен.																			
10	Резерв																				
11	Команда вентилятора	1 = Вентилятор привода вращается со скоростью выше скорости холостого хода.																			
12...15	Резерв																				
	0000h...FFFFh	Слово диагностики 3.	1 = 1																		
06 Слова управл. и состояния																					
		Слова управления и состояния привода.																			
06.01	<i>Главное слово управления</i>	Главное слово управления двигателя. Этот параметр показывает сигналы управления такими, как они получены от выбранных источников (таких как цифровые входы, интерфейсные модули Fieldbus и прикладная программа). Распределение битов слова описано на стр. 419. Соответствующие слово состояния и диаграмма состояния приведены на стр. 421 и 422 соответственно. Этот параметр предназначен только для чтения.	-																		
	0000h...FFFFh	Главное управляющее слово	1 = 1																		

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																																																
06.11	<i>Главное слово состояния</i>	Главное слово состояния привода. Распределение битов описано на стр. 421. Соответствующие слово управления и диаграмма состояния показаны на стр. 419 и 422 соответственно. Этот параметр предназначен только для чтения.	-																																																
	0000h...FFFFh	Главное слово состояния.	1 = 1																																																
06.16	<i>Слово состояния привода 1</i>	Слово состояния привода 1. Этот параметр предназначен только для чтения.	-																																																
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Разрешено</td> <td>1 = Присутствуют сигналы как разрешения работы (см. пар. 20.12), так и разрешения пуска (20.19). Примечание. Наличие отказа не влияет на этот бит.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Запрещено</td> <td>1 = Пуск запрещен. Для пуска привода необходимо снять запрещающий сигнал (см. пар. 06.18) и выключить и включить сигнал пуска.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Заряжен пост. током</td> <td>1 = Цепь постоянного тока заряжена</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Готов к пуску</td> <td>1 = Привод готов принять команду пуска</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Следует за заданием</td> <td>1 = Привод готов отслеживать данное задание</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Запущен</td> <td>1 = Привод запущен</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Выполн. модуляция</td> <td>1 = Привод находится в режиме модуляции (выходная ступень регулируется)</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Действует огранич.</td> <td>1 = Активен какой-либо эксплуатационный предел (скорость, крутящий момент и т. п.)</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Местное управл.</td> <td>1 = Привод находится в режиме местного управления</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Управление по сети</td> <td>1 = Привод работает в режиме <i>сетевое управление</i> (см. стр. 11).</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Активен Внешн1</td> <td>1 = Активен источник команд управления ВНЕШН1</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Активен Внешн2</td> <td>1 = Активен источник команд управления ВНЕШН2</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Запрос пуска</td> <td>1 = Запрошен пуск</td> </tr> <tr> <td>14...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Описание	0	Разрешено	1 = Присутствуют сигналы как разрешения работы (см. пар. 20.12), так и разрешения пуска (20.19). Примечание. Наличие отказа не влияет на этот бит.	1	Запрещено	1 = Пуск запрещен. Для пуска привода необходимо снять запрещающий сигнал (см. пар. 06.18) и выключить и включить сигнал пуска.	2	Заряжен пост. током	1 = Цепь постоянного тока заряжена	3	Готов к пуску	1 = Привод готов принять команду пуска	4	Следует за заданием	1 = Привод готов отслеживать данное задание	5	Запущен	1 = Привод запущен	6	Выполн. модуляция	1 = Привод находится в режиме модуляции (выходная ступень регулируется)	7	Действует огранич.	1 = Активен какой-либо эксплуатационный предел (скорость, крутящий момент и т. п.)	8	Местное управл.	1 = Привод находится в режиме местного управления	9	Управление по сети	1 = Привод работает в режиме <i>сетевое управление</i> (см. стр. 11).	10	Активен Внешн1	1 = Активен источник команд управления ВНЕШН1	11	Активен Внешн2	1 = Активен источник команд управления ВНЕШН2	12	Резерв		13	Запрос пуска	1 = Запрошен пуск	14...15	Резерв	
Бит	Название	Описание																																																	
0	Разрешено	1 = Присутствуют сигналы как разрешения работы (см. пар. 20.12), так и разрешения пуска (20.19). Примечание. Наличие отказа не влияет на этот бит.																																																	
1	Запрещено	1 = Пуск запрещен. Для пуска привода необходимо снять запрещающий сигнал (см. пар. 06.18) и выключить и включить сигнал пуска.																																																	
2	Заряжен пост. током	1 = Цепь постоянного тока заряжена																																																	
3	Готов к пуску	1 = Привод готов принять команду пуска																																																	
4	Следует за заданием	1 = Привод готов отслеживать данное задание																																																	
5	Запущен	1 = Привод запущен																																																	
6	Выполн. модуляция	1 = Привод находится в режиме модуляции (выходная ступень регулируется)																																																	
7	Действует огранич.	1 = Активен какой-либо эксплуатационный предел (скорость, крутящий момент и т. п.)																																																	
8	Местное управл.	1 = Привод находится в режиме местного управления																																																	
9	Управление по сети	1 = Привод работает в режиме <i>сетевое управление</i> (см. стр. 11).																																																	
10	Активен Внешн1	1 = Активен источник команд управления ВНЕШН1																																																	
11	Активен Внешн2	1 = Активен источник команд управления ВНЕШН2																																																	
12	Резерв																																																		
13	Запрос пуска	1 = Запрошен пуск																																																	
14...15	Резерв																																																		
	0000h...FFFFh	Слово состояния привода 1.	1 = 1																																																

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
06.17	Слово состояния привода 2	Слово состояния привода 2. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
Бит	Название	Описание	
0	Ид. прогон выполнен	1 = Идентификационный (ID) прогон двигателя выполнен	
1	Намагничен	1 = Двигатель намагничен	
2	Упр. крут. моментом	1 = Активен режим регулирования крутящего момента	
3	Управл. скоростью	1 = Активен режим регулирования скорости	
4	Резерв		
5	Активна без. уст.	1 = «Безопасное» задание применяется в результате воздействия таких параметров, как 49.05 и 50.02	
6	Активна посл. скор.	1 = Задание «последняя скорость» применяется в результате воздействия таких параметров, как 49.05 и 50.02	
7	Потеря задания	1 = Потерян сигнал задания	
8	Сбой экстр. остановки	1 = Сбой экстренной остановки (см. параметры 31.32 и 31.33)	
9	Толчковый режим активен	1 = Сигнал разрешения толчкового режима включен	
10	Превышение	1 = Фактическое значение скорости, частоты или крутящего момента равно пределу (заданному параметрами 46.31...46.33) или превышает его. Действует для обоих направлений вращения.	
11...12	Резерв		
13	Задержка пуска активна	1 = Активна задержка пуска (параметр 21.22).	
14...15	Резерв		
0000h...FFFFh		Слово состояния привода 2.	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
06.18	<i>Слово сост. запрета пуска</i>	Слово состояния запрета пуска. Это слово определяет источник запрещающего сигнала, который препятствует пуску привода. Условия, отмеченные звездочкой (*), требуют только снятия и последующей подачи команды пуска. Во всех остальных случаях необходимо сначала снять запрещающее условие. См. также параметр <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> , бит 1. Этот параметр предназначен только для чтения.	-

Бит	Название	Описание
0	Не готов к прогону	1 = Отсутствует напряжение постоянного тока, или параметры привода установлены неправильно. Проверьте параметры в группах 95 и 99.
1	Изменено место упр.	* 1 = Изменен источник сигналов управления
2	Запрет SSW	1 = Программа управления поддерживается в запрещенном состоянии
3	Сброс отказа	* 1 = Отказ сброшен
4	Разр. потерянн. пуск	1 = Отсутствие сигнала разрешения пуска
5	Разр. потер. прогон	1 = Отсутствие сигнала разрешения работы
6	Резерв	
7	STO	1 = Активна функция безопасного отключения крутящего момента
8	Калибр. тока законч.	* 1 = Выполнение программы текущей калибровки закончено
9	Ид. прогон закончен	* 1 = Идентификационный прогон двигателя закончен
11	Экстренное выкл.1	1 = Сигнал аварийного останова (режим ВЫКЛ1)
12	Экстренное выкл.2	1 = Сигнал аварийного останова (режим ВЫКЛ2)
13	Экстренное выкл.3	1 = Сигнал аварийного останова (режим ВЫКЛ3)
14	Запрет автом. сброса	1 = Работа функции автоматического сброса запрещается
15	Толчковый режим активен	1 = Сигнал разрешения толчкового режима запрещает работу

0000h...FFFFh	Слово состояния запрета пуска.	1 = 1	
06.19	<i>Слово состояния упр. скор.</i>	Слово состояния упр. скор. Этот параметр предназначен только для чтения.	-

Бит	Название	Описание
0	Нулевая скорость	1 = Привод работает на нулевой скорости
1	Вперед	1 = Привод вращается в прямом направлении выше предела нулевой скорости (пар. 21.06)
2	Реверс	1 = Привод вращается в обратном направлении выше предела нулевой скорости (пар. 21.06)
3...6	Резерв	
7	Любой запр.пост.скор.	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота (см. пар. 06.20).
8...15	Резерв	

0000h...FFFFh	Слово состояния упр. скор.	1 = 1
---------------	----------------------------	-------

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																											
06.20	<i>Слово состояния пост. скор.</i>	Слово состояния фиксированной скорости/частоты. Указывает, какая фиксированная скорость или частота активна (если имеется). См. также параметр <i>06.19 Слово состояния упр. скор.</i> , бит 7 и раздел <i>Фиксированные значения скорости/частоты</i> (стр. 88). Этот параметр предназначен только для чтения.	-																											
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Постоянная скорость 1</td> <td>1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Пост. скорость 2</td> <td>1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 2</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Пост. скорость 3</td> <td>1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 3</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Пост. скорость 4</td> <td>1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 4</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Пост. скорость 5</td> <td>1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 5</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Пост. скорость 6</td> <td>1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 6</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Пост. скорость 7</td> <td>1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 7</td> </tr> <tr> <td>7...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Описание	0	Постоянная скорость 1	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 1	1	Пост. скорость 2	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 2	2	Пост. скорость 3	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 3	3	Пост. скорость 4	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 4	4	Пост. скорость 5	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 5	5	Пост. скорость 6	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 6	6	Пост. скорость 7	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 7	7...15	Резерв	
Бит	Название	Описание																												
0	Постоянная скорость 1	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 1																												
1	Пост. скорость 2	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 2																												
2	Пост. скорость 3	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 3																												
3	Пост. скорость 4	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 4																												
4	Пост. скорость 5	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 5																												
5	Пост. скорость 6	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 6																												
6	Пост. скорость 7	1 = Выбрана фиксированная скорость или частота 7																												
7...15	Резерв																													
	0000h...FFFh	Слово состояния фиксированной скорости/частоты.	1 = 1																											
06.21	<i>Слово состояния привода 3</i>	Слово состояния привода 3. Этот параметр предназначен только для чтения.	-																											
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Активн. удерж. пост. током.</td> <td>1 = Активно удержание постоянным током</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Актив. намагн. после остан.</td> <td>1 = Активно намагничивание после останова</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Активен предв. нагр. двиг.</td> <td>1 = Активен предварительный нагрев двигателя</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Описание	0	Активн. удерж. пост. током.	1 = Активно удержание постоянным током	1	Актив. намагн. после остан.	1 = Активно намагничивание после останова	2	Активен предв. нагр. двиг.	1 = Активен предварительный нагрев двигателя	3...15	Резерв													
Бит	Название	Описание																												
0	Активн. удерж. пост. током.	1 = Активно удержание постоянным током																												
1	Актив. намагн. после остан.	1 = Активно намагничивание после останова																												
2	Активен предв. нагр. двиг.	1 = Активен предварительный нагрев двигателя																												
3...15	Резерв																													
	0000h...FFFh	Слово состояния привода 1.	1 = 1																											
06.30	<i>Выбор бита 11 MSW</i>	Выбирает источник двоичных сигналов, состояние которого передается битом 11 (пользовательский бит 0) параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> .	<i>Внешн. пост управл.</i>																											
	Ложь	0.	0																											
	Истина	1.	1																											
	Внешн. пост управл.	Бит 11 параметра <i>06.01 Главное слово управления</i> (см. стр. 138).	2																											
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-																											
06.31	<i>Выбор бита 12 MSW</i>	Выбирает источник двоичных сигналов, состояние которого передается битом 12 (пользовательский бит 1) параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> .	<i>Разрешение внешнего прогона</i>																											
	Ложь	0.	0																											
	Истина	1.	1																											
	Разрешение внешнего прогона	Состояние сигнала внешнего разрешения работы (см. параметр <i>20.12 Источник разреш. пуска 1</i>).	2																											
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-																											

142 *Параметры*

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
06.32	<i>Выбор бита 12 MSW</i>	Выбирает источник двоичных сигналов, состояние которого передается битом 13 (пользовательский бит 2) параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> .	<i>Ложь</i>
	Ложь	0.	0
	Истина	1.	1
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
06.33	<i>Выбор бита 14 MSW</i>	Выбирает источник двоичных сигналов, состояние которого передается битом 14 (пользовательский бит 3) параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> .	<i>Ложь</i>
	Ложь	0.	0
	Истина	1.	1
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
07 Сведения о системе		Информация об аппаратных и микропрограммных средствах привода. Все параметры этой группы предназначены только для чтения.	
07.03	<i>Ид. номинала привода</i>	Тип привода/инверторного блока.	-
07.04	<i>Имя микропрограммы</i>	Идентификация микропрограммного обеспечения.	-
07.05	<i>Версия микропрограммы</i>	Номер версии микропрограммного обеспечения.	-
07.06	<i>Имя загр. пакета</i>	Имя загрузочного пакета микропрограммного обеспечения.	-
07.07	<i>Версия загр. пакета</i>	Версия загрузочного пакета микропрограммного обеспечения.	-
07.11	<i>Использование ЦП</i>	Загрузка микропроцессора в процентах.	-
	0...100 %	Загрузка микропроцессора.	1 = 1 %
10 Стандартные DI, RO		Конфигурирование цифровых входов и релейных выходов.	
10.02	<i>Состояние задержки DI</i>	Показывает состояние цифровых входов DI1...DI6. Это слово обновляется только после задержек активации/деактивации. Биты 0...5 отражают состояние задержки входов DI1...DI6. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	0000h...FFFFh	Состояние задержки цифровых входов	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
10.03	<i>Принудительный выбор DI</i>	Электрические состояния цифровых входов могут маскироваться, например, для испытаний. В параметре <i>10.04 Принудительные данные DI</i> предусмотрен бит для каждого цифрового входа, и его значение применяется каждый раз, когда соответствующий бит в этом параметре равен 1. Примечание. После загрузки и выключения/включения питания принудительный выбор сбрасывается (параметры <i>10.03</i> и <i>10.04</i>).	0000h

Бит	Значение
0	1 = Для входа DI1 принудительно задается значение бита 0 параметра <i>10.04 Принудительные данные DI</i> .
1	1 = Для входа DI2 принудительно задается значение бита 1 параметра <i>10.04 Принудительные данные DI</i> .
2	1 = Для входа DI3 принудительно задается значение бита 2 параметра <i>10.04 Принудительные данные DI</i> .
3	1 = Для входа DI4 принудительно задается значение бита 3 параметра <i>10.04 Принудительные данные DI</i> .
4	1 = Для входа DI5 принудительно задается значение бита 4 параметра <i>10.04 Принудительные данные DI</i> .
5	1 = Для входа DI6 принудительно задается значение бита 5 параметра <i>10.04 Принудительные данные DI</i> .
6...15	Резерв

0000h...FFFFh	Выбор приоритета для цифровых входов.	1 = 1
10.04 <i>Принудительные данные DI</i>	Позволяет изменять значение данных принудительно установленного цифрового входа с 0 на 1. Принудительно можно изменять только значение входа, выбранного в параметре <i>10.03 Принудительный выбор DI</i> . Бит 0 содержит принудительно задаваемое значение для входа DI1; бит 5 — для входа DI6.	0000h
0000h...FFFFh	Принудительно устанавливаемые значения цифровых входов.	1 = 1
10.21 <i>Состояние RO</i>	Состояние релейных выходов RO3...RO1 . Пример: 00000001b = выход RO1 активен, выходы RO2...RO3 не активны.	-
0000h...FFFFh	Состояние релейных выходов	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16										
10.22	<i>Принудительный выбор RO</i>	<p>Подаваемые на релейные выходы сигналы можно переопределять, например, для испытаний. В параметре <i>10.23 Принудительные данные RO</i> предусмотрен бит для каждого релейного выхода, и его значение применяется каждый раз, когда соответствующий бит в этом параметре равен 1.</p> <p>Примечание. После загрузки и выключения/включения питания принудительный выбор сбрасывается (параметры <i>10.22</i> и <i>10.23</i>).</p>											
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Значение</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>1 = Для входа RO1 принудительно задается значение бита 0 параметра <i>10.23 Принудительные данные RO</i>.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1 = Для входа RO2 принудительно задается значение бита 1 параметра <i>10.23 Принудительные данные RO</i>.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>1 = Для входа RO3 принудительно задается значение бита 2 параметра <i>10.23 Принудительные данные RO</i>.</td> </tr> <tr> <td>3...7</td> <td>Резерв</td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Значение	0	1 = Для входа RO1 принудительно задается значение бита 0 параметра <i>10.23 Принудительные данные RO</i> .	1	1 = Для входа RO2 принудительно задается значение бита 1 параметра <i>10.23 Принудительные данные RO</i> .	2	1 = Для входа RO3 принудительно задается значение бита 2 параметра <i>10.23 Принудительные данные RO</i> .	3...7	Резерв
Бит	Значение												
0	1 = Для входа RO1 принудительно задается значение бита 0 параметра <i>10.23 Принудительные данные RO</i> .												
1	1 = Для входа RO2 принудительно задается значение бита 1 параметра <i>10.23 Принудительные данные RO</i> .												
2	1 = Для входа RO3 принудительно задается значение бита 2 параметра <i>10.23 Принудительные данные RO</i> .												
3...7	Резерв												
10.23	<i>Принудительные данные RO</i>	Содержат значения релейных выходов, которые используются вместо подсоединенных сигналов, если выбраны в параметре <i>10.22 Принудительный выбор RO</i> . Бит 0 содержит принудительно задаваемое значение для выхода RO1.											
	0000h...FFFFh	Принудительно задаваемые значения RO.	1 = 1										
10.24	<i>Источник RO1</i>	Выбирает сигнал привода, подключаемый к релейному выходу RO1.	<i>Готов к пуску</i>										
	Обесточено	Выход обесточен.	0										
	Под напряжением	На выход подается напряжение.	1										
	Готов к пуску	Бит 1 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	2										
	Разрешено	Бит 0 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	4										
	Запущен	Бит 5 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	5										
	Намагничен	Бит 1 параметра <i>06.17 Слово состояния привода 2</i> (см. стр. 139).	6										
	Работа	Бит 6 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	7										
	Готов по заданию	Бит 2 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	8										
	На уставке	Бит 8 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	9										
	Ревёрс	Бит 2 параметра <i>06.19 Слово состояния упр. скор.</i> (см. стр. 140).	10										
	Нулевая скорость	Бит 0 параметра <i>06.19 Слово состояния упр. скор.</i> (см. стр. 140).	11										
	Превышение	Бит 10 параметра <i>06.17 Слово состояния привода 2</i> (см. стр. 139).	12										
	Предупреждение	Бит 7 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	13										

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Отказ	Бит 3 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	14
	Отказ (-1)	Инvertированный бит 3 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	15
	Команда торможения	Бит 0 параметра <i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> (см. стр. 287).	22
	Активен Внешн2	Бит 11 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	23
	Внешнее управление	Бит 9 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	24
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	27
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	28
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	29
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	33
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	34
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	35
	Задержка пуска	Бит 13 параметра <i>06.17 Слово состояния привода 2</i> (см. стр. 139).	39
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
10.25	<i>Задержка вкл. RO1</i>	Определяет задержку активации для релейного выхода RO1.	0,0 с
<p> $t_{Вкл} = 10.25$ Задержка вкл. RO1 $t_{Откл} = 10.26$ Задержка выкл. RO1 </p>			
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка активации для RO1.	10 = 1 с
10.26	<i>Задержка выкл. RO1</i>	Определяет задержку деактивации для релейного выхода RO1. См. параметр 10.25 Задержка вкл. RO1 .	0,0 с
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка деактивации для RO1.	10 = 1 с
10.27	<i>Источник RO2</i>	Выбирает сигнал привода, подключаемый к релейному выходу RO2. Варианты выбора приведены в описании параметра 10.24 Источник RO1 .	<i>Работа</i>

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
10.28	<i>Задержка вкл. RO2</i>	Определяет задержку активации релейного выхода RO2.	0,0 с
		<p> $t_{\text{Вкл}} = 10.28$ <i>Задержка вкл. RO2</i> $t_{\text{Откл}} = 10.29$ <i>Задержка выкл. RO2</i> </p>	
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка активации для RO2.	10 = 1 с
10.29	<i>Задержка выкл. RO2</i>	Определяет задержку деактивации для релейного выхода RO2. См. параметр 10.28 Задержка вкл. RO2 .	0,0 с
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка деактивации для RO2.	10 = 1 с
10.30	<i>Источник RO3</i>	Выбирает сигнал привода, подключаемый к релейному выходу RO3. Варианты выбора приведены в описании параметра 10.24 Источник RO1 .	<i>Отказ (-1)</i>
10.31	<i>Задержка вкл. RO3</i>	Определяет задержку активации для релейного выхода RO3.	0,0 с
		<p> $t_{\text{Вкл}} = 10.31$ <i>Задержка вкл. RO3</i> $t_{\text{Откл}} = 10.32$ <i>Задержка выкл. RO3</i> </p>	
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка активации для RO3.	10 = 1 с
10.32	<i>Задержка выкл. RO3</i>	Определяет задержку деактивации для релейного выхода RO3. См. параметр 10.31 Задержка вкл. RO3 .	0,0 с
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка деактивации для RO3.	10 = 1 с
10.101	<i>Счетчик переключений RO1</i>	Отображается количество изменений состояния релейного выхода RO1.	-
	0...4294967000	Счетчик изменения состояния.	1 = 1
10.102	<i>Счетчик переключений RO2</i>	Отображается количество изменений состояния релейного выхода RO2.	-
	0...4294967000	Счетчик изменения состояния.	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
10.103	Счетчик переключений RO3	Отображает количество изменений состояния релейного выхода RO3.	-
	0...4294967000	Счетчик изменения состояния.	1 = 1
11 Стандартные DI0, FI, FO			
Конфигурирование частотного входа.			
11.25	Конфигурация DI6	Выбирает назначение цифрового входа 6.	Цифровой вход
	Цифровой вход	DI6 используется как цифровой вход.	0
	Частотный вход	DI6 используется как частотный вход.	1
11.38	Факт. частотный вход 1	Отображает значение частотного входа 1 (через DI6, когда он используется в качестве частотного входа) перед масштабированием. См. параметр 11.42 Мин. частотного входа 1. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	0 ... 16000 Гц	Немасштабированное значение частотного входа 1.	1 = 1 Гц
11.39	Масштаб. частотный вход 1	Отображает значение частотного входа 1 (через DI6, когда он используется в качестве частотного входа) после масштабирования. См. параметр 11.42 Мин. частотного входа 1. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-32768,000 ... 32767,000	Масштабированное значение частотного входа 1.	1 = 1
11.42	Мин. частотного входа 1	<p>Определяет минимальную частоту, поступающую в данный момент на частотный вход 1 (DI6, когда он используется в качестве частотного входа).</p> <p>Поступающий частотный сигнал (11.38 Факт. частотный вход 1) масштабируется и превращается во внутренний сигнал (11.39 Масштаб. частотный вход 1) с использованием параметров 11.42...11.45 следующим образом:</p>	1 Гц
	1 ... 16000 Гц	Минимальная частота частотного входа 1 (DI6).	1 = 1 Гц



№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
11.43	<i>Макс. частотного входа 1</i>	Определяет максимальную частоту, поступающую в данный момент на частотный вход 1 (DI6), когда он используется в качестве частотного входа). См. параметр <i>11.42 Мин. частотного входа 1</i> .	16000 Гц
	1 ... 16000 Гц	Максимальная частота частотного входа 1 (DI6).	1 = 1 Гц
11.44	<i>Част. вход 1 на масшт. мин.</i>	Определяет значение, необходимое для внутреннего соответствия минимальной входной частоте, заданной параметром <i>11.42 Мин. частотного входа 1</i> . См. схему в описании параметра <i>11.42 Мин. частотного входа 1</i> .	0,000
	-32768,000 ... 32767,000	Значение, соответствующее минимуму частотного входа 1.	1 = 1
11.45	<i>Част. вход 1 на масшт. макс.</i>	Определяет значение, необходимое для внутреннего соответствия максимальной входной частоте, заданной параметром <i>11.43 Макс. частотного входа 1</i> . См. схему в описании параметра <i>11.42 Мин. частотного входа 1</i> .	1500,000
	-32768,000 ... 32767,000	Значение, соответствующее максимуму частотного входа 1.	1 = 1

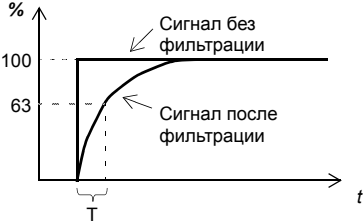
12 Стандартные AI

12.02	<i>Принудительный выбор AI</i>	<p>Действительные показания аналоговых входов могут маскироваться, например, для испытаний. Для каждого аналогового входа предусмотрено принудительное значение параметра, и его значение применяется каждый раз, когда соответствующий бит в этом параметре равен 1.</p> <p>Примечание. Постоянные времени фильтра AI (параметры <i>12.16 Пост. времени фильтра AI1</i> и <i>12.26 Пост. времени фильтра AI2</i>) не влияют на принудительные значения AI (параметры <i>12.13 Принудительное значение AI1</i> и <i>12.23 Принудительное значение AI2</i>).</p> <p>Примечание. После загрузки и выключения/включения питания принудительный выбор сбрасывается (параметры <i>12.02</i> и <i>12.03</i>).</p>	0000h
-------	--------------------------------	---	-------

Бит	Значение
0	1 = Для входа AI1 принудительно устанавливается значение параметра <i>12.13 Принудительное значение AI1</i> .
1	1 = Для входа AI2 принудительно устанавливается значение параметра <i>12.23 Принудительное значение AI2</i> .
2...7	Резерв

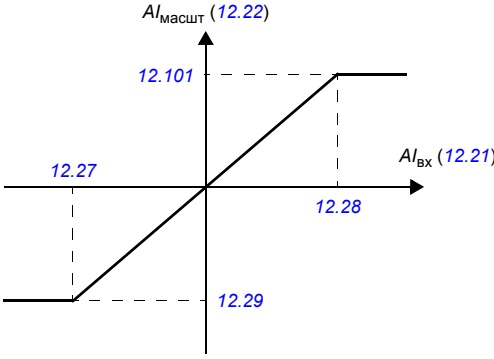
	0000h...FFFFh	Селектор принудительных значений для аналоговых входов AI1 и AI2.	1 = 1
12.03	<i>Функция контроля аналог. входов</i>	Выбирает, как привод реагирует, когда аналоговый входной сигнал выходит за минимальные и/или максимальные пределы, установленные для входа. Входы и соблюдаемые пределы выбираются параметром <i>12.04 Выбор контроля аналог. входов</i> .	<i>Никаких действий</i>
	Никаких действий	Никаких действий не выполняется.	0
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>80A0 Контроль AI</i> .	1
	Предупреждение	Привод выдает предупреждение <i>A8A0 Контроль AI</i> .	2

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																		
	Последняя скорость	Привод формирует предупреждение (<i>АВАО Контроль AI</i>) и поддерживает скорость вращения (или частоту), которая была до возникновения нештатной ситуации. Скорость/частота определяется пропуском через 850-мс фильтр нижних частот.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи.	3																		
	Безопасн. задание скорости	Привод формирует предупреждение (<i>АВАО Контроль AI</i>) и устанавливает скорость равной значению, заданному параметром <i>22.41 Безопасн. задание скорости</i> (или <i>28.41 Безопасное задание частоты</i> , если используется задание частоты).  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи.	4																		
<i>12.04</i>	<i>Выбор контроля аналог. входов</i>	Задаёт контролируемые пределы аналогового входного сигнала. См. параметр <i>12.03 Функция контроля аналог. входов</i> .	0000h																		
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>AI1 < MIN</td> <td>1 = Действует контроль минимального предела AI1.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>AI1 > MAX</td> <td>1 = Действует контроль максимального предела AI1.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>AI2 < MIN</td> <td>1 = Действует контроль минимального предела AI2.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>AI2 > MAX</td> <td>1 = Действует контроль максимального предела AI2.</td> </tr> <tr> <td>4...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Бит	Название	Описание	0	AI1 < MIN	1 = Действует контроль минимального предела AI1.	1	AI1 > MAX	1 = Действует контроль максимального предела AI1.	2	AI2 < MIN	1 = Действует контроль минимального предела AI2.	3	AI2 > MAX	1 = Действует контроль максимального предела AI2.	4...15	Резерв		
Бит	Название	Описание																			
0	AI1 < MIN	1 = Действует контроль минимального предела AI1.																			
1	AI1 > MAX	1 = Действует контроль максимального предела AI1.																			
2	AI2 < MIN	1 = Действует контроль минимального предела AI2.																			
3	AI2 > MAX	1 = Действует контроль максимального предела AI2.																			
4...15	Резерв																				
	0000h...FFFFh	Активизация контроля аналогового входа.	1 = 1																		
<i>12.11</i>	<i>Фактическое значение AI1</i>	Показывает значение аналогового входа AI1 в миллиамперах или вольтах (в зависимости от аппаратной настройки входа на ток или напряжение). Этот параметр предназначен только для чтения.	-																		
	4,000...20,000 mA или 0,000...10,000 V	Значение сигнала на аналоговом входе AI1.	1000 = 1 ед. измерения																		
<i>12.12</i>	<i>Масштаб. значение AI1</i>	Показывает значение аналогового входа AI1 после масштабирования. См. параметры <i>12.19 AI1, масштаб. по мин. AI1</i> и <i>12.20 AI1, масштаб. по макс. AI1</i> . Этот параметр предназначен только для чтения.	-																		
	-32768,000... 32767,000	Масштабированное значение сигнала на аналоговом входе AI1.	1 = 1																		
<i>12.13</i>	<i>Принудительное значение AI1</i>	Принудительное значение, которое может использоваться вместо истинного значения входа. См. параметр <i>12.02 Принудительный выбор AI</i> .	-																		
	4,000...20,000 mA или 0,000...10,000 V	Принудительное значение сигнала на аналоговом входе AI1.	1000 = 1 ед. измерения																		

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
12.15	Выбор единиц для AI1	Выбирает единицу измерения для показаний и настройки в связи с аналоговым входом AI1. Примечание. Эта настройка должна совпадать с соответствующей настройкой аппаратных средств в блоке управления приводом. См. главу «Электрический монтаж», раздел «Переключатели» в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию</i> привода и стандартное подключение цепей управления для используемого макроса в главе <i>Макросы управления</i> (стр. 59). Чтобы любые изменения настроек аппаратных средств вступили в силу, требуется перезагрузка платы управления (либо путем выключения и включения питания, либо с помощью параметра 96.08 Загрузка платы управления).	V
	V	Вольты	2
	mA	Миллиамперы.	10
12.16	Пост. времени фильтра AI1	<p>Определяет постоянную времени фильтра для аналогового входа AI1.</p>  $O = I \times (1 - e^{-t/T})$ <p>I = сигнал на входе фильтра (ступенька) O = сигнал на выходе фильтра t = время T = постоянная времени фильтра</p> <p>Примечание. Сигнал также фильтруется схемой входного интерфейса (постоянная времени составляет приблизительно 0,25 мс). Изменение этого значения с помощью параметров не предусмотрено.</p>	0,100 с
	0,000...30,000 с	Постоянная времени фильтра.	1000 = 1 с
12.17	Мин. AI1	Определяет минимальное местное значение для аналогового входа AI1. Устанавливает значение, посылаемое в данный момент в привод, если аналоговый сигнал от процесса находится на установленном минимуме.	4,000 mA или 0,000 V
	4,000...20,000 mA или 0,000...10,000 V	Минимальное значение на входе AI1.	1000 = 1 ед. измерения

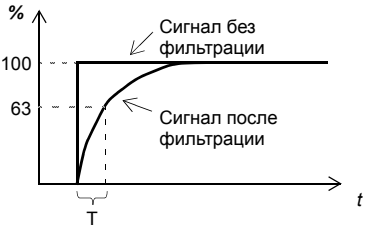
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
12.18	<i>Макс. AI1</i>	Определяет максимальное местное значение для аналогового входа AI1. Устанавливает значение, посылаемое в данный момент в привод, если аналоговый сигнал от процесса находится на установленном максимуме.	20,000 мА или 10,000 В
	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	Максимальное значение на входе AI1.	1000 = 1 ед. измерения
12.19	<i>AI1, масштаб. по мин. AI1</i>	Определяет действительное внутреннее значение, которое соответствует минимальному значению сигнала на аналоговом входе AI1, определенному параметром <i>12.17 Мин. AI1</i> . (Изменение настроек полярности параметров <i>12.19</i> и <i>12.20</i> может эффективно инвертировать аналоговый входной сигнал.)	0,000
	-32768,000... 32767,000	Действительное значение, соответствующее минимальному значению сигнала на аналоговом входе AI1.	1 = 1
12.20	<i>AI1, масштаб. по макс. AI1</i>	Определяет действительное внутреннее значение, соответствующее максимальному значению сигнала на аналоговом входе AI1, заданному параметром <i>12.18 Макс. AI1</i> . См. рисунок для параметра <i>12.19 AI1, масштаб. по мин. AI1</i> .	50,000
	-32768,000... 32767,000	Действительное значение, соответствующее максимальному значению сигнала на аналоговом входе AI1.	1 = 1
12.21	<i>Фактическое значение AI2</i>	Показывает значение аналогового входа AI2 в миллиамперах или вольтах (в зависимости от аппаратной настройки входа на ток или напряжение). Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	Значение сигнала на аналоговом входе AI2.	1000 = 1 ед. измерения
12.22	<i>Масшт. значение AI2</i>	Показывает значение аналогового входа AI2 после масштабирования. См. параметры <i>12.29 AI2, масштаб. по мин. AI2</i> и <i>12.101 Значение AI1 в %</i> . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-32768,000... 32767,000	Масштабированное значение сигнала на аналоговом входе AI2.	1 = 1

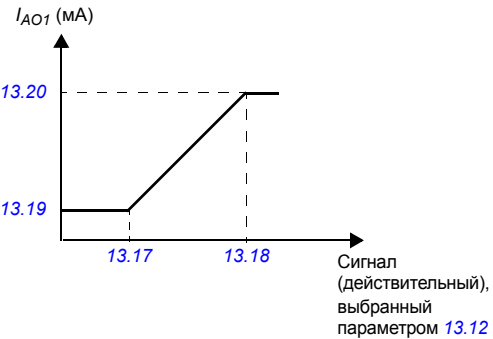
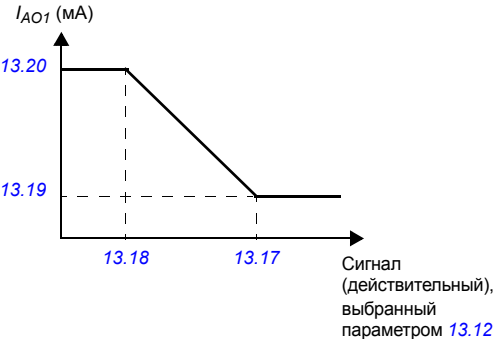
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
12.23	<i>Принудительное значение AI2</i>	Принудительное значение, которое может использоваться вместо истинного значения входа. См. параметр <i>12.02 Принудительный выбор AI</i> .	-
	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	Принудительное значение сигнала на аналоговом входе AI2.	1000 = 1 ед. измерения
12.25	<i>Выбор единиц для AI2</i>	Выбирает единицу измерения для показаний и настройки в связи с аналоговым входом AI2. Примечание. Эта настройка должна совпадать с соответствующей настройкой аппаратных средств в блоке управления приводом. См. главу « <i>Электрический монтаж</i> », раздел « <i>Переключатели</i> » в <i>руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию</i> привода и стандартное подключение цепей управления для используемого макроса в главе <i>Макросы управления</i> (стр. 59). Чтобы любые изменения настроек аппаратных средств вступили в силу, требуется перезагрузка платы управления (либо путем выключения и включения питания, либо с помощью параметра <i>96.08 Загрузка платы управления</i>).	<i>MA</i>
	В	Вольты	2
	мА	Миллиамперы.	10
12.26	<i>Пост. времени фильтра AI2</i>	Определяет постоянную времени фильтра для аналогового входа AI2. См. параметр <i>12.16 Пост. времени фильтра AI1</i> .	0,100 с
	0,000...30,000 с	Постоянная времени фильтра.	1000 = 1 с
12.27	<i>Мин. AI2</i>	Определяет минимальное местное значение сигнала для аналогового входа AI2. Устанавливает значение, посылаемое в данный момент в привод, если аналоговый сигнал от процесса находится на установленном минимуме.	4,000 мА или 0,000 В
	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	Минимальное значение сигнала на входе AI2.	1000 = 1 ед. измерения
12.28	<i>Макс. AI2</i>	Определяет максимальное местное значение для аналогового входа AI2. Устанавливает значение, посылаемое в данный момент в привод, если аналоговый сигнал от процесса находится на установленном максимуме.	20,000 мА или 10,000 В
	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	Максимальное значение на входе AI2.	1000 = 1 ед. измерения

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
12.29	<i>AI2, масштаб по мин. AI2</i>	<p>Определяет действительное значение, которое соответствует минимальному значению сигнала на аналоговом входе AI2, заданному посредством параметра 12.27 Мин. AI2. (Изменение настроек полярности параметров 12.29 и 12.101 может эффективно инвертировать аналоговый входной сигнал.)</p> 	0,000
	-32768,000... 32767,000	Действительное значение, соответствующее минимальному значению сигнала на аналоговом входе AI2.	1 = 1
12.101	<i>Значение AI1 в %</i>	Значение сигнала на аналоговом входе AI1 в процентах от шкалы AI1 (12.18 Макс. AI1 - 12.17 Мин. AI1).	-
	0,00... 100,00	Значение AI1	100 = 1 %
12.102	<i>Значение AI2 в %</i>	Значение сигнала на аналоговом входе AI2 в процентах от шкалы AI1 (12.28 Макс. AI2 - 12.27 Мин. AI2).	-
	0,00... 100,00	Значение AI2	100 = 1 %

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16								
13 Стандартные АО											
13.02	Принудительный выбор АО	Сигналы источников на аналоговых выходах можно переопределить, например, для испытаний. Для каждого аналогового выхода предусмотрено принудительное значение параметра, и его значение применяется каждый раз, когда соответствующий бит в этом параметре равен 1. Примечание. После загрузки и выключения/включения питания принудительный выбор сбрасывается (параметры 13.02 и 13.11).	0000h								
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Значение</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>1 = Для входа АО1 принудительно устанавливается значение параметра 13.13 <i>Принудительное значение АО1</i>.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1 = Для входа АО2 принудительно устанавливается значение параметра 13.23 <i>Принудительное значение АО2</i>.</td> </tr> <tr> <td>2...7</td> <td>Резерв</td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Значение	0	1 = Для входа АО1 принудительно устанавливается значение параметра 13.13 <i>Принудительное значение АО1</i> .	1	1 = Для входа АО2 принудительно устанавливается значение параметра 13.23 <i>Принудительное значение АО2</i> .	2...7	Резерв
Бит	Значение										
0	1 = Для входа АО1 принудительно устанавливается значение параметра 13.13 <i>Принудительное значение АО1</i> .										
1	1 = Для входа АО2 принудительно устанавливается значение параметра 13.23 <i>Принудительное значение АО2</i> .										
2...7	Резерв										
	0000h...FFFFh	Селектор принудительных значений для аналоговых выходов АО1 и АО2.	1 = 1								
13.11	Факт. значение АО1	Показывает значение аналогового выхода АО1 в миллиамперах. Этот параметр предназначен только для чтения.	-								
	0,000...22,000 mA	Значение АО1.	1 = 1 mA								
13.12	Источник АО1	Выбирает сигнал, подключаемый к аналоговому выходу АО1.	<i>Использ. скорость двигат.</i>								
	Ноль	Нет.	0								
	Использ. скорость двигат.	01.01 <i>Использ. скорость двигателя</i> (стр. 131)	1								
	Выходная частота	01.06 <i>Выходная частота</i> (стр. 131)	3								
	Ток двигателя	01.07 <i>Ток двигателя</i> (стр. 131)	4								
	Ток двиг.в % от номинала двиг.	01.08 <i>Ток двиг.в % от номинала двиг.</i> (стр. 131)	5								
	Крутящий момент двигателя	01.10 <i>Крутящий момент двигателя</i> (стр. 132)	6								
	Напряжение пост. тока	01.11 <i>Напряжение пост. тока</i> (стр. 132)	7								
	Выходная мощность	01.14 <i>Выходная мощность</i> (стр. 132)	8								
	Задание скор. до плавн. измен	23.01 <i>Задание скор. до плав.изм.</i> (стр. 199)	10								
	Задание скор. после плавн. изм	23.02 <i>Задание скор. после пл.изм.</i> (стр. 199)	11								
	Использов. задание скорости	24.01 <i>Использ. задание скорости</i> (стр. 204)	12								
	Использов. задание частоты	28.02 <i>Задание част. после пл. изм.</i> (стр. 214)	14								

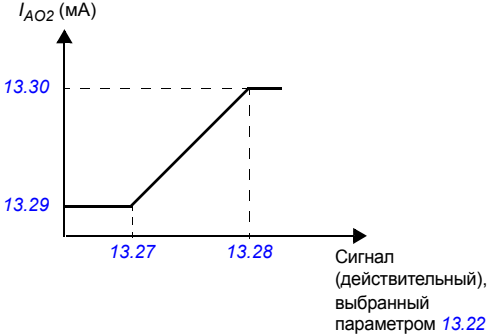
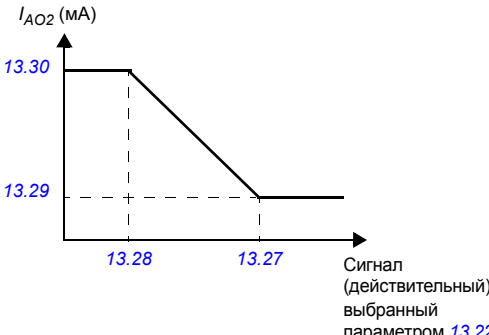
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Выход ПИД техн. процесса	<i>40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.</i> (стр. 271)	16
	Возбуждение датчика темп. 1	Этот выход используется для подачи тока возбуждения в датчик температуры 1, см. параметр <i>35.11 Источник температуры 1</i> . См. также раздел <i>Тепловая защита двигателя</i> (стр. 116).	20
	Возбуждение датчика темп. 2	Этот выход используется для подачи тока возбуждения в датчик температуры 2, см. параметр <i>35.21 Источник температуры 2</i> . См. также раздел <i>Тепловая защита двигателя</i> (стр. 116).	21
	Исполз. абс. скорость двигателя	<i>01.61 Исполз. абс. скорость двигателя</i> (стр. 134)	26
	Абс. скорость двигателя %	<i>01.62 Абс. скорость двигателя %</i> (стр. 134)	27
	Абс. выходная частота	<i>01.63 Абс. выходная частота</i> (стр. 134)	28
	Абс. крутящий момент двигателя	<i>01.64 Абс. крутящий момент двигателя</i> (стр. 134)	30
	Абс. выходная мощность	<i>01.65 Абс. выходная мощность</i> (стр. 134)	31
	Абс. мощность на валу двигателя	<i>01.68 Абс. мощность на валу двигателя</i> (стр. 134)	32
	Выход внешнего ПИД1	<i>71.01 Факт. знач. внешнего ПИД</i> ((стр. 312).	33
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>13.13</i>	<i>Принудительное значение АО1</i>	Принудительное значение, которое может использоваться вместо выбранного выходного сигнала. См. параметр <i>13.02 Принудительный выбор АО</i> .	0,000 мА
	0,000...32767,000 мА или В	Принудительное значение для сигнала АО1.	1 = 1 ед. измерения
<i>13.15</i>	<i>Выбор единиц для АО1</i>	Выбирает единицу измерения для показаний и настройки в связи с аналоговым выходом АО1. Примечание. Эта настройка должна совпадать с соответствующей настройкой аппаратных средств в блоке управления приводом. См. главу « <i>Электрический монтаж</i> », раздел « <i>Переключатели</i> » в <i>руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию</i> привода и стандартное подключение цепей управления для используемого макроса в главе <i>Макросы управления</i> (стр. 59). Чтобы любые изменения настроек аппаратных средств вступили в силу, требуется перезагрузка платы управления (либо путем выключения и включения питания, либо с помощью параметра <i>96.08 Загрузка платы управления</i>).	<i>мА</i>
	В	Вольты	2
	мА	Миллиамперы.	10

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
13.16	<i>Пост. врем. фильтра АО1</i>	<p>Определяет постоянную времени фильтрации для аналогового выхода АО1.</p>  <p>$O = I \times (1 - e^{-t/T})$</p> <p>I = сигнал на входе фильтра (ступенька) O = сигнал на выходе фильтра t = время T = постоянная времени фильтра</p>	0,100 с
	0,000 ...30,000 с	Постоянная времени фильтра.	1000 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
13.17	Мин. источника АО1	<p>Определяет действительное минимальное значение сигнала (выбранного параметром 13.12 Источник АО1), которое соответствует минимальному требуемому значению на выходе АО1 (задается параметром 13.19 Вых. АО1 при мин. ист. АО1).</p>  <p>Программирование параметра 13.17 как максимального значения и параметра 13.18 как минимального значения инвертирует выходной сигнал.</p> 	0,0

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16	
<p>Для выхода АО предусмотрено автоматическое масштабирование. При каждом изменении источника для выхода АО соответственно изменяется диапазон масштабирования. Заданные пользователем минимальное и максимальное значения переопределяют автоматически заданные значения.</p>				
	13.12 Источник АО1, 13.22 Источник АО2	13.17 Мин. источника АО1, 13.27 Мин. источника АО2	13.18 Макс. источника АО1, 13.28 Макс. источника АО2	
0	Ноль	Не прим. (На выход постоянно выдается ноль.)		
1	Использ. скорость двигат.	0	46.01 Масштабирование скорости	
3	Выходная частота	0	46.02 Масштабирование частоты	
4	Ток двигателя	0	30.17 Максимальный ток	
5	Ток двиг.в % от номинала двиг.	0 %	100 %	
6	Крутящий момент двигателя	0	46.03 Масштабир. крут. момента	
7	Напряжение пост. тока	Минимальное значение параметра 01.11 Напряжение пост. тока	Максимальное значение параметра 01.11 Напряжение пост. тока	
8	Выходная мощность	0	46.04 Масштабиров. мощности	
10	Задание скор. до плавн. измен	0	46.01 Масштабирование скорости	
11	Задание скор. после плавн. изм	0	46.01 Масштабирование скорости	
12	Использов. задание скорости	0	46.01 Масштабирование скорости	
14	Использов. задание частоты	0	46.02 Масштабирование частоты	
16	Выход ПИД техн. процесса	Минимальное значение параметра 40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.	Максимальное значение параметра 40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.	
20	Возбуждение датчика темп. 1	Не прим. (Аналоговый выход не масштабируется, значение определяется напряжением срабатывания датчика.)		
21	Возбуждение датчика темп. 2			
26	Использ. абс. скорость двигателя	0	46.01 Масштабирование скорости	
27	Абс. скорость двигателя %	0	46.01 Масштабирование скорости	
	-32768,0...32767,0	Действительное значение сигнала, соответствующее минимальному значению на выходе АО1.		1 = 1
	13.18 Макс. источника АО1	Определяет действительное максимальное значение сигнала (выбранного параметром 13.12 Источник АО1), которое соответствует максимальному необходимому значению на выходе АО1 (задается параметром 13.20 Вых. АО1 при макс.ист. АО1). См. параметр 13.17 Мин. источника АО1.		50,0
	-32768,0...32767,0	Действительное значение сигнала, соответствующее максимальному значению на выходе АО1.		1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
13.19	<i>Вых. АО1 при мин. ист. АО1</i>	Определяет минимальное значение на аналоговом выходе АО1. См. также рисунок для параметра <i>13.17 Мин. источника АО1</i> .	0,000 мА
	0,000 ... 22,000 мА	Минимальное значение на аналоговом выходе АО1.	1000 = 1 мА
13.20	<i>Вых. АО1 при макс.ист. АО1</i>	Определяет максимальное значение на аналоговом выходе АО1. См. также рисунок для параметра <i>13.17 Мин. источника АО1</i> .	20,000 мА
	0,000 ... 22,000 мА	Максимальное значение на аналоговом выходе АО1.	1000 = 1 мА
13.21	<i>Факт. значение АО2</i>	Показывает значение аналогового выхода АО2 в миллиамперах. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	0,000 ... 22,000 мА	Значение АО2.	1000 = 1 мА
13.22	<i>Источник АО2</i>	Выбирает сигнал, подключаемый к аналоговому выходу АО2. Или же устанавливает на выходе режим возбуждения для подачи фиксированного тока в датчик температуры. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>13.12 Источник АО1</i> .	<i>Ток двигателя</i>
13.23	<i>Принудительное значение АО2</i>	Принудительное значение, которое может использоваться вместо выбранного выходного сигнала. См. параметр <i>13.02 Принудительный выбор АО</i> .	0,000 мА
	0,000 ... 22,000 мА	Принудительное значение для сигнала АО2.	1000 = 1 мА
13.26	<i>Пост. врем. фильтра АО2</i>	Определяет постоянную времени фильтра для аналогового выхода АО2. См. параметр <i>13.16 Пост. врем. фильтра АО1</i> .	0,100 с
	0,000 ...30,000 с	Постоянная времени фильтра.	1000 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
13.27	<i>Мин. источника АО2</i>	<p>Определяет действительное минимальное значение сигнала (выбранного параметром 13.22 Источник АО2), которое соответствует минимальному требуемому значению на выходе АО2 (задается параметром 13.29 Вых. АО2 при мин. ист. АО2). Информация об автоматическом масштабировании выхода АО приведена в описании параметра 13.17 Мин. источника АО1.</p>  <p>Программирование параметра 13.27 как максимального значения и параметра 13.28 как минимального значения инвертирует выходной сигнал.</p> 	0,0
	-32768,0...32767,0	Действительное значение сигнала, соответствующее минимальному значению на выходе АО2.	1 = 1
13.28	<i>Макс. источника АО2</i>	Определяет действительное максимальное значение сигнала (выбранного параметром 13.22 Источник АО2), которое соответствует максимальному необходимому значению на выходе АО2 (задается параметром 13.30 Вых. АО2 при макс.ист. АО2). См. параметр 13.27 Мин. источника АО2 . Информация об автоматическом масштабировании выхода АО приведена в описании параметра 13.17 Мин. источника АО1 .	100,0
	-32768,0...32767,0	Действительное значение сигнала, соответствующее максимальному значению на выходе АО2.	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
13.29	<i>Вых. АО2 при мин. ист. АО2</i>	Определяет минимальное значение на аналоговом выходе АО2. См. также рисунок для параметра <i>13.27 Мин. источника АО2</i> .	0,000 мА
	0,000 ... 22,000 мА	Минимальное значение на аналоговом выходе АО2.	1000 = 1 мА
13.30	<i>Вых. АО2 при макс.ист. АО2</i>	Определяет максимальное значение на аналоговом выходе АО2. См. также рисунок для параметра <i>13.27 Мин. источника АО2</i> .	20,000 мА
	0,000 ... 22,000 мА	Максимальное значение на аналоговом выходе АО2.	1000 = 1 мА
	-32768,000... 32767,000	Действительное значение сигнала, соответствующее минимальному значению на выходе АО8.	1000 = 1
15 Модуль расширения в/в		Конфигурирование модуля расширения входов/выходов, установленного в гнездо 2. См. также раздел <i>Программируемые модули расширения входов/выходов</i> (стр. 85). Примечание. Состав этой группы параметров зависит от выбранного типа модуля входов/выходов.	
15.01	<i>Тип модуля расширения</i>	Активирует модуль расширения входов/выходов (и задает его тип). Если в момент установки модуля расширения было задано значение <i>Нет</i> , привод при включении автоматически задает соответствующее обнаруженному типу значение (= значение параметра <i>15.02 Обнаруженный модуль расширения</i>). В противном случае формируется предупреждение <i>A7AB Сбой конфигур. расшир. вх./вых.</i> , и пользователь должен задать значение этого параметра вручную.	<i>Нет</i>
	Нет	Функция не активна.	0
	CMOD-01	CMOD-01.	1
	CMOD-02	CMOD-02.	2
	CHDI-01	CHDI-01.	3
15.02	<i>Обнаруженный модуль расширения</i>	Модуль расширения входов/выходов, обнаруженный в приводе.	<i>Нет</i>
	Нет	Функция не активна.	0
	CMOD-01	CMOD-01.	1
	CMOD-02	CMOD-02.	2
	CHDI-01	CHDI-01.	3
15.03	<i>Состояние DI</i>	Отображается состояние цифровых входов DI7...DI12 модуля расширения Бит 0 указывает состояние DI7. Пример: 001001b = входы DI7 и DI10 включены, остальные выключены. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	0000h...FFFFh	Состояние цифровых входов/выходов.	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16												
15.04	<i>Состояние RO/DO</i>	Отображается состояние релейных выходов RO4 и RO5 и цифрового выхода DO1 модуля расширения. Биты 0...1 указывают состояние выходов RO4...RO5; бит 5 — состояние выхода DO1. Пример: 100101b = RO4 включен, RO5 выключен и DO1 включен. Этот параметр предназначен только для чтения.	-												
	0000h...FFFFh	Состояние релейных/цифровых выходов.	1 = 1												
15.05	<i>Принудительный выбор RO/DO</i>	Электрические состояния релейных/цифровых выходов можно переопределять, например, для испытаний. В параметре <i>15.06 Принудительные данные RO/DO</i> предусмотрен бит для каждого цифрового входа, и его значение применяется каждый раз, когда соответствующий бит в этом параметре равен 1. Примечание. После загрузки и выключения/включения питания принудительный выбор сбрасывается (параметры <i>15.05</i> и <i>15.06</i>).	0000h												
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Значение</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>1 = Для входа RO4 принудительно задается значение бита 0 параметра <i>15.06 Принудительные данные RO/DO</i>.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1 = Для входа RO5 принудительно задается значение бита 1 параметра <i>15.06 Принудительные данные RO/DO</i>.</td> </tr> <tr> <td>2...4</td> <td>Резерв</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>1 = Для входа DO1 принудительно задается значение бита 5 параметра <i>15.06 Принудительные данные RO/DO</i>.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Резерв</td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Значение	0	1 = Для входа RO4 принудительно задается значение бита 0 параметра <i>15.06 Принудительные данные RO/DO</i> .	1	1 = Для входа RO5 принудительно задается значение бита 1 параметра <i>15.06 Принудительные данные RO/DO</i> .	2...4	Резерв	5	1 = Для входа DO1 принудительно задается значение бита 5 параметра <i>15.06 Принудительные данные RO/DO</i> .	6...15	Резерв
Бит	Значение														
0	1 = Для входа RO4 принудительно задается значение бита 0 параметра <i>15.06 Принудительные данные RO/DO</i> .														
1	1 = Для входа RO5 принудительно задается значение бита 1 параметра <i>15.06 Принудительные данные RO/DO</i> .														
2...4	Резерв														
5	1 = Для входа DO1 принудительно задается значение бита 5 параметра <i>15.06 Принудительные данные RO/DO</i> .														
6...15	Резерв														
	0000h...FFFFh	Переопределяет значение для релейных/цифровых выходов.	1 = 1												
15.06	<i>Принудительные данные RO/DO</i>	Позволяет изменять значение данных принудительно установленного релейного или цифрового выхода с 0 на 1. Принудительно можно изменять только значение выхода, выбранного в параметре <i>15.05 Принудительный выбор RO/DO</i> . Биты 0...1 содержат принудительно задаваемые значения для выходов RO4...RO5; бит 5 — для выхода DO1.	0000h												
	0000h...FFFFh	Принудительно устанавливаемые значения релейных/цифровых выходов.	1 = 1												
15.07	<i>Источник RO4</i>	Выбирает сигнал привода, подключаемый к релейному выходу RO4.	<i>Обесточено</i>												
	Обесточено	Выход обесточен.	0												
	Под напряжением	На выход подается напряжение.	1												
	Готов к пуску	Бит 1 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	2												
	Разрешено	Бит 0 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	4												
	Запущен	Бит 5 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	5												
	Намагничен	Бит 1 параметра <i>06.17 Слово состояния привода 2</i> (см. стр. 139).	6												

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Работа	Бит 6 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	7
	Готов по заданию	Бит 2 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	8
	На уставке	Бит 8 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	9
	Реверс	Бит 2 параметра <i>06.19 Слово состояния упр. скор.</i> (см. стр. 140).	10
	Нулевая скорость	Бит 0 параметра <i>06.19 Слово состояния упр. скор.</i> (см. стр. 140).	11
	Превышение	Бит 10 параметра <i>06.17 Слово состояния привода 2</i> (см. стр. 139).	12
	Предупреждение	Бит 7 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	13
	Отказ	Бит 3 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	14
	Отказ (-1)	Инvertированный бит 3 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	15
	Команда торможения	Бит 0 параметра <i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> (см. стр. 287).	22
	Активен Внешн2	Бит 11 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	23
	Внешнее управление	Бит 9 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	24
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	27
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	28
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	29
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	33
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	34
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	35
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
15.08	<i>Задержка вкл. RO4</i>	Определяет задержку активации для релейного выхода RO4.	0,0 с
<p> $t_{\text{Вкл}} = 15.08$ <i>Задержка вкл. RO4</i> $t_{\text{Откл}} = 15.09$ <i>Задержка выкл. RO4</i> </p>			
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка активации для RO4.	10 = 1 с
15.09	<i>Задержка выкл. RO4</i>	Определяет задержку деактивации для релейного выхода RO4. См. параметр 15.08 Задержка вкл. RO4 .	0,0 с
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка деактивации для RO4.	10 = 1 с
15.10	<i>Источник RO5</i>	Выбирает сигнал привода, подключаемый к релейному выходу RO4. Варианты выбора приведены в описании параметра 15.07 Источник RO4 .	<i>Обесточено</i>
15.11	<i>Задержка вкл. RO5</i>	Определяет задержку активации для релейного выхода RO5.	0,0 с
<p> $t_{\text{Вкл}} = 15.11$ <i>Задержка вкл. RO5</i> $t_{\text{Откл}} = 15.12$ <i>Задержка выкл. RO5</i> </p>			
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка активации для RO5.	10 = 1 с
15.12	<i>Задержка выкл. RO5</i>	Определяет задержку деактивации для релейного выхода RO5. См. параметр 15.11 Задержка вкл. RO5 .	0,0 с
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка деактивации для RO5.	10 = 1 с
15.22	<i>Конфигурация DO1</i>	Выбирает назначение выхода DO1.	<i>Цифровой выход</i>
	Цифровой выход	DO1 используется как цифровой выход.	0
	Частотный выход	DO1 используется как частотный выход.	1
15.23	<i>Источник DO1</i>	Выбирает сигнал привода, подключаемый к цифровому выходу DO1, когда для параметра 15.22 Конфигурация DO1 выбран вариант Цифровой выход .	<i>Обесточено</i>
	Обесточено	Выход обесточен.	0
	Под напряжением	На выход подается напряжение.	1


№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Готов к пуску	Бит 1 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	2
	Разрешено	Бит 0 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	4
	Запущен	Бит 5 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	5
	Намагничен	Бит 1 параметра <i>06.17 Слово состояния привода 2</i> (см. стр. 139).	6
	Работа	Бит 6 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	7
	Готов по заданию	Бит 2 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	8
	На уставке	Бит 8 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	9
	Реверс	Бит 2 параметра <i>06.19 Слово состояния упр. скор.</i> (см. стр. 140).	10
	Нулевая скорость	Бит 0 параметра <i>06.19 Слово состояния упр. скор.</i> (см. стр. 140).	11
	Превышение	Бит 10 параметра <i>06.17 Слово состояния привода 2</i> (см. стр. 139).	12
	Предупреждение	Бит 7 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	13
	Отказ	Бит 3 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	14
	Отказ (-1)	Инvertированный бит 3 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	15
	Команда торможения	Бит 0 параметра <i>44.01 Состоян. управл. тормозом</i> (см. стр. 287).	22
	Активен Внешн2	Бит 11 параметра <i>06.16 Слово состояния привода 1</i> (см. стр. 138).	23
	Внешнее управление	Бит 9 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i> (см. стр. 138).	24
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	27
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	28
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	29
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	33
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	34
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	35
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
15.24	<i>Задержка вкл. DO1</i>	<p>Определяет задержку активации для релейного выхода DO1, когда для параметра <i>15.22 Конфигурация DO1</i> выбран вариант <i>Цифровой выход</i>.</p> <p>$t_{\text{вкл}} = 15.24$ <i>Задержка вкл. DO1</i> $t_{\text{откл}} = 15.25$ <i>Задержка выкл. DO1</i></p>	0,0 с
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка активации для DO1.	10 = 1 с
15.25	<i>Задержка выкл. DO1</i>	<p>Определяет задержку деактивации для релейного выхода DO1, когда для параметра <i>15.22 Конфигурация DO1</i> выбран вариант <i>Цифровой выход</i>. См. параметр <i>15.24 Задержка вкл. DO1</i>.</p>	0,0 с
	0,0 ... 3000,0 с	Задержка деактивации для DO1.	10 = 1 с
15.32	<i>Факт. частотный выход 1</i>	<p>Отображается значение частотного выхода 1 на цифровом выходе DO1, когда для параметра <i>15.22 Конфигурация DO1</i> выбран вариант <i>Частотный выход</i>. Этот параметр предназначен только для чтения.</p>	-
	0 ... 16000 Гц	Значение частотного выхода 1.	1 = 1 Гц
15.33	<i>Источник частотного выхода 1</i>	<p>Выбирает сигнал, подключаемый к цифровому выходу DO1, когда для параметра <i>15.22 Конфигурация DO1</i> выбран вариант <i>Частотный выход</i>. Или же устанавливает на выходе режим возбуждения для подачи фиксированного тока в датчик температуры.</p>	<i>Не выбран</i>
	Не выбран	Нет.	0
	Использ. скорость двигателя	<i>01.01 Использ. скорость двигателя</i> (стр. 131)	1
	Выходная частота	<i>01.06 Выходная частота</i> (стр. 131)	3
	Ток двигателя	<i>01.07 Ток двигателя</i> (стр. 131)	4
	Крутящий момент двигателя	<i>01.10 Крутящий момент двигателя</i> (стр. 132)	6
	Напряжение пост. тока	<i>01.11 Напряжение пост. тока</i> (стр. 132)	7
	Выходная мощность	<i>01.14 Выходная мощность</i> (стр. 132)	8
	Задание скор. до плавн. измен	<i>23.01 Задание скор. до плав.изм.</i> (стр. 199)	10
	Задание скор. после плавн. изм	<i>23.02 Задание скор. после пл.изм.</i> (стр. 199).	11
	Использов. задание скорости	<i>24.01 Использ. задание скорости</i> (стр. 204)	12
	Использ. задание крут. момента	<i>26.02 Использ. задание момента</i> (стр. 209)	13

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Используй- задание частоты	28.02 <i>Задание част. после пл. изм.</i> (стр. 214)	14
	Выход ПИД техн. процесса	40.01 <i>Факт. вых. ПИД техн. проц.</i> (стр. 271)	16
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
15.34	<i>Мин. ист. част. вых. 1</i>	<p>Определяет действительное значение сигнала (выбранного параметром 15.33 <i>Источник частотного выхода 1</i>), которое соответствует минимальному значению частотного выхода 1 (задается параметром 15.36 <i>Част. вых. 1 при мин. ист.</i>). Применяется, когда для параметра 15.22 <i>Конфигурация DO1</i> выбран вариант <i>Частотный выход</i>.</p> <p style="text-align: right;">Сигнал (действительный), выбранный параметром 15.33</p>	0,000
	-32768,000... 32767,000	Действительное значение сигнала, соответствующее минимальному значению частотного выхода 1.	1 = 1
15.35	<i>Макс. ист. част. вых. 1</i>	<p>Определяет действительное значение сигнала (выбранного параметром 15.33 <i>Источник частотного выхода 1</i>), которое соответствует максимальному значению частотного выхода 1 (задается параметром 15.37 <i>Част. вых. 1 при макс. ист.</i>). Применяется, когда для параметра 15.22 <i>Конфигурация DO1</i> выбран вариант <i>Частотный выход</i>. См. параметр 15.34 <i>Мин. ист. част. вых. 1</i>.</p>	1500,000
	-32768,000... 32767,000	Действительное значение сигнала, соответствующее максимальному значению частотного выхода 1.	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
15.36	<i>Част. вых. 1 при мин. ист.</i>	Определяет минимальное значение частотного выхода 1, когда для параметра <i>15.22 Конфигурация DO1</i> выбран вариант <i>Частотный выход</i> . См. также рисунок для параметра <i>15.34 Мин. ист. част. вых. 1</i> .	0 Гц
	0 ... 16000 Гц	Минимальное значение частотного выхода 1.	1 = 1 Гц
15.37	<i>Част. вых. 1 при макс. ист.</i>	Определяет максимальное значение частотного выхода 1, когда для параметра <i>15.22 Конфигурация DO1</i> выбран вариант <i>Частотный выход</i> . См. также рисунок для параметра <i>15.34 Мин. ист. част. вых. 1</i> .	16000 Гц
	0 ... 16000 Гц	Максимальное значение частотного выхода 1.	1 = 1 Гц
19 Режим работы		Выбор местных и внешних источников сигналов управления и режимов работы. См. также раздел <i>Режимы управления приводом</i> (стр. 81).	
19.01	<i>Фактический режим работы</i>	Показывает используемый в данный момент режим работы. См. параметры <i>19.11...19.14</i> . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	Ноль	Нет.	1
	Скорость	Регулирование скорости (в режиме векторного управления двигателем).	2
	Крутящий момент	Регулирование крутящего момента (в режиме векторного управления двигателем).	3
	Вход	Селектор крутящего момента сравнивает выходной сигнал регулятора скорости (<i>25.01 Задание момента рег. скор.</i>) и задание крутящего момента (<i>26.74 Задание кр. мом. после пл. изм.</i>); используется меньшее из этих двух значений.	4
	Максимум	Селектор крутящего момента сравнивает выходной сигнал регулятора скорости (<i>25.01 Задание момента рег. скор.</i>) и задание крутящего момента (<i>26.74 Задание кр. мом. после пл. изм.</i>); используется большее из этих двух значений.	5
	Сложить	Выходной сигнал регулятора скорости прибавляется к заданию крутящего момента.	6
	Скалярный (Гц)	Регулирование частоты в режиме скалярного управления двигателем.	10
	Скалярный (об/мин)	Регулирование скорости в режиме скалярного управления двигателем.	11
	Принудительное намагнич.	Двигатель находится в режиме намагничивания.	20
19.11	<i>Выбор Внешн1/Внешн2</i>	Выбирает источник для канала внешнего управления ВНЕШН1/ВНЕШН2. 0 = ВНЕШН1 1 = ВНЕШН2	<i>ВНЕШН1</i>
	ВНЕШН1	ВНЕШН1 (выбран постоянно).	0
	ВНЕШН2	ВНЕШН2 (выбран постоянно).	1
	MCW, бит11: Внешн. пост управл.	Бит 11 слова управления, получаемый через интерфейсный модуль Fieldbus A.	2

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI, бит 0).	3
	DI2	Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI, бит 1).	4
	DI3	Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI, бит 2).	5
	DI4	Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI, бит 3).	6
	DI5	Цифровой вход DI5 (10.02 Состояние задержки DI, бит 4).	7
	DI6	Цифровой вход DI6 (10.02 Состояние задержки DI, бит 5).	8
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	20
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	21
	Контроль 1	Бит 0 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	25
	Контроль 2	Бит 1 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	26
	Контроль 3	Бит 2 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	27
	Контроль 4	Бит 3 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	28
	Контроль 5	Бит 4 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	29
	Контроль 6	Бит 5 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	30
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-
19.12	<i>Режим управл. Внешн1</i>	Выбирает режим работы для канала внешнего управления ВНЕШН1.	<i>Скорость</i>
	Ноль	Нет.	1
	Скорость	Регулирование скорости. Используется задание крутящего момента 25.01 Задание момента рег. скор. (выход цепи задания скорости).	2
	Крутящий момент	Регулирование крутящего момента. Используется задание крутящего момента 26.74 Задание кр. мом. после пл. изм. (выход цепи задания крутящего момента).	3
	Минимум	Комбинация значений <i>Скорость</i> и <i>Крутящий момент</i> : селектор крутящего момента сравнивает выходной сигнал регулятора скорости (25.01 Задание момента рег. скор.) и задание крутящего момента (26.74 Задание кр. мом. после пл. изм.) и выбирает меньшее из этих двух значений. Если ошибка скорости становится отрицательной, привод использует для регулирования выход регулятора скорости до тех пор, пока ошибка скорости снова не станет положительной. Это препятствует бесконтрольному ускорению привода, если в режиме регулирования крутящего момента происходит сброс нагрузки.	4

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Максимум	Комбинация значений <i>Скорость</i> и <i>Крутящий момент</i> : селектор крутящего момента сравнивает выходной сигнал регулятора скорости (<i>25.01 Задание момента рег. скор.</i>) и задание крутящего момента (<i>26.74 Задание кр. мом. после пл. изм.</i>) и выбирает большее из этих двух значений. Если ошибка скорости становится положительной, привод использует для регулирования выход регулятора скорости до тех пор, пока ошибка скорости снова не станет отрицательной. Это препятствует бесконтрольному ускорению привода, если в режиме регулирования крутящего момента происходит сброс нагрузки.	5
19.14	<i>Режим управл. Внешн2</i>	Выбирает режим работы для канала внешнего управления ВНЕШН2. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>19.12 Режим управл. Внешн1</i> .	<i>Скорость</i>
19.16	<i>Режим местного управл.</i>	Задаёт режим работы в случае местного управления.	<i>Скорость</i>
	Скорость	Регулирование скорости. Используется задание крутящего момента <i>25.01 Задание момента рег. скор.</i> (выход цепи задания скорости).	0
	Крутящий момент	Регулирование крутящего момента. Используется задание крутящего момента <i>26.74 Задание кр. мом. после пл. изм.</i> (выход цепи задания крутящего момента).	1
19.17	<i>Запрет местного управл.</i>	Разрешает/запрещает местное управление (кнопки пуска и останова на панели управления и органы местного управления компьютерной программы).  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Перед тем как запрещать режим местного управления, убедитесь, что привод можно остановить без использования панели управления.	<i>Нет</i>
	Нет	Местное управление разрешено.	0
	Да	Местное управление запрещено.	1
20	<i>Пуск/останов/направление</i>	Выбор источника сигнала пуска/останова/направления и разрешения работы/пуска/толчка; выбор источника сигнала разрешения положительного/отрицательного задания. Сведения об источниках сигналов управления приведены в разделе <i>Местное и внешнее управление</i> (стр. 78).	
20.01	<i>Команды Внешн1</i>	Выбирает источник команд пуска, останова и направления вращения для внешнего поста управления 1 (ВНЕШН1). См. также параметры <i>20.02...20.05</i> . Информация об определении текущего направления вращения приведена в описании параметра <i>20.21</i> .	<i>Вход1 - Пуск; Вход2 - Направл.</i>
	Не выбран	Источник команды пуска или останова не выбран.	0


№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																	
	Вход1 - Пуск	Источник команд пуска и останова выбирается параметром 20.03 Источник Вх1 Внешн1 . Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом: <table border="1" data-bbox="398 280 745 405"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.03)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1 (20.02 = Фронт)</td> <td>Пуск</td> </tr> <tr> <td>1 (20.02 = Уровень)</td> <td>Останов</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>Останов</td> </tr> </tbody> </table>	Состояние источника 1 (20.03)	Команда	0 -> 1 (20.02 = Фронт)	Пуск	1 (20.02 = Уровень)	Останов	0	Останов	1									
Состояние источника 1 (20.03)	Команда																			
0 -> 1 (20.02 = Фронт)	Пуск																			
1 (20.02 = Уровень)	Останов																			
0	Останов																			
	Вход1 - Пуск; Вход2 - Направл.	Источник, выбранный параметром 20.03 Источник Вх1 Внешн1 , является сигналом пуска; источник, выбранный параметром 20.04 Источник Вх2 Внешн1 , определяет направление. Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом: <table border="1" data-bbox="398 549 904 695"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.03)</th> <th>Состояние источника 2 (20.04)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Любое</td> <td>Останов</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">0 -> 1 (20.02 = Фронт)</td> <td>0</td> <td>Пуск вперед</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>1 (20.02 = Уровень)</td> <td>1</td> <td>Пуск назад</td> </tr> </tbody> </table>	Состояние источника 1 (20.03)	Состояние источника 2 (20.04)	Команда	0	Любое	Останов	0 -> 1 (20.02 = Фронт)	0	Пуск вперед	1	Пуск назад	1 (20.02 = Уровень)	1	Пуск назад	2			
Состояние источника 1 (20.03)	Состояние источника 2 (20.04)	Команда																		
0	Любое	Останов																		
0 -> 1 (20.02 = Фронт)	0	Пуск вперед																		
	1	Пуск назад																		
1 (20.02 = Уровень)	1	Пуск назад																		
	Вх1 Пуск вперед; Вх2 Пуск наз.	Источник, выбранный параметром 20.03 Источник Вх1 Внешн1 , является сигналом пуска двигателя в прямом направлении; источник, выбранный параметром 20.04 Источник Вх2 Внешн1 , является сигналом пуска в обратном направлении. Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом: <table border="1" data-bbox="398 861 904 1110"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.03)</th> <th>Состояние источника 2 (20.04)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Останов</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">0 -> 1 (20.02 = Фронт)</td> <td>0</td> <td>Пуск вперед</td> </tr> <tr> <td>0 -> 1 (20.02 = Фронт)</td> <td>Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1 (20.02 = Уровень)</td> <td>Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Останов</td> </tr> </tbody> </table>	Состояние источника 1 (20.03)	Состояние источника 2 (20.04)	Команда	0	0	Останов	0 -> 1 (20.02 = Фронт)	0	Пуск вперед	0 -> 1 (20.02 = Фронт)	Пуск назад	0	1 (20.02 = Уровень)	Пуск назад	1	1	Останов	3
Состояние источника 1 (20.03)	Состояние источника 2 (20.04)	Команда																		
0	0	Останов																		
0 -> 1 (20.02 = Фронт)	0	Пуск вперед																		
	0 -> 1 (20.02 = Фронт)	Пуск назад																		
0	1 (20.02 = Уровень)	Пуск назад																		
1	1	Останов																		
	Вх1Р - Пуск; Вх2 - Стоп	Источники команд пуска и останова выбраны параметрами 20.03 Источник Вх1 Внешн1 и 20.04 Источник Вх2 Внешн1 . Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом: <table border="1" data-bbox="398 1244 904 1347"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.03)</th> <th>Состояние источника 2 (20.04)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>Пуск</td> </tr> <tr> <td>Любое</td> <td>0</td> <td>Останов</td> </tr> </tbody> </table> <p>Примечания.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Параметр 20.02 Тип триггера пуска Внешн1 не влияет на эту настройку. • Когда источник 2 имеет значение 0, кнопки пуска и останова на панели управления запрещены. 	Состояние источника 1 (20.03)	Состояние источника 2 (20.04)	Команда	0 -> 1	1	Пуск	Любое	0	Останов	4								
Состояние источника 1 (20.03)	Состояние источника 2 (20.04)	Команда																		
0 -> 1	1	Пуск																		
Любое	0	Останов																		

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																
	Vx1P Пуск; Vx2 Стоп; Vx3 Напр.	<p>Источники команд пуска и останова выбраны параметрами 20.03 Источник Vx1 Внешн1 и 20.04 Источник Vx2 Внешн1. Источник, выбранный параметром 20.05 Источник Vx3 Внешн1, определяет направление. Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.03)</th> <th>Состояние источника 2 (20.04)</th> <th>Состояние источника 3 (20.05)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Пуск вперед</td> </tr> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>Любое</td> <td>0</td> <td>Любое</td> <td>Останов</td> </tr> </tbody> </table> <p>Примечания</p> <ul style="list-style-type: none"> Параметр 20.02 Тип триггера пуска Внешн1 не влияет на эту настройку. Когда источник 2 имеет значение 0, кнопки пуска и останова на панели управления запрещены. 	Состояние источника 1 (20.03)	Состояние источника 2 (20.04)	Состояние источника 3 (20.05)	Команда	0 -> 1	1	0	Пуск вперед	0 -> 1	1	1	Пуск назад	Любое	0	Любое	Останов	5
Состояние источника 1 (20.03)	Состояние источника 2 (20.04)	Состояние источника 3 (20.05)	Команда																
0 -> 1	1	0	Пуск вперед																
0 -> 1	1	1	Пуск назад																
Любое	0	Любое	Останов																
	Vx1P Пуск в.;Vx2P Пуск н.;Vx3 Стоп	<p>Источники команд пуска и останова выбраны параметрами 20.03 Источник Vx1 Внешн1, 20.04 Источник Vx2 Внешн1 и 20.05 Источник Vx3 Внешн1. Источник, выбранный параметром 20.05 Источник Vx3 Внешн1, определяет направление. Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.03)</th> <th>Состояние источника 2 (20.04)</th> <th>Состояние источника 3 (20.05)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>Любое</td> <td>1</td> <td>Пуск вперед</td> </tr> <tr> <td>Любое</td> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>Любое</td> <td>Любое</td> <td>0</td> <td>Останов</td> </tr> </tbody> </table> <p>Примечание. Параметр 20.02 Тип триггера пуска Внешн1 не влияет на эту настройку.</p>	Состояние источника 1 (20.03)	Состояние источника 2 (20.04)	Состояние источника 3 (20.05)	Команда	0 -> 1	Любое	1	Пуск вперед	Любое	0 -> 1	1	Пуск назад	Любое	Любое	0	Останов	6
Состояние источника 1 (20.03)	Состояние источника 2 (20.04)	Состояние источника 3 (20.05)	Команда																
0 -> 1	Любое	1	Пуск вперед																
Любое	0 -> 1	1	Пуск назад																
Любое	Любое	0	Останов																
	Панель управления	Команды пуска и останова поступают с панели управления (или ПК, подключенного к разъему панели).	11																
	Fieldbus A	Команды пуска и останова поступают из интерфейсного модуля А шины Fieldbus. Примечание. Также следует задать для параметра 20.02 Тип триггера пуска Внешн1 значение <i>Уровень</i> .	12																
	Встроенная шина Fieldbus	Команды пуска и останова поступают из встроенного интерфейса Fieldbus. Примечание. Также следует задать для параметра 20.02 Тип триггера пуска Внешн1 значение <i>Уровень</i> .	14																
20.02	<i>Тип триггера пуска Внешн1</i>	<p>Определяет режим запуска для внешнего поста управления ВНЕШН1 — фронтом или уровнем.</p> <p>Примечание. Если выбирается сигнал пуска импульсного типа, этот параметр не действует. См. описание вариантов выбора параметра 20.01 Команды Внешн1.</p>	<i>Уровень</i>																
	Фронт	Пусковой сигнал запускается фронтом.	0																
	Уровень	Пусковой сигнал запускается уровнем.	1																

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
20.03	<i>Источник Вх1 Внешн1</i>	Выбирает источник 1 для параметра <i>20.01 Команды Внешн1</i> .	<i>D11</i>
	Не выбрано	0 (всегда выключено).	0
	Выбрано	1 (всегда включено).	1
	D11	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2
	D12	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	D13	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	D14	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	D15	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	D16	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	24
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	25
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	26
	Контроль 4	Бит 3 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	27
	Контроль 5	Бит 4 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	28
	Контроль 6	Бит 5 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	29
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
20.04	<i>Источник Вх2 Внешн1</i>	Выбирает источник 2 для параметра <i>20.01 Команды Внешн1</i> . Варианты выбора приведены в описании параметра <i>20.03 Источник Вх1 Внешн1</i> .	<i>D12</i>
20.05	<i>Источник Вх3 Внешн1</i>	Выбирает источник 3 для параметра <i>20.01 Команды Внешн1</i> . Варианты выбора приведены в описании параметра <i>20.03 Источник Вх1 Внешн1</i> .	<i>Не выбрано</i>
20.06	<i>Команды Внешн2</i>	Выбирает источник команд пуска, останова и направления для внешнего поста управления 2 (ВНЕШН2). См. также параметры <i>20.07...20.10</i> . Информация об определении текущего направления вращения приведена в описании параметра <i>20.21</i> .	<i>Не выбрано</i>
	Не выбрано	Источник команды пуска или останова не выбран.	0

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																					
	Вход1 - Пуск	<p>Источник команд пуска и останова выбирается параметром 20.08 Источник Вх1 Внешн2. Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.08)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1 (20.07 = Фронт)</td> <td>Пуск</td> </tr> <tr> <td>1 (20.07 = Уровень)</td> <td>Останов</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>Останов</td> </tr> </tbody> </table>	Состояние источника 1 (20.08)	Команда	0 -> 1 (20.07 = Фронт)	Пуск	1 (20.07 = Уровень)	Останов	0	Останов	1													
Состояние источника 1 (20.08)	Команда																							
0 -> 1 (20.07 = Фронт)	Пуск																							
1 (20.07 = Уровень)	Останов																							
0	Останов																							
	Вход1 - Пуск; Вход2 - Направл.	<p>Источник, выбранный параметром 20.08 Источник Вх1 Внешн2, является сигналом пуска; источник, выбранный параметром 20.09 Источник Вх2 Внешн2, определяет направление. Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.08)</th> <th>Состояние источника 2 (20.09)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Любое</td> <td>Останов</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">0 -> 1 (20.07 = Фронт)</td> <td>0</td> <td>Пуск вперед</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>1 (20.07 = Уровень)</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Состояние источника 1 (20.08)	Состояние источника 2 (20.09)	Команда	0	Любое	Останов	0 -> 1 (20.07 = Фронт)	0	Пуск вперед	1	Пуск назад	1 (20.07 = Уровень)			2							
Состояние источника 1 (20.08)	Состояние источника 2 (20.09)	Команда																						
0	Любое	Останов																						
0 -> 1 (20.07 = Фронт)	0	Пуск вперед																						
	1	Пуск назад																						
1 (20.07 = Уровень)																								
	Вх1 Пуск вперед; Вх2 Пуск наз.	<p>Источник, выбранный параметром 20.08 Источник Вх1 Внешн2, является сигналом пуска двигателя в прямом направлении; источник, выбранный параметром 20.09 Источник Вх2 Внешн2, является сигналом пуска в обратном направлении. Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.08)</th> <th>Состояние источника 2 (20.09)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Останов</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">0 -> 1 (20.07 = Фронт)</td> <td>0</td> <td>Пуск вперед</td> </tr> <tr> <td>0 -> 1 (20.07 = Фронт)</td> <td rowspan="2">Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>1 (20.07 = Уровень)</td> <td>1 (20.07 = Уровень)</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0 -> 1 (20.07 = Фронт)</td> <td rowspan="2">Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1 (20.07 = Уровень)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Останов</td> </tr> </tbody> </table>	Состояние источника 1 (20.08)	Состояние источника 2 (20.09)	Команда	0	0	Останов	0 -> 1 (20.07 = Фронт)	0	Пуск вперед	0 -> 1 (20.07 = Фронт)	Пуск назад	1 (20.07 = Уровень)	1 (20.07 = Уровень)	0	0 -> 1 (20.07 = Фронт)	Пуск назад	1	1 (20.07 = Уровень)	1	1	Останов	3
Состояние источника 1 (20.08)	Состояние источника 2 (20.09)	Команда																						
0	0	Останов																						
0 -> 1 (20.07 = Фронт)	0	Пуск вперед																						
	0 -> 1 (20.07 = Фронт)	Пуск назад																						
1 (20.07 = Уровень)	1 (20.07 = Уровень)																							
0	0 -> 1 (20.07 = Фронт)	Пуск назад																						
1	1 (20.07 = Уровень)																							
1	1	Останов																						

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																
	Vx1P - Пуск; Vx2 - Стоп	<p>Источники команд пуска и останова выбраны параметрами 20.08 Источник Vx1 Внешн2 и 20.09 Источник Vx2 Внешн2. Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом:</p> <table border="1" data-bbox="395 300 907 400"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.08)</th> <th>Состояние источника 2 (20.09)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>Пуск</td> </tr> <tr> <td>Любое</td> <td>0</td> <td>Останов</td> </tr> </tbody> </table> <p>Примечания</p> <ul style="list-style-type: none"> • Параметр 20.07 Тип триггера пуска Внешн2 не влияет на эту настройку. • Когда источник 2 имеет значение 0, кнопки пуска и останова на панели управления запрещены. 	Состояние источника 1 (20.08)	Состояние источника 2 (20.09)	Команда	0 -> 1	1	Пуск	Любое	0	Останов	4							
Состояние источника 1 (20.08)	Состояние источника 2 (20.09)	Команда																	
0 -> 1	1	Пуск																	
Любое	0	Останов																	
	Vx1P Пуск; Vx2 Стоп; Vx3 Напр.	<p>Источники команд пуска и останова выбраны параметрами 20.08 Источник Vx1 Внешн2 и 20.09 Источник Vx2 Внешн2. Источник, выбранный параметром 20.10 Источник Vx3 Внешн2, определяет направление. Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом:</p> <table border="1" data-bbox="395 687 907 836"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.08)</th> <th>Состояние источника 2 (20.09)</th> <th>Состояние источника 3 (20.10)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Пуск вперед</td> </tr> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>Любое</td> <td>0</td> <td>Любое</td> <td>Останов</td> </tr> </tbody> </table> <p>Примечания.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Параметр 20.07 Тип триггера пуска Внешн2 не влияет на эту настройку. • Когда источник 2 имеет значение 0, кнопки пуска и останова на панели управления запрещены. 	Состояние источника 1 (20.08)	Состояние источника 2 (20.09)	Состояние источника 3 (20.10)	Команда	0 -> 1	1	0	Пуск вперед	0 -> 1	1	1	Пуск назад	Любое	0	Любое	Останов	5
Состояние источника 1 (20.08)	Состояние источника 2 (20.09)	Состояние источника 3 (20.10)	Команда																
0 -> 1	1	0	Пуск вперед																
0 -> 1	1	1	Пуск назад																
Любое	0	Любое	Останов																
	Vx1P Пуск в.; Vx2P Пуск н.; Vx3 Стоп	<p>Источники команд пуска и останова выбраны параметрами 20.08 Источник Vx1 Внешн2, 20.09 Источник Vx2 Внешн2 и 20.10 Источник Vx3 Внешн2. Источник, выбранный параметром 20.10 Источник Vx3 Внешн2, определяет направление. Изменения состояния битов источника интерпретируются следующим образом:</p> <table border="1" data-bbox="395 1121 907 1270"> <thead> <tr> <th>Состояние источника 1 (20.08)</th> <th>Состояние источника 2 (20.09)</th> <th>Состояние источника 3 (20.10)</th> <th>Команда</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 -> 1</td> <td>Любое</td> <td>1</td> <td>Пуск вперед</td> </tr> <tr> <td>Любое</td> <td>0 -> 1</td> <td>1</td> <td>Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>Любое</td> <td>Любое</td> <td>0</td> <td>Останов</td> </tr> </tbody> </table> <p>Примечание. Параметр 20.07 Тип триггера пуска Внешн2 не влияет на эту настройку.</p>	Состояние источника 1 (20.08)	Состояние источника 2 (20.09)	Состояние источника 3 (20.10)	Команда	0 -> 1	Любое	1	Пуск вперед	Любое	0 -> 1	1	Пуск назад	Любое	Любое	0	Останов	6
Состояние источника 1 (20.08)	Состояние источника 2 (20.09)	Состояние источника 3 (20.10)	Команда																
0 -> 1	Любое	1	Пуск вперед																
Любое	0 -> 1	1	Пуск назад																
Любое	Любое	0	Останов																
	Панель управления	Команды пуска и останова поступают с панели управления (или ПК, подключенного к разъему панели).	11																
	Fieldbus A	<p>Команды пуска и останова поступают из интерфейсного модуля А шины Fieldbus.</p> <p>Примечание. Также следует задать для параметра 20.07 Тип триггера пуска Внешн2 значение <i>Уровень</i>.</p>	12																


№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Встроенная шина Fieldbus	Команды пуска и останова поступают из встроенного интерфейса Fieldbus. Примечание. Также следует задать для параметра <i>20.07 Тип триггера пуска Внешн2</i> значение <i>Уровень</i> .	14
<i>20.07</i>	<i>Тип триггера пуска Внешн2</i>	Определяет режим запуска для внешнего поста управления ВНЕШН2 — фронтом или уровнем. Примечание. Если выбирается сигнал пуска импульсного типа, этот параметр не действует. См. описание вариантов выбора параметра <i>20.06 Команды Внешн2</i> .	<i>Уровень</i>
	Фронт	Пусковой сигнал запускается фронтом.	0
	Уровень	Пусковой сигнал запускается уровнем.	1
<i>20.08</i>	<i>Источник Vx1 Внешн2</i>	Выбирает источник 1 для параметра <i>20.06 Команды Внешн2</i> . Варианты выбора приведены в описании параметра <i>20.03 Источник Vx1 Внешн1</i> .	<i>Не выбрано</i>
<i>20.09</i>	<i>Источник Vx2 Внешн2</i>	Выбирает источник 2 для параметра <i>20.06 Команды Внешн2</i> . Варианты выбора приведены в описании параметра <i>20.03 Источник Vx1 Внешн1</i> .	<i>Не выбрано</i>
<i>20.10</i>	<i>Источник Vx3 Внешн2</i>	Выбирает источник 3 для параметра <i>20.06 Команды Внешн2</i> . Варианты выбора приведены в описании параметра <i>20.03 Источник Vx1 Внешн1</i> .	<i>Не выбрано</i>
<i>20.11</i>	<i>Режим остан. разреш. пуска</i>	Выбирает способ останова двигателя, когда выключается сигнал разрешения работы. Источник сигнала разрешения работы выбирается параметром <i>20.12 Источник разреш. пуска 1</i> .	<i>По инерции</i>
	По инерции	Останов путем выключения выходных полупроводниковых приборов. Двигатель останавливается выбегом.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Если используется механический тормоз, убедитесь в том, что останов привода выбегом безопасен.	0
	Плавное изменение	Останов в соответствии с активным в данный момент значением времени замедления. См. группу параметров <i>23 Плавное измен. задания скор.</i> на стр. <i>199</i> .	1
	Ограничение крутящ. момента	Останов в соответствии с установленными пределами крутящего момента (параметры <i>30.19</i> и <i>30.20</i>).	2
<i>20.12</i>	<i>Источник разреш. пуска 1</i>	Определяет источник внешнего сигнала разрешения работы. Если сигнал разрешения работы выключен, привод не запустится. Если привод уже работает, он остановится в соответствии с установленным значением параметра <i>20.11 Режим остан. разреш. пуска</i> . 1 = Сигнал разрешения работы включен. Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода. См. также параметр <i>20.19 Сигнал разрешения пуска</i> .	<i>Выбрано</i>
	Не выбрано	0.	0
	Выбрано	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4


№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	24
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	25
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	26
	Контроль 4	Бит 3 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	27
	Контроль 5	Бит 4 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	28
	Контроль 6	Бит 5 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	29
	FBA A	Бит 3 слова управления, получаемый через интерфейсный модуль Fieldbus A.	30
	EFB	Бит 3 слова управления, принятого по встроенной шине Fieldbus.	31
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
20.19	<i>Сигнал разрешения пуска</i>	Выбирает источник сигнала разрешения пуска. 1 = Разрешение пуска. При выключенном сигнале любая команда пуска привода запрещена. (Выключение сигнала во время работы привода не остановит привод.) См. также параметр <i>20.12 Источник разреш. пуска 1</i> .	<i>Выбрано</i>
	Не выбрано	0.	0
	Выбрано	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	24
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	25
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	26
	Контроль 4	Бит 3 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	27

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Контроль 5	Бит 4 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	28
	Контроль 6	Бит 5 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	29
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>20.21</i>	<i>Направление</i>	Блокировка заданного направления.	<i>Запрос</i>
	Запрос	При внешнем управлении направление выбирается командой выбора направления (параметр 20.01 Команды Внешн1 или 20.06 Команды Внешн2). Двигатель вращается в направлении, соответствующем заданию. Если команда направления не определена, двигатель вращается вперед.	0
	Вперед	Двигатель вращается вперед независимо от знака внешнего задания. (Отрицательные значения задания заменяются на ноль. Положительные значения задания используются без изменения.)	1
	Реверс	Двигатель вращается в обратном направлении независимо от знака внешнего задания. (Отрицательные значения задания заменяются на ноль. Положительные значения задания умножаются на -1.)	2
<i>20.22</i>	<i>Разрешение вращения</i>	Выбирает источник 1 для параметра 20.01 Команды Внешн1 .	<i>Выбрано</i>
	Не выбрано	0 (всегда выключено).	0
	Выбрано	1 (всегда включено).	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (10.02 Состояние задержки DI , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (10.02 Состояние задержки DI , бит 5).	7
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>20.25</i>	<i>Разреш. толчкового режима</i>	Выбирает источник сигнала разрешения толчка. (Источники для сигналов активации толчкового режима выбираются параметрами 20.26 Источник пуска толчк.реж. 1 и 20.27 Источник пуска толчк.реж. 2 .) 1 = Толчковый режим разрешен. 0 = Толчковый режим запрещен. Примечания. • Толчковый режим поддерживается только в режиме векторного управления. • Толчковый режим может быть разрешен только в том случае, если нет активной команды пуска от источника внешнего управления. С другой стороны, если толчковый режим уже разрешен, привод не может быть запущен с внешнего поста управления (за исключением команд толчковой подачи, передаваемых по шине Fieldbus). См. раздел <i>Ограничение бросков</i> (стр. 91).	<i>Не выбрано</i>
	Не выбрано	0.	0
	Выбрано	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI , бит 0).	2

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	24
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	25
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	26
	Контроль 4	Бит 3 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	27
	Контроль 5	Бит 4 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	28
	Контроль 6	Бит 5 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	29
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>20.26</i>	<i>Источник пуска толчк.реж. 1</i>	Если разрешено параметром <i>20.25 Разреш. толчкового режима</i> , выбирает источник для активации толчковой функции 1. (Толчковая функция 1 также может быть активирована по шине Fieldbus независимо от значения параметра <i>20.25</i> .) 1 = Толчковая функция 1 активна. Примечания. <ul style="list-style-type: none"> • Толчковый режим поддерживается только в режиме векторного управления. • Если активированы обе толчковые функции, приоритет имеет та, которая была активирована первой. • Этот параметр не может быть изменен во время работы привода. 	<i>Не выбрано</i>
	Не выбрано	0.	0
	Выбрано	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	24

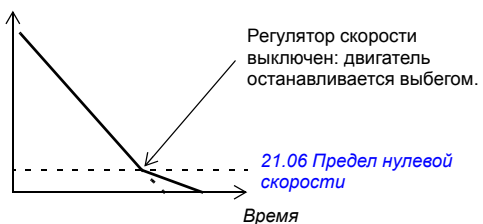
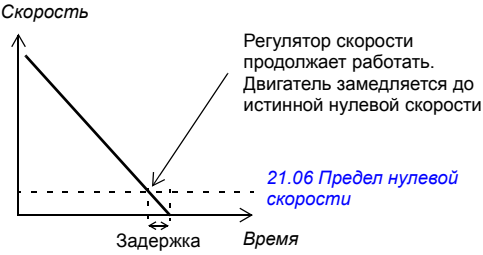
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Контроль 2	Бит 1 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	25
	Контроль 3	Бит 2 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	26
	Контроль 4	Бит 3 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	27
	Контроль 5	Бит 4 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	28
	Контроль 6	Бит 5 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	29
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-
20.27	Источник пуска толчк.реж. 2	<p>Если разрешено параметром 20.25 Разреш. толчкового режима, выбирает источник для активации толчковой функции 2. (Толчковая функция 2 также может быть активирована по шине Fieldbus независимо от значения параметра 20.25.)</p> <p>1 = Толчковая функция 2 активна.</p> <p>Варианты выбора приведены в описании параметра 20.26 Источник пуска толчк.реж. 1.</p> <p>Примечания.</p> <ul style="list-style-type: none"> Толчковый режим поддерживается только в режиме векторного управления. Если активированы обе толчковые функции, приоритет имеет та, которая была активирована первой. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода. 	<i>Не выбрано</i>
21 Режим пуска/останова		Режимы пуска и останова; режим экстренного останова и выбор источника сигнала; настройки намагничивания постоянным током.	
21.01	Векторный режим пуска	<p>Выбирает функцию пуска двигателя в режиме векторного управления двигателем, когда для параметра 99.04 Режим управл. двигателем выбран вариант <i>Векторн..</i></p> <p>Примечания.</p> <ul style="list-style-type: none"> Функция пуска в режиме скалярного управления двигателем выбирается параметром 21.19 Пуск в реж. скалярного управления. Если для параметра 99.04 Режим управл. двигателем задано значение <i>Скалярное</i>, варианты выбора <i>Быстрый</i> и <i>Постоянное время</i> игнорируются. При выборе намагничивания постоянным током (<i>Быстрый</i> или <i>Постоянное время</i>) запуск вращающегося двигателя невозможен. При использовании двигателей с постоянными магнитами следует применять режим пуска <i>Автоматически</i>. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода. <p>См. также раздел Намагничивание постоянным током (стр. 99).</p>	<i>Автоматически</i>
	Быстрый	В этом режиме привод намагничивает двигатель перед пуском. Время предварительного намагничивания определяется автоматически и обычно находится в пределах от 0,2 до 2 с в зависимости от мощности двигателя. Этот режим следует использовать, когда требуется большой пусковой момент.	0

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Постоянное время	<p>В этом режиме привод намагничивает двигатель перед пуском. Время предварительного намагничивания определяется значением параметра <i>21.02 Время намагничивания</i>. Этот режим следует выбрать, если требуется обеспечить постоянное время предварительного намагничивания (например, если пуск двигателя должен быть синхронизирован с освобождением механического тормоза). Эта настройка также обеспечивает максимальный возможный пусковой момент, при условии что время намагничивания установлено достаточно большим.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Привод запустится по истечении установленного времени намагничивания даже в том случае, если намагничивание двигателя не завершено. Если получение максимального пускового момента является определяющим требованием, необходимо задать достаточно большое время намагничивания для обеспечения полного намагничивания и, соответственно, крутящего момента двигателя.</p>	1
	Автоматически	<p>Режим автоматического пуска в большинстве случаев обеспечивает оптимальный запуск двигателя. Этот тип пуска включает функции подхвата скорости (запуск вращающегося двигателя) и автоматического повторного пуска (остановленный двигатель можно запустить немедленно, не дожидаясь рассеивания магнитного потока). Программа управления двигателем привода определяет величину магнитного потока и механическое состояние двигателя и без задержки запускает его в любых условиях.</p> <p>Примечание. Если для параметра <i>99.04 Режим управл. двигателем</i> установлено значение <i>Скалярное</i>, пуск на ходу или автоматический повторный пуск по умолчанию невозможны.</p>	2

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16										
21.02	<i>Время намагничивания</i>	<p>Определяет время предварительного намагничивания, когда</p> <ul style="list-style-type: none"> • для параметра <i>21.01 Векторный режим пуска</i> выбран вариант <i>Постоянное время</i> (в режиме векторного управления двигателем) или • для параметра <i>21.19 Пуск в реж. скалярного управления</i> выбран вариант <i>Постоянное время</i> (в режиме скалярного управления двигателем). <p>После подачи команды пуска привод автоматически выполняет предварительное намагничивание двигателя в течение заданного времени. Чтобы обеспечить полное намагничивание двигателя, установите для этого параметра значение, равное постоянной времени ротора или превышающее ее. Если это значение неизвестно, воспользуйтесь эмпирическими данными из приведенной ниже таблицы:</p> <table border="1" data-bbox="341 558 845 758"> <thead> <tr> <th data-bbox="341 558 593 614">Номинальная мощность двигателя</th> <th data-bbox="593 558 845 614">Время намагничивания постоянным током</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="341 614 593 646">< 1 кВт</td> <td data-bbox="593 614 845 646">≥ 50 ... 100 мс</td> </tr> <tr> <td data-bbox="341 646 593 678">1 ... 10 кВт</td> <td data-bbox="593 646 845 678">≥ 100 ... 200 мс</td> </tr> <tr> <td data-bbox="341 678 593 710">10 ... 200 кВт</td> <td data-bbox="593 678 845 710">≥ 200 ... 1000 мс</td> </tr> <tr> <td data-bbox="341 710 593 758">200 ... 1000 кВт</td> <td data-bbox="593 710 845 758">≥ 1000 ... 2000 мс</td> </tr> </tbody> </table> <p>Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.</p>	Номинальная мощность двигателя	Время намагничивания постоянным током	< 1 кВт	≥ 50 ... 100 мс	1 ... 10 кВт	≥ 100 ... 200 мс	10 ... 200 кВт	≥ 200 ... 1000 мс	200 ... 1000 кВт	≥ 1000 ... 2000 мс	500 мс
Номинальная мощность двигателя	Время намагничивания постоянным током												
< 1 кВт	≥ 50 ... 100 мс												
1 ... 10 кВт	≥ 100 ... 200 мс												
10 ... 200 кВт	≥ 200 ... 1000 мс												
200 ... 1000 кВт	≥ 1000 ... 2000 мс												
	0...10000 мс	Фиксированное время намагничивания постоянным током.	1 = 1 мс										
21.03	<i>Режим останова</i>	<p>Выбирает способ останова двигателя при получении команды останова.</p> <p>Для дополнительного торможения можно выбрать торможение магнитным потоком (см. параметр <i>97.05 Торможение магн. потоком</i>).</p>	<i>По инерции</i>										
	По инерции	<p>Останов путем выключения выходных полупроводниковых приборов. Двигатель останавливается выбегом.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Если используется механический тормоз, убедитесь в том, что останов привода выбегом безопасен.</p>	0										
	Плавное изменение	Останов в соответствии с активным в данный момент значением времени замедления. См. группу параметров <i>23 Плавное измен. задания скор.</i> на стр. 199.	1										
	Ограничение крутящ. момента	Останов в соответствии с установленными пределами крутящего момента (параметры <i>30.19</i> и <i>30.20</i>).	2										
	Компенсация скорости вперед	<p>Компенсация скорости используется для обеспечения фиксированного тормозного расстояния. Отклонение скорости от максимального значения компенсируется путем вращения привода с текущей скоростью в течение некоторого времени, после чего двигатель останавливается с заданным замедлением. См. также раздел <i>Частота коммутации</i> (стр. 101).</p> <p>Если двигатель вращается в обратном направлении, привод останавливается в соответствии с заданным замедлением.</p>	3										


№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Компенсация скорости назад	Компенсация скорости используется для обеспечения фиксированного тормозного расстояния при обратном вращении. Отклонение скорости от максимального значения компенсируется путем вращения привода с текущей скоростью в течение некоторого времени, после чего двигатель останавливается с заданным замедлением. См. также раздел <i>Частота коммутации</i> (стр. 101). Если двигатель вращается в прямом направлении, привод останавливается в соответствии с заданным замедлением.	4
	Биполярная компенсация скорости	Компенсация скорости используется для обеспечения фиксированного тормозного расстояния. Отклонение скорости от максимального значения компенсируется путем вращения привода с текущей скоростью в течение некоторого времени, после чего двигатель останавливается с заданным замедлением. См. также раздел <i>Частота коммутации</i> (стр. 101).	5
21.04	<i>Режим экстренн. останова</i>	Выбирает способ останова двигателя при получении команды экстренного останова. Источник сигнала экстренного останова выбирается параметром <i>21.05 Источник экстр. останова</i> .	<i>Останов замедление м (Выкл.1)</i>
	Останов замедлением (Выкл.1)	При работающем приводе: <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Обычный режим работы. • 0 = Обычный останов со стандартным замедлением, определяемым для определенного типа задания (см. раздел <i>Плавное изменение задания</i> [стр. 87]). После останова привод может быть запущен повторно путем снятия сигнала аварийного останова и переключения пускового сигнала с 0 на 1. При остановленном приводе: <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Пуск допускается. • 0 = Пуск не допускается. 	0
	Останов выбегом (Выкл.2)	При работающем приводе: <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Обычный режим работы. • 0 = Останов выбегом. Привод может быть перезапущен путем восстановления сигнала блокировки пуска и переключения пускового сигнала с 0 на 1. При остановленном приводе: <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Пуск допускается. • 0 = Пуск не допускается. 	1
	Экстр. останов замедл. (Выкл.3)	При работающем приводе: <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Обычный режим работы. • 0 = Останов замедлением по кривой экстренного останова, заданной параметром <i>23.23 Время экстренн. остановки</i>. После останова привод может быть запущен повторно путем снятия сигнала аварийного останова и переключения пускового сигнала с 0 на 1. При остановленном приводе: <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Пуск допускается. • 0 = Пуск не допускается. 	2

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Крут. момент останова	При работающем приводе: <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Обычный режим работы. • 0 = Останов при максимальном крутящем моменте (параметр <i>30.20 Макс. крут. момент 1</i> или <i>30.24 Макс. крутящий момент 2</i>). Привод может быть перезапущен путем переключения пускового сигнала с 0 на 1. При остановленном приводе: <ul style="list-style-type: none"> • 1 = Пуск допускается. • 0 = Пуск не допускается. 	3
<i>21.05</i>	<i>Источник экстр. останова</i>	Выбирает источник сигнала экстренного останова. Режим останова выбирается параметром <i>21.04 Режим экстрен. останова</i> . 0 = Активен экстренный останов 1 = Обычный режим работы Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.	<i>Неактивны й (истина)</i>
	Активный (ложь)	0.	0
	Неактивный (истина)	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	3
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	4
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	5
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	6
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	7
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	8
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>21.06</i>	<i>Предел нулевой скорости</i>	Определяет предел нулевой скорости. Двигатель останавливается в соответствии с законом снижения скорости (если выбран режим замедленного останова или используется время экстренной остановки) до достижения заданного предела нулевой скорости. После задержки нулевой скорости двигатель останавливается выбегом.	30,00 об/мин
	0,00... 30000,00 об/мин	Предел нулевой скорости.	См. параметр <i>46.01</i>

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
21.07	<i>Задержка нулевой скорости</i>	<p>Определяет значение задержки для функции задержки нулевой скорости. Эта функция предназначена для ситуаций, в которых требуется плавный и быстрый перезапуск. В течение времени задержки привод точно контролирует положение ротора двигателя.</p> <p><u>Без задержки нулевой скорости:</u> Привод получает команду останова и снижает скорость с заданным замедлением. Когда текущая скорость двигателя упадет ниже значения параметра <i>21.06 Предел нулевой скорости</i>, модуляция инвертора прекращается и двигатель останавливается выбегом.</p> <p><i>Скорость</i></p>  <p><i>Время</i></p> <p><u>С задержкой нулевой скорости:</u> Привод получает команду останова и снижает скорость с заданным замедлением. Когда текущая скорость двигателя падает ниже значения параметра <i>21.06 Предел нулевой скорости</i>, включается функция задержки нулевой скорости. Во время задержки регулятор скорости удерживается в рабочем состоянии: модулятор инвертора работает, двигатель намагничен и привод готов к быстрому перезапуску. Задержка нулевой скорости может использоваться, например, совместно с толчковой функцией.</p> <p><i>Скорость</i></p>  <p><i>Время</i></p> <p><i>Задержка</i></p>	0 мс
	0...30000 мс	Задержка нулевой скорости.	1 = 1 мс

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16								
21.08	<i>Управление пост. током</i>	Активирует/деактивирует функции удержания постоянным током и намагничивания после останова. См. раздел <i>Намагничивание постоянным током</i> (стр. 99). Примечание. Намагничивание постоянным током вызывает нагрев двигателя. В ситуациях, когда требуется длительный период намагничивания постоянным током, следует использовать двигатели с внешней вентиляцией. Если период намагничивания постоянным током слишком велик, функция намагничивания постоянным током не может в течение длительного времени препятствовать вращению вала двигателя, когда к нему приложена постоянная нагрузка.	00b								
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Значение</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>1 = Удержание постоянным током. См. раздел <i>Удержание постоянным током</i> (стр. 99). Примечание. Функция удержания постоянным током не действует, если сигнал пуска отключен.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1 = Намагничивание после останова. См. раздел <i>Настройка</i> (стр. 100). Примечание. Намагничивание после останова предусматривается только для того случая, когда изменение скорости представляет собой выбранный режим останова (см. параметр 21.03 <i>Режим останова</i>).</td> </tr> <tr> <td>2...15</td> <td>Резерв</td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Значение	0	1 = Удержание постоянным током. См. раздел <i>Удержание постоянным током</i> (стр. 99). Примечание. Функция удержания постоянным током не действует, если сигнал пуска отключен.	1	1 = Намагничивание после останова. См. раздел <i>Настройка</i> (стр. 100). Примечание. Намагничивание после останова предусматривается только для того случая, когда изменение скорости представляет собой выбранный режим останова (см. параметр 21.03 <i>Режим останова</i>).	2...15	Резерв
Бит	Значение										
0	1 = Удержание постоянным током. См. раздел <i>Удержание постоянным током</i> (стр. 99). Примечание. Функция удержания постоянным током не действует, если сигнал пуска отключен.										
1	1 = Намагничивание после останова. См. раздел <i>Настройка</i> (стр. 100). Примечание. Намагничивание после останова предусматривается только для того случая, когда изменение скорости представляет собой выбранный режим останова (см. параметр 21.03 <i>Режим останова</i>).										
2...15	Резерв										
	00b...11b	Намагничивание постоянным током	1 = 1								
21.09	<i>Скорость удерж. пост. тока</i>	Определяет скорость удержания постоянным током в режиме управления скоростью. См. параметр 21.08 <i>Управление пост. током</i> и раздел <i>Удержание постоянным током</i> (стр. 99).	5,00 об/мин								
	0,00... 1000,00 об/мин	Скорость удержания постоянным током.	См. параметр 46.01								
21.10	<i>Задание пост. тока</i>	Определяет ток в режиме удержания постоянным током в процентах от номинального тока двигателя. См. параметр 21.08 <i>Управление пост. током</i> и раздел <i>Намагничивание постоянным током</i> (стр. 99).	30,0 %								
	0,0...100,0 %	Ток удержания постоянным током.	1 = 1 %								
21.11	<i>Время намагн. после остан.</i>	Определяет время, в течение которого действует следующее намагничивание после останова двигателя. Ток намагничивания устанавливается параметром 21.10 <i>Задание пост. тока</i> . См. параметр 21.08 <i>Управление пост. током</i> .	0 с								
	0...3000 с	Время намагничивания после останова.	1 = 1 с								

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
21.14	<i>Ист. входа предв. нагрева</i>	Выбирает источник для запуска предварительного нагрева двигателя. Состояние предварительного нагрева отображается в бите 2 параметра <i>06.20 Слово состояния привода 3</i> . Примечания. • Для функции нагрева требуются активные сигналы разрешения работы, блокировки и безопасного отключения крутящего момента (STO). • Для функции нагрева требуется исправный привод. • Для получения тока предварительного нагрева используется удержание постоянным током.	<i>Выкл.</i>
	Выкл.	0. Предварительный нагрев всегда выключен.	0
	Вкл.	1. Предварительный нагрев всегда включен, когда привод остановлен.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	8
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	9
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	10
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	11
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	12
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	13
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
21.16	<i>Ток предв. нагрева</i>	Определяет постоянный ток, используемый для нагрева обмоток двигателя.	0,0 %
	0,0...30,0 %	Ток предварительного нагрева.	1 = 1 %
21.18	<i>Время автом. перезапуска</i>	Двигатель может автоматически запускаться после кратковременного отказа питания с помощью функции автоматического перезапуска. См. раздел <i>Автоматический перезапуск</i> (стр. 112). Если этот параметр установлен равным 0,0 секунд, автоматический перезапуск запрещен. В противном случае параметр определяет максимальную длительность отказа питания, после которой делается попытка перезапуска. Следует иметь в виду, что это время также включает в себя задержку предварительной зарядки цепи постоянного тока.	10,0 с
	0,0 с	Автоматический перезапуск запрещен.	0
	0,1...10,0 с	Максимальная длительность отказа питания.	1 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
21.19	<i>Пуск в реж. скалярного управления</i>	<p>Выбирает функцию пуска двигателя в режиме скалярного управления двигателем, когда для параметра 99.04 Режим управл. двигателем выбран вариант <i>Скалярное</i>.</p> <p>Примечания.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Функция пуска в режиме векторного управления двигателем выбирается параметром 21.01 Векторный режим пуска. • При использовании двигателей с постоянными магнитами следует применять режим пуска <i>Автоматически</i>. • Этот параметр не может быть изменен во время работы привода. <p>См. также раздел <i>Намагничивание постоянным током</i> (стр. 99).</p>	<i>Обычный</i>
	Обычный	Немедленный пуск с нулевой скорости.	0
	Постоянное время	<p>В этом режиме привод намагничивает двигатель перед пуском. Время предварительного намагничивания определяется значением параметра 21.02 Время намагничивания. Этот режим следует выбрать, если требуется обеспечить постоянное время предварительного намагничивания (например, если пуск двигателя должен быть синхронизирован с освобождением механического тормоза). Эта настройка также обеспечивает максимально возможный пусковой момент, при условии что время намагничивания установлено достаточно большим.</p> <p>Примечание. Этот режим нельзя использовать для запуска вращающегося двигателя.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Привод запустится по истечении установленного времени намагничивания даже в том случае, если намагничивание двигателя не завершено. Если получение максимального пускового момента является определяющим требованием, необходимо задать достаточно большое время намагничивания для обеспечения полного намагничивания и, соответственно, крутящего момента двигателя.</p>	1
	Автоматически	<p>Привод автоматически выбирает надлежущую выходную частоту, чтобы запустить вращающийся двигатель. Это удобно для пусков на ходу: если двигатель уже вращается, привод осуществляет плавный запуск при текущей частоте.</p> <p>Примечание. Не может использоваться в системах с несколькими двигателями.</p>	2
21.21	<i>Частота удерж. пост. током</i>	<p>Определяет частоту удержания постоянным током, которая используется вместо параметра 21.09 Скорость удерж. пост. током, когда применяется режим скалярного управления частотой. См. параметр 21.08 Управление пост. током и раздел <i>Удержание постоянным током</i> (стр. 99).</p>	5,00 Гц
	0,00...1000,00 Гц	Частота удержания постоянным током.	1 = 1 Гц
21.22	<i>Задержка пуска</i>	<p>Определяет задержку пуска. После выполнения условий пуска привод находится в состоянии ожидания до тех пор, пока не закончится задержка, после чего запускает двигатель. Во время задержки отображается предупреждение AFE9 Задержка пуска.</p> <p>Задержка пуска может использоваться во всех режимах пуска.</p>	0,00 с
	0,00...60,00 с	Задержка пуска	1 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
21.30	<i>Задержка останова комп. скор.</i>	Эта задержка добавляет расстояние к общему расстоянию, пройденному во время останова с максимальной скорости. Она используется для регулировки расстояния в соответствии с требованиями, чтобы пройденное расстояние определялось не только замедлением. См. также раздел <i>Частота коммутации</i> (стр. 101).	0,00 с
	0,00...1000,00 с	Задержка времени для компенсации скорости.	1 = 1 с
21.31	<i>Порог останова комп. скор.</i>	Этот параметр задает пороговое значение скорости, ниже которого запрещается функция останова с компенсацией скорости. В этом диапазоне скоростей не выполняются попытки останова с компенсацией скорости, привод останавливается с использованием варианта плавного изменения скорости. См. также раздел <i>Частота коммутации</i> (стр. 101).	10 %
	0...100 %	Пороговое значение скорости для компенсации скорости.	1 = 1 %
22 Выбор задания скорости		Выбор задания скорости; настройки потенциометра двигателя. См. схемы контуров управления на стр. 428...432.	
22.01	<i>Задание скорости без огран.</i>	Показывает выходной сигнал блока выбора задания скорости. См. схему контура управления на стр. 431. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Значение выбранного задания скорости.	См. параметр 46.01

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
22.11	<i>Зад. скор. 1 для Внешн1</i>	Выбирает источник 1 задания скорости Внешн1. Два источника сигнала можно задать с помощью этого параметра и параметра 22.12 Зад. скор. 1 для Внешн2 . Математическая функция (22.13 Функция скорости Внешн1), применяемая для двух сигналов, создает задание Внешн1 (А на рис. ниже). Цифровой источник, выбранный параметром 19.11 Выбор Внешн1/Внешн2 , может использоваться для переключения между заданием Внешн1 и соответствующим заданием Внешн2, определенным параметрами 22.18 Зад. скор. 1 для Внешн2 , 22.19 Зад. скор. 2 для Внешн2 и 22.20 Функция скорости Внешн2 (В на рис. ниже).	<i>Масштабир . ан. вх. AI1</i>
	Ноль	Нет.	0
	Масштабир. ан. вх. AI1	12.12 Масштаб. значение AI1 (см. стр. 149).	1
	Масштабир. ан. вх. AI2	12.22 Масшт. значение AI2 (см. стр. 151).	2
	Задание1 FB A	03.05 Задание 1 с FB A (см. стр. 135).	4
	Задание2 FB A	03.06 Задание 2 с FB A (см. стр. 135).	5
	EFB задан 1	03.09 Задание 1 с EFB (см. стр. 135).	8
	Потенциометр двигателя	22.80 Факт. задание потенц. дви. (выход потенциометра двигателя).	15

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	ПИД	<i>40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.</i> (выход ПИД-регулятора техпроцесса).	16
	Частотный вход	<i>11.38 Факт. частотный вход 1</i> (когда вход DI6 используется в качестве частотного входа).	17
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>22.12</i>	<i>Зад. скор. 1 для Внешн2</i>	Выбирает источник 2 задания скорости Внешн1. Варианты и схема выбора источника задания приведены в описании параметра <i>22.11 Зад. скор. 1 для Внешн1</i> .	<i>Ноль</i>
<i>22.13</i>	<i>Функция скорости Внешн1</i>	Выбирает математическую функцию для источников задания, выбранными параметрами <i>22.11 Зад. скор. 1 для Внешн1</i> и <i>22.12 Зад. скор. 1 для Внешн2</i> . См. схему в описании параметра <i>22.11 Зад. скор. 1 для Внешн1</i> .	<i>Задание1</i>
	Задание1	Сигнал, выбранный параметром <i>22.11 Зад. скор. 1 для Внешн1</i> , используется в качестве задания скорости 1 без изменения (функция не применяется).	0
	Сложить (зад.1 + зад.2)	В качестве задания скорости 1 используется сумма сигналов источников заданий.	1
	Вычесть (зад.1 - зад.2)	В качестве задания скорости 1 используется разность источников заданий (<i>[22.11 Зад. скор. 1 для Внешн1] – [22.12 Зад. скор. 1 для Внешн2]</i>).	2
	Умножить (зад.1 x зад.2)	В качестве задания скорости 1 используется произведение сигналов источников заданий.	3
	Минимум (зад.1, зад.2)	В качестве задания скорости 1 используется меньшее из значений сигналов источников заданий.	4
	Максимум (зад.1, зад.2)	В качестве задания скорости 1 используется большее из значений сигналов источников заданий.	5
<i>22.18</i>	<i>Зад. скор. 1 для Внешн2</i>	Выбирает источник 1 задания скорости Внешн2. Два источника сигнала можно задать с помощью этого параметра и параметра <i>22.19 Зад. скор. 2 для Внешн2</i> . Математическая функция (<i>22.20 Функция скорости Внешн2</i>), применяемая для двух сигналов, создает задание Внешн2. См. схему в описании параметра <i>28.11 Задание част. 1 для Внешн1</i> .	<i>Ноль</i>
	Ноль	Нет.	0
	Масштабир. ан. вх. AI1	<i>12.12 Масштаб. значение AI1</i> (см. стр. 149).	1
	Масштабир. ан. вх. AI2	<i>12.22 Масшт. значение AI2</i> (см. стр. 151).	2
	Панель управления	<i>03.01 Задание с панели</i> (см. стр. 135).	3
	Задание1 FB A	<i>03.05 Задание 1 с FB A</i> (см. стр. 135).	4
	Задание2 FB A	<i>03.06 Задание 2 с FB A</i> (см. стр. 135).	5
	EFB задан 1	<i>03.09 Задание 1 с EFB</i> (см. стр. 135).	8
	Потенциометр двигателя	<i>22.80 Факт. задание потенц. двиг.</i> (выход потенциометра двигателя).	15
	ПИД	<i>40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.</i> (выход ПИД-регулятора техпроцесса).	16
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
22.19	<i>Зад. скор. 2 для Внешн2</i>	Выбирает источник 2 задания скорости Внешн2. Варианты и схема выбора источника задания приведены в описании параметра <i>22.18 Зад. скор. 1 для Внешн2</i> .	<i>Ноль</i>
22.20	<i>Функция скорости Внешн2</i>	Выбирает математическую функцию для источников задания, выбранными параметрами <i>22.18 Зад. скор. 1 для Внешн2</i> и <i>22.19 Зад. скор. 2 для Внешн2</i> . См. схему в описании параметра <i>22.18 Зад. скор. 1 для Внешн2</i> .	<i>Задание1</i>
	Задание1	Сигнал, выбранный параметром <i>Зад. скор. 1 для Внешн2</i> , используется в качестве задания скорости 1 без изменения (функция не применяется).	0
	Сложить (зад.1 + зад.2)	В качестве задания скорости 1 используется сумма сигналов источников заданий.	1
	Вычесть (зад.1 - зад.2)	В качестве задания скорости 1 используется разность источников заданий ([<i>22.11 Зад. скор. 1 для Внешн1</i>] – [<i>22.12 Зад. скор. 1 для Внешн2</i>]).	2
	Умножить (зад.1 x зад.2)	В качестве задания скорости 1 используется произведение сигналов источников заданий.	3
	Минимум (зад.1, зад.2)	В качестве задания скорости 1 используется меньшее из значений сигналов источников заданий.	4
	Максимум (зад.1, зад.2)	В качестве задания скорости 1 используется большее из значений сигналов источников заданий.	5
22.21	<i>Функция пост. скорости</i>	Определяет, каким образом выбираются фиксированные скорости и учитывается ли сигнал направления вращения при выборе фиксированной скорости.	00b

Бит	Название	Информация
0	Режим фикс. скорости	1 = Упаковано: 7 постоянных скоростей могут быть выбраны при помощи трех источников, определенных параметрами <i>22.22, 22.23</i> и <i>22.24</i> . 0 = Раздельно: Постоянные скорости 1, 2 и 3 раздельно активируются источниками, определенными параметрами <i>22.22, 22.23</i> и <i>22.24</i> соответственно. В случае конфликта приоритет имеет фиксированная скорость с меньшим номером.
1...15	Резерв	

00b...11b	Слово конфигурирования фиксированных скоростей.	1 = 1
-----------	---	-------

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																																				
22.22	<i>Выбор пост. скорости 1</i>	<p>Когда бит 0 параметра 22.21 Функция пост. скорости равен 0 (Раздельно), выбирается источник, который активирует постоянную скорость 1.</p> <p>Когда бит 0 параметра 22.21 Функция пост. скорости равен 1 (Упаковано), этот параметр и параметры 22.23 Выбор пост. скорости 2 и 22.24 Выбор пост. скорости 3 выбирают три источника, состояния которых активируют постоянные скорости следующим образом:</p>	<i>DI3</i>																																				
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Источник, определенный пар. 22.22</th> <th>Источник, определенный пар. 22.23</th> <th>Источник, определенный пар. 22.24</th> <th>Активная постоянная скорость</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Пост. скорость 1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Пост. скорость 2</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Пост. скорость 3</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Пост. скорость 4</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Пост. скорость 5</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Пост. скорость 6</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Пост. скорость 7</td> </tr> </tbody> </table>				Источник, определенный пар. 22.22	Источник, определенный пар. 22.23	Источник, определенный пар. 22.24	Активная постоянная скорость	0	0	0	Нет	1	0	0	Пост. скорость 1	0	1	0	Пост. скорость 2	1	1	0	Пост. скорость 3	0	0	1	Пост. скорость 4	1	0	1	Пост. скорость 5	0	1	1	Пост. скорость 6	1	1	1	Пост. скорость 7
Источник, определенный пар. 22.22	Источник, определенный пар. 22.23	Источник, определенный пар. 22.24	Активная постоянная скорость																																				
0	0	0	Нет																																				
1	0	0	Пост. скорость 1																																				
0	1	0	Пост. скорость 2																																				
1	1	0	Пост. скорость 3																																				
0	0	1	Пост. скорость 4																																				
1	0	1	Пост. скорость 5																																				
0	1	1	Пост. скорость 6																																				
1	1	1	Пост. скорость 7																																				
	Не выбрано	0 (всегда выключено).	0																																				
	Выбрано	1 (всегда включено).	1																																				
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI , бит 0).	2																																				
	DI2	Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI , бит 1).	3																																				
	DI3	Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI , бит 2).	4																																				
	DI4	Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI , бит 3).	5																																				
	DI5	Цифровой вход DI5 (10.02 Состояние задержки DI , бит 4).	6																																				
	DI6	Цифровой вход DI6 (10.02 Состояние задержки DI , бит 5).	7																																				
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	18																																				
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	19																																				
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	20																																				
	Контроль 1	Бит 0 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	24																																				
	Контроль 2	Бит 1 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	25																																				
	Контроль 3	Бит 2 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	26																																				
	Контроль 4	Бит 3 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	27																																				
	Контроль 5	Бит 4 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	28																																				
	Контроль 6	Бит 5 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	29																																				
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-																																				

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
22.23	<i>Выбор пост. скорости 2</i>	Когда бит 0 параметра <i>22.21 Функция пост. скорости</i> равен 0 (Раздельно), выбирается источник, который активирует постоянную скорость 2. Когда бит 0 параметра <i>22.21 Функция пост. скорости</i> равен 1 (Упаковано), этот параметр и параметры <i>22.22 Выбор пост. скорости 1</i> и <i>22.24 Выбор пост. скорости 3</i> выбирают три источника, которые используются для активации фиксированных скоростей. См. таблицу для параметра <i>22.22 Выбор пост. скорости 1</i> . Варианты выбора приведены в описании параметра <i>22.22 Выбор пост. скорости 1</i> .	<i>D14</i>
22.24	<i>Выбор пост. скорости 3</i>	Когда бит 0 параметра <i>22.21 Функция пост. скорости</i> равен 0 (Раздельно), выбирается источник, который активирует постоянную скорость 3. Когда бит 0 параметра <i>22.21 Функция пост. скорости</i> равен 1 (Упаковано), этот параметр и параметры <i>22.22 Выбор пост. скорости 1</i> и <i>22.23 Выбор пост. скорости 2</i> выбирают три источника, которые используются для активации фиксированных скоростей. См. таблицу для параметра <i>22.22 Выбор пост. скорости 1</i> . Варианты выбора приведены в описании параметра <i>22.22 Выбор пост. скорости 1</i> .	<i>Не выбрано</i>
22.26	<i>Пост. скорость 1</i>	Определяет фиксированную скорость 1 (скорость, с которой двигатель будет вращаться, если выбрана фиксированная скорость 1).	300,00 об/мин
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Пост. скорость 1	См. параметр <i>46.01</i>
22.27	<i>Пост. скорость 2</i>	Определяет значение постоянной скорости 2.	0,00 об/мин
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Пост. скорость 2	См. параметр <i>46.01</i>
22.28	<i>Пост. скорость 3</i>	Определяет значение постоянной скорости 3.	0,00 об/мин
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Пост. скорость 3	См. параметр <i>46.01</i>
22.29	<i>Пост. скорость 4</i>	Определяет значение постоянной скорости 4.	0,00 об/мин
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Пост. скорость 4	См. параметр <i>46.01</i>
22.30	<i>Пост. скорость 5</i>	Определяет значение постоянной скорости 5.	0,00 об/мин
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Пост. скорость 5	См. параметр <i>46.01</i>
22.31	<i>Пост. скорость 6</i>	Определяет значение постоянной скорости 6.	0,00 об/мин
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Пост. скорость 6	См. параметр <i>46.01</i>
22.32	<i>Пост. скорость 7</i>	Определяет значение постоянной скорости 7.	0,00 об/мин
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Пост. скорость 7	См. параметр <i>46.01</i>

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16												
22.41	<i>Безопасн. задание скорости</i>	<p>Определяет задание безопасной скорости, которое используется с такими параметрами контроля, как</p> <ul style="list-style-type: none"> • 12.03 <i>Функция контроля аналог. входов</i> • 49.05 <i>Действие при потере связи</i> • 50.02 <i>Функц. потери св. с FBA A.</i> 	0,00 об/мин												
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Безопасное задание скорости.	См. параметр 46.01												
22.42	<i>Задание для толч. режима 1</i>	Определяет задание скорости для толчковой функции 1. Более подробная информация о толчковом режиме приведена на стр. 91.	0,00 об/мин												
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Задание скорости для толчковой функции 1.	См. параметр 46.01												
22.43	<i>Задание для толч. режима 2</i>	Определяет задание скорости для толчковой функции 2. Более подробная информация о толчковом режиме приведена на стр. 91.	0,00 об/мин												
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Задание скорости для толчковой функции 2.	См. параметр 46.01												
22.51	<i>Функция критич. скоростей</i>	Разрешение/запрещение функции контроля критических скоростей. Также определяет, действуют ли заданные диапазоны для обоих направлений вращения или нет. См. также раздел <i>Критические значения скорости/частоты</i> (стр. 89).	00b												
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Информация</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Разрешено</td> <td>1 = Разрешено: критические скорости разрешены. 0 = Запрещено: критические скорости запрещены.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Режим знака</td> <td>1 = Со знаком: принимаются во внимание знаки параметров 22.52...22.57. 0 = Абсолютное: принимаются во внимание абсолютные значения параметров 22.52...22.57. Каждый диапазон действует для обоих направлений вращения.</td> </tr> <tr> <td>2...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Информация	0	Разрешено	1 = Разрешено: критические скорости разрешены. 0 = Запрещено: критические скорости запрещены.	1	Режим знака	1 = Со знаком: принимаются во внимание знаки параметров 22.52...22.57. 0 = Абсолютное: принимаются во внимание абсолютные значения параметров 22.52...22.57. Каждый диапазон действует для обоих направлений вращения.	2...15	Резерв	
Бит	Название	Информация													
0	Разрешено	1 = Разрешено: критические скорости разрешены. 0 = Запрещено: критические скорости запрещены.													
1	Режим знака	1 = Со знаком: принимаются во внимание знаки параметров 22.52...22.57. 0 = Абсолютное: принимаются во внимание абсолютные значения параметров 22.52...22.57. Каждый диапазон действует для обоих направлений вращения.													
2...15	Резерв														
	00b...11b	Слово конфигурирования критических скоростей.	1 = 1												
22.52	<i>Нижняя гран. крит. скор. 1</i>	Определяет нижнюю границу первого диапазона критических скоростей. Примечание. Это значение не должно быть больше значения 22.53 <i>Верхняя гран. крит. скор. 1.</i>	0,00 об/мин												
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Нижний предел критической скорости 1.	См. параметр 46.01												
22.53	<i>Верхняя гран. крит. скор. 1</i>	Определяет верхнюю границу первого диапазона критических скоростей. Примечание. Это значение не должно быть меньше значения 22.52 <i>Нижняя гран. крит. скор. 1.</i>	0,00 об/мин												
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Верхний предел критической скорости 1.	См. параметр 46.01												

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
22.54	<i>Нижняя гран. крит. скор. 2</i>	Определяет нижнюю границу диапазона критических скоростей 2. Примечание. Это значение не должно быть больше значения <i>22.55 Верхняя гран. крит. скор. 2.</i>	0,00 об/мин
	–30000,00... 30000,00 об/мин	Нижний предел критической скорости 2.	См. параметр <i>46.01</i>
22.55	<i>Верхняя гран. крит. скор. 2</i>	Определяет верхнюю границу диапазона критических скоростей 2. Примечание. Это значение не должно быть меньше значения <i>22.54 Нижняя гран. крит. скор. 2.</i>	0,00 об/мин
	–30000,00... 30000,00 об/мин	Верхний предел критической скорости 2.	См. параметр <i>46.01</i>
22.56	<i>Нижняя гран. крит. скор. 3</i>	Определяет нижнюю границу диапазона критических скоростей 3. Примечание. Это значение не должно быть больше значения <i>22.57 Верхняя гран. крит. скор. 3.</i>	0,00 об/мин
	–30000,00... 30000,00 об/мин	Нижний предел критической скорости 3.	См. параметр <i>46.01</i>
22.57	<i>Верхняя гран. крит. скор. 3</i>	Определяет верхнюю границу диапазона критических скоростей 3. Примечание. Это значение не должно быть меньше значения <i>22.56 Нижняя гран. крит. скор. 3.</i>	0,00 об/мин
	–30000,00... 30000,00 об/мин	Верхний предел критической скорости 3.	См. параметр <i>46.01</i>
22.71	<i>Функция потенциом. двиг.</i>	Активирует и выбирает режим потенциометра двигателя. См. раздел <i>Характеристики регулирования скорости</i> (стр. 94).	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Потенциометр двигателя запрещен, и его значение установлено равным 0.	0
	Вкл. (иниц. при включ. питания)	Если разрешено, потенциометр двигателя сначала принимает значение, заданное параметром <i>22.72 Исх. знач. потенциом. двиг.</i> Это значение можно изменить из источников повышения и понижения, заданных параметрами <i>22.73 Ист. увелич. потенц. двиг.</i> и <i>22.74 Ист. уменьш. потенц. двиг.</i> После выключения и включения питания потенциометр двигателя возвращается к предустановленному исходному значению (<i>22.72</i>).	1
	Вкл. (возобн. при вкл. питания)	Как и <i>Вкл. (иниц. при включ. питания)</i> , но после выключения и включения питания значение потенциометра двигателя сохраняется.	2
	Вкл. (иниц. фактич.)	Когда выбирается другой источник задания, значение потенциометра двигателя изменяется в соответствии с этим заданием. После возврата источника задания к потенциометру двигателя, его значение может снова изменяться источниками повышения и понижения (определяются параметрами <i>22.73</i> и <i>22.74</i>).	3

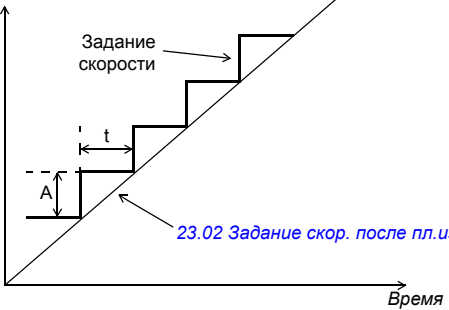
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
22.72	<i>Исх. знач. потенциом. двиг.</i>	Определяет исходное значение (начальную точку) для потенциометра двигателя. См. варианты выбора для параметра 22.71 <i>Функция потенциом. двиг.</i> .	0,00
	-32768,00... 32767,00	Исходное значение для потенциометра двигателя.	1 = 1
22.73	<i>Ист. увелич. потенц. двиг.</i>	Выбирает источник сигнала увеличения значения функции потенциометра двигателя. 0 = Без изменения 1 = Увеличить значение функции потенциометра двигателя. (Если включены оба источника — и повышения, и понижения, значение потенциометра не изменяется.)	<i>Не выбрано</i>
	Не выбрано	0.	0
	Выбрано	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 <i>Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (10.02 <i>Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (10.02 <i>Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (10.02 <i>Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (10.02 <i>Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (10.02 <i>Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра 34.01 <i>Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра 34.01 <i>Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра 34.01 <i>Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра 32.01 <i>Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	24
	Контроль 2	Бит 1 параметра 32.01 <i>Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	25
	Контроль 3	Бит 2 параметра 32.01 <i>Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	26
	Контроль 4	Бит 3 параметра 32.01 <i>Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	27
	Контроль 5	Бит 4 параметра 32.01 <i>Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	28
	Контроль 6	Бит 5 параметра 32.01 <i>Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	29
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
22.74	<i>Ист. уменьш. потенц. двиг.</i>	Выбирает источник сигнала уменьшения сигнала потенциометра двигателя. 0 = Без изменения 1 = Уменьшить значение функции потенциометра двигателя. (Если включены оба источника — и повышения, и понижения, значение потенциометра не изменяется.) Варианты выбора приведены в описании параметра 22.73 <i>Ист. увелич. потенц. двиг.</i> .	<i>Не выбрано</i>
22.75	<i>Время плавн. изм. пот.двиг.</i>	Определяет скорость изменения потенциометра двигателя. Этот параметр указывает время, необходимое для изменения значения потенциометра двигателя от минимума (22.76) до максимума (22.77). Скорость изменения в обоих направлениях одинакова.	10,0 с
	0,0...3600,0 с	Время изменения значения потенциометра двигателя.	10 = 1 с

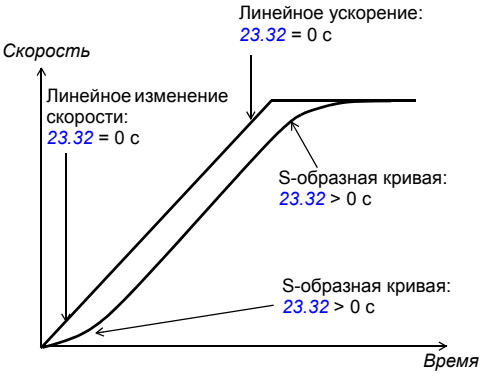
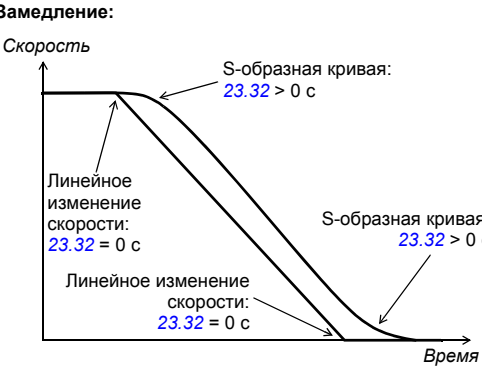
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
22.76	<i>Мин. знач. потенциом. двиг.</i>	Определяет минимальное значение потенциометра двигателя. Примечание. Если используется режим векторного управления, значение этого параметра должно быть изменено.	-50,00
	-32768,00... 32767,00	Минимум потенциометра двигателя.	1 = 1
22.77	<i>Макс. знач. потенциом. двиг.</i>	Определяет максимальное значение потенциометра двигателя. Примечание. Если используется режим векторного управления, значение этого параметра должно быть изменено.	50,00
	-32768,00... 32767,00	Максимум потенциометра двигателя.	1 = 1
22.80	<i>Факт. задание потенц. двиг.</i>	Выходное значение функции потенциометра двигателя. (Потенциометр двигателя конфигурируется с использованием параметров 22.71...22.74.) Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-32768,00... 32767,00	Значение потенциометра двигателя.	1 = 1
22.86	<i>Факт. задание скорости 6</i>	Отображается значение задания скорости (Внешн1 или Внешн2), выбранное параметром 19.11 <i>Выбор Внешн1/Внешн2</i> . См. схему в описании параметра 22.11 <i>Зад. скор. 1 для Внешн1</i> или схему контура управления на стр. 428. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Задание скорости после добавки 2.	См. параметр 46.01
22.87	<i>Факт. задание скорости 7</i>	Показывает значение задания скорости перед применением критических скоростей. См. схему контура управления на стр. 431. Значение получается из параметра 22.86 <i>Факт. задание скорости 6</i> , если не отменено <ul style="list-style-type: none"> • любой фиксированной скоростью, • заданием толчкового режима, • заданием <i>сетевое управление</i>, • заданием с панели управления, • безопасным заданием скорости. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Задание скорости перед применением критических скоростей.	См. параметр 46.01

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
23 Плавное измен. задания скор.			
23.01	<i>Задание скор. до плав.изм.</i>	Отображает используемое задание скорости (об/мин) до ввода функций плавного изменения и формирования. См. схему контура управления на стр. 432. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Задание скорости перед плавным изменением и формированием кривой ускорения/замедления.	См. параметр 46.01
23.02	<i>Задание скор. после пл.изм.</i>	Показывает задание скорости с учетом плавного изменения и формирования кривой ускорения/замедления в оборотах в минуту. См. схему контура управления на стр. 432. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Задание скорости после плавного изменения и формирования кривой ускорения/замедления.	См. параметр 46.01
23.11	<i>Выбор набора плавн. изм.</i>	Выбирает источник, переключающийся между двумя наборами значений времени ускорения/замедления, определенных параметрами 23.12...23.15. 0 = Активны время ускорения 1 и время замедления 1 1 = Активны время ускорения 2 и время замедления 2	<i>Время разгона/замедления 1</i>
	Время разгона/замедления 1	0.	0
	Время разгона/замедления 2	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI, бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI, бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI, бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI, бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (10.02 Состояние задержки DI, бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (10.02 Состояние задержки DI, бит 5).	7
	EFB	Только для профиля DCU. Бит 10 слова управления DCU, принятого по встроенной шине Fieldbus.	20
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-

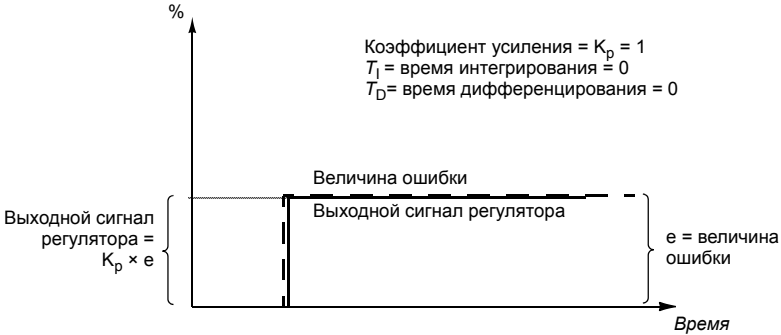
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
23.12	<i>Время ускорения 1</i>	<p>Определяет время ускорения 1, т. е. время, необходимое для изменения скорости от нуля до значения, заданного параметром 46.01 Масштабирование скорости (не параметром 30.12 Максимальная скорость).</p> <p>Если задание скорости растет быстрее, чем заданное ускорение, скорость двигателя изменяется в соответствии с заданным значением ускорения.</p> <p>Если задание скорости растет медленнее, чем заданное ускорение, скорость двигателя изменяется в соответствии с сигналом задания.</p> <p>Если время ускорения установлено слишком малым, привод автоматически увеличит его так, чтобы не были превышены предельно допустимые значения момента, развиваемого приводом.</p>	20,000 с
	0,000 ... 1800,000 с	Время ускорения 1.	10 = 1 с
23.13	<i>Время замедления 1</i>	<p>Определяет время замедления 1, т. е. время, необходимое для изменения скорости от значения, заданного параметром 46.01 Масштабирование скорости (не параметром 30.12 Максимальная скорость), до нуля.</p> <p>Если задание скорости уменьшается медленнее, чем заданное замедление, скорость двигателя изменяется в соответствии с заданием.</p> <p>Если задание скорости изменяется быстрее, чем заданное замедление, скорость двигателя изменяется в соответствии с заданным значением замедления.</p> <p>Если время замедления установлено слишком малым, привод автоматически увеличит его так, чтобы не были превышены предельно допустимые значения момента, развиваемого приводом (или не превышать безопасное напряжение звена постоянного тока). В случае сомнений по поводу слишком низкого времени замедления следует включить функцию контроля перенапряжения в звене постоянного тока (параметр 30.30 Контроль перенапряжения).</p> <p>Примечание. Если требуется небольшое время замедления для приложений с большим моментом инерции, к приводу необходимо подключить тормозное оборудование, например тормозной прерыватель и тормозной резистор.</p>	20,000 с
	0,000 ... 1800,000 с	Время замедления 1.	10 = 1 с
23.14	<i>Время ускорения 2</i>	Определяет время ускорения 2. См. параметр 23.12 Время ускорения 1 .	60,000 с
	0,000 ... 1800,000 с	Время ускорения 2.	10 = 1 с
23.15	<i>Время замедления 2</i>	Определяет время замедления 2. См. параметр 23.13 Время замедления 1 .	60,000 с
	0,000 ... 1800,000 с	Время замедления 2.	10 = 1 с
23.20	<i>Время ускор. в толчк. реж.</i>	<p>Определяет время ускорения для толчковой функции, т. е. время, необходимое для изменения скорости от нуля до скорости, заданной параметром 46.01 Масштабирование скорости.</p> <p>См. раздел <i>Ограничение бросков</i> (стр. 91).</p>	60,000 с
	0,000 ... 1800,000 с	Время ускорения для толчковой функции.	10 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
23.21	<i>Время замедл. в толчк. реж.</i>	Определяет время замедления для толчковой функции, т. е. время, необходимое для изменения скорости от скорости, заданной параметром <i>46.01 Масштабирование скорости</i> , до нуля. См. раздел <i>Ограничение бросков</i> (стр. 91).	60,000 с
	0,000 ...1800,000 с	Время замедления для толчковой функции.	10 = 1 с
23.23	<i>Время экстренн. остановки</i>	Определяет время, в течение которого привод будет остановлен в случае активации экстренного останова ВыхЛЗ (т. е. время, необходимое для изменения скорости от значения, заданного параметром <i>46.01 Масштабирование скорости</i> или <i>46.02 Масштабирование частоты</i> , до нуля). Режим экстренного останова и источник активации выбираются параметрами <i>21.04 Режим экстренн. останова</i> и <i>21.05 Источник экстр. останова</i> соответственно. Экстренный останов также может быть активирован через шину Fieldbus. Примечание. • Для экстренного останова ВыхЛ1 используется стандартное замедление, заданное параметрами <i>23.11...23.15</i> . • Значение этого параметра также используется в режиме частотного управления (параметры плавного изменения <i>28.71...28.75</i>).	3,000 с
	0,000 ...1800,000 с	Время замедления для функции экстренного останова ВыхЛЗ.	10 = 1 с

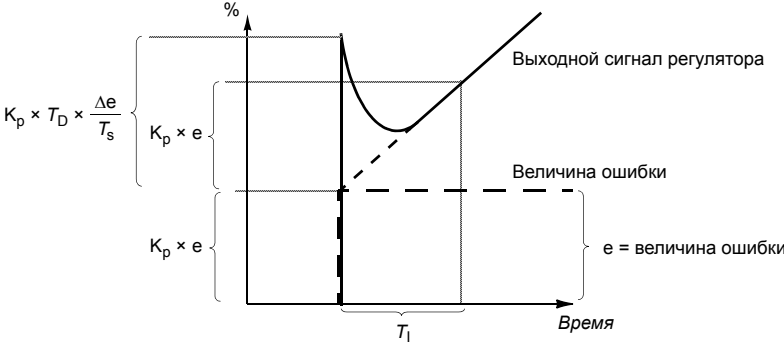
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
23.28	<i>Разрешить перем. наклон</i>	<p>Активирует функцию переменного наклона, которая регулирует наклон кривой изменения скорости во время изменения задания скорости. Это позволяет формировать постоянно изменяемую скорость ускорения/замедления вместо обычно имеющихся двух стандартных кривых ускорения/замедления.</p> <p>Если интервал обновления сигнала от внешней системы управления и период изменения переменного наклона (23.29 Частота измен. пер. наклона) одинаковы, задание скорости (23.02 Задание скор. после пл.изм.) представляет собой прямую линию.</p> <p><i>Задание скорости</i></p>  <p>t = интервал обновления сигнала от внешней системы управления A = изменение задания скорости в течение времени t</p> <p>Эта функция активна только в режиме внешнего управления.</p>	<i>Выкл.</i>
	Выкл.	Переменный наклон запрещен.	0
	Вкл.	Переменный наклон разрешен (в режиме местного управления не предусмотрено).	1
23.29	<i>Частота измен. пер.наклона</i>	<p>Определяет время изменения задания скорости, когда переменный наклон разрешен параметром 23.28 <i>Разрешить перем. наклон</i>.</p> <p>Для достижения наилучшего результата введите в этот параметр интервал обновления задания.</p>	50 мс
	2...30000 мс	Частота изменения переменного наклона.	1 = 1 мс

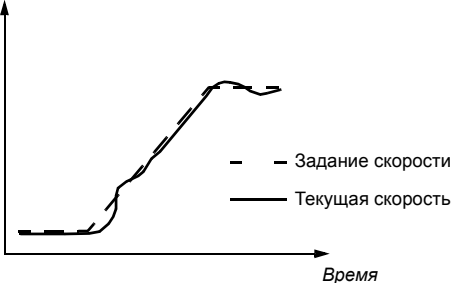
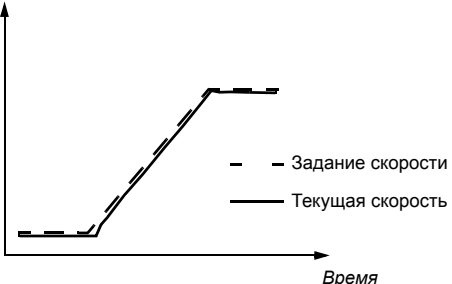
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
23.32	<i>Время формирования 1</i>	<p>Определяет форму кривых плавного изменения ускорения и замедления, используемых с набором 1.</p> <p>0,000 с: линейное ускорение/замедление. Используется в случаях, когда требуется постоянное ускорение и замедление, и при малых значениях ускорения/замедления.</p> <p>0,001 ... 1000,000 с: S-образная кривая. S-образные законы изменения подходят для подъемного оборудования. На обоих концах S-образной кривой имеются симметричные криволинейные участки, соединенные прямолинейным участком.</p> <p>Ускорение:</p>  <p>Замедление:</p> 	0,100 с
	0,100...1800,000 с	Форма кривой плавного изменения в начале и конце ускорения и замедления.	10 = 1 с
23.33	<i>Время формирования 2</i>	Определяет форму кривых плавного изменения ускорения и замедления, используемых с набором 2. См. параметр 23.32 Время формирования 1 .	0,100 с
	0,100...1800,000 с	Форма кривой плавного изменения в начале и конце ускорения и замедления.	10 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
24 Обработка задания скорости			
24.01	<i>Исполз. задание скорости</i>	Показывает изменяемое и корректируемое задание скорости (перед вычислением ошибки скорости). См. схему контура управления на стр. 433. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Задание скорости вращения, используемое для вычисления ошибки скорости.	См. параметр 46.01
24.02	<i>Сигн. обр. связи исп. скор.</i>	Показывает сигнал обратной связи по скорости, используемый для вычисления ошибки скорости. См. схему контура управления на стр. 433. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Сигнал обратной связи по скорости, используемый для вычисления ошибки скорости.	См. параметр 46.01
24.03	<i>Фильтр. ошибка скорости</i>	Показывает ошибку скорости после фильтрации. См. схему контура управления на стр. 433. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,00... 30000,0 об/мин	Ошибка скорости после фильтрации.	См. параметр 46.01
24.04	<i>Инвертир. ошибка скорости</i>	Показывает инвертированную ошибку скорости (без фильтрации). См. схему контура управления на стр. 433. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,00... 30000,0 об/мин	Инвертированная ошибка скорости.	См. параметр 46.01
24.11	<i>Коррекция скорости</i>	Определяет коррекцию задания скорости, т. е. величину, прибавляемую к существующему заданию между изменением и ограничением. Это полезно, если требуется коррекция скорости, например, для регулировки тяги между секциями бумагоделательной машины. См. схему контура управления на стр. 433.	0,00 об/мин
	-10000,00... 10000,00 об/мин	Коррекция задания скорости.	См. параметр 46.01
24.12	<i>Время филтвр. ошиб. скор.</i>	Определяет постоянную времени фильтра нижних частот ошибки скорости. Если используемое задание скорости изменяется медленно, возможные помехи при измерении скорости могут быть отфильтрованы при помощи фильтра ошибки скорости. Подавление пульсаций при помощи этого фильтра может создать проблемы с настройкой регулятора скорости. Большое значение постоянной времени фильтра и низкое время ускорения противоречат друг другу. Слишком большое значение постоянной времени фильтра приводит к неустойчивости регулирования.	0 мс
	0...10000 мс	Постоянная времени фильтра ошибки скорости. 0 = Фильтрация запрещена.	1 = 1 мс

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
25 Управл. скоростью			
25.01	<i>Задание момента рег. скор.</i>	Показывает выходной сигнал регулятора скорости, который передается на регулятор крутящего момента. См. схему контура управления на стр. 433. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-1600,0...1600,0 %	Ограниченный крутящий момент на выходе регулятора скорости.	См. параметр 46.03
25.02	<i>Пропорц. усилен. скорости</i>	<p>Определяет коэффициент усиления пропорционального звена (K_p) регулятора скорости. Слишком большое усиление может привести к колебаниям скорости. На рисунке показан выходной сигнал регулятора скорости при ступенчатом изменении задания скорости (значение ошибки после скачка остается постоянным).</p>  <p>Выходной сигнал регулятора = $K_p \times e$</p> <p>Величина ошибки</p> <p>Выходной сигнал регулятора</p> <p>e = величина ошибки</p> <p>Время</p> <p>Коэффициент усиления = $K_p = 1$ T_I = время интегрирования = 0 T_D = время дифференцирования = 0</p> <p>Если коэффициент усиления задан равным 1, изменение значения ошибки на 10 % (задание – текущее значение) вызывает изменение выходного сигнала регулятора скорости на 10 %, т. е. значение выходного сигнала равно входному сигналу, умноженному на коэффициент усиления.</p>	10,00
	0,00...250,00	Коэффициент усиления пропорционального звена регулятора скорости.	100 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
25.03	<i>Время интегрир. скорости</i>	<p>Определяет время интегрирования регулятора скорости. Время интегрирования определяет скорость изменения выходного сигнала регулятора скорости, когда ошибка имеет постоянную величину и относительный коэффициент усиления равен 1. Чем меньше время интегрирования, тем быстрее компенсируется продолжительное рассогласование. Задавая эту постоянную времени необходимо учесть, что порядок ее величины должен быть таким же, что и у постоянной времени (времени до реакции) контролируемой в данный момент системы, в противном случае возникнет неустойчивость.</p> <p>Если время интегрирования задать равным нулю, интегрирующая часть регулятора будет запрещена. Это целесообразно сделать при настройке пропорционального коэффициента усиления; сначала отрегулируйте этот коэффициент, а затем верните значение времени интегрирования.</p> <p>Функция ограничения (интегратор просто интегрирует до 100 %) останавливает интегратор, если величина выходного сигнала регулятора ограничена.</p> <p>На рисунке показан выходной сигнал регулятора скорости при ступенчатом изменении задания скорости (значение ошибки после скачка остается постоянным).</p>	2,50 с
<p>Выходной сигнал регулятора</p> <p>Коэффициент усиления = $K_p = 1$ T_I = время интегрирования > 0 T_D = время дифференцирования = 0</p> <p>$K_p \times e$</p> <p>$K_p \times e$</p> <p>e = величина ошибки</p> <p>Время</p> <p>T_I</p>			
0,00...1000,00 с	Время интегрирования регулятора скорости.		10 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
25.04	<i>Время диффер. скорости</i>	<p>Определяет время дифференцирования регулятора скорости. Операция дифференцирования служит для увеличения выходного сигнала регулятора при изменении величины рассогласования. Чем больше время дифференцирования, тем больше возрастает выходной сигнал в процессе изменения. Если время дифференцирования равно нулю, регулятор работает как пропорционально-интегральный (ПИ) регулятор, в противном случае — как пропорционально-интегрально-дифференциальный (ПИД) регулятор. Дифференцирование увеличивает чувствительность системы управления к возмущающим воздействиям. В простых ситуациях (особенно в системах без импульсного энкодера) время дифференцирования обычно не требуется и должно оставаться равным нулю. В целях исключения ошибки скорости должна быть пропущена производная ошибки должна быть пропущена через фильтр нижних частот.</p> <p>На рисунке показан выходной сигнал регулятора скорости при ступенчатом изменении задания скорости (значение ошибки после скачка остается постоянным).</p>  <p>Кoeffициент усиления = $K_p = 1$ T_1 = время интегрирования > 0 T_D = время дифференцирования > 0 T_s = период дискретизации = 250 мкс Δe = изменение значения ошибки между двумя выборками</p>	0,000 с
	0,000...10,000 с	Время дифференцирования регулятора скорости.	1000 = 1 с
25.05	<i>Время диффер. фильтра</i>	Определяет постоянную времени фильтра дифференцирующего звена. См. параметр 25.04 <i>Время диффер. скорости</i> .	8 мс
	0...10000 мс	Постоянная времени фильтра дифференцирующего звена.	1 = 1 мс

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
25.06	<i>Время дифф. комп. ускор.</i>	<p>Определяет время дифференцирования для компенсации ускорения (замедления). Для компенсации высокоинерционной нагрузки при ускорении двигателя к выходному сигналу регулятора скорости прибавляется значение производной задания. Принцип действия функции дифференцирования приведен в описании параметра <i>25.04 Время диффер. скорости</i>.</p> <p>Примечание. В общем случае этот параметр устанавливается равным 50 ... 100 % от суммы механических постоянных времени двигателя и присоединенного к двигателю механизма.</p> <p>На приведенном ниже рисунке показаны реакции скорости при разгоне нагрузки с большим моментом инерции.</p> <p>Без компенсации ускорения:</p>  <p>С компенсацией ускорения:</p> 	0,00 с
	0,00...1000,00 с	Время дифференцирования для компенсации ускорения.	10 = 1 с
25.07	<i>Время филт. комп. ускор</i>	Определяет постоянную времени фильтра компенсации ускорения (или замедления). См. параметры <i>25.04 Время диффер. скорости</i> и <i>25.06 Время дифф. комп. ускор.</i>	8,0 мс
	0,0...1000,0 мс	Постоянная времени фильтра компенсации ускорения/замедления	1 = 1 мс
25.15	<i>Проп. усил. экстр. остан.</i>	Определяет коэффициент пропорционального усиления регулятора скорости, когда активен экстренный остан. См. параметр <i>25.02 Пропорц. усилен. скорости</i> .	10,00
	1,00...250,00	Коэффициент пропорционального усиления при экстренном останове.	100 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
25.53	<i>Задание проп. крут.момента</i>	Показывает выходной сигнал пропорционального (P) звена регулятора скорости. См. схему контура управления на стр. 433. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,0... 30000,0 %	Выходной сигнал пропорционального (P) звена регулятора скорости.	См. параметр 46.03
25.54	<i>Задание интегр. кр.момента</i>	Показывает выходной сигнал интегрирующего (I) звена регулятора скорости. См. схему контура управления на стр. 433. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,0... 30000,0 %	Выходной сигнал интегрирующего (I) звена регулятора скорости.	См. параметр 46.03
25.55	<i>Задание дифф. кр.момента</i>	Показывает выходной сигнал дифференцирующего (D) звена регулятора скорости. См. схему контура управления на стр. 433. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,0... 30000,0 %	Выходной сигнал дифференцирующего (D) звена регулятора скорости.	См. параметр 46.03
25.56	<i>Крут. момент комп. ускор.</i>	Показывает выходной сигнал функции компенсации ускорения. См. схему контура управления на стр. 433. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-30000,0... 30000,0 %	Выходной сигнал функции компенсации ускорения.	См. параметр 46.03

26 Цепочка заданий кр.момента		Настройка цепи задания крутящего момента. См. схемы контуров управления на стр. 435 и 436.	
26.01	<i>Задание мом. упр. момент.</i>	Показывает конечное задание момента, устанавливаемое для регулятора крутящего момента в процентах. Затем на это задание воздействуют различные конечные ограничители, например ограничители мощности, крутящего момента, нагрузки и т. п. См. схемы контуров управления на стр. 436 и 437. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-1600,0...1600,0 %	Задание крутящего момента для регулирования крутящего момента.	См. параметр 46.03
26.02	<i>Использ. задание момента</i>	Отображает конечное задание крутящего момента (в процентах от номинального крутящего момента двигателя), установленное в регуляторе крутящего момента и полученное после ограничения частоты, напряжения и крутящего момента. См. схему контура управления на стр. 437. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-1600,0...1600,0 %	Задание крутящего момента для регулирования крутящего момента.	См. параметр 46.03

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
26.08	<i>Мин. задание кр. момента</i>	Определяет минимальное задание крутящего момента. Разрешает местное ограничение задания крутящего момента перед поступлением его в регулятор нарастания и спада момента. Информация об ограничении абсолютного значения крутящего момента приведена в описании параметра <i>30.19 Мин. крут. момент 1.</i>	-300,0 %
	-1000,0...0,0 %	Минимальное задание крутящего момента.	См. параметр <i>46.03</i>
26.09	<i>Макс. задание кр. момента</i>	Определяет максимальное задание крутящего момента. Разрешает местное ограничение задания крутящего момента перед поступлением его в регулятор нарастания и спада момента. Информация об ограничении абсолютного значения крутящего момента приведена в описании параметра <i>30.20 Макс. крут. момент 1.</i>	300,0 %
	0,0...1000,0 %	Максимальное задание крутящего момента.	См. параметр <i>46.03</i>
26.11	<i>Источник задания1 кр. мом.</i>	Выбирает источник задания крутящего момента 1. Два источника сигнала можно задать с помощью этого параметра и параметра <i>26.12 Источник задания2 кр. мом.</i> Цифровой источник, выбранный параметром <i>26.14 Выбор задания 1/2 кр. мом.</i> , может использоваться для переключения между двумя источниками или математической функцией (<i>26.13 Функция задания1 кр. мом.</i>), формирующей задание на основе двух сигналов.	<i>Ноль</i>

Ноль	Нет.	0
Масштабир. ан. вх. AI1	<i>12.12 Масштаб. значение AI1</i> (см. стр. 149).	1
Масштабир. ан. вх. AI2	<i>12.22 Масшт. значение AI2</i> (см. стр. 151).	2
Панель управления	<i>03.01 Задание с панели</i> (см. стр. 135).	3
Задание1 FB A	<i>03.05 Задание 1 с FB A</i> (см. стр. 135).	4

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Задание2 Fb A	<i>03.06 Задание 2 с Fb A</i> (см. стр. 135).	5
	Efb задан 1	<i>03.09 Задание 1 с Efb</i> (см. стр. 135).	8
	Потенциомтр двигателя	<i>22.80 Факт. задание потенц. двиг.</i> (выход потенциометра двигателя).	15
	ПИД	<i>40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.</i> (выход ПИД-регулятора техпроцесса).	16
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>26.12</i>	<i>Источник задания2 кр. мом.</i>	Выбирает источник задания крутящего момента 2. Варианты и схема выбора источника задания приведены в описании параметра <i>26.11 Источник задания1 кр. мом.</i>	<i>Ноль</i>
<i>26.13</i>	<i>Функция задания1 кр. мом.</i>	Выбирает математическую функцию для источников задания, выбранных параметрами <i>26.11 Источник задания1 кр. мом.</i> и <i>26.12 Источник задания2 кр. мом.</i> . См. схему в описании параметра <i>26.11 Источник задания1 кр. мом.</i>	<i>Задание1</i>
	Задание1	Сигнал, выбранный параметром <i>26.11 Источник задания1 кр. мом.</i> , используется в качестве задания крутящего момента 1 без изменения (функция не применяется).	0
	Сложить (зад.1 + зад.2)	В качестве задания крутящего момента 1 используется сумма сигналов источников заданий.	1
	Вычесть (зад.1 - зад.2)	В качестве задания крутящего момента 1 используется разность сигналов источников заданий (<i>[26.11 Источник задания1 кр. мом.] – [26.12 Источник задания2 кр. мом.]</i>).	2
	Умножить (зад.1 x зад.2)	В качестве задания крутящего момента 1 используется произведение сигналов источников заданий.	3
	Минимум (зад.1, зад.2)	В качестве задания крутящего момента 1 используется меньший из сигналов источников заданий.	4
	Максимум (зад.1, зад.2)	В качестве задания крутящего момента 1 используется больший из сигналов источников заданий.	5
<i>26.14</i>	<i>Выбор задания 1/2 кр. мом.</i>	Конфигурирует выбор между заданиями крутящего момента 1 и 2. См. схему в описании параметра <i>26.11 Источник задания1 кр. мом.</i> 0 = Задание крутящего момента 1 1 = Задание крутящего момента 2	<i>Задание крутящего момента 1</i>
	Задание крутящего момента 1	0.	0
	Задание крутящего момента 2	1.	1
	Выбор ведения от Внешн1/Внешн2	Задание момента 1 используется, когда активно внешнее устройство управления ВНЕШН1. Задание момента 2 используется, когда активно внешнее устройство управления ВНЕШН2. См. также параметр <i>19.11 Выбор Внешн1/Внешн2</i> .	2
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	3
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	4
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	5
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	6

212 *Параметры*

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	7
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	8
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
26.17	<i>Время фил. задания мом.</i>	Определяет постоянную времени фильтра нижних частот для задания крутящего момента.	0,000 с
	0,000...30,000 с	Постоянная времени фильтра для задания крутящего момента.	1000 = 1 с
26.18	<i>Время нарастания кр. мом.</i>	Определяет время нарастания задания крутящего момента, т. е. время, за которое задание увеличивается от нуля до значения, соответствующего номинальному крутящему моменту двигателя.	0,000 с
	0,000...60,000 с	Время нарастания задания крутящего момента.	100 = 1 с
26.19	<i>Время уменьшения кр. мом.</i>	Определяет время снижения задания крутящего момента, т. е. время, за которое задание уменьшается от значения, соответствующего номинальному крутящему моменту двигателя, до нуля.	0,000 с
	0,000...60,000 с	Время снижения задания момента.	100 = 1 с
26.21	<i>Вх. момента выбора мом.</i>	Выбирает источник для параметра <i>26.74 Задание кр. мом.</i> <i>после пл. изм.</i>	<i>Упр. момент. задания момента</i>
	Не выбран	Нет.	0
	Упр. момент. задания момента	Задание крутящего момента из цепи крутящего момента.	1
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
26.22	<i>Вх. скорости выбора мом.</i>	Выбирает источник для параметра <i>25.01 Задание момента рег. скор.</i>	<i>Задание момента контр. скор.</i>
	Не выбран	Нет.	0
	Задание момента контр. скор.	Задание крутящего момента из цепи скорости.	1
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
	-1600,0...1600,0 %	Значение сигнала источника задания крутящего момента 1.	См. параметр <i>46.03</i>
26.70	<i>Факт. задание кр. момента 1</i>	Показывает значение сигнала источника задания крутящего момента 1 (выбранного параметром <i>26.11 Источник задания1 кр. мом.</i>). См. схему контура управления на стр. 435. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-1600,0...1600,0 %	Значение сигнала источника задания крутящего момента 1.	См. параметр <i>46.03</i>

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
26.71	<i>Факт. задание кр. момента 2</i>	Показывает значение сигнала источника задания крутящего момента 2 (выбранного параметром 26.12 <i>Источник задания2 кр. мом.</i>). См. схему контура управления на стр. 435. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-1600,0...1600,0 %	Значение сигнала источника задания крутящего момента 2.	См. параметр 46.03
26.72	<i>Факт. задание кр. момента 3</i>	Показывает задание крутящего момента после функции, примененной параметром 26.13 <i>Функция задания1 кр. мом.</i> (если имеется), и после выбора (26.14 <i>Выбор задания 1/2 кр. мом.</i>). См. схему контура управления на стр. 435. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-1600,0...1600,0 %	Задание крутящего момента после выбора.	См. параметр 46.03
26.73	<i>Факт. задание кр. момента 4</i>	Показывает задание крутящего момента после применения добавки задания 1. См. схему контура управления на стр. 435. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-1600,0...1600,0 %	Задание крутящего момента после применения добавки задания 1.	См. параметр 46.03
26.74	<i>Задание кр. мом. после пл. изм.</i>	Показывает задание крутящего момента после ограничения и изменения. См. схему контура управления на стр. 435. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-1600,0...1600,0 %	Задание крутящего момента после ограничения и изменения.	См. параметр 46.03
26.75	<i>Факт. задание кр. момента 5</i>	Показывает задание крутящего момента после выбора режима управления. См. схему контура управления на стр. 437. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-1600,0...1600,0 %	Задание крутящего момента после выбора режима управления.	См. параметр 46.03
28 Цепочка заданий частоты		Настройка цепи задания частоты. См. схемы контуров управления на стр. 438 и 429.	
28.01	<i>Задание част. до пл. измен.</i>	Показывает используемое задание частоты перед изменением. См. схему контура управления на стр. 438. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-500,00...500,00 Гц	Задание частоты перед изменением.	См. параметр 46.02

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
28.02	<i>Задание част. после пл. изм.</i>	Показывает окончательное задание частоты (после выбора, ограничения и изменения). См. схему контура управления на стр. 438. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-500,00...500,00 Гц	Окончательное задание частоты.	См. параметр 46.02
28.11	<i>Задание част. 1 для Внешн1</i>	Выбирает источник 1 задания частоты Внешн1. Два источника сигнала можно задать с помощью этого параметра и параметра 28.12 <i>Задание част. 2 для Внешн1</i> . Математическая функция (28.13 <i>Функция частоты Внешн1</i>), применяемая для двух сигналов, создает задание Внешн1 (А на рис. ниже). Цифровой источник, выбранный параметром 19.11 <i>Выбор Внешн1/Внешн2</i> , может использоваться для переключения между заданием Внешн1 и соответствующим заданием Внешн2, определенным параметрами 28.15 <i>Задание част. 1 для Внешн2</i> , 28.16 <i>Задание част. 2 для Внешн2</i> и 28.17 <i>Функция частоты Внешн2</i> (В на рис. ниже).	<i>Масштабир . ан. вх. AI1</i>
	Ноль	Нет.	0
	Масштабир. ан. вх. AI1	12.12 <i>Масштаб. значение AI1</i> (см. стр. 149).	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Масштабир. ан. вх. AI2	12.22 Масшт. значение AI2 (см. стр. 151).	2
	Панель управления	03.01 Задание с панели (см. стр. 135).	3
	Задание1 FB A	03.05 Задание 1 с FB A (см. стр. 135).	4
	Задание2 FB A	03.06 Задание 2 с FB A (см. стр. 135).	5
	EFB задан 1	03.09 Задание 1 с EFB (см. стр. 135).	8
	Потенциометр двигателя	22.80 Факт. задание потенц. двиг. (выход потенциометра двигателя).	15
	ПИД	40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц. (выход ПИД-регулятора техпроцесса).	16
	Другое	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-
28.12	Задание част. 2 для Внешн1	Выбирает источник 2 задания частоты Внешн1. Варианты и схема выбора источника задания приведены в описании параметра 28.11 Задание част. 1 для Внешн1.	Ноль
28.13	Функция частоты Внешн1	Выбирает математическую функцию для источников задания, выбранных параметрами 28.11 Задание част. 1 для Внешн1 и 28.12 Задание част. 2 для Внешн1. См. схему в описании параметра 28.11 Задание част. 1 для Внешн1.	Задание1
	Задание1	Сигнал, выбранный параметром 28.11 Задание част. 1 для Внешн1, используется в качестве задания частоты 1 без изменения (функция не применяется).	0
	Сложить (зад.1 + зад.2)	В качестве задания частоты 1 используется сумма сигналов источников заданий.	1
	Вычесть (зад.1 - зад.2)	В качестве задания частоты 1 используется разность сигналов источников заданий ([28.11 Задание част. 1 для Внешн1] – [28.12 Задание част. 2 для Внешн1]).	2
	Умножить (зад.1 x зад.2)	В качестве задания частоты 1 используется произведение сигналов источников заданий.	3
	Минимум (зад.1, зад.2)	В качестве задания частоты 1 используется меньший из сигналов источников заданий.	4
	Максимум (зад.1, зад.2)	В качестве задания частоты 1 используется больший из сигналов источников заданий.	5
28.15	Задание част. 1 для Внешн2	Выбирает источник 1 задания частоты Внешн2. Два источника сигнала можно задать с помощью этого параметра и параметра 28.16 Задание част. 2 для Внешн2. Математическая функция (28.17 Функция частоты Внешн2), применяемая для двух сигналов, создает задание Внешн2. См. схему в описании параметра 28.11 Задание част. 1 для Внешн1.	Масштабир . ан. вх. AI1
	Ноль	Нет.	0
	Масштабир. ан. вх. AI1	12.12 Масштаб. значение AI1 (см. стр. 149).	1
	Масштабир. ан. вх. AI2	12.22 Масшт. значение AI2 (см. стр. 151).	2
	Панель управления	03.01 Задание с панели (см. стр. 135).	3
	Задание1 FB A	03.05 Задание 1 с FB A (см. стр. 135).	4

216 *Параметры*

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Задание2 FB A	<i>03.06 Задание 2 с FB A</i> (см. стр. 135).	5
	EFB задан 1	<i>03.09 Задание 1 с EFB</i> (см. стр. 135).	8
	Потенциометр двигателя	<i>22.80 Факт. задание потенц. двиг.</i> (выход потенциометра двигателя).	15
	ПИД	<i>40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.</i> (выход ПИД-регулятора техпроцесса).	16
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>28.16</i>	<i>Задание част. 2 для Внешн2</i>	Выбирает источник 2 задания частоты Внешн2. Варианты и схема выбора источника задания приведены в описании параметра <i>28.15 Задание част. 1 для Внешн2</i> .	<i>Ноль</i>
<i>28.17</i>	<i>Функция частоты Внешн2</i>	Выбирает математическую функцию для источников задания, выбранных параметрами <i>28.15 Задание част. 1 для Внешн2</i> и <i>28.16 Задание част. 2 для Внешн2</i> . См. схему в описании параметра <i>28.15 Задание част. 1 для Внешн2</i> .	<i>Задание1</i>
	Задание1	Сигнал, выбранный параметром <i>28.15 Задание част. 1 для Внешн2</i> , используется в качестве задания частоты 1 без изменения (функция не применяется).	0
	Сложить (зад.1 + зад.2)	В качестве задания частоты 1 используется сумма сигналов источников заданий.	1
	Вычесть (зад.1 - зад.2)	В качестве задания частоты 1 используется разность сигналов источников заданий ([<i>28.15 Задание част. 1 для Внешн2</i>] – [<i>28.16 Задание част. 2 для Внешн2</i>]).	2
	Умножить (зад.1 x зад.2)	В качестве задания частоты 1 используется произведение сигналов источников заданий.	3
	Минимум (зад.1, зад.2)	В качестве задания частоты 1 используется меньший из сигналов источников заданий.	4
	Максимум (зад.1, зад.2)	В качестве задания частоты 1 используется больший из сигналов источников заданий.	5
<i>28.21</i>	<i>Функция пост. частоты</i>	Определяет, каким образом выбираются постоянные частоты и учитывается ли сигнал направления вращения при выборе постоянной частоты.	00b

Бит	Название	Информация
0	Режим пост. частоты	1 = Упаковано: 7 постоянных частот могут быть выбраны при помощи трех источников, определенных параметрами <i>28.22, 28.23</i> и <i>28.24</i> . 0 = Раздельно: постоянные частоты 1, 2 и 3 раздельно активируются источниками, определенными параметрами <i>28.22, 28.23</i> и <i>28.24</i> соответственно. В случае конфликта приоритет имеет постоянная частота с меньшим номером.

00b...11b	Слово конфигурирования постоянных частот.	1 = 1
-----------	---	-------

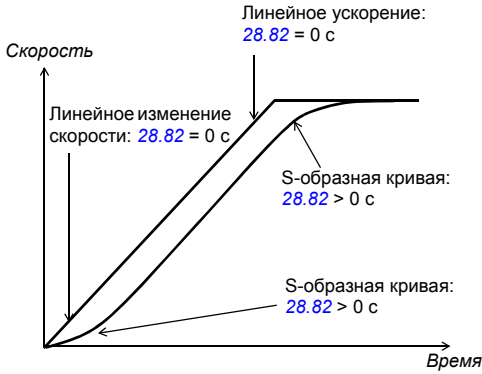
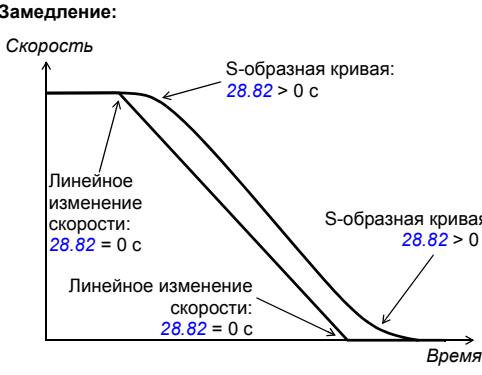
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																																				
28.22	Выбор пост. частоты 1	<p>Когда бит 0 параметра 28.21 Функция пост. частоты равен 0 (Раздельно), выбирается источник, который активирует постоянную частоту 1.</p> <p>Когда бит 0 параметра 28.21 Функция пост. частоты равен 1 (Упаковано), этот параметр и параметры 28.23 Выбор пост. частоты 2 и 28.24 Выбор пост. частоты 3 выбирают три источника, состояния которых активируют постоянные частоты следующим образом:</p>	Не выбрано																																				
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Источник, определенный пар. 28.22</th> <th>Источник, определенный пар. 28.23</th> <th>Источник, определенный пар. 28.24</th> <th>Активна постоянная частота</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Нет</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Постоянная частота 1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Постоянная частота 2</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Постоянная частота 3</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Фиксир. частота 4</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Фиксир. частота 5</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Постоянная частота 6</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Постоянная частота 7</td> </tr> </tbody> </table>				Источник, определенный пар. 28.22	Источник, определенный пар. 28.23	Источник, определенный пар. 28.24	Активна постоянная частота	0	0	0	Нет	1	0	0	Постоянная частота 1	0	1	0	Постоянная частота 2	1	1	0	Постоянная частота 3	0	0	1	Фиксир. частота 4	1	0	1	Фиксир. частота 5	0	1	1	Постоянная частота 6	1	1	1	Постоянная частота 7
Источник, определенный пар. 28.22	Источник, определенный пар. 28.23	Источник, определенный пар. 28.24	Активна постоянная частота																																				
0	0	0	Нет																																				
1	0	0	Постоянная частота 1																																				
0	1	0	Постоянная частота 2																																				
1	1	0	Постоянная частота 3																																				
0	0	1	Фиксир. частота 4																																				
1	0	1	Фиксир. частота 5																																				
0	1	1	Постоянная частота 6																																				
1	1	1	Постоянная частота 7																																				
Не выбрано		0.	0																																				
Выбрано		1.	1																																				
DI1		Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI , бит 0).	2																																				
DI2		Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI , бит 1).	3																																				
DI3		Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI , бит 2).	4																																				
DI4		Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI , бит 3).	5																																				
DI5		Цифровой вход DI5 (10.02 Состояние задержки DI , бит 4).	6																																				
DI6		Цифровой вход DI6 (10.02 Состояние задержки DI , бит 5).	7																																				
Таймерная функция 1		Бит 0 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	18																																				
Таймерная функция 2		Бит 1 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	19																																				
Таймерная функция 3		Бит 2 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	20																																				
Контроль 1		Бит 0 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	24																																				
Контроль 2		Бит 1 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	25																																				
Контроль 3		Бит 2 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	26																																				
Контроль 4		Бит 3 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	27																																				
Контроль 5		Бит 4 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	28																																				
Контроль 6		Бит 5 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	29																																				
Другое [бит]		Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-																																				

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
28.23	<i>Выбор пост. частоты 2</i>	Когда бит 0 параметра <i>28.21 Функция пост. частоты</i> равен 0 (Раздельно), выбирается источник, который активирует постоянную частоту 2. Когда бит 0 параметра <i>28.21 Функция пост. частоты</i> равен 1 (Упаковано), этот параметр и параметры <i>28.22 Выбор пост. частоты 1</i> и <i>28.24 Выбор пост. частоты 3</i> выбирают три источника, которые используются для активизации постоянных частот. См. таблицу для параметра <i>28.22 Выбор пост. частоты 1</i> . Варианты выбора приведены в описании параметра <i>28.22 Выбор пост. частоты 1</i> .	<i>Не выбрано</i>
28.24	<i>Выбор пост. частоты 3</i>	Когда бит 0 параметра <i>28.21 Функция пост. частоты</i> равен 0 (Раздельно), выбирается источник, который активирует постоянную частоту 3. Когда бит 0 параметра <i>28.21 Функция пост. частоты</i> равен 1 (Упаковано), этот параметр и параметры <i>28.22 Выбор пост. частоты 1</i> и <i>28.23 Выбор пост. частоты 2</i> выбирают три источника, которые используются для активизации постоянных частот. См. таблицу для параметра <i>28.22 Выбор пост. частоты 1</i> . Варианты выбора приведены в описании параметра <i>28.22 Выбор пост. частоты 1</i> .	<i>Не выбрано</i>
28.26	<i>Постоянная частота 1</i>	Определяет фиксированную частоту 1 (частота, с которой двигатель будет вращаться, если выбрана фиксированная частота 1).	0,00 Гц
	-500,00...500,00 Гц	Постоянная частота 1.	См. параметр <i>46.02</i>
28.27	<i>Постоянная частота 2</i>	Определяет постоянную частоту 2.	0,00 Гц
	-500,00...500,00 Гц	Постоянная частота 2.	См. параметр <i>46.02</i>
28.28	<i>Постоянная частота 3</i>	Определяет постоянную частоту 3.	0,00 Гц
	-500,00...500,00 Гц	Постоянная частота 3.	См. параметр <i>46.02</i>
28.29	<i>Постоянная частота 4</i>	Определяет постоянную частоту 4.	0,00 Гц
	-500,00...500,00 Гц	Постоянная частота 4.	См. параметр <i>46.02</i>
28.30	<i>Постоянная частота 5</i>	Определяет постоянную частоту 5.	0,00 Гц
	-500,00...500,00 Гц	Постоянная частота 5.	См. параметр <i>46.02</i>
28.31	<i>Постоянная частота 6</i>	Определяет постоянную частоту 6.	0,00 Гц
	-500,00...500,00 Гц	Постоянная частота 6.	См. параметр <i>46.02</i>

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16											
28.32	<i>Постоянная частота 7</i>	Определяет постоянную частоту 7.	0,00 Гц											
	-500,00...500,00 Гц	Постоянная частота 7.	См. параметр 46.02											
28.41	<i>Безопасное задание частоты</i>	Определяет задание безопасной частоты, которое используется с такими параметрами контроля, как <ul style="list-style-type: none"> • 12.03 Функция контроля аналог. входов • 49.05 Действие при потере связи • 50.02 Функция, потери св. с FBA A. 	0,00 Гц											
	-500,00...500,00 Гц	Безопасное задание частоты.	См. параметр 46.02											
28.51	<i>Функция критич. частот</i>	Разрешает/запрещает функцию контроля критических частот. Также определяет, действуют ли заданные диапазоны для обоих направлений вращения. См. также раздел Критические значения скорости/частоты (стр. 89).	00b											
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Информация</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">0</td> <td rowspan="2">Критич. частота</td> <td>1 = Разрешено: критические частоты разрешены.</td> </tr> <tr> <td>0 = Запрещено: критические частоты запрещены.</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">1</td> <td rowspan="2">Режим знака</td> <td>1 = В соответствии с пар.: принимаются во внимание знаки параметров 28.52...28.57.</td> </tr> <tr> <td>0 = Абсолютное: принимаются во внимание абсолютные значения параметров 28.52...28.57. Каждый диапазон действует для обоих направлений вращения.</td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Информация	0	Критич. частота	1 = Разрешено: критические частоты разрешены.	0 = Запрещено: критические частоты запрещены.	1	Режим знака	1 = В соответствии с пар.: принимаются во внимание знаки параметров 28.52...28.57 .	0 = Абсолютное: принимаются во внимание абсолютные значения параметров 28.52...28.57 . Каждый диапазон действует для обоих направлений вращения.
Бит	Название	Информация												
0	Критич. частота	1 = Разрешено: критические частоты разрешены.												
		0 = Запрещено: критические частоты запрещены.												
1	Режим знака	1 = В соответствии с пар.: принимаются во внимание знаки параметров 28.52...28.57 .												
		0 = Абсолютное: принимаются во внимание абсолютные значения параметров 28.52...28.57 . Каждый диапазон действует для обоих направлений вращения.												
	00b...11b	Слово конфигурирования критических частот.	1 = 1											
28.52	<i>Нижн. гран. крит. частоты 1</i>	Определяет нижнюю границу критической частоты 1. Примечание. Это значение не должно быть больше значения 28.53 Верхн. гран. крит. частоты 1 .	0,00 Гц											
	-500,00...500,00 Гц	Нижний предел критической частоты 1.	См. параметр 46.02											
28.53	<i>Верхн. гран. крит. частоты 1</i>	Определяет верхнюю границу критической частоты 1. Примечание. Это значение не должно быть меньше значения 28.52 Нижн. гран. крит. частоты 1 .	0,00 Гц											
	-500,00...500,00 Гц	Верхний предел критической частоты 1.	См. параметр 46.02											
28.54	<i>Нижн. гран. крит. частоты 2</i>	Определяет нижнюю границу критической частоты 2. Примечание. Это значение не должно быть больше значения 28.55 Верхн. гран. крит. частоты 2 .	0,00 Гц											
	-500,00...500,00 Гц	Нижний предел критической частоты 2.	См. параметр 46.02											



№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
28.55	<i>Верхн. гран. крит. частоты 2</i>	Определяет верхнюю границу критической частоты 2. Примечание. Это значение не должно быть меньше значения <i>28.54 Нижн. гран. крит. частоты 2.</i>	0,00 Гц
	-500,00...500,00 Гц	Верхний предел критической частоты 2.	См. параметр <i>46.02</i>
28.56	<i>Нижн. гран. крит. частоты 3</i>	Определяет нижнюю границу критической частоты 3. Примечание. Это значение не должно быть больше значения <i>28.57 Верхн. гран. крит. частоты 3.</i>	0,00 Гц
	-500,00...500,00 Гц	Нижний предел критической частоты 3.	См. параметр <i>46.02</i>
28.57	<i>Верхн. гран. крит. частоты 3</i>	Определяет верхнюю границу критической частоты 3. Примечание. Это значение не должно быть меньше значения <i>28.56 Нижн. гран. крит. частоты 3.</i>	0,00 Гц
	-500,00...500,00 Гц	Верхний предел критической частоты 3.	См. параметр <i>46.02</i>
28.71	<i>Выбор набора пл.изм.част.</i>	Выбирает источник, переключающий между двумя наборами значений времени ускорения/замедления, определенных параметрами <i>28.72...28.75.</i> 0 = Используется время ускорения 1 и время замедления 1. 1 = Используется время ускорения 2 и время замедления 2.	<i>Время разгона/замедления 1</i>
	Время разгона/замедления 1	0.	0
	Время разгона/замедления 2	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	EFB	Только для профиля DCU. Бит 10 слова управления DCU, принятого по встроенной шине Fieldbus.	20
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. <i>128</i>).	-







№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
28.72	<i>Время ускорения частоты 1</i>	<p>Определяет время ускорения 1, т. е. время, необходимое для изменения частоты от нуля до частоты, заданной параметром 46.02 Масштабирование частоты. После достижения этого значения частота продолжает увеличиваться с таким же ускорением до значения, определенного параметром 30.14 Максимальная частота.</p> <p>Если задание растёт быстрее, чем заданное ускорение, скорость двигателя изменяется в соответствии с заданным значением ускорения.</p> <p>Если задание растёт медленнее, чем заданное ускорение, частота двигателя изменяется в соответствии с сигналом задания.</p> <p>Если время ускорения установлено слишком малым, привод автоматически увеличит его так, чтобы не были превышены предельно допустимые значения момента, развиваемого приводом.</p>	20,000 с
	0,000...1800,000 с	Время ускорения 1.	10 = 1 с
28.73	<i>Время замедл. частоты 1</i>	<p>Определяет время замедления 1, т. е. время, необходимое для изменения частоты от значения, заданного параметром 46.02 Масштабирование частоты (не параметром 30.14 Максимальная частота), до нуля.</p> <p>В случае сомнений по поводу слишком малого времени замедления следует включить функцию контроля перенапряжения в звене постоянного тока (30.30 Контроль перенапряжения).</p> <p>Примечание. Если требуется небольшое время замедления для приложений с большим моментом инерции, к приводу необходимо подключить тормозное оборудование, например тормозной прерыватель и тормозной резистор.</p>	20,000 с
	0,000...1800,000 с	Время замедления 1.	10 = 1 с
28.74	<i>Время ускорения частоты 2</i>	Определяет время ускорения 2. См. параметр 28.72 Время ускорения частоты 1 .	60,000 с
	0,000...1800,000 с	Время ускорения 2.	10 = 1 с
28.75	<i>Время замедл. частоты 2</i>	Определяет время замедления 2. См. параметр 28.73 Время замедл. частоты 1 .	60,000 с
	0,000...1800,000 с	Время замедления 2.	10 = 1 с
28.76	<i>Ист. нуля до пл.изм.частоты</i>	<p>Выбирает источник, который принудительно обнуляет задание частоты.</p> <p>0 = Обнулить задание частоты 1 = Обычный режим работы</p>	<i>Неактивный</i>
	Активный	0.	0
	Неактивный	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (10.02 Состояние задержки DI , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (10.02 Состояние задержки DI , бит 5).	7
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-

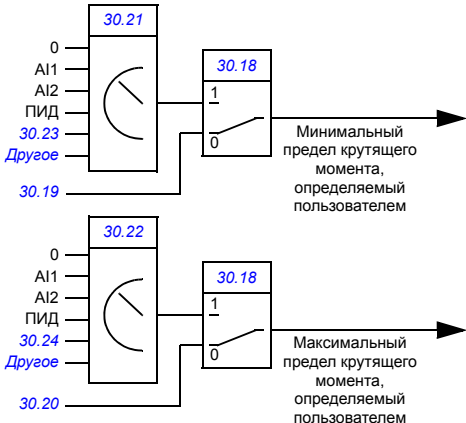
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
28.82	<i>Время формирования 1</i>	<p>Определяет форму кривых плавного изменения ускорения и замедления, используемых с набором 1.</p> <p>0,000 с: линейное ускорение/замедление. Используется в случаях, когда требуется постоянное ускорение и замедление, и при малых значениях ускорения/замедления.</p> <p>0,001 ... 1000,000 с S-образная кривая. S-образные законы изменения подходят для подъемного оборудования. На обоих концах S-образной кривой имеются симметричные криволинейные участки, соединенные прямолинейным участком.</p> <p>Ускорение:</p>  <p>Замедление:</p> 	0,100 с
	0,100...1800,000 с	Форма кривой плавного изменения в начале и конце ускорения и замедления.	10 = 1 с
28.83	<i>Время формирования 2</i>	Определяет форму кривых плавного изменения ускорения и замедления, используемых с набором 2. См. параметр <i>28.82 Время формирования 1</i> .	0,100 с
	0,100...1800,000 с	Форма кривой плавного изменения в начале и конце ускорения и замедления.	10 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
28.92	<i>Факт. задание частоты 3</i>	Показывает задание частоты после функции, примененной параметром 28.13 Функция частоты Внешн1 (если имеется), и после выбора (19.11 Выбор Внешн1/Внешн2). См. схему контура управления на стр. 438 . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-500,00...500,00 Гц	Задание частоты после выбора.	См. параметр 46.02
28.96	<i>Факт. задание частоты 7</i>	Показывает задание частоты после применения постоянных частот, задания с панели управления и т. п. См. схему контура управления на стр. 438 . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-500,00...500,00 Гц	Задание частоты 7.	См. параметр 46.02

30 Предельные значения		Предельные рабочие параметры привода.	
30.01	<i>Слово ограничений 1</i>	Показывает слово ограничений 1. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
Бит	Название	Описание	
0	Огран. крут. момента	1 = Крутящий момент привода ограничивается системой управления двигателем (контроль пониженного напряжения, тока, угла нагрузки или выхода из синхронизма) или предельными значениями крутящего момента, определяемыми параметрами.	
1...2	Резерв		
3	Макс. задание кр. мом.	1 = Задание крутящего момента ограничивается параметром 26.09 Макс. задание кр. момента	
4	Мин. задание кр. мом.	1 = Задание крутящего момента ограничивается параметром 26.08 Мин. задание кр. момента	
5	Макс. скор. пред. мом.	1 = Задание крутящего момента ограничено системой ограничения бросков из-за максимального предела скорости (30.12 Максимальная скорость)	
6	Мин. скор. пред. мом.	1 = Задание крутящего момента ограничено системой ограничения бросков из-за минимального предела скорости (30.11 Минимальная скорость)	
7	Макс. пред. зад. скорости	1 = Задание скорости ограничивается параметром 30.12 Максимальная скорость	
8	Мин. пред. задания скорости	1 = Задание скорости ограничивается параметром 30.11 Минимальная скорость	
9	Макс. предел задания частоты	1 = Задание частоты ограничивается параметром 30.14 Максимальная частота	
10	Мин. предел задания частоты	1 = Задание частоты ограничивается параметром 30.13 Минимальная частота	
11...15	Резерв		
0000h...FFFFh		Слово ограничений 1.	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
30.02	<i>Состояние оград. момента</i>	Показывает слово состояния ограничений контроллера крутящего момента. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
Бит	Название	Описание	
0	Пониженное напряж.	*1 = Пониженное напряжение промежуточного звена постоянного тока	
1	Перенапряжение	1 = Повышенное напряжение промежуточного звена постоянного тока	
2	Мин. крут. момент	*1 = Крутящий момент ограничивается параметром <i>30.19 Мин. крут. момент 1</i> , <i>30.26 Пред. мощность двиг. реж.</i> или <i>30.27 Пред. генерир. мощность</i>	
3	Макс. крут. момент	*1 = Крутящий момент ограничивается параметром <i>30.20 Макс. крут. момент 1</i> , <i>30.26 Пред. мощность двиг. реж.</i> или <i>30.27 Пред. генерир. мощность</i>	
4	Внутренний ток	1 = Действует предельный ток инвертора (определяется битами 8...11)	
5	Угол нагрузки	(Только в случае двигателей с постоянными магнитами и реактивными синхронными двигателями) 1 = Достигнут предел нагрузочного угла, т. е. двигатель не может создавать более высокий крутящий момент	
6	Пред. момент двиг.	(Только в случае асинхронных двигателей) Достигнут предельный перегрузочный момент двигателя, т. е. двигатель не может создавать более высокий крутящий момент.	
7	Резерв		
8	Термозащита	1 = Входной ток ограничен предельной температурой в силовой цепи	
9	Макс. ток	*1 = Максимальный выходной ток (I_{MAX}) ограничивается	
10	Ток, задан. пользов.	*1 = Выходной ток ограничивается параметром <i>30.17 Максимальный ток</i>	
11	Термозащита IGBT	*1 = Выходной ток ограничивается вычисленным значением допустимого тока по нагреву	
12...15	Резерв		
*Только один из битов 0...3 и один из битов 9...11 могут одновременно иметь значение 1. Как правило, бит указывает предел, который был превышен первым.			
	0000h...FFFFh	Слово состояния ограничения крутящего момента.	1 = 1
30.11	<i>Минимальная скорость</i>	Определяет минимально допустимую скорость.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Это значение не может быть больше чем <i>30.12 Максимальная скорость</i> .  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! В режиме регулирования частоты этот предел не действует. Если используется регулирование частоты, убедитесь, что предельные значения частоты (<i>30.13</i> и <i>30.14</i>) установлены правильно.	0,00 об/мин
	-30000,00... 30000,00 об/мин	Минимально допустимая скорость.	См. параметр <i>46.01</i>

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
30.12	<i>Максимальная скорость</i>	<p>Определяет максимально допустимую скорость.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Это значение не может быть меньше чем <i>30.11 Минимальная скорость</i>.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! В режиме регулирования частоты этот предел не действует. Если используется регулирование частоты, убедитесь, что предельные значения частоты (<i>30.13</i> и <i>30.14</i>) установлены правильно.</p>	1500,00 об/мин
	–30000,00... 30000,00 об/мин	Максимальная скорость.	См. параметр <i>46.01</i>
30.13	<i>Минимальная частота</i>	<p>Определяет минимально допустимую частоту.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Это значение не может быть больше чем <i>30.14 Максимальная частота</i>.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Этот предел действует только в режиме регулирования частоты.</p>	0,00 Гц
	–500,00...500,00 Гц	Минимальная частота.	См. параметр <i>46.02</i>
30.14	<i>Максимальная частота</i>	<p>Определяет максимально допустимую частоту.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Это значение не может быть меньше чем <i>30.13 Минимальная частота</i>.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Этот предел действует только в режиме регулирования частоты.</p>	50,00 Гц
	–500,00...500,00 Гц	Максимальная частота.	См. параметр <i>46.02</i>
30.17	<i>Максимальный ток</i>	Определяет максимально допустимый ток двигателя.	0,00 А
	0,00...30000,00 А	Максимальный ток двигателя.	1 = 1 А

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
30.18	<i>Выбор огран. крут. момента</i>	<p>Выбирает источник, который переключается между двумя разными предварительно установленными наборами минимальных пределов крутящего момента.</p> <p>0 = Активными являются минимальный предел крутящего момента, заданный параметром 30.19, и максимальный предел крутящего момента, заданный параметром 30.20</p> <p>1 = Активными являются минимальный предел крутящего момента, заданный параметром 30.21, и максимальный предел крутящего момента, заданный параметром 30.22</p> <p>Пользователь может задать два набора предельных значений крутящего момента и переключаться между ними с помощью двоичного источника сигнала, такого как цифровой вход.</p> <p>Первый набор предельных значений определяется параметрами 30.19 и 30.20. Второй набор имеет параметры выбора как для минимальных (30.21), так и для максимальных (30.22) предельных значений, что позволяет использовать выбираемый аналоговый источник (такой как аналоговый вход).</p>  <p>Примечание. Наряду с пределами, определяемыми пользователем, крутящий момент может ограничиваться по другим основаниям (например, по ограничению мощности). См. блок-схему на стр. 437.</p>	<i>Огран. крут. момента, набор 1</i>
	Огран. крут. момента, набор 1	0 (активными являются минимальный предел крутящего момента, заданный параметром 30.19, и максимальный предел крутящего момента, заданный параметром 30.20).	0
	Огран. крут. момента, набор 2	1 (активными являются минимальный предел крутящего момента, заданный параметром 30.21, и максимальный предел крутящего момента, заданный параметром 30.22).	1
DI1		Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI, бит 0).	2
DI2		Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI, бит 1).	3
DI3		Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI, бит 2).	4
DI4		Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI, бит 3).	5
DI5		Цифровой вход DI5 (10.02 Состояние задержки DI, бит 4).	6
DI6		Цифровой вход DI6 (10.02 Состояние задержки DI, бит 5).	7

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	EFB	Только для профиля DCU. Бит 15 слова управления DCU, принятого по встроенной шине Fieldbus.	25
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
30.19	<i>Мин. крут. момент 1</i>	<p>Определяет минимальный предел крутящего момента привода (в процентах от номинального крутящего момента двигателя). См. схему в описании параметра <i>30.18 Выбор огран. крут. момента</i>.</p> <p>Предел действует, если</p> <ul style="list-style-type: none"> • для источника, выбранного параметром <i>30.18 Выбор огран. крут. момента</i>, задано значение 0 или • для параметра <i>30.18</i> выбран вариант <i>Огран. крут. момента, набор 1</i>. 	-300,0 %
	-1600,0...0,0 %	Минимальный предел крутящего момента 1.	См. параметр <i>46.03</i>
30.20	<i>Макс. крут. момент 1</i>	<p>Определяет максимальный предел крутящего момента привода (в процентах от номинального крутящего момента двигателя). См. схему в описании параметра <i>30.18 Выбор огран. крут. момента</i>.</p> <p>Предел действует, если</p> <ul style="list-style-type: none"> • для источника, выбранного параметром <i>30.18 Выбор огран. крут. момента</i>, задано значение 0 или • для параметра <i>30.18</i> выбран вариант <i>Огран. крут. момента, набор 1</i>. 	300,0 %
	0,0...1600,0 %	Макс. крут. момент 1	См. параметр <i>46.03</i>
30.21	<i>Источник мин. крут. мом. 2</i>	<p>Определяет источник минимального предела крутящего момента привода (в процентах от номинального крутящего момента двигателя), если</p> <ul style="list-style-type: none"> • для источника, выбранного параметром <i>30.18 Выбор огран. крут. момента</i>, задано значение 1 или • для параметра <i>30.18</i> выбран вариант <i>Огран. крут. момента, набор 2</i>. <p>См. схему в описании параметра <i>30.18 Выбор огран. крут. момента</i>.</p> <p>Примечание. Любые положительные значения, полученные из выбранного источника, инвертируются.</p>	<i>Мин. крутящий момент 2</i>
	Ноль	Нет.	0
	Масштабир. ан. вх. AI1	<i>12.12 Масштаб. значение AI1</i> (см. стр. 149).	1
	Масштабир. ан. вх. AI2	<i>12.22 Масшт. значение AI2</i> (см. стр. 151).	2
	Панель управления	<i>03.01 Задание с панели</i> (см. стр. 135).	3
	Задание1 FB A	<i>03.05 Задание 1 с FB A</i> (см. стр. 135).	4
	Задание2 FB A	<i>03.06 Задание 2 с FB A</i> (см. стр. 135).	5
	EFB задан 1	<i>03.09 Задание 1 с EFB</i> (см. стр. 135).	8
	ПИД	<i>40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.</i> (выход ПИД-регулятора технологического процесса).	15
	Мин. крутящий момент 2	<i>30.23 Мин. крутящий момент 2</i> .	16

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
30.22	<i>Источник макс. крут. мом. 2</i>	<p>Определяет источник максимального предела крутящего момента привода (в процентах от номинального крутящего момента двигателя), если</p> <ul style="list-style-type: none"> • для источника, выбранного параметром <i>30.18 Выбор огран. крут. момента</i>, задано значение 1 или • для параметра <i>30.18</i> выбран вариант <i>Огран. крут. момента, набор 2</i>. <p>См. схему в описании параметра <i>30.18 Выбор огран. крут. момента</i>.</p> <p>Примечание. Любые отрицательные значения, полученные из выбранного источника, инвертируются.</p>	<i>Макс. крутящий момент 2</i>
	Ноль	Нет.	0
	Масштабир. ан. вх. AI1	<i>12.12 Масштаб. значение AI1</i> (см. стр. 149).	1
	Масштабир. ан. вх. AI2	<i>12.22 Масшт. значение AI2</i> (см. стр. 151).	2
	Панель управления	<i>03.01 Задание с панели</i> (см. стр. 135).	3
	Задание1 FB A	<i>03.05 Задание 1 с FB A</i> (см. стр. 135).	4
	Задание2 FB A	<i>03.06 Задание 2 с FB A</i> (см. стр. 135).	5
	Задание1 EFB	<i>03.09 Задание 1 с EFB</i> (см. стр. 135).	8
	ПИД	<i>40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.</i> (выход ПИД-регулятора техпроцесса).	15
	Макс. крутящий момент 2	<i>30.24 Макс. крутящий момент 2</i> .	16
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
30.23	<i>Мин. крутящий момент 2</i>	<p>Определяет минимальный предел крутящего момента привода (в процентах от номинального крутящего момента двигателя), если</p> <ul style="list-style-type: none"> • для источника, выбранного параметром <i>30.18 Выбор огран. крут. момента</i>, задано значение 1 или • для параметра <i>30.18</i> выбран вариант <i>Огран. крут. момента, набор 2</i> <p>и</p> <ul style="list-style-type: none"> • для параметра <i>30.21 Источник мин. крут. мом. 2</i> выбран вариант <i>Мин. крутящий момент 2</i>. <p>См. схему в описании параметра <i>30.18 Выбор огран. крут. момента</i>.</p>	-300,0 %
	-1600,0...0,0 %	Минимальный предел крутящего момента 2.	См. параметр <i>46.03</i>

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
30.24	<i>Макс. крутящий момент 2</i>	<p>Определяет максимальный предел крутящего момента привода (в процентах от номинального крутящего момента двигателя), если</p> <p>Предел действует, если</p> <ul style="list-style-type: none"> • для источника, выбранного параметром <i>30.18 Выбор оgran. крут. момента</i>, задано значение 1 или • для параметра <i>30.18</i> выбран вариант <i>Оgran. крут. момента, набор 2</i> <p>и</p> <ul style="list-style-type: none"> • для параметра <i>30.22 Источник макс. крут. мом. 2</i> выбран вариант <i>Макс. крутящий момент 2</i>. <p>См. схему в описании параметра <i>30.18 Выбор оgran. крут. момента</i>.</p>	300,0 %
	0,0...1600,0 %	Максимальный предел крутящего момента 2.	См. параметр 46.03
30.26	<i>Пред. мощность двиг. реж.</i>	Определяет максимально допустимую мощность, подаваемую инвертором на двигатель, в процентах от номинальной мощности двигателя.	300,00 %
	0,00...600,00 %	Максимальная двигательная мощность.	1 = 1 %
30.27	<i>Пред. генерир. мощность</i>	Определяет максимально допустимую мощность, отдаваемую двигателем инвертору, в процентах от номинальной мощности двигателя.	-300,00 %
	-600,00...0,00 %	Максимальная генераторная мощность.	1 = 1 %
30.30	<i>Контроль перенапряжения</i>	<p>Разрешает контроль повышенного напряжения в промежуточном звене постоянного тока. Быстрое торможение механических систем с большим моментом инерции может вызвать повышение напряжения до контрольного предела повышения напряжения. Во избежание перенапряжения регулятор повышенного напряжения автоматически ограничивает тормозной момент.</p> <p>Примечание. Если привод снабжен тормозным прерывателем и резистором или рекуперативным источником питания, этот контроллер должен быть отключен.</p>	<i>Разрешено</i>
	Запрещено	Контроль повышенного напряжения запрещен.	0
	Разрешено	Контроль повышенного напряжения разрешен.	1
30.31	<i>Контроль низкого напряж.</i>	<p>Включает контроль пониженного напряжения в промежуточном звене постоянного тока. Если напряжение постоянного тока падает из-за нарушений в сети питания, регулятор пониженного напряжения автоматически снижает момент двигателя для поддержания напряжения выше минимально допустимого значения. Путем уменьшения крутящего момента двигателя инерция механической нагрузки обеспечивает рекуперацию энергии с подачей ее в привод, поддерживая напряжение на шине постоянного тока и предотвращая срабатывание схемы защиты от пониженного напряжения, пока двигатель не остановится по инерции. Это будет действовать как функция поддержки управления при отключении питания в системах с большим моментом инерции, например в центрифугах или вентиляторах.</p>	<i>Разрешено</i>
	Запрещено	Контроль пониженного напряжения отключен.	0
	Разрешено	Контроль пониженного напряжения включен.	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
31	Функции отказов	Конфигурирование внешних событий; выбор поведения привода в аварийных ситуациях.	
31.01	Источник внеш. события 1	Определяет источник внешнего события 1. См. также параметр 31.02 Тип внешн. события 1 . 0 = Событие, вызывающее срабатывание защиты 1 = Обычный режим работы	<i>Неактивны й (истина)</i>
	Активный (ложь)	0.	0
	Неактивный (истина)	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI , бит 0).	3
	DI2	Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI , бит 1).	4
	DI3	Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI , бит 2).	5
	DI4	Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI , бит 3).	6
	DI5	Цифровой вход DI5 (10.02 Состояние задержки DI , бит 4).	7
	DI6	Цифровой вход DI6 (10.02 Состояние задержки DI , бит 5).	8
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
31.02	Тип внешн. события 1	Выбирает тип внешнего события 1.	<i>Отказ</i>
	Отказ	Внешнее событие формирует сообщение об отказе.	0
	Предупреждение	Внешнее событие формирует предупреждение.	1
31.03	Источник внеш. события 2	Определяет источник внешнего события 2. См. также параметр 31.04 Тип внешнего события 2 . Варианты выбора приведены в описании параметра 31.01 Источник внеш. события 1 .	<i>Неактивны й (истина)</i>
31.04	Тип внешнего события 2	Выбирает тип внешнего события 2.	
	Отказ	Внешнее событие формирует сообщение об отказе.	0
	Предупреждение	Внешнее событие формирует предупреждение.	1
31.05	Источник внеш. события 3	Определяет источник внешнего события 3. См. также параметр 31.06 Тип внешнего события 3 . Варианты выбора приведены в описании параметра 31.01 Источник внеш. события 1 .	<i>Неактивны й (истина)</i>
31.06	Тип внешнего события 3	Выбирает тип внешнего события 3.	
	Отказ	Внешнее событие формирует сообщение об отказе.	0
	Предупреждение	Внешнее событие формирует предупреждение.	1
31.07	Источник внеш. события 4	Определяет источник внешнего события 4. См. также параметр 31.08 Тип внешнего события 4 . Варианты выбора приведены в описании параметра 31.01 Источник внеш. события 1 .	<i>Неактивны й (истина)</i>
31.08	Тип внешнего события 4	Выбирает тип внешнего события 4.	
	Отказ	Внешнее событие формирует сообщение об отказе.	0
	Предупреждение	Внешнее событие формирует предупреждение.	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
31.09	<i>Источник внеш. события 5</i>	Определяет источник внешнего события 5. См. также параметр 31.10 Тип внешнего события 5 . Варианты выбора приведены в описании параметра 31.01 Источник внеш. события 1 .	<i>Неактивный (истина)</i>
31.10	<i>Тип внешнего события 5</i>	Выбирает тип внешнего события 5.	
	Отказ	Внешнее событие формирует сообщение об отказе.	0
	Предупреждение	Внешнее событие формирует предупреждение.	1
31.11	<i>Выбор сброса отказа</i>	Выбирает источник внешнего сигнала сброса отказа. Этот сигнал восстанавливает работу привода после срабатывания защиты (если устранена причина отказа). 0 -> 1 = сброс Примечание. Сброс отказа с интерфейса Fieldbus всегда соблюдается независимо от этого параметра.	<i>Не выбрано</i>
	Не выбрано	0.	0
	Выбрано	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (10.02 Состояние задержки DI , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (10.02 Состояние задержки DI , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра 34.01 Состояние таймерных функций (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	24
	Контроль 2	Бит 1 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	25
	Контроль 3	Бит 2 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	26
	Контроль 4	Бит 3 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	27
	Контроль 5	Бит 4 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	28
	Контроль 6	Бит 5 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	29
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																								
31.12	<i>Выбор автоматич. сброса</i>	Выбирает отказы, сброс которых выполняется автоматически. Параметр представляет собой 16-разрядное слово, каждый бит которого соответствует типу отказа. Если бит установлен равным 1, соответствующий отказ сбрасывается автоматически. Примечание. Функция автоматического сброса предусматривается только при внешнем управлении (см. раздел <i>Местное и внешнее управление</i> , стр. 78). Биты этого двоичного числа соответствуют следующим отказам:	0000h																								
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Отказ</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Перегрузка по току</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Перенапряжение</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Пониженное напряж.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Контроль неисправности AI</td> </tr> <tr> <td>4...9</td> <td>Резерв</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Выбираемый отказ (см. параметр <i>31.13 Выбираемый отказ</i>)</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Внешний отказ 1 (от источника, выбранного параметром <i>31.01 Источник внеш. события 1</i>)</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Внешний отказ 2 (от источника, выбранного параметром <i>31.03 Источник внеш. события 2</i>)</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Внешний отказ 3 (от источника, выбранного параметром <i>31.05 Источник внеш. события 3</i>)</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Внешний отказ 4 (от источника, выбранного параметром <i>31.07 Источник внеш. события 4</i>)</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Внешний отказ 5 (от источника, выбранного параметром <i>31.09 Источник внеш. события 5</i>)</td> </tr> </tbody> </table>	Бит	Отказ	0	Перегрузка по току	1	Перенапряжение	2	Пониженное напряж.	3	Контроль неисправности AI	4...9	Резерв	10	Выбираемый отказ (см. параметр <i>31.13 Выбираемый отказ</i>)	11	Внешний отказ 1 (от источника, выбранного параметром <i>31.01 Источник внеш. события 1</i>)	12	Внешний отказ 2 (от источника, выбранного параметром <i>31.03 Источник внеш. события 2</i>)	13	Внешний отказ 3 (от источника, выбранного параметром <i>31.05 Источник внеш. события 3</i>)	14	Внешний отказ 4 (от источника, выбранного параметром <i>31.07 Источник внеш. события 4</i>)	15	Внешний отказ 5 (от источника, выбранного параметром <i>31.09 Источник внеш. события 5</i>)	
Бит	Отказ																										
0	Перегрузка по току																										
1	Перенапряжение																										
2	Пониженное напряж.																										
3	Контроль неисправности AI																										
4...9	Резерв																										
10	Выбираемый отказ (см. параметр <i>31.13 Выбираемый отказ</i>)																										
11	Внешний отказ 1 (от источника, выбранного параметром <i>31.01 Источник внеш. события 1</i>)																										
12	Внешний отказ 2 (от источника, выбранного параметром <i>31.03 Источник внеш. события 2</i>)																										
13	Внешний отказ 3 (от источника, выбранного параметром <i>31.05 Источник внеш. события 3</i>)																										
14	Внешний отказ 4 (от источника, выбранного параметром <i>31.07 Источник внеш. события 4</i>)																										
15	Внешний отказ 5 (от источника, выбранного параметром <i>31.09 Источник внеш. события 5</i>)																										
	0000h...FFFFh	Слово конфигурирования автоматического сброса.	1 = 1																								
31.13	<i>Выбираемый отказ</i>	Выбирает отказ, который может быть автоматически сброшен с помощью параметра <i>31.12 Выбор автоматич. сброса</i> , бит 10. Отказы перечислены в главе <i>Поиск и устранение неисправностей</i> (стр. 374). Примечание. Коды отказов приведены в шестнадцатеричном формате. Выбранный код должен быть преобразован в десятичный формат для этого параметра.	0																								
	0000h...FFFFh	Код отказа.	10 = 1																								
31.14	<i>Число попыток</i>	Определяет количество попыток автоматического сброса отказов, которые выполняются приводом в течение времени, заданного параметром <i>31.15 Общее время попыток</i> .	0																								
	0...5	Количество попыток автоматического сброса.	10 = 1																								
31.15	<i>Общее время попыток</i>	Определяет время, в течение которого автоматическая функция сброса будет пытаться выполнить сброс привода. За это время выполняются попытки автоматического сброса, количество которых определяется параметром <i>31.14 Число попыток</i> .	30,0 с																								
	1,0...600,0 с	Интервал времени для автоматического сброса отказа.	10 = 1 с																								

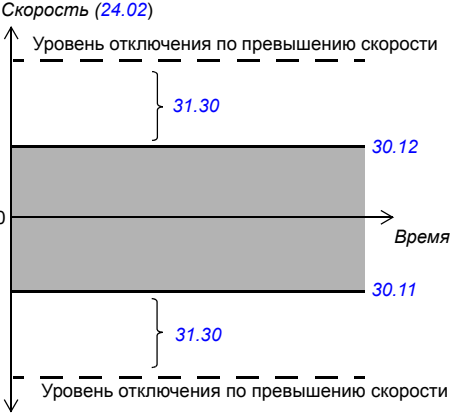
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
31.16	<i>Задержка</i>	Определяет время ожидания привода после возникновения отказа перед выполнением автоматического сброса. См. параметр <i>31.12 Выбор автоматич. сброса.</i>	0,0 с
	0,0...120,0 с	Задержка автоматического сброса.	10 = 1 с
31.19	<i>Обрыв фазы двигателя</i>	Выбирает, каким образом привод будет реагировать при обнаружении обрыва фазы двигателя.	<i>Отказ</i>
	Никаких действий	Никаких действий не выполняется.	0
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>3381 Нет выходной фазы.</i>	1
31.20	<i>Отказ заземления</i>	Выбирает реакцию привода в случае обнаружения замыкания на землю или асимметрии токов в двигателе либо в кабеле двигателя.	<i>Отказ</i>
	Никаких действий	Никаких действий не выполняется.	0
	Предупреждение	Привод выдает предупреждение <i>A2B3 Утечка на землю.</i>	1
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>2330 Утечка на землю.</i>	2
31.21	<i>Обрыв фазы питания</i>	Выбирает, каким образом привод будет реагировать при обнаружении обрыва фазы питания.	<i>Отказ</i>
	Никаких действий	Никаких действий не выполняется.	0
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>3130 Нет входной фазы.</i>	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																								
31.22	<i>Пуск/стоп индикации STO</i>	<p>Выбирает, какая будет индикация, когда выключаются или пропадают один или оба сигнала безопасного отключения крутящего момента (STO). Индикация также зависит от того, работал ли привод или был остановлен, когда это произошло.</p> <p>Ниже приводятся таблицы для каждого варианта выбора индикации при конкретной настройке.</p> <p>Примечания.</p> <ul style="list-style-type: none"> На действие самой функции STO этот параметр не влияет. Функция STO действует вне зависимости от настройки этого параметра: при снятии одного или обоих сигналов STO работающий привод остановится и не запустится до тех пор, пока не будут восстановлены оба сигнала STO и не будут сброшены все отказы. Потеря только одного сигнала STO всегда формирует сигнал отказа, поскольку интерпретируется как сбой в работе. <p>Подробные сведения о функции безопасного отключения крутящего момента (STO) приведены в главе «<i>Функция безопасного отключения крутящего момента</i>» в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода</i>.</p>	<i>Отказ/Отказ</i>																								
	Отказ/Отказ	<table border="1" data-bbox="342 695 851 919"> <thead> <tr> <th colspan="2" data-bbox="342 695 454 719">Входы</th> <th data-bbox="454 695 851 719" rowspan="2">Индикация (работает или остановлен)</th> </tr> <tr> <th data-bbox="342 719 398 743">Вх1</th> <th data-bbox="398 719 454 743">Вх2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="342 743 398 791">0</td> <td data-bbox="398 743 454 791">0</td> <td data-bbox="454 743 851 791">Отказ <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="342 791 398 839">0</td> <td data-bbox="398 791 454 839">1</td> <td data-bbox="454 791 851 839">Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="342 839 398 887">1</td> <td data-bbox="398 839 454 887">0</td> <td data-bbox="454 839 851 887">Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="342 887 398 919">1</td> <td data-bbox="398 887 454 919">1</td> <td data-bbox="454 887 851 919">(Работа в обычном режиме)</td> </tr> </tbody> </table>	Входы		Индикация (работает или остановлен)	Вх1	Вх2	0	0	Отказ <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i>	0	1	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>	1	0	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>	1	1	(Работа в обычном режиме)	0							
Входы		Индикация (работает или остановлен)																									
Вх1	Вх2																										
0	0	Отказ <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i>																									
0	1	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>																									
1	0	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>																									
1	1	(Работа в обычном режиме)																									
	Отказ/ Предупреждение	<table border="1" data-bbox="342 967 851 1406"> <thead> <tr> <th colspan="2" data-bbox="342 967 454 991">Входы</th> <th colspan="2" data-bbox="454 967 851 991">Индикация</th> </tr> <tr> <th data-bbox="342 991 398 1015">Вх1</th> <th data-bbox="398 991 454 1015">Вх2</th> <th data-bbox="454 991 650 1015">Работа</th> <th data-bbox="650 991 851 1015">Останов</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="342 1015 398 1110">0</td> <td data-bbox="398 1015 454 1110">0</td> <td data-bbox="454 1015 650 1110">Отказ <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i></td> <td data-bbox="650 1015 851 1110">Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="342 1110 398 1238">0</td> <td data-bbox="398 1110 454 1238">1</td> <td data-bbox="454 1110 650 1238">Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i></td> <td data-bbox="650 1110 851 1238">Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="342 1238 398 1374">1</td> <td data-bbox="398 1238 454 1374">0</td> <td data-bbox="454 1238 650 1374">Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i></td> <td data-bbox="650 1238 851 1374">Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="342 1374 398 1406">1</td> <td data-bbox="398 1374 454 1406">1</td> <td colspan="2" data-bbox="454 1374 851 1406">(Работа в обычном режиме)</td> </tr> </tbody> </table>	Входы		Индикация		Вх1	Вх2	Работа	Останов	0	0	Отказ <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i>	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i>	0	1	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>	1	0	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>	1	1	(Работа в обычном режиме)		1
Входы		Индикация																									
Вх1	Вх2	Работа	Останов																								
0	0	Отказ <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i>	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i>																								
0	1	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>																								
1	0	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>																								
1	1	(Работа в обычном режиме)																									

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																								
	Отказ/Событие	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2" data-bbox="400 220 507 244">Входы</th> <th colspan="2" data-bbox="512 220 904 244">Индикация</th> </tr> <tr> <th data-bbox="400 252 451 276">Вх1</th> <th data-bbox="456 252 507 276">Вх2</th> <th data-bbox="512 252 720 276">Работа</th> <th data-bbox="725 252 904 276">Останов</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="400 284 451 339">0</td> <td data-bbox="456 284 507 339">0</td> <td data-bbox="512 284 720 339">Отказ <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i></td> <td data-bbox="725 284 904 339">Событие <i>B5A0 Безопасное откл. крут. момента</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="400 347 451 451">0</td> <td data-bbox="456 347 507 451">1</td> <td data-bbox="512 347 720 451">Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i></td> <td data-bbox="725 347 904 451">Событие <i>B5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="400 459 451 563">1</td> <td data-bbox="456 459 507 563">0</td> <td data-bbox="512 459 720 563">Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i></td> <td data-bbox="725 459 904 563">Событие <i>B5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="400 571 451 595">1</td> <td data-bbox="456 571 507 595">1</td> <td colspan="2" data-bbox="512 571 904 595">(Работа в обычном режиме)</td> </tr> </tbody> </table>	Входы		Индикация		Вх1	Вх2	Работа	Останов	0	0	Отказ <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i>	Событие <i>B5A0 Безопасное откл. крут. момента</i>	0	1	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>	Событие <i>B5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>	1	0	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>	Событие <i>B5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>	1	1	(Работа в обычном режиме)		2
Входы		Индикация																									
Вх1	Вх2	Работа	Останов																								
0	0	Отказ <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i>	Событие <i>B5A0 Безопасное откл. крут. момента</i>																								
0	1	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>	Событие <i>B5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>																								
1	0	Отказы <i>5091 Безопасное откл. крут. момента</i> и <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>	Событие <i>B5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>																								
1	1	(Работа в обычном режиме)																									
	Предупреждение/ Предупрежд.	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2" data-bbox="400 643 507 667">Входы</th> <th data-bbox="512 643 904 667">Индикация (работает или остановлен)</th> </tr> <tr> <th data-bbox="400 675 451 699">Вх1</th> <th data-bbox="456 675 507 699">Вх2</th> <th data-bbox="512 675 904 699"></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="400 707 451 746">0</td> <td data-bbox="456 707 507 746">0</td> <td data-bbox="512 707 904 746">Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="400 754 451 810">0</td> <td data-bbox="456 754 507 810">1</td> <td data-bbox="512 754 904 810">Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="400 818 451 874">1</td> <td data-bbox="456 818 507 874">0</td> <td data-bbox="512 818 904 874">Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i></td> </tr> <tr> <td data-bbox="400 882 451 906">1</td> <td data-bbox="456 882 507 906">1</td> <td data-bbox="512 882 904 906">(Работа в обычном режиме)</td> </tr> </tbody> </table>	Входы		Индикация (работает или остановлен)	Вх1	Вх2		0	0	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i>	0	1	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>	1	0	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>	1	1	(Работа в обычном режиме)	3						
Входы		Индикация (работает или остановлен)																									
Вх1	Вх2																										
0	0	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i>																									
0	1	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA81 Безоп. откл.кр.мом. 1</i>																									
1	0	Предупреждение <i>A5A0 Безопасное откл. крут. момента</i> и отказ <i>FA82 Безоп. откл.кр.мом. 2</i>																									
1	1	(Работа в обычном режиме)																									
31.23	<i>Cross connection</i>	Выбирает, каким образом привод будет реагировать на неправильное подключение кабеля питания к электропитанию (когда кабель сетевого питания подключен к клеммам привода, предназначенным для подключения двигателя).	<i>Отказ</i>																								
	Никаких действий	Никаких действий не выполняется.	0																								
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>3181 Cross connection</i> .	1																								
31.24	<i>Функция опрокидывания</i>	<p>Выбор реакции привода в случае возникновения состояния опрокидывания двигателя.</p> <p>Состояние опрокидывания определяется следующим образом:</p> <ul style="list-style-type: none"> • в приводе превышен предельный ток опрокидывания (<i>31.25 Пред. ток опрокидывания</i>), и • выходная частота ниже уровня, заданного параметром <i>31.27 Пред. частота опрокидыв.</i>, или скорость двигателя ниже уровня, заданного параметром <i>31.26 Пред. скорость опрокид.</i>, и • вышеуказанные состояния продолжались дольше, чем задано параметром <i>31.28 Время опрокидывания</i>. 	<i>Никаких действий</i>																								
	Никаких действий	Нет (контроль опрокидывания запрещен).	0																								

236 *Параметры*

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Предупреждение	Привод выдает предупреждение <i>A780 Опрокидывание двигателя.</i>	1
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>7121 Опрокидывание двигателя.</i>	2
<i>31.25</i>	<i>Пред. ток опрокидывания</i>	Предельно допустимый ток двигателя при опрокидывании в процентах от номинального тока. См. параметр <i>31.24 Функция опрокидывания.</i>	200,0 %
	0,0...1600,0 %	Предельный ток при опрокидывании.	-
<i>31.26</i>	<i>Пред. скорость опрокид.</i>	Предельная скорость при опрокидывании, об/мин. См. параметр <i>31.24 Функция опрокидывания.</i>	150,00 об/мин
	0,00... 10000,00 об/мин	Предельная скорость при опрокидывании.	См. параметр <i>46.01</i>
<i>31.27</i>	<i>Пред. частота опрокидыв.</i>	Предельная частота при опрокидывании двигателя. См. параметр <i>31.24 Функция опрокидывания.</i> Примечание. Задавать предел ниже 10 Гц не рекомендуется.	15,00 Гц
	0,00...1000,00 Гц	Предельная частота при опрокидывании двигателя.	См. параметр <i>46.02</i>
<i>31.28</i>	<i>Время опрокидывания</i>	Время опрокидывания. См. параметр <i>31.24 Функция опрокидывания.</i>	20 с
	0...3600 с	Время опрокидывания.	-

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
31.30	Допуск откл. по прев. скор.	<p>Совместно с параметрами 30.11 Минимальная скорость и 30.12 Максимальная скорость определяет максимально допустимую скорость вращения двигателя (защита от превышения скорости). Если скорость (24.02 Сигн. обр. связи исп. скор.) превышает предельное значение, определенное параметром 30.11 или 30.12, более чем на значение этого параметра, привод отключается вследствие отказа 7310 Превышен. скорости.</p> <p>! ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Эта функция контролирует скорость только в режиме векторного управления двигателем. В режиме скалярного управления двигателем функция не действует.</p> <p>Пример: Если максимальная скорость составляет 1420 об/мин, а величина запаса на отключение равна 300 об/мин, отключение произойдет при скорости 1720 об/мин.</p> <p>Скорость (24.02)</p>  <p>Уровень отключения по превышению скорости</p> <p>31.30</p> <p>30.12</p> <p>0</p> <p>Время</p> <p>30.11</p> <p>31.30</p> <p>Уровень отключения по превышению скорости</p>	500,00 об/мин
	0,00... 10000,0 об/мин	Запас на отключение по превышению скорости	См. параметр 46.01

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
31.32	<i>Контроль аварийного замедления</i>	<p>Параметры <i>31.32 Контроль аварийного замедления</i> и <i>31.33 Задержка контроля авар. замедл.</i> вместе с производной параметра <i>24.02 Сигн. обр. связи исп. скор.</i> обеспечивают функцию контроля для режимов экстренного останова ВЫКЛ1 и ВЫКЛ3.</p> <p>Контроль основан либо</p> <ul style="list-style-type: none"> • на отслеживании времени, в течение которого останавливается двигатель, либо • на сравнении текущей и ожидаемой скоростей замедления. <p>Если этот параметр задан равным 0 %, максимальное время останова задается непосредственно параметром <i>31.33</i>. В противном случае параметр <i>31.32</i> определяет максимально допустимое отклонение от ожидаемой скорости замедления, которая вычисляется на основании параметров <i>23.11...23.15</i> (ВЫКЛ1) или <i>23.23 Время экстренн. остановки</i> (ВЫКЛ3). Если текущая скорость замедления (<i>24.02</i>) слишком сильно отклоняется от ожидаемой, привод отключается по отказу <i>73B0 Сбой аварийн. замедления</i>, устанавливает бит 8 параметра <i>06.17 Слово состояния привода 2</i> и останавливается выбегом.</p> <p>Если параметр <i>31.32</i> задан равным 0 %, а параметр <i>31.33</i> задан равным 0 с, контроль кривой экстренного останова запрещается.</p> <p>См. также параметр <i>21.04 Режим экстренн. останова</i>.</p>	0 %
	0...300 %	Максимальное отклонение от ожидаемой скорости замедления.	1 = 1 %
31.33	<i>Задержка контроля авар. замедл.</i>	<p>Если для параметра <i>31.32 Контроль аварийного замедления</i> задано значение 0 %, этот параметр определяет максимальное допустимое время экстренного останова (режим ВЫКЛ1 или ВЫКЛ3). Если по прошествии этого времени двигатель не остановился, привод отключается по отказу <i>73B0 Сбой аварийн. замедления</i>, устанавливает бит 8 параметра <i>06.17 Слово состояния привода 2</i> и останавливается выбегом.</p> <p>Если для параметра <i>31.32</i> задано значение, отличное от 0 %, этот параметр определяет задержку между получением команды экстренного останова и активизацией функции контроля. Чтобы стабилизировать степень изменения скорости, рекомендуется задавать короткую задержку.</p>	0 с
	0...100 с	Максимальное время замедления или задержка активизации функции контроля.	1 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																								
32 Контроль		Конфигурирование функций контроля сигнала 1...3. Можно выбрать три контролируемых значения; в случае превышения установленных пределов формируется предупреждение или сообщение об отказе. См. также раздел <i>Контроль сигналов</i> (стр. 122).																									
32.01	<i>Состояние контроля</i>	Слово состояния контроля сигнала. Указывает, находятся ли значения, контролируемые функциями контроля сигнала, в соответствующих пределах или вышли за них. Примечание. Это слово не зависит от действий привода, определяемых параметрами 32.06, 32.16, 32.26, 32.36, 32.46 и 32.56.	000b																								
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Контроль 1 активен</td> <td>1 = Сигнал, выбранный параметром 32.07, вышел за свои пределы.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Контроль 2 активен</td> <td>1 = Сигнал, выбранный параметром 32.17, вышел за свои пределы.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Контроль 3 активен</td> <td>1 = Сигнал, выбранный параметром 32.27, вышел за свои пределы.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Контроль 4 активен</td> <td>1 = Сигнал, выбранный параметром 32.37, вышел за свои пределы.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Контроль 5 активен</td> <td>1 = Сигнал, выбранный параметром 32.47, вышел за свои пределы.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Контроль 6 активен</td> <td>1 = Сигнал, выбранный параметром 32.27, вышел за свои пределы.</td> </tr> <tr> <td>6...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Бит	Название	Описание	0	Контроль 1 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.07, вышел за свои пределы.	1	Контроль 2 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.17, вышел за свои пределы.	2	Контроль 3 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.27, вышел за свои пределы.	3	Контроль 4 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.37, вышел за свои пределы.	4	Контроль 5 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.47, вышел за свои пределы.	5	Контроль 6 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.27, вышел за свои пределы.	6...15	Резерв		
Бит	Название	Описание																									
0	Контроль 1 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.07, вышел за свои пределы.																									
1	Контроль 2 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.17, вышел за свои пределы.																									
2	Контроль 3 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.27, вышел за свои пределы.																									
3	Контроль 4 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.37, вышел за свои пределы.																									
4	Контроль 5 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.47, вышел за свои пределы.																									
5	Контроль 6 активен	1 = Сигнал, выбранный параметром 32.27, вышел за свои пределы.																									
6...15	Резерв																										
	000...111b	Слово состояния контроля сигнала.	1 = 1																								
32.05	<i>Функция контроля 1</i>	Выбирает режим функции контроля сигнала 1. Определяет, как контролируемый сигнал (см. параметр 32.07) сравнивается с его нижним и верхним пределами (32.09 и 32.10 соответственно). Действие совершается, если выполнены условия, выбранные параметром 32.06.	<i>Запрещено</i>																								
	Запрещено	Контроль сигнала 1 не используется.	0																								
	Низкий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела.	1																								
	Высокий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается выше своего верхнего предела.	2																								
	Низкий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела.	3																								
	Высокий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается выше абсолютной величины своего верхнего предела.	4																								
	Оба	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела или выше своего верхнего предела	5																								
	Оба по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела или выше абсолютной величины своего верхнего предела.	6																								

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
32.06	<i>Действие контроля 1</i>	Выбирает, формирует ли привод сигнал отказа или предупреждения, когда значение, контролируемое функцией контроля сигнала 1, выходит за свои пределы. Примечание. Этот параметр не влияет на состояние, указываемое параметром 32.01 <i>Состояние контроля</i> .	<i>Никаких действий</i>
	Никаких действий	Сигнал предупреждения или отказа не формируется.	0
	Предупреждение	Формируется предупреждение (<i>A8B0 Контроль сигналов</i>).	1
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>80B0 Контроль сигналов</i> .	2
32.07	<i>Сигнал контроля 1</i>	Выбирает сигнал, контролируемый функцией контроля сигнала 1.	<i>Частота</i>
	Ноль	Нет.	0
	Скорость	<i>01.01 Исполыз. скорость двигателя</i> (стр. 131)	1
	Частота	<i>01.06 Выходная частота</i> (стр. 131)	3
	Ток	<i>01.07 Ток двигателя</i> (стр. 131)	4
	Крутящий момент	<i>01.10 Крутящий момент двигателя</i> (стр. 132)	6
	Напряжение пост. тока	<i>01.11 Напряжение пост. тока</i> (стр. 132)	7
	Выходная мощность	<i>01.14 Выходная мощность</i> (стр. 132)	8
	AI1	<i>12.11 Фактическое значение AI1</i> (стр. 149)	9
	AI2	<i>12.21 Фактическое значение AI2</i> (стр. 151)	10
	Задание скор. до плавн. измен	<i>23.01 Задание скор. до плав.изм.</i> (стр. 199)	18
	Задание скор. после плавн. изм	<i>23.02 Задание скор. после пл.изм.</i> (стр. 199)	19
	Использов. задание скорости	<i>24.01 Исполыз. задание скорости</i> (стр. 204)	20
	Исполыз. задание крут. момента	<i>26.02 Исполыз. задание момента</i> (стр. 209)	21
	Исползов. задание частоты	<i>28.02 Задание част. после пл. изм.</i> (стр. 214)	22
	Температура инвертера в %	<i>05.11 Температура инвертера в %</i> (стр. 137)	23
	Выход ПИД техн. процесса	<i>40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.</i> (стр. 271)	24
	Факт. значение обратной связи	<i>40.02 Факт.обр.св.ПИД техн.проц.</i> (стр. 272)	25
	Факт. значение уставки	<i>40.03 Факт. уст. ПИД техн. проц.</i> (стр. 272)	26
	Факт. значение отклонения	<i>40.04 Факт. откл. ПИД техн. проц.</i> (стр. 272)	27
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
32.08	<i>Пост.вр.фильтр. контроля 1</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 1.	0,000 с
	0,000 ...30,000 с	Постоянная времени фильтра для сигнала.	1000 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
32.09	<i>Низкий уровень контроля 1</i>	Определяет нижний предел для контроля сигнала 1.	0,00
	-21474830,00... 21474830,00	Нижний предел.	-
32.10	<i>Высокий уров. контроля 1</i>	Определяет верхний предел для контроля сигнала 1.	0,00
	-21474830,00... 21474830,00	Верхний предел.	-
32.11	<i>Гистерезис контроля 1</i>	Определяет гистерезис для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 1.	0,00
	0,00...100000,00	Гистерезис.	-
32.15	<i>Функция контроля 2</i>	Выбирает режим функции контроля сигнала 2. Определяет, как контролируемый сигнал (см. параметр 32.17) сравнивается с его нижним и верхним пределами (32.19 и 32.20 соответственно). Действие совершается, если выполнены условия, выбранные параметром 32.16.	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Контроль сигнала 2 не используется.	0
	Низкий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела.	1
	Высокий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается выше своего верхнего предела.	2
	Низкий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела.	3
	Высокий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается выше абсолютной величины своего верхнего предела.	4
	Оба	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела или выше своего верхнего предела	5
	Оба по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела или выше абсолютной величины своего верхнего предела.	6
32.16	<i>Действие контроля 2</i>	Выбирает, формирует ли привод сигнал отказа или предупреждения, когда значение, контролируемое функцией контроля сигнала 2, выходит за свои пределы. Примечание. Этот параметр не влияет на состояние, указываемое параметром 32.01 <i>Состояние контроля</i> .	<i>Никаких действий</i>
	Никаких действий	Сигнал предупреждения или отказа не формируется.	0
	Предупреждение	Формируется предупреждение (<i>АВВ0 Контроль сигналов</i>).	1
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>80В0 Контроль сигналов</i> .	2
32.17	<i>Сигнал контроля 2</i>	Выбирает сигнал, контролируемый функцией контроля сигнала 2. Варианты выбора приведены в описании параметра 32.07 <i>Сигнал контроля 1</i> .	<i>Ток</i>
32.18	<i>Пост.вр.фильтр. контроля 2</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 2.	0,000 с
	0,000 ...30,000 с	Постоянная времени фильтра для сигнала.	1000 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
32.19	<i>Низкий уровень контроля 2</i>	Определяет нижний предел для контроля сигнала 2.	0,00
	-21474830,00... 21474830,00	Нижний предел.	-
32.20	<i>Высокий уров. контроля 2</i>	Определяет верхний предел для контроля сигнала 2.	0,00
	-21474830,00... 21474830,00	Верхний предел.	-
32.21	<i>Гистерезис контроля 2</i>	Определяет гистерезис для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 2.	0,00
	0,00...100000,00	Гистерезис.	-
32.25	<i>Функция контроля 3</i>	Выбирает режим функции контроля сигнала 3. Определяет, как контролируемый сигнал (см. параметр 32.27) сравнивается с его нижним и верхним пределами (32.29 и 32.30 соответственно). Действие совершается, если выполнены условия, выбранные параметром 32.26.	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Контроль сигнала 3 не используется.	0
	Низкий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела.	1
	Высокий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается выше своего верхнего предела.	2
	Низкий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела.	3
	Высокий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается выше абсолютной величины своего верхнего предела.	4
	Оба	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела или выше своего верхнего предела	5
	Оба по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела или выше абсолютной величины своего верхнего предела.	6
32.26	<i>Действие контроля 3</i>	Выбирает, формирует ли привод сигнал отказа или предупреждения, когда значение, контролируемое функцией контроля сигнала 3, выходит за свои пределы. Примечание. Этот параметр не влияет на состояние, указываемое параметром 32.01 <i>Состояние контроля</i> .	<i>Никаких действий</i>
	Никаких действий	Сигнал предупреждения или отказа не формируется.	0
	Предупреждение	Формируется предупреждение (<i>A8B0 Контроль сигналов</i>).	1
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>80B0 Контроль сигналов</i> .	2
32.27	<i>Сигнал контроля 3</i>	Выбирает сигнал, контролируемый функцией контроля сигнала 3. Варианты выбора приведены в описании параметра 32.07 <i>Сигнал контроля 1</i> .	<i>Крутящий момент</i>
32.28	<i>Пост.вр.фильтр. контроля 3</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 3.	0,000 с
	0,000 ...30,000 с	Постоянная времени фильтра для сигнала.	1000 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
32.29	<i>Низкий уровень контроля 3</i>	Определяет нижний предел для контроля сигнала 3.	0,00
	-21474830,00... 21474830,00	Нижний предел.	-
32.30	<i>Высокий уров. контроля 3</i>	Определяет верхний предел для контроля сигнала 3.	0,00
	-21474830,00... 21474830,00	Верхний предел.	-
32.31	<i>Гистерезис контроля 3</i>	Определяет гистерезис для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 3.	0,00
	0,00...100000,00	Гистерезис.	-
32.35	<i>Функция контроля 4</i>	Выбирает режим функции контроля сигнала 4. Определяет, как контролируемый сигнал (см. параметр 32.37) сравнивается с его нижним и верхним пределами (32.39 и 32.30 соответственно). Действие совершается, если выполнены условия, выбранные параметром 32.36.	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Контроль сигнала 4 не используется.	0
	Низкий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела.	1
	Высокий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается выше своего верхнего предела.	2
	Низкий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела.	3
	Высокий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается выше абсолютной величины своего верхнего предела.	4
	Оба	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела или выше своего верхнего предела	5
	Оба по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела или выше абсолютной величины своего верхнего предела.	6
32.36	<i>Действие контроля 4</i>	Выбирает, формирует ли привод сигнал отказа или предупреждения, когда значение, контролируемое функцией контроля сигнала 4, выходит за свои пределы. Примечание. Этот параметр не влияет на состояние, указываемое параметром 32.01 <i>Состояние контроля</i> .	<i>Никаких действий</i>
	Никаких действий	Сигнал предупреждения или отказа не формируется.	0
	Предупреждение	Формируется предупреждение (<i>АВВ0 Контроль сигналов</i>).	1
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>80В0 Контроль сигналов</i> .	2
32.37	<i>Сигнал контроля 4</i>	Выбирает сигнал, контролируемый функцией контроля сигнала 4. Варианты выбора приведены в описании параметра 32.07 <i>Сигнал контроля 1</i> .	<i>Ноль</i>

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16	
32.38	<i>Пост.вр.фильтр. контроля 4</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 4.	0,000 с	
		0,000 ...30,000 с	Постоянная времени фильтра для сигнала.	1000 = 1 с
32.39	<i>Низкий уровень контроля 4</i>	Определяет нижний предел для контроля сигнала 4.	0,00	
		-21474830,00... 21474830,00	Нижний предел.	-
32.40	<i>Высокий ур. контроля 4</i>	Определяет верхний предел для контроля сигнала 4.	0,00	
		-21474830,00... 21474830,00	Верхний предел.	-
32.41	<i>Гистерезис контроля 4</i>	Определяет гистерезис для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 4.	0,00	
		0,00...100000,00	Гистерезис.	-
32.45	<i>Функция контроля 5</i>	Выбирает режим функции контроля сигнала 5. Определяет, как контролируемый сигнал (см. параметр 32.47) сравнивается с его нижним и верхним пределами (32.49 и 32.40 соответственно). Действие совершается, если выполнены условия, выбранные параметром 32.46.	<i>Запрещено</i>	
		Запрещено	Контроль сигнала 5 не используется.	0
		Низкий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела.	1
		Высокий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается выше своего верхнего предела.	2
		Низкий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела.	3
		Высокий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается выше абсолютной величины своего верхнего предела.	4
		Оба	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела или выше своего верхнего предела	5
		Оба по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела или выше абсолютной величины своего верхнего предела.	6
		32.46	<i>Действие контроля 5</i>	Выбирает, формирует ли привод сигнал отказа или предупреждения, когда значение, контролируемое функцией контроля сигнала 5, выходит за свои пределы. Примечание. Этот параметр не влияет на состояние, указываемое параметром 32.01 <i>Состояние контроля</i> .
Никаких действий	Сигнал предупреждения или отказа не формируется.	0		
Предупреждение	Формируется предупреждение (<i>АВВ0 Контроль сигналов</i>).	1		
Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>80В0 Контроль сигналов</i> .	2		

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
32.47	<i>Сигнал контроля 5</i>	Выбирает сигнал, контролируемый функцией контроля сигнала 5. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>32.07 Сигнал контроля 1</i> .	<i>Ноль</i>
32.48	<i>Пост.вр.фильтр. контроля 5</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 5.	0,000 с
	0,000 ...30,000 с	Постоянная времени фильтра для сигнала.	1000 = 1 с
32.49	<i>Низкий уровень контроля 5</i>	Определяет нижний предел для контроля сигнала 5.	0,00
	-21474830,00... 21474830,00	Нижний предел.	-
32.50	<i>Высокий уров. контроля 5</i>	Определяет верхний предел для контроля сигнала 5.	0,00
	-21474830,00... 21474830,00	Верхний предел.	-
32.51	<i>Гистерезис контроля 5</i>	Определяет гистерезис для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 5.	0,00
	0,00...100000,00	Гистерезис.	-
32.55	<i>Функция контроля 6</i>	Выбирает режим функции контроля сигнала 6. Определяет, как контролируемый сигнал (см. параметр <i>32.57</i>) сравнивается с его нижним и верхним пределами (<i>32.59</i> и <i>32.50</i> соответственно). Действие совершается, если выполнены условия, выбранные параметром <i>32.56</i> .	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Контроль сигнала 6 не используется.	0
	Низкий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела.	1
	Высокий	Действие выполняется, когда сигнал оказывается выше своего верхнего предела.	2
	Низкий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела.	3
	Высокий по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается выше абсолютной величины своего верхнего предела.	4
	Оба	Действие выполняется, когда сигнал оказывается ниже своего нижнего предела или выше своего верхнего предела	5
	Оба по модулю	Действие выполняется, когда абсолютная величина сигнала оказывается ниже абсолютной величины своего нижнего предела или выше абсолютной величины своего верхнего предела.	6
32.56	<i>Действие контроля 6</i>	Выбирает, формирует ли привод сигнал отказа или предупреждения, когда значение, контролируемое функцией контроля сигнала 6, выходит за свои пределы. Примечание. Этот параметр не влияет на состояние, указываемое параметром <i>32.01 Состояние контроля</i> .	<i>Никаких действий</i>
	Никаких действий	Сигнал предупреждения или отказа не формируется.	0
	Предупреждение	Формируется предупреждение (<i>АВВ0 Контроль сигналов</i>).	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16															
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>80В0 Контроль сигналов</i> .	2															
32.57	<i>Сигнал контроля 6</i>	Выбирает сигнал, контролируемый функцией контроля сигнала 6. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>32.07 Сигнал контроля 1</i> .	<i>Ноль</i>															
32.58	<i>Пост.вр.фильтр. контроля 6</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 6.	0,000 с															
	0,000 ...30,000 с	Постоянная времени фильтра для сигнала.	1000 = 1 с															
32.59	<i>Низкий уровень контроля 6</i>	Определяет нижний предел для контроля сигнала 6.	0,00															
	-21474830,00... 21474830,00	Нижний предел.	-															
32.60	<i>Высокий уров. контроля 6</i>	Определяет верхний предел для контроля сигнала 6.	0,00															
	-21474830,00... 21474830,00	Верхний предел.	-															
32.61	<i>Гистерезис контроля 6</i>	Определяет гистерезис для сигнала, контролируемого функцией контроля сигнала 6.	0,00															
	0,00...100000,00	Гистерезис.	-															
34 Таймерные функции		Конфигурирование таймерных функций. См. также раздел <i>Таймерные функции</i> (стр. 111).																
34.01	<i>Состояние таймерных функций</i>	Состояние объединенных таймеров. Состояние объединенного таймера определяется посредством обработки выходных сигналов всех подсоединенных к нему таймеров с использованием логической функции ИЛИ. Этот параметр предназначен только для чтения.	-															
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Объединенный таймер 1</td> <td>1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Объединенный таймер 2</td> <td>1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Объединенный таймер 3</td> <td>1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Бит	Название	Описание	0	Объединенный таймер 1	1 = Активный.	1	Объединенный таймер 2	1 = Активный.	2	Объединенный таймер 3	1 = Активный.	3...15	Резерв		
Бит	Название	Описание																
0	Объединенный таймер 1	1 = Активный.																
1	Объединенный таймер 2	1 = Активный.																
2	Объединенный таймер 3	1 = Активный.																
3...15	Резерв																	
	0000h...0FFFFh	Состояние объединенных таймеров 1...3.	1 = 1															
34.02	<i>Состояние таймера</i>	Состояние таймеров 1...12. Этот параметр предназначен только для чтения.	-															

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																																										
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>Таймер 1</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>1</td><td>Таймер 2</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>2</td><td>Таймер 3</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>3</td><td>Таймер 4</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>4</td><td>Таймер 5</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>5</td><td>Таймер 6</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>6</td><td>Таймер 7</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>7</td><td>Таймер 8</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>8</td><td>Таймер 9</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>9</td><td>Таймер 10</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>10</td><td>Таймер 11</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>11</td><td>Таймер 12</td><td>1 = Активный.</td></tr> <tr><td>12...15</td><td>Резерв</td><td></td></tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Описание	0	Таймер 1	1 = Активный.	1	Таймер 2	1 = Активный.	2	Таймер 3	1 = Активный.	3	Таймер 4	1 = Активный.	4	Таймер 5	1 = Активный.	5	Таймер 6	1 = Активный.	6	Таймер 7	1 = Активный.	7	Таймер 8	1 = Активный.	8	Таймер 9	1 = Активный.	9	Таймер 10	1 = Активный.	10	Таймер 11	1 = Активный.	11	Таймер 12	1 = Активный.	12...15	Резерв	
Бит	Название	Описание																																											
0	Таймер 1	1 = Активный.																																											
1	Таймер 2	1 = Активный.																																											
2	Таймер 3	1 = Активный.																																											
3	Таймер 4	1 = Активный.																																											
4	Таймер 5	1 = Активный.																																											
5	Таймер 6	1 = Активный.																																											
6	Таймер 7	1 = Активный.																																											
7	Таймер 8	1 = Активный.																																											
8	Таймер 9	1 = Активный.																																											
9	Таймер 10	1 = Активный.																																											
10	Таймер 11	1 = Активный.																																											
11	Таймер 12	1 = Активный.																																											
12...15	Резерв																																												
	0000h...FFFFh	Состояние таймера.	1 = 1																																										
34.04	<i>Сост. врем. года/исключенно о дня</i>	Состояние времен года 1...3, исключенного дня недели и исключенного выходного. В каждый момент времени может быть активно только одно время года. Одновременно может быть активен и рабочий и выходной день. Этот параметр предназначен только для чтения.	-																																										
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>Состояние времени года 1</td><td>1 = Активно.</td></tr> <tr><td>1</td><td>Состояние времени года 2</td><td>1 = Активно.</td></tr> <tr><td>2</td><td>Состояние времени года 3</td><td>1 = Активно.</td></tr> <tr><td>3</td><td>Состояние времени года 4</td><td>1 = Активно.</td></tr> <tr><td>4...9</td><td>Резерв</td><td></td></tr> <tr><td>10</td><td>Состояние исключенного дня недели</td><td>1 = Активно.</td></tr> <tr><td>11</td><td>Состояние исключенного выходного дня</td><td>1 = Активно.</td></tr> <tr><td>12...15</td><td>Резерв</td><td></td></tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Описание	0	Состояние времени года 1	1 = Активно.	1	Состояние времени года 2	1 = Активно.	2	Состояние времени года 3	1 = Активно.	3	Состояние времени года 4	1 = Активно.	4...9	Резерв		10	Состояние исключенного дня недели	1 = Активно.	11	Состояние исключенного выходного дня	1 = Активно.	12...15	Резерв																
Бит	Название	Описание																																											
0	Состояние времени года 1	1 = Активно.																																											
1	Состояние времени года 2	1 = Активно.																																											
2	Состояние времени года 3	1 = Активно.																																											
3	Состояние времени года 4	1 = Активно.																																											
4...9	Резерв																																												
10	Состояние исключенного дня недели	1 = Активно.																																											
11	Состояние исключенного выходного дня	1 = Активно.																																											
12...15	Резерв																																												
	0000h...FFFFh	Состояние времен года и исключенного дня недели и выходного дня.	1 = 1																																										
34.10	<i>Таймерные функции вкл.</i>	Выбирает источник сигнала включения таймерных функций. 0 = Запрещено. 1 = Разрешено.	<i>Не выбрано</i>																																										
	Не выбрано	0.	0																																										
	Выбрано	1.	1																																										
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2																																										
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3																																										
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4																																										
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5																																										
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6																																										

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
34.11	<i>Конфигурация таймера 1</i>	Определяет, когда активен таймер 1.	00000111100 00000
Бит	Название	Описание	
0	Понедельник	1 = Понедельник — активный день пуска.	
1	Вторник	1 = Вторник — активный день пуска.	
2	Среда	1 = Среда — активный день пуска.	
3	Четверг	1 = Четверг — активный день пуска.	
4	Пятница	1 = Пятница — активный день пуска.	
5	Суббота	1 = Суббота — активный день пуска.	
6	Воскресенье	1 = Воскресенье — активный день пуска.	
7	Время года 1	1 = Таймер активен в течение времени года 1.	
8	Время года 2	1 = Таймер активен в течение времени года 2.	
9	Время года 3	1 = Таймер активен в течение времени года 3.	
10	Время года 4	1 = Таймер активен в течение времени года 4.	
11	Исключения	0 = Исключенные дни запрещены. 1 = Исключенные дни разрешены. Учитываются биты 12 и 13.	
12	Выходные дни	0 = Таймер неактивен в исключенные дни, настроенные как «Выходной день». 1 = Таймер активен в исключенные дни, настроенные как «Выходной день».	
13	Рабочие дни	0 = Таймер неактивен в исключенные дни, настроенные как «Рабочий день». 1 = Таймер активен в исключенные дни, настроенные как «Рабочий день».	
14...15	Резерв		
	0000h...FFFFh	Конфигурация таймера 1.	1 = 1
34.12	<i>Время пуска таймера 1</i>	Определяет время ежедневного пуска таймера 1. Время можно изменять с шагом, равным одной секунде. Таймер может запускаться не только во время пуска. Например, если время работы таймера превышает одни сутки и активный сеанс запускается в это время, таймер запускается в 00:00 и останавливается по завершении отсчета.	00:00:00
	00:00:00...23:59:59	Время ежедневного пуска таймера.	1 = 1
34.13	<i>Интервал таймера 1</i>	Определяет продолжительность работы таймера 1. Продолжительность можно изменять с шагом, равным одной минуте. Работа таймера может продолжаться при переходе к следующему дню, но если становится активным исключенный день, период прерывается в полночь. Аналогично, отсчет, запущенный в исключенный день, остается активным только до окончания суток даже при большей продолжительности работы таймера. Таймер продолжает работать после перерыва, если отсчет не был завершен.	00 00:00
	00 00:00...07 00:00	Интервал таймера.	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
34.14	Конфигурация таймера 2	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.15	Время пуска таймера 2	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.16	Интервал таймера 2	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00
34.17	Конфигурация таймера 3	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.18	Время пуска таймера 3	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.19	Интервал таймера 3	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00
34.20	Конфигурация таймера 4	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.21	Время пуска таймера 4	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.22	Интервал таймера 4	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00
34.23	Конфигурация таймера 5	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.24	Время пуска таймера 5	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.25	Интервал таймера 5	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00
34.26	Конфигурация таймера 6	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.27	Время пуска таймера 6	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.28	Интервал таймера 6	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00
34.29	Конфигурация таймера 7	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.30	Время пуска таймера 7	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.31	Интервал таймера 7	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00
34.32	Конфигурация таймера 8	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.33	Время пуска таймера 8	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.34	Интервал таймера 8	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00
34.35	Конфигурация таймера 9	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.36	Время пуска таймера 9	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.37	Интервал таймера 9	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
34.38	<i>Конфигурация таймера 10</i>	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.39	<i>Время пуска таймера 10</i>	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.40	<i>Интервал таймера 10</i>	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00
34.41	<i>Конфигурация таймера 11</i>	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.42	<i>Время пуска таймера 11</i>	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.43	<i>Интервал таймера 11</i>	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00
34.44	<i>Конфигурация таймера 12</i>	См. параметр 34.11 Конфигурация таймера 1.	00000111100 00000
34.45	<i>Время пуска таймера 12</i>	См. параметр 34.12 Время пуска таймера 1.	00:00:00
34.46	<i>Интервал таймера 12</i>	См. параметр 34.13 Интервал таймера 1.	00 00:00
34.60	<i>Начальная дата времени года 1</i>	<p>Определяет дату начала времени года 1 в формате дд.мм, где дд — номер дня, а мм — номер месяца. Время года изменяется в полночь. В каждый момент времени может быть активно только одно время года. Таймеры запускаются в исключенные дни, даже если они не находятся в пределах активного времени года.</p> <p>Даты начала времен года (1...4) должны задаваться в возрастающей последовательности, чтобы использовать все времена года. Используемое по умолчанию значение соответствует не сконфигурированному времени года. Если даты начала времен года расположены не в возрастающем порядке и значение отличается от используемого по умолчанию, выдается предупреждение о настройке времени года.</p>	01.01.
	01.01...31.12	Дата начала времени года.	
34.61	<i>Начальная дата времени года 2</i>	<p>Определяет дату начала времени года 2.</p> <p>См. параметр 34.60 Начальная дата времени года 1.</p>	01.01.
34.62	<i>Начальная дата времени года 3</i>	<p>Определяет дату начала времени года 3.</p> <p>См. параметр 34.60 Начальная дата времени года 1.</p>	01.01.
34.63	<i>Начальная дата времени года 4</i>	<p>Определяет дату начала времени года 4.</p> <p>См. параметр 34.60 Начальная дата времени года 1.</p>	01.01.
34.70	<i>Кол-во активных исключений</i>	<p>Определяется количество активных исключений посредством указания последнего активного исключения. Все предыдущие исключения активны.</p> <p>Исключения 1...3 представляют собой периоды (можно задать продолжительность), а исключения 4...16 — это дни (продолжительность всегда равна 24 часам).</p> <p>Пример. Если значение равно 4, исключения 1...4 активны, а исключения 5...16 не активны.</p>	3
	0...16	Количество активных исключенных периодов или дней.	-

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																																																			
34.71	<i>Типы исключений</i>	<p>Определяет типы исключений 1...16 как рабочие или выходные дни.</p> <p>Исключения 1...3 представляют собой периоды (можно задать продолжительность), а исключения 4...16 — это дни (продолжительность всегда равна 24 часам).</p>	1111111111111111																																																			
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>Исключение 1</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>1</td><td>Исключение 2</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>2</td><td>Исключение 3</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>3</td><td>Исключение 4</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>4</td><td>Исключение 5</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>5</td><td>Исключение 6</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>6</td><td>Исключение 7</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>7</td><td>Исключение 8</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>8</td><td>Исключение 9</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>9</td><td>Исключение 10</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>10</td><td>Исключение 11</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>11</td><td>Исключение 12</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>12</td><td>Исключение 13</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>13</td><td>Исключение 14</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>14</td><td>Исключение 15</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> <tr><td>15</td><td>Исключение 16</td><td>0 = Рабочий день. 1 = Выходной день</td></tr> </tbody> </table>	Бит	Название	Описание	0	Исключение 1	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	1	Исключение 2	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	2	Исключение 3	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	3	Исключение 4	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	4	Исключение 5	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	5	Исключение 6	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	6	Исключение 7	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	7	Исключение 8	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	8	Исключение 9	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	9	Исключение 10	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	10	Исключение 11	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	11	Исключение 12	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	12	Исключение 13	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	13	Исключение 14	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	14	Исключение 15	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	15	Исключение 16	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день	
Бит	Название	Описание																																																				
0	Исключение 1	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
1	Исключение 2	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
2	Исключение 3	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
3	Исключение 4	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
4	Исключение 5	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
5	Исключение 6	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
6	Исключение 7	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
7	Исключение 8	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
8	Исключение 9	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
9	Исключение 10	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
10	Исключение 11	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
11	Исключение 12	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
12	Исключение 13	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
13	Исключение 14	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
14	Исключение 15	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
15	Исключение 16	0 = Рабочий день. 1 = Выходной день																																																				
	0000h...FFFh	Типы исключенных периодов или дней.	1 = 1																																																			
34.72	<i>Начало исключения 1</i>	<p>Определяет дату начала исключенного периода в формате дд.мм, где дд — номер дня, а мм — номер месяца.</p> <p>Таймер, запущенный в исключенный день, всегда останавливается в 23:59:59, даже если он не завершил отсчет.</p> <p>Одна и та же дата может быть настроена как выходной и рабочий день. Дата активна, если активны какие-либо исключенные дни.</p>	01.01.																																																			
	01.01...31.12.	Дата начала исключенного периода 1.																																																				
34.73	<i>Длительность исключения 1</i>	<p>Определяет продолжительность исключенного периода в сутках.</p> <p>Исключенный период обрабатывается так же, как и ряд последовательных исключенных дней.</p>	0																																																			
	0...60	Продолжительность исключенного периода 1.	1 = 1																																																			
34.74	<i>Начало исключения 2</i>	См. параметр 34.72 Начало исключения 1 .	01.01.																																																			
34.75	<i>Длительность исключения 2</i>	См. параметр 34.73 Длительность исключения 1 .	0																																																			
34.76	<i>Начало исключения 3</i>	См. параметр 34.72 Начало исключения 1 .	01.01.																																																			
34.77	<i>Длительность исключения 3</i>	См. параметр 34.73 Длительность исключения 1 .	0																																																			
34.78	<i>Исключенный день 4</i>	Определяет дату исключенного дня 4.	01.01.																																																			

252 *Параметры*

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	01.01....31.12.	Дата исключенного дня 4. Таймер, запущенный в исключенный день, всегда останавливается в 23:59:59, даже если он не завершил отсчет.	
34.79	<i>Исключенный день 5</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01,01
34.80	<i>Исключенный день 6</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01.01
34.81	<i>Исключенный день 7</i>	См. параметр <i>34.79. Исключенный день 4</i>	01.01
34.82	<i>Исключенный день 8</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01,01
34.83	<i>Исключенный день 9</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01,01
34.84	<i>Исключенный день 10</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01,01
34.85	<i>Исключенный день 11</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01,01
34.86	<i>Исключенный день 12</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01,01
34.87	<i>Исключенный день 13</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01,01
34.88	<i>Исключенный день 14</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01,01
34.89	<i>Исключенный день 15</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01,01
34.90	<i>Исключенный день 16</i>	См. параметр <i>34.79 Исключенный день 4.</i>	01.01

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																																										
34.100	<i>Объединенный таймер 1</i>	<p>Определяет таймеры, подсоединенные к объединенному таймеру 1. 0 = Не подключен. 1 = Подключен. См. параметр <i>34.01 Состояние таймерных функций</i>.</p>	0000000000 00000																																										
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Таймер 1</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Таймер 2</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Таймер 3</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Таймер 4</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Таймер 5</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Таймер 6</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Таймер 7</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Таймер 8</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Таймер 9</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Таймер 10</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Таймер 11</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Таймер 12</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>14...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Описание	0	Таймер 1	0 = Неактивный. 1 = Активный.	1	Таймер 2	0 = Неактивный. 1 = Активный.	2	Таймер 3	0 = Неактивный. 1 = Активный.	3	Таймер 4	0 = Неактивный. 1 = Активный.	4	Таймер 5	0 = Неактивный. 1 = Активный.	5	Таймер 6	0 = Неактивный. 1 = Активный.	6	Таймер 7	0 = Неактивный. 1 = Активный.	7	Таймер 8	0 = Неактивный. 1 = Активный.	8	Таймер 9	0 = Неактивный. 1 = Активный.	9	Таймер 10	0 = Неактивный. 1 = Активный.	10	Таймер 11	0 = Неактивный. 1 = Активный.	11	Таймер 12	0 = Неактивный. 1 = Активный.	14...15	Резерв	
Бит	Название	Описание																																											
0	Таймер 1	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
1	Таймер 2	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
2	Таймер 3	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
3	Таймер 4	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
4	Таймер 5	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
5	Таймер 6	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
6	Таймер 7	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
7	Таймер 8	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
8	Таймер 9	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
9	Таймер 10	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
10	Таймер 11	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
11	Таймер 12	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
14...15	Резерв																																												
0000h...FFFFh		Таймеры, подсоединенные к объединенному таймеру 1.	1 = 1																																										
34.101	<i>Объединенный таймер 2</i>	<p>Определяет таймеры, подсоединенные к объединенному таймеру 2. См. параметр <i>34.01 Состояние таймерных функций</i>.</p>	0000000000 00000																																										
34.102	<i>Объединенный таймер 3</i>	<p>Определяет таймеры, подсоединенные к объединенному таймеру 3. См. параметр <i>34.01 Состояние таймерных функций</i>.</p>	0000000000 00000																																										
34.110	<i>Функция дополнительного времени</i>	<p>Определяет, какие объединенные таймеры (таймеры, которые подключаются к объединенным таймерам), активизируются функцией дополнительного времени.</p>	000																																										
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Объединенный 1</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Объединенный 2</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Объединенный 3</td> <td>0 = Неактивный. 1 = Активный.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Описание	0	Объединенный 1	0 = Неактивный. 1 = Активный.	1	Объединенный 2	0 = Неактивный. 1 = Активный.	2	Объединенный 3	0 = Неактивный. 1 = Активный.	3...15	Резерв																												
Бит	Название	Описание																																											
0	Объединенный 1	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
1	Объединенный 2	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
2	Объединенный 3	0 = Неактивный. 1 = Активный.																																											
3...15	Резерв																																												
0000h...FFFFh		Объединенные таймеры, в том числе таймер, активизируемый функцией дополнительного времени.	1 = 1																																										
34.111	<i>Источник активации доп. времени</i>	<p>Выбирает источник сигнала активации дополнительного времени. 0 = Запрещено. 1 = Разрешено.</p>	<i>Выкл.</i>																																										
Выкл.		0.	0																																										
Вкл.		1.	1																																										
DI1		Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2																																										
DI2		Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3																																										

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
34.112	<i>Длительность доп. времени</i>	<p>Определяет время, в течение которого дополнительное время деактивируется после выключения сигнала активизации дополнительного времени.</p> <p>Пример: Если для параметра <i>34.111 Источник активации доп. времени</i> задано значение <i>DI1</i>, а для параметра <i>34.112 Длительность доп. времени</i> — 00:01:30, дополнительное время активно в течение 1 часа и 30 минут после отключения цифрового входа DI.</p>	00 00:00
	00 00:00...00 00:00	Длительность доп. времени	1 = 1
35 Тепловая защита двигателя		<p>Настройки тепловой защиты двигателя, такие как конфигурирование системы измерения температуры, определение кривой нагрузки и настройка управления вентилятором двигателя.</p> <p>См. также раздел <i>Тепловая защита двигателя</i> (стр. 116).</p>	
35.01	<i>Расчетная темп. двигателя</i>	<p>Показывает температуру двигателя, вычисленную внутренней моделью тепловой защиты двигателя (см. параметры <i>35.50...35.55</i>). Единица измерения выбирается параметром <i>96.16 Выбор единицы измерения</i>.</p> <p>Этот параметр предназначен только для чтения.</p>	-
	-60...1000 °C или -76...1832 °F	Расчетная температура двигателя.	1 = 1°
35.02	<i>Измеренная температура 1</i>	<p>Показывает температуру, полученную через источник, определенный параметром <i>35.11 Источник температуры 1</i>. Единица измерения выбирается параметром <i>96.16 Выбор единицы измерения</i>.</p> <p>Этот параметр предназначен только для чтения.</p>	-
	-10...1000 °C или 14...1832 °F	Измеренная температура 1.	1 = 1 ед. измерения
35.03	<i>Измеренная температура 2</i>	<p>Показывает температуру, полученную через источник, определенный параметром <i>35.21 Источник температуры 2</i>. Единица измерения выбирается параметром <i>96.16 Выбор единицы измерения</i>.</p> <p>Этот параметр предназначен только для чтения.</p>	-
	-10...1000 °C или 14...1832 °F	Измеренная температура 2.	1 = 1 ед. измерения
35.11	<i>Источник температуры 1</i>	<p>Выбирает источник, из которого считывается измеренная температура 1.</p> <p>Обычно источником является датчик, подключенный к двигателю, управляемому приводом, но он может также использоваться для измерения и контроля температуры на других участках технологического процесса, если используется надлежащий датчик из перечня для выбора.</p>	<i>Расчетная температура</i>
	Запрещено	Нет. Функция контроля температуры 1 запрещена.	0


№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Расчетная температура	Расчетная температура двигателя (см. параметр 35.01 Расчетная темп. двигателя). Температура определяется путем вычислений внутри привода. Важно задать температуру окружающей среды двигателя в параметре 35.50 Темп. окруж. среды двигат.	1
	КТУ84 StdIO/модуль расширения в/в	Датчик КТУ84 подключен к аналоговому входу, выбранному параметром 35.14 Источник AI температуры 1 , и аналоговому выходу. Требуются следующие настройки: <ul style="list-style-type: none"> • Установите аппаратную перемишку или переключатель, связанные с аналоговым входом, на U (напряжение). Любое изменение следует ввести в действие перезагрузкой блока управления. • Установите для соответствующего параметра выбора единицы измерения аналогового входа в группе 12 Стандартные AI значение B (вольты). • В группе параметров 13 Стандартные AO задайте для параметра выбора источника аналогового выхода значение Возбуждение датчика темп. 1. Фиксированный ток для питания датчика подается с аналогового выхода. Когда сопротивление датчика увеличивается с ростом температуры, напряжение на датчике повышается. Это напряжение используется аналоговым входом и преобразуется в градусы.	2
	PT100 x1 StdIO	Датчик PT100 подключен к стандартному аналоговому входу, выбранному параметром 35.14 Источник AI температуры 1 , и аналоговому выходу. Требуются следующие настройки: <ul style="list-style-type: none"> • Установите аппаратную перемишку или переключатель, связанные с аналоговым входом, на U (напряжение). Любое изменение следует ввести в действие перезагрузкой блока управления. • Установите для соответствующего параметра выбора единицы измерения аналогового входа в группе 12 Стандартные AI значение B (вольты). • В группе параметров 13 Стандартные AO задайте для параметра выбора источника аналогового выхода значение Возбуждение датчика темп. 1. Фиксированный ток для питания датчика подается с аналогового выхода. Когда сопротивление датчика увеличивается с ростом температуры, напряжение на датчике повышается. Это напряжение используется аналоговым входом и преобразуется в градусы.	5
	PT100 x2 StdIO	Как и при выборе значения PT100 x1 StdIO , но с двумя датчиками, соединенными последовательно. Использование нескольких датчиков существенно повышает точность измерения.	6
	PT100 x3 StdIO	Как и при выборе значения PT100 x1 StdIO , но с тремя датчиками, соединенными последовательно. Использование нескольких датчиков существенно повышает точность измерения.	7
	Непосредственная температура AI	Значение температуры получается из источника, выбранного параметром 35.14 Источник AI температуры 1 . Предполагается, что температура источника дается в градусах Цельсия.	11

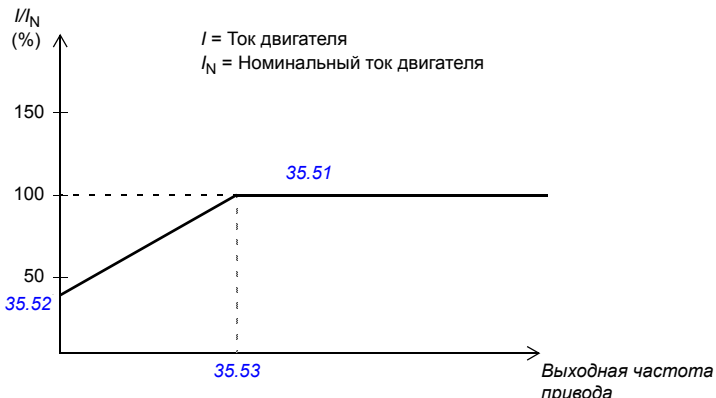
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	КТУ83 StdIO/модуль расширения в/в	<p>Датчик КТУ83 подключен к аналоговому входу, выбранному параметром 35.14 Источник AI температуры 1, и аналоговому выходу.</p> <p>Требуются следующие настройки:</p> <ul style="list-style-type: none"> Установите аппаратную перемишку или переключатель, связанные с аналоговым входом, на <i>U</i> (напряжение). Любое изменение следует ввести в действие перезагрузкой блока управления. Установите для соответствующего параметра выбора единицы измерения аналогового входа в группе 12 Стандартные AI значение <i>V</i> (вольты). В группе параметров 13 Стандартные AO задайте для параметра выбора источника аналогового выхода значение <i>Возбуждение датчика темп. 1</i>. <p>Фиксированный ток для питания датчика подается с аналогового выхода. Когда сопротивление датчика увеличивается с ростом температуры, напряжение на датчике повышается. Это напряжение используется аналоговым входом и преобразуется в градусы.</p>	12
	PT1000 x1 StdIO	<p>Датчик Pt1000 подключен к стандартному аналоговому входу, выбранному параметром 35.14 Источник AI температуры 1, и аналоговому выходу.</p> <p>Требуются следующие настройки:</p> <ul style="list-style-type: none"> Установите аппаратную перемишку или переключатель, связанные с аналоговым входом, на <i>U</i> (напряжение). Любое изменение следует ввести в действие перезагрузкой блока управления. Установите для соответствующего параметра выбора единицы измерения аналогового входа в группе 12 Стандартные AI значение <i>V</i> (вольты). В группе параметров 13 Стандартные AO задайте для параметра выбора источника аналогового выхода значение <i>Возбуждение датчика темп. 1</i>. <p>Фиксированный ток для питания датчика подается с аналогового выхода. Когда сопротивление датчика увеличивается с ростом температуры, напряжение на датчике повышается. Это напряжение используется аналоговым входом и преобразуется в градусы.</p>	13
	PT1000 x2 StdIO	<p>Как и при выборе значения PT1000 x1 StdIO, но с двумя датчиками, соединенными последовательно.</p> <p>Использование нескольких датчиков существенно повышает точность измерения.</p>	14
	PT1000 x3 StdIO	<p>Как и при выборе значения PT1000 x1 StdIO, но с тремя датчиками, соединенными последовательно.</p> <p>Использование нескольких датчиков существенно повышает точность измерения.</p>	15

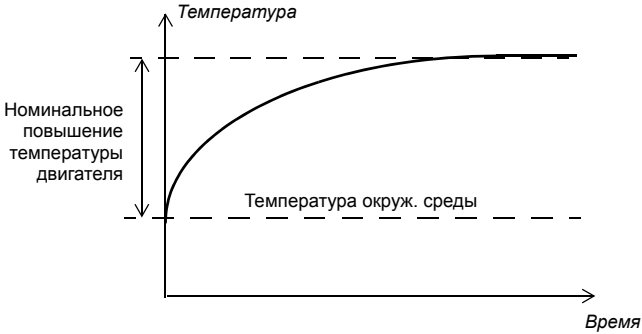
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	NI1000	<p>Датчик Ni1000 подключен к аналоговому входу, выбранному параметром 35.14 Источник AI температуры 1, и аналоговому выходу.</p> <p>Требуются следующие настройки:</p> <ul style="list-style-type: none"> Установите аппаратную переключку или переключатель, связанные с аналоговым входом, на U (напряжение). Любое изменение следует ввести в действие перезагрузкой блока управления. Установите для соответствующего параметра выбора единицы измерения аналогового входа в группе 12 Стандартные AI значение B (вольты). В группе параметров 13 Стандартные AO задайте для параметра выбора источника аналогового выхода значение Возбуждение датчика темп. 1. <p>Фиксированный ток для питания датчика подается с аналогового выхода. Когда сопротивление датчика увеличивается с ростом температуры, напряжение на датчике повышается. Это напряжение используется аналоговым входом и преобразуется в градусы.</p>	16
	Модуль расширения PTC	<p>Датчик PTC подсоединяется к многофункциональному модулю расширения SMOD-02, который устанавливается в гнездо 2 привода. См. главу «Дополнительные модули расширения ввода/вывода», раздел «Многофункциональный модуль расширения SMOD-02 (внешнее переменное/постоянное напряжение 24 В и изолированный интерфейс PTC)» в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода).</p>	17
35.14	Источник AI температуры 1	<p>Выбирает вход для параметра 35.11 Источник температуры 1, значения КТУ84 StdIO/модуль расширения в/в, PT100 x1 StdIO, PT100 x2 StdIO, PT100 x3 StdIO, Несредственная температура AI, КТУ83 StdIO/модуль расширения в/в, PT1000 x1 StdIO, PT1000 x2 StdIO, PT1000 x3 StdIO и NI1000.</p>	<i>Не выбран</i>
	Не выбран	Нет.	0
	Фактическое значение AI1	Аналоговый вход AI1 на блоке управления.	1
	Фактическое значение AI2	Аналоговый вход AI2 на блоке управления.	2
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-
35.21	Источник температуры 2	<p>Выбирает источник, из которого считывается измеренная температура 2.</p> <p>Обычно источником является датчик, подключенный к двигателю, управляемому приводом, но он может также использоваться для измерения и контроля температуры на других участках технологического процесса, если используется надлежащий датчик из перечня для выбора.</p>	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Нет. Функция контроля температуры 2 запрещена.	0
	Расчетная температура	<p>Расчетная температура двигателя (см. параметр 35.01 Расчетная темп. двигателя).</p> <p>Температура определяется путем вычислений внутри привода. Важно задать температуру окружающей среды двигателя в параметре 35.50 Темп. окруж. среды двигат.</p>	1

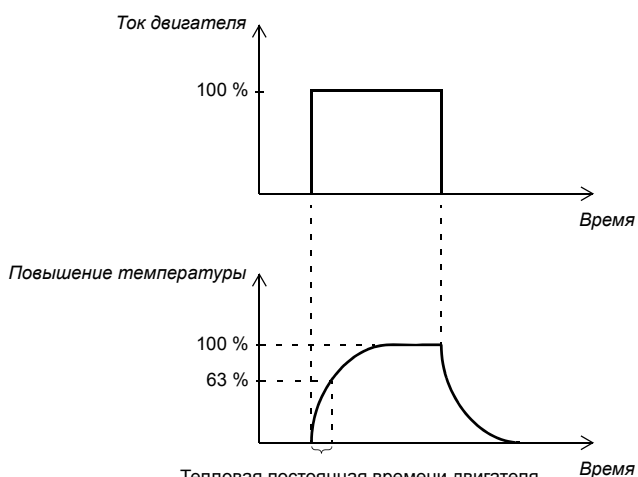
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	КТУ84 StdIO/модуль расширения в/в	<p>Датчик КТУ84 подключен к аналоговому входу, выбранному параметром 35.24 Источник AI температуры 2, и аналоговому выходу.</p> <p>Требуются следующие настройки:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Установите аппаратную перемишку или переключатель, связанные с аналоговым входом, на <i>U</i> (напряжение). Любое изменение следует ввести в действие перезагрузкой блока управления. • Установите для соответствующего параметра выбора единицы измерения аналогового входа в группе 12 Стандартные AI значение <i>V</i> (вольты). • В группе параметров 13 Стандартные AO задайте для параметра выбора источника аналогового выхода значение <i>Возбуждение датчика темп. 2</i>. <p>Фиксированный ток для питания датчика подается с аналогового выхода. Когда сопротивление датчика увеличивается с ростом температуры, напряжение на датчике повышается. Это напряжение используется аналоговым входом и преобразуется в градусы.</p>	2
	PT100 x1 StdIO	<p>Датчик Pt100 подключен к стандартному аналоговому входу, выбранному параметром 35.24 Источник AI температуры 2, и аналоговому выходу.</p> <p>Требуются следующие настройки:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Установите аппаратную перемишку или переключатель, связанные с аналоговым входом, на <i>U</i> (напряжение). Любое изменение следует ввести в действие перезагрузкой блока управления. • Установите для соответствующего параметра выбора единицы измерения аналогового входа в группе 12 Стандартные AI значение <i>V</i> (вольты). • В группе параметров 13 Стандартные AO задайте для параметра выбора источника аналогового выхода значение <i>Возбуждение датчика темп. 2</i>. <p>Фиксированный ток для питания датчика подается с аналогового выхода. Когда сопротивление датчика увеличивается с ростом температуры, напряжение на датчике повышается. Это напряжение используется аналоговым входом и преобразуется в градусы.</p>	5
	PT100 x2 StdIO	<p>Как и при выборе значения PT100 x1 StdIO, но с двумя датчиками, соединенными последовательно.</p> <p>Использование нескольких датчиков существенно повышает точность измерения.</p>	6
	PT100 x3 StdIO	<p>Как и при выборе значения PT100 x1 StdIO, но с тремя датчиками, соединенными последовательно.</p> <p>Использование нескольких датчиков существенно повышает точность измерения.</p>	7
	Непосредственная температура AI	<p>Значение температуры получается из источника, выбранного параметром 35.24 Источник AI температуры 2.</p> <p>Предполагается, что температура источника дается в градусах Цельсия.</p>	11

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	КТУ83 StdIO/модуль расширения в/в	<p>Датчик КТУ83 подключен к аналоговому входу, выбранному параметром 35.14 Источник AI температуры 1, и аналоговому выходу.</p> <p>Требуются следующие настройки:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Установите аппаратную переключку или переключатель, связанные с аналоговым входом, на U (напряжение). Любое изменение следует ввести в действие перезагрузкой блока управления. • Установите для соответствующего параметра выбора единицы измерения аналогового входа в группе 12 Стандартные AI значение B (вольты). • В группе параметров 13 Стандартные AO задайте для параметра выбора источника аналогового выхода значение Возбуждение датчика темп. 2. <p>Фиксированный ток для питания датчика подается с аналогового выхода. Когда сопротивление датчика увеличивается с ростом температуры, напряжение на датчике повышается. Это напряжение используется аналоговым входом и преобразуется в градусы.</p>	12
	PT1000 x1 StdIO	<p>Датчик Pt1000 подключен к стандартному аналоговому входу, выбранному параметром 35.14 Источник AI температуры 1, и аналоговому выходу.</p> <p>Требуются следующие настройки:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Установите аппаратную переключку или переключатель, связанные с аналоговым входом, на U (напряжение). Любое изменение следует ввести в действие перезагрузкой блока управления. • Установите для соответствующего параметра выбора единицы измерения аналогового входа в группе 12 Стандартные AI значение B (вольты). • В группе параметров 13 Стандартные AO задайте для параметра выбора источника аналогового выхода значение Возбуждение датчика темп. 2. <p>Фиксированный ток для питания датчика подается с аналогового выхода. Когда сопротивление датчика увеличивается с ростом температуры, напряжение на датчике повышается. Это напряжение используется аналоговым входом и преобразуется в градусы.</p>	13
	PT1000 x2 StdIO	<p>Как и при выборе значения PT1000 x1 StdIO, но с двумя датчиками, соединенными последовательно.</p> <p>Использование нескольких датчиков существенно повышает точность измерения.</p>	14
	PT1000 x3 StdIO	<p>Как и при выборе значения PT1000 x1 StdIO, но с тремя датчиками, соединенными последовательно.</p> <p>Использование нескольких датчиков существенно повышает точность измерения.</p>	15

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	N11000	<p>Датчик Ni1000 подключен к аналоговому входу, выбранному параметром 35.14 Источник AI температуры 1, и аналоговому выходу.</p> <p>Требуются следующие настройки:</p> <ul style="list-style-type: none"> Установите аппаратную переключку или переключатель, связанные с аналоговым входом, на <i>U</i> (напряжение). Любое изменение следует ввести в действие перезагрузкой блока управления. Установите для соответствующего параметра выбора единицы измерения аналогового входа в группе 12 Стандартные AI значение <i>B</i> (вольты). В группе параметров 13 Стандартные AO задайте для параметра выбора источника аналогового выхода значение Возбуждение датчика темп. 2. <p>Фиксированный ток для питания датчика подается с аналогового выхода. Когда сопротивление датчика увеличивается с ростом температуры, напряжение на датчике повышается. Это напряжение используется аналоговым входом и преобразуется в градусы.</p>	16
	Модуль расширения РТС	Датчик РТС подсоединяется к многофункциональному модулю расширения СМОД-02, который устанавливается в гнездо 2 привода. См. главу « Дополнительные модули расширения ввода/вывода », раздел « Многофункциональный модуль расширения СМОД-02 (внешнее переменное/постоянное напряжение 24 В и изолированный интерфейс РТС) » в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода).	17
35.24	Источник AI температуры 2	Выбирает вход для параметра 35.21 Источник температуры 2 , значения КТУ84 StdIO/модуль расширения в/в, PT100 x1 StdIO, PT100 x2 StdIO, PT100 x3 StdIO, Непосредственная температура AI, КТУ83 StdIO/модуль расширения в/в, PT1000 x1 StdIO, PT1000 x2 StdIO, PT1000 x3 StdIO и N11000 .	Не выбрано
	Не выбрано	Нет.	0
	Фактическое значение AI1	Аналоговый вход AI1 на блоке управления.	1
	Фактическое значение AI2	Аналоговый вход AI2 на блоке управления.	2
	Другое	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-
35.50	Темп. окруж. среды двигат.	<p>Определяет температуру среды, окружающей двигатель, для модели тепловой защиты двигателя. Единица измерения выбирается параметром 96.16 Выбор единицы измерения.</p> <p>Модель тепловой защиты двигателя вычисляет температуру двигателя на основе параметров 35.50...35.55. Температура двигателя повышается, если он работает в области выше нагрузочной характеристики, и снижается, если он работает в области ниже этой кривой.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Модель не способна защитить двигатель, если он не охлаждается надлежащим образом из-за пыли, грязи и т. п.</p>	20 °C или 68 °F
	-60...100 °C или -75 ... 212 °F	Температура окружающей среды.	1 = 1°

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
35.51	<i>Кривая нагрузки двигателя</i>	<p>Определяет кривую нагрузки двигателя совместно с параметрами 35.52 Нагрузка при нулевой скор. и 35.53 Точка перегиба. Кривая нагрузки используется моделью тепловой защиты двигателя для расчета температуры двигателя.</p> <p>Когда параметр установлен равным 100 %, максимальная нагрузка равна значению параметра 99.06 Номин. ток двигателя (более высокие нагрузки вызывают нагрев двигателя). Если температура окружающей среды отличается от номинального значения, заданного параметром 35.50 Темп. окруж. среды двигат., уровень кривой нагрузки должен быть скорректирован.</p>  <p style="text-align: center;"> $I =$ Ток двигателя $I_N =$ Номинальный ток двигателя </p>	100 %
50...150 %		Максимальная нагрузка для кривой нагрузочной характеристики двигателя.	1 = 1 %
35.52	<i>Нагрузка при нулевой скор.</i>	<p>Определяет кривую нагрузочной характеристики двигателя совместно с параметрами 35.51 Кривая нагрузки двигателя и 35.53 Точка перегиба. Определяет максимальную нагрузку двигателя при нулевой скорости нагрузочной характеристики. Более высокое значение может использоваться, если двигатель имеет внешний охлаждающий вентилятор. См. рекомендации изготовителя двигателя.</p> <p>См. параметр 35.51 Кривая нагрузки двигателя.</p>	100 %
50...150 %		Нагрузка при нулевой скорости для нагрузочной характеристики двигателя.	1 = 1 %

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
35.53	<i>Точка перегиба</i>	<p>Определяет кривую нагрузочной характеристики двигателя совместно с параметрами <i>35.51 Кривая нагрузки двигателя</i> и <i>35.52 Нагрузка при нулевой скор.</i> Определяет частоту в точке изгиба нагрузочной кривой, т. е. в точке, в которой нагрузочная кривая двигателя начинает идти вниз от значения параметра <i>35.51 Кривая нагрузки двигателя</i> к значению параметра <i>35.52 Нагрузка при нулевой скор.</i></p> <p>См. параметр <i>35.51 Кривая нагрузки двигателя.</i></p>	45,00 Гц
	1,00...500,00 Гц	Точка изгиба нагрузочной кривой двигателя.	См. параметр <i>46.02</i>
35.54	<i>Номин. повыш. темп. двиг.</i>	<p>Определяет повышение температуры двигателя относительно температуры окружающей среды, когда он нагружен номинальным током. См. рекомендации изготовителя двигателя.</p> <p>Единица измерения выбирается параметром <i>96.16 Выбор единицы измерения.</i></p>	80 °С или 176 °F
 <p>График показывает зависимость температуры двигателя от времени. Вертикальная ось — Температура, горизонтальная — Время. Кривая начинается от точки «Температура окрж. среды» и поднимается, выходя за пределы «Номинальное повышение температуры двигателя».</p>			
	0...300 °С или 32...572 °F	Повышение температуры.	1 = 1°

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
35.55	<i>Тепловая постоянная времени двиг.</i>	<p>Определяет тепловую постоянную времени для использования с моделью тепловой защиты двигателя; постоянная времени определяется как время достижения 63 % от номинальной температуры двигателя. См. рекомендации изготовителя двигателя.</p> 	256 с
100...10000 с		Тепловая постоянная времени двигателя.	1 = 1 с

36 Анализатор нагрузки		Настройки регистратора пиковых значений и регистратора амплитуды. См. также раздел <i>Анализатор нагрузки</i> (стр. 122).	
36.01	<i>Источник сигнала PVL</i>	<p>Выбирает сигнал, подлежащий контролю при помощи регистратора пиковых значений. Сигнал фильтруется с использованием значения времени фильтрации, указанного параметром <i>36.02 Пост. врем. фильтра PVL</i>.</p> <p>Пиковое значение вместе со значениями других предварительно выбранных сигналов на данный момент времени сохраняется в параметрах <i>36.10...36.15</i>. Регистратор пиковых значений можно сбросить с помощью параметра <i>36.09 Сброс регистраторов</i>. Дата и время последнего сброса сохраняются в параметрах <i>36.16</i> и <i>36.17</i> соответственно.</p>	<i>Выходная мощность</i>
	Не выбран	Нет (регистратор пиковых значений запрещен).	0
	Использ. скорость двигателя	<i>01.01 Использ. скорость двигателя</i> (стр. 131)	1
	Выходная частота	<i>01.06 Выходная частота</i> (стр. 131)	3
	Ток двигателя	<i>01.07 Ток двигателя</i> (стр. 131)	4
	Крутящий момент двигателя	<i>01.10 Крутящий момент двигателя</i> (стр. 132)	6

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Напряжение пост. тока	<i>01.11 Напряжение пост. тока</i> (стр. 132)	7
	Выходная мощность	<i>01.14 Выходная мощность</i> (стр. 132)	8
	Задание скор. до плавн. измен	<i>23.01 Задание скор. до плав.изм.</i> (стр. 199)	10
	Задание скор. после плавн. изм.	<i>23.02 Задание скор. после пл.изм.</i> (стр. 199)	11
	Использов. задание скорости	<i>24.01 Исполъз. задание скорости</i> (стр. 204)	12
	Исполъз. задание крут. момента	<i>26.02 Исполъз. задание момента</i> (стр. 209)	13
	Использов. задание частоты	<i>28.02 Задание част. после пл. изм.</i> (стр. 214)	14
	Выход ПИД техн. процесса	<i>40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.</i> (стр. 271)	16
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>36.02</i>	<i>Пост. врем. фильтра PVL</i>	Время фильтрации сигнала для регистратора пиковых значений. См. параметр <i>36.01 Источник сигнала PVL</i> .	2,00 с
	0,00...120,00 с	Время фильтрации сигнала для регистратора пиковых значений.	100 = 1 с
<i>36.06</i>	<i>Источник сигнала AL2</i>	Выбирает сигнал, контролируемый регистратором амплитуды 2. Измерение сигнала производится с интервалом 200 мс. Результаты отображаются параметрами <i>36.40...36.49</i> . Каждый параметр представляет собой диапазон амплитуд и показывает, какая доля выборок попадает в пределы этого диапазона. Значение сигнала, соответствующее 100 %, задается параметром <i>36.07 Масштабиров. сигнала AL2</i> . Регистратор амплитуды 2 можно сбросить с помощью параметра <i>36.09 Сброс регистраторов</i> . Дата и время последнего сброса сохраняются в параметрах <i>36.50</i> и <i>36.51</i> соответственно. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>36.01 Источник сигнала PVL</i> .	<i>Крутящий момент двигателя</i>
<i>36.07</i>	<i>Масштабиров. сигнала AL2</i>	Определяет значение сигнала, соответствующее 100%-й амплитуде.	100,00
	0,00...32767,00	Значение сигнала, соответствующее 100 %.	1 = 1
<i>36.09</i>	<i>Сброс регистраторов</i>	Сброс регистратора пиковых значений и/или регистратора амплитуды 2. (Сброс регистратора амплитуды 1 невозможен.)	<i>Выполнено</i>
	Выполнено	Сброс выполнен или не запрашивается (работа в обычном режиме).	0
	Все	Сбросить как регистратор пиковых значений, так и регистратор амплитуды 2.	1
	PVL	Сбросить регистратор пиковых значений.	2
	AL2	Сбросить регистратор амплитуды 2.	3

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
36.10	<i>Пиковое значение PVL</i>	Пиковое значение, зарегистрированное регистратором пиковых значений.	0,00
	-32768,00... 32767,00	Пиковое значение.	1 = 1
36.11	<i>Дата пика PVL</i>	Дата регистрации пикового значения.	01.01.1980
	-	Дата возникновения пика.	-
36.12	<i>Время пика PVL</i>	Время регистрации пикового значения.	00:00:00
	-	Время возникновения пика.	-
36.13	<i>Ток PVL в момент пика</i>	Ток двигателя на момент регистрации пикового значения.	0,00 А
	-32768,00... 32767,00 А	Ток двигателя на момент пика.	1 = 1 А
36.14	<i>Пост. напр. PVL на пике</i>	Напряжение промежуточного звена постоянного тока на момент регистрации пикового значения.	0,00 В
	0,00...2000,00 В	Напряжение пост. тока на момент пика.	10 = 1 В
36.15	<i>Скорость PVL на пике</i>	Скорость вращения двигателя на момент регистрации пикового значения.	0,00 об/мин
	-30000 ... 30000 об/мин	Скорость вращения двигателя на момент пика.	См. параметр 46.01
36.16	<i>Дата сброса PVL</i>	Дата последнего сброса регистратора пиковых значений.	01.01.1980
	-	Дата последнего сброса регистратора пиковых значений.	-
36.17	<i>Время сброса PVL</i>	Время последнего сброса регистратора пиковых значений.	00:00:00
	-	Время последнего сброса регистратора пиковых значений.	-
36.20	<i>AL1 0 - 10%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 1, попадающих в диапазон от 0 до 10 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 1 в диапазоне от 0 до 10 %.	1 = 1 %
36.21	<i>AL1 10 - 20%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 1, попадающих в диапазон от 10 до 20 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 1 в диапазоне от 10 до 20 %.	1 = 1 %
36.22	<i>AL1 20 - 30%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 1, попадающих в диапазон от 20 до 30 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 1 в диапазоне от 20 до 30 %.	1 = 1 %
36.23	<i>AL1 30 - 40%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 1, попадающих в диапазон от 30 до 40 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 1 в диапазоне от 30 до 40 %.	1 = 1 %

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
36.24	<i>AL1 40 - 50%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 1, попадающих в диапазон от 40 до 50 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 1 в диапазоне от 40 до 50 %.	1 = 1 %
36.25	<i>AL1 50 - 60%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 1, попадающих в диапазон от 50 до 60 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 1 в диапазоне от 50 до 60 %.	1 = 1 %
36.26	<i>AL1 60 - 70%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 1, попадающих в диапазон от 60 до 70 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 1 в диапазоне от 60 до 70 %.	1 = 1 %
36.27	<i>AL1 70 - 80%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 1, попадающих в диапазон от 70 до 80 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 1 в диапазоне от 70 до 80 %.	1 = 1 %
36.28	<i>AL1 80 - 90%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 1, попадающих в диапазон от 80 до 90 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 1 в диапазоне от 80 до 90 %.	1 = 1 %
36.29	<i>AL1 свыше 90%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 1, попадающих в диапазон свыше 90 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитуды 1 в диапазоне свыше 90 %.	1 = 1 %
36.40	<i>AL2 0 - 10%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 2, попадающих в диапазон от 0 до 10 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 2 в диапазоне от 0 до 10 %.	1 = 1 %
36.41	<i>AL2 10 - 20%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 2, попадающих в диапазон от 10 до 20 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 2 в диапазоне от 10 до 20 %.	1 = 1 %
36.42	<i>AL2 20 - 30%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 2, попадающих в диапазон от 20 до 30 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 2 в диапазоне от 20 до 30 %.	1 = 1 %
36.43	<i>AL2 30 - 40%</i>	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 2, попадающих в диапазон от 30 до 40 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 2 в диапазоне от 30 до 40 %.	1 = 1 %

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
36.44	AL2 40 - 50%	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 2, попадающих в диапазон от 40 до 50 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 2 в диапазоне от 40 до 50 %.	1 = 1 %
36.45	AL2 50 - 60%	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 2, попадающих в диапазон от 50 до 60%.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 2 в диапазоне от 50 до 60 %.	1 = 1 %
36.46	AL2 60 - 70%	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 2, попадающих в диапазон от 60 до 70 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 2 в диапазоне от 60 до 70 %.	1 = 1 %
36.47	AL2 70 - 80%	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 2, попадающих в диапазон от 70 до 80 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 2 в диапазоне от 70 до 80 %.	1 = 1 %
36.48	AL2 80 - 90%	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 2, попадающих в диапазон от 80 до 90 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитудных значений 2 в диапазоне от 80 до 90%.	1 = 1 %
36.49	AL2 свыше 90%	Процентная доля выборок, зарегистрированных регистратором амплитудных значений 2, попадающих в диапазон свыше 90 %.	0,00 %
	0,00...100,00 %	Выборки регистратора амплитуды 2 в диапазоне свыше 90 %.	1 = 1 %
36.50	Дата сброса AL2	Дата последнего сброса регистратора амплитуды 2.	01.01.1980
	-	Дата последнего сброса регистратора амплитуды 2.	-
36.51	Время сброса AL2	Время последнего сброса регистратора амплитуды 2.	00:00:00
	-	Время последнего сброса регистратора амплитуды 2.	-

37 Пользовательская кривая нагрузки		Настройки для пользовательской кривой нагрузки. См. также раздел <i>Пользовательская кривая нагрузки</i> (стр. 96).																
37.01	Слово состояния выхода ULC	Отображается состояние контролируемого сигнала.	0000h															
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Предел недогрузки</td> <td>1 = Уровень сигнала ниже кривой недогрузки.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>В пределах диап. нагрузки</td> <td>1 = Уровень сигнала между кривыми недогрузки и перегрузки.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Предел перегрузки</td> <td>1 = Уровень сигнала выше кривой перегрузки.</td> </tr> <tr> <td>3...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Описание	0	Предел недогрузки	1 = Уровень сигнала ниже кривой недогрузки.	1	В пределах диап. нагрузки	1 = Уровень сигнала между кривыми недогрузки и перегрузки.	2	Предел перегрузки	1 = Уровень сигнала выше кривой перегрузки.	3...15	Резерв	
Бит	Название	Описание																
0	Предел недогрузки	1 = Уровень сигнала ниже кривой недогрузки.																
1	В пределах диап. нагрузки	1 = Уровень сигнала между кривыми недогрузки и перегрузки.																
2	Предел перегрузки	1 = Уровень сигнала выше кривой перегрузки.																
3...15	Резерв																	
0000h...FFFFh		Состояние контролируемого сигнала.	1 = 1															

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
37.02	<i>Сигнал контроля ULC</i>	Выбирает сигнал, подлежащий контролю.	<i>Крутящий момент двигателя</i>
	Не выбран	Сигнал не выбран. ULC запрещено.	0
	Скорость двигателя %	<i>01.03 Скорость двигателя %</i> (стр. 131)	1
	Ток двигателя %	<i>01.08 Ток двиг. в % от номинала двиг.</i> (стр. 131)	2
	Крутящий момент двигателя	<i>01.10 Крутящий момент двигателя</i> (стр. 132)	3
	Вых. мощн. в % от номинала двиг.	<i>01.15 Вых. мощн. в % от номинала двиг.</i> (стр. 132)	4
	Вых.мощн. в % от номин.привода	<i>01.16 Вых.мощн. в % от номин.привода</i> (стр. 132)	5
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
37.03	<i>Действия при перегрузке ULC</i>	Выбирает действие, которое выполняется, если уровень сигнала превышает кривую перегрузки в течение заданного времени.	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Сигналы предупреждений или отказа не формируются.	0
	Предупреждение	Привод формирует предупреждение <i>A8C1 Предупреждение о перегрузке ULC</i> , если уровень сигнала постоянно превышает кривую перегрузки в течение времени, заданного параметром <i>37.41 Таймер перегрузки ULC</i> .	1
	Отказ	Привод формирует предупреждение <i>8002 Отказ по перегрузке ULC</i> , если уровень сигнала постоянно превышает кривую перегрузки в течение времени, заданного параметром <i>37.41 Таймер перегрузки ULC</i> .	2
	Предупреждение/отказ	Привод формирует предупреждение <i>A8C1 Предупреждение о перегрузке ULC</i> , если уровень сигнала постоянно превышает кривую перегрузки в течение половины времени, заданного параметром <i>37.41 Таймер перегрузки ULC</i> . Привод формирует предупреждение <i>8002 Отказ по перегрузке ULC</i> , если уровень сигнала постоянно превышает кривую перегрузки в течение времени, заданного параметром <i>37.41 Таймер перегрузки ULC</i> .	3
37.04	<i>Действия при недогрузке ULC</i>	Выбирает действие, которое выполняется, если уровень сигнала остается ниже кривой недогрузки в течение заданного времени.	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Сигналы предупреждений или отказа не формируются.	0
	Предупреждение	Привод формирует предупреждение <i>A8C4 Предупреждение о недогрузке ULC</i> , если уровень сигнала постоянно остается ниже кривой недогрузки в течение времени, заданного параметром <i>37.42 Таймер недогрузки ULC</i> .	1
	Отказ	Привод формирует предупреждение <i>8001 Отказ по недогрузке ULC</i> , если уровень сигнала постоянно остается ниже кривой недогрузки в течение времени, заданного параметром <i>37.42 Таймер недогрузки ULC</i> .	2

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Предупреждение/о тказ	Привод формирует предупреждение <i>А8С4 Предупреждение о недогрузке ULC</i> , если уровень сигнала постоянно остается ниже кривой недогрузки в течение половины времени, заданного параметром <i>37.42 Таймер недогрузки ULC</i> . Привод формирует предупреждение <i>8001 Отказ по недогрузке ULC</i> , если уровень сигнала постоянно остается ниже кривой недогрузки в течение времени, заданного параметром <i>37.42 Таймер недогрузки ULC</i> .	3
<i>37.11</i>	<i>Точка 1 таблицы скорости ULC</i>	Определяет первую из пяти точек скорости на оси X для пользовательской кривой нагрузки. Значения параметров должны удовлетворять следующим условиям: $-30000,0 \text{ об/мин} \leq 37.11 \text{ Точка 1 таблицы скорости ULC} < 37.12 \text{ Точка 2 таблицы скорости ULC} < 37.13 \text{ Точка 3 таблицы скорости ULC} < 37.14 \text{ Точка 4 таблицы скорости ULC} < 37.15 \text{ Точка 5 таблицы скорости ULC} \leq 30000,0 \text{ об/мин}$. Точки скорости применяются, если для параметра <i>99.04 Режим управл. двигателем</i> выбран вариант <i>Векторн.</i> или для параметра <i>99.04 Режим управл. двигателем</i> выбран вариант <i>Скалярное</i> и в качестве единиц измерения для задания используются об/мин.	150,0 об/мин
	-30000,0...30000,0 об/мин	Скорость.	1 = 1 об/мин
<i>37.12</i>	<i>Точка 2 таблицы скорости ULC</i>	Определяет вторую точку скорости. См. параметр <i>37.11 Точка 1 таблицы скорости ULC</i> .	750,0 об/мин
	-30000,0...30000,0 об/мин	Скорость.	1 = 1 об/мин
<i>37.13</i>	<i>Точка 3 таблицы скорости ULC</i>	Определяет третью точку скорости. См. параметр <i>37.11 Точка 1 таблицы скорости ULC</i> .	1290,0 об/мин
	-30000,0...30000,0 об/мин	Скорость.	1 = 1 об/мин
<i>37.14</i>	<i>Точка 4 таблицы скорости ULC</i>	Определяет четвертую точку скорости. См. параметр <i>37.11 Точка 1 таблицы скорости ULC</i> .	1500,0 об/мин
	-30000,0...30000,0 об/мин	Скорость.	1 = 1 об/мин
<i>37.15</i>	<i>Точка 5 таблицы скорости ULC</i>	Определяет пятую точку скорости. См. параметр <i>37.11 Точка 1 таблицы скорости ULC</i> .	1800,0 об/мин
	-30000,0...30000,0 об/мин	Скорость.	1 = 1 об/мин
<i>37.16</i>	<i>Точка 1 таблицы частоты ULC</i>	Определяет первую из пяти точек частоты на оси X для пользовательской кривой нагрузки. Значения параметров должны удовлетворять следующим условиям: $-500,0 \text{ Гц} \leq 37.16 \text{ Точка 1 таблицы частоты ULC} < 37.17 \text{ Точка 2 таблицы частоты ULC} < 37.18 \text{ Точка 3 таблицы частоты ULC} < 37.19 \text{ Точка 4 таблицы частоты ULC} < 37.20 \text{ Точка 5 таблицы частоты ULC} \leq 500,0 \text{ Гц}$. Точки частоты применяются, если для параметра <i>99.04 Режим управл. двигателем</i> выбран вариант <i>Скалярное</i> и в качестве единиц измерения задания используются Гц.	5,0 Гц
	-500,0...500,0 Гц	Частота.	1 = 1 Гц

270 Параметры

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
37.17	<i>Точка 2 таблицы частоты ULC</i>	Определяет вторую точку частоты. См. параметр <i>37.16 Точка 1 таблицы частоты ULC</i> .	25,0 Гц
	-500,0...500,0 Гц	Частота.	1 = 1 Гц
37.18	<i>Точка 3 таблицы частоты ULC</i>	Определяет третью точку частоты. См. параметр <i>37.16 Точка 1 таблицы частоты ULC</i> .	43,0 Гц
	-500,0...500,0 Гц	Частота.	1 = 1 Гц
37.19	<i>Точка 4 таблицы частоты ULC</i>	Определяет четвертую точку частоты. См. параметр <i>37.16 Точка 1 таблицы частоты ULC</i> .	50,0 Гц
	-500,0...500,0 Гц	Частота.	1 = 1 Гц
37.20	<i>Точка 5 таблицы частоты ULC</i>	Определяет пятую точку частоты. См. параметр <i>37.16 Точка 1 таблицы частоты ULC</i> .	60,0 Гц
	-500,0...500,0 Гц	Частота.	1 = 1 Гц
37.21	<i>Точка 1 недогрузки ULC</i>	Определяет первую из пяти точек на оси Y, которая вместе с соответствующей точкой на оси X (<i>37.11 Точка 1 таблицы скорости ULC...37.15 Точка 5 таблицы скорости ULC</i> или <i>37.15 Точка 5 таблицы скорости ULC...37.20 Точка 5 таблицы частоты ULC</i>) определяет кривую недогрузки (нижнюю). Должны быть выполнены следующие условия: <ul style="list-style-type: none"> • <i>37.21 Точка 1 недогрузки ULC</i> <= <i>37.31 Точка 1 перегрузки ULC</i> • <i>37.22 Точка 2 недогрузки ULC</i> <= <i>37.32 Точка 2 перегрузки ULC</i> • <i>37.23 Точка 3 недогрузки ULC</i> <= <i>37.33 Точка 3 перегрузки ULC</i> • <i>37.24 Точка 4 недогрузки ULC</i> <= <i>37.34 Точка 4 перегрузки ULC</i> • <i>37.25 Точка 5 недогрузки ULC</i> <= <i>37.35 Точка 5 перегрузки ULC</i> 	10,0 %
	-1600,0...1600,0 %	Точка недогрузки.	1 = 1 %
37.22	<i>Точка 2 недогрузки ULC</i>	Определяет вторую точку недогрузки. См. параметр <i>37.21 Точка 1 недогрузки ULC</i> .	15,0 %
	-1600,0...1600,0 %	Точка недогрузки.	1 = 1 %
37.23	<i>Точка 3 недогрузки ULC</i>	Определяет третью точку недогрузки. См. параметр <i>37.21. Точка 1 недогрузки ULC</i>	25,0 %
	-1600,0...1600,0 %	Точка недогрузки.	1 = 1 %
37.24	<i>Точка 4 недогрузки ULC</i>	Определяет четвертую точку недогрузки. См. параметр <i>37.21. Точка 1 недогрузки ULC</i>	30,0 %
	-1600,0...1600,0 %	Точка недогрузки.	1 = 1 %
37.25	<i>Точка 5 недогрузки ULC</i>	Определяет пятую точку недогрузки. См. параметр <i>37.21. Точка 1 недогрузки ULC</i>	30,0 %
	-1600,0...1600,0 %	Точка недогрузки.	1 = 1 %

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
37.31	<i>Точка 1 перегрузки ULC</i>	Определяет первую из пяти точек на оси Y, которая вместе с соответствующей точкой на оси X (<i>37.11 Точка 1 таблицы скорости ULC...37.15 Точка 5 таблицы скорости ULC</i> или <i>37.15 Точка 5 таблицы скорости ULC...37.20 Точка 5 таблицы частоты ULC</i>) определяет кривую перегрузки (верхнюю). В каждой из пяти точек значение точки кривой недогрузки не должно превышать значение точки кривой перегрузки. См. параметр <i>37.21 Точка 1 недогрузки ULC</i> .	300,0 %
	-1600,0...1600,0 %	Точка перегрузки.	1 = 1 %
37.32	<i>Точка 2 перегрузки ULC</i>	Определяет вторую точку перегрузки. См. параметр <i>37.31 Точка 1 перегрузки ULC</i> .	300,0 %
	-1600,0...1600,0 %	Точка перегрузки.	1 = 1 %
37.33	<i>Точка 3 перегрузки ULC</i>	Определяет третью точку перегрузки. См. параметр <i>37.31 Точка 1 перегрузки ULC</i> .	300,0 %
	-1600,0...1600,0 %	Точка перегрузки.	1 = 1 %
37.34	<i>Точка 4 перегрузки ULC</i>	Определяет четвертую точку перегрузки. См. параметр <i>37.31 Точка 1 перегрузки ULC</i> .	300,0 %
	-1600,0...1600,0 %	Точка перегрузки.	1 = 1 %
37.35	<i>Точка 5 перегрузки ULC</i>	Определяет пятую точку перегрузки. См. параметр <i>37.31 Точка 1 перегрузки ULC</i> .	300,0 %
	-1600,0...1600,0 %	Точка перегрузки.	1 = 1 %
37.41	<i>Таймер перегрузки ULC</i>	Определяет период времени, в течение которого уровень контролируемого сигнала должен быть постоянно ниже кривой перегрузки.	20,0 с
	0,0...10000,0 с	Время.	1 = 1 с
37.42	<i>Таймер недогрузки ULC</i>	Определяет период времени, в течение которого уровень контролируемого сигнала должен быть постоянно выше кривой недогрузки.	20,0 с
	0,0...10000,0 с	Время.	1 = 1 с
40 Набор 1 ПИД техн. процесса		Значения параметров для ПИД-управления процессом. Выходом привода может управлять ПИД-регулятор процесса. Когда разрешен ПИД-регулятор процесса, в приводе в качестве значения задания используется сигнал обратной связи по технологической переменной процесса. Для ПИД-регулятора процесса можно определить два различных набора параметров. В каждый момент времени используется один набор параметров. Первый набор состоит из параметров <i>40.07...40.50</i> , а второй определяется параметрами группы <i>41 Набор 2 ПИД техн. процесса</i> . Источник двоичных сигналов, который определяет, какой набор используется, выбирается параметром <i>40.57 Выбор набора 1 или 2 ПИД</i> . См. также схемы контуров управления на стр. <i>438</i> и <i>439</i> .	
40.01	<i>Факт. вых. ПИД техн. проц.</i>	Показывает выходной сигнал ПИД-регулятора процесса. См. схему контура управления на стр. <i>439</i> . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-32768,00... 32767,00	Выходной сигнал ПИД-регулятора процесса.	1 = 1 ед. измерения

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
40.02	<i>Факт.обр.св.ПИД техн.проц.</i>	Показывает значение сигнала обратной связи от процесса после выбора источника, применения математической функции (параметр 40.10 Набор 1, функц. обр. связи) и фильтрации. См. схему контура управления на стр. 438 . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-32768,00... 32767,00	Обратная связь по технологической переменной процесса.	1 = 1 ед. измерения
40.03	<i>Факт. уст. ПИД техн. проц.</i>	Показывает значение уставки ПИД-регулятора процесса после выбора источника, применения математической функции (параметр 40.18 Набор 1, функция уставки), ограничения и изменения скорости. См. схему контура управления на стр. 439 . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-32768,00... 32767,00	Уставка ПИД-регулятора процесса.	1 = 1 ед. измерения
40.04	<i>Факт. откл. ПИД техн. проц.</i>	Показывает рассогласование ПИД-регулятора процесса. По умолчанию это значение равно уставке минус сигнал обратной связи, но рассогласование можно инвертировать параметром 40.31 Набор 1, инверт. отклонен . См. схему контура управления на стр. 439 . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-32768,00... 32767,00	Рассогласование ПИД-регулятора.	1 = 1 ед. измерения
40.06	<i>Слово состоян. ПИД проц.</i>	Показывает информацию о состоянии ПИД-регулятора процесса. Этот параметр предназначен только для чтения.	-

Бит	Название	Значение
0	ПИД активен	1 = ПИД-регулятор процесса активен.
1	Уставка зафиксир.	1 = Уставка ПИД-регулятора процесса зафиксирована.
2	Выход зафиксирован	1 = Выходной сигнал ПИД-регулятора процесса зафиксирован.
3	Спящий режим ПИД	1 = Активен спящий режим.
4	Форсир. в спящ. реж.	1 = Активно форсирование в спящем режиме.
5	Резерв	
6	Режим слежения	1 = Активна функция слежения.
7	Верхн. пред. выхода	1 = Выходной сигнал ПИД-регулятора ограничивается параметром 40.37 .
8	Нижн. предел выхода	1 = Выходной сигнал ПИД-регулятора ограничивается параметром 40.36 .
9	Резерв	
10	Набор ПИД	0 = Используется набор параметров 1. 1 = Используется набор параметров 2.
11	Резерв	
12	Активна внутренняя уставка	1 = Активна внутренняя уставка (см. параметр 40.16...40.16)
13...15	Резерв	

0000h...FFFFh	Слово состояния ПИД-регулятора процесса.	1 = 1
---------------	--	-------

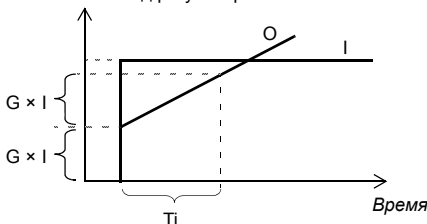
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
40.07	<i>Режим работы ПИД техн. процесса</i>	Активирует/деактивирует ПИД-регулятор процесса. Примечание. ПИД-регулятор процесса предусмотрен только при внешнем управлении (см. раздел <i>Местное и внешнее управление</i> , стр. 78).	<i>Выкл.</i>
	Выкл.	ПИД-регулятор процесса неактивен.	0
	Вкл.	ПИД-регулятор процесса активен.	1
	Вкл. при работающем приводе	ПИД-регулятор процесса активен при работающем приводе.	2
40.08	<i>Набор 1, ист. обр. связи 1</i>	Выбирает основной источник сигнала обратной связи по переменной процесса. См. схему контура управления на стр. 438.	<i>Масштабир . ан. вх. AI1</i>
	Не выбран	Нет.	0
	Масштабир. ан. вх. AI1	<i>12.12 Масштаб. значение AI1</i> (см. стр. 149).	1
	Масштабир. ан. вх. AI2	<i>12.22 Масшт. значение AI2</i> (см. стр. 151).	2
	Масштаб. значение част. входа	<i>11.39 Масштаб. частотный вход 1</i> (см. стр. 147).	3
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
40.09	<i>Набор 1, ист. обр. связи 2</i>	Выбирает второй источник сигнала обратной связи по переменной процесса. Второй источник используется, только если для функции уставки требуется два входа. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>40.08 Набор 1, ист. обр. связи 1</i> .	<i>Не выбран</i>
40.10	<i>Набор 1, функц. обр. связи</i>	Определяет, каким образом сигнал обратной связи процесса вычисляется по сигналам двух источников обратной связи, выбранных параметрами <i>40.08 Набор 1, ист. обр. связи 1</i> и <i>40.09 Набор 1, ист. обр. связи 2</i> .	<i>Вход1</i>
	Вход1	Сигнал источника 1	0
	Вход1+Вход2	Сумма сигналов источников 1 и 2.	1
	Вход1-Вход2	Сигнал источника 2 вычитается из сигнала источника 1.	2
	Вход1*Вход2	Сигнал источника 1 умножается на сигнал источника 2.	3
	Вход1/Вход2	Сигнал источника 1 делится на сигнал источника 2.	4
	МИН.(Вход1,Вход2)	Меньший из сигналов двух источников.	5
	МАКС.(Вход1,Вход2)	Большой из сигналов двух источников.	6
	СРЕДНЕЕ(Вход1, Вход2)	Среднее сигналов двух источников.	7
	кв.корень(Вход1)	Квадратный корень из сигнала источника 1.	8
	кв.корень (Вход1-Вход2)	Квадратный корень из разности (сигнал источника 1 – сигнал источника 2).	9
	кв.корень (Вход1+ Вход2)	Квадратный корень из суммы (сигнал источника 1 + сигнал источника 2).	10
	кв.кор.(Вход1)+ кв.кор.(Вход2)	Квадратный корень из сигнала источника 1 + квадратный корень из сигнала источника 2.	11

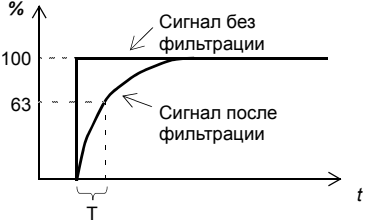
№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
40.11	<i>Наб. 1, пост.врем.ф.обр.се.</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигнала обратной связи процесса.	0,000 с
	0,000...30,000 с	Постоянная времени фильтра обратной связи.	1 = 1 с
40.16	<i>Набор 1, источник уставки 1</i>	Выбирает основной источник сигнала уставки ПИД-регулятора процесса. См. схему контура управления на стр. 438.	<i>Масштабир . ан. вх. AI1</i>
	Не выбран	Нет.	0
	Внутренняя уставка	Внутренняя уставка. См. параметр <i>40.19 Наб. 1, выбор1 внутр.уставки.</i>	2
	Панель управления	<i>03.01 Задание с панели</i> (см. стр. 135).	1
	Масштабир. ан. вх. AI1	<i>12.12 Масштаб. значение AI1</i> (см. стр. 149).	3
	Масштабир. ан. вх. AI2	<i>12.22 Масшт. значение AI2</i> (см. стр. 151).	4
	Потенциометр двигателя	<i>22.80 Факт. задание потенц. двиг.</i> (выход потенциометра двигателя).	8
	Масштаб. значение част. входа	<i>11.39 Масштаб. частотный вход 1</i> (см. стр. 147).	10
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
40.17	<i>Набор 1, источник уставки 2</i>	Выбирает второй источник уставки процесса. Второй источник используется, только если для функции уставки требуется два входа. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>40.16 Набор 1, источник уставки 1.</i>	<i>Не выбран</i>
40.18	<i>Набор 1, функция уставки</i>	Выбирает функцию для источников уставок, выбранных параметрами <i>40.16 Набор 1, источник уставки 1</i> и <i>40.17 Набор 1, источник уставки 2.</i>	<i>Вход1</i>
	Вход1	Сигнал источника 1	0
	Вход1+Вход2	Сумма сигналов источников 1 и 2.	1
	Вход1-Вход2	Сигнал источника 2 вычитается из сигнала источника 1.	2
	Вход1*Вход2	Сигнал источника 1 умножается на сигнал источника 2.	3
	Вход1/Вход2	Сигнал источника 1 делится на сигнал источника 2.	4
	МИН.(Вход1,Вход2)	Меньший из сигналов двух источников.	5
	МАКС.(Вход1,Вход2)	Большой из сигналов двух источников.	6
	СРЕДНЕЕ (Вход1,Вход2)	Среднее сигналов двух источников.	7
	кв.корень(Вход1)	Квадратный корень из сигнала источника 1.	8
	кв.корень (Вход1-Вход2)	Квадратный корень из разности (сигнал источника 1 – сигнал источника 2).	9
	кв.корень (Вход1+ Вход2)	Квадратный корень из суммы (сигнал источника 1 + сигнал источника 2).	10
	кв.кор.(Вход1)+ кв.кор.(Вход2)	Квадратный корень из сигнала источника 1 + квадратный корень из сигнала источника 2.	11

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16															
40.19	<i>Наб.1, выбор1 внутр.уставки</i>	Вместе с параметром <i>40.20 Наб.1, выбор2 внутр.уставки</i> выбирает внутреннюю уставку из заданных значений, определяемых параметрами <i>40.21...40.23</i> . Примечание. Для параметров <i>40.16 Набор 1, источник уставки 1</i> и <i>40.17 Набор 1, источник уставки 2</i> должен быть выбран вариант <i>Внутренняя уставка</i> .	<i>Не выбран</i>															
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Источник, определенный пар. 40.19</th> <th>Источник, определенный пар. 40.20</th> <th>Активна предварительно заданная уставка</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Источник уставки</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1 (параметр <i>40.21</i>)</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>2 (параметр <i>40.22</i>)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>3 (параметр <i>40.23</i>)</td> </tr> </tbody> </table>	Источник, определенный пар. 40.19	Источник, определенный пар. 40.20	Активна предварительно заданная уставка	0	0	Источник уставки	1	0	1 (параметр <i>40.21</i>)	0	1	2 (параметр <i>40.22</i>)	1	1	3 (параметр <i>40.23</i>)	
		Источник, определенный пар. 40.19	Источник, определенный пар. 40.20	Активна предварительно заданная уставка														
		0	0	Источник уставки														
		1	0	1 (параметр <i>40.21</i>)														
0	1	2 (параметр <i>40.22</i>)																
1	1	3 (параметр <i>40.23</i>)																
Не выбран	0.	0																
Выбрано	1.	1																
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2															
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3															
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4															
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5															
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6															
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7															
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18															
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19															
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20															
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	21															
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	22															
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	23															
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-															
40.20	<i>Наб.1, выбор2 внутр.уставки</i>	Вместе с параметром <i>40.19 Наб.1, выбор1 внутр.уставки</i> выбирает используемую внутреннюю уставку из трех внутренних уставок, определяемых параметрами <i>40.21...40.23</i> . См. таблицу для параметра <i>40.19 Наб.1, выбор1 внутр.уставки</i> .	<i>Не выбрано</i>															
		Не выбрано	0.	0														
		Выбрано	1.	1														
			DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2													
			DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3													
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4															
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5															
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6															
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7															

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	21
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	22
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	23
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>40.21</i>	<i>Набор 1, внутр. уставка 1</i>	Внутренняя уставка процесса 1. См. параметр <i>40.19 Наб.1, выбор1 внутр.уставки</i> .	0,00
	-32768,00... 32767,00	Внутренняя уставка процесса 1.	1 = 1 ед. измерения
<i>40.22</i>	<i>Набор 1, внутр. уставка 2</i>	Внутренняя уставка процесса 2. См. параметр <i>40.19 Наб.1, выбор1 внутр.уставки</i> .	0,00
	-32768,00... 32767,00	Внутренняя уставка процесса 2.	1 = 1 ед. измерения
<i>40.23</i>	<i>Набор 1, внутр. уставка 3</i>	Внутренняя уставка процесса 3. См. параметр <i>40.19 Наб.1, выбор1 внутр.уставки</i> .	0,00
	-32768,00... 32767,00	Внутренняя уставка процесса 3.	1 = 1 ед. измерения
<i>40.26</i>	<i>Набор 1, мин. уставки</i>	Определяет минимальный предел для уставки ПИД-регулятора процесса.	0,00
	-32768,00... 32767,00	Минимальный предел для уставки ПИД-регулятора процесса.	1 = 1
<i>40.27</i>	<i>Набор 1, макс. уставки</i>	Определяет максимальный предел для уставки ПИД-регулятора процесса.	32767,00
	-32768,00... 32767,00	Максимальный предел для уставки ПИД-регулятора процесса.	1 = 1
<i>40.28</i>	<i>Наб. 1, время увел. уставки</i>	Определяет минимальное время, которое требуется для увеличения уставки от 0 до 100 %.	0,0 с
	0,0...1800,0 с	Время увеличения уставки.	1 = 1
<i>40.29</i>	<i>Наб. 1, время умен. уставки</i>	Определяет минимальное время, которое требуется для уменьшения уставки от 100 до 0 %.	0,0 с
	0,0...1800,0 с	Время уменьшения уставки.	1 = 1
<i>40.30</i>	<i>Наб.1, разреш.фикс.уставки</i>	Фиксирует уставку ПИД-регулятора технологического процесса или определяет источник, который может использоваться для ее фиксации. Эту функцию целесообразно использовать, когда задание базируется на значении сигнала обратной связи по переменной технологического процесса, подаваемого на аналоговый вход, и обслуживание датчика должно проводиться без остановки технологического процесса. 1 = Уставка ПИД-регулятора процесса зафиксирована. См. также параметр <i>40.38 Набор 1, разреш. фикс.вых..</i>	<i>Не выбрано</i>
	Не выбрано	Уставка ПИД-регулятора процесса не фиксируется.	0
	Выбрано	Фиксация уставки ПИД-регулятора процесса.	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	21
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	22
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	23
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>40.31</i>	<i>Набор 1, инверт. отклонен.</i>	Инвертирует входной сигнал ПИД-регулятора процесса. 0 = Рассогласование не инвертируется (рассогласование = уставка – сигнал обратной связи) 1 = Рассогласование инвертируется (рассогласование = сигнал обратной связи – уставка) См. также раздел <i>Функции спящего режима и форсирования для ПИД-управления процессом</i> (стр. 105).	<i>Не инвертир. (Зад. - Обр. связь)</i>
	Не инвертир. (Зад. - Обр. связь)	0.	0
	Инвертир. (Обр. связь - Зад.)	1.	1
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>40.32</i>	<i>Набор 1, усиление</i>	Определяет коэффициент усиления ПИД-регулятора процесса. См. параметр <i>40.33 Набор 1, время интегриров..</i>	1,00
	0,10...100,00	Коэффициент усиления ПИД-регулятора.	100 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
40.33	<i>Набор 1, время интегриров.</i>	<p>Определяет время интегрирования для ПИД-регулятора. Задание этого времени должно быть величиной того же порядка, что и время реакции регулируемого процесса, в противном случае возникнет неустойчивость.</p> <p>Ошибка/выход регулятора</p>  <p>I = входной сигнал регулятора (ошибка) O = сигнал на выходе регулятора G = коэффициент усиления T_i = время интегрирования</p> <p>Примечание. Установка этого значения равным 0 отключает интегрирующее звено, превращая ПИД-регулятор в ПД-регулятор.</p>	60,0 с
	0,0...9999,0 с	Время интегрирования.	1 = 1 с
40.34	<i>Наб. 1, время дифференц.</i>	<p>Определяет время дифференцирования для ПИД-регулятора процесса. Дифференциальная составляющая выходного сигнала регулятора вычисляется по двум последовательным значениям ошибки (E_{K-1} и E_K) по следующей формуле: ВРЕМЯ ДИФФЕР ПИД $\times (E_K - E_{K-1})/T_S$, где T_S = период дискретизации = 2 мс E = ошибка = значение задания процесса – сигнал обратной связи процесса.</p>	0,000 с
	0,000...10,000 с	Время дифференцирования.	1000 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
40.35	<i>Наб.1, время дифф. фильтр.</i>	<p>Постоянная времени однополюсного фильтра, который предназначен для сглаживания дифференциальной составляющей сигнала ПИД-регулятора процесса.</p>  <p>$O = I \times (1 - e^{-t/T})$</p> <p>I = сигнал на входе фильтра (ступенька) O = сигнал на выходе фильтра t = время T = постоянная времени фильтра</p>	0,0 с
	0,0...10,0 с	Постоянная времени фильтра.	10 = 1 с
40.36	<i>Набор 1, мин. выход. знач.</i>	Определяет минимальный предел выходного сигнала ПИД-регулятора процесса. Минимальное и максимальное предельные значения позволяют ограничить рабочий диапазон.	-32768,0
	-32768,0... 32767,0	Минимальный предел выходного сигнала ПИД-регулятора процесса.	1 = 1
40.37	<i>Набор 1, макс. выход. знач.</i>	Определяет максимальный предел выходного сигнала ПИД-регулятора процесса. См. параметр 40.36 Набор 1, мин. выход. знач. .	32767,0
	-32768,0... 32767,0	Максимальный предел выходного сигнала ПИД-регулятора процесса.	1 = 1
40.38	<i>Набор 1, разреш. фикс. вых.</i>	<p>Фиксирует выходной сигнал ПИД-регулятора технологического процесса (или определяет источник, который может использоваться для его фиксации), удерживая величину выходного сигнала такой, какая была разрешена перед фиксацией. Эта функция может использоваться, например, если обслуживание датчика, подающего сигнал обратной связи по переменной процесса, должно проводиться без остановки технологического процесса.</p> <p>1 = Выходной сигнал ПИД-регулятора процесса зафиксирован.</p> <p>См. также параметр 40.30 Наб. 1, разреш. фикс. уставки.</p>	<i>Не выбрано</i>
	Не выбрано	Выходной сигнал ПИД-регулятора процесса не фиксируется.	0
	Выбрано	Фиксация выходного сигнала ПИД-регулятора процесса.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI , бит 3).	5

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	21
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	22
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	23
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
<i>40.43</i>	<i>Наб.1, уровень спящ. реж.</i>	<p>Определяет уровень включения функции спящего режима. Если значение равно 0,0, спящий режим набора 1 запрещен.</p> <p>Функция спящего режима сравнивает скорость двигателя и значение этого параметра. Если скорость вращения двигателя остается ниже этого значения в течение времени, превышающего задержку перехода в спящий режим, заданную параметром <i>40.44 Наб.1, задержка спящ. реж.</i>, привод переходит в спящий режим и останавливает двигатель.</p>	0,0
	0,0...32767,0	Уровень включения спящего режима.	1 = 1
<i>40.44</i>	<i>Наб.1, задержка спящ. реж.</i>	<p>Определяет задержку перед фактическим включением функции спящего режима, чтобы предотвратить ненужный переход в спящий режим.</p> <p>Таймер задержки запускается, когда спящий режим разрешается параметром <i>40.43 Наб.1, уровень спящ. реж.</i>, и сбрасывается, когда спящий режим запрещается.</p>	60,0 с
	0,0...3600,0 с	Задержка включения спящего режима.	1 = 1 с
<i>40.45</i>	<i>Наб.1, время форс. в сп.реж.</i>	Определяет время форсирования для шага форсирования в спящем режиме. См. параметр <i>40.46 Наб.1, шаг форс. в сп. реж.</i>	0,0 с
	0,0...3600,0 с	Время форсирования в спящем режиме.	1 = 1 с
<i>40.46</i>	<i>Наб.1, шаг форс. в сп. реж.</i>	<p>Когда привод входит в спящий режим, уставка процесса увеличивается на эту процентную величину в течение времени, определяемого параметром <i>40.45 Наб.1, время форс. в сп.реж.</i></p> <p>Когда привод выходит из спящего режима, форсирование в спящем режиме, если оно активно, прекращается.</p>	0,0
	0,0...32767,0	Шаг форсирования в спящем режиме.	1 = 1 ед. измерения

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
40.47	<i>Наб.1, отклон. вых. из сп. р.</i>	Определяет уровень выхода из спящего режима как рассогласование между уставкой процесса и сигналом обратной связи. Если рассогласование превышает значение этого параметра в течение времени задержки выхода из спящего режима (<i>40.48 Наб1, задержка вых. из сп.р.</i>), привод выходит из спящего режима. См. также параметр <i>40.31 Набор 1, инверт. отклонен..</i>	0,00
	-32768,00 ... 32767,00 об/мин, % или Гц	Уровень выхода из спящего режима (как рассогласование между уставкой процесса и сигналом обратной связи).	1 = 1 %
40.48	<i>Наб1, задержка вых. из сп.р.</i>	Определяет задержку выхода из спящего режима для функции спящего режима, чтобы предотвратить ненужный выход. См. параметр <i>40.47 Наб.1, отклон. вых. из сп. р.</i> Таймер задержки запускается, когда рассогласование превышает уровень выхода из спящего режима (<i>40.47 Наб.1, отклон. вых. из сп. р.</i>), и сбрасывается, если рассогласование станет ниже этого уровня.	0,50 с
	0,00...60,00 с	Задержка вых. из спящего режима	1 = 1 с
40.49	<i>Набор 1, режим слежения</i>	Активирует режим слежения (или выбирает источник его активации). В режиме слежения значение, выбранное параметром <i>40.50 Наб.1, выбор уставки слез.</i> , заменяется на выходной сигнал ПИД-регулятора. См. также раздел <i>Слежение</i> (стр. 106). 1 = Режим слежения разрешен	<i>Не выбрано</i>
	Не выбрано	0.	0
	Выбрано	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	21
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	22
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	23
	Контроль 4	–	24
	Контроль 5	–	25
	Контроль 6	–	26
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
40.50	<i>Наб. 1, выбор уставки слеж.</i>	Выбирает источник значений для режима слежения. См. параметр <i>40.49 Набор 1, режим слежения</i> .	<i>Не выбрано</i>
	Не выбрано	Нет.	0
	Масштабир. ан. вх. AI1	<i>12.12 Масштаб. значение AI1</i> (см. стр. <i>149</i>).	1
	Масштабир. ан. вх. AI2	<i>12.22 Масшт. значение AI2</i> (см. стр. <i>151</i>).	2
	Задание1 FB A	<i>03.05 Задание 1 с FB A</i> (см. стр. <i>135</i>).	3
	Задание2 FB A	<i>03.06 Задание 2 с FB A</i> (см. стр. <i>135</i>).	4
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. <i>128</i>).	-
40.57	<i>Выбор набора 1 или 2 ПИД</i>	Выбирает источник, который определяет, какой набор параметров ПИД-регулятора процесса используется, — 1-й (параметры <i>40.07...40.50</i>) или 2-й (группа <i>41 Набор 2 ПИД техн. процесса</i>). 0 = Используется набор параметров 1 ПИД-регулятора процесса. 1 = Используется набор параметров 2 ПИД-регулятора процесса.	<i>Не выбрано</i>
	Не выбрано	0.	0
	Выбрано	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. <i>246</i>).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. <i>246</i>).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. <i>246</i>).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. <i>239</i>).	21
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. <i>239</i>).	22
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. <i>239</i>).	23
	Контроль 4	–	24
	Контроль 5	–	25
	Контроль 6	–	26
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. <i>128</i>).	-
40.58	<i>Набор 1, предотвр. увеличен.</i>	Предотвращение увеличения интегральной составляющей ПИД-регулятора для набора ПИД 1.	<i>Нет</i>
	Нет	Предотвращение увеличения не используется.	0

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Действует огранич.	Интегральная составляющая ПИД-регулятора не увеличивается, если достигнуто максимальное выходное значение ПИД-регулятора. Этот параметр действует для набора ПИД 1.	1
	Мин. предел внешн. ПИД	Интегральная составляющая ПИД-регулятора процесса не увеличивается, когда выходное значение внешнего ПИД-регулятора достигает минимального предела. При такой настройке в качестве источника для ПИД-регулятора процесса используется внешний ПИД-регулятор. Этот параметр действует для набора ПИД 1.	2
	Макс. предел внешн. ПИД	Интегральная составляющая ПИД-регулятора процесса не увеличивается, когда выходное значение внешнего ПИД-регулятора достигает максимального предела. При такой настройке в качестве источника для ПИД-регулятора процесса используется внешний ПИД-регулятор. Этот параметр действует для набора ПИД 1.	3
40.59	<i>Набор 1, предотвр. уменьшен.</i>	Предотвращение уменьшения интегральной составляющей ПИД-регулятора для набора ПИД 1.	<i>Нет</i>
	Нет	Предотвращение уменьшения не используется.	0
	Действует огранич.	Интегральная составляющая ПИД-регулятора не уменьшается, если достигнуто минимальное выходное значение ПИД-регулятора. Этот параметр действует для набора ПИД 1.	1
	Мин. предел внешн. ПИД	Интегральная составляющая ПИД-регулятора процесса не уменьшается, когда выходное значение внешнего ПИД-регулятора достигает минимального предела. При такой настройке в качестве источника для ПИД-регулятора процесса используется внешний ПИД-регулятор. Этот параметр действует для набора ПИД 1.	2
	Макс. предел внешн. ПИД	Интегральная составляющая ПИД-регулятора процесса не уменьшается, когда выходное значение внешнего ПИД-регулятора достигает максимального предела. При такой настройке в качестве источника для ПИД-регулятора процесса используется внешний ПИД-регулятор. Этот параметр действует для набора ПИД 1.	3
40.62	<i>Фактич. внутр. уставка ПИД</i>	Отображается значение внутренней уставки. См. схему контура управления на стр. 439. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-32768,00... 32767,00	Внутренняя уставка ПИД-регулятора процесса.	1 = 1 ед. измерения
41 Набор 2 ПИД техн. процесса		Второй набор значений параметров для ПИД-регулятора процесса. Выбор между этим и первым наборами (группа параметров 40 Набор 1 ПИД техн. процесса) производится параметром 40.57 Выбор набора 1 или 2 ПИД . См. также параметры 40.01...40.06 и схемы контуров управления на стр. 438 (стр. 439).	
41.08	<i>Набор 2, ист. обр. связи 1</i>	См. параметр 40.08 Набор 1, ист. обр. связи 1 .	<i>Масштабир . ан. вх. A11</i>
41.09	<i>Набор 2, ист. обр. связи 2</i>	См. параметр 40.09 Набор 1, ист. обр. связи 2 .	<i>Не выбран</i>

284 Параметры

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
41.10	Набор 2, функц. обр. связи	См. параметр 40.10 Набор 1, функц. обр. связи.	Вход1
41.11	Наб. 2, пост.врем.ф.обр.св.	См. параметр 40.11 Наб. 1, пост.врем.ф.обр.св..	0,000 с
41.16	Набор 2, источник уставки 1	См. параметр 40.16 Набор 1, источник уставки 1.	Масштабир. ан. вх. AI2
41.17	Набор 2, источник уставки 2	См. параметр 40.17 Набор 1, источник уставки 2.	Не выбран
41.18	Набор 2, функция уставки	См. параметр 40.18 Набор 1, функция уставки.	Вход1
41.19	Наб.2, выбор1 внутр.уставки	См. параметр 40.19 Наб.1, выбор1 внутр.уставки.	Не выбран
41.20	Наб.2, выбор2 внутр.уставки	См. параметр 40.20 Наб.1, выбор2 внутр.уставки.	Не выбрано
41.21	Набор 2, внутр. уставка 1	См. параметр 40.21 Набор 1, внутр. уставка 1.	0,00
41.22	Набор 2, внутр. уставка 2	См. параметр 40.22 Набор 1, внутр. уставка 2.	0,00
41.23	Набор 2, внутр. уставка 3	См. параметр 40.23 Набор 1, внутр. уставка 3.	0,00
41.26	Набор 2, мин. уставки	См. параметр 40.26 Набор 1, мин. уставки.	0,00
41.27	Набор 2, макс. уставки	См. параметр 40.27 Набор 1, макс. уставки.	32767,00
41.28	Наб. 2, время увел. уставки	См. параметр 40.28 Наб. 1, время увел. уставки.	0,0 с
41.29	Наб. 2, время умен. уставки	См. параметр 40.29 Наб. 1, время умен. уставки.	0,0 с
41.30	Наб.2, разреш.фикс.уста вки	См. параметр 40.30 Наб.1, разреш.фикс.уставки.	Не выбрано
41.31	Набор 2, инверт. отклонен.	См. параметр 40.31 Набор 1, инверт. отклонен.	Не инвертир. (Зад. - Обр. связь)
41.32	Набор 2, усиление	См. параметр 40.32 Набор 1, усиление.	1,00
41.33	Набор 2, время интегриров.	См. параметр 40.33 Набор 1, время интегриров.	60,0 с
41.34	Наб. 2, время дифференц.	См. параметр 40.34 Наб. 1, время дифференц..	0,000 с
41.35	Наб.2, время дифф.фильтр.	См. параметр 40.35 Наб.1, время дифф.фильтр.	0,0 с
41.36	Набор 2, мин. выход. знач.	См. параметр 40.36 Набор 1, мин. выход. знач.	-32768.0
41.37	Набор 2, макс. выход. знач.	См. параметр 40.37 Набор 1, макс. выход. знач.	32767,0
41.38	Набор 2, разреш. фикс.вых.	См. параметр 40.38 Набор 1, разреш. фикс.вых.	Не выбрано

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
41.43	Наб.2, уровень спящ. реж.	См. параметр 40.43 Наб.1, уровень спящ. реж..	0,0
41.44	Наб.2, задержка спящ. реж.	См. параметр 40.44 Наб.1, задержка спящ. реж.	60,0 с
41.45	Наб.2, время форс. в сп.реж.	См. параметр 40.45 Наб.1, время форс. в сп.реж.	0,0 с
41.46	Наб.2, шаг форс. в сп. реж.	См. параметр 40.46 Наб.1, шаг форс. в сп. реж.	0,0
41.47	Наб.2, отклон. вых. из сп. р.	См. параметр 40.47 Наб.1, отклон. вых. из сп. р.	0,00 %
41.48	Наб.2, задержка вых. из сп.р.	См. параметр 40.48 Наб1, задержка вых. из сп.р.	0,50 с
41.49	Набор 2, режим слежения	См. параметр 40.49 Набор 1, режим слежения.	Не выбрано
41.50	Набор 2, выбор задания слез.	См. параметр 40.50 Наб.1, выбор уставки слез.	Не выбрано
41.58	Набор 2, предотвр. увеличен.	См. параметр 40.58 Набор 1, предотвр. увеличен.	Нет
41.59	Набор 2, предотвр. уменьшен.	См. параметр 40.59 Набор 1, предотвр. уменьшен.	Нет
41.62	Фактич. внутр. уставка ПИД	См. параметр 40.62 Фактич. внутр. уставка ПИД.	-

43 Тормозной прерыватель		Настройки внутреннего тормозного прерывателя.	
43.01	Темпер. тормозн. резистора	Показывает расчетную температуру тормозного резистора или насколько близок тормозной резистор к перегреву. Задается значение в процентах, причем 100 % соответствует температуре резистора, которая достигается, если длительная максимальная мощность торможения (43.09 Пост. Ртах торм. резистора) подается на резистор в течение всего (100 %) номинального времени. Тепловая постоянная времени (43.08 Тепл.пост.вр. торм. резист.) определяет номинальное время достижения 63%-й температуры. По истечении 100 % времени была бы достигнута 100 %-я температура. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	0,0...120,0 %	Расчетная температура тормозного резистора.	1 = 1 %
43.06	Тормозной прерыватель вкл.	Разрешает управление тормозным прерывателем. Примечание. Перед тем как разрешить управление тормозным прерывателем, убедитесь, что <ul style="list-style-type: none"> • тормозной резистор подключен, • контроль перенапряжения выключен (параметр 30.30 Контроль перенапряжения), • диапазон напряжения питания (параметр 95.01 Напряжение питания) выбран правильно. 	Запрещено
	Запрещено	Управление тормозным прерывателем запрещено.	0
	Разрешено с теплов. моделью	Управление тормозным прерывателем разрешено с защитой тормозного резистора от перегрузки.	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Разрешено без тепл. модели	Управление тормозным прерывателем разрешено без защиты тормозного резистора от перегрузки. Эта настройка может использоваться, например, если резистор снабжен тепловым реле, отключающим привод в случае перегрева резистора.	2
43.07	<i>Время работы торм. прерыв. вкл.</i>	Выбирает источник сигналов управления быстрым включением/выключением тормозного прерывателя. 0 = Блокировка импульсов управления силовыми транзисторными ключами тормозного прерывателя. 1 = Обычный режим модуляции силовых транзисторных ключей IGBT тормозного прерывателя. Этот параметр можно использовать для программирования управления прерывателем таким образом, чтобы он работал только при прекращении подачи питания на привод с рекуперативного источника питания.	<i>Вкл.</i>
	Выкл.	0.	0
	Вкл.	1.	1
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
43.08	<i>Тепл. пост. вр. торм. резист.</i>	Задаёт тепловую постоянную времени тормозного резистора для защиты от перегрузки.	0 с
	0...10000 с	Тепловая постоянная времени тормозного резистора.	1 = 1 с
43.09	<i>Пост. Pmax торм. резистора</i>	Определяет максимальную длительную мощность торможения для резистора (в киловаттах), при которой температура резистора увеличивается до максимально допустимого значения. Это значение используется функцией защиты от перегрузки.	0,00 кВт
	0,00... 10000,00 кВт	Максимальная длительная мощность торможения.	1 = 1 кВт
43.10	<i>Сопrotивление тормож.</i>	Определяет сопротивление тормозного резистора. Это значение используется для защиты тормозного прерывателя.	0,0 Ом
	0,0...1000,0 Ом	Сопротивление тормозного резистора.	1 = 1 Ом
43.11	<i>Предел отказа торм. резист.</i>	Выбирает предел выдачи отказа для функции защиты тормозного резистора от перегрева. Когда этот предел превышен, привод выполняет защитное отключение вследствие отказа <i>7183 Перегрев BR</i> . Значение задается в процентах от температуры, которую достигает резистор при мощности нагрузки, определяемой параметром <i>43.09 Пост. Pmax торм. резистора</i> .	105 %
	0...150 %	Предел выдачи отказа вследствие перегрева тормозного резистора.	1 = 1 %
43.12	<i>Предел пред. торм. резист.</i>	Выбирает предел выдачи предупреждения для функции защиты тормозного резистора от перегрева. Когда этот предел превышен, привод выдает предупреждение <i>A793 Перегрев BR</i> . Значение задается в процентах от температуры, которую достигает резистор при мощности нагрузки, определяемой параметром <i>43.09 Пост. Pmax торм. резистора</i> .	95 %
	0...150 %	Предел выдачи предупреждения о температуре тормозного резистора.	1 = 1 %

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																																	
44 Управление мех. тормозом																																				
		Конфигурирование управления механическим тормозом. См. также раздел <i>Управление механическим тормозом</i> (стр. 107).																																		
44.01	<i>Состоян. управл. тормозом</i>	Показывает слово состояния управления механическим тормозом. Этот параметр предназначен только для чтения.	-																																	
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Информация</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Команда отпуская</td> <td>Команда включения/отпускания тормозного привода (0 = Включить, 1 = Отпустить). Подсоединяет этот бит к нужному выходу.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Запрос кр. мом. отп.</td> <td>1 = От логики привода запрошен крутящий момент отпуская</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Запрос удерж. остан.</td> <td>1 = От логики привода запрошено удержание</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Остан. с пл. замедл.</td> <td>1 = От логики привода запрошено плавное замедление до нулевой скорости</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Разрешено</td> <td>1 = Управление тормозом разрешено</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Включен</td> <td>1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ТОРМОЗ ВКЛЮЧЕН</i></td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Отпускается</td> <td>1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ТОРМОЗ ОТПУЩЕН</i></td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Отпущен</td> <td>1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ТОРМОЗ ОТПУЩЕН</i></td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Включается</td> <td>1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ВКЛЮЧЕНИЕ ТОРМОЗА</i></td> </tr> <tr> <td>9...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Бит	Название	Информация	0	Команда отпуская	Команда включения/отпускания тормозного привода (0 = Включить, 1 = Отпустить). Подсоединяет этот бит к нужному выходу.	1	Запрос кр. мом. отп.	1 = От логики привода запрошен крутящий момент отпуская	2	Запрос удерж. остан.	1 = От логики привода запрошено удержание	3	Остан. с пл. замедл.	1 = От логики привода запрошено плавное замедление до нулевой скорости	4	Разрешено	1 = Управление тормозом разрешено	5	Включен	1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ТОРМОЗ ВКЛЮЧЕН</i>	6	Отпускается	1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ТОРМОЗ ОТПУЩЕН</i>	7	Отпущен	1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ТОРМОЗ ОТПУЩЕН</i>	8	Включается	1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ВКЛЮЧЕНИЕ ТОРМОЗА</i>	9...15	Резерв		
Бит	Название	Информация																																		
0	Команда отпуская	Команда включения/отпускания тормозного привода (0 = Включить, 1 = Отпустить). Подсоединяет этот бит к нужному выходу.																																		
1	Запрос кр. мом. отп.	1 = От логики привода запрошен крутящий момент отпуская																																		
2	Запрос удерж. остан.	1 = От логики привода запрошено удержание																																		
3	Остан. с пл. замедл.	1 = От логики привода запрошено плавное замедление до нулевой скорости																																		
4	Разрешено	1 = Управление тормозом разрешено																																		
5	Включен	1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ТОРМОЗ ВКЛЮЧЕН</i>																																		
6	Отпускается	1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ТОРМОЗ ОТПУЩЕН</i>																																		
7	Отпущен	1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ТОРМОЗ ОТПУЩЕН</i>																																		
8	Включается	1 = Логика управления тормозом в состоянии <i>ВКЛЮЧЕНИЕ ТОРМОЗА</i>																																		
9...15	Резерв																																			
	0000h...FFFFh	Слово состояния управления механическим тормозом.	1 = 1																																	
44.06	<i>Разреш. управл. тормозом</i>	Активирует/деактивирует (или выбирает источник, который активирует/деактивирует) логику управления механическим тормозом. 0 = Управление тормозом неактивно 1 = Управление тормозом активно	<i>Не выбрано</i>																																	
	Не выбрано	0.	0																																	
	Выбрано	1.	1																																	
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2																																	
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3																																	
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4																																	
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5																																	
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6																																	
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7																																	
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18																																	
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19																																	
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20																																	

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Контроль 1	Бит 0 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	24
	Контроль 2	Бит 1 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	25
	Контроль 3	Бит 2 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	26
	Контроль 4	Бит 3 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	27
	Контроль 5	Бит 4 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	28
	Контроль 6	Бит 5 параметра 32.01 Состояние контроля (см. стр. 239).	29
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-
44.08	<i>Задержка отпущ. тормоза</i>	Определяет задержку отпускания тормоза (т. е. задержку между внутренней командой отпускания тормоза и включением функции управления скоростью двигателя). Таймер задержки запускается после намагничивания двигателя приводом. Одновременно с запуском таймера логика управления тормозом возбуждает выходной сигнал управления тормозом, и тормоз начинает отпусаться. Установите для этого параметра значение задержки отпускания механического тормоза, заданное изготовителем тормоза.	0,00 с
	0,00...5,00 с	Задержка отпущ. тормоза.	100 = 1 с
44.13	<i>Задержка включ. тормоза</i>	Определяет задержку между командой включения (т. е. когда выход системы управления тормозом обесточен) и моментом времени, когда привод прекращает модуляцию. Это поддерживает двигатель в рабочем состоянии и под управлением до тех пор, пока тормоз действительно не включится. Установите этот параметр равным значению, заданному изготовителем тормоза в качестве времени механического срабатывания тормоза.	0,00 с
	0,00...60,00 с	Задержка включ. тормоза	100 = 1 с
44.14	<i>Уровень включ. тормоза</i>	Определяет скорость при включении тормоза как абсолютное значение. После уменьшения скорости двигателя до этого уровня выдается команда включения.	10,0 об/мин
	0,0... 1000,0 об/мин	Скорость при включении тормоза.	См. параметр 46.01
45 Энергосбережение			
		Настройки вычислителей энергосбережения. См. также раздел Вычислители энергосбережения (стр. 122).	
45.01	<i>Экономия энергии, ГВт·ч</i>	Экономия электроэнергии в ГВт·ч по сравнению с прямым включением двигателя в сеть. Этот параметр увеличивается на единицу, когда сбрасывается параметр 45.02 Экономия энергии, МВт·ч . Этот параметр предназначен только для чтения (см. параметр 45.21 Сброс величины экономии).	-
	0...65535 ГВт·ч	Энергосбережение, ГВт·ч.	1 = 1 ГВт·ч

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
45.02	<i>Экономия энергии, МВтч</i>	Экономия электроэнергии в МВт·ч по сравнению с прямым включением двигателя в сеть. Этот параметр увеличивается на единицу, когда сбрасывается параметр <i>45.03 Экономия энергии, кВтч</i> . Когда этот параметр сбрасывается, параметр <i>45.01 Экономия энергии, ГВтч</i> увеличивается на единицу. Этот параметр предназначен только для чтения (см. параметр <i>45.21 Сброс величины экономии</i>).	-
	0...999 МВт·ч	Энергосбережение, МВт·ч.	1 = 1 МВт·ч
45.03	<i>Экономия энергии, кВтч</i>	Экономия электроэнергии в кВт·ч по сравнению с прямым включением двигателя в сеть. Если разрешен внутренний тормозной прерыватель привода, вся энергия, отдаваемая двигателем, считается преобразованной в тепло. При этом в расчете учтена экономия энергии от регулирования скорости. Если прерыватель запрещен, здесь также регистрируется рекуперируемая энергия от двигателя. Когда этот параметр сбрасывается, параметр <i>45.02 Экономия энергии, МВтч</i> увеличивается на единицу. Этот параметр предназначен только для чтения (см. параметр <i>45.21 Сброс величины экономии</i>).	-
	0,0...999,9 кВт·ч	Энергосбережение, кВт·ч.	10 = 1 кВт·ч
45.04	<i>Экономия энергии</i>	Экономия электроэнергии в кВт·ч по сравнению с прямым включением двигателя в сеть. Если разрешен внутренний тормозной прерыватель привода, вся энергия, отдаваемая двигателем, считается преобразованной в тепло. Этот параметр предназначен только для чтения (см. параметр <i>45.21 Сброс величины экономии</i>).	-
	0,0...214748364,7 кВт·ч	Энергосбережение, кВт·ч.	1 = 1 кВт·ч
45.05	<i>Экон. в деньгах (тысячи)</i>	Экономия в денежном выражении (в тысячах) по сравнению с прямым включением двигателя в сеть. Этот параметр увеличивается на единицу, когда сбрасывается параметр <i>45.06 Экономия в ден. выраж.</i> Денежная единица определяется параметром <i>45.17 Ед. измер. тарифа за эл.</i> Этот параметр предназначен только для чтения (см. параметр <i>45.21 Сброс величины экономии</i>).	-
	0...4294967295 тысяч	Экономия в денежном выражении (в тысячах) единиц.	1 = 1 ед. измерения
45.06	<i>Экономия в ден. выраж.</i>	Экономия в денежном выражении по сравнению с прямым включением двигателя в сеть. Это значение вычисляется умножением сэкономленной электроэнергии в кВт·ч на действующий в данное время тариф на электроэнергию (<i>45.14 Выбор исполыз. тарифа</i>). Когда этот параметр сбрасывается, параметр <i>45.05 Экон. в деньгах (тысячи)</i> увеличивается на единицу. Денежная единица определяется параметром <i>45.17 Ед. измер. тарифа за эл.</i> Этот параметр предназначен только для чтения (см. параметр <i>45.21 Сброс величины экономии</i>).	-
	0,00...999,99 ед. изм.	Экономия в денежном выражении.	1 = 1 ед. измерения

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
45.07	<i>Сумма экономии</i>	Экономия в денежном выражении по сравнению с прямым включением двигателя в сеть. Это значение вычисляется умножением сэкономленной электроэнергии в кВт·ч на действующий в данное время тариф на электроэнергию (45.14 <i>Выбор использ. тарифа</i>). Денежная единица определяется параметром 45.17 <i>Ед. измер. тарифа за эл.</i> . Этот параметр предназначен только для чтения (см. параметр 45.21 <i>Сброс величины экономии</i>).	-
	0,00...21474836,47 ед. изм.	Экономия в денежном выражении.	1 = 1 ед. измерения
45.08	<i>Сокращ. выбросов CO2, кт</i>	Снижение выбросов CO ₂ в метрических килотоннах по сравнению с прямым включением двигателя в сеть. Это значение увеличивается на единицу, когда сбрасывается параметр 45.09 <i>Сокращение выбросов CO2</i> . Этот параметр предназначен только для чтения (см. параметр 45.21 <i>Сброс величины экономии</i>).	-
	0...65535 метрических килотонн	Снижение выбросов CO ₂ в метрических килотоннах.	1 = 1 метрическая килотонна
45.09	<i>Сокращение выбросов CO2</i>	Снижение выбросов CO ₂ в метрических тоннах по сравнению с прямым включением двигателя в сеть. Эта величина рассчитывается путем умножения сэкономленной электроэнергии в МВт·ч на значение параметра 45.18 <i>Козфф. преобразов. CO2</i> (по умолчанию 0,5 т/МВт·ч). Когда этот параметр сбрасывается, параметр 45.08 <i>Сокращ. выбросов CO2, кт</i> увеличивается на единицу. Этот параметр предназначен только для чтения (см. параметр 45.21 <i>Сброс величины экономии</i>).	-
	0,0...999,9 метрич. т	Снижение выбросов CO ₂ в метрических тоннах.	1 = 1 метрическая тонна
45.10	<i>Всего сокращ. выбр. CO2</i>	Снижение выбросов CO ₂ в метрических тоннах по сравнению с прямым включением двигателя в сеть. Эта величина рассчитывается путем умножения сэкономленной электроэнергии в МВт·ч на значение параметра 45.18 <i>Козфф. преобразов. CO2</i> (по умолчанию 0,5 т/МВт·ч). Этот параметр предназначен только для чтения (см. параметр 45.21 <i>Сброс величины экономии</i>).	-
	0,0...214748364,7 метрич. т	Снижение выбросов CO ₂ в метрических тоннах.	1 = 1 метрическая тонна
45.11	<i>Оптимизация энергозатрат</i>	Включает/отключает функцию оптимизации энергопотребления. Функция оптимизирует величину магнитного потока двигателя таким образом, что общее энергопотребление и уровень шума двигателя снижаются, когда привод работает с нагрузкой ниже номинальной. В зависимости от крутящего момента нагрузки и скорости вращения, общий КПД (двигателя и привода) может быть повышен на 1...20 %. Примечание. Для двигателей с постоянными магнитами оптимизация энергопотребления всегда разрешена вне зависимости от этого параметра.	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Функция оптимизации энергопотребления отключена.	0

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Разрешено	Функция оптимизации энергопотребления включена.	1
45.12	<i>Тариф на электроэнергию 1</i>	<p>Определяет тариф на электроэнергию 1 (стоимость 1 кВт·ч). В зависимости от настройки параметра 45.14 Выбор исполыз. тарифа, для справки при расчете экономии в денежном выражении используется либо это значение, либо значение параметра 45.13 Тариф на электроэнергию 2.</p> <p>Денежная единица определяется параметром 45.17 Ед. измер. тарифа за эл.</p> <p>Примечание. Тарифы считаются только в момент выбора и не имеют обратной силы.</p>	0,100 ед. изм.
	0,000...4294967,29 5 ед. изм.	Тариф на электроэнергию 1	-
45.13	<i>Тариф на электроэнергию 2</i>	<p>Определяет тариф на электроэнергию 2 (стоимость 1 кВт·ч).</p> <p>См. параметр 45.12 Тариф на электроэнергию 1.</p>	0,200 ед. изм.
	0,000...4294967,29 5 ед. изм.	Тариф на электроэнергию 2	-
45.14	<i>Выбор исполыз. тарифа</i>	<p>Выбирает (или определяет источник, который выбирает) предварительно заданный тариф на электроэнергию, который используется.</p> <p>0 = 45.12 Тариф на электроэнергию 1 1 = 45.13 Тариф на электроэнергию 2</p>	Тариф на электроэнергию 1
	Тариф на электроэнергию 1	0.	0
	Тариф на электроэнергию 2	1.	1
	DI1	Цифровой вход DI1 (10.02 Состояние задержки DI , бит 0).	2
	DI2	Цифровой вход DI2 (10.02 Состояние задержки DI , бит 1).	3
	DI3	Цифровой вход DI3 (10.02 Состояние задержки DI , бит 2).	4
	DI4	Цифровой вход DI4 (10.02 Состояние задержки DI , бит 3).	5
	DI5	Цифровой вход DI5 (10.02 Состояние задержки DI , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (10.02 Состояние задержки DI , бит 5).	7
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-
45.17	<i>Ед. измер. тарифа за эл.</i>	Определяет денежную единицу, которая используется в расчетах экономии.	Евро
	Местная валюта	Валюта определяется выбором языка (см. параметр 96.01 Язык).	100
	Евро	Евро.	101
	Доллары США	Доллар США.	102
45.18	<i>Кэфф. преобразов. CO2</i>	Определяет коэффициент преобразования сэкономленной электроэнергии в выбросы CO ₂ (кг/кВт·ч или т/МВт·ч).	0,500 т/МВт·ч
	0,000 ... 65,535 т/МВт·ч	Коэффициент преобразования сэкономленной электроэнергии в выбросы CO ₂ .	1 = 1 т/МВт·ч



№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
45.19	<i>Уставка мощности</i>	Фактическое значение мощности, которую потребляет двигатель, когда он подключен непосредственно к сети и работает в данной системе управления. Используется для справки при расчете энергосбережения. Примечание. Точность расчета энергосбережения напрямую зависит от точности этой величины. Если здесь ничего не введено, в вычислении используется номинальная мощность двигателя, но это может резко увеличить отчетное энергосбережение, поскольку многие двигатели не потребляют мощность, указанную в паспортной табличке.	0,00 кВт
	0,00...100000,00 кВт	Мощность, подаваемая на двигатель.	1 = 1 кВт
45.21	<i>Сброс величины экономии</i>	Сбрасывает параметры счетчика энергосбережения 45.01...45.10 .	<i>Выполнено</i>
	Выполнено	Сброс не запрашивается (обычный режим работы), или сброс выполнен.	0
	Сброс	Сбрасывает параметры счетчика энергосбережения. Значение автоматически возвращается к <i>Выполнено</i> .	1
46 Параметры контроля/масшт.		Настройки контроля скорости; фильтрация текущего сигнала; общие настройки масштабирования.	
46.01	<i>Масштабирование скорости</i>	Задаёт максимальное значение скорости, используемое для определения степени ускорения, и начальное значение скорости, используемое для определения степени замедления (см. группу параметров 23 Плавное измен. задания скор.). Поэтому интервалы времени ускорения и замедления вращения относятся к данному значению (не к параметру 30.12 Максимальная скорость). Также определяет 16-разрядное масштабирование параметров, связанных со скоростью. Значение этого параметра соответствует 20000, например, при связи по шине Fieldbus.	1500,00 об/мин
	0,10... 30000,00 об/мин	Конечная/начальная скорость при ускорении/замедлении.	1 = 1 об/мин
46.02	<i>Масштабирование частоты</i>	Задаёт максимальное значение частоты, используемое для определения степени ускорения, и начальное значение частоты, используемое для определения степени замедления (см. группу параметров 28 Цепочка заданий частоты). Поэтому интервалы времени увеличения и уменьшения частоты относятся к данному значению (не к параметру 30.14 Максимальная частота). Также определяет 16-разрядное масштабирование параметров, связанных с частотой. Значение этого параметра соответствует 20000, например, при связи по шине Fieldbus.	50,00 Гц
	0,10...1000,00 Гц	Конечная/начальная частота при ускорении/замедлении.	10 = 1 кВт
46.03	<i>Масштабирование крут. момента</i>	Определяют 16-разрядное масштабирование параметров крутящего момента. Значение этого параметра (в процентах от номинального крутящего момента двигателя) соответствует 10000, например, при связи по шине Fieldbus.	100,0 %
	0,1...1000,0 %	Крутящий момент, соответствующий 10000 на шине Fieldbus.	10 = 1 %



№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
46.04	<i>Масштабиров. мощности</i>	Определяет значение выходной мощности, которое соответствует 10000, например, при связи по шине Fieldbus. Единица измерения выбирается параметром 96.16 Выбор единицы измерения .	1000,0 кВт или л. с.
	0,1...30000,0 кВт или 0,1...40214,5 л. с.	Мощность, соответствующая 10000 на шине Fieldbus.	1 = 1 ед. измерения
46.05	<i>Масштабирование тока</i>	Определяет 16-разрядное масштабирование параметров тока. Значение этого параметра соответствует 10000, например при связи по шине Fieldbus.	10000 А
	0...30000 А		
46.11	<i>Время фильт. скор. двиг.</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигналов 01.01 Исполз. скорость двигателя и 01.02 Расчетн. скорость двигателя .	500 мс
	2...20000 мс	Постоянная времени фильтра для сигнала скорости двигателя.	1 = 1 мс
46.12	<i>Время фильт. вых. част.</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигнала 01.06 Выходная частота .	500 мс
	2...20000 мс	Постоянная времени фильтра для сигнала выходной частоты.	1 = 1 мс
46.13	<i>Время фильт. кр. мом. двиг.</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигнала 01.10 Крутящий момент двигателя .	100 мс
	2...20000 мс	Постоянная времени фильтра для сигнала крутящего момента двигателя.	1 = 1 мс
46.14	<i>Пост. времени фильтра мощности</i>	Определяет постоянную времени фильтра для сигнала 01.14 Выходная мощность .	100 мс
	2...20000 мс	Постоянная времени фильтра для сигнала выходной мощности.	1 = 1 мс
46.21	<i>На гистерезисе скорости</i>	<p>Задаёт пределы «на уставке» для регулирования скорости привода.</p> <p>Когда разность между заданием (22.87 Факт. задание скорости 7) и скоростью (24.02 Сигн. обр. связи исп. скор.) меньше значения 46.21 На гистерезисе скорости, считается, что привод работает в соответствии с уставкой. Это указывается битом 8 параметра 06.11 Главное слово состояния.</p>	50,00 об/мин
	0,00... 30000,00 об/мин	Предел для индикации состояния «на уставке» при регулировании скорости.	См. параметр 46.01

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
46.22	<i>На гистерезисе частоты</i>	<p>Задаёт пределы «на уставке» для регулирования частоты привода. Когда абсолютное значение разности между заданием (<i>28.96 Задание част. до пл. измен.</i>) и текущей частотой (<i>01.06 Выходная частота</i>) меньше значения <i>46.22 На гистерезисе частоты</i>, считается, что привод работает в соответствии с уставкой. Это указывается битом 8 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i>.</p>	2,00 Гц
	0,00...1000,00 Гц	Предел для индикации состояния «на уставке» при регулировании частоты.	См. параметр <i>46.02</i>
46.23	<i>На гистерез. крут. момента</i>	<p>Задаёт пределы «на уставке» для регулирования крутящего момента привода. Когда абсолютное значение разности между заданием (<i>26.73 Факт. задание кр. момента 4</i>) и текущим крутящим моментом (<i>01.10 Крутящий момент двигателя</i>) меньше значения <i>46.23 На гистерез. крут. момента</i>, считается, что привод работает в соответствии с уставкой. Это указывается битом 8 параметра <i>06.11 Главное слово состояния</i>.</p>	5,0 %
	0,0...300,0 %	Предел для индикации состояния «на уставке» при регулировании крутящего момента.	См. параметр <i>46.03</i>
46.31	<i>Превышение скорости</i>	Определяет уровень срабатывания для индикации состояния «превышение» при регулировании скорости. Когда текущая скорость превышает предельное значение, устанавливается бит 10 параметра <i>06.17 Слово состояния привода 2</i> .	0,00 об/мин
	0,00... 30000,00 об/мин	Уровень срабатывания для индикации состояния «превышение» при регулировании скорости.	См. параметр <i>46.01</i>

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
46.32	<i>Превышение частоты</i>	Определяет уровень срабатывания для индикации состояния «превышение» при регулировании частоты. Когда текущая частота превышает предельное значение, устанавливается бит 10 параметра 06.17 Слово состояния привода 2 .	0,00 Гц
	0,00...1000,00 Гц	Уровень срабатывания для индикации состояния «превышение» при регулировании частоты.	См. параметр 46.02
46.33	<i>Превышение крут. момента</i>	Определяет уровень срабатывания для индикации состояния «превышение» при регулировании крутящего момента. Когда текущий крутящий момент превышает предельное значение, устанавливается бит 10 параметра 06.17 Слово состояния привода 2 .	0,0 %
	0,0...1600,0 %	Уровень срабатывания для индикации состояния «превышение» при регулировании крутящего момента.	См. параметр 46.03
46.41	<i>Масштаб. импульса кВт·ч</i>	Определяет уровень срабатывания для сигнала «Импульс кВт·ч» длительностью 50 мс. Выходному сигналу импульса соответствует бит 9 параметра 05.22 Диагностическое слово 3 .	1,000 кВт·ч
	0,001... 1000,000 кВт·ч	Уровень срабатывания сигнала «Импульс кВт·ч».	1 = 1 кВт·ч
47 Хранение данных			
		Параметры хранения данных, которые могут записываться и считываться с помощью исходных и целевых настроек других параметров. Следует иметь в виду, что существуют разные параметры хранения для разных типов данных. См. также раздел Параметры хранения данных (стр. 126) .	
47.01	<i>Хранение данных 1, geal32</i>	Параметр хранения данных 1.	0,000
	-2147483,008... 2147483,008	32-разрядные данные.	-
47.02	<i>Хранение данных 2, geal32</i>	Параметр хранения данных 2.	0,000
	-2147483,008... 2147483,008	32-разрядные данные.	-
47.03	<i>Хранение данных 3, geal32</i>	Параметр хранения данных 3.	0,000
	-2147483,008... 2147483,008	32-разрядные данные.	-
47.04	<i>Хранение данных 4, geal32</i>	Параметр хранения данных 4.	0,000
	-2147483,008... 2147483,008	32-разрядные данные.	-
47.11	<i>Хранение данных 1, int32</i>	Параметр хранения данных 9.	0
	-2147483648... 2147483647	32-разрядные данные.	-

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
47.12	<i>Хранение данных 2, int32</i>	Параметр хранения данных 10.	0
	-2147483648... 2147483647	32-разрядные данные.	-
47.13	<i>Хранение данных 3, int32</i>	Параметр хранения данных 11.	0
	-2147483648... 2147483647	32-разрядные данные.	-
47.14	<i>Хранение данных 4, int32</i>	Параметр хранения данных 12.	0
	-2147483648... 2147483647	32-разрядные данные.	-
47.21	<i>Хранение данных 1, int16</i>	Параметр хранения данных 17.	0
	-32768...32767	16-разрядные данные.	1 = 1
47.22	<i>Хранение данных 2, int16</i>	Параметр хранения данных 18.	0
	-32768...32767	16-разрядные данные.	1 = 1
47.23	<i>Хранение данных 3, int16</i>	Параметр хранения данных 19.	0
	-32768...32767	16-разрядные данные.	1 = 1
47.24	<i>Хранение данных 4, int16</i>	Параметр хранения данных 20.	0
	-32768...32767	16-разрядные данные.	1 = 1
49 Парам. связи порта панели		Настройки связи для порта панели управления привода.	
49.01	<i>Идентификац. номер узла</i>	Определяет идентификатор узла привода. Все устройства, подключенные к сети, имеют уникальный идентификатор узла. Примечание. В случае приводов, объединенных в сеть, рекомендуется зарезервировать для запасных/сменных приводов идентификатор ID 1.	1
	1...32	Идентификатор узла.	1 = 1
49.03	<i>Скорость передачи данных</i>	Определяет скорость передачи данных по линии связи.	<i>115,2 кбит/с</i>
	9,6 кбит/с	9,6 кбит/с.	0
	38,4 кбит/с	38,4 кбит/с.	1
	57,6 кбит/с	57,6 кбит/с.	2
	86,4 кбит/с	86,4 кбит/с.	3
	115,2 кбит/с	115,2 кбит/с.	4
	230,4 кбит/с	230,4 кбит/с.	5
49.04	<i>Время потери связи</i>	Устанавливает время ожидания для связи панели управления (или ПК). Если перерыв связи длится дольше этого времени ожидания, выполняется действие, заданное параметром <i>49.05 Действие при потере связи</i> .	10,0 с
	0,1...3000,0 с	Время ожидания связи панели/ПК.	10 = 1 с

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
49.05	<i>Действие при потере связи</i>	Выбирает реакцию привода на нарушение связи с панелью управления или ПК.	<i>Отказ</i>
	Никаких действий	Никаких действий не выполняется.	0
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа <i>7081 Потеря панели Программируемый отказ: 49.05 Действие при потере связи.</i>	1
	Последняя скорость	Привод формирует предупреждение <i>A7EE Потеря панели</i> и поддерживает скорость вращения, которая была до возникновения нештатной ситуации. Скорость определяется на базе текущей скорости пропуская через 850-мс фильтр нижних частот.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи.	2
	Безопасн. задание скорости	Привод формирует предупреждение <i>A7EE Потеря панели</i> и устанавливает скорость равной значению, заданному параметром <i>22.41 Безопасн. задание скорости</i> (или <i>28.41 Безопасное задание частоты</i> , если используется задание частоты).  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи.	3
49.06	<i>Обновить параметры</i>	Применяются настройки параметров <i>49.01...49.05</i> . Примечание. Обновление может вызвать нарушение связи, так что может потребоваться повторное подключение привода.	<i>Выполнено</i>
	Выполнено	Обновление выполнено или не запрошено.	0
	Настроить	Обновить параметры <i>49.01...49.05</i> . Значение автоматически возвращается к <i>Выполнено</i> .	1
50 Адаптер Fieldbus (FBA)		Конфигурирование связи по шине Fieldbus. См. также главу <i>Управление через интерфейсный модуль Fieldbus</i> (стр. 413).	
50.01	<i>Разрешить FBA A</i>	Разрешает/запрещает связь между приводом и интерфейсным модулем Fieldbus A и определяет гнездо, в которое вставляется модуль.	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Связь между приводом и интерфейсным модулем Fieldbus A запрещена.	0
	Гнездо опции 1	Связь между приводом и интерфейсным модулем Fieldbus A разрешена. Интерфейсный модуль установлен в гнездо 1.	1
50.02	<i>Функц. потери св. с FBA A</i>	Выбирает реакцию привода в случае нарушения связи по шине Fieldbus. Время задержки определяется параметром <i>50.03 Ож. при потере св. с FBA A</i> .	<i>Никаких действий</i>
	Никаких действий	Никаких действий не выполняется.	0
	Отказ	Функция обнаружения нарушения связи активна. В случае нарушения связи привод отключается по отказу <i>7510 Связь с FBA A</i> , и двигатель останавливается выбегом.	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16								
	Последняя скорость	Функция обнаружения нарушения связи активна. При нарушении связи привод выдает предупреждение (<i>A7C1 Связь с FBA A</i>) и фиксирует скорость вращения на значении, имевшем место на момент возникновения нештатной ситуации. Скорость определяется на базе текущей скорости пропусканием через 850-мс фильтр нижних частот.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи.	2								
	Безопасн. задание скорости	Функция обнаружения нарушения связи активна. При нарушении связи привод формирует предупреждение (<i>A7C1 Связь с FBA A</i>) и устанавливает скорость равной значению, заданному параметром <i>22.41 Безопасн. задание скорости</i> (или <i>28.41 Безопасное задание частоты</i> , если используется задание частоты).  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи.	3								
<i>50.03</i>	<i>Ож. при потере св. с FBA A</i>	Задаёт время задержки перед выполнением действия, определённого параметром <i>50.02 Функция. потери св. с FBA A</i> . Отсчет времени начинается в тот момент, когда линия связи перестает обновлять сообщение.	0,3 с								
	0,3...6553,5 с	Задержка.	1 = 1 с								
<i>50.04</i>	<i>Тип задания 1 FBA A</i>	Выбирает тип и масштаб задания 1, полученного от интерфейсного модуля Fieldbus A. Масштаб задания определяется параметрами <i>46.01...46.04</i> в зависимости от того, какой тип задания выбирается этим параметром.	<i>Скорость или частота</i>								
	Скорость или частота	Тип и масштаб выбираются автоматически в соответствии с текущим активным режимом работы следующим образом: <table border="1" data-bbox="350 890 843 1042"> <thead> <tr> <th>Режим работы (см. параметр <i>19.01</i>)</th> <th>Тип задания 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Регулирование скорости</td> <td><i>Скорость</i></td> </tr> <tr> <td>Регулирование крутящего момента.</td> <td><i>Скорость</i></td> </tr> <tr> <td>Регулирование частоты</td> <td><i>Частота</i></td> </tr> </tbody> </table>	Режим работы (см. параметр <i>19.01</i>)	Тип задания 1	Регулирование скорости	<i>Скорость</i>	Регулирование крутящего момента.	<i>Скорость</i>	Регулирование частоты	<i>Частота</i>	0
Режим работы (см. параметр <i>19.01</i>)	Тип задания 1										
Регулирование скорости	<i>Скорость</i>										
Регулирование крутящего момента.	<i>Скорость</i>										
Регулирование частоты	<i>Частота</i>										
	Прозрачный	Масштабирование не применяется.	1								
	Общий	Общее задание без определенной единицы измерения.	2								
	Крутящий момент	Масштаб определяется параметром <i>46.03 Масштабир. крут. момента</i> .	3								
	Скорость	Масштаб определяется параметром <i>46.01 Масштабирование скорости</i> .	4								
	Частота	Масштаб определяется параметром <i>46.02 Масштабирование частоты</i> .	5								

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16								
50.05	Тип задания 2 FBA A	Выбирает тип и масштаб задания 2, полученного от интерфейсного модуля Fieldbus A. Масштаб задания определяется параметрами 46.01...46.04 в зависимости от того, какой тип задания выбирается этим параметром.	Скорость или частота								
	Скорость или частота	Тип и масштаб выбираются автоматически в соответствии с текущим активным режимом работы следующим образом: <table border="1" data-bbox="404 352 897 504"> <thead> <tr> <th>Режим работы (см. параметр 19.01)</th> <th>Тип задания 2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Регулирование скорости</td> <td>Крутящий момент</td> </tr> <tr> <td>Регулирование крутящего момента.</td> <td>Крутящий момент</td> </tr> <tr> <td>Регулирование частоты</td> <td>Крутящий момент</td> </tr> </tbody> </table>	Режим работы (см. параметр 19.01)	Тип задания 2	Регулирование скорости	Крутящий момент	Регулирование крутящего момента.	Крутящий момент	Регулирование частоты	Крутящий момент	0
Режим работы (см. параметр 19.01)	Тип задания 2										
Регулирование скорости	Крутящий момент										
Регулирование крутящего момента.	Крутящий момент										
Регулирование частоты	Крутящий момент										
	Прозрачный	Масштабирование не применяется.	1								
	Общий	Общее задание без определенной единицы измерения.	2								
	Крутящий момент	Масштаб определяется параметром 46.03 Масштабир. крут. момента.	3								
	Скорость	Масштаб определяется параметром 46.01 Масштабирование скорости.	4								
	Частота	Масштаб определяется параметром 46.02 Масштабирование частоты.	5								
50.06	Выбор слова сост. FBA A	Выбирает источник слова состояния, посылаемого в сеть Fieldbus через интерфейсный модуль Fieldbus A.	Авто								
	Авто	Источник слова состояния выбирается автоматически.	0								
	Прозрачный режим	Источник, выбранный параметром 50.09 Прозр. уст. сл. сост. FBA A, передается как слово состояния в сеть Fieldbus через интерфейсный модуль Fieldbus A.	1								
50.07	Тип факт. значения 1 FBA A	Выбирает тип и масштаб текущего значения 1, передаваемого в сеть Fieldbus через интерфейсный модуль Fieldbus A. Масштаб задания определяется параметрами 46.01...46.04 в зависимости от того, какой тип текущего значения выбирается этим параметром.	Скорость или частота								
	Скорость или частота	Тип и масштаб выбираются автоматически в соответствии с текущим активным режимом работы следующим образом: <table border="1" data-bbox="404 1090 897 1241"> <thead> <tr> <th>Режим работы (см. параметр 19.01)</th> <th>Тип текущего значения 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Регулирование скорости</td> <td>Скорость</td> </tr> <tr> <td>Регулирование крутящего момента.</td> <td>Скорость</td> </tr> <tr> <td>Регулирование частоты</td> <td>Частота</td> </tr> </tbody> </table>	Режим работы (см. параметр 19.01)	Тип текущего значения 1	Регулирование скорости	Скорость	Регулирование крутящего момента.	Скорость	Регулирование частоты	Частота	0
Режим работы (см. параметр 19.01)	Тип текущего значения 1										
Регулирование скорости	Скорость										
Регулирование крутящего момента.	Скорость										
Регулирование частоты	Частота										
	Прозрачный	Масштабирование не применяется.	1								
	Общий	Общее задание без определенной единицы измерения.	2								
	Крутящий момент	Масштаб определяется параметром 46.03 Масштабир. крут. момента.	3								
	Скорость	Масштаб определяется параметром 46.01 Масштабирование скорости.	4								
	Частота	Масштаб определяется параметром 46.02 Масштабирование частоты.	5								

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16								
50.08	<i>Тип факт. значения 2 FBA A</i>	Выбирает тип и масштаб текущего значения 2, передаваемого в сеть Fieldbus через интерфейсный модуль Fieldbus A. Масштаб задания определяется параметрами 46.01...46.04 в зависимости от того, какой тип текущего значения выбирается этим параметром.	<i>Скорость или частота</i>								
	Скорость или частота	Тип и масштаб выбираются автоматически в соответствии с текущим активным режимом работы следующим образом: <table border="1" data-bbox="349 375 844 523"> <thead> <tr> <th>Режим работы (см. параметр 19.01)</th> <th>Тип текущего значения 2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Регулирование скорости</td> <td><i>Крутящий момент</i></td> </tr> <tr> <td>Регулирование крутящего момента.</td> <td><i>Крутящий момент</i></td> </tr> <tr> <td>Регулирование частоты</td> <td><i>Крутящий момент</i></td> </tr> </tbody> </table>	Режим работы (см. параметр 19.01)	Тип текущего значения 2	Регулирование скорости	<i>Крутящий момент</i>	Регулирование крутящего момента.	<i>Крутящий момент</i>	Регулирование частоты	<i>Крутящий момент</i>	0
Режим работы (см. параметр 19.01)	Тип текущего значения 2										
Регулирование скорости	<i>Крутящий момент</i>										
Регулирование крутящего момента.	<i>Крутящий момент</i>										
Регулирование частоты	<i>Крутящий момент</i>										
	Прозрачный	Масштабирование не применяется.	1								
	Общий	Общее задание без определенной единицы измерения.	2								
	Крутящий момент	Масштаб определяется параметром 46.03 <i>Масштабирование крутящего момента</i> .	3								
	Скорость	Масштаб определяется параметром 46.01 <i>Масштабирование скорости</i> .	4								
	Частота	Масштаб определяется параметром 46.02 <i>Масштабирование частоты</i> .	5								
50.09	<i>Прозр. ист. сл. сост. FBA A</i>	Выбирает источник слова состояния шины Fieldbus, если для параметра 50.06 <i>Выбор слова сост. FBA A</i> установлено значение <i>Прозрачный режим</i> .	<i>Не выбрано</i>								
	Не выбрано	Источник не выбран.	-								
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-								
50.10	<i>Прозр. ист. факт. 1 FBA A</i>	Если для параметра 50.07 <i>Тип факт. значения 1 FBA A</i> установлено значение <i>Прозрачный</i> , этот параметр выбирает источник текущего значения 1, передаваемого в сеть Fieldbus через интерфейсный модуль Fieldbus A.	<i>Не выбрано</i>								
	Не выбрано	Источник не выбран.	-								
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-								
50.11	<i>Прозр. ист. факт. 2 FBA A</i>	Если для параметра 50.08 <i>Тип факт. значения 2 FBA A</i> установлено значение <i>Прозрачный</i> , этот параметр выбирает источник текущего значения 2, передаваемого в сеть Fieldbus через интерфейсный модуль Fieldbus A.	<i>Не выбран</i>								
	Не выбран	Источник не выбран.	-								
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-								
50.12	<i>Разрешить FBA A</i>	Разрешает отображение исходных (неизменных) данных, полученных от интерфейсного модуля Fieldbus A и посылаемых этому модулю, в параметрах 50.13...50.18. Эта функция должна использоваться только для отладки.	<i>Запрещено</i>								
	Запрещено	Отображение исходных данных от интерфейсного модуля Fieldbus A запрещено.	0								
	Разрешено	Отображение исходных данных от интерфейсного модуля Fieldbus A разрешено.	1								

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
50.13	<i>Слово управления FBA A</i>	Отображает исходное (неизмененное) слово управления, посылаемое ведущим устройством (ПЛК) в интерфейсный модуль Fieldbus A, если отладка разрешена параметром <i>50.12 Разрешить FBA A</i> . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	0000000h... FFFFFFFh	Слово управления, посылаемое ведущим устройством в интерфейсный модуль Fieldbus A.	-
50.14	<i>Задание 1 с FBA A</i>	Отображает исходное (неизмененное) значение ЗАДАНИЕ1, посылаемое ведущим устройством (ПЛК) в интерфейсный модуль Fieldbus A, если отладка разрешена параметром <i>50.12 Разрешить FBA A</i> . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-2147483648... 2147483647	Исходное значение ЗАДАНИЕ1, посылаемое ведущим устройством в интерфейсный модуль Fieldbus A.	-
50.15	<i>Задание 2 с FBA A</i>	Отображает исходное (неизмененное) значение ЗАДАНИЕ1, посылаемое ведущим устройством (ПЛК) в интерфейсный модуль Fieldbus A, если отладка разрешена параметром <i>50.12 Разрешить FBA A</i> . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-2147483648... 2147483647	Исходное значение ЗАДАНИЕ2, посылаемое ведущим устройством в интерфейсный модуль Fieldbus A.	-
50.16	<i>Слово состояния FBA A</i>	Отображает исходное (неизмененное) слово состояния, посылаемое интерфейсным модулем Fieldbus A в ведущее устройство (ПЛК), если отладка разрешена параметром <i>50.12 Разрешить FBA A</i> . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	0000000h... FFFFFFFh	Слово состояния, посылаемое интерфейсным модулем Fieldbus A в ведущее устройство.	-
50.17	<i>Факт. значение 1 FBA A</i>	Отображает исходное (неизмененное) фактическое значение 1, посылаемое интерфейсным модулем Fieldbus A в ведущее устройство (ПЛК), если отладка разрешена параметром <i>50.12 Разрешить FBA A</i> . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-2147483648... 2147483647	Исходное фактическое значение 1, посылаемое интерфейсным модулем Fieldbus A в ведущее устройство.	-
50.18	<i>Факт. значение 2 FBA A</i>	Отображает исходное (неизмененное) фактическое значение 1, посылаемое интерфейсным модулем Fieldbus A в ведущее устройство (ПЛК), если отладка разрешена параметром <i>50.12 Разрешить FBA A</i> . Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	-2147483648... 2147483647	Исходное фактическое значение 2, посылаемое интерфейсным модулем Fieldbus A в ведущее устройство.	-
51 Параметры FBA A		Конфигурирование интерфейсного модуля Fieldbus A.	
51.01	<i>Тип FBA A</i>	Показывает тип подключенного интерфейсного модуля Fieldbus. 0 = Модуль не найден, или не подключен должным образом, или запрещен параметром <i>50.01 Разрешить FBA A</i> ; 0 = Нет; 1 = PROFIBUS-DP; 32 = CANopen; 37 = DeviceNet; 128 = Ethernet; 132 = PROFINet IO; 135 = EtherCAT; 136 = ETH Pwrlink; 485 = Связь RS-485 101 = ControlNet; Этот параметр предназначен только для чтения.	-

302 *Параметры*

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
51.02	<i>Парам. 2 FBA A</i>	Параметры 51.02...51.26 относятся к интерфейсному модулю. Более подробные сведения приведены в документации по интерфейсному модулю Fieldbus. Обратите внимание, что не все из этих параметров должны обязательно использоваться.	-
	0...65535	Параметр конфигурирования интерфейсного модуля Fieldbus.	1 = 1

51.26	<i>Парам. 26 FBA A</i>	См. параметр 51.02 <i>Парам. 2 FBA A</i> .	-
	0...65535	Параметр конфигурирования интерфейсного модуля Fieldbus.	1 = 1
51.27	<i>Обнов. параметров FBA A</i>	Подтверждает любые изменения настроек конфигурации интерфейсного модуля Fieldbus. После обновления автоматически устанавливается значение <i>Выполнено</i> . Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.	<i>Выполнено</i>
	Выполнено	Обновление завершено.	0
	Настроить	Обновление.	1
51.28	<i>Версия табл. парам. FBA A</i>	Отображает версию таблицы параметров файла соответствия интерфейсного модуля Fieldbus (сохраненную в памяти привода). В формате axuz, где ax = основной номер версии таблицы; yz = дополнительный номер версии таблицы. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
		Версия таблицы параметров интерфейсного модуля.	-
51.29	<i>Код типа привода FBA A</i>	Отображает код типа привода в файле соответствия интерфейсного модуля Fieldbus (сохраненный в памяти привода). Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	0...65535	Код типа привода, сохраненный в файле соответствия.	1 = 1
51.30	<i>Версия файла соотв. FBA A</i>	Отображает версию файла соответствия интерфейсного модуля Fieldbus, сохраненную в памяти привода в десятичном формате. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
	0...65535	Версия файла соответствия.	1 = 1
51.31	<i>Состояние связи D2FBA A</i>	Отображает состояние связи интерфейсного модуля Fieldbus.	<i>Не настроено</i>
	Не настроено	Интерфейсный модуль не сконфигурирован.	0
	Выполняется инициализация	Выполняется инициализация интерфейсного модуля.	1
	Истекло время ожидания	Истекло время ожидания связи между интерфейсным модулем и приводом.	2
	Ошибка конфигурации	Ошибка конфигурирования интерфейсного модуля: файл соответствия в файловой системе привода не найден, или загрузка файла соответствия не смогла быть выполнена более трех раз.	3
	Автономный режим	Связь по шине Fieldbus работает в автономном режиме.	4



№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Интерактивный режим	Связь по шине Fieldbus работает в интерактивном режиме, или в настройках интерфейсного модуля Fieldbus не указано обнаружение нарушения связи. Более подробные сведения приведены в документации по интерфейсному модулю Fieldbus.	5
	Сброс	Интерфейсный модуль выполняет операцию аппаратного сброса.	6
51.32	<i>Версия ПО связи FBA A</i>	Отображает версию общей программы интерфейсного модуля в формате ахуз, где а = основной номер версии, ху = дополнительный номер версии, z = номер или буквенное обозначение коррекции. Пример: 190A = версия 1.90A.	
		Версия общей программы интерфейсного модуля.	-
51.33	<i>Версия приклад. ПО FBA A</i>	Отображает версию прикладной программы интерфейсного модуля в формате ахуз, где а = основной номер версии, ху = дополнительный номер версии. z = номер или буквенное обозначение коррекции. Пример. 190A = версия 1.90A.	
		Версия прикладной программы интерфейсного модуля.	-

52 Входные данные FBA A		Выбор данных для передачи из привода в контроллер шины Fieldbus через интерфейсный модуль Fieldbus A. Примечание. Для 32-разрядных значений требуются два последовательных параметра. Когда в параметре данных выбирается 32-разрядное значение, следующий параметр автоматически резервируется.	
52.01	<i>Входные данные 1 FBA A</i>	Параметры 52.01...52.12 выбирают данные для передачи из привода в контроллер шины Fieldbus через интерфейсный модуль Fieldbus A.	<i>Нет</i>
	Нет	Нет.	0
	Управляющее слово 16 бит	Слово управления (16 бит)	1
	Задание1 16 бит	Задание 1 (16 бит)	2
	Задание2 16 бит	Задание 2 (16 бит)	3
	Слово состояния 16 бит	Слово состояния (16 бит)	4
	Факт.знач.1 16 бит	Фактическое значение 1 (16 бит)	5
	Факт.знач.2 16 бит	Фактическое значение 2 (16 бит)	6
	Управляющее слово 32 бита	Слово управления (32 бита)	11
	Задание1 32 бита	Задание 1 (32 бита)	12
	Задание2 32 бита	Задание 2 (32 бита)	13
	Слово состояния 32 бита	Слово состояния (32 бита)	14
	Факт.знач.1 32 бита	Фактическое значение 1 (32 бита)	15
	Факт.знач.2 32 бита	Фактическое значение 2 (32 бита)	16
	Слово состояния 2 16 бит	Слово состояния 2 (16 бит)	24

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
...
52.12	<i>Входные данные 12 FBA A</i>	См. параметр 52.01 <i>Входные данные 1 FBA A</i> .	<i>Нет</i>
53 Выходные данные FBA A			
53.01	<i>Выходные данные 1 FBA A</i>	Параметры 53.01...53.12 выбирают данные для передачи из контроллера шины Fieldbus в привод через интерфейсный модуль Fieldbus A. Примечание. Для 32-разрядных значений требуются два последовательных параметра. Когда в параметре данных выбирается 32-разрядное значение, следующий параметр автоматически резервируется.	<i>Нет</i>
	Нет	Нет.	0
	Управляющее слово 16 бит	Слово управления (16 бит)	1
	Задание1 16 бит	Задание 1 (16 бит)	2
	Задание2 16 бит	Задание 2 (16 бит)	3
	Управляющее слово 32 бита	Слово управления (32 бита)	11
	Задание1 32 бита	Задание 1 (32 бита)	12
	Задание2 32 бита	Задание 2 (32 бита)	13
	Управляющее слово 2 16 бит	Слово управления 2 (16 бит)	21
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
...
53.12	<i>Выходные данные 12 FBA</i>	См. параметр 53.01 <i>Выходные данные 1 FBA A</i> .	<i>Нет</i>
58 Встроенная шина Fieldbus			
		Конфигурация интерфейса встроенной шины Fieldbus (EFB). См. также главу <i>Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus (EFB)</i> (стр. 385).	
58.01	<i>Разрешить протокол</i>	Разрешает/запрещает интерфейс встроенной шины Fieldbus и выбирает протокол для использования.	<i>Нет</i>
	Нет	Нет (связь запрещена).	0
	Modbus RTU	Разрешается встроенный интерфейс Fieldbus, используется протокол Modbus RTU.	1
58.02	<i>Идентификатор протокола</i>	Отображается идентификатор и версия протокола. Этот параметр предназначен только для чтения.	-
		Идентификатор и версия протокола.	1 = 1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
58.03	<i>Адрес узла</i>	Определяет адрес узла привода на шине Fieldbus. Допускаются значения 1...247. Два устройства с одинаковыми адресами не могут одновременно работать в интерактивном режиме. Изменения этого параметра вступают в силу после перезагрузки блока управления или подтверждения новых настроек с помощью параметра <i>58.06 Управление связью</i> .	1
	0...255	Адрес узла (допускаются значения 1...247).	1 = 1
58.04	<i>Скорость передачи данных</i>	Определяет скорость передачи данных по шине Fieldbus. Изменения этого параметра вступают в силу после перезагрузки блока управления или подтверждения новых настроек с помощью параметра <i>58.06 Управление связью</i> .	<i>19,2 кбит/с</i>
	Автоматическое обнаружение	Если используется автоматическое обнаружение, настройка четности шины должна быть известна и задана в параметре <i>58.05 Четность</i> . Шина контролируется в течение определенного времени, и обнаруженная скорость передачи данных записывается в параметр.	0
	4,8 кбит/с	4,8 кбит/с.	1
	9,6 кбит/с	9,6 кбит/с.	2
	19,2 кбит/с	19,2 кбит/с.	3
	38,4 кбит/с	38,4 кбит/с.	4
	57,6 кбит/с	57,6 кбит/с.	5
	76,8 кбит/с	76,8 кбит/с.	6
	115,2 кбит/с	115,2 кбит/с.	7
58.05	<i>Четность</i>	Выбирает тип бита проверки четности и количество стоповых битов. Изменения этого параметра вступают в силу после перезагрузки блока управления или подтверждения новых настроек с помощью параметра <i>58.06 Управление связью</i> .	<i>8 ЧЕТНОСТЬ 1</i>
	8 НЕТ 1	Восемь битов данных, нет бита четности, один стоповый бит.	0
	8 НЕТ 2	Восемь битов данных, нет бита четности, два стоповых бита.	1
	8 ЧЕТНОСТЬ 1	Восемь битов данных, бит четности, один стоповый бит.	2
	8 НЕЧЕТНОСТЬ 1	Восемь битов данных, бит нечетности, один стоповый бит.	3
58.06	<i>Управление связью</i>	Применяет измененные настройки EFB или активирует тихий режим.	<i>Разрешено</i>
	Разрешено	Работа в обычном режиме.	0
	Обновить параметры	Обновляются настройки (параметры <i>58.01...58.05, 58.14...58.17, 58.25, 58.28...58.35</i>) и применяются измененные настройки конфигурации EFB. Автоматически возвращается значение <i>Разрешено</i> .	1
	Тихий режим	Активируется тихий режим (сообщения не передаются). Работу в тихом режиме можно завершить, выбрав для этого параметра вариант <i>Обновить параметры</i> .	2

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																																																
58.07	<i>Диагностика связи</i>	Отображается состояние связи по EFB. Этот параметр предназначен только для чтения. Следует отметить, что название отображается только в случае ошибки (значение бита равно 1).	-																																																
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Описание</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Сбой инициализации</td> <td>1 = Сбой инициализации EFB</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Ошибка настр. адр.</td> <td>1 = Недопустимый для данного протокола адрес узла</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Тихий режим</td> <td>1 = Передача данных приводом запрещена 0 = Передача данных приводом разрешена</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Автоматическое обнаружение</td> <td>1 = Выполняется автоматическое обнаружение: EFB пытается определить скорость передачи данных</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Ошибка проводки</td> <td>1 = Обнаружены ошибки (возможно, перепутаны провода A/B)</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Ошибка четности</td> <td>1 = Обнаружена ошибка: проверьте параметры 58.04 и 58.05</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>Ошибка ск.пер.данн.</td> <td>1 = Обнаружена ошибка: проверьте параметры 58.05 и 58.04</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>Нет операц. на шине</td> <td>1 = 0 байт принято в течение последних 5 секунд</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>Нет пакетов</td> <td>1 = 0 пакетов (адресованных любому устройству) обнаружено в течение последних 5 секунд</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>Шум или ошибка адр.</td> <td>1 = Обнаружены ошибки (помехи или другое устройство с аналогичным адресом в интерактивном режиме)</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>Потеря связи</td> <td>1 = 0 пакетов, адресованных приводу, принято в течение времени ожидания связи (58.16)</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Потеря УС/задания</td> <td>1 = Отсутствуют слова управления или задания, принятые в течение времени ожидания (58.16)</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Не активно</td> <td>Резерв</td> </tr> <tr> <td>13...14</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Внутренняя ошибка</td> <td>1 = Неполадка с обращениями к программе управления приводом</td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Название	Описание	0	Сбой инициализации	1 = Сбой инициализации EFB	1	Ошибка настр. адр.	1 = Недопустимый для данного протокола адрес узла	2	Тихий режим	1 = Передача данных приводом запрещена 0 = Передача данных приводом разрешена	3	Автоматическое обнаружение	1 = Выполняется автоматическое обнаружение: EFB пытается определить скорость передачи данных	4	Ошибка проводки	1 = Обнаружены ошибки (возможно, перепутаны провода A/B)	5	Ошибка четности	1 = Обнаружена ошибка: проверьте параметры 58.04 и 58.05	6	Ошибка ск.пер.данн.	1 = Обнаружена ошибка: проверьте параметры 58.05 и 58.04	7	Нет операц. на шине	1 = 0 байт принято в течение последних 5 секунд	8	Нет пакетов	1 = 0 пакетов (адресованных любому устройству) обнаружено в течение последних 5 секунд	9	Шум или ошибка адр.	1 = Обнаружены ошибки (помехи или другое устройство с аналогичным адресом в интерактивном режиме)	10	Потеря связи	1 = 0 пакетов, адресованных приводу, принято в течение времени ожидания связи (58.16)	11	Потеря УС/задания	1 = Отсутствуют слова управления или задания, принятые в течение времени ожидания (58.16)	12	Не активно	Резерв	13...14	Резерв		15	Внутренняя ошибка	1 = Неполадка с обращениями к программе управления приводом
Бит	Название	Описание																																																	
0	Сбой инициализации	1 = Сбой инициализации EFB																																																	
1	Ошибка настр. адр.	1 = Недопустимый для данного протокола адрес узла																																																	
2	Тихий режим	1 = Передача данных приводом запрещена 0 = Передача данных приводом разрешена																																																	
3	Автоматическое обнаружение	1 = Выполняется автоматическое обнаружение: EFB пытается определить скорость передачи данных																																																	
4	Ошибка проводки	1 = Обнаружены ошибки (возможно, перепутаны провода A/B)																																																	
5	Ошибка четности	1 = Обнаружена ошибка: проверьте параметры 58.04 и 58.05																																																	
6	Ошибка ск.пер.данн.	1 = Обнаружена ошибка: проверьте параметры 58.05 и 58.04																																																	
7	Нет операц. на шине	1 = 0 байт принято в течение последних 5 секунд																																																	
8	Нет пакетов	1 = 0 пакетов (адресованных любому устройству) обнаружено в течение последних 5 секунд																																																	
9	Шум или ошибка адр.	1 = Обнаружены ошибки (помехи или другое устройство с аналогичным адресом в интерактивном режиме)																																																	
10	Потеря связи	1 = 0 пакетов, адресованных приводу, принято в течение времени ожидания связи (58.16)																																																	
11	Потеря УС/задания	1 = Отсутствуют слова управления или задания, принятые в течение времени ожидания (58.16)																																																	
12	Не активно	Резерв																																																	
13...14	Резерв																																																		
15	Внутренняя ошибка	1 = Неполадка с обращениями к программе управления приводом																																																	
	0000h...FFFFh	Состояние связи EFB.	1 = 1																																																
58.08	<i>Принятые пакеты</i>	Отображается количество безошибочных пакетов, адресованных приводу. Во время штатной работы это число постоянно увеличивается. Можно сбросить с панели управления, если удерживать нажатой кнопку сброса дольше 3 секунд.	-																																																
	0...4294967295	Количество принятых пакетов, адресованных приводу.	1 = 1																																																
58.09	<i>Переданные пакеты</i>	Отображается количество безошибочных пакетов, переданных приводом. Во время штатной работы это число постоянно увеличивается. Можно сбросить с панели управления, если удерживать нажатой кнопку сброса дольше 3 секунд.	-																																																
	0...4294967295	Количество переданных пакетов.	1 = 1																																																
58.10	<i>Все пакеты</i>	Отображается количество безошибочных пакетов, адресованных любому устройству на шине. Во время штатной работы это число постоянно увеличивается. Можно сбросить с панели управления, если удерживать нажатой кнопку сброса дольше 3 секунд.	-																																																
	0...4294967295	Количество всех принятых пакетов.	1 = 1																																																

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
58.11	<i>Ошибки UART</i>	Отображается количество ошибочных символов, принятых приводом. Возрастающее количество указывает на неполадки конфигурации на шине. Можно сбросить с панели управления, если удерживать нажатой кнопку сброса дольше 3 секунд.	-
	0...4294967295	Количество ошибок UART.	1 = 1
58.12	<i>Ошибки CRC</i>	Отображается количество пакетов с ошибками CRC, принятых приводом. Возрастающее количество указывает на помехи на шине. Можно сбросить с панели управления, если удерживать нажатой кнопку сброса дольше 3 секунд.	-
	0...4294967295	Количество ошибок CRC.	1 = 1
58.14	<i>Действие при потере связи</i>	Выбор реакции привода в случае нарушения связи по EFB. Изменения этого параметра вступают в силу после перезагрузки блока управления или подтверждения новых настроек с помощью параметра 58.06 Управление связью . См. также параметры 58.15 Режим при потере связи и 58.16 Время потери связи .	<i>Нет</i>
	Нет	Никакие действия не выполняются (контроль запрещен).	0
	Отказ	Привод отключается вследствие отказа 6681 Нет связи по EFB . Это происходит, только если предполагается управление по EFB.	1
	Последняя скорость	Привод формирует предупреждение A7CE Нет связи по EFB и поддерживает скорость вращения, которая была до возникновения нештатной ситуации. Скорость определяется на базе текущей скорости пропусканием через 850-мс фильтр нижних частот. Это происходит, только если предполагается управление по EFB.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи.	2
	Безопасн. задание скорости	Привод формирует предупреждение A7CE Нет связи по EFB и устанавливает скорость равной значению, заданному параметром 22.41 Безопасн. задание скорости (или 28.41 Безопасное задание частоты , если используется задание частоты). Это происходит, только если предполагается управление по EFB.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи.	3
	Всегда отказ	Привод отключается вследствие отказа 6681 Нет связи по EFB . Это происходит, даже если не предполагается управление по EFB.	4
58.15	<i>Режим при потере связи</i>	Определяет типы сообщений, сбрасывающих счетчик времени ожидания для обнаружения потери связи по EFB. Изменения этого параметра вступают в силу после перезагрузки блока управления или подтверждения новых настроек с помощью параметра 58.06 Управление связью . См. также параметры 58.14 Действие при потере связи и 58.16 Время потери связи .	<i>Нет</i>
	Нет	Нет.	0
	Любое сообщение	Любое сообщение, адресованное приводу, сбрасывает счетчик времени ожидания.	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16								
	Упр. слово / Уст.1 / Уст.2	Запись слова управления или задания сбрасывает счетчик времени ожидания.	2								
<i>58.16</i>	<i>Время потери связи</i>	Задается время ожидания для связи по EFB. Если перерыв связи продолжается дольше этого времени ожидания, выполняется действие, заданное параметром <i>58.14 Действие при потере связи</i> . Изменения этого параметра вступают в силу после переза- грузки блока управления или подтверждения новых настроек с помощью параметра <i>58.06 Управление связью</i> . См. также параметр <i>58.15 Режим при потере связи</i> .	30,0 с								
	0,0...6000,0 с	Время ожидания связи по EFB.	1 = 1								
<i>58.17</i>	<i>Задержка передачи</i>	Определяет минимальную задержку реакции в дополне- ние к постоянной задержке согласно протоколу. Изменения этого параметра вступают в силу после переза- грузки блока управления или подтверждения новых настроек с помощью параметра <i>58.06 Управление связью</i> .	0 мс								
	0...65535 мс	Минимальная задержка реакции.	1 = 1								
<i>58.18</i>	<i>Внутренний 1</i>	Отображается исходное (не измененное) слово управле- ния в целях отладки. Этот параметр предназначен только для чтения.	-								
	0000h...FFFFh	Слово управления.	1 = 1								
<i>58.19</i>	<i>Внутренний 2</i>	Отображается исходное (не измененное) слово состояния в целях отладки. Этот параметр предназначен только для чтения.	-								
	0000h...FFFFh	Слово состояния.	1 = 1								
<i>58.25</i>	<i>Профиль управления</i>	Задаёт профиль связи, используемый протоколом. Изменения этого параметра вступают в силу после переза- грузки блока управления или подтверждения новых настроек с помощью параметра <i>58.06 Управление связью</i> .	<i>ABB Drives</i>								
	ABB Drives	Профиль управления ABB Drives (с 16-разрядным словом управления)	0								
	Профиль DCU	Профиль управления DCU (16- или 32-разрядное слово управления)	5								
<i>58.26</i>	<i>Тип задания 1 EFB</i>	Выбирает тип задания 1.	<i>Скорость или частота</i>								
	Скорость или частота	Тип и масштаб выбираются автоматически в соответствии с текущим активным режимом работы следующим образом: <table border="1" data-bbox="349 1182 844 1334"> <thead> <tr> <th>Режим работы (см. параметр <i>19.01</i>)</th> <th>Тип задания 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Регулирование скорости</td> <td><i>Скорость</i></td> </tr> <tr> <td>Регулирование крутящего момента.</td> <td><i>Скорость</i></td> </tr> <tr> <td>Регулирование частоты</td> <td><i>Частота</i></td> </tr> </tbody> </table>	Режим работы (см. параметр <i>19.01</i>)	Тип задания 1	Регулирование скорости	<i>Скорость</i>	Регулирование крутящего момента.	<i>Скорость</i>	Регулирование частоты	<i>Частота</i>	0
Режим работы (см. параметр <i>19.01</i>)	Тип задания 1										
Регулирование скорости	<i>Скорость</i>										
Регулирование крутящего момента.	<i>Скорость</i>										
Регулирование частоты	<i>Частота</i>										
	Прозрачный	Масштабирование не применяется.	1								
	Общий	Общее задание без определенной единицы измерения.	2								
	Крутящий момент	Задание крутящего момента. Масштаб определяется параметром <i>46.03 Масштабир. крут. момента</i> .	3								

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Скорость	Задание скорости. Масштаб определяется параметром 46.01 Масштабирование скорости .	4
	Частота	Задание частоты. Масштаб определяется параметром 46.02 Масштабирование частоты .	5
58.27	Тип задания 2 EFB	Выбирает тип задания 2. Варианты выбора приведены в описании параметра 58.26 Тип задания 1 EFB .	<i>Скорость или частота</i>
58.28	Тип факт. значения 1 EFB	Выбирается тип фактического значения 1. Варианты выбора приведены в описании параметра 58.26 Тип задания 1 EFB .	<i>Скорость или частота</i>
58.29	Тип факт. значения 2 EFB	Выбирается тип фактического значения 2. Варианты выбора приведены в описании параметра 58.26 Тип задания 1 EFB .	<i>Скорость или частота</i>
58.31	Прозр. ист. факт. 1 EFB	В прозрачном режиме выбирается источник фактического значения 1.	<i>Не выбран</i>
	Не выбран	Нет.	0
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-
58.32	Прозр. ист. факт. 2 EFB	В прозрачном режиме выбирается источник фактического значения 1.	<i>Не выбран</i>
	Не выбран	Нет.	0
	<i>Другое</i>	Выбор источника (см. Термины и сокращения на стр. 128).	-
58.33	Режим адресации	Определяется соответствие параметров и регистров ременного хранения в диапазоне регистров Modbus 100...65535. Изменения этого параметра вступают в силу после перезагрузки блока управления или подтверждения новых настроек с помощью параметра 58.06 Управление связью .	<i>Режим 0</i>
	Режим 0	16-разрядные значения (группы 1...99, индексы 1...99): Адрес регистра = 400000 + 100 × группа параметров + индекс параметра. Например, параметр 22.80 отображается в регистре 400000 + 2200 + 80 = 402280. 32-разрядные значения (группы 1...99, индексы 1...99): Адрес регистра = 420000 + 200 × группа параметров + 2 × индекс параметра. Например, параметр 22.80 отображается в регистре 420000 + 4400 + 160 = 424560.	0
	Режим 1	16-разрядные значения (группы 1...255, индексы 1...255): Адрес регистра = 400000 + 256 × группа параметров + индекс параметра. Например, параметр 22.80 отображается в регистре 400000 + 5632 + 80 = 405712.	1
	Режим 2	32-разрядные значения (группы 1...127, индексы 1...255): Адрес регистра = 400000 + 512 × группа параметров + 2 × индекс параметра. Например, параметр 22.80 отображается в регистре 400000 + 11264 + 160 = 411424.	2
	Режим 3	32-разрядные значения (группы 1...255, индексы 1...127): Адрес регистра = 400000 + 256 × группа параметров + 2 × индекс параметра. Например, параметр 22.80 отображается в регистре 400000 + 5632 + 160 = 405792.	3

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Режим 4	<u>32-разрядные значения (группы 128...254, индексы 1...255):</u> Адрес регистра = 400000 + 512 × группа параметров + 2 × индекс параметра. Например, параметр 122.80 отображается в регистре 400000 + 62464 + 160 = 462624.	4
	Режим 5	<u>32-разрядные значения (группы 1...255, индексы 128...254):</u> Адрес регистра = 400000 + 256 × группа параметров + 2 × индекс параметра. Например, параметр 22.180 отображается в регистре 400000 + 5632 + 360 = 405992.	5
58.34	<i>Порядок слова</i>	Выбирается порядок передачи 16-разрядных регистров, содержащих 32-разрядные параметры. Для каждого регистра первый байт содержит старший байт, а второй байт содержит младший байт. Изменения этого параметра вступают в силу после перезагрузки блока управления или подтверждения новых настроек с помощью параметра 58.06 Управление связью .	МЛАДШИЙ- СТАРШИЙ
	СТАРШИЙ- МЛАДШИЙ	Первый регистр содержит старшее слово, а второй регистр — младшее слово.	0
	МЛАДШИЙ- СТАРШИЙ	Первый регистр содержит младшее слово, а второй регистр — старшее слово.	1
58.35	<i>Возвр. ошибки приложения</i>	Определяет, возвращается ли исключение при ошибке записи в приложении. В некоторых системах в случае ошибок уровня приложений (таких как запись в регистр значения за пределами допустимого диапазона параметра) исключение не должно возвращаться.	<i>Нет</i>
	Нет	В случае ошибок уровня приложений исключение не возвращается. Это соответствует спецификации протокола Modbus.	0
	Да	В случае ошибок уровня приложений возвращается исключение 04 «Выход из строя ведомого устройства».	1
58.101	<i>Вход-выход данных 1</i>	Определяет адрес в приводе, к которому обращается ведущее устройство Modbus при операции считывания или записи с участием регистра, соответствующего параметру ввода/вывода Modbus № 1. Ведущее устройство определяет тип данных (для ввода или вывода). Значение передается в блоке данных Modbus, состоящем из двух 16-разрядных слов. 16-разрядное значение передается в младшем значащем слове (LSW). В случае 32-разрядного слова для него резервируется также и следующий параметр.	<i>Управляющее слово 16 бит</i>
	Нет	Нет	0
	Управляющее слово 16 бит	Слово управления (16 бит)	1
	Задание1 16 бит	Задание 1 (16 бит)	2
	Задание2 16 бит	Задание 2 (16 бит)	3
	Слово состояния 16 бит	Слово состояния (16 бит)	4
	Факт.знач.1 16 бит	Фактическое значение 1 (16 бит)	5
	Факт.знач.2 16 бит	Фактическое значение 2 (16 бит)	6
	Управляющее слово 32 бита	Слово управления (32 бита)	11

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Задание1 32 бита	Задание 1 (32 бита)	12
	Задание2 32 бита	Задание 2 (32 бита)	13
	Слово состояния 32 бита	Слово состояния (32 бита)	14
	Факт.знач.1 32 бита	Фактическое значение 1 (32 бита)	15
	Факт.знач.2 32 бита	Фактическое значение 2 (32 бита)	16
	Управляющее слово 2 16 бит	Слово управления 2 (16 бит)	21
	Слово состояния 2 16 бит	Слово состояния 2 (16 бит)	24
	Другое	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
58.102	<i>Вход-выход данных 2</i>	Определяет адрес в приводе, к которому обращается ведущее устройство Modbus при считывании из регистра 400002 или записи в этот регистр. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>58.101 Вход-выход данных 1</i> .	<i>Задание1 16 бит</i>
58.103	<i>Вход-выход данных 3</i>	Определяет адрес в приводе, к которому обращается ведущее устройство Modbus при считывании из регистра 400003 или записи в этот регистр. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>58.101 Вход-выход данных 1</i> .	<i>Задание2 16 бит</i>
58.104	<i>Вход-выход данных 4</i>	Определяет адрес в приводе, к которому обращается ведущее устройство Modbus при считывании из регистра 400004 или записи в этот регистр. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>58.101 Вход-выход данных 1</i> .	<i>Слово состояния 16 бит</i>
58.105	<i>Вход-выход данных 5</i>	Определяет адрес в приводе, к которому обращается ведущее устройство Modbus при считывании из регистра 400005 или записи в этот регистр. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>58.101 Вход-выход данных 1</i> .	<i>Нет</i>
58.106	<i>Вход-выход данных 6</i>	Определяет адрес в приводе, к которому обращается ведущее устройство Modbus при считывании из регистра 400006 или записи в этот регистр. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>58.101 Вход-выход данных 1</i> .	<i>Нет</i>
58.107	<i>Вход-выход данных 7</i>	Селектор параметров для адреса регистра Modbus 400007. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>58.101 Вход-выход данных 1</i> .	<i>Нет</i>
...
58.130	<i>Вход-выход данных 30</i>	Селектор параметров для адреса регистра Modbus 400030. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>58.101 Вход-выход данных 1</i> .	<i>Нет</i>
58.131	<i>Вход-выход данных 31</i>	Селектор параметров для адреса регистра Modbus 400031. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>58.101 Вход-выход данных 1</i> .	<i>Управляюще е слово 32 бита</i>
58.132	<i>Вход-выход данных 32</i>	Селектор параметров для адреса регистра Modbus 400032. Варианты выбора приведены в описании параметра <i>58.101 Вход-выход данных 1</i> .	<i>Нет</i>

312 *Параметры*


№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
58.133	<i>Вход-выход данных 33</i>	Селектор параметров для адреса регистра Modbus 400033. Варианты выбора приведены в описании параметра 58.101 Вход-выход данных 1.	<i>Слово состояния 32 бита</i>
58.134	<i>Вход-выход данных 34</i>	Селектор параметров для адреса регистра Modbus 400034. Варианты выбора приведены в описании параметра 58.101 Вход-выход данных 1.	<i>Нет</i>
...
58.140	<i>Вход-выход данных 40</i>	Селектор параметров для адреса регистра Modbus 400040. Варианты выбора приведены в описании параметра 58.101 Вход-выход данных 1.	<i>Нет</i>

71 Внешн. ПИД1		Конфигурирование внешнего ПИД-регулятора	
71.01	<i>Факт. знач. внешнего ПИД</i>	См. параметр 40.01 Факт. вых. ПИД техн. проц.	-
71.02	<i>Факт. значение обратной связи</i>	См. параметр 40.02 Факт.обр.св.ПИД техн. проц.	-
71.03	<i>Факт. значение уставки</i>	См. параметр 40.03 Факт. уст. ПИД техн. проц.	-
71.04	<i>Факт. значение отклонения</i>	См. параметр 40.04 Факт. откл. ПИД техн. проц.	-
71.06	<i>Слово состоян. ПИД</i>	Показывает информацию о состоянии внешнего ПИД-регулятора процесса. Этот параметр предназначен только для чтения.	-

Бит	Название	Значение
0	ПИД активен	1 = ПИД-регулятор процесса активен.
1	Резерв	
2	Выход зафиксирован	1 = Выходной сигнал ПИД-регулятора процесса зафиксирован. Бит установлен, если для параметра 71.38 Разреш. фикс. вых. задано значение ИСТИНА или если активна функция мертвой зоны (установлен бит 9).
3...6	Резерв	
7	Верхн. пред. выхода	1 = Выходной сигнал ПИД-регулятора процесса ограничен параметром 40.37.
8	Нижн. предел выхода	1 = Выходной сигнал ПИД-регулятора процесса ограничен параметром 40.36.
9	Активна мертв. зона	1 = Мертвая зона активна.
10...11	Резерв	
12	Активна внутренняя уставка	1 = Активна внутренняя уставка (см. параметр 40.16...40.16)
13...15	Резерв	

0000h...FFFFh	Слово состояния ПИД-регулятора процесса.	1 = 1
71.07 <i>Режим работы ПИД</i>	См. параметр 40.07 Режим работы ПИД техн. процесса.	<i>Выкл.</i>
71.08 <i>Источник обратной связи 1</i>	См. параметр 40.08 Набор 1, уст. обр. связи 1.	<i>Не выбран</i>

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
71.11	Пост. времени фильтра обр. связи	См. параметр 40.11 Наб. 1, пост.врем.ф.обр.св..	0,000 с
71.14	Набор 1, масштабир. уставки	Будет добавлено позже	1500,00
71.15	Набор 1, масштабир. выхода	Будет добавлено позже	1500,00
71.16	Источники уставки 1	См. параметр 40.16 Набор 1, источник уставки 1.	Масштабир . ан. вх. AI2
71.19	Выбор1 внутр. уставки	См. параметр 40.19 Наб.1, выбор1 внутр.уставки.	Не выбран
71.20	Выбор2 внутр. уставки	См. параметр 40.20 Наб.1, выбор2 внутр.уставки.	Не выбрано
71.21	Внутренняя уставка 1	См. параметр 40.21 Набор 1, внутр. уставка 1.	0,00
71.22	Внутренняя уставка 2	См. параметр 40.22 Набор 1, внутр. уставка 2.	0,00
71.23	Внутренняя уставка 3	См. параметр 40.23 Набор 1, внутр. уставка 3.	0,00
71.26	Мин. уставки	См. параметр 40.26 Набор 1, мин. уставки.	0,00
71.27	Макс. уставки	См. параметр 40.27 Набор 1, макс. уставки.	32767,00
71.31	Инвертор отклонения	См. параметр 40.31 Набор 1, инверт. отклонен.	Не инвертир. (Зад. - Обр. связь)
71.32	Усиление	См. параметр 40.32 Набор 1, усиление.	1,00
71.33	Время интегрирования	См. параметр 40.33 Набор 1, время интегриров.	60,0 с
71.34	Время дифференцирова ния	См. параметр 40.34 Наб. 1, время дифференц.	0,000 с
71.35	Время диффер. фильтра	См. параметр 40.35 Наб.1, время дифф.фильтр.	0,0 с
71.36	Мин. выходное значение	См. параметр 40.36 Набор 1, мин. выход. знач.	-32768.0
71.37	Макс. выходное значение	См. параметр 40.37 Набор 1, макс. выход. знач.	32767,0
71.38	Разреш. фикс. вых.	См. параметр 40.38 Набор 1, разреш. фикс.вых.	Не выбрано
71.39	Диал. мертвой зоны	Если сигнал обратной связи ПИД находится в пределах заданной этим параметром мертвой зоны в течение периода времени, заданного параметром 71.40 Задержка мертвой зоны, то выходное значение ПИД фиксируется.	0,0
71.40	Задержка мертвой зоны	Определяет задержку мертвой зоны для функции мертвой зоны. См. параметр 71.39 Диал. мертвой зоны.	0,0 с
71.58	Предотер. увеличен.	См. параметр 40.58 Набор 1, предотер. увеличен.	Будет добавлено позже

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
71.59	<i>Предотвр. уменьшен.</i>	См. параметр <i>40.59 Набор 1, предотвр. уменьшен.</i>	Будет добавлено позже
71.62	<i>Фактич. внутр. уставка</i>	См. параметр <i>40.62 Фактич. внутр. уставка ПИД.</i>	-
95 Конфигурация аппар. средств		Различные настройки, относящиеся к аппаратным средствам.	
95.01	<i>Напряжение питания</i>	Выбирает диапазон напряжения питания. Этот параметр используется приводом для определения номинального напряжения питающей сети. Параметр также влияет на номинальные токи и функции управления напряжением постоянного тока (пределы аварийного отключения и активизации тормозного прерывателя) привода.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Неправильная настройка может вызвать неконтролируемый бросок двигателя или перегрузку тормозного прерывателя или резистора. Примечание. Варианты выбора зависят от аппаратных средств привода. Если для данного привода предусмотрен только один диапазон напряжения, он выбирается по умолчанию.	<i>Автоматич ески/не выбрано</i>
	Автоматически/не выбрано	Диапазон напряжения не выбран. Пока не выбран диапазон, привод не начинает модуляцию, если для параметра <i>95.02 Адапт. диап. напряжений</i> не задано значение <i>Разрешено</i> . В последнем случае сам привод оценивает напряжение питания.	0
	200...240 В	200...240 В, для приводов ACS580-01-xxxx-2	1
	380...415 В	380...415 В, для приводов ACS580-01-xxxx-4	2
	440...480 В	440...480 В, для приводов ACS580-01-xxxx-4	3
	575...600 В	575...600 В, для приводов ACS580-01-xxxx-6	5
95.02	<i>Адапт. диап. напряжений</i>	Разрешает адаптивные пределы напряжения. Адаптивные пределы напряжения могут использоваться, если, например, для повышения уровня напряжения постоянного тока служит блок питания на транзисторах IGBT. Если связь между инвертором и блоком питания на транзисторах IGBT действует, пределы напряжения фиксируются на задании напряжения постоянного тока от блока питания на транзисторах IGBT. В противном случае пределы вычисляются на основе измеренного напряжения постоянного тока в конце цикла предварительной зарядки. Эта функция также полезна, если велико напряжение переменного тока, подаваемое на привод, поскольку уровни предупреждения соответственно повышаются.	<i>Разрешено</i>
	Запрещено	Адаптивные пределы напряжения запрещены.	0
	Разрешено	Адаптивные пределы напряжения разрешены.	1
95.03	<i>Расчетн. напряж. пит. перем. тока.</i>	Переменное напряжение питания, рассчитанное с использованием напряжения постоянного тока.	-
	0,0...1000,0 В	Напряжение.	10 = 1 В

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16									
95.04	<i>Питание панели управл.</i>	Выбирает источник питания для платы управления привода.	<i>Внутреннее 24 В</i>									
	Внутреннее 24 В	Питание платы управления привода осуществляется от блока питания привода, к которому она подключена.	0									
	Внешнее 24 В	Питание платы управления приводом осуществляется от внешнего источника питания.	1									
95.20	<i>Слово доп. аппаратных средств 1</i>	Определяются варианты исполнения аппаратных средств, для которых требуются отличающиеся значения параметров, используемые по умолчанию. Этот параметр не изменяется при восстановлении параметров.	-									
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> <th>Значение</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Частота напряжения питания 60 Гц</td> <td>0 = 50 Гц. 1 = 60 Гц.</td> </tr> <tr> <td>1...15</td> <td>Резерв</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Бит	Название	Значение	0	Частота напряжения питания 60 Гц	0 = 50 Гц. 1 = 60 Гц.	1...15	Резерв		
Бит	Название	Значение										
0	Частота напряжения питания 60 Гц	0 = 50 Гц. 1 = 60 Гц.										
1...15	Резерв											
	0000h...FFFFh	Слово конфигурации вариантов исполнения аппаратных средств.	1 = 1									

96 Система		Выбор языка; уровни доступа; выбор макроса; сохранение и восстановление параметров; перезагрузка блока управления; пользовательские наборы параметров; выбор единицы измерения.	
96.01	<i>Язык</i>	Выбирает язык интерфейса параметров и другой информации, отображаемой на панели управления. Примечания. • Не все языки, перечисленные ниже, обязательно поддерживаются. • Этот параметр не влияет на языки, используемые в компьютерной программе Drive composer. (Они задаются в меню View – Settings – Drive default language.)	-
	Не выбран	Нет.	0
	English	Английский.	1033
	Deutsch	Немецкий.	1031
	Italiano	Итальянский.	1040
	Español	Испанский.	3082
	Português	Португальский.	2070
	Nederlands	Голландский.	1043
	Français	Французский.	1036
	Suomi	Финский.	1035
	Svenska	Шведский.	1053
	Russki	Русский.	1049
	Polski	Польский	1045
	Türkçe	Турецкий.	1055
	Chinese (Simplified, PRC)	Упрощенный китайский	2052

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16																				
96.02	<i>Пароль</i>	В этот параметр могут вводиться пароли для активизации последующих уровней доступа, например, дополнительных параметров, блокировки параметров и т. д. См. параметр <i>96.03 Уровни доступа активны</i> . Код 358 устанавливает и сбрасывает блокировку параметров, которая предотвращает изменение параметров.	0																				
	0...99999999	Пароль.	-																				
96.03	<i>Уровни доступа активны</i>	Отображаются уровни доступа, активированные введенными в параметр паролями <i>96.02 Пароль</i> .	001b																				
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Название</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>End user</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Service</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Advanced users</td> </tr> <tr> <td>3...10</td> <td>Резерв</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Уров доступа OEM 1</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Уров доступа OEM 2</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Уров доступа OEM 3</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Блокир параметра</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Уровень доступа R&D</td> </tr> </tbody> </table>				Бит	Название	0	End user	1	Service	2	Advanced users	3...10	Резерв	11	Уров доступа OEM 1	12	Уров доступа OEM 2	13	Уров доступа OEM 3	14	Блокир параметра	5	Уровень доступа R&D
Бит	Название																						
0	End user																						
1	Service																						
2	Advanced users																						
3...10	Резерв																						
11	Уров доступа OEM 1																						
12	Уров доступа OEM 2																						
13	Уров доступа OEM 3																						
14	Блокир параметра																						
5	Уровень доступа R&D																						
	000b...111b	Активные уровни доступа.	-																				
96.04	<i>Выбор макроса</i>	Выбор макроса управления. Более подробные сведения приведены в главе <i>Макросы управления</i> (стр. 59). Когда выбор сделан, для этого параметра автоматически возвращается значение <i>Выполнено</i> .	<i>Выполнено</i>																				
	Выполнено	Выбор макроса закончен, обычная работа.	0																				
	Стандарт АВВ	Заводской макрос (см. стр. 60).	1																				
	Ручной/Авто	Макрос ручного/автоматического управления (см. стр. 68).	2																				
	Ручной/ПИД	Макрос ручного/ПИД-управления (см. стр. 70).	3																				
	3-проводный	Макрос 3-проводного управления, см. стр. 62).	11																				
	Изменить	Макрос последовательного управления, см. стр. 64).	12																				
	Потенциометр двигателя	Макрос управления потенциометром двигателя (см. стр. 66).	13																				
	ПИД	Макрос ПИД-управления (см. стр. 72).	14																				
96.05	<i>Активный макрос</i>	Показывает, какой макрос управления выбран в данный момент. Более подробные сведения приведены в главе <i>Макросы управления</i> (стр. 59). Чтобы сменить макрос, используйте параметр <i>96.04 Выбор макроса</i> .	<i>Стандарт АВВ</i>																				
	Стандарт АВВ	Заводской макрос (см. стр. 60).	1																				
	Ручной/Авто	Макрос ручного/автоматического управления (см. стр. 68).	2																				
	Ручной/ПИД	Макрос ручного/ПИД-управления (см. стр. 70).	3																				
	3-проводный	Макрос 3-проводного управления, см. стр. 62).	11																				
	Изменить	Макрос последовательного управления, см. стр. 64).	12																				
	Потенциометр двигателя	Макрос управления потенциометром двигателя (см. стр. 66).	13																				

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	ПИД	Макрос ПИД-управления (см. стр. 72).	14
96.06	<i>Восстановление параметр.</i>	Восстанавливает первоначальные настройки программы управления, т. е. значения параметров, используемые по умолчанию. Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.	<i>Выполнено</i>
	Выполнено	Восстановление выполнено	0
	Восстан. значения по умолч.	Все значения редактируемых параметров восстанавливаются до используемых по умолчанию. Исключение составляют следующие: <ul style="list-style-type: none"> • данные двигателя и результаты идентификационного прогона; • настройки модуля расширения входов/выходов; • тексты конечного пользователя, такие как настроенные предупреждения и отказы (внешние отказы и измененные), а также имя привода; • настройки связи с панелью управления/ПК; • настройки интерфейсного модуля Fieldbus; • выбранный макрос управления и формируемые им значения параметров, используемые по умолчанию; • параметр <i>95.20 Слово доп. аппаратных средств 1</i> и формируемые на его основе отличающиеся значения параметров, используемые по умолчанию. 	8
	Очистить все	Все значения редактируемых параметров восстанавливаются до используемых по умолчанию. Исключение составляют следующие: <ul style="list-style-type: none"> • тексты конечного пользователя, такие как настроенные предупреждения и отказы (внешние отказы и измененные), а также имя привода; • настройки связи с панелью управления/ПК; • настройки интерфейсного модуля Fieldbus; • выбранный макрос управления и формируемые им значения параметров, используемые по умолчанию; • параметр <i>95.20 Слово доп. аппаратных средств 1</i> и формируемые на его основе отличающиеся значения параметров, используемые по умолчанию. Во время восстановления связь с ПК прерывается.	62
96.07	<i>Сохран. параметр вручную</i>	Допустимые значения параметров сохраняются в постоянной памяти блока управления приводом, чтобы обеспечить возможность продолжения работы после выключения и включения питания. Сохраните параметры с помощью этого параметра, <ul style="list-style-type: none"> • чтобы запомнить значения, полученные по шине Fieldbus, • когда используется внешний источник питания +24 В=: чтобы сохранить измененные параметры перед выключением питания блока управления. Источник питания после выключения удерживает выходное напряжение очень короткое время. Примечание. Новое значение параметра автоматически сохраняется, если он изменен с ПК или с панели управления, но не по каналу связи интерфейсного модуля Fieldbus.	<i>Выполнено</i>
	Выполнено	Сохранение завершено.	0
	Сохранить	Выполняется сохранение параметров.	1

318 *Параметры*

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
96.08	<i>Загрузка платы управления</i>	Изменение значения этого параметра на 1 вызывает перезагрузку блока управления (без необходимости выключения и включения питания всего приводного модуля. Значение автоматически возвращается к 0.	0
	0...1	1 = Перезагрузить блок управления.	1 = 1
96.10	<i>Состояние польз. набора</i>	Показывает состояние пользовательских наборов параметров. Этот параметр предназначен только для чтения. См. также раздел <i>Пользовательские наборы параметров</i> (стр. 125).	-
	-	Никакие пользовательские наборы параметров не сохранены.	0
	Выполняется загрузка	Идет загрузка пользовательского набора параметров.	1
	Выполняется сохранение	Идет сохранение пользовательского набора параметров.	2
	Отказ	Недопустимый или пустой пользовательский набор параметров.	3
	Активен в/в польз. 1	Пользовательский набор 1 выбран с помощью параметров <i>96.12 Vx1 реж. В/В польз. набора</i> и <i>96.13 Vx2 реж. В/В польз. набора</i> .	4
	Активен в/в польз. 2	Пользовательский набор 2 выбран с помощью параметров <i>96.12 Vx1 реж. В/В польз. набора</i> и <i>96.13 Vx2 реж. В/В польз. набора</i> .	5
	Активен в/в польз. 3	Пользовательский набор 3 выбран с помощью параметров <i>96.12 Vx1 реж. В/В польз. набора</i> и <i>96.13 Vx2 реж. В/В польз. набора</i> .	6
	Активен в/в польз. 4	Пользовательский набор 4 выбран с помощью параметров <i>96.12 Vx1 реж. В/В польз. набора</i> и <i>96.13 Vx2 реж. В/В польз. набора</i> .	7
	Резерв. коп. польз. 1	Сохранен или загружен пользовательский набор 1.	20
	Резерв. коп. польз. 2	Сохранен или загружен пользовательский набор 2.	21
	Резерв. коп. польз. 3	Сохранен или загружен пользовательский набор 3.	22
	Резерв. коп. польз. 4	Сохранен или загружен пользовательский набор 4.	23

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16															
96.11	<i>Сохран./загр. польз. набора</i>	<p>Разрешает сохранение и восстановление до четырех пользовательских наборов настроек.</p> <p>После следующего включения питания будет использоваться набор, использовавшийся перед выключением питания привода.</p> <p>Примечания.</p> <ul style="list-style-type: none"> Некоторые настройки аппаратных конфигураций, такие как параметры конфигурации модуля расширения входов/выходов, шины Fieldbus и энкодера (группы 14...16, 47, 50...58 и 92...93) в наборы пользовательских параметров не включены. Изменения параметров, сделанные после загрузки набора, автоматически не сохраняются — они должны быть сохранены с использованием этого параметра. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода. 	<i>Никаких действий</i>															
	Никаких действий	Операция загрузки или сохранения выполнена; обычная работа.	0															
	Режим польз.наб.ввода-вывода	Загрузка пользовательского набора параметров с использованием параметров <i>96.12 Вх1 реж. В/В польз. набора</i> и <i>96.13 Вх2 реж. В/В польз. набора</i> .	1															
	Загрузить набор 1	Загрузка пользовательского набора параметров 1.	2															
	Загрузить набор 2	Загрузка пользовательского набора параметров 2.	3															
	Загрузить набор 3	Загрузка пользовательского набора параметров 3.	4															
	Загрузить набор 4	Загрузка пользовательского набора параметров 4.	5															
	Сохранить в набор 1	Сохранение пользовательского набора параметров 1.	18															
	Сохранить в набор 2	Сохранение пользовательского набора параметров 2.	19															
	Сохранить в набор 3	Сохранение пользовательского набора параметров 3.	20															
	Сохранить в набор 4	Сохранение пользовательского набора параметров 4.	21															
96.12	<i>Вх1 реж. В/В польз. набора</i>	<p>Когда для параметра <i>96.11 Сохран./загр. польз. набора</i> задано значение <i>Режим польз.наб.ввода-вывода</i>, выбирает пользовательский набор параметров совместно с параметром <i>96.13 Вх2 реж. В/В польз. набора</i>:</p> <table border="1" data-bbox="396 1043 897 1283"> <thead> <tr> <th>Состояние источника, определенного пар. 96.12</th> <th>Состояние источника, определенного пар. 96.13</th> <th>Выбранный пользовательский набор параметров</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Набор 1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Набор 2</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Набор 3</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Набор 4</td> </tr> </tbody> </table>	Состояние источника, определенного пар. 96.12	Состояние источника, определенного пар. 96.13	Выбранный пользовательский набор параметров	0	0	Набор 1	1	0	Набор 2	0	1	Набор 3	1	1	Набор 4	<i>Не выбрано</i>
Состояние источника, определенного пар. 96.12	Состояние источника, определенного пар. 96.13	Выбранный пользовательский набор параметров																
0	0	Набор 1																
1	0	Набор 2																
0	1	Набор 3																
1	1	Набор 4																
	Не выбрано	0.	0															
	Выбрано	1.	1															
	DI1	Цифровой вход DI1 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 0).	2															
	DI2	Цифровой вход DI2 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 1).	3															
	DI3	Цифровой вход DI3 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 2).	4															
	DI4	Цифровой вход DI4 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 3).	5															

320 Параметры

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	DI5	Цифровой вход DI5 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 4).	6
	DI6	Цифровой вход DI6 (<i>10.02 Состояние задержки DI</i> , бит 5).	7
	Таймерная функция 1	Бит 0 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	18
	Таймерная функция 2	Бит 1 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	19
	Таймерная функция 3	Бит 2 параметра <i>34.01 Состояние таймерных функций</i> (см. стр. 246).	20
	Контроль 1	Бит 0 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	24
	Контроль 2	Бит 1 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	25
	Контроль 3	Бит 2 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	26
	Контроль 4	Бит 3 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	27
	Контроль 5	Бит 4 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	28
	Контроль 6	Бит 5 параметра <i>32.01 Состояние контроля</i> (см. стр. 239).	29
	<i>Другое [бит]</i>	Выбор источника (см. <i>Термины и сокращения</i> на стр. 128).	-
96.13	<i>Вх2 реж. В/В польз. набора</i>	См. параметр <i>96.12 Вх1 реж. В/В польз. набора</i> .	<i>Не выбрано</i>
96.16	<i>Выбор единицы измерения</i>	Выбирает единицу измерения параметров для индикации мощности, температуры и крутящего момента.	00000b

Бит	Название	Информация
0	Блок питания	0 = кВт 1 = л. с.
1	Резерв	
2	Ед. измер. температуры	0 = °C 1 = °F
3	Резерв	
4	Ед. измер. крут. момента	0 = Нм (Н·м) 1 = фунт-фут
5...15	Резерв	

0000h...FFFFh	Слово выбора единицы измерения	1 = 1
---------------	--------------------------------	-------

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
97	Управление двигателем	Частота коммутации; коэффициент усиления для компенсации скольжения; запас по напряжению; торможение магнитным потоком; устранение коггинга (подача сигнала); IR-компенсация.	
97.01	<i>Задание частоты коммутации</i>	Определяет частоту коммутации привода, которая используется, пока привод не нагреется слишком сильно. См. раздел <i>Частота коммутации</i> на стр. 101. Чем выше частота коммутации, тем ниже уровень акустического шума. В системах с несколькими двигателями частота коммутации не должна отличаться от значения, используемого по умолчанию.	4 кГц
	4 кГц	4 кГц	4
	8 кГц	8 кГц	8
	12 кГц	12 кГц	12
97.02	<i>Миним. частота коммутации</i>	Наименьшая допустимая частота коммутации. Зависит от типоразмера.	1,5 кГц
	1,5 кГц	1,5 кГц Для некоторых больших типоразмеров используется значение 1 кГц.	1,5
	2 кГц	2 кГц	2
	4 кГц	4 кГц	4
	8 кГц	8 кГц	8
	12 кГц	12 кГц	12
97.03	<i>Усиление комп. скольжения</i>	Определяет коэффициент усиления, используемый для снижения вычисленного скольжения двигателя. 100 % соответствует полной компенсации скольжения, 0 % означает, что компенсация отсутствует. По умолчанию значение равно 100 %. Если несмотря на полную компенсацию скольжения наблюдается статическая ошибка скорости, можно использовать другие значения этого параметра. Пример (при номинальной нагрузке и номинальном скольжении, равном 40 об/мин): На привод подается задание постоянной скорости 1000 об/мин. Несмотря на полную компенсацию скольжения (коэфф. усиления = 100 %) показания ручного тахометра на оси двигателя составляют 998 об/мин. Статическая ошибка скорости равна 1000 об/мин – 998 об/мин = 2 об/мин. Чтобы скомпенсировать ошибку, необходимо увеличить коэффициент компенсации скольжения до 105 % (2 об/мин / 40 об/мин = 5 %).	100 %
	0...200 %	Коэффициент усиления для компенсации скольжения.	1 = 1 %

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
97.04	<i>Резерв напряжения</i>	<p>Определяет минимально допустимый запас по напряжению. При снижении запаса по напряжению до заданного значения привод входит в область ослабления поля.</p> <p>Примечание. Это параметр экспертного уровня, и он не должен регулироваться без наличия соответствующей квалификации.</p> <p>Если напряжение промежуточного звена постоянного тока $U_{\text{пост. тока}} = 550 \text{ В}$, а запас по напряжению составляет 5 %, действующее значение максимального выходного напряжения в установившемся режиме равно $0,95 \times 550 \text{ В} / \sqrt{2} = 369 \text{ В}$</p> <p>Динамическая характеристика управления двигателем в области ослабления поля может быть улучшена путем увеличения запаса по напряжению, но при этом привод входит в область ослабления поля раньше.</p>	-2 %
	-4...50 %	Запас по напряжению.	1 = 1 %
97.05	<i>Торможение магн. потоком</i>	<p>Определяет уровень мощности торможения магнитным потоком. (Другие режимы останова и торможения могут конфигурироваться в группе параметров <i>21 Режим пуска/останова</i>).</p> <p>Примечание. Это параметр экспертного уровня, и он не должен регулироваться без наличия соответствующей квалификации.</p>	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Торможение магнитным потоком выключено.	0
	Умеренное	Уровень магнитного потока ограничен в процессе торможения. Время замедления больше по сравнению со случаем полного торможения.	1
	Полное	Максимальная мощность торможения. Практически весь имеющийся ток используется для преобразования механической энергии торможения в тепловую энергию в двигателе.	2
97.10	<i>Подача сигнала</i>	<p>Разрешает функцию устранения коггинга: в двигатель подается высокочастотный переменный сигнал в области низких скоростей с целью повышения устойчивости регулирования крутящего момента. Это устраняет коггинг, который может иногда наблюдаться, когда ротор проходит мимо магнитных полюсов двигателя. Устранение коггинга может быть разрешено с разными уровнями амплитуды.</p> <p>Примечания.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Это параметр экспертного уровня, и он не должен регулироваться без наличия соответствующей квалификации. • Для получения удовлетворительных характеристик используйте как можно меньший уровень. • В асинхронные двигатели сигнал подаваться не может. 	<i>Запрещено</i>
	Запрещено	Устранение коггинга запрещено.	0
	Разрешено (5 %)	Разрешено устранение коггинга подачей сигнала с уровнем амплитуды 5 %.	1
	Разрешено (10 %)	Разрешено устранение коггинга подачей сигнала с уровнем амплитуды 10 %.	2
	Разрешено (15 %)	Разрешено устранение коггинга подачей сигнала с уровнем амплитуды 15 %.	3
	Разрешено (20 %)	Разрешено устранение коггинга подачей сигнала с уровнем амплитуды 20 %.	4

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
97.11	<i>Подстройка TR</i>	<p>Настройка постоянной времени ротора.</p> <p>Этот параметр может использоваться для повышения точности крутящего момента при регулировании асинхронного двигателя по схеме с замкнутым контуром. Обычно идентификационный прогон двигателя обеспечивает достаточно высокую точность крутящего момента, но в чрезвычайно ответственных областях применения может быть выполнена тонкая ручная настройка, позволяющая получить оптимальные характеристики.</p> <p>Примечание. Это параметр экспертного уровня, и он не должен регулироваться без наличия соответствующей квалификации.</p>	100 %
	25...400 %	Настройка постоянной времени ротора.	1 = 1 %
97.13	<i>IR-компенсация</i>	<p>Определяет относительную величину дополнительного выходного напряжения при нулевой скорости (IR-компенсация). Эта функция полезна для систем, в которых требуется большой пусковой момент, но ее нельзя использовать в режиме векторного управления.</p> <div data-bbox="392 622 896 1053" style="text-align: center;"> <p style="text-align: center;">U / U_N (%)</p> <p style="text-align: center;">↑ Относительное выходное напряжение. IR-компенсация установлена равной 15 %.</p> <p style="text-align: center;">100 %</p> <p style="text-align: center;">5 %</p> <p style="text-align: center;">← Относительное выходное напряжение. Без IR-компенсации.</p> <p style="text-align: center;">→ f (Гц)</p> <p style="text-align: center;">Точка ослабления поля</p> <p style="text-align: center;">50 % от номинальной частоты</p> </div> <p>См. также раздел <i>Компенсация внутреннего сопротивления в режиме скалярного управления</i> на стр. 95.</p>	3,50 %
	0,00...50,00 %	Повышение напряжения при нулевой скорости в процентах от номинального напряжения двигателя.	1 = 1 %
97.20	<i>Отношение U/f</i>	Выбирает форму кривой U/f (напряжение/частота) ниже точки ослабления поля. Только для скалярного управления.	<i>Квадратичн</i>
	Линейное	Линейная зависимость для систем с постоянным крутящим моментом.	0
	Квадратичн.	Квадратичная зависимость для систем с центробежными насосами и вентиляторами. При квадратичной зависимости $U(f)$ уровень шума ниже для большинства рабочих частот. Не рекомендуется для двигателей с постоянными магнитами.	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
98 Польз. параметры двигателя			
98.01	<i>Режим польз. модели двиг.</i>	Активизирует параметры модели двигателя 98.02...98.12 и 98.14. Примечания. • Когда параметром 99.13 <i>Запрос идентиф. прогона</i> выбран идентификационный прогон двигателя, значение этого параметра автоматически устанавливается равным нулю. Затем значения параметров 98.02...98.12 обновляются в соответствии с характеристиками двигателя, определенными во время идентификационного прогона. • Измерения, проводимые непосредственно на клеммах двигателя во время идентификационного прогона, по видимому, дают несколько другие значения, чем указанные изготовителем двигателя в спецификации. • Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.	<i>Не выбрано</i>
Не выбрано			0
Параметры двигателя			1
98.02	<i>Польз. сопр. статора R_S</i>	Задает сопротивление статора R_S для данной модели двигателя. У двигателя, включенного по схеме звезды, R_S — сопротивление одной обмотки. У двигателя, включенного по схеме треугольника, R_S — сопротивление третьей части одной обмотки.	0,00000 отн. ед.
0,00000...0,50000 отн. ед.			-
98.03	<i>Польз. сопр. ротора R_R</i>	Задает сопротивление ротора R_R для данной модели двигателя. Примечание. Этот параметр действует только для асинхронных двигателей.	0,00000 отн. ед.
0,00000...0,50000 отн. ед.			-
98.04	<i>Польз. осн. индуктивн. L_M</i>	Задает основную индуктивность L_M для данной модели двигателя. Примечание. Этот параметр действует только для асинхронных двигателей.	0,00000 отн. ед.
0,00000...10,00000 отн. ед.			-
98.05	<i>Польз. индукт. рассеяния</i>	Задает индуктивность рассеяния σL_S . Примечание. Этот параметр действует только для асинхронных двигателей.	0,00000 отн. ед.
0,00000...1,00000 отн. ед.			-



№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
98.06	<i>Польз. инд. по прод. оси Ld</i>	Задаёт индуктивность по продольной оси двигателя (синхронную). Примечание. Этот параметр действует только для двигателей с постоянными магнитами.	0,00000 отн. ед.
	0,00000... 10,00000 отн. ед.	Индуктивность по продольной оси двигателя в относительных единицах.	-
98.07	<i>Польз. инд. по попер. оси Lq</i>	Задаёт индуктивность по поперечной оси двигателя (синхронную). Примечание. Этот параметр действует только для двигателей с постоянными магнитами.	0,00000 отн. ед.
	0,00000... 10,00000 отн. ед.	Индуктивность по поперечной оси двигателя в относительных единицах.	-
98.08	<i>Польз. пост. магн. поток PM</i>	Задаёт постоянный магнитный поток. Примечание. Этот параметр действует только для двигателей с постоянными магнитами.	0,00000 отн. ед.
	0,00000... 2,00000 отн. ед.	Постоянный магнитный поток в относительных единицах.	-
98.09	<i>Польз. сопр. статора Rs, СИ</i>	Задаёт сопротивление статора R_S для данной модели двигателя.	0,00000 Ом
	0,00000... 100,00000 Ом	Сопротивление статора.	-
98.10	<i>Польз. сопр. ротора Rr, СИ</i>	Задаёт сопротивление ротора R_R для данной модели двигателя. Примечание. Этот параметр действует только для асинхронных двигателей.	0,00000 Ом
	0,00000... 100,00000 Ом	Сопротивление ротора.	-
98.11	<i>Польз. осн. индукт. Lm, СИ</i>	Задаёт основную индуктивность L_M для данной модели двигателя. Примечание. Этот параметр действует только для асинхронных двигателей.	0,00 мГн
	0,00...100000,00 мГн	Основная индуктивность.	1 = 10000 мГн
98.12	<i>Польз. индукт. рассеян., СИ</i>	Задаёт индуктивность рассеяния σL_S . Примечание. Этот параметр действует только для асинхронных двигателей.	0,00 мГн
	0,00...100000,00 мГн	Индуктивность рассеяния.	1 = 10000 мГн
98.13	<i>Польз. инд., прод. ось Ld, СИ</i>	Задаёт индуктивность по продольной оси двигателя (синхронную). Примечание. Этот параметр действует только для двигателей с постоянными магнитами.	0,00 мГн
	0,00 ... 100000,00 мГн	Индуктивность по продольной оси.	1 = 10000 мГн
98.14	<i>Польз. инд., попер. ось Lq, СИ</i>	Задаёт индуктивность по поперечной оси двигателя (синхронную). Примечание. Этот параметр действует только для двигателей с постоянными магнитами.	0,00 мГн
	0,00 ... 100000,00 мГн	Индуктивность по поперечной оси.	1 = 10000 мГн


№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
99 Данные двигателя			
99.03	<i>Тип двигателя</i>	Выбирает тип двигателя. Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.	<i>Асинхронный двигатель</i>
	Асинхронный двигатель	Стандартный индукционный двигатель переменного тока с короткозамкнутым ротором (асинхронный индукционный двигатель).	0
	Двигатель с пост. магнитами	Двигатель с постоянными магнитами. Трехфазный синхронный двигатель переменного тока с постоянными магнитами и синусоидальной противоЭДС.	1
99.04 Режим управл. двигателем			<i>Скалярное</i>
	Векторн.	Векторное управление. Векторное управление обеспечивает более высокую точность по сравнению со скалярным, но не может использоваться во всех ситуациях (см. ниже вариант <i>Скалярное</i>). Требуется идентификационный прогон двигателя. См. параметр 99.13 Запрос идентиф. прогона . Примечание. В случае векторного управления привод при первом запуске выполняет неподвижный идентификационный прогон, если он не был выполнен ранее. Чтобы привести привод в рабочее состояние, требуется перезапуск. Примечание. Чтобы получить лучшие характеристики управления двигателем, можно выполнить обычный идентификационный прогон без нагрузки. См. также раздел <i>Режимы управления приводом</i> (стр. 81).	0
	Скалярное	Скалярное управление. Подходит для большинства вариантов применения, если не требуются наилучшие характеристики. Идентификационный прогон двигателя не требуется. Примечание. Скалярное управление должно использоваться в следующих ситуациях: <ul style="list-style-type: none"> • в многодвигательных приводах 1) если нагрузка распределяется между двигателями неравномерно, 2) если используются двигатели различного типоразмера или 3) если предполагается замена двигателей после их идентификации (выполнения идентификационного прогона); • если номинальный ток двигателя составляет менее 1/6 номинального выходного тока привода; • если привод работает без подключенного двигателя (например, при тестировании привода). Примечание. Для правильной работы двигателя необходимо, чтобы ток намагничивания двигателя не превышал 90 % от номинального тока инвертора. См. также разделы <i>Характеристики регулирования скорости</i> (стр. 94) и <i>Режимы управления приводом</i> (стр. 81).	1

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
99.06	<i>Номинал. ток двигателя</i>	Определяет номинальный ток двигателя. Величина должна быть такой, как указано на паспортной табличке двигателя. Если к приводу подключено несколько двигателей, следует ввести суммарный ток двигателей. Примечания. <ul style="list-style-type: none"> • Для правильной работы двигателя необходимо, чтобы ток намагничивания двигателя не превышал 90 % от номинального тока привода. • Этот параметр не может быть изменен во время работы привода. 	0,0 А
	0,0...6400,0 А	Номинальный ток двигателя. Допустимый диапазон составляет $1/6...2 \times I_N$ привода ($0...2 \times I_N$ в режиме скалярного управления).	1 = 1 А
99.07	<i>Номинал. напряж. двигателя</i>	Определяет подаваемое на двигатель номинальное напряжение. Эта настройка должна соответствовать значению, указанному на паспортной табличке двигателя. Примечания. <ul style="list-style-type: none"> • Для двигателей с постоянными магнитами номинальным напряжением является напряжение противоЭДС при номинальной скорости вращения. Если напряжение указано в вольтах на об/мин, например 60 В/1000 об/мин, напряжение при номинальной скорости вращения 3000 об/мин равно $3 \times 60 \text{ В} = 180 \text{ В}$. Обратите внимание на то, что номинальное напряжение не равно эквивалентному напряжению двигателя постоянного тока (EDCM), указываемому некоторыми изготовителями. Номинальное напряжение можно вычислить путем деления напряжения EDCM на 1,7 (или квадратный корень из 3). • Нагрузка на изоляцию двигателя всегда зависит от напряжения питания привода. Это также относится к случаю, когда номинальное напряжение двигателя меньше номинального напряжения привода и напряжения питания привода. • Этот параметр не может быть изменен во время работы привода. 	0,0 В
	0,0...800,0	Номинальное напряжение двигателя.	10 = 1 В
99.08	<i>Номинал частота двигателя</i>	Определяет номинальную частоту двигателя. Эта настройка должна соответствовать значению, указанному на паспортной табличке двигателя. Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.	50,0 Гц
	0,0...500,0 Гц	Номинальная частота двигателя.	10 = 1 Гц
99.09	<i>Номинал. скорость двигателя</i>	Определяет номинальную скорость вращения двигателя. Эта настройка должна соответствовать значению, указанному на паспортной табличке двигателя. Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.	0 об/мин
	0...30000 об/мин	Номинальная скорость вращения двигателя.	1 = 1 об/мин

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
99.10	<i>Номин. мощность двигат.</i>	<p>Определяет номинальную мощность двигателя. Эта настройка должна соответствовать значению, указанному на паспортной табличке двигателя. Если к приводу подключено несколько двигателей, следует ввести суммарную мощность двигателей. Единица измерения выбирается параметром <i>96.16 Выбор единицы измерения</i>.</p> <p>Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.</p>	0,00 кВт или л. с.
	-10000,00... 10000,00 кВт или – 13404,83... 13404,83 л. с.	Номинальная мощность двигателя.	1 = 1 ед. измерения
99.11	<i>Номинальный cosφ двигателя</i>	<p>Задаёт косинус φ двигателя для более точной модели двигателя. (Не относится к двигателям с постоянными магнитами.) Необязательный параметр; если параметр задан, он должен соответствовать значению, указанному на паспортной табличке двигателя.</p> <p>Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.</p>	0,00
	0,00...1,00	Сos φ двигателя	100 = 1
99.12	<i>Номин. крут. момент двиг.</i>	<p>Задаёт номинальный крутящий момент двигателя для более точной модели двигателя. Необязательный параметр. Единица измерения выбирается параметром <i>96.16 Выбор единицы измерения</i>.</p> <p>Примечание. Этот параметр не может быть изменен во время работы привода.</p>	0,000 Н·м или фунт-фут
	0,000... Н·м или фунт-фут	Номинальный крутящий момент двигателя.	1 = 100 ед. измерения

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
99.13	<i>Запрос идентиф. прогона</i>	<p>Выбирает тип программы идентификационного прогона двигателя, выполняемого при следующем пуске привода. При выполнении идентификации привод определяет характеристики двигателя для обеспечения оптимального управления.</p> <p>Если идентификационный прогон еще не выполнен (или если с помощью параметра <i>96.06 Восстановление параметр.</i> были восстановлены параметры, используемые по умолчанию), для этого параметра автоматически устанавливается значение <i>Неподвижный</i>, означающее, что должен быть выполнен идентификационный прогон. После идентификационного прогона привод останавливается и для этого параметра автоматически устанавливается значение <i>Нет</i>.</p> <p>Примечания.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Для идентификационного прогона <i>Расширенный</i> необходимо всегда отсоединять приводимое оборудование. • В случае двигателя с постоянными магнитами или синхронного индукторного двигателя для идентификационного прогона <i>Обычный</i>, <i>Сокращенный</i> или <i>Неподвижный</i> требуется, чтобы вал двигателя НЕ Был заблокирован и чтобы нагрузочный момент был меньше 10 %. • В режиме скалярного управления (<i>99.04 Режим управл. двигателем = Скалярное</i>) возможен только режим идентификационного прогона <i>Калибровка измерения тока</i>. • После начала идентификационного прогона его можно отменить, остановив привод. • Идентификационный прогон должен выполняться каждый раз при изменении любого параметра двигателя (<i>99.04, 99.06...99.12</i>). • Обеспечьте, чтобы во время идентификационного прогона цепи безопасного отключения момента и экстренного останова (если имеются) были замкнуты. • Механический тормоз (если имеется) логической схемой идентификационного прогона не отпускается. • Этот параметр не может быть изменен во время работы привода. 	<i>Нет</i>
	Нет	Идентификационный прогон двигателя не запрашивается. Этот режим может быть выбран только в том случае, если идентификационный прогон (<i>Обычный/Сокращенный/Неподвижный/Расширенный/Расширенный неподвижный</i>) уже выполнен.	0

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Обычный	<p>Обычный идентификационный прогон. Во всех случаях гарантируется высокая точность регулирования. Идентификационный прогон занимает около 90 секунд. Этот режим следует выбирать всегда, когда это возможно.</p> <p>Примечания.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Если нагрузочный крутящий момент будет превышать 20 % от номинального момента двигателя или если приводимое оборудование не может выдержать приложение номинального крутящего момента во время идентификационного прогона, во время обычного идентификационного прогона приводимое оборудование должно быть отсоединено от двигателя. • Перед началом идентификационного прогона проверьте направление вращения двигателя. Во время идентификационного прогона двигатель вращается вперед. <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Во время идентификационного прогона двигатель будет вращаться со скоростью, составляющей приблизительно 50...100 % от номинальной. ПЕРЕД ВЫПОЛНЕНИЕМ ИДЕНТИФИКАЦИОННОГО ПРОГОНА НЕОБХОДИМО УБЕДИТЬСЯ В БЕЗОПАСНОСТИ ЭТОЙ ОПЕРАЦИИ!</p>	1
	Сокращенный	<p>Упрощенный идентификационный прогон. Этот режим следует выбирать вместо обычного (<i>Обычный</i>) или расширенного (<i>Расширенный</i>) идентификационного прогона, если:</p> <ul style="list-style-type: none"> • механические потери превышают 20 % (т. е. двигатель нельзя отсоединить от приводимого оборудования) или если • не допускается снижение магнитного потока во время вращения двигателя (например, в случае двигателя со встроенным тормозом, получающим питание с клемм двигателя). <p>При упрощенном идентификационном прогоне регулирование в зоне ослабления поля при высоких значениях момента необязательно будет столь же точным, как при обычном идентификационном прогоне. Упрощенный идентификационный прогон выполняется быстрее, чем обычный (< 90 секунд).</p> <p>Примечание. Перед началом идентификационного прогона проверьте направление вращения двигателя. Во время идентификационного прогона двигатель вращается вперед.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Во время идентификационного прогона двигатель будет вращаться со скоростью, составляющей приблизительно 50...100 % от номинальной. ПЕРЕД ВЫПОЛНЕНИЕМ ИДЕНТИФИКАЦИОННОГО ПРОГОНА НЕОБХОДИМО УБЕДИТЬСЯ В БЕЗОПАСНОСТИ ЭТОЙ ОПЕРАЦИИ!</p>	2

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
	Неподвижный	<p>Идентификационный прогон при неподвижном двигателе. На двигатель подается постоянный ток. В случае индукционного двигателя переменного тока (асинхронного) вал двигателя не вращается. У двигателя с постоянными магнитами вал может повернуться на пол-оборота.</p> <p>Примечание. Этот режим следует выбирать только в том случае, если выполнение идентификационного прогона в режиме <i>Обычный</i>, <i>Сокращенный</i> или <i>Расширенный</i> невозможно вследствие ограничений, налагаемых присоединенными к двигателю механизмами (например, если двигатель установлен на лифте или подъемном кране).</p>	3
	Калибровка изменения тока	<p>Для калибровки контуров управления задается калибровка смещения тока и измерения коэффициента усиления. Калибровка будет выполнена при следующем запуске привода. Только для типоразмеров R5...R9.</p>	5
	Расширенный	<p>Расширенный идентификационный прогон. Только для типоразмеров R5...R9.</p> <p>Обеспечивает максимально возможную точность управления. Для выполнения идентификационного прогона требуется очень много времени. Этот режим следует выбирать, когда требуются наилучшие характеристики во всей рабочей области.</p> <p>Примечание. Приводимое оборудование должно быть отсоединено от двигателя ввиду большого крутящего момента и резких изменений скорости.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Во время идентификационного прогона двигатель может достигать максимальной (положительной) и минимальной (отрицательной) допустимой скорости. Выполняется несколько разгонов и замедлений. Могут использоваться максимальные значения крутящего момента, тока и скорости, которые допускаются предельными параметрами. ПЕРЕД ВЫПОЛНЕНИЕМ ИДЕНТИФИКАЦИОННОГО ПРОГОНА НЕОБХОДИМО УБЕДИТЬСЯ В БЕЗОПАСНОСТИ ЭТОЙ ОПЕРАЦИИ!</p>	6
	Расширенный неподвижный	<p>Идентификационный прогон в расширенном неподвижном режиме.</p> <p>Рекомендуется для асинхронных двигателей мощностью свыше 30 кВт вместо идентификационного прогона в режиме <i>Неподвижный</i>, если</p> <ul style="list-style-type: none"> • точные номинальные параметры двигателя неизвестны или • в случае неудовлетворительной характеристики управления после идентификационного прогона в режиме <i>Неподвижный</i>. <p>Примечание. Время выполнения идентификационного прогона <i>Расширенный неподвижный</i> зависит от типоразмера двигателя. В случае небольшого двигателя идентификационный прогон обычно выполняется не дольше пяти минут. Для большого двигателя может потребоваться до часа.</p>	7

№	Наименование/ значение	Описание	Умолч./ FbEq16
99.14	<i>Посл. ид. прогон выполнен</i>	Показывает тип режима идентификационного прогона, который был выполнен последним. Более подробные сведения о различных режимах приведены в разделе о вариантах выбора параметра <i>99.13 Запрос идентиф. прогона</i> .	<i>Нет</i>
	Нет	Идентификационный прогон не выполнялся.	0
	Обычный	<i>Обычный</i> идентификационный прогон.	1
	Сокращенный	<i>Сокращенный</i> идентификационный прогон.	2
	Неподвижный	<i>Неподвижный</i> Идентификационный прогон.	3
	Калибровка измерения тока	<i>Калибровка измерения тока</i> .	5
	Расширенный	<i>Расширенный</i> идентификационный прогон.	6
99.15	<i>Пары полюсов двиг. рассч.</i>	Расчетное число пар полюсов двигателя.	0
	0...1000	Число пар полюсов.	1 = 1
99.16	<i>Порядок фаз двигателя</i>	Переключает направление вращения двигателя. Этот параметр может использоваться, если двигатель вращается в неправильном направлении (например, из-за неправильного порядка следования фаз в кабеле двигателя), а исправление подключения рассматривается как практически нецелесообразное. Примечания. • Изменение этого параметра не влияет на полярности задания скорости, так что положительное задание скорости будет вращать двигатель вперед. Выбор порядка следования фаз просто обеспечивает, что «вперед» — действительно правильное направление.	<i>U V W</i>
	U V W	Обычное направление вращения.	0
	U W V	Обратное направление вращения.	1

8

Дополнительные данные параметров

Обзор содержания главы

В этой главе дается перечень параметров с некоторыми дополнительными сведениями, такими как их диапазоны и масштабирование 32-разрядной шины Fieldbus. Описание параметров см. в главе [Параметры](#) (стр. 127).

Термины и сокращения

Термин	Определение
Текущий сигнал	Сигнал, измеренный или вычисленный приводом. Как правило, его можно только контролировать, но не регулировать, однако ряд сигналов типа «счетчик» можно сбрасывать.
Analog src	Аналоговый источник: параметр может быть задан равным значению другого параметра; для этого следует выбрать вариант «Другое», после чего выбрать исходный параметр из перечня. Помимо варианта выбора «Другое», параметр может предлагать другие предварительно выбираемые настройки.
Binary src	Двоичный источник: значение параметра может браться из определенного бита в значении другого параметра («Другое»). Иногда значение может быть зафиксировано равным 0 (ложь) или 1 (истина). Кроме того, параметр может предлагать другие предварительно выбираемые настройки
Data	Параметр данных

Термин	Определение
FbEq32	32-разрядный аналог шины Fieldbus: коэффициент масштабирования между значением параметра, отображаемым на панели, и целым числом, используемым при связи по шине Fieldbus, когда выбирается 32-разрядное значение для передачи во внешнюю систему. Соответствующие 16-разрядные коэффициенты масштабирования приведены в главе Параметры (стр. 127).
List	Перечень выбора.
№	Номер параметра
PB	Упакованное логическое значение (перечень битов).
Real	Действительное число.
Тип	Тип параметра. См. разделы Analog src , Binary src , List , PB , Real .

Адреса Fieldbus

См. *Руководство по эксплуатации* интерфейсного модуля Fieldbus.

Группы параметров 1...9

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
01 Фактические значения					
01.01	Исполыз. скорость двигателя	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
01.02	Расчетн. скорость двигателя	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
01.03	Скорость двигателя %	<i>Real</i>	-1000,00...1000,00	%	100 = 1%
01.06	Выходная частота	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
01.07	Ток двигателя	<i>Real</i>	0,00...30000,00	А	100 = 1 А
01.08	Ток двиг. в % от номинала двиг.	<i>Real</i>	0,0...1000,0	%	10 = 1 %
01.09	Ток двиг. в % от номинала прив.	<i>Real</i>	0,0...1000,0	%	10 = 1 %
01.10	Крутящий момент двигателя	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
01.11	Напряжение пост. тока	<i>Real</i>	0,00...2000,00	В	100 = 1 В
01.13	Выходное напряжение	<i>Real</i>	0...2000	В	1 = 1 В
01.14	Выходная мощность	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	кВт или л. с.	100 = 1 ед. измерения
01.15	Вых. мощн. в % от номинала двиг.	<i>Real</i>	-300,00...300,00	%	100 = 1 %
01.16	Вых.мощн. в % от номин.привода	<i>Real</i>	-300,00...300,00	%	100 = 1 %
01.17	Мощность на валу двигателя	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	кВт или л. с.	100 = 1 ед. измерения
01.18	Счетчик ГВтч инвертера	<i>Real</i>	0...65535	ГВт·ч	1 = 1 ГВт·ч
01.19	Счетчик МВтч инвертера	<i>Real</i>	0...999	МВт·ч	1 = 1 МВт·ч
01.20	Счетчик кВтч инвертера	<i>Real</i>	0...999	кВт·ч	1 = 1 кВт·ч
01.24	Факт. магнитный поток в %	<i>Real</i>	0...200	%	1 = 1 %
01.30	Шкала номин. крут.момента	<i>Real</i>	0,000...	Н·м или фунт-фут	1000 = 1 ед. измерения
01.31	Температура окруж. среды	<i>Real</i>	-32768...32767	°С	10 = 1°
01.50	Текущий час, кВт·ч	<i>Real</i>	-21474836,48...21474836,47	кВт·ч	100 = 1 кВт·ч
01.51	Предыдущий час, кВт·ч	<i>Real</i>	-21474836,48...21474836,47	кВт·ч	100 = 1 кВт·ч
01.52	Текущие сутки, кВт·ч	<i>Real</i>	-21474836,48...21474836,47	кВт·ч	100 = 1 кВт·ч
01.53	Предыдущие сутки, кВт·ч	<i>Real</i>	-21474836,48...21474836,47	кВт·ч	100 = 1 кВт·ч
01.61	Исполыз. абс. скорость двигателя		0,00... 30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
01.62	Абс. скорость двигателя %		0,00... 1000,00 %	%	100 = 1 %
01.63	Абс. выходная частота		0,00...500,00 Гц	Гц	100 = 1 Гц
01.64	Абс. крутящий момент двигателя		0,0...1600,0	%	10 = 1 %

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
01.65	Абс. выходная мощность		0,00... 32767,00	кВт	100 = 1 кВт
01.66	Абс. вых. мощн. в % от номин. двиг.		0,00...300,00	%	100 = 1 %
01.67	Абс. вых. мощн. в % от номин. прив.		0,00...300,00	%	100 = 1 %
01.68	Абс. мощность на валу двигателя		0,00... 32767,00	кВт	100 = 1 кВт
03 Входные задания					
03.01	Задание с панели	<i>Real</i>	-100000,00... 100000,00	-	100 = 1
03.05	Задание 1 с FB A	<i>Real</i>	-100000,00... 100000,00	-	100 = 1
03.06	Задание 2 с FB A	<i>Real</i>	-100000,00... 100000,00	-	100 = 1
03.09	Задание 1 с EFB	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	-	100 = 1
03.10	Задание 2 с EFB	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	-	100 = 1
04 Предупреждения и отказы					
04.01	Отказ, вызвавший отключ.	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.02	Активный отказ 2	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.03	Активный отказ 3	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.04	Активный отказ 4	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.05	Активный отказ 5	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.06	Активное предупрежд. 1	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.07	Активное предупрежд. 2	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.08	Активное предупрежд. 3	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.09	Активное предупрежд. 4	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.10	Активное предупрежд. 5	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.11	Последний отказ	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.12	Предпоследний отказ	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.13	3-й с конца отказ	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.14	4-й с конца отказ	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.15	5-й с конца отказ	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.16	Последнее предупрежд.	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.17	Предпоследнее предупр.	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.18	3-е с конца предупрежден.	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.19	4-е с конца предупрежден.	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
04.20	5-е с конца предупрежден.	<i>Data</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
05 Диагностика					
05.01	Счетчик врем. во вкл. сост.	<i>Real</i>	0...65535	сутки	1 = 1 сутки
05.02	Счетчик времени работы	<i>Real</i>	0...65535	сутки	1 = 1 сутки
05.04	Счетчик врем. раб. вентил.	<i>Real</i>	0...65535	сутки	1 = 1 сутки
05.10	Темп-ра панели управл.	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	°C	10 = 1 °C
05.11	Температура инвертера в %	<i>Real</i>	-40,0...160,0	%	10 = 1 %
05.22	Диагностическое слово 3	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
06 Слова управл. и состояния					
06.01	Главное слово управления	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.11	Главное слово состояния	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.16	Слово состояния привода 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.17	Слово состояния привода 2	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.18	Слово сост. запрета пуска	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.19	Слово состояния упр. скор.	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.20	Слово состояния пост.скор.	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.21	Слово состояния привода 3	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
06.30	Выбор бита 11 MSW	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
06.31	Выбор бита 12 MSW	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
06.32	Выбор бита 13 MSW	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
06.33	Выбор бита 14 MSW	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
07 Сведения о системе					
07.03	Ид. номинала привода	<i>List</i>	0...999	-	1 = 1
07.04	Имя микропрограммы	<i>List</i>	-	-	1 = 1
07.05	Версия микропрограммы	<i>Data</i>	-	-	1 = 1
07.06	Имя загр. пакета	<i>List</i>	-	-	1 = 1
07.07	Версия загр. пакета	<i>Data</i>	-	-	1 = 1
07.11	Использование ЦП	<i>Real</i>	0...100	%	1 = 1 %

Группы параметров 10...99

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
10 Стандартные DI, RO					
10.02	Состояние задержки DI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.03	Принудительный выбор DI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.04	Принудительные данные DI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.21	Состояние RO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.22	Принудительный выбор RO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.23	Принудительные данные RO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
10.24	Источник RO1	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
10.25	Задержка вкл. RO1	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
10.26	Задержка выкл. RO1	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
10.27	Источник RO2	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
10.28	Задержка вкл. RO2	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
10.29	Задержка выкл. RO2	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
10.30	Источник RO3	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
10.31	Задержка вкл. RO3	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
10.32	Задержка выкл. RO3	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
10.101	Счетчик переключений RO1	<i>Real</i>	0...4294967000	-	1 = 1
10.102	Счетчик переключений RO2	<i>Real</i>	0...4294967000	-	1 = 1
10.103	Счетчик переключений RO3	<i>Real</i>	0...4294967000	-	1 = 1
11 Стандартные DIO, FI, FO					
11.25	Конфигурация DI6	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
11.38	Факт. частотный вход 1	<i>Real</i>	0...16000	Гц	1 = 1 Гц
11.39	Масштаб. частотный вход 1	<i>Real</i>	-32768,000...32767,000	-	1000 = 1
11.42	Мин. частотного входа 1	<i>Real</i>	1...16000	Гц	1 = 1 Гц
11.43	Макс. частотного входа 1	<i>Real</i>	1...16000	Гц	1 = 1 Гц
11.44	Част. вход 1 на масшт. мин.	<i>Real</i>	-32768,000...32767,000	-	1000 = 1
11.45	Част. вход 1 на масшт. макс.	<i>Real</i>	-32768,000...32767,000	-	1000 = 1
12 Стандартные AI					
12.02	Принудительный выбор AI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
12.03	Функция контроля аналог. входов	<i>List</i>	0...4	-	1 = 1
12.04	Выбор контроля аналог. входов	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
12.11	Фактическое значение AI1	<i>Real</i>	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	мА или В	1000 = 1 ед. измерения
12.12	Масштаб. значение AI1	<i>Real</i>	-32768,000... 32767,000	-	1000 = 1
12.13	Принудительное значение AI1	<i>Real</i>	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	мА или В	1000 = 1 ед. измерения
12.15	Выбор единиц для AI1	<i>List</i>	2, 10	-	1 = 1
12.16	Пост. времени фильтра AI1	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
12.17	Мин. AI1	<i>Real</i>	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	мА или В	1000 = 1 ед. измерения
12.18	Макс. AI1	<i>Real</i>	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	мА или В	1000 = 1 ед. измерения
12.19	AI1, масшт. по мин. AI1	<i>Real</i>	-32768,000...32767,000	-	1000 = 1
12.20	AI1, масшт. по макс. AI1	<i>Real</i>	-32768,000...32767,000	-	1000 = 1
12.21	Фактическое значение AI2	<i>Real</i>	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	мА или В	1000 = 1 ед. измерения
12.22	Масшт. значение AI2	<i>Real</i>	-32768,000...32767,000	-	1000 = 1
12.23	Принудительное значение AI2	<i>Real</i>	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	мА или В	1000 = 1 ед. измерения
12.25	Выбор единиц для AI2	<i>List</i>	2, 10	-	1 = 1
12.26	Пост. времени фильтра AI2	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
12.27	Мин. AI2	<i>Real</i>	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	мА или В	1000 = 1 ед. измерения
12.28	Макс. AI2	<i>Real</i>	4,000...20,000 мА или 0,000...10,000 В	мА или В	1000 = 1 ед. измерения
12.29	AI2, масшт. по мин. AI2	<i>Real</i>	-32768,000...32767,000	-	1000 = 1
12.30	AI2, масшт. по макс. AI2	<i>Real</i>	-32768,000...32767,000	-	1000 = 1
12.101	Значение AI1 в %	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
12.102	Значение AI2 в %	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
13 Стандартные АО					
13.02	Принудительный выбор АО	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
13.11	Факт. значение АО1	<i>Real</i>	0,000...22,000	мА	1000 = 1 мА
13.12	Источник АО1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
13.13	Принудительное значение АО1	<i>Real</i>	0,000...32767,000	мА	1000 = 1 мА
13.15	Выбор единиц для АО1	<i>List</i>	2, 10	-	1 = 1
13.16	Пост. врем. фильтра АО1	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
13.17	Мин. источника АО1	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	10 = 1
13.18	Макс. источника АО1	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	10 = 1
13.19	Вых. АО1 при мин. ист. АО1	<i>Real</i>	0,000...22,000	мА	1000 = 1 мА
13.20	Вых. АО1 при макс.ист. АО1	<i>Real</i>	0,000...22,000	мА	1000 = 1 мА
13.21	Факт. значение АО2	<i>Real</i>	0,000...22,000	мА	1000 = 1 мА
13.22	Источник АО2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
13.23	Принудительное значение АО2	<i>Real</i>	0,000...22,000	мА	1000 = 1 мА
13.26	Пост. врем. фильтра АО2	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
13.27	Мин. источника АО2	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	10 = 1
13.28	Макс. источника АО2	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	10 = 1
13.29	Вых. АО2 при мин. ист. АО2	<i>Real</i>	0,000...22,000	мА	1000 = 1 мА
13.30	Вых. АО2 при макс.ист. АО2	<i>Real</i>	0,000...22,000	мА	1000 = 1 мА
15 Модуль расширения в/в					
15.01	Тип модуля расширения	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1

340 *Дополнительные данные параметров*

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
15.02	Обнаруженный модуль расширения	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
15.03	Состояние DI	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
15.04	Состояние RO/DO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
15.05	Принудительный выбор RO/DO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
15.06	Принудительные данные RO/DO	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
15.07	Источник RO4	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
15.08	Задержка вкл. RO4	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
15.09	Задержка выкл. RO4	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
15.10	Источник RO5	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
15.11	Задержка вкл. RO5	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
15.12	Задержка выкл. RO5	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
15.22	Конфигурация DO1	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
15.23	Источник DO1	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
15.24	Задержка вкл. DO1	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
15.25	Задержка выкл. DO1	<i>Real</i>	0,0...3000,0	с	10 = 1 с
15.32	Факт. частотный выход 1	<i>Real</i>	0...16000	Гц	1 = 1 Гц
15.33	Источник частотного выхода 1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
15.34	Мин. ист. част. вых. 1	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	1000 = 1
15.35	Макс. ист. част. вых. 1	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	1000 = 1
15.36	Част. вых. 1 при мин. ист.	<i>Real</i>	0...16000	Гц	1 = 1 Гц
15.37	Част. вых. 1 при макс. ист.	<i>Real</i>	0...16000	Гц	1 = 1 Гц
19 Режим работы					
19.01	Фактический режим работы	<i>List</i>	1...6, 10...11, 20	-	1 = 1
19.11	Выбор Внешн1/Внешн2	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
19.12	Режим управл. Внешн1	<i>List</i>	1...5	-	1 = 1
19.14	Режим управл. Внешн2	<i>List</i>	1...5	-	1 = 1
19.16	Режим местного управл.	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
19.17	Запрет местного управл.	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
20 Пуск/останов/направление					
20.01	Команды Внешн1	<i>List</i>	0...6, 11...12, 14	-	1 = 1
20.02	Тип триггера пуска Внешн1	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
20.03	Источник Vx1 Внешн1	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.04	Источник Vx2 Внешн1	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.05	Источник Vx3 Внешн1	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.06	Команды Внешн2	<i>List</i>	0...6, 11...12, 14	-	1 = 1
20.07	Тип триггера пуска Внешн2	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
20.08	Источник Vx1 Внешн2	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.09	Источник Vx2 Внешн2	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.10	Источник Vx3 Внешн2	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.11	Режим остан. разреш. пуска	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
20.12	Источник разреш. пуска 1	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.19	Сигнал разрешения пуска	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.21	Направление	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
20.22	Разрешение вращения	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.25	Разреш. толчкового режима	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.26	Источник пуска толчк.реж. 1	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
20.27	Источник пуска толчк.реж. 2	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
21 Режим пуска/останова					
21.01	Векторный режим пуска	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
21.02	Время намагничивания	<i>Real</i>	0...10000	мс	1 = 1 мс
21.03	Режим останова	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
21.04	Режим экстрен. останова	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
21.05	Источник экстр. останова	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
21.06	Предел нулевой скорости	<i>Real</i>	0,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
21.07	Задержка нулевой скорости	<i>Real</i>	0...30000	мс	1 = 1 мс
21.08	Управление пост. током	<i>PB</i>	00b...11b	-	1 = 1
21.09	Скорость удерж.пост.током	<i>Real</i>	0,00...1000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
21.10	Задание пост. тока	<i>Real</i>	0,0...100,0	%	10 = 1 %
21.11	Время намагн. после остан.	<i>Real</i>	0...3000	с	1 = 1 с
21.14	Ист. входа предв. нагрева	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
21.16	Ток предв. нагрева	<i>Real</i>	0,0...30,0	%	10 = 1 %
21.18	Время автом. перезапуска	<i>Real</i>	0,0, 0,1 ... 10,0	с	10 = 1 с
21.19	Пуск в реж. скалярного управления	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
21.21	Частота удерж. пост. током	<i>Real</i>	0,00...1000,00	Гц	100 = 1 Гц
21.22	Задержка пуска	<i>Real</i>	0,00...60,00	с	100 = 1 с
21.30	Задержка останова комп. скор.	<i>Real</i>	0,00...1000,00	с	100 = 1 с
21.31	Порог останова комп. скор.	<i>Real</i>	0...100	%	1 = 1 %
22 Выбор задания скорости					
22.01	Задание скорости без огран.	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.11	Зад. скор. 1 для Внешн1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
22.12	Зад. скор. 1 для Внешн2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
22.13	Функция скорости Внешн1	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
22.18	Зад. скор. 1 для Внешн2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
22.19	Зад. скор. 2 для Внешн2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
22.20	Функция скорости Внешн2	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
22.21	Функция пост. скорости	<i>PB</i>	00b...11b	-	1 = 1
22.22	Выбор пост. скорости 1	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
22.23	Выбор пост. скорости 2	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1

342 *Дополнительные данные параметров*

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
22.24	Выбор пост. скорости 3	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
22.26	Пост. скорость 1	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.27	Пост. скорость 2	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.28	Пост. скорость 3	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.29	Пост. скорость 4	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.30	Пост. скорость 5	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.31	Пост. скорость 6	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.32	Пост. скорость 7	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.41	Безопасн. задание скорости	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.42	Задание для толч. режима 1	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.43	Задание для толч. режима 2	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.51	Функция критич. скоростей	<i>PB</i>	00b...11b	-	1 = 1
22.52	Нижняя гран. крит. скор. 1	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.53	Верхняя гран. крит. скор. 1	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.54	Нижняя гран. крит. скор. 2	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.55	Верхняя гран. крит. скор. 2	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.56	Нижняя гран. крит. скор. 3	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.57	Верхняя гран. крит. скор. 3	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.71	Функция потенциалом. двиг.	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
22.72	Исх. знач. потенциалом. двиг.	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
22.73	Ист. увелич. потенц. двиг.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
22.74	Ист. уменьш. потенц. двиг.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
22.75	Время плавн. изм. пот.двиг.	<i>Real</i>	0,0...3600,0	с	10 = 1 с
22.76	Мин. знач. потенциалом. двиг.	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
22.77	Макс. знач. потенциалом.двиг.	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
22.80	Факт. задание потенц. двиг.	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
22.86	Факт. задание скорости 6	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
22.87	Факт. задание скорости 7	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
23 Плавное измен. задания скор.					
23.01	Задание скор. до плав.изм.	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
23.02	Задание скор. после пл.изм.	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
23.11	Выбор набора плавн. изм.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
23.12	Время ускорения 1	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
23.13	Время замедления 1	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
23.14	Время ускорения 2	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
23.15	Время замедления 2	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
23.20	Время ускор. в толчк. реж.	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
23.21	Время замедл. в толчк. реж.	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
23.23	Время экстренн. остановки	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
23.28	Разрешить перем. наклон	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
23.29	Частота измен. пер.наклона	<i>Real</i>	2...30000	мс	1 = 1 мс
23.32	Время формирования 1	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
23.33	Время формирования 2	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
24 Обработка задания скорости					
24.01	Исполыз. задание скорости	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
24.02	Сигн. обр. связи исп. скор.	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
24.03	Фильтр. ошибка скорости	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	об/мин	100 = 1 об/мин
24.04	Инвертир. ошибка скорости	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	об/мин	100 = 1 об/мин
24.11	Коррекция скорости	<i>Real</i>	-10000,00...10000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
24.12	Время фильтр. ошиб. скор.	<i>Real</i>	0...10000	мс	1 = 1 мс
25 Управл. скоростью					
25.01	Задание момента рег. скор.	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
25.02	Пропорц. усилен. скорости	<i>Real</i>	0,00...250,00	-	100 = 1
25.03	Время интегрир. скорости	<i>Real</i>	0,00...1000,00	с	100 = 1 с
25.04	Время диффер. скорости	<i>Real</i>	0,000...10,000	с	1000 = 1 с
25.05	Время диффер. фильтра	<i>Real</i>	0...10000	мс	1 = 1 мс
25.06	Время дифф. комп. ускор.	<i>Real</i>	0,00...1000,00	с	100 = 1 с
25.07	Время филът. комп. ускор	<i>Real</i>	0,0...1000,0	мс	10 = 1 мс
25.15	Проп. усил. экстр. остан.	<i>Real</i>	1,00...250,00	-	100 = 1
25.53	Задание проп. крут.момента	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	%	10 = 1 %
25.54	Задание интегр. кр.момента	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	%	10 = 1 %
25.55	Задание дифф. кр. момента	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	%	10 = 1 %
25.56	Крут. момент комп. ускор.	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	%	10 = 1 %
26 Цепочка заданий кр. момента					
26.01	Задание мом. упр. момент.	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %

344 *Дополнительные данные параметров*

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
26.02	Исполыз. задание момента	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
26.08	Мин. задание кр. момента	<i>Real</i>	-1000,0...0,0	%	10 = 1 %
26.09	Макс. задание кр. момента	<i>Real</i>	0,0...1000,0	%	10 = 1 %
26.11	Источник задания1 кр. мом.	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
26.12	Источник задания2 кр. мом.	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
26.13	Функция задания1 кр. мом.	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
26.14	Выбор задания 1/2 кр. мом.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
26.17	Время фил. задания мом.	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
26.18	Время нарастания кр. мом.	<i>Real</i>	0,000...60,000	с	1000 = 1 с
26.19	Время уменьшения кр. мом.	<i>Real</i>	0,000...60,000	с	1000 = 1 с
26.21	Вх. момента выбора мом.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
26.22	Вх. скорости выбора мом.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
26.70	Факт. задание кр. момента 1	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
26.71	Факт. задание кр. момента 2	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
26.72	Факт. задание кр. момента 3	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
26.73	Факт. задание кр. момента 4	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
26.74	Задание кр. мом. после пл. изм.	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
26.75	Факт. задание кр. момента 5	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
28 Цепочка заданий частоты					
28.01	Задание част. до пл. измен.	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.02	Задание част. после пл. изм.	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.11	Задание част. 1 для Внешн1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
28.12	Задание част. 2 для Внешн1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
28.13	Функция частоты Внешн1	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
28.15	Задание част. 1 для Внешн2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
28.16	Задание част. 2 для Внешн2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
28.17	Функция частоты Внешн2	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
28.21	Функция пост. частоты	<i>PB</i>	00b...11b	-	1 = 1
28.22	Выбор пост. частоты 1	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
28.23	Выбор пост. частоты 2	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
28.24	Выбор пост. частоты 3	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
28.26	Постоянная частота 1	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.27	Постоянная частота 2	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.28	Постоянная частота 3	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.29	Постоянная частота 4	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.30	Постоянная частота 5	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.31	Постоянная частота 6	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.32	Постоянная частота 7	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.41	Безопасное задание частоты	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.51	Функция критич. частот	<i>PB</i>	00b...11b	-	1 = 1
28.52	Нижн. гран. крит. частоты 1	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
28.53	Верхн. гран. крит. частоты 1	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.54	Нижн. гран. крит. частоты 2	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.55	Верхн. гран. крит. частоты 2	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.56	Нижн. гран. крит. частоты 3	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.57	Верхн. гран. крит. частоты 3	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.71	Выбор набора пл.изм.част.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
28.72	Время ускорения частоты 1	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
28.73	Время замедл. частоты 1	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
28.74	Время ускорения частоты 2	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
28.75	Время замедл. частоты 2	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
28.76	Ист.нуля до пл.изм.частоты	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
28.82	Время формирования 1	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
28.83	Время формирования 2	<i>Real</i>	0,000...1800,000	с	1000 = 1 с
28.92	Факт. задание частоты 3	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
28.96	Факт. задание частоты 7	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
30 Пределные значения					
30.01	Слово ограничений 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
30.02	Состояние огран. момента	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
30.11	Минимальная скорость	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
30.12	Максимальная скорость	<i>Real</i>	-30000,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
30.13	Минимальная частота	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
30.14	Максимальная частота	<i>Real</i>	-500,00...500,00	Гц	100 = 1 Гц
30.17	Максимальный ток	<i>Real</i>	0,00...30000,00	А	100 = 1 А
30.18	Выбор огран. крут. момента	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
30.19	Мин. крут. момент 1	<i>Real</i>	-1600,0...0,0	%	10 = 1 %
30.20	Макс. крут. момент 1	<i>Real</i>	0,0...1600,0	%	10 = 1 %
30.21	Источник мин. крут. мом. 2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
30.22	Источник макс. крут. мом. 2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
30.23	Мин. крутящий момент 2	<i>Real</i>	-1600,0...0,0	%	10 = 1 %
30.24	Макс. крутящий момент 2	<i>Real</i>	0,0...1600,0	%	10 = 1 %
30.26	Пред. мощность двиг. реж.	<i>Real</i>	0,00...600,00	%	100 = 1 %
30.27	Пред. генерир. мощность	<i>Real</i>	-600,00...0,00	%	100 = 1 %
30.30	Контроль перенапряжения	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
30.31	Контроль низкого напряж.	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
31 Функции отказов					
31.01	Источник внеш. события 1	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
31.02	Тип внешн. события 1	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
31.03	Источник внеш. события 2	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
31.04	Тип внешнего события 2	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
31.05	Источник внеш. события 3	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1

346 *Дополнительные данные параметров*

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
31.06	Тип внешнего события 3	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
31.07	Источник внеш. события 4	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
31.08	Тип внешнего события 4	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
31.09	Источник внеш. события 5	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
31.10	Тип внешнего события 5	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
31.11	Выбор сброса отказа	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
31.12	Выбор атоматич. сброса	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
31.13	Выбираемый отказ	<i>Real</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
31.14	Число попыток	<i>Real</i>	0...5	-	1 = 1
31.15	Общее время попыток	<i>Real</i>	1,0...600,0	с	10 = 1 с
31.16	Задержка	<i>Real</i>	0,0...120,0	с	10 = 1 с
31.19	Обрыв фазы двигателя	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
31.20	Отказ заземления	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
31.21	Обрыв фазы питания	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
31.22	Пуск/стоп индикации STO	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
31.23	Cross connection	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
31.24	Функция опрокидывания	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
31.25	Пред. ток опрокидывания	<i>Real</i>	0,0...1600,0	%	10 = 1 %
31.26	Пред. скорость опрокид.	<i>Real</i>	0,00...10000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
31.27	Пред. частота опрокидыв.	<i>Real</i>	0,00...1000,00	Гц	100 = 1 Гц
31.28	Время опрокидывания	<i>Real</i>	0...3600	с	1 = 1 с
31.30	Допуск откл. по прев. скор.	<i>Real</i>	0,00...10000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
31.32	Контроль аварийного замедления	<i>Real</i>	0...300	%	1 = 1 %
31.33	Задержка контроля авар. замедл.	<i>Real</i>	0...100	с	1 = 1 с
32 Контроль					
32.01	Состояние контроля	<i>PB</i>	000...111b	-	1 = 1
32.05	Функция контроля 1	<i>List</i>	0...6	-	1 = 1
32.06	Действие контроля 1	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
32.07	Сигнал контроля 1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
32.08	Пост.вр.фильтр. контроля 1	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
32.09	Низкий уровень контроля 1	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.10	Высокий урв. контроля 1	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.11	Гистерезис контроля 1	<i>Real</i>	0,00...100000,00	-	100 = 1
32.15	Функция контроля 2	<i>List</i>	0...6	-	1 = 1
32.16	Действие контроля 2	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
32.17	Сигнал контроля 2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
32.18	Пост.вр.фильтр. контроля 2	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
32.19	Низкий уровень контроля 2	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.20	Высокий ур. контроля 2	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.21	Гистерезис контроля 2	<i>Real</i>	0,00...100000,00	-	100 = 1
32.25	Функция контроля 3	<i>List</i>	0...6	-	1 = 1
32.26	Действие контроля 3	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
32.27	Сигнал контроля 3	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
32.28	Пост.вр.фильтр. контроля 3	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
32.29	Низкий уровень контроля 3	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.30	Высокий ур. контроля 3	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.31	Гистерезис контроля 3	<i>Real</i>	0,00...100000,00	-	100 = 1
32.35	Функция контроля 4	<i>List</i>	0...6	-	1 = 1
32.36	Действие контроля 4	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
32.37	Сигнал контроля 4	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
32.38	Пост.вр.фильтр. контроля 4	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
32.39	Низкий уровень контроля 4	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.40	Высокий ур. контроля 4	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.41	Гистерезис контроля 4	<i>Real</i>	0,00...100000,00	-	100 = 1
32.45	Функция контроля 5	<i>List</i>	0...6	-	1 = 1
32.46	Действие контроля 5	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
32.47	Сигнал контроля 5	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
32.48	Пост.вр.фильтр. контроля 5	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
32.49	Низкий уровень контроля 5	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.50	Высокий ур. контроля 5	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.51	Гистерезис контроля 5	<i>Real</i>	0,00...100000,00	-	100 = 1
32.55	Функция контроля 6	<i>List</i>	0...6	-	1 = 1
32.56	Действие контроля 6	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
32.57	Сигнал контроля 6	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
32.58	Пост.вр.фильтр. контроля 6	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
32.59	Низкий уровень контроля 6	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.60	Высокий ур. контроля 6	<i>Real</i>	-21474830,00... 21474830,00	-	100 = 1
32.61	Гистерезис контроля 6	<i>Real</i>	0,00...100000,00	-	100 = 1
34 Таймерные функции					
34.01	Состояние таймерных функций	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.02	Состояние таймера	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1

348 *Дополнительные данные параметров*

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
34.04	Сост. врем. года/исключенного дня	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.10	Таймерные функции вкл.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
34.11	Конфигурация таймера 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.12	Время пуска таймера 1	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.13	Интервал таймера 1	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.14	Конфигурация таймера 2	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.15	Время пуска таймера 2	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.16	Интервал таймера 2	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.17	Конфигурация таймера 3	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.18	Время пуска таймера 3	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.19	Интервал таймера 3	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.20	Конфигурация таймера 4	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.21	Время пуска таймера 4	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.22	Интервал таймера 4	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.23	Конфигурация таймера 5	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.24	Время пуска таймера 5	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.25	Интервал таймера 5	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.26	Конфигурация таймера 6	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.27	Время пуска таймера 6	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.28	Интервал таймера 6	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.29	Конфигурация таймера 7	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.30	Время пуска таймера 7	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.31	Интервал таймера 7	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.32	Конфигурация таймера 8	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.33	Время пуска таймера 8	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.34	Интервал таймера 8	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.35	Конфигурация таймера 9	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.36	Время пуска таймера 9	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.37	Интервал таймера 9	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.38	Конфигурация таймера 10	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.39	Время пуска таймера 10	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.40	Интервал таймера 10	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.41	Конфигурация таймера 11	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.42	Время пуска таймера 11	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.43	Интервал таймера 11	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.44	Конфигурация таймера 12	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.45	Время пуска таймера 12	Время	00:00:00...23:59:59	с	1 = 1 с
34.46	Интервал таймера 12	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 мин
34.60	Начальная дата времени года 1	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.61	Начальная дата времени года 2	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
34.62	Начальная дата времени года 3	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.63	Начальная дата времени года 4	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.70	Кол-во активных исключений	<i>Real</i>	0...16	-	1 = 1
34.71	Типы исключений	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.72	Начало исключения 1	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.73	Длительность исключения 1	<i>Real</i>	0...60	сутки	1 = 1 сутки
34.74	Начало исключения 2	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.75	Длительность исключения 2	<i>Real</i>	0...60	сутки	1 = 1 сутки
34.76	Начало исключения 3	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.77	Длительность исключения 3	<i>Real</i>	0...60	сутки	1 = 1 сутки
34.78	Исключенный день 4	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.79	Исключенный день 5	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.80	Исключенный день 6	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.81	Исключенный день 7	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.82	Исключенный день 8	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.83	Исключенный день 9	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.84	Исключенный день 10	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.85	Исключенный день 11	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.86	Исключенный день 12	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.87	Исключенный день 13	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.88	Исключенный день 14	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.89	Исключенный день 15	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.90	Исключенный день 16	Дата	01.01...31.12	сутки	1 = 1 сутки
34.100	Объединенный таймер 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.101	Объединенный таймер 2	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.102	Объединенный таймер 3	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.110	Функция дополнительного времени	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
34.111	Источник активации доп. времени	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
34.112	Длительность доп. времени	Интервал	00 00:00...07 00:00	мин	1 = 1 кВт
35 Тепловая защита двигателя					
35.01	Расчетная темп. двигателя	<i>Real</i>	-60...1000 °C или -76...1832 °F	°C или °F	1 = 1°
35.02	Измеренная температура 1	<i>Real</i>	-10...1000 °C или 14...1832 °F	°C или Ом	1 = 1 ед. измерения
35.03	Измеренная температура 2	<i>Real</i>	-10...1000 °C или 14...1832 °F	°C или Ом	1 = 1 ед. измерения
35.11	Источник температуры 1	<i>List</i>	0...2, 5...7, 11...17	-	1 = 1
35.14	Источник AI температуры 1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
35.21	Источник температуры 2	<i>List</i>	0...2, 5...7, 11...17	-	1 = 1
35.24	Источник AI температуры 2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1

350 *Дополнительные данные параметров*

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
35.50	Темп. окруж. среды двигат.	<i>Real</i>	-60...100 °C или – 75 ... 212 °F	°C	1 = 1 °
35.51	Кривая нагрузки двигателя	<i>Real</i>	50...150	%	1 = 1 %
35.52	Нагрузка при нулевой скор.	<i>Real</i>	50...150	%	1 = 1 %
35.53	Точка перегиба	<i>Real</i>	1,00 ... 500,00	Гц	100 = 1 Гц
35.54	Номин. повыш. темп. двиг.	<i>Real</i>	0...300 °C или 32...572 °F	°C или °F	1 = 1 °
35.55	Тепловая постоянная времени двиг.	<i>Real</i>	100...10000	с	1 = 1 с
36 Анализатор нагрузки					
36.01	Источник сигнала PVL	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
36.02	Пост. врем. фильтра PVL	<i>Real</i>	0,00...120,00	с	100 = 1 с
36.06	Источник сигнала AL2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
36.07	Масштабиров. сигнала AL2	<i>Real</i>	0,00...32767,00	-	100 = 1
36.09	Сброс регистраторов	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
36.10	Пиковое значение PVL	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
36.11	Дата пика PVL	<i>Data</i>	-	-	1 = 1
36.12	Время пика PVL	<i>Data</i>	-	-	1 = 1
36.13	Ток PVL в момент пика	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	A	100 = 1 A
36.14	Пост. напр. PVL на пике	<i>Real</i>	0,00...2000,00	B	100 = 1 B
36.15	Скорость PVL на пике	<i>Real</i>	-30000... 30000	об/мин	100 = 1 об/мин
36.16	Дата сброса PVL	<i>Data</i>	-	-	1 = 1
36.17	Время сброса PVL	<i>Data</i>	-	-	1 = 1
36.20	AL1 0 - 10%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.21	AL1 10 - 20%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.22	AL1 20 - 30%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.23	AL1 30 - 40%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.24	AL1 40 - 50%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.25	AL1 50 - 60%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.26	AL1 60 - 70%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.27	AL1 70 - 80%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.28	AL1 80 - 90%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.29	AL1 свыше 90%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.40	AL2 0 - 10%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.41	AL2 10 - 20%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.42	AL2 20 - 30%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.43	AL2 30 - 40%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.44	AL2 40 - 50%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.45	AL2 50 - 60%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.46	AL2 60 - 70%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.47	AL2 70 - 80%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.48	AL2 80 - 90%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
36.49	AL2 свыше 90%	<i>Real</i>	0,00...100,00	%	100 = 1 %
36.50	Дата сброса AL2	<i>Data</i>	-	-	1 = 1
36.51	Время сброса AL2	<i>Data</i>	-	-	1 = 1
37 Пользовательская кривая нагрузки					
37.01	Слово состояния выхода ULC	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
37.02	Сигнал контроля ULC	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
37.03	Действия при перегрузке ULC	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
37.04	Действия при недогрузке ULC	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
37.11	Точка 1 таблицы скорости ULC	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	об/мин	10 = 1 об/мин
37.12	Точка 2 таблицы скорости ULC	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	об/мин	10 = 1 об/мин
37.13	Точка 3 таблицы скорости ULC	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	об/мин	10 = 1 об/мин
37.14	Точка 4 таблицы скорости ULC	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	об/мин	10 = 1 об/мин
37.15	Точка 5 таблицы скорости ULC	<i>Real</i>	-30000,0...30000,0	об/мин	10 = 1 об/мин
37.16	Точка 1 таблицы частоты ULC	<i>Real</i>	-500,0...500,0	Гц	10 = 1 Гц
37.17	Точка 2 таблицы частоты ULC	<i>Real</i>	-500,0...500,0	Гц	10 = 1 Гц
37.18	Точка 3 таблицы частоты ULC	<i>Real</i>	-500,0...500,0	Гц	10 = 1 Гц
37.19	Точка 4 таблицы частоты ULC	<i>Real</i>	-500,0...500,0	Гц	10 = 1 Гц
37.20	Точка 5 таблицы частоты ULC	<i>Real</i>	-500,0...500,0	Гц	10 = 1 Гц
37.21	Точка 1 недогрузки ULC	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
37.22	Точка 2 недогрузки ULC	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
37.23	Точка 3 недогрузки ULC	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
37.24	Точка 4 недогрузки ULC	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
37.25	Точка 5 недогрузки ULC	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
37.31	Точка 1 перегрузки ULC	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
37.32	Точка 2 перегрузки ULC	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
37.33	Точка 3 перегрузки ULC	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
37.34	Точка 4 перегрузки ULC	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
37.35	Точка 5 перегрузки ULC	<i>Real</i>	-1600,0...1600,0	%	10 = 1 %
37.41	Таймер перегрузки ULC	<i>Real</i>	0,0...10000,0	с	10 = 1 с
37.42	Таймер недогрузки ULC	<i>Real</i>	0,0...10000,0	с	10 = 1 с
40 Набор 1 ПИД техн. процесса					
40.01	Факт. вых. ПИД техн. проц.	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
40.02	Факт.обр.св.ПИД техн.проц.	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
40.03	Факт. уст. ПИД техн. проц.	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
40.04	Факт. откл. ПИД техн. проц.	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
40.06	Слово состоян. ПИД проц.	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
40.07	Режим работы ПИД техн. процесса	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
40.08	Набор 1, ист. обр. связи 1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1

352 *Дополнительные данные параметров*

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
40.09	Набор 1, ист. обр. связи 2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
40.10	Набор 1, функц. обр. связи	<i>List</i>	0...11	-	1 = 1
40.11	Наб. 1, пост.врем.ф.обр.св.	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
40.16	Набор 1, источник уставки 1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
40.17	Набор 1, источник уставки 2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
40.18	Набор 1, функция уставки	<i>List</i>	0...11	-	1 = 1
40.19	Наб.1, выбор1 внутр.уставки	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
40.20	Наб.1, выбор2 внутр.уставки	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
40.21	Набор 1, внутр. уставка 1	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
40.22	Набор 1, внутр. уставка 2	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
40.23	Набор 1, внутр. уставка 3	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
40.26	Набор 1, мин. уставки	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
40.27	Набор 1, макс. уставки	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
40.28	Наб. 1, время увел. уставки	<i>Real</i>	0,0...1800,0	с	10 = 1 с
40.29	Наб. 1, время умен. уставки	<i>Real</i>	0,0...1800,0	с	10 = 1 с
40.30	Наб.1, разреш.фикс.уставки	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
40.31	Набор 1, инверт. отклонен.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
40.32	Набор 1, усиление	<i>Real</i>	0,10...100,00	-	100 = 1
40.33	Набор 1, время интегриров.	<i>Real</i>	0,0...9999,0	с	10 = 1 с
40.34	Наб. 1, время дифференц.	<i>Real</i>	0,000...10,000	с	1000 = 1 с
40.35	Наб.1, время дифф.фильтр.	<i>Real</i>	0,0...10,0	с	10 = 1 с
40.36	Набор 1, мин. выход. знач.	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	10 = 1
40.37	Набор 1, макс. выход. знач.	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	10 = 1
40.38	Набор 1, разреш. фикс.вых.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
40.43	Наб.1, уровень спящ. реж.	<i>Real</i>	0,0...32767,0	-	10 = 1
40.44	Наб.1, задержка спящ. реж.	<i>Real</i>	0,0...3600,0	с	10 = 1 с
40.45	Наб.1, время форс. в сп.реж.	<i>Real</i>	0,0...3600,0	с	10 = 1 с
40.46	Наб.1, шаг форс. в сп. реж.	<i>Real</i>	0,0...32767,0	-	10 = 1
40.47	Наб.1, отклон. вых. из сп. р.	<i>Real</i>	-32768,00 ... 32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
40.48	Наб1, задержка вых. из сп.р.	<i>Real</i>	0,00...60,00	с	100 = 1 с
40.49	Набор 1, режим слежения	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
40.50	Наб.1, выбор уставки слез.	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
40.57	Выбор набора 1 или 2 ПИД	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
40.58	Набор 1, предотвр. увеличен.	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
40.59	Набор 1, предотвр. уменьшен.	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
40.62	Фактич. внутр. уставка ПИД	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
41 Набор 2 ПИД техн. процесса					
41.08	Набор 2, ист. обр. связи 1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
41.09	Набор 2, ист. обр. связи 2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
41.10	Набор 2, функц. обр. связи	<i>List</i>	0...11	-	1 = 1
41.11	Наб. 2, пост.врем.ф.обр.св.	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
41.16	Набор 2, источник уставки 1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
41.17	Набор 2, источник уставки 2	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
41.18	Набор 2, функция уставки	<i>List</i>	0...11	-	1 = 1
41.19	Наб.2, выбор1 внутр.уставки	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
41.20	Наб.2, выбор2 внутр.уставки	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
41.21	Набор 2, внутр. уставка 1	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
41.22	Набор 2, внутр. уставка 2	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
41.23	Набор 2, внутр. уставка 3	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
41.26	Набор 2, мин. уставки	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	100 = 1
41.27	Набор 2, макс. уставки	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	100 = 1
41.28	Наб. 2, время увел. уставки	<i>Real</i>	0,0...1800,0	с	10 = 1 с
41.29	Наб. 2, время умен. уставки	<i>Real</i>	0,0...1800,0	с	10 = 1 с
41.30	Наб.2, разреш.фикс.уставки	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
41.31	Набор 2, инверт. отклонен.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
41.32	Набор 2, усиление	<i>Real</i>	0,10...100,00	-	100 = 1
41.33	Набор 2, время интегриров.	<i>Real</i>	0,0...9999,0	с	10 = 1 с
41.34	Наб. 2, время дифференц.	<i>Real</i>	0,000...10,000	с	1000 = 1 с
41.35	Наб.2, время дифф.фильтр.	<i>Real</i>	0,0...10,0	с	10 = 1 с
41.36	Набор 2, мин. выход. знач.	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	10 = 1
41.37	Набор 2, макс. выход. знач.	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	10 = 1
41.38	Набор 2, разреш. фикс.вых.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
41.43	Наб.2, уровень спящ. реж.	<i>Real</i>	0,0...32767,0	-	10 = 1
41.44	Наб.2, задержка спящ. реж.	<i>Real</i>	0,0...3600,0	с	10 = 1 с
41.45	Наб.2, время форс. в сп.реж.	<i>Real</i>	0,0...3600,0	с	10 = 1 с
41.46	Наб.2, шаг форс. в сп. реж.	<i>Real</i>	0,0...32767,0	-	10 = 1
41.47	Наб.2, отклон. вых. из сп. р.	<i>Real</i>	-2147483648... 2147483647	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
41.48	Наб.2, задержка вых. из сп.р.	<i>Real</i>	0,00...60,00	с	100 = 1 с
41.49	Набор 2, режим слежения	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
41.50	Набор 2, выбор задания слез.	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
41.58	Набор 2, предотвр. увеличен.	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
41.59	Набор 2, предотвр. уменьшен.	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
41.62	Фактич. внутр. уставка ПИД	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения

354 *Дополнительные данные параметров*

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
43 Тормозной прерыватель					
43.01	Темпер. тормозн. резистора	<i>Real</i>	0,0...120,0	%	10 = 1 %
43.06	Тормозной прерыватель вкл.	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
43.07	Время работы торм. прерыв. вкл.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
43.08	Тепл.пост.вр. торм. резист.	<i>Real</i>	0...10000	с	1 = 1 с
43.09	Пост. Pmax торм. резистора	<i>Real</i>	0,00...10000,00	кВт	100 = 1 кВт
43.10	Сопротивление тормож.	<i>Real</i>	0,0...1000,0	Ом	10 = 1 Ом
43.11	Предел отказа торм. резист.	<i>Real</i>	0...150	%	1 = 1 %
43.12	Предел пред. торм. резист.	<i>Real</i>	0...150	%	1 = 1 %
44 Управление мех. тормозом					
44.01	Состоян. управл. тормозом	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
44.06	Разреш. управл. тормозом	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
44.08	Задержка отпущ. тормоза	<i>Real</i>	0,00...5,00	с	100 = 1 с
44.13	Задержка вклоч. тормоза	<i>Real</i>	0,00...60,00	с	100 = 1 с
44.14	Уровень вклоч. тормоза	<i>Real</i>	0,0...1000,0	об/мин	100 = 1 об/мин
45 Энергосбережение					
45.01	Экономия энергии, ГВтч	<i>Real</i>	0...65535	ГВт·ч	1 = 1 ГВт·ч
45.02	Экономия энергии, МВтч	<i>Real</i>	0...999	МВт·ч	1 = 1 МВт·ч
45.03	Экономия энергии, кВтч	<i>Real</i>	0,0...999,0	кВт·ч	10 = 1 кВт·ч
45.04	Экономия энергии	<i>Real</i>	0,0...214748364,7	кВт·ч	10 = 1 кВт·ч
45.05	Экон. в днягах (тысячи)	<i>Real</i>	0...4294967295 тысяч	(выбирается)	1 = 1 ед. измерения
45.06	Экономия в ден. выраж.	<i>Real</i>	0,00...999,99	(выбирается)	100 = 1 ед. измерения
45.07	Сумма экономии	<i>Real</i>	0,00...21474836,47	(выбирается)	100 = 1 ед. измерения
45.08	Сокращ. выбросов CO2, кт	<i>Real</i>	0...65535	метрич. кт	1 = 1 метрическая килотонна
45.09	Сокращение выбросов CO2	<i>Real</i>	0,0...999,9	метрич. т	10 = 1 метрическая тонна
45.10	Всего сокращ. выбр. CO2	<i>Real</i>	0,0...214748365,7	метрич. т	10 = 1 метрическая тонна
45.11	Оптимизация энергозатрат	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
45.12	Тариф на электроэнергию 1	<i>Real</i>	0,000...4294967,295	(выбирается)	1000 = 1 ед. измерения
45.13	Тариф на электроэнергию 2	<i>Real</i>	0,000...4294967,295	(выбирается)	1000 = 1 ед. измерения
45.14	Выбор использ. тарифа	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
45.17	Ед. измер. тарифа за эл.	<i>List</i>	100...102	-	1 = 1

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
45.18	Кoeff. преобразов. CO2	<i>Real</i>	0,000...65,535	т/МВт·ч	1000 = 1 т/МВт·ч
45.19	Уставка мощности	<i>Real</i>	0,00...100000,00	кВт	10 = 1 кВт
45.21	Сброс величины экономии	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
46 Параметры контроля/масшт.					
46.01	Масштабирование скорости	<i>Real</i>	0,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
46.02	Масштабирование частоты	<i>Real</i>	0,10...1000,00	Гц	100 = 1 Гц
46.03	Масштабир. крут. момента	<i>Real</i>	0,1...1000,0	%	10 = 1 %
46.04	Масштабиров. мощности	<i>Real</i>	0,1...30000,0 кВт или 0,1...40215,5 л. с.	кВт или л. с.	10 = 1 ед. измерения
46.05	Масштабирование тока	<i>Real</i>	0...30000	А	1 = 1 А
46.11	Время фильтр. скор. двиг.	<i>Real</i>	2...20000	мс	1 = 1 мс
46.12	Время фильтр. вых. част.	<i>Real</i>	2...20000	мс	1 = 1 мс
46.13	Время фильтр.кр.мом.двиг.	<i>Real</i>	2...20000	мс	1 = 1 мс
46.14	Пост. времени фильтра мощности	<i>Real</i>	2...20000	мс	1 = 1 мс
46.21	На гистерезисе скорости	<i>Real</i>	0,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
46.22	На гистерезисе частоты	<i>Real</i>	0,00...1000,00	Гц	100 = 1 Гц
46.23	На гистерез. крут. момента	<i>Real</i>	0,00...300,00	%	1 = 1 %
46.31	Превышение скорости	<i>Real</i>	0,00...30000,00	об/мин	100 = 1 об/мин
46.32	Превышение частоты	<i>Real</i>	0,00...1000,00	Гц	100 = 1 Гц
46.33	Превышение крут. момента	<i>Real</i>	0,0...1600,0	%	10 = 1 %
46.41	Масштаб. импульса кВт·ч	<i>Real</i>	0,001...1000,000	кВт·ч	1000 = 1 кВт·ч
47 Хранение данных					
47.01	Хранение данных 1, real32	<i>Real</i>	-2147483,008... 2147483,008	-	1000 = 1
47.02	Хранение данных 2, real32	<i>Real</i>	-2147483,008... 2147483,008	-	1000 = 1
47.03	Хранение данных 3, real32	<i>Real</i>	-2147483,008... 2147483,008	-	1000 = 1
47.04	Хранение данных 4, real32	<i>Real</i>	-2147483,008... 2147483,008	-	1000 = 1
47.11	Хранение данных 1, int32	<i>Real</i>	-2147483648... 2147483647	-	1 = 1
47.12	Хранение данных 2, int32	<i>Real</i>	-2147483648... 2147483647	-	1 = 1
47.13	Хранение данных 3, int32	<i>Real</i>	-2147483648... 2147483647	-	1 = 1
47.14	Хранение данных 4, int32	<i>Real</i>	-2147483648... 2147483647	-	1 = 1
47.21	Хранение данных 1, int16	<i>Real</i>	-32768...32767	-	1 = 1
47.22	Хранение данных 2, int16	<i>Real</i>	-32768...32767	-	1 = 1
47.23	Хранение данных 3, int16	<i>Real</i>	-32768...32767	-	1 = 1

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
47.24	Хранение данных 4, int16	<i>Real</i>	-32768...32767	-	1 = 1
49 Парам. связи порта панели					
49.01	Идентификац. номер узла	<i>Real</i>	1...32	-	1 = 1
49.03	Скорость передачи данных	<i>List</i>	1...5	-	1 = 1
49.04	Время потери связи	<i>Real</i>	0,1...3000,0	с	10 = 1 с
49.05	Действие при потере связи	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
49.06	Обновить параметры	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
50 Адаптер Fieldbus (FBA)					
50.01	Разрешить FBA A	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
50.02	Функц. потери св. с FBA A	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
50.03	Ож. при потере св. с FBA A	<i>Real</i>	0,3...6553,5	с	10 = 1 с
50.04	Тип задания 1 FBA A	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
50.05	Тип задания 2 FBA A	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
50.06	Выбор слова сост. FBA A	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
50.07	Тип факт. значения 1 FBA A	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
50.08	Тип факт. значения 2 FBA A	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
50.09	Прозр. ист. сл. сост. FBA A	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
50.10	Прозр. ист. факт. 1 FBA A	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
50.11	Прозр. ист. факт. 2 FBA A	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
50.12	Разрешить FBA A	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
50.13	Слово управления FBA A	<i>Data</i>	00000000h...FFFFFFFh	-	1 = 1
50.14	Задание 1 с FBA A	<i>Real</i>	-2147483648... 2147483647	-	1 = 1
50.15	Задание 2 с FBA A	<i>Real</i>	-2147483648... 2147483647	-	1 = 1
50.16	Слово состояния FBA A	<i>Data</i>	00000000h...FFFFFFFh	-	1 = 1
50.17	Факт. значение 1 FBA A	<i>Real</i>	-2147483648... 2147483647	-	1 = 1
50.18	Факт. значение 2 FBA A	<i>Real</i>	-2147483648... 2147483647	-	1 = 1
51 Параметры FBA A					
51.01	Тип FBA A	<i>List</i>	-	-	1 = 1
51.02	Парам. 2 FBA A	<i>Real</i>	0...65535	-	1 = 1
...	
51.26	Парам. 26 FBA A	<i>Real</i>	0...65535	-	1 = 1
51.27	Обнов. параметров FBA A	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
51.28	Версия табл. парам. FBA A	<i>Data</i>	-	-	1 = 1
51.29	Код типа привода FBA A	<i>Real</i>	0...65535	-	1 = 1
51.30	Версия файла соотв. FBA A	<i>Real</i>	0...65535	-	1 = 1
51.31	Состояние связи D2FBA A	<i>List</i>	0...6	-	1 = 1
51.32	Версия ПО связи FBA A	<i>Data</i>	-	-	1 = 1
51.33	Версия приклад. ПО FBA A	<i>Data</i>	-	-	1 = 1

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
52 Входные данные FBA A					
52.01	Входные данные 1 FBA A	List	-	-	1 = 1
...	
52.12	Входные данные 12 FBA A	List	-	-	1 = 1
53 Выходные данные FBA A					
53.01	Выходные данные 1 FBA A	List	-	-	1 = 1
...	
53.12	Выходные данные 12 FBA	List	-	-	1 = 1
58 Встроенная шина Fieldbus					
58.01	Разрешить протокол	List	0...1	-	1 = 1
58.02	Идентификатор протокола	Real	0...65535	-	1 = 1
58.03	Адрес узла	Real	0...255	-	1 = 1
58.04	Скорость передачи данных	List	0...7	-	1 = 1
58.05	Четность	List	0...3	-	1 = 1
58.06	Управление связью	List	0...2	-	1 = 1
58.07	Диагностика связи	PB	0000h...FFFFh	-	1 = 1
58.08	Принятые пакеты	Real	0...4294967295	-	1 = 1
58.09	Переданные пакеты	Real	0...4294967295	-	1 = 1
58.10	Все пакеты	Real	0...4294967295	-	1 = 1
58.11	Ошибки UART	Real	0...4294967295	-	1 = 1
58.12	Ошибки CRC	Real	0...4294967295	-	1 = 1
58.14	Действие при потере связи	List	0...4	-	1 = 1
58.15	Режим при потере связи	List	0...2	-	1 = 1
58.16	Время потери связи	Real	0,0...6000,0	с	10 = 1 с
58.17	Задержка передачи	Real	0...65535	мс	1 = 1 мс
58.18	Внутренний 1	PB	0000h...FFFFh	-	1 = 1
58.19	Внутренний 2	PB	0000h...FFFFh	-	1 = 1
58.25	Профиль управления	List	0, 5	-	1 = 1
58.26	Тип задания 1 EFB	List	0...5	-	1 = 1
58.27	Тип задания 2 EFB	List	0...5	-	1 = 1
58.28	Тип факт. значения 1 EFB	List	0...5	-	1 = 1
58.29	Тип факт. значения 2 EFB	List	0...5	-	1 = 1
58.31	Прозр. ист. факт. 1 EFB	Analog src	-	-	1 = 1
58.32	Прозр. ист. факт. 2 EFB	Analog src	-	-	1 = 1
58.33	Режим адресации	List	0...5	-	1 = 1
58.34	Порядок слова	List	0...1	-	1 = 1
58.35	Возвр. ошибки приложения	List	0...1	-	1 = 1
58.101	Вход-выход данных 1	Analog src	-	-	1 = 1
58.102	Вход-выход данных 2	Analog src	-	-	1 = 1
58.103	Вход-выход данных 3	Analog src	-	-	1 = 1
58.104	Вход-выход данных 4	Analog src	-	-	1 = 1

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
58.105	Вход-выход данных 5	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
58.106	Вход-выход данных 6	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
58.107	Вход-выход данных 7	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
...	
58.130	Вход-выход данных 30	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
58.131	Вход-выход данных 31	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
58.132	Вход-выход данных 32	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
58.133	Вход-выход данных 33	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
58.134	Вход-выход данных 34	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
...	
58.140	Вход-выход данных 40	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
71 Внешн. ПИД					
71.01	Факт. знач. внешнего ПИД	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
71.02	Факт. значение обратной связи	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
71.03	Факт. значение уставки	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
71.04	Факт. значение отклонения	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
71.06	Слово состоян. ПИД	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
71.07	Режим работы ПИД	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
71.08	Источник обратной связи 1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
71.11	Пост. времени фильтра обр. связи	<i>Real</i>	0,000...30,000	с	1000 = 1 с
71.14	Набор 1, масштабир. уставки	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
71.15	Набор 1, масштабир. выхода	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
71.16	Источник уставки 1	<i>Analog src</i>	-	-	1 = 1
71.19	Выбор1 внутр. уставки	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
71.20	Выбор2 внутр. уставки	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
71.21	Внутренняя уставка 1	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
71.22	Внутренняя уставка 2	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
71.23	Внутренняя уставка 3	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
71.26	Мин. уставки	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
71.27	Макс. уставки	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	-	100 = 1
71.31	Инвертор отклонения	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
71.32	Усиление	<i>Real</i>	0,10...100,00	-	100 = 1
71.33	Время интегрирования	<i>Real</i>	0,0...9999,0	с	10 = 1 с
71.34	Время дифференцирования	<i>Real</i>	0,000...10,000	с	1000 = 1 с
71.35	Время диффер. фильтра	<i>Real</i>	0,0...10,0	с	10 = 1 с
71.36	Мин. выходное значение	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	10 = 1

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
71.37	Макс. выходное значение	<i>Real</i>	-32768,0...32767,0	-	10 = 1
71.38	Разреш. фикс. вых.	<i>Binary src</i>	-	-	1 = 1
71.39	Диап. мертвой зоны	<i>Real</i>	0,0...32767,0	-	10 = 1
71.40	Задержка мертвой зоны	<i>Real</i>	0,0...3600,0	с	10 = 1 с
71.58	Предотвр. увеличен.	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
71.59	Предотвр. уменьшен.	<i>List</i>	0...3	-	1 = 1
71.62	Фактич. внутр. уставка	<i>Real</i>	-32768,00...32767,00	об/мин, % или Гц	100 = 1 ед. измерения
95 Конфигурация аппар. средств					
95.01	Напряжение питания	<i>List</i>	0...5	-	1 = 1
95.02	Адапт. диап. напряжений	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
95.03	Расчетн. напряж. пит. перем. тока.		0,0...1000,0	-	1 = 1 В
95.04	Питание панели управл.	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
95.20	Слово доп. аппаратных средств 1	<i>PB</i>	0000h...FFFFh	-	1 = 1
96 Система					
96.01	Язык	<i>List</i>	-	-	1 = 1
96.02	Пароль	<i>Data</i>	0...99999999	-	1 = 1
96.03	Уровни доступа активны	<i>PB</i>	000b...111b	-	1 = 1
96.04	Выбор макроса	<i>List</i>	0...3, 11...14	-	1 = 1
96.05	Активный макрос	<i>List</i>	1...3, 11...14	-	1 = 1
96.06	Восстановление параметр.	<i>List</i>	0, 8, 62	-	1 = 1
96.07	Сохран. параметр вручную	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
96.08	Загрузка платы управления	<i>Real</i>	0...1	-	1 = 1
96.10	Состояние польз. набора	<i>List</i>	0...7, 20...23	-	-
96.11	Сохран./загр. польз. набора	<i>List</i>	0...5, 18...21	-	-
96.12	Вх1 реж. В/В польз. набора	<i>Binary src</i>	-	-	-
96.13	Вх2 реж. В/В польз. набора	<i>Binary src</i>	-	-	-
96.16	Выбор единицы измерения	<i>PB</i>	000h...FFFFh	-	1 = 1
97 Управление двигателем					
97.01	Задание частоты коммутации	<i>List</i>	4...12	кГц	1 = 1
97.02	Миним. частота коммутации	<i>List</i>	1...12	кГц	1 = 1
97.03	Усиление комп. скольжения	<i>Real</i>	0...200	%	1 = 1 %
97.04	Резерв напряжения	<i>Real</i>	-4...50	%	1 = 1 %
97.05	Торможение магн. потоком	<i>List</i>	0...2	-	1 = 1
97.10	Подача сигнала	<i>List</i>	0...4	-	1 = 1
97.11	Подстройка TR	<i>Real</i>	25...400	%	1 = 1 %
97.13	IR-компенсация	<i>Real</i>	0,00...50,00	%	100 = 1 %
97.20	Отношение U/F	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
98 Польз. параметры двигателя					
98.01	Режим польз. модели двиг.	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1

№	Наименование	Тип	Диапазон	Ед. изм.	FbEq32
98.02	Польз. сопр. статора Rs	<i>Real</i>	0,0000...0,50000	отн. ед.	100000 = 1 отн. ед.
98.03	Польз. сопр. ротора Rr	<i>Real</i>	0,0000...0,50000	отн. ед.	100000 = 1 отн. ед.
98.04	Польз. осн. индуктивн. Lm	<i>Real</i>	0,00000...10,00000	отн. ед.	100000 = 1 отн. ед.
98.05	Польз. индукт. рассеяния	<i>Real</i>	0,00000...1,00000	отн. ед.	100000 = 1 отн. ед.
98.06	Польз. инд. по прод. оси Ld	<i>Real</i>	0,00000...10,00000	отн. ед.	100000 = 1 отн. ед.
98.07	Польз. инд. по поп. оси Lq	<i>Real</i>	0,00000...10,00000	отн. ед.	100000 = 1 отн. ед.
98.08	Польз. пост. магн. поток PM	<i>Real</i>	0,00000...2,00000	отн. ед.	100000 = 1 отн. ед.
98.09	Польз. сопр. статора Rs, СИ	<i>Real</i>	0,00000...100,00000	Ом	100000 = 1 отн. ед.
98.10	Польз. сопр. ротора Rr, СИ	<i>Real</i>	0,00000...100,00000	Ом	100000 = 1 отн. ед.
98.11	Польз. осн. индукт. Lm, СИ	<i>Real</i>	0,00...100000,00	мГн	100 = 1 мГн
98.12	Польз. индукт. рассеян., СИ	<i>Real</i>	0,00...100000,00	мГн	100 = 1 мГн
98.13	Польз. инд., прод. ось Ld, СИ	<i>Real</i>	0,00...100000,00	мГн	100 = 1 мГн
98.14	Польз. инд., поп. ось Lq, СИ	<i>Real</i>	0,00...100000,00	мГн	100 = 1 мГн
99 Данные двигателя					
99.03	Тип двигателя	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
99.04	Режим управл. двигателем	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1
99.06	Номин. ток двигателя	<i>Real</i>	0,0...6400,0	А	10 = 1 А
99.07	Номин. напряж. двигателя	<i>Real</i>	0,0...800,0	В	10 = 1 А
99.08	Номин частота двигателя	<i>Real</i>	0,0 ... 500,0	Гц	10 = 1 Гц
99.09	Номин. скорость двигателя	<i>Real</i>	0 ... 30000	об/мин	1 = 1 об/мин
99.10	Номин. мощность двигат.	<i>Real</i>	-10000,00...10000,00 кВт или – 13405,83 ... 13405,83 л. с.	кВт или л. с.	100 = 1 ед. измерения
99.11	Номинальный cosφ двигателя	<i>Real</i>	0,00 ... 1,00	-	100 = 1
99.12	Номин. крут. момент двиг.	<i>Real</i>	0,000...	Н·м или фунт- фут	1000 = 1 ед. измерения
99.13	Запрос идентиф. прогона	<i>List</i>	0...3, 5...6,	-	1 = 1
99.14	Посл. ид. прогон выполнен	<i>List</i>	0...3, 5...6,	-	1 = 1
99.15	Пары полюсов двиг. рассч.	<i>Real</i>	0...1000	-	1 = 1
99.16	Порядок фаз двигателя	<i>List</i>	0...1	-	1 = 1

9

Поиск и устранение неисправностей

Обзор содержания главы

Эта глава содержит перечни предупреждений и сообщений об отказах, а также описание возможных причин их возникновения и способов устранения. Большинство причин предупреждений и отказов можно найти и устранить, используя информацию, содержащуюся в данной главе. При возникновении затруднений обратитесь к представителю сервисной службы корпорации ABB. Если есть возможность использовать компьютерную программу Drive composer, пошлите пакет поддержки, созданный этой программой, представителю сервисной службы корпорации ABB.

Предупреждения и отказы перечислены ниже в разных таблицах. Содержимое каждой таблицы отсортировано по коду предупреждения/отказа.

Техника безопасности



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! К обслуживанию привода допускаются только квалифицированные электрики. Перед работой на приводе прочитайте указания, приведенные в главе *Указания по технике безопасности* в начале *Руководства по монтажу и вводу в эксплуатацию привода*.

Индикация

■ Предупреждения и отказы

Предупреждение или сообщение об отказе указывает на нештатное состояние привода. Коды и названия активных предупреждений/отказов отображаются на панели управления привода, а также на ПК с установленной программой Drive composer. По шине Fieldbus передаются только коды предупреждений и отказов.

Предупреждения нет необходимости сбрасывать: они перестают отображаться, когда исчезает вызвавшая их причина. Предупреждения не вызывают фиксации состояния, и привод будет продолжать приводить в действие двигатель.

Отказы вызывают фиксацию состояния внутри привода, отключение привода и останов двигателя. После того как причина отказа устранена, отказ можно сбросить сигналом из выбираемого источника (**Меню - Основные настройки - Расширенные функции - Сброс отказов вручную (Ручной сброс отказов из:)**) или параметр [31.11 Выбор сброса отказа](#)), такого как панель управления, компьютерная программа Drive composer, цифровые входы привода или шина Fieldbus. Сброс отказа формирует событие [64FF Сброс отказа](#). После сброса отказа привод можно перезапустить.

Следует отметить, что некоторые отказы требуют перезагрузки блока управления либо выключением и включением питания, либо с помощью параметра [96.08 Загрузка платы управления](#) — это упоминается в надлежащих местах перечня отказов.

■ Чистые события

В дополнение к предупреждениям и отказам существуют «чистые» события, которые лишь регистрируются в журнале событий привода. Коды этих событий включены в таблицу [Предупреждающие сообщения](#) на стр. (364).

■ Редактируемые сообщения

У внешних сообщений можно редактировать действие (отказ или предупреждение), название и текст сообщения. Чтобы задать внешние события, выберите **Меню - Основные настройки - Расширенные функции - Внешние события**.

В редактируемый текст можно также включить контактную информацию. Чтобы задать контактную информацию, выберите **Меню - Основные настройки - Часы, регион, дисплей - Контактная информация**.

История предупреждений/отказов

■ Журнал событий

Все показания сохраняются в журнале событий с отметкой времени и другой информацией. Журнал событий хранит следующую информацию:

- о 8 последних записях об отказах, т. е. об отказах, которые отключили привод, или о сбросе отказов;
- о 10 последних предупреждениях или чистых событиях, которые произошли.

См. раздел [Просмотр информации о предупреждениях/отказах](#) на стр. 363.

Вспомогательные коды

Некоторые события генерируют вспомогательный код, который нередко помогает находить неисправность. На панели управления вспомогательный код хранится как часть сведений о событии, а в компьютерной программе Drive composer отображается в перечне событий.

■ Просмотр информации о предупреждениях/отказах

Привод способен хранить перечень активных отказов, фактически вызывающих отключение привода в настоящее время. Привод также хранит перечень ранее появившихся отказов и предупреждений.

Чтобы получить сведения об активных отказах и предупреждениях, выберите

- **Меню- Диагностика - Активные отказы**
- **Меню - Диагностика - Активные предупреждения**
- **Параметры - Активные отказы**
- **Параметры - Активные предупреждения**
- параметры в группе [04 Предупреждения и отказы](#) (стр. 135).

Чтобы получить сведения о ранее произошедших отказах и предупреждениях, выберите

- **Меню-Диагностика - Журнал отказов и событий**
- параметры в группе [04 Предупреждения и отказы](#) (стр. 135).

Журнал событий также можно вызывать (и сбрасывать) с помощью компьютерной программы Drive composer. См. руководство *Drive composer PC tool user's manual* (ЗАУА0000094606 [на англ. языке]).

Предупреждающие сообщения

Примечание. Перечень также содержит события, которые только появились в журнале событий.

Код (16-ричн.)	Предупреждение / вспом. код	Причина	Способ устранения
64FF	Сброс отказа	Отказ сброшен с панели, из компьютерной программы Drive composer, шины Fieldbus или входа/выхода.	Событие. Только для информации.
A2A1	Калибровка тока	При следующем пуске будет выполнена калибровка смещения тока и измерения коэффициента усиления.	Информационное предупреждение. См. параметр 99.13 Запрос идентиф. прогона.)
A2B1	Перегрузка по току	Выходной ток превысил внутренний предел ошибки. Помимо текущей перегрузки по току, это предупреждение может быть также вызвано замыканием на землю и обрывом фазы питания.	<p>Проверьте нагрузку двигателя.</p> <p>Проверьте значение времени ускорения в группе параметров 23 Плавное измен. задания скор. (регулирование скорости), 26 Цепочка заданий кр. момента (регулирование крутящего момента) или 28 Цепочка заданий частоты (регулирование частоты). Также проверьте параметры 46.01 Масштабирование скорости, 46.02 Масштабирование частоты и 46.03 Масштабир. кр.т. момента.</p> <p>Проверьте двигатель и кабель двигателя (включая фазировку и соединение треугольник/звезда).</p> <p>Проверьте, нет ли замыкания на землю в двигателе или кабеле, измерив сопротивление изоляции двигателя и кабеля двигателя.</p> <p>См. главу Электрический монтаж, раздел Проверка изоляции узла в руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода.</p> <p>Проверьте, не происходит ли размыкание и замыкание контакторов в кабеле двигателя.</p> <p>Убедитесь, что исходные данные запуска привода в группе параметров 99 Данные двигателя соответствуют указанным на паспортной табличке двигателя.</p> <p>Убедитесь, что в кабеле двигателя отсутствуют конденсаторы коррекции коэффициента мощности и поглотители перенапряжений.</p>

Код (16-ричн.)	Предупреждение / вспом. код	Причина	Способ устранения
A2B3	Утечка на землю	Привод обнаружил асимметрию нагрузки, возникающую, как правило, при замыкании на землю в двигателе или кабеле двигателя.	Убедитесь, что в кабеле двигателя отсутствуют конденсаторы коррекции коэффициента мощности и поглотители перенапряжений. Проверьте, нет ли замыкания на землю в двигателе или кабеле, измерив сопротивление изоляции двигателя и кабеля двигателя. См. главу <i>Электрический монтаж</i> , раздел <i>Проверка изоляции узла в руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода</i> . Если обнаружено замыкание на землю, устраните его или замените кабель двигателя и/или двигатель. Если замыкание на землю обнаружить не удается, обратитесь к местному представителю ABB.
A2B4	Короткое замыкание	Короткое замыкание в кабеле (кабелях) двигателя или в двигателе.	Убедитесь в отсутствии ошибок подключения двигателя и кабеля двигателя. Проверьте двигатель и кабель двигателя (включая фазировку и соединение треугольник/звезда). Проверьте, нет ли замыкания на землю в двигателе или кабеле, измерив сопротивление изоляции двигателя и кабеля двигателя. См. главу <i>Электрический монтаж</i> , раздел <i>Проверка изоляции узла в руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода</i> . Убедитесь, что в кабеле двигателя отсутствуют конденсаторы коррекции коэффициента мощности и поглотители перенапряжений.
A2BA	Перегрузка IGBT	Повышенная температура соединения транзисторов IGBT с корпусом. Это предупреждение защищает транзисторы IGBT и может быть вызвано коротким замыканием в кабеле двигателя.	Проверьте кабель двигателя. Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте, соответствует ли мощность двигателя мощности привода.
A3A1	Перенапряж. в цепи пост. тока	Слишком высокое напряжение в промежуточном звене постоянного тока (когда привод остановлен).	Проверьте настройку напряжения питания (параметр <i>95.01 Напряжение питания</i>). Следует иметь в виду, что неправильное значение этого параметра может вызвать неконтролируемый бросок двигателя или перегрузку тормозного прерывателя либо резистора.
A3A2	Низкое напряж. в цепи пост. тока	Слишком низкое напряжение в промежуточном звене постоянного тока (когда привод остановлен).	Проверьте напряжение питания.
A3AA	Нет заряда для пост. тока	Напряжение промежуточной цепи постоянного тока не достигло рабочего уровня.	Если неисправность сохраняется, обратитесь к местному представителю ABB.

Код (16-ричн.)	Предупреждение / вспом. код	Причина	Способ устранения
A491	Внешняя температура 1 (редактируемый текст сообщения)	Измеренная температура 1 превысила предел выдачи предупреждения.	Проверьте значение параметра 35.02 Измеренная температура 1 . Проверьте охлаждение двигателя (или иного оборудования, температура которого измерялась).
A492	Внешняя температура 2 (редактируемый текст сообщения)	Измеренная температура 2 превысила предел выдачи предупреждения.	Проверьте значение параметра 35.03 Измеренная температура 2 . Проверьте охлаждение двигателя (или иного оборудования, температура которого измерялась).
A4A1	Перегрев IGBT	Слишком высокая расчетная температура транзисторов IGBT привода.	Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте, соответствует ли мощность двигателя мощности привода.
A4A9	Охлаждение	Слишком высокая температура модуля привода.	Проверьте температуру окружающего воздуха. Если она превышает 40 °C (типоразмеры R5...R9) или 50 °C (типоразмеры R0...R9), убедитесь, что ток нагрузки не превышает пониженной нагрузочной способности привода. См. главу <i>Технические характеристики</i> , раздел <i>Снижение характеристик в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию</i> привода. Проверьте поток охлаждающего воздуха в приводном модуле и работу вентилятора. Проверьте, не скопилось ли пыль внутри шкафа и на радиаторе приводного модуля. При необходимости очистите компоненты.
A4B0	Перегрев	Слишком высокая температура модуля силового блока.	Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте, соответствует ли мощность двигателя мощности привода.
A4B1	Большая разница температур	Большая разница температур транзисторов IGBT в различных фазах.	Проверьте кабель двигателя. Проверьте охлаждение приводного модуля (модулей).
A4F6	Температура IGBT	Слишком высокая температура транзисторов IGBT привода.	Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте, соответствует ли мощность двигателя мощности привода.
A580	Связь с БП	Обнаружена ошибка связи между блоком управления привода и силовым блоком.	Проверьте соединения между блоком управления привода и силовым блоком.

Код (16-ричн.)	Предупреждение / вспом. код	Причина	Способ устранения
A5A0	Безопасное откл. крут. момента Программируемое предупреждение: 31.22 Пуск/стоп индикации STO	Функция безопасного отключения момента активна, т. е. пропали сигналы (один или несколько) цепи защиты, подключенные к разъему STO.	Проверьте соединения в схеме защиты. Более подробные сведения см. в главе <i>Функция безопасного отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода</i> и описание параметра 31.22 Пуск/стоп индикации STO (стр. 234).
A5EA	Темп. измерительной цепи	Неполадки с измерением внутренней температуры привода.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
A5EB	Сбой пит. платы БП	Отказ источника питания силового блока.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
A5EC	Внутренн. связь БП	Обнаружена ошибка связи между блоком управления привода и силовым блоком.	Проверьте соединения между блоком управления привода и силовым блоком.
A5ED	Цепь измерения ADC	Неисправность измерительной цепи.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
A5EE	Цепь измерения DFF	Неисправность измерительной цепи.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
A5EF	Сигнал обратной связи о состоянии БП	Обратная связь по состоянию от выходных фаз не согласуется с сигналами управления.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
A5F0	Сигн.обр.св. зарядки	Отсутствует сигнал обратной связи зарядки.	Проверьте сигнал обратной связи, поступающий от зарядной системы.
A6A4	Номинал. значение двигателя	Неправильно заданы параметры двигателя.	Проверьте настройки параметров конфигурации двигателя в группе 99.
		Неправильно выбран типоразмер привода.	Убедитесь в том, что типоразмер привода выбран в соответствии с применяемым двигателем.
A6A5	Нет данных двигателя	Не заданы параметры группы 99.	Убедитесь, что все требуемые параметры группы 99 заданы. Примечание. Появление этого предупреждения во время запуска и его отображение до тех пор, пока не будут введены данные двигателя, является нормальным событием.
A6A6	Не выбрана категория напряжения	Не определена категория напряжения.	Задайте категорию напряжения в параметре 95.01 Напряжение питания .
A6D1	Конфликт параметров FBA A	Привод не имеет функций, запрошенных ПЛК, или запрошенные функции не были активизированы.	Проверьте программирование ПЛК. Проверьте настройки в группе параметров 50 Адаптер Fieldbus (FBA) .

Код (16-ричн.)	Предупреждение / вспом. код	Причина	Способ устранения
A6E5	Параметризация AI	Аппаратная настройка аналогового входа на ток/напряжение не соответствует настройкам параметров.	Проверьте вспомогательный код в журнале событий. Этот код определяет аналоговый вход, настройки которого являются неправильными, Измените либо аппаратную настройку (на блоке управления привода), либо значение параметра 12.15/12.25 . Примечание. Для вступления в силу любых изменений аппаратных настроек необходима перезагрузка платы управления (либо путем выключения и включения питания, либо с помощью параметра 96.08 Загрузка платы управления).
A780	Опрокидывание двигателя Программируемое предупреждение: 31.24 Функция опрокидывания	Двигатель работает в зоне опрокидывания. Возможными причинами могут быть избыточная нагрузка или недостаточная мощность двигателя.	Проверьте нагрузку двигателя и характеристики привода. Проверьте параметры функции обработки отказов.
A791	Тормозной резистор	Тормозной резистор поврежден или не подключен.	Убедитесь, что тормозной резистор подключен. Проверьте состояние тормозного резистора.
A793	Перегрев BR	Температура тормозного резистора превысила порог предупреждения, заданный параметром 43.12 Предел пред. торм. резист.	Остановите привод. Дайте резистору остыть. Проверьте настройки функции защиты резистора от перегрузки (группа параметров 43 Тормозной прерыватель). Проверьте настройку порога предупреждения (параметр 43.12 Предел пред. торм. резист.). Убедитесь, что резистор подобран правильно. Убедитесь, что параметры цикла торможения не выходят за допустимые пределы.
A794	Данные тормозного резистора	Не заданы характеристики тормозного резистора.	Проверьте настройки данных тормозного резистора (параметры 43.08...43.10).

Код (16-ричн.)	Предупреждение / вспом. код	Причина	Способ устранения
A79C	Перегрев IGBT BC	Температура транзисторов IGBT тормозного прерывателя превысила внутренний порог предупреждения.	<p>Дайте прерывателю остыть.</p> <p>Убедитесь, что температура окружающего воздуха не слишком высокая.</p> <p>Проверьте, не отказал ли охлаждающий вентилятор.</p> <p>Проверьте, нет ли препятствий воздушному потоку.</p> <p>Проверьте соответствие размеров и охлаждение шкафа.</p> <p>Проверьте настройки функции защиты резистора от перегрузки (параметры 43.06...43.10).</p> <p>Проверьте минимально допустимое значение сопротивления резистора для используемого прерывателя.</p> <p>Убедитесь, что параметры цикла торможения не выходят за допустимые пределы.</p> <p>Убедитесь, что напряжение переменного тока, питающее привод, не превышает допустимого значения.</p>
A7AB	Сбой конфигур. расшир. вх./вых.	Установленный модуль SMOD не такой, как сконфигурирован.	<p>Убедитесь, что установленный модуль (показан параметром 15.02 <i>Обнаруженный модуль расширения</i>) такой же, как и выбранный параметром 15.01 <i>Тип модуля расширения</i>.</p>
A7C1	Связь с FBA A Программируемое предупреждение: 50.02 <i>Функция, потеря св. с FBA A</i>	Нарушена циклическая связь между приводом и интерфейсным модулем Fieldbus A или между ПЛК и интерфейсным модулем Fieldbus A.	<p>Проверьте состояние связи по шине Fieldbus. См. документацию на интерфейс Fieldbus.</p> <p>Проверьте настройки групп параметров 50 Адаптер Fieldbus (FBA), 51 Параметры FBA A, 52 Входные данные FBA A и 53 Выходные данные FBA A.</p> <p>Проверьте подсоединение кабелей.</p> <p>Проверьте, способно ли осуществлять связь ведущее устройство канала связи.</p>
A7CE	Нет связи по EFB Программируемое предупреждение: 58.14 <i>Действие при потере связи</i>	Нарушена связь по встроенной шине Fieldbus (EFB).	<p>Проверьте состояние ведущего устройства Fieldbus (интерактивный режим/автономный режим/ошибка и т. п.).</p> <p>Проверьте подключение кабелей к клеммам 29, 30 и 31 интерфейса EIA-485/X5 на блоке управления.</p>
A7EE	Потеря панели Программируемое предупреждение: 49.05 <i>Действие при потере связи</i>	Нарушена связь с панелью управления или программой, выбранной в качестве активного устройства управления.	<p>Проверьте подключение ПК или панели управления.</p> <p>Проверьте разъем панели управления.</p> <p>Проверьте монтажную платформу, если она используется.</p> <p>Отсоедините и заново подсоедините панель управления.</p>

Код (16-ричн.)	Предупреждение / вспом. код	Причина	Способ устранения
A8A0	Контроль AI Программируемое предупреждение: 12.03 Функция контроля аналог. входов	Аналоговый сигнал находится вне пределов, заданных для аналогового входа.	Проверьте уровень сигнала на аналоговом входе. Проверьте подключение проводов к этому входу. Проверьте минимальные и максимальные пределы входного сигнала в группе параметров 12 Стандартные AI .
A8A1	Предупреждение о сроке службы RO	Количество изменений состояния реле превысило рекомендуемое значение.	Замените плату управления или прекратите использование релейного выхода.
	0001	Релейный выход 1	Замените плату управления или прекратите использование релейного выхода 1.
	0002	Релейный выход 2	Замените плату управления или прекратите использование релейного выхода 2.
	0003	Релейный выход 3	Замените плату управления или прекратите использование релейного выхода 3.
A8A2	Предупр. о кол-ве перекл. RO	Релейный выход изменяет состояние быстрее, чем рекомендуется, например, если к нему подключен сигнал быстро меняющейся частоты. Срок службы реле будет в ближайшее время превышен.	Замените сигнал, подаваемый в источник релейного выхода, на сигнал, изменяющийся реже.
	0001	Релейный выход 1	Выберите другой сигнал с помощью параметра 10.24 Источник RO1 .
	0002	Релейный выход 2	Выберите другой сигнал с помощью параметра 10.27 Источник RO2 .
	0003	Релейный выход 3	Выберите другой сигнал с помощью параметра 10.30 Источник RO3 .
A8B0	Контроль сигналов (редактируемый текст сообщения) Программируемое предупреждение: 32.06 Действие контроля 1 32.16 Действие контроля 2 32.26 Действие контроля 3	Предупреждение генерируется функцией контроля сигналов.	Проверьте источник предупреждения (параметр 32.07 , 32.17 или 32.27).
A8C0	Недопустимая таблица скорости ULC	Пользовательская кривая нагрузки: Точки на оси X (скорость) заданы некорректно.	Проверьте, соответствуют ли точки условиям. См. параметр 37.11 Точка 1 таблицы скорости ULC .
A8C1	Предупреждение о перегрузке ULC	Пользовательская кривая нагрузки: Сигнал слишком долго был выше кривой перегрузки.	См. параметр 37.03 Действия при перегрузке ULC .

Код (16-ричн.)	Предупреждение / вспом. код	Причина	Способ устранения
A8C4	Предупреждение о недогрузке ULC	Пользовательская кривая нагрузки: Сигнал слишком долго был ниже кривой недогрузки.	См. параметр <i>37.04 Действия при недогрузке ULC</i> .
A8C5	Недопустимая таблица недогрузки	Пользовательская кривая нагрузки: Некорректные точки кривой недогрузки.	Проверьте, соответствуют ли точки условиям. См. параметр <i>37.21 Точка 1 недогрузки ULC</i> .
A8C6	Недопустимая таблица перегрузки ULC	Пользовательская кривая нагрузки: Некорректные точки кривой перегрузки.	Проверьте, соответствуют ли точки условиям. См. параметр <i>37.31 Точка 1 перегрузки ULC</i> .
A8C8	Недопустимая таблица частоты ULC	Пользовательская кривая нагрузки: Точки на оси X (частота) заданы некорректно.	Проверьте, соответствуют ли точки условиям. $-500,0 \text{ Гц} \leq 37.16 < 37.17 < 37.18 < 37.19 < 37.20 \leq 500,0 \text{ Гц}$. См. параметр <i>37.16 Точка 1 таблицы частоты ULC</i> .
A981	Внешнее предупреждение 1 (редактируемый текст сообщения) Программируемое предупреждение: <i>31.01 Источник внеш. события 1</i> <i>31.02 Тип внешн. события 1</i>	Отказ внешнего устройства 1.	Проверьте внешнее устройство. Проверьте настройку параметра <i>31.01 Источник внеш. события 1</i> .
A982	Внешнее предупреждение 2 (редактируемый текст сообщения) Программируемое предупреждение: <i>31.03 Источник внеш. события 2</i> <i>31.04 Тип внешнего события 2</i>	Отказ внешнего устройства 2.	Проверьте внешнее устройство. Проверьте настройку параметра <i>31.03 Источник внеш. события 2</i> .
A983	Внешнее предупреждение 3 (редактируемый текст сообщения) Программируемое предупреждение: <i>31.05 Источник внеш. события 3</i> <i>31.06 Тип внешнего события 3</i>	Отказ внешнего устройства 3.	Проверьте внешнее устройство. Проверьте настройку параметра <i>31.05 Источник внеш. события 3</i> .
A984	Внешнее предупреждение 4 (редактируемый текст сообщения) Программируемое предупреждение: <i>31.07 Источник внеш. события 4</i> <i>31.08 Тип внешнего события 4</i>	Отказ внешнего устройства 5.	Проверьте внешнее устройство. Проверьте настройку параметра <i>31.07 Источник внеш. события 4</i> .

Код (16-ричн.)	Предупреждение / вспом. код	Причина	Способ устранения
A985	Внешнее предупреждение 5 (редактируемый текст сообщения) Программируемое предупреждение: 31.09 Источник внеш. события 5 31.10 Тип внешнего события 5	Отказ внешнего устройства 5.	Проверьте внешнее устройство. Проверьте настройку параметра 31.09 Источник внеш. события 5 .
AF88	Предупр. о настройке времени года	В настройках указано время года, которое начинается раньше предыдущего.	Укажите в настройках времени года с возрастающими датами начала (см. параметры 34.60 Начальная дата времени года 1... 34.63 Начальная дата времени года 4).
AF8C	Режим ожид. ПИД тех.процесса	Привод переходит в спящий режим.	Информационное предупреждение. См. раздел Функции спящего режима и форсирования для ПИД-управления процессом (стр. 105) и параметры 40.43... 40.48 .
AFAA	Автоматический сброс	Отказ будет автоматически сброшен.	Информационное сообщение. См. настройки в группе параметров 31 Функции отказов .
AFE1	Экстренный останов (ВЫКЛ2)	Привод получил команду экстренного останова (выбор режима ВЫКЛ2).	Убедитесь, что продолжение работы не связано с какой-либо опасностью. Затем верните кнопку экстренного останова в обычное положение.
AFE2	Экстр. останов (ВЫКЛ1 или ВЫКЛ3)	Привод получил команду экстренного останова (выбор режима ВЫКЛ1 или ВЫКЛ3).	Перезапустите привод. Если экстренный останов был непреднамеренным, проверьте источник, выбранный параметром 21.05 Источник экстр. останова .
AFEA	Нет сигнала разрешения пуска (редактируемый текст сообщения)	Сигнал разрешения пуска не получен.	Проверьте настройку параметра 20.19 Сигнал разрешения пуска и выбранный им источник.
AFE9	Задержка пуска	Задержка пуска активна, и привод запустит двигатель после заданной задержки.	Информационное предупреждение. См. параметр 21.22 Задержка пуска .
AFEB	Нет сигнала разрешения работы	Отсутствует сигнал разрешения работы.	Проверьте настройку параметра 20.12 Источник разреш. пуска 1 . Включите сигнал (например, в управляющем слове шины Fieldbus) или проверьте подключение выбранного источника.
AFEC	Нет сигнала внешнего питания	Для параметра 95.04 Питание панели управл. установлено значение Внешнее 24 В , но напряжение к блоку управления не подключено.	Проверьте подачу внешнего питания 24 В= на блок управления или измените настройку параметра 95.04 .
AFED	Разрешение вращения	Сигнал разрешения вращения не был получен в течение фиксированного времени задержки.	Включите сигнал разрешения вращения (например, на цифровых входах). Проверьте настройку параметра 20.22 Разрешение вращения и выбранный им источник.

Код (16-ричн.)	Предупреждение / вспом. код	Причина	Способ устранения
AFF6	Идентификационный прогон	При следующем пуске будет выполнен идентификационный прогон двигателя.	Информационное предупреждение.
B5A0	Событие STO Программируемое событие: 31.22 Пуск/стоп индикации STO	Функция безопасного отключения момента активна, т. е. пропали сигналы (один или несколько) цепи защиты, подключенные к разъему STO.	Проверьте соединения в схеме защиты. Более подробные сведения см. в главе <i>Функция безопасного отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода</i> и описание параметра 31.22 Пуск/стоп индикации STO (стр. 234).

Сообщения об отказах

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
1080	Тайм-аут рез. копир./восст.	Панель или компьютерная программа потеряли связь с приводом, когда создавалась или восстанавливалась резервная копия.	Запросите повторное создание или восстановление резервной копии.
1081	Ошибка ид. ном	Программному обеспечению привода не удалось прочитать идентификатор номинала привода.	Сбросьте отказ, чтобы привод повторно попытался прочитать идентификатор номинала привода. Если отказ появляется вновь, выключите и включите питание привода. Возможно, эту операцию потребуется повторить несколько раз. Если отказ сохраняется, обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
2281	Калибровка	Слишком велико смещение результата измерения выходного фазного тока или измеренная разница между выходными фазными токами U2 и W2 (значения обновляются во время калибровки тока).	Попытайтесь выполнить калибровку тока еще раз (выберите <i>Калибровка измерения тока</i> для параметра <i>99.13</i>). Если отказ сохраняется, обратитесь к местному представителю корпорации ABB.

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
2310	Перегрузка по току	<p>Выходной ток превысил внутренний предел ошибки. Помимо текущей перегрузки по току, это предупреждение может быть также вызвано замыканием на землю и обрывом фазы питания.</p>	<p>Проверьте нагрузку двигателя. Проверьте значение времени ускорения в группе параметров 23 Плавное измен. задания скор. (регулирование скорости), 26 Цепочка заданий кр. момента (регулирование крутящего момента) или 28 Цепочка заданий частоты (регулирование частоты). Также проверьте параметры 46.01 Масштабирование скорости, 46.02 Масштабирование частоты и 46.03 Масштабир. крут. момента.</p> <p>Проверьте двигатель и кабель двигателя (включая фазировку и соединение треугольник/звезда).</p> <p>Проверьте, не происходит ли размыкание и замыкание контакторов в кабеле двигателя.</p> <p>Убедитесь, что исходные данные для ввода привода в эксплуатацию в группе параметров 99 соответствуют данным, указанным на паспортной табличке двигателя.</p> <p>Убедитесь, что в кабеле двигателя отсутствуют конденсаторы коррекции коэффициента мощности и поглотители перенапряжений.</p> <p>Проверьте, нет ли замыкания на землю в двигателе или кабеле, измерив сопротивление изоляции двигателя и кабеля двигателя. См. главу <i>Электрический монтаж</i>, раздел <i>Проверка изоляции узла в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода</i>.</p>
2330	Утечка на землю Программируемый отказ: 31.20 Отказ заземления	<p>Привод обнаружил асимметрию нагрузки, возникающую, как правило, при замыкании на землю в двигателе или кабеле двигателя.</p>	<p>Убедитесь, что в кабеле двигателя отсутствуют конденсаторы коррекции коэффициента мощности и поглотители перенапряжений.</p> <p>Проверьте, нет ли замыкания на землю в двигателе или кабеле, измерив сопротивление изоляции двигателя и кабеля двигателя.</p> <p>Попробуйте перевести двигатель в режим скалярного управления, если это допустимо. См. параметр 99.04 Режим управл. двигателем.</p> <p>Если замыкание на землю обнаружить не удастся, обратитесь к местному представителю корпорации ABB.</p>

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
2340	Короткое замыкание	Короткое замыкание в кабеле (кабелях) двигателя или в двигателе.	Убедитесь в отсутствии ошибок подключения двигателя и кабеля двигателя. Убедитесь, что в кабеле двигателя отсутствуют конденсаторы коррекции коэффициента мощности и поглотители перенапряжений. Выключите и включите питание привода.
2381	Перегрузка IGBT	Перегрев соединения транзисторов IGBT с корпусом. Этот отказ защищает транзисторы IGBT и может быть вызван коротким замыканием в кабеле двигателя.	Проверьте кабель двигателя. Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте, соответствует ли мощность двигателя мощности привода.
3130	Нет входной фазы Программируемый отказ: 31.21 Обрыв фазы питания	Значительные пульсации напряжения промежуточного звена постоянного тока вследствие обрыва фазы в цепи входного питания или перегорания предохранителя.	Проверьте предохранители в питающей сети. Проверьте, нет ли неплотных соединений силовых кабелей. Проверьте асимметрию напряжения питания.
3181	Cross connection Программируемый отказ: 31.23 Cross connection	Неправильное подключение кабеля питания и кабеля двигателя (кабель сетевого питания подключен к клеммам привода, предназначенным для подключения двигателя).	Проверьте подключение питающей сети.
3210	Перенапряж. в цепи пост. тока	Слишком высокое напряжение в промежуточной цепи постоянного тока.	Убедитесь, что контроль повышенного напряжения включен (параметр 30.30 Контроль перенапряжения). Проверьте, что питающее напряжение соответствует номинальному входному напряжению привода. Убедитесь в отсутствии длительных или кратковременных перенапряжений в сети питания. Проверьте исправность тормозного прерывателя и тормозного резистора (если они используются). Проверьте значение времени замедления. Используйте останов двигателя в режиме выбега (если возможно). Установите в привод тормозной прерыватель и тормозной резистор. Проверьте, правильно ли выбраны размеры тормозного резистора и находится ли его сопротивление пределах, допустимых для этого привода.

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
3220	Низкое напряж. в цепи пост. ток	Напряжение промежуточного звена постоянного тока недостаточно из-за отсутствия фазы питания, перегорания предохранителя или отказа выпрямительного моста.	Проверьте кабели питания, предохранители и коммутационное оборудование.
3381	Нет выходной фазы Программируемый отказ: <i>31.19 Обрыв фазы двигателя</i>	Неисправность в цепи двигателя вследствие отсутствия соединения (не подключены все три фазы).	Подключите кабель двигателя.
4110	Темп-ра панели управл	Слишком высокая температура платы управления.	Проверьте достаточность охлаждения шкафа. Проверьте вспомогательный охлаждающий вентилятор.
4210	Перегрев IGBT	Слишком высокая расчетная температура транзисторов IGBT привода.	Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте, соответствует ли мощность двигателя мощности привода.
4290	Охлаждение	Слишком высокая температура модуля привода.	Проверьте температуру окружающего воздуха. Если она превышает 40 °C (типоразмеры R5...R9) или 50 °C (типоразмеры R0...R9), убедитесь, что ток нагрузки не превышает пониженной нагрузочной способности привода. См. главу <i>Технические характеристики</i> , раздел <i>Снижение характеристик</i> в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию</i> привода. Проверьте поток охлаждающего воздуха в приводном модуле и работу вентилятора. Проверьте, не скопилась ли пыль внутри шкафа и на радиаторе приводного модуля. При необходимости очистите компоненты.
42F1	Температура IGBT	Слишком высокая температура транзисторов IGBT привода.	Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте, соответствует ли мощность двигателя мощности привода.

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
4310	Перегрев	Слишком высокая температура модуля силового блока.	Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте, соответствует ли мощность двигателя мощности привода.
4380	Большая разница температур	Большая разница температур транзисторов IGBT в различных фазах.	Проверьте кабель двигателя. Проверьте охлаждение приводного модуля (модулей).
4981	Внешняя температура 1 (редактируемый текст сообщения)	Измеренная температура 1 превысила предел выдачи сигнала отказа.	Проверьте значение параметра 35.02 Измеренная температура 1 . Проверьте охлаждение двигателя (или иного оборудования, температура которого измерялась).
4982	Внешняя температура 2 (редактируемый текст сообщения)	Измеренная температура 2 превысила предел выдачи сигнала отказа.	Проверьте значение параметра 35.03 Измеренная температура 2 . Проверьте охлаждение двигателя (или иного оборудования, температура которого измерялась).
5081	Вспом. вент. сломан	Заклинился или отсоединился вспомогательный вентилятор охлаждения (подключенный к разъемам вентилятора на панели управления).	Проверьте вспомогательный вентилятор (вентиляторы) и соединение (соединения). Если вентилятор неисправен, замените его. Убедитесь, что передняя крышка приводного модуля находится на месте и затянута. Перезагрузите блок управления (с помощью параметра 96.08 Загрузка платы управления) или путем выключения и включения питания.
5090	Аппар. ошибка STO	Диагностика аппаратных средств STO обнаружила отказ оборудования.	По вопросам замены обращайтесь к местному представителю корпорации ABB.
5091	Безопасное откл. крут. момента Программируемый отказ: 31.22 Пуск/стоп индикации STO	Функция безопасного отключения момента активна, т. е. во время пуска или работы пропали сигналы (один или несколько) цепи защиты, подключенные к разъему STO.	Проверьте соединения в схеме защиты. Более подробные сведения см. в главе Функция безопасного отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода и описание параметра 31.22 Пуск/стоп индикации STO (стр. 234). Проверьте значение параметра 95.04 Питание панели управл..
5092	Ошибка логики PU	Очищена память силового блока.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
5093	Разные номиналы	Аппаратные средства привода не соответствуют информации, хранящейся в запоминающей устройстве. Это может случиться, например, после обновления микропрограммного обеспечения.	Выключите и включите питание привода. Возможно, эту операцию потребует повторить несколько раз.
5094	Темп. измерительной цепи	Неполадки с измерением температуры внутри привода.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
50A0	Вентилятор	Заклинился или отсоединился вентилятор охлаждения.	Проверьте работу и подключение вентилятора. Если вентилятор неисправен, замените его.
5681	Связь с БП	Обнаружена ошибка связи между блоком управления привода и силовым блоком.	Проверьте соединения между блоком управления привода и силовым блоком. Проверьте значение параметра 95.04 Питание панели управл.
5682	Потеря блока питан.	Отсутствует соединение блока управления привода с силовым блоком.	Проверьте соединение между блоком управления и блоком питания.
5690	Внутренн. связь БП	Внутренняя ошибка связи.	Обратитесь в местное представительство корпорации ABB.
5691	Цепь измерения ADC	Неисправность измерительной цепи.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
5692	Сбой пит. платы БП	Отказ источника питания силового блока.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
5693	Цепь измерения DFF	Неисправность измерительной цепи.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
5696	Сигнал обр. связи о сост. БП	Обратная связь по состоянию от выходных фаз не согласуется с сигналами управления.	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
5697	Сигн.обр.св. зарядки	Отсутствует сигнал обратной связи зарядки.	Проверьте сигнал обратной связи, поступающий от зарядной системы.
6181	Несовм.версия FPGA	Несовместимые версии микропрограммного обеспечения и FPGA.	Перезагрузите блок управления (с помощью параметра 96.08 Загрузка платы управления) или путем выключения и включения питания. Если неисправность сохраняется, обратитесь к местному представителю ABB.
6306	Файл соотв. FBA A	Ошибка считывания файла соответствия интерфейсного модуля Fieldbus A.	Обратитесь в местное представительство корпорации ABB.
6481	Перегрузка задачи	Внутренняя неисправность.	Перезагрузите блок управления (с помощью параметра 96.08 Загрузка платы управления) или путем выключения и включения питания. Если неисправность сохраняется, обратитесь к местному представителю ABB.

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
6487	Переполнение стека	Внутренняя неисправность.	Перезагрузите блок управления (с помощью параметра 96.08 Загрузка платы управления) или путем выключения и включения питания. Если неисправность сохраняется, обратитесь к местному представителю ABB.
64A1	Загруз. внутр. файла	Ошибка чтения файла.	Перезагрузите блок управления (с помощью параметра 96.08 Загрузка платы управления) или путем выключения и включения питания. Если неисправность сохраняется, обратитесь к местному представителю ABB.
64B2	Ошибка польз.набора	Не удалось загрузить набор параметров пользователя по следующей причине: <ul style="list-style-type: none"> запрошенный набор не существует; набор не совместим с программой управления; во время загрузки привод был отключен. 	Убедитесь, что существует правильный набор параметров пользователя. В случае сомнения перезагрузите.
64E1	Перегрузка ядра	Ошибка операционной системы.	Перезагрузите блок управления (с помощью параметра 96.08 Загрузка платы управления) или путем выключения и включения питания. Если неисправность сохраняется, обратитесь к местному представителю ABB.
6581	Система параметров	Сбой загрузки или сохранения параметров.	Попытайтесь принудительно сохранить, используя параметр 96.07 Сохран. параметр вручную . Повторите операцию.
65A1	Конфликт параметров FBA A	Привод не имеет функций, запрошенных ПЛК, или запрошенные функции не были активизированы.	Проверьте программирование ПЛК. Проверьте настройки групп параметров 50 Адаптер Fieldbus (FBA) и 51 Параметры FBA A .
6681	Нет связи по EFB Программируемый отказ: 58.14 Действие при потере связи	Нарушена связь по встроенной шине Fieldbus (EFB).	Проверьте состояние ведущего устройства Fieldbus (интерактивный режим/автономный режим/ошибка и т. п.). Проверьте подключение кабелей к клеммам 29, 30 и 31 интерфейса EIA-485/X5 на блоке управления.
6682	Ошибка файла конфиг. EFB	Не может быть прочитан файл конфигурации встроенной шины Fieldbus (EFB).	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
6683	Неправ. параметризация EFB	Настройки параметров встроенной шины Fieldbus (EFB) не совместимы с выбранным протоколом или противоречат ему.	Проверьте настройки в группе параметров 58 Встроенная шина Fieldbus .

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
6684	Ошибка загрузки EFB	Не может быть загружено микропрограммное обеспечение протокола встроенной шины Fieldbus (EFB).	Обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
		Несоответствие версий микропрограммного обеспечения протокола EFB и микропрограммного обеспечения привода.	
6685	Ошибка 2 EFB	Отказ, зарезервированный для применения протокола EFB.	Проверьте документацию этого протокола.
6686	Ошибка 3 EFB	Отказ, зарезервированный для применения протокола EFB.	Проверьте документацию этого протокола.
6882	Переполн. 32-б табл.	Внутренняя неисправность.	Сбросьте отказ. Если отказ сохраняется, обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
6885	Переп. текст. файла	Внутренняя неисправность.	Сбросьте отказ. Если отказ сохраняется, обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
7081	Потеря панели Программируемый отказ: 49.05 Действие при потере связи	Нарушена связь с панелью управления или программой, выбранной в качестве активного устройства управления.	Проверьте подключение ПК или панели управления. Проверьте разъем панели управления. Отсоедините и заново подсоедините панель управления.
7121	Опрокидывание двигателя Программируемый отказ: 31.24 Функция опрокидывания	Двигатель работает в зоне опрокидывания. Возможными причинами могут быть избыточная нагрузка или недостаточная мощность двигателя.	Проверьте нагрузку двигателя и характеристики привода. Проверьте параметры функции обработки отказов.
7181	Тормозной резистор	Тормозной резистор поврежден или не подключен.	Убедитесь, что тормозной резистор подключен. Проверьте состояние тормозного резистора. Проверьте типоразмер тормозного резистора.
7183	Перегрев BR	Температура тормозного резистора превысила порог отказа, заданный параметром 43.11 Предел отказа торм. резист.	Остановите привод. Дайте резистору остыть. Проверьте настройки функции защиты резистора от перегрузки (группа параметров 43 Тормозной прерыватель). Проверьте настройку порога отказа, параметр 43.11 Предел отказа торм. резист. Убедитесь, что параметры цикла торможения не выходят за допустимые пределы.

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
7184	Проводка тормозного резистора	Короткое замыкание в тормозном резисторе или отказ системы управления тормозным прерывателем.	Проверьте соединения в цепях тормозного прерывателя и тормозного резистора. Убедитесь в исправности тормозного резистора.
7191	Короткое замык. ВС	Короткое замыкание в транзисторе IGBT тормозного прерывателя.	Убедитесь, что тормозной резистор подключен и исправен. Сверьте электрические характеристики тормозного резистора с указанными в главе <i>Резистивное торможение</i> в <i>Руководство по монтажу и вводу в эксплуатацию</i> привода. Замените тормозной прерыватель (если это возможно).
7192	Перегрев IGBT ВС	Температура транзисторов IGBT тормозного прерывателя превысила внутренний порог отказа.	Дайте прерывателю остыть. Убедитесь, что температура окружающего воздуха не слишком высокая. Проверьте, не отказал ли охлаждающий вентилятор. Проверьте, нет ли препятствий воздушному потоку. Проверьте настройки функции защиты резистора от перегрузки (группа параметров 43 Тормозной прерыватель). Убедитесь, что параметры цикла торможения не выходят за допустимые пределы. Убедитесь, что напряжение переменного тока, питающее привод, не превышает допустимого значения.
7310	Превышен. скорости	Скорость вращения двигателя превышает максимально допустимую скорость. Возможными причинами могут быть неверно установленное значение минимальной/максимальной скорости, недостаточный тормозной момент или изменения нагрузки при использовании задания крутящего момента.	Проверьте настройки минимальной/максимальной скорости, параметры 30.11 Минимальная скорость и 30.12 Максимальная скорость . Проверьте соответствие тормозного момента двигателя. Убедитесь в возможности использования режима управления моментом. Возможно, следует установить тормозной прерыватель и тормозной резистор (резисторы).
73B0	Сбой аварийн. замедления	Экстренный останов не заканчивается за ожидаемое время.	Проверьте настройки параметров 31.32 Контроль аварийного замедления и 31.33 Задержка контроля авар. замедл. Проверьте предварительно заданные значения времени замедления (23.11...23.15 для режима ВыхП1, 23.23 для режима ВыхП3).

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
7510	Связь с FBA A Программируемый отказ: <i>50.02 Функция, потеря св. с FBA A</i>	Нарушена циклическая связь между приводом и интерфейсным модулем Fieldbus A или между ПЛК и интерфейсным модулем Fieldbus A.	Проверьте состояние связи по шине Fieldbus. См. документацию на интерфейс Fieldbus. Проверьте настройки групп параметров <i>50 Адаптер Fieldbus (FBA), 51 Параметры FBA A, 52 Входные данные FBA A</i> и <i>53 Выходные данные FBA A</i> . Проверьте подсоединение кабелей. Проверьте, способно ли осуществлять связь ведущее устройство канала связи.
8001	Отказ по недогрузке ULC	Пользовательская кривая нагрузки: Сигнал слишком долго был ниже кривой недогрузки.	См. параметр <i>37.04 Действия при недогрузке ULC</i> .
8002	Отказ по перегрузке ULC	Пользовательская кривая нагрузки: Сигнал слишком долго был выше кривой перегрузки.	См. параметр <i>37.03 Действия при перегрузке ULC</i> .
80A0	Контроль AI Программируемый отказ: <i>12.03 Функция контроля аналог. входов</i>	Аналоговый сигнал находится вне пределов, заданных для аналогового входа.	Проверьте уровень сигнала на аналоговом входе. Проверьте подключение проводов к этому входу. Проверьте минимальные и максимальные пределы входного сигнала в группе параметров <i>12 Стандартные AI</i> .
80B0	Контроль сигналов (редактируемый текст сообщения) Программируемый отказ: <i>32.06 Действие контроля 1</i> <i>32.16 Действие контроля 2</i> <i>32.26 Действие контроля 3</i>	Сигнал отказа, генерируемый функцией контроля сигналов.	Проверьте источник отказа (параметр <i>32.07, 32.17</i> или <i>32.27</i>).
9081	Внешний отказ 1 (редактируемый текст сообщения) Программируемый отказ: <i>31.01 Источник внеш. события 1</i> <i>31.02 Тип внешн. события 1</i>	Отказ внешнего устройства 1.	Проверьте внешнее устройство. Проверьте настройку параметра <i>31.01 Источник внешн. события 1</i> .
9082	Внешний отказ 2 (редактируемый текст сообщения) Программируемый отказ: <i>31.03 Источник внеш. события 2</i> <i>31.04 Тип внешнего события 2</i>	Отказ внешнего устройства 2.	Проверьте внешнее устройство. Проверьте настройку параметра <i>31.03 Источник внешн. события 2</i> .

Код (16-ричн.)	Отказ / вспом. код	Причина	Способ устранения
9083	Внешний отказ 3 (редактируемый текст сообщения) Программируемый отказ: <i>31.05 Источник внеш. события 3</i> <i>31.06 Тип внешнего события 3</i>	Отказ внешнего устройства 3.	Проверьте внешнее устройство. Проверьте настройку параметра <i>31.05 Источник внеш. события 3</i> .
9084	Внешний отказ 4 (редактируемый текст сообщения) Программируемый отказ: <i>31.07 Источник внеш. события 4</i> <i>31.08 Тип внешнего события 4</i>	Отказ внешнего устройства 5.	Проверьте внешнее устройство. Проверьте настройку параметра <i>31.07 Источник внеш. события 4</i> .
9085	Внешний отказ 5 (редактируемый текст сообщения) Программируемый отказ: <i>31.09 Источник внеш. события 5</i> <i>31.10 Тип внешнего события 5</i>	Отказ внешнего устройства 5.	Проверьте внешнее устройство. Проверьте настройку параметра <i>31.09 Источник внеш. события 5</i> .
FA81	Безоп. откл.кр.мом. 1	Функция безопасного отключения крутящего момента активна, т. е. цепь STO 1 разомкнута.	Проверьте соединения в схеме защиты. Более подробные сведения см. в главе <i>Функция безопасного отключения крутящего момента в Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода</i> и описание параметра <i>31.22 Пуск/стоп индикации STO</i> (стр. 234). Проверьте значение параметра <i>95.04 Питание панели управл.</i>
FA82	Безоп. откл.кр.мом. 2	Функция безопасного отключения крутящего момента активна, т. е. цепь STO 2 разомкнута.	Проверьте значение параметра <i>95.04 Питание панели управл.</i>
FF61	Идент. прогон	Идентификационный прогон двигателя не завершен надлежащим образом.	Проверьте номинальные значения параметров двигателя в группе <i>99 Данные двигателя</i> . Убедитесь, что к приводу не подключена внешняя система управления. Выключите и включите питание привода (и блока управления, если они питаются раздельно). Убедитесь, что рабочие пределы не препятствуют проведению идентификационного прогона. Восстановите используемые по умолчанию значения параметров и повторите операцию. Проверьте, не заблокирован ли вал двигателя.
FF81	Принуд. выкл. FB A	Через интерфейсный модуль Fieldbus A получена команда отключения по отказу.	Проверьте информацию об отказе, которую выдает ПЛК.
FF8E	Принудительное выкл. EFB	Через встроенный интерфейсный модуль Fieldbus получена команда отключения по отказу.	Проверьте информацию об отказе, полученную от ПЛК.

10

Управление по шине Fieldbus через встроенный интерфейс Fieldbus (EFB)

Обзор содержания главы

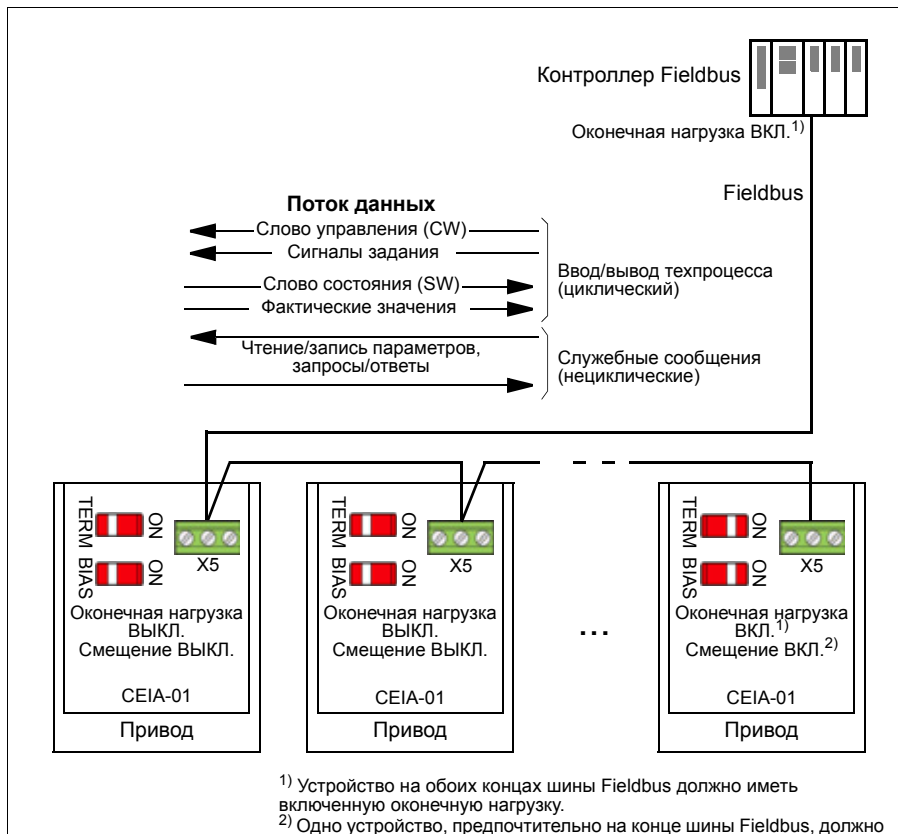
В этой главе рассматривается управление приводом от внешних устройств по сети связи (шине Fieldbus) с использованием встроенного интерфейса Fieldbus.

Общие сведения о системе

Привод может быть подключен к внешней системе управления по каналу связи либо через интерфейсный модуль Fieldbus, либо через встроенный интерфейс Fieldbus.

Встроенный интерфейс Fieldbus поддерживает протокол Modbus RTU. Программа управления приводом может принимать и передавать циклические данные с интервалом 10 мс как от ведущего устройства Modbus, так и к нему. Фактическое время отклика зависит также от дополнительных факторов, таких как скорость передачи данных (настройки этого параметра в приводе).

В настройках привода можно указать прием всей управляющей информации через интерфейс Fieldbus, либо управление может быть распределено между встроенным интерфейсом Fieldbus и другими возможными источниками сигналов, например цифровыми и аналоговыми входами.



Подключение шины Fieldbus к приводу

Подключите шину Fieldbus к клемме X5 на блоке CEIA-01, который крепится на блоке управления привода. Схема соединений показана ниже.

Будет добавлено позже

Настройка встроенного интерфейса Fieldbus

Настройте связь привода через встроенный интерфейс Fieldbus с помощью параметров, указанных в приведенной ниже таблице. В столбце **Настройка для управления по шине Fieldbus** приведены значения, с которыми следует работать или используемые по умолчанию. В столбце **Функция/Информация** дано описание параметра.

Параметр	Настройка для управления по шине Fieldbus	Функция/информация
ИНИЦИАЛИЗАЦИЯ СВЯЗИ		
58.01 <i>Разрешить протокол</i>	<i>Modbus RTU</i>	Инициализирует связь через встроенную шину Fieldbus.
КОНФИГУРАЦИЯ ВСТРОЕННОГО MODBUS		
58.03 <i>Адрес узла</i>	1 (по умолчанию)	Адрес узла. В линии связи не может быть двух узлов с одинаковым адресом.
58.04 <i>Скорость передачи данных</i>	<i>19,2 кбит/с</i> (по умолчанию)	Определяет скорость передачи данных в канале связи. Используйте такую же настройку, как на ведущей станции.
58.05 <i>Четность</i>	<i>8 ЧЕТНОСТЬ 1</i> (по умолчанию)	Задаёт настройку контроля четности и стоповых битов. Используйте такую же настройку, как на ведущей станции.
58.14 <i>Действие при потере связи</i>	<i>Нет</i> (по умолчанию)	Определяет действие при обнаружении потери связи.
58.15 <i>Режим при потере связи</i>	<i>Нет</i> (по умолчанию)	Разрешает/запрещает контроль потери связи и определяет средства для сброса счетчика выдержки времени при контроле потери связи.
58.16 <i>Время потери связи</i>	30,0 с (по умолчанию)	Определяет предельное время ожидания при контроле связи.
58.17 <i>Задержка передачи</i>	0 мс (по умолчанию)	Определяет задержку отклика для привода.
58.25 <i>Профиль управления</i>	<i>ABB Drives</i> (по умолчанию)	Выбирает используемый приводом профиль связи. См. раздел <i>Основы встроенного интерфейса Fieldbus</i> (стр. 391).
58.26 <i>Тип задания 1 EFB</i> ... 58.29 <i>Тип факт. значения 2 EFB</i>	<i>Скорость или частота</i> (по умолчанию), <i>Прозрачный,</i> <i>Общий,</i> <i>Крутящий момент,</i> <i>Скорость,</i> <i>Частота</i>	Выбирает типы задания и фактического значения. С помощью настройки <i>Скорость или частота</i> тип выбирается автоматически в соответствии с текущим режимом управления приводом.

Параметр	Настройка для управления по шине Fieldbus	Функция/информация
58.33 <i>Режим адресации</i>	<i>Режим 0</i> (по умолчанию)	Определяет соответствие между параметрами и регистрами временного хранения в диапазоне регистров Modbus 100...65535.
58.34 <i>Порядок слова</i>	<i>МЛАДШИЙ-СТАРШИЙ</i> (по умолчанию)	Определяет порядок слов данных в кадре сообщения Modbus.
58.35 <i>Возвр. ошибки приложения</i>	<i>Нет</i> (по умолчанию)	Задаёт, будет ли привод возвращать коды исключений Modbus.
58.101 <i>Вход-выход ... данных 1</i> 58.140 <i>... Вход-выход данных 40</i>	<i>Нет</i> (по умолчанию)	Определяет адрес параметра привода, к которому обращается ведущее устройство Modbus при считывании из регистра или записи в регистр адресов в соответствии с параметрами ввода/вывода Modbus. Выбирает параметры, которые необходимо считывать или записывать посредством слов ввода/вывода Modbus.
58.06 <i>Управление связью</i>	<i>Обновить параметры</i>	Подтверждает настройки параметров конфигурации.

Новые настройки начнут действовать, когда на привод в очередной раз будет подано питание или когда они будут подтверждены параметром [58.06 Управление связью](#).

Настройка параметров управления привода

По завершении настройки встроенного интерфейса Fieldbus проверьте и настройте параметры привода, перечисленные в следующей таблице. Значения из столбца **Настройки для управления по шине Fieldbus** используются, когда встроенный интерфейс Fieldbus является желаемым источником или получателем сигнала управления данного привода. В столбце **Функция/информация** дано описание параметра.

Параметр	Настройка для управления по шине Fieldbus	Функция/информация
ВЫБОР ИСТОЧНИКА КОМАНД УПРАВЛЕНИЯ		
20.01 <i>Команды Внешн1</i>	<i>Встроенная шина Fieldbus</i>	Выбирает шину Fieldbus в качестве источника команд пуска и останова, если в качестве активного источника управления выбран канал ВНЕШН1.
20.02 <i>Команды Внешн2</i>	<i>Встроенная шина Fieldbus</i>	Выбирает шину Fieldbus в качестве источника команд пуска и останова, если в качестве активного источника управления выбран канал ВНЕШН2.

Параметр	Настройка для управления по шине Fieldbus	Функция/информация
----------	---	--------------------

ВЫБОР ЗАДАНИЯ СКОРОСТИ		
22.11 <i>Зад. скор. 1 для Внешн1</i>	<i>EFB задан 1</i>	Выбирает задание, полученное по встроенному интерфейсу Fieldbus, в качестве задания скорости 1.
22.18 <i>Зад. скор. 1 для Внешн2</i>	<i>EFB задан 1</i>	Выбирает задание, полученное по встроенному интерфейсу Fieldbus, в качестве задания скорости 2.

ВЫБОР ЗАДАНИЯ МОМЕНТА		
26.11 <i>Источник задания1 кр. мом.</i>	<i>EFB задан 1</i>	Выбирает задание, полученное по встроенному интерфейсу Fieldbus, в качестве задания крутящего момента 1.
26.12 <i>Источник задания2 кр. мом.</i>	<i>EFB задан 1</i>	Выбирает задание, полученное по встроенному интерфейсу Fieldbus, в качестве задания крутящего момента 2.

ВЫБОР ЗАДАНИЯ ЧАСТОТЫ		
28.11 <i>Задание част. 1 для Внешн1</i>	<i>EFB задан 1</i>	Выбирает задание, полученное по встроенному интерфейсу Fieldbus, в качестве задания частоты 1.
28.15 <i>Задание част. 1 для Внешн2</i>	<i>EFB задан 1</i>	Выбирает задание, полученное по встроенному интерфейсу Fieldbus, в качестве задания частоты 2.

ПРОЧИЕ ВАРИАНТЫ ВЫБОРА		
Задания EFB могут быть выбраны в качестве источника фактически при любом параметре выбора сигнала путем выбора <i>Другое</i> , затем либо <i>03.09 Задание 1 с EFB</i> , либо <i>03.10 Задание 2 с EFB</i> .		

ТИП ЗАДАНИЯ И МАСШТАБИРОВАНИЕ		
58.26 <i>Тип задания 1 EFB</i> 58.27 <i>Тип задания 2 EFB</i>	<i>Скорость или частота</i> (по умолчанию), <i>Прозрачный, Общий, Крутящий момент, Скорость, Частота</i>	Определяет типы заданий Fieldbus 1 и 2. Масштабирование каждого типа заданий определяется параметрами <i>46.01...46.03</i> . С помощью настройки <i>Скорость или частота</i> тип выбирается автоматически в соответствии с текущим режимом управления приводом.

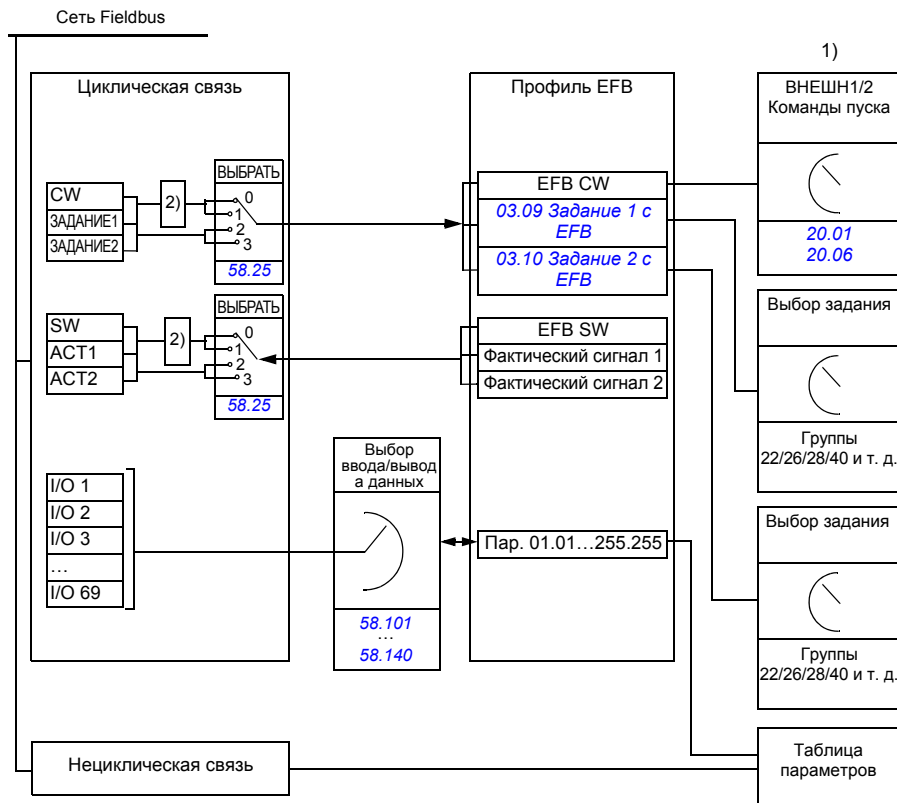
ТИП ТЕКУЩЕГО ЗНАЧЕНИЯ И МАСШТАБИРОВАНИЕ		
58.28 <i>Тип факт. значения 1 EFB</i> 58.29 <i>Тип факт. значения 2 EFB</i>	<i>Скорость или частота</i> (по умолчанию), <i>Прозрачный, Общий, Крутящий момент, Скорость, Частота</i>	Определяет типы фактических значений 1 и 2. Масштабирование каждого типа фактических значений определяется параметрами <i>46.01...46.03</i> . С помощью настройки <i>Скорость или частота</i> тип выбирается автоматически в соответствии с текущим режимом управления приводом.

Параметр	Настройка для управления по шине Fieldbus	Функция/информация
ВЫБОР ИСТОЧНИКА ФАКТИЧЕСКИХ ЗНАЧЕНИЙ (если выбран тип <i>Прозрачный</i>)		
<i>58.31 Прозр. ист. факт. 1 EFB</i> <i>58.32 Прозр. ист. факт. 2 EFB</i>	<i>Другое</i>	Определяет источник фактических значений 1 и 2, если выбран тип <i>Прозрачный</i> .
ВХОДЫ УПРАВЛЕНИЯ СИСТЕМОЙ		
<i>96.07 Сохран. параметр вручную</i>	<i>Сохранить</i> (превращается в <i>Выполнено</i>)	Сохраняет изменения значений параметров (включая изменения, сделанные через интерфейс Fieldbus) в постоянной памяти.

Основы встроенного интерфейса Fieldbus

Циклическая связь между системой Fieldbus и приводом обеспечивается с помощью 16- или 32-разрядных слов данных (при прозрачном профиле управления).

Приведенная ниже схема иллюстрирует работу встроенного интерфейса Fieldbus. Передаваемые сигналы, участвующие в циклической передаче данных, поясняются ниже, после схемы.



1. См. также другие параметры, управление которыми может осуществляться по шине Fieldbus.
2. Преобразование данных, если для параметра [58.25 Профиль управления](#) задано значение [ABB Drives](#). См. раздел [Профили управления](#) (стр. 394).

■ Слова управления и состояния

Слово управления (CW) является 16-или 32-разрядным упакованным булевым словом. Оно является основным средством управления приводом по шине Fieldbus. Слово управления передается в привод контроллером Fieldbus. С помощью параметров пользователь может выбрать слово EFB CW в качестве источника команд управления приводом (таких как пуск/останов, экстренный останов, выбор между источниками внешнего управления 1/2 или сброс отказа). Переключение состояний привода выполняется в соответствии с инструкциями, закодированными в битах слова управления.

Слово управления Fieldbus записывается в привод либо без изменения, либо с преобразованием данных. См. раздел [Профили управления](#) (стр. 394).

Слово состояния (SW) шины Fieldbus является 16- или 32-разрядным упакованным булевым словом. Оно содержит информацию о состоянии, поступающую из привода в контроллер Fieldbus. Слово состояния привода записывается в слово состояния Fieldbus либо без изменения, либо с преобразованием данных. См. раздел [Профили управления](#) (стр. 394).

■ Сигналы задания

Задания с EFB 1 и 2 являются 16-или 32-разрядными целыми числами со знаком. Содержимое каждого слова задания может использоваться в качестве источника фактически любого сигнала, например сигнала скорости вращения, частоты, крутящего момента или задания технологического процесса. При связи по встроенной шине Fieldbus задания 1 и 2 отображаются параметрами [03.09 Задание 1 с EFB](#) и [03.10 Задание 2 с EFB](#) соответственно. Наличие или отсутствие масштабирования заданий зависит от настройки параметров [58.26 Тип задания 1 EFB](#) и [58.27 Тип задания 2 EFB](#). См. раздел [Профили управления](#) (стр. 394).

■ Фактические значения

Фактические сигналы (ACT1 и ACT2), передаваемые по шине Fieldbus, представляются в виде 16- или 32-разрядных целых чисел со знаком. Они передают выбранные значения параметров привода от этого привода ведущему устройству. Наличие или отсутствие масштабирования фактических значений зависит от настройки параметров [58.28 Тип факт. значения 1 EFB](#) и [58.29 Тип факт. значения 2 EFB](#). См. раздел [Профили управления](#) (стр. 394).

■ Данные на входах/выходах

Для передачи данных с входов/выходов используются 16- и 32-разрядные слова, содержащие выбранные значения параметров привода. Параметры [58.101 Вход-выход данных 1 ... 58.140 Вход-выход данных 40](#) задают адреса, по которым ведущее устройство либо считывает данные (вход), либо записывает данные (выход).

■ Регистровая адресация

Адресное поле запросов модуля Modbus на доступ к регистрам временного хранения содержит 16 битов. Это позволяет протоколу Modbus поддерживать адресацию к 65536 регистрам временного хранения.

Исторически сложилось, что ведущие устройства Modbus для представления адресов регистров временного хранения используют 5-значные десятичные адреса от 40001 до 49999. 5-значная десятичная адресация ограничивается 9999 регистрами временного хранения, которые могут использоваться для адресации.

Современные ведущие устройства Modbus обычно обеспечивают доступ во всем диапазоне 65536 регистров временного хранения Modbus. Один из этих методов предусматривает использование 6-значных десятичных адресов от 400001 до 465536. В настоящем руководстве для представления адресов регистров временного хранения Modbus используется 6-значная десятичная адресация.

Ведущие устройства Modbus, которые ограничены 5-значной десятичной адресацией, имеют доступ только к регистрам от 400001 до 409999 путем использования 5-значных десятичных адресов от 40001 до 49999. Регистры 410000–465536 для этих ведущих устройств недоступны.

Примечание. В случае использования 5-значных номеров регистров адреса регистров 32-разрядных параметров недоступны.

Профили управления

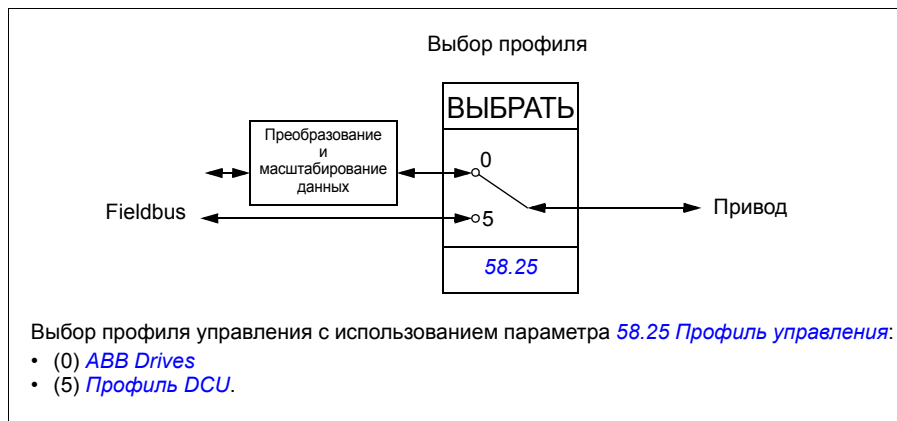
Профиль управления определяет правила передачи данных между приводом и ведущим устройством Fieldbus, например, устанавливает:

- выполняется ли преобразование упакованных булевых слов и, если выполняется, то каким образом;
- масштабируются ли значения сигналов и, если масштабируются, то каким образом;
- как отображаются адреса регистров привода в ведущем устройстве Fieldbus.

Привод можно сконфигурировать для приема и передачи сообщений в соответствии с одним из двух профилей:

- *ABB Drives*
- *Профиль DCU*.

В случае профиля ABB Drives встроенный интерфейс Fieldbus привода преобразует данные Fieldbus во внутренние данные, которые используются в приводе, и наоборот, внутренние данные — в данные Fieldbus. Профиль DCU Profile не предусматривает ни преобразования, ни масштабирования данных. Приведенный ниже рисунок поясняет, к чему приводит тот или иной выбор профиля.



Слово управления

■ Слово управления для профиля ABB Drives

В таблице ниже показано содержимое слова управления Fieldbus для профиля управления ABB Drives. Встроенный интерфейс Fieldbus преобразует это слово в форму, которая используется в приводе. Текст, выделенный жирным шрифтом и прописными буквами, относится к состояниям, показанным в разделе [Схема переходов состояний для профиля ABB Drives](#) на стр. 402.

Бит	Название	Зна- чение	СОСТОЯНИЕ/описание
0	OFF1_ CONTROL	1	Переход к состоянию ГОТОВ К РАБОТЕ.
		0	Останов в соответствии с активным в данный момент значением времени замедления. Переход к состоянию ВЫКЛ1 АКТИВЕН ; переход к состоянию ГОТОВ К ВКЛЮЧЕНИЮ , если другие блокировки (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) не активны.
1	OFF2_ CONTROL	1	Продолжение работы (ВЫКЛ2 не активен).
		0	Экстренное отключение, останов выбегом. Переход к состоянию ВЫКЛ2 АКТИВЕН , переход к состоянию ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАПРЕЩЕНО .
2	OFF3_ CONTROL	1	Продолжение работы (ВЫКЛ3 не активен).
		0	Экстренный останов, останов в течение времени, определяемого параметром привода. Переход к состоянию ВЫКЛ3 АКТИВЕН ; переход к состоянию ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАПРЕЩЕНО . Предупреждение. При использовании этого режима останова убедитесь в возможности останова двигателя и присоединенного к нему механизма.
3	INHIBIT_ OPERATION	1	Переход к состоянию РАЗРЕШЕНИЕ РАБОТЫ . Примечание. Сигнал разрешения работы должен быть активен; см. документацию на привод. Если в настройках привода указан прием сигнала разрешения работы от шины Fieldbus, этот бит активизирует указанный сигнал.
		0	Запрет работы. Переход к состоянию РАБОТА ЗАПРЕЩЕНА .
4	RAMP_OUT_ ZERO	1	Работа в обычном режиме. Переход к состоянию ГЕНЕРАТОР ФУНКЦИИ ПЛАВНОГО ИЗМЕНЕНИЯ: ВЫХОД РАЗРЕШЕН .
		0	Принудительная установка на ноль выходного сигнала генератора функции плавного изменения. Привод замедляется до останова двигателя (ограничения тока и напряжения шины постоянного тока остаются в силе).

Бит	Название	Значение	СОСТОЯНИЕ/описание
5	RAMP_HOLD	1	Функция плавного изменения разрешена. Переход к состоянию ГЕНЕРАТОР ФУНКЦИИ ПЛАВНОГО ИЗМЕНЕНИЯ: УСКОРЕНИЕ РАЗРЕШЕНО .
		0	Прекращение плавного изменения (поддержание постоянного уровня на выходе генератора функции плавного изменения).
6	RAMP_IN_ZERO	1	Работа в обычном режиме. Переход к состоянию РАБОТА . Примечание. Этот бит действует только в том случае, если интерфейс Fieldbus с помощью параметров привода указан в качестве источника данного сигнала.
		0	Принудительная установка на ноль выходного сигнала генератора функции плавного изменения.
7	Сброс	0=>1	Сброс отказа, если имеется активный отказ. Переход к состоянию ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАПРЕЩЕНО . Примечание. Этот бит действует только в том случае, если интерфейс Fieldbus с помощью параметров привода указан в качестве источника данного сигнала.
		0	Продолжение работы в обычном режиме.
8 ...9	Резерв		
10	REMOTE_CMD	1	Управление по шине Fieldbus разрешено.
		0	Слово управления <> 0 или задание <> 0: Восстановление последнего слова управления и задания. Слово управления = 0 и задание = 0: Управление по шине Fieldbus разрешено. Задание и функция замедления/ускорения заблокированы.
11	EXT_CTRL_LOC	1	Выбор внешнего поста управления ВНЕШН2. Действует, если в настройках указано, что пост управления выбирается с шины Fieldbus.
		0	Выбор внешнего поста управления ВНЕШН1. Действует, если в настройках указано, что пост управления выбирается с шины Fieldbus.
12	USER_0		Перезаписываемые биты управления, которые можно комбинировать с логикой привода для выполнения функций, связанных с приложением.
13	USER_1		
14	USER_2		
15	USER_3		

■ Слово управления для профиля DCU Profile

Встроенный интерфейс Fieldbus записывает слово управления Fieldbus в существующем виде в биты 0...15 слова управления двигателем. Биты 16...32 слова управления привода не используются.

Бит	Название	Значение	Состояние/описание
0	ОСТАНОВ	1	Останов в соответствии с параметром режима останова или битами запроса режима останова (биты 7...9).
		0	(не работает)
1	ПУСК	1	Запуск привода.
		0	(не работает)
2	Зарезервировано для REVERSE		Еще не реализовано.
3	Резерв		
4	СБРОС	0=>1	Сброс отказа, если имеется активный отказ.
		0	(Не работает)
5	ВНЕШН2	1	Выбор внешнего устройства управления ВНЕШН2. Действует, если в настройках указано, что пост управления выбирается с шины Fieldbus.
		0	Выбор внешнего устройства управления ВНЕШН1. Действует, если в настройках указано, что пост управления выбирается с шины Fieldbus.
6	RUN_DISABLE	1	Запрет работы. Если в настройках привода указан прием сигнала разрешения работы от шины Fieldbus, этот бит активизирует указанный сигнал.
		0	Работа разрешена. Если в настройках привода указан прием сигнала разрешения работы от шины Fieldbus, этот бит активизирует указанный сигнал.
7	STOPMODE_RAM P	1	Режим останова с обычным плавным замедлением.
		0	(не работает) По умолчанию переход в режим останова, определяемый параметром, если все биты 7...9 равны 0.
8	STOPMODE_EM ERGENCY_RAMP	1	Режим экстренного останова с плавным замедлением.
		0	(не работает) По умолчанию переход в режим останова, определяемый параметром, если все биты 7...9 равны 0.
9	STOPMODE_CO AST	1	Режим останова выбегом.
		0	(не работает) По умолчанию переход в режим останова, определяемый параметром, если все биты 7...9 равны 0.
10	Зарезервировано для RAMP_PAIR_2		Еще не реализовано.

Бит	Название	Значение	Состояние/описание
11	RAMP_OUT_ZERO	1	Принудительная установка на ноль выходного сигнала генератора функции плавного изменения. Привод замедляется до останова двигателя (ограничения тока и напряжения шины постоянного тока остаются в силе).
		0	Работа в обычном режиме.
12	RAMP_HOLD	1	Прекращение плавного изменения (поддержание постоянного уровня на выходе генератора функции плавного изменения).
		0	Работа в обычном режиме.
13	RAMP_IN_ZERO	1	Принудительная установка на ноль выходного сигнала генератора функции плавного изменения.
		0	Работа в обычном режиме.
14	Зарезервировано для REQ_LOCAL_LOCK		Еще не реализовано.
15	Зарезервировано для TORQ_LIM_PAIR_2		Еще не реализовано.
16	FB_LOCAL_CTL	1	Для управления от шины Fieldbus запрошен местный режим. Перехватывающее управление от активного источника.
		0	(не работает)
17	FB_LOCAL_REF	1	Для сигнала задания от шины Fieldbus запрошен местный режим. Перехватывающее задание от активного источника.
		0	(не работает)
18	Зарезервировано для RUN_DISABLE_1		Еще не реализовано. Это START_DISABLE_1 в HVAC.
19	Резерв		
20	Резерв		
21	Резерв		
22	USER_0		Перезаписываемые биты управления, которые можно комбинировать с логикой привода для выполнения функций, связанных с приложением.
23	USER_1		
24	USER_2		
25	USER_3		
26 ...31	Резерв		

Слово состояния

■ Слово состояния для профиля ABB Drives

В таблице ниже показано слово состояния, передаваемое по шине Fieldbus, для профиля управления ABB Drives. Встроенный интерфейс Fieldbus преобразует слово состояния привода в эту форму для шины Fieldbus. Текст, выделенный жирным шрифтом и прописными буквами, относится к состояниям, показанным в разделе [Схема переходов состояний для профиля ABB Drives](#) на стр. 402.

Бит	Название	Значение	СОСТОЯНИЕ/описание
0	RDY_ON	1	ГОТОВ К ВКЛЮЧЕНИЮ.
		0	НЕ ГОТОВ К ВКЛЮЧЕНИЮ.
1	RDY_RUN	1	ГОТОВ К РАБОТЕ.
		0	ВЫКЛ1 АКТИВЕН.
2	RDY_REF	1	РАБОТА РАЗРЕШЕНА.
		0	РАБОТА ЗАПРЕЩЕНА.
3	TRIPPED	1	ОТКАЗ.
		0	Нет отказа.
4	OFF_2_STATUS	1	ВЫКЛ2 неактивен.
		0	ВЫКЛ2 АКТИВЕН.
5	OFF_3_STATUS	1	ВЫКЛ3 не активен.
		0	ВЫКЛ3 АКТИВЕН.
6	SWC_ON_INHIB	1	ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАПРЕЩЕНО.
		0	–
7	ALARM	1	Предупреждение/сигнализация.
		0	Нет предупреждения/сигнализации.
8	AT_SETPOINT	1	РАБОТА. Фактическое значение равно заданию с допустимой точностью, например, в режиме управления скоростью ошибка скорости составляет не более 10 % от номинальной скорости двигателя.
		0	Фактическое значение отличается от задания (разность выходит за допустимые пределы).
9	ДИСТАНЦИОННЫЙ	1	Режим управления приводом: ДИСТАНЦИОННЫЙ (ВНЕШН1 или ВНЕШН2).
		0	Режим управления приводом: МЕСТНЫЙ
10	ABOVE_LIMIT	1	Фактическая частота или скорость равна контрольному пределу (заданному параметром привода) или превышает его. Действует для обоих направлений вращения.
		0	Фактическая частота или скорость находятся внутри контрольных пределов.

Бит	Название	Значение	СОСТОЯНИЕ/описание
11	USER_0		Биты состояния, которые можно комбинировать с логикой привода для функций, связанных с приложением.
12	USER_1		
13	USER_2		
14	USER_3		
15	Резерв		

■ Слово состояния для профиля DCU Profile

Встроенный интерфейс Fieldbus записывает биты 0...15 слова состояния привода в слово состояния Fieldbus без преобразования. Биты 16...32 слова состояния привода не используются.

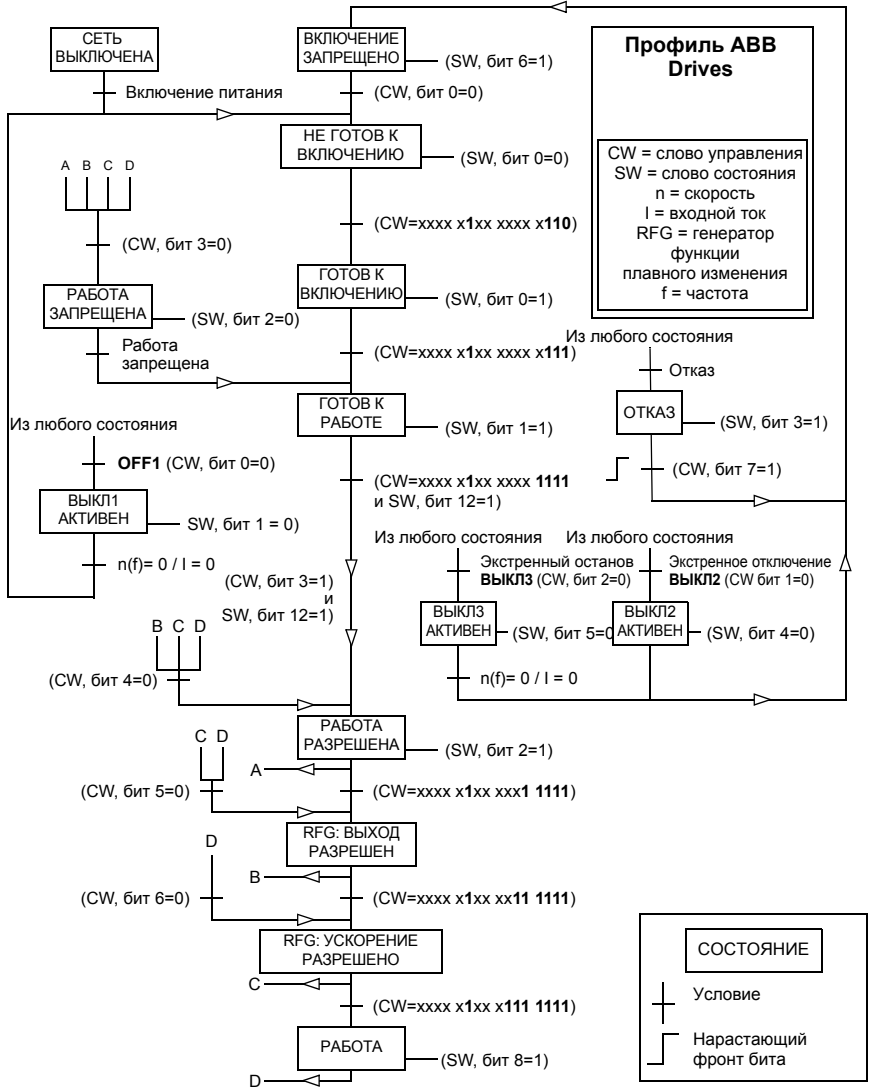
Бит	Название	Значение	Состояние/описание
0	ГОТОВ	1	Привод готов принять команду пуска.
		0	Привод не готов.
1	РАЗРЕШЕНО	1	Внешний сигнал разрешения работы активен.
		0	Внешний сигнал разрешения работы не активен.
2	Зарезервировано для ENABLED_TO_ROTATE		Еще не реализовано. Это ЗАПУЩЕН в системе HVAC.
3	РАБОТА	1	Привод в режиме модуляции.
		0	Привод не работает в режиме модуляции.
4	ZERO_SPEED	1	Привод имеет нулевую скорость.
		0	Привод не имеет нулевую скорость.
5	Зарезервировано для ACCELERATING		Еще не реализовано.
6	Зарезервировано для DECELERATING		Еще не реализовано.
7	AT_SETPOINT	1	Привод достиг уставки.
		0	Привод не достиг уставки.
8	ПРЕДЕЛ	1	На работу привода наложены ограничения.
		0	Привод работает без ограничений.
9	КОНТРОЛЬ	1	Фактическое значение (скорости частоты или крутящего момента) находится выше предела. Предел задается параметрами 46.31...46.33.
		0	Фактическое значение (скорости частоты или крутящего момента) находится внутри пределов.

Бит	Название	Значение	Состояние/описание
10	Зарезервировано для REVERSE_REF		Еще не реализовано.
11	Зарезервировано для REVERSE_ACT		Еще не реализовано.
12	PANEL_LOCAL	1	Панель/клавиатура (или компьютерная программа) находится в режиме местного управления.
		0	Панель/клавиатура (или компьютерная программа) не находится в режиме местного управления.
13	FIELDBUS_LOCAL	1	Шина Fieldbus находится в режиме местного управления.
		0	Шина Fieldbus не находится в режиме местного управления.
14	EXT2_ACT	1	Активен канал внешнего управления ВНЕШН2.
		0	Активен канал внешнего управления EXT1.
15	ОТКАЗ	1	Привод неисправен.
		0	Привод исправен.
16	СИГНАЛИЗАЦИЯ	1	Есть предупреждение/сигнализация.
		0	Нет предупреждения/сигнализации.
17	Резерв		
18	Зарезервировано для DIRECTION_LOCK		Еще не реализовано.
19	Резерв		
20	Резерв		
21	Резерв		
22	USER_0		Биты состояния, которые можно комбинировать с логикой привода для функций, связанных с приложением.
23	USER_1		
24	USER_2		
25	USER_3		
26	REQ_CTL	1	По этому каналу запрошено управление.
		0	По этому каналу не запрошено управление.
27 ... 31	Резерв		

Схемы переходов состояний

■ Схема переходов состояний для профиля ABB Drives

Приведенная ниже схема показывает переходы состояний привода, когда он использует профиль ABB Drives и сконфигурирован на выполнение команд слова управления встроенного интерфейса Fieldbus. Текст, выделенный прописными буквами, относится к состояниям, используемым в таблицах, в которых представлены слова управления и состояния. См. разделы [Слово управления для профиля ABB Drives](#) на стр. 395 и [Слово состояния для профиля ABB Drives](#) стр. 399.



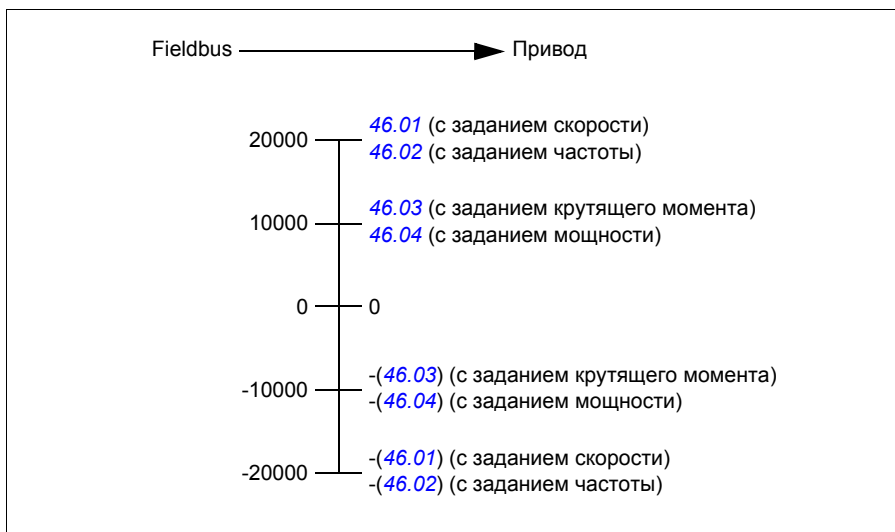
Сигналы задания

■ Задания для ABB Drives и DCU Profile

Профиль ABB Drives поддерживает использование двух заданий — задания EFB 1 и задания EFB 2. Задания представляют собой 16-разрядные слова, каждое из которых содержит разряд знака и 15-разрядное целое число.

Отрицательное задание формируется путем вычисления дополнения до 2 соответствующего положительного значения.

Задания масштабируются так, как это определено параметрами [46.01...46.04](#); какое масштабирование используется, зависит от настройки параметров [58.26 Тип задания 1 EFB](#) и [58.27 Тип задания 2 EFB](#) (см. стр. [308](#)).



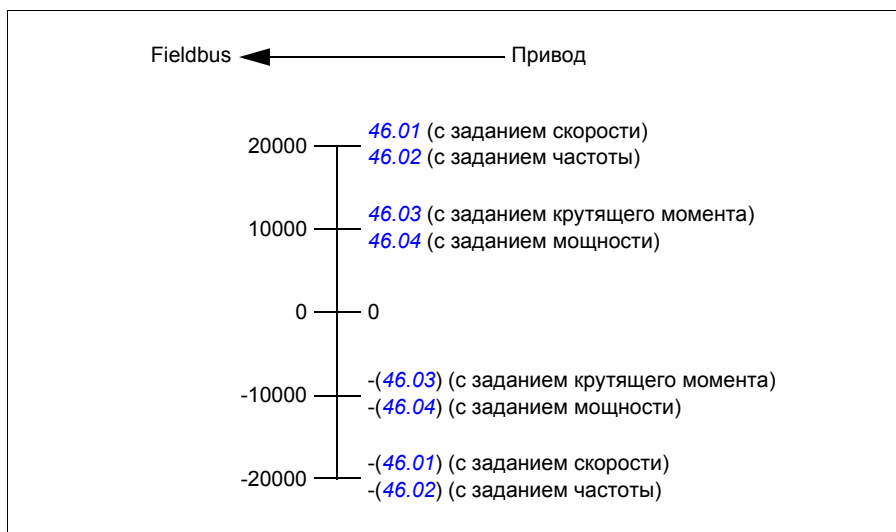
Масштабированные задания показываются параметрами [03.09 Задание 1 с EFB](#) и [03.10 Задание 2 с EFB](#).

Фактические значения

■ Фактические значения для профиля ABB Drives и DCU Profile

Профиль ABB Drives поддерживает использование двух фактических значений Fieldbus — АСТ1 и АСТ2. Фактические значения представляют собой 16-разрядные слова, каждое из которых содержит разряд знака и 15-разрядное целое число. Отрицательное задание формируется путем вычисления дополнения до 2 соответствующего положительного значения.

Фактические значения масштабируются так, как это определено параметрами [46.01...46.04](#); какое масштабирование используется, зависит от настройки параметров [58.28 Тип факт. значения 1 EFB](#) и [58.29 Тип факт. значения 2 EFB](#) (см. стр. [309](#)).



Адреса регистра временного хранения Modbus

■ Адреса регистра временного хранения Modbus для профиля ABB Drives и DCU Profile

В таблице ниже приведены адреса регистров Modbus, используемых по умолчанию для данных привода с профилем связи ABB Drives. Этот профиль обеспечивает 16-разрядный доступ к данным привода с преобразованием.

Примечание. Для 32-разрядных слов управления и состояния доступ возможен только к младшим значащим 16 битам.

Примечание. Если 16-разрядное слово управления/состояния используется с профилем DCU Profile, биты 16...32 слова управления/состояния DCU не используются.

Адрес регистра	Данные регистра (16-разрядные слова)
400001	Слово управления См. разделы <i>Слово управления для профиля ABB Drives</i> (стр. 395) и <i>Слово управления для профиля DCU Profile</i> (стр. 397). Этот выбор может быть изменен с помощью параметра <i>58.101 Вход-выход данных 1</i> .
400002	Задание 1 (ЗАДАНИЕ1) Этот выбор может быть изменен с помощью параметра <i>58.102 Вход-выход данных 2</i> .
400003	Задание 2 (ЗАДАНИЕ2). Этот выбор может быть изменен с помощью параметра <i>58.102 Вход-выход данных 2</i> .
400004	Слово состояния (SW) См. разделы <i>Слово состояния для профиля ABB Drives</i> (стр. 399) и <i>Слово состояния для профиля DCU Profile</i> (стр. 400). Этот выбор может быть изменен с помощью параметра <i>58.102 Вход-выход данных 2</i> .
400005	Фактическое значение 1 (ACT1). Этот выбор может быть изменен с помощью параметра <i>58.105 Вход-выход данных 5</i> .
400006	Фактическое значение 2 (ACT2). Этот выбор может быть изменен с помощью параметра <i>58.106 Вход-выход данных 6</i> .
400007...400040	Данные с входов/выходов 7...40. Выбираются параметрами <i>58.107 Вход-выход данных 7 ... 58.140 Вход-выход данных 40</i> .
400070...400089	Не используется
400090...400100	Доступ к коду ошибки. См. раздел <i>Регистры кода ошибки (регистры временного хранения 400090...400100)</i> (стр. 411).
400101...465536	Считывание/запись параметра. Параметры отображаются в адресах регистров в соответствии с параметром <i>58.33 Режим адресации</i> .

Коды функций Modbus

В следующей таблице приведены коды функций Modbus, поддерживаемые встроенным интерфейсом Fieldbus.

Код	Название функции	Описание
01h	Чтение состояния дискретных выходов	–
02h	Чтение состояния дискретных входов	–
03h	Чтение регистров временного хранения	–
05h	Изменение состояния одного дискретного выхода	–
06h	Запись в один регистр	–
08h	Диагностика	<p>Выполняет ряд испытаний для проверки связи или наличия различных внутренних ошибок.</p> <p>Поддерживаемые субкоды:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 00h Возврат данных запроса: эхо/кольцевая проверка. • 01h Перезапуск опции связи: перезапускает и инициализирует EFB, сбрасывает все счетчики событий связи. • 04h Принудительный переход в режим «только прием». • 0Ah Сброс счетчиков и диагностического регистра • 0Bh Чтение счетчика сообщений, просмотренных с помощью шины • 0Ch Чтение счетчика сообщений с ошибками связи шины • 0Dh Чтение счетчика сообщений с исключениями шины • 0Eh Чтение счетчика сообщений, посланных ведомому устройству • 0Fh Чтение счетчика сообщений, на которые ведомое устройство не ответило • 10h Чтение счетчика сообщений, на которые ведомое устройство ответило с исключением «Negative Acknowledge» (отрицательное квитирование) • 11h Чтение счетчика сообщений, на которые ведомое устройство ответило «УСТРОЙСТВО ЗАНЯТО» • 12h Количество сообщений ведущего устройства, не принятых ведомым устройством из-за переполнения приемного буфера • 14h Сброс счетчика и флага переполнения
0Bh	Чтение счетчика событий связи	–

Код	Название функции	Описание
0Fh	Изменение состояния нескольких дискретных выходов	–
10h	Запись нескольких регистров	–
16h	Маскированная запись регистра	–
17h	Чтение/запись нескольких регистров	–
2Bh / 0Eh	Передача данных в произвольных форматах (определенных другими стандартами) от ведущего устройства к ведомому и обратно	<p>Поддерживаемые субкоды:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 0Eh Чтение обозначения устройства: Позволяет считывать идентификационную и прочую информацию. <p>Поддерживает идентификационные коды (тип доступа):</p> <ul style="list-style-type: none"> • 00h: Запрос на получение данных идентификации базового устройства (поточный доступ) • 04h: Запрос на получение одного конкретного идентификационного объекта (индивидуальный доступ) <p>Поддерживаемые идентификаторы объектов:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 00h: Имя продавца (ABB) • 01h: Код изделия (например, AINFX) • 02h: Основной/дополнительный код версии (комбинация содержимого параметров 07.05 Версия микропрограммы и 58.02 Идентификатор протокола).

Коды исключений

В следующей таблице приведены коды исключений Modbus, поддерживаемые встроенным интерфейсом Fieldbus.

Код	Название	Описание
01h	НЕДОПУСТИМАЯ ФУНКЦИЯ	Код функции, принятый в запросе, не соответствует допустимой операции для сервера.
02h	НЕДОПУСТИМЫЙ АДРЕС ДАННЫХ	Адрес данных, принятый в запросе, не является допустимым адресом для сервера.
03h	НЕДОПУСТИМОЕ ЗНАЧЕНИЕ ДАННЫХ	Величина, которая содержится в запросе, не является допустимой для сервера.
04h	ВЫХОД ИЗ СТРОЯ ВЕДОМОГО УСТРОЙСТВА	Обнаружена неисправимая ошибка в то время, когда сервер пытался выполнить запрашиваемую операцию. См. раздел Регистры кода ошибки (регистры временного хранения 400090...400100) на стр. 411.
06h	ВЕДОМОЕ УСТРОЙСТВО ЗАНЯТО	Сервер занят обработкой длительной команды программы.

Дискретные выходы (набор заданий 0xxxx)

Дискретные выходы представляют собой 1-разрядные значения, с которыми можно выполнять операции чтения/записи. Этот тип данных открывает доступ к битам слова управления. В приведенной ниже таблице помещена сводная информация о дискретных выходах Modbus (набор заданий 0xxxx). Следует иметь в виду, что задания представляют собой 0-базовый индекс, который соответствует адресу, передаваемому по проводу.

Задание	Профиль ABB Drives	Профиль DCU
0	OFF1_CONTROL	ОСТАНОВ
1	OFF2_CONTROL	ПУСК
2	OFF3_CONTROL	Резерв
3	INHIBIT_OPERATION	Резерв
4	RAMP_OUT_ZERO	СБРОС
5	RAMP_HOLD	ВНЕШН2
6	RAMP_IN_ZERO	RUN_DISABLE
7	СБРОС	STOPMODE_RAMP
8	JOGGING_1	STOPMODE_EMERGENCY_RAMP
9	JOGGING_2	STOPMODE_COAST
10	REMOTE_CMD	Резерв
11	EXT_CTRL_LOC	RAMP_OUT_ZERO
12	USER_0	RAMP_HOLD
13	USER_1	RAMP_IN_ZERO
14	USER_2	Резерв
15	USER_3	Резерв
16	Резерв	FB_LOCAL_CTL
17	Резерв	FB_LOCAL_REF
18	Резерв	Резерв
19	Резерв	Резерв
20	Резерв	Резерв
21	Резерв	Резерв
22	Резерв	USER_0
23	Резерв	USER_1
24	Резерв	USER_2
25	Резерв	USER_3
26	Резерв	Резерв
27	Резерв	Резерв
28	Резерв	Резерв
29	Резерв	Резерв
30	Резерв	Резерв
31	Резерв	Резерв

Дискретные входы (набор заданий 1xxxx)

Дискретные входы представляют собой неизменяемые 1-разрядные значения. Этот тип данных открывает доступ к битам слова состояния. В приведенной ниже таблице помещена сводная информация о дискретных входах Modbus (набор заданий 1xxxx). Следует иметь в виду, что задания представляют собой 0-базовый индекс, который соответствует адресу, передаваемому по проводу.

Задание	Профиль ABB Drives	Профиль DCU
0	RDY_ON	ГОТОВ
1	RDY_RUN	РАЗРЕШЕНО
2	RDY_REF	Резерв
3	TRIPPED	РАБОТА
4	OFF_2_STATUS	ZERO_SPEED
5	OFF_3_STATUS	Резерв
6	SWC_ON_INHIB	Резерв
7	СИГНАЛИЗАЦИЯ	AT_SETPOINT
8	AT_SETPOINT	ПРЕДЕЛ
9	ДИСТАНЦИОННЫЙ	КОНТРОЛЬ
10	ABOVE_LIMIT	Резерв
11	USER_0	Резерв
12	USER_1	PANEL_LOCAL
13	USER_2	FIELDBUS_LOCAL
14	USER_3	EXT2_ACT
15	Резерв	ОТКАЗ
16	Резерв	СИГНАЛИЗАЦИЯ
17	Резерв	Резерв
18	Резерв	Резерв
19	Резерв	Резерв
20	Резерв	Резерв
21	Резерв	Резерв
22	Резерв	USER_0
23	Резерв	USER_1
24	Резерв	USER_2
25	Резерв	USER_3
26	Резерв	REQ_CTL
27	Резерв	Резерв
28	Резерв	Резерв
29	Резерв	Резерв
30	Резерв	Резерв
31	Резерв	Резерв

Регистры кода ошибки (регистры временного хранения 400090...400100)

Эти регистры содержат информацию о последнем запросе. Этот регистр ошибки сбрасывается, когда вопрос успешно решен.

Задание	Название	Описание
89	Сброс регистров ошибок	1 = сбросить регистры внутренних ошибок (91...95). 0 = не выполнять никаких действий.
90	Код функции ошибки	Код функции невыполненного запроса.
91	Код ошибки	Установить, когда генерируется код исключения 04h (см. приведенную выше таблицу). <ul style="list-style-type: none"> • 00h Нет ошибки • 02h Выход за нижний/верхний предел • 03h Ошибочный индекс: недоступный индекс параметра массива • 05h Некорректный тип данных: значение не соответствует типу данных этого параметра • 65h Общая ошибка: Ошибка, не определенная при обработке запроса
92	Неисправный регистр	Последний регистр (дискретный вход, дискретный выход, входной регистр или регистр временного хранения), с которым не удалось выполнить операцию чтения или записи.
93	Последний успешно записанный регистр	Последний регистр, в который успешно выполнена запись.
94	Последний успешно прочитанный регистр	Последний регистр, из которого успешно выполнено чтение.

11

Управление через интерфейсный модуль Fieldbus

Обзор содержания главы

В этой главе рассматривается управление приводом от внешних устройств по сети связи (шине Fieldbus) через дополнительный интерфейсный модуль Fieldbus.

Сначала описывается интерфейс управления по шине Fieldbus, а затем приводится пример конфигурации.

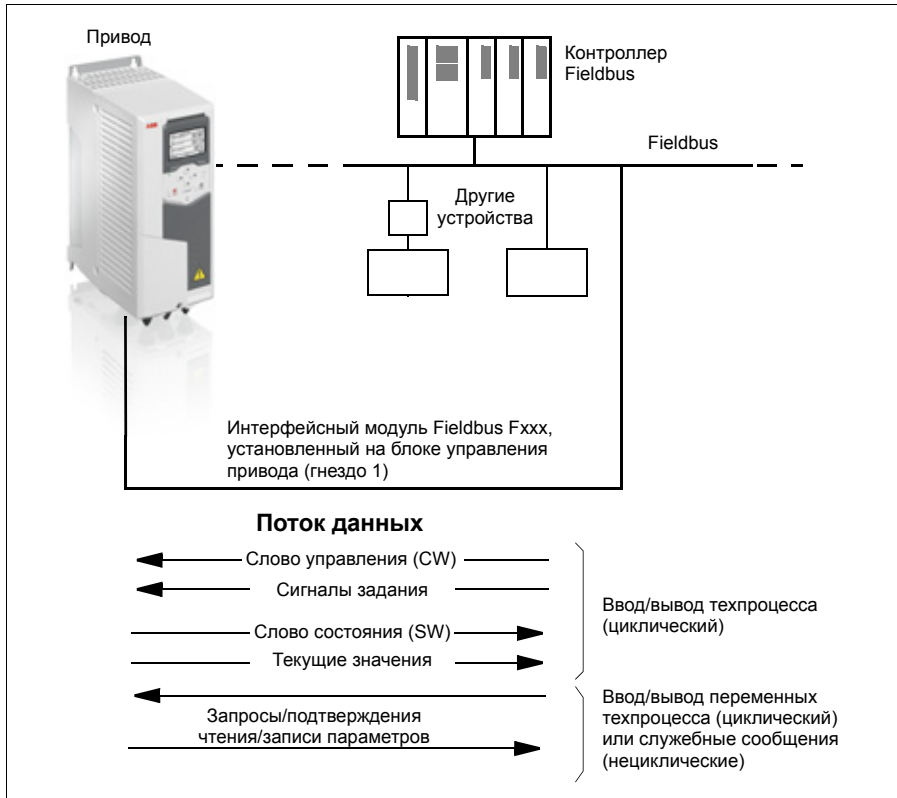
Общие сведения о системе

Привод можно подключить к внешней системе управления через дополнительный интерфейсный модуль Fieldbus («интерфейсный модуль Fieldbus А» = FBA А), установленный на блоке управления привода. Привод можно настроить на прием всей управляющей информации через интерфейс Fieldbus, либо управление может быть распределено между интерфейсом Fieldbus и другими возможными источниками сигналов, такими как цифровые и аналоговые входы, в зависимости от того, как сконфигурированы источники сигналов управления ВНЕШН1 и ВНЕШН2.

Для разных систем и протоколов связи предусмотрены разные интерфейсные модули Fieldbus, например:

- PROFIBUS DP (интерфейсный модуль FPBA-01)
 - CANopen (интерфейсный модуль FCAN-01)
 - DeviceNet™ (интерфейсный модуль FDNA-01)
 - EtherNet/IP™ (интерфейсный модуль FENA-11)
-

Примечание. В этой главе в тексте и примерах для описания конфигурации одного интерфейсного модуля Fieldbus (FBA A) используются параметры [50.01...50.18](#) и группы параметров [51 Параметры FBA A...53 Выходные данные FBA A](#).

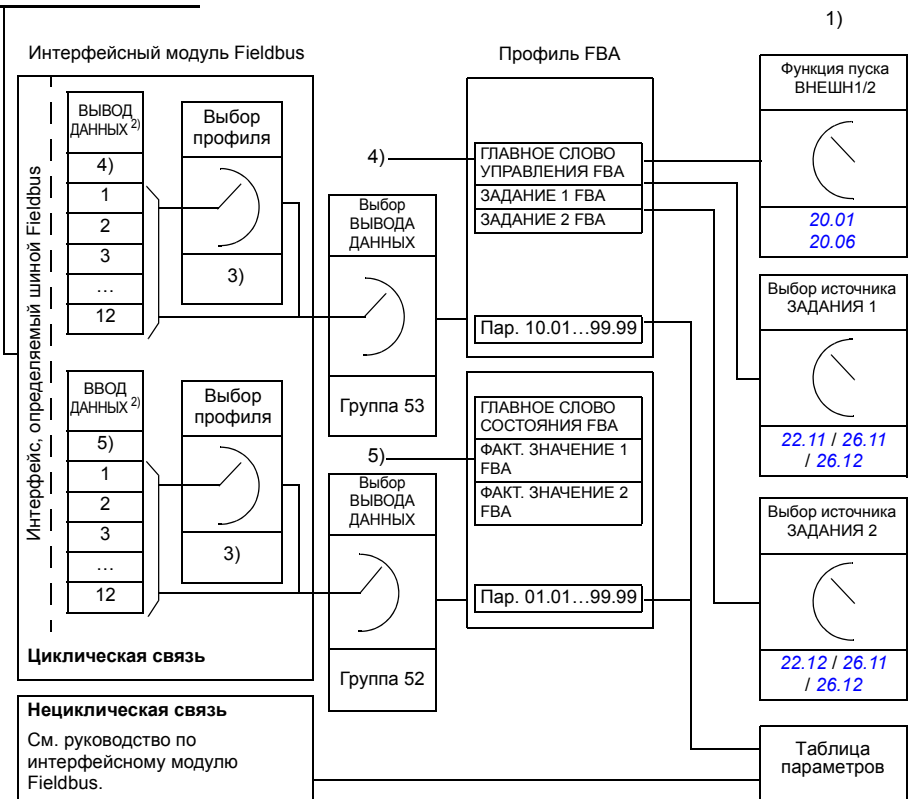


Основные принципы построения интерфейса управления Fieldbus

Циклическая связь между системой Fieldbus и приводом обеспечивается с помощью 16- или 32-разрядных входных и выходных слов данных. Привод поддерживает передачу максимум 12 слов данных (16 битов) в каждом направлении.

Данные, передаваемые из привода в контроллер Fieldbus, определяются параметрами [52.01 Входные данные 1 FBA A ... 52.12 Входные данные 12 FBA A](#). Данные, передаваемые из контроллера Fieldbus в привод, определяются параметрами [53.01 Выходные данные 1 FBA A ... 53.12 Выходные данные 12 FBA](#).

Сеть Fieldbus



- 1) См. также другие параметры, управление которыми может осуществляться по шине Fieldbus.
- 2) Максимальное количество используемых слов данных зависит от протокола.
- 3) Параметры выбора профиля/объекта. Параметры, относящиеся к модулю Fieldbus. Более подробную информацию можно найти в *Руководстве по эксплуатации* соответствующего интерфейсного модуля Fieldbus.
- 4) При использовании DeviceNet управляющие данные передаются напрямую.
- 5) При использовании DeviceNet фактические значения передаются напрямую.

■ Слово управления и слово состояния

Основным средством управления приводом по шине Fieldbus является управляющее слово (слово управления). Его посылает ведущая станция Fieldbus в привод через интерфейсный модуль. Переключение состояний привода выполняется в соответствии с инструкциями, закодированными в битах слова управления, а возврат информации о состоянии в ведущее устройство — с помощью слова состояния.

Содержимое слова управления и слова состояния рассматривается на стр. [419](#) и [421](#) соответственно. Состояния привода показаны на диаграмме состояний (стр. [422](#)).

Отладка слов, передаваемых по сети

Если для параметра [50.12 Разрешить FBA A](#) установлено значение *Разрешено*, слово управления, принимаемое из сети Fieldbus, показывает параметр [50.13 Слово управления FBA A](#), а слово состояния, передаваемое в сеть Fieldbus, — параметр [50.16 Слово состояния FBA A](#). Эти необработанные данные удобно использовать для того, чтобы определить, правильные ли данные передает ведущее устройство Fieldbus, и только после этого осуществлять управление сетью Fieldbus.

■ Сигналы задания

Задания представляют собой 16-разрядные слова, состоящие из разряда знака и 15-разрядного целого числа. Для представления отрицательного задания (соответствует обратному направлению вращения) вычисляется дополнение до 2 соответствующего положительного задания.

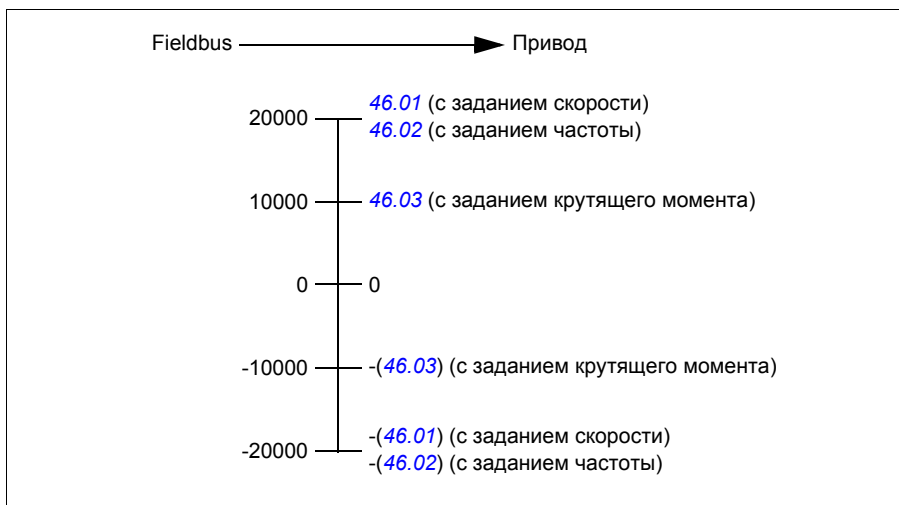
Приводы АВВ могут получать управляющую информацию от нескольких источников, включая аналоговые и цифровые входы, панель управления привода и интерфейсный модуль Fieldbus. Чтобы управлять приводом по шине Fieldbus, модуль должен быть определен как источник управляющей информации, например как задание. Это осуществляется с помощью параметров выбора источника в группах [22 Выбор задания скорости](#), [26 Цепочка заданий кр. момента](#) и [28 Цепочка заданий частоты](#).

Отладка слов, передаваемых по сети

Если для параметра [50.12 Разрешить FBA A](#) установлено значение [Разрешено](#), задания, полученные от шины Fieldbus, отображаются параметрами [50.14 Задание 1 с FBA A](#) и [50.15 Задание 2 с FBA A](#).

Масштабирование заданий

Задания масштабируются так, как это определено параметрами [46.01...46.04](#); какое масштабирование используется, зависит от настройки параметров [50.04 Тип задания 1 FBA A](#) и [50.05 Тип задания 2 FBA A](#).



Масштабированные задания показываются параметрами [03.05 Задание 1 с FB A](#) и [03.06 Задание 2 с FB A](#).

■ Фактические значения

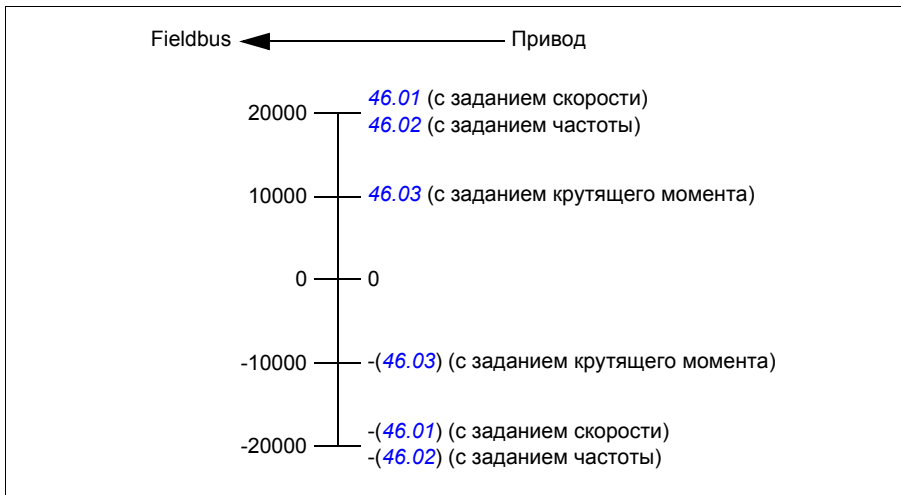
Фактические значения представлены 16-разрядными словами, содержащими информацию о работе привода. Типы контролируемых сигналов выбираются параметрами [50.07 Тип факт. значения 1 FBA A](#) и [50.08 Тип факт. значения 2 FBA A](#).

Отладка слов, передаваемых по сети

Если для параметра [50.12 Разрешить FBA A](#) установлено значение *Разрешено*, фактические значения, посылаемые в сеть Fieldbus, отображаются параметрами [50.17 Факт. значение 1 FBA A](#) и [50.18 Факт. значение 2 FBA A](#).

Масштабирование фактических значений

Фактические значения масштабируются так, как это определено параметрами [46.01...46.04](#); какое масштабирование используется, зависит от настройки параметров [50.07 Тип факт. значения 1 FBA A](#) и [50.08 Тип факт. значения 2 FBA A](#).



■ Содержимое слова управления Fieldbus

Текст, набранный прописными буквами жирным шрифтом, соответствует состояниям, показанным на диаграмме состояний (стр. 422).

Бит	Название	Зна- чение	СОСТОЯНИЕ/описание
0	Управление Выкл1	1	Переход к состоянию ГОТОВ К РАБОТЕ .
		0	Останов в соответствии с активным в данный момент значением параметра замедления. Переход к состоянию ВЫКЛ1 АКТИВЕН ; переход к состоянию ГОТОВ К ВКЛЮЧЕНИЮ , если другие блокировки (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) не активны.
1	Управление Выкл2	1	Продолжение работы (ВЫКЛ2 не активен).
		0	Экстренное отключение, останов выбегом. Переход к состоянию ВЫКЛ2 АКТИВЕН , переход к состоянию ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАПРЕЩЕНО .
2	Управление Выкл3	1	Продолжение работы (ВЫКЛ3 не активен).
		0	Экстренный останов, останов в течение времени, определяемого параметром привода. Переход к состоянию ВЫКЛ3 АКТИВЕН ; переход к состоянию ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАПРЕЩЕНО .  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ. При использовании этого режима останова убедитесь в возможности останова двигателя и присоединенного к нему механизма.
3	Работа	1	Переход к состоянию РАЗРЕШЕНИЕ РАБОТЫ . Примечание. Сигнал разрешения работы должен быть активен; см. документацию на привод. Если в настройках привода указан прием сигнала разрешения работы от шины Fieldbus, этот бит активизирует указанный сигнал.
		0	Запрет работы. Переход к состоянию РАБОТА ЗАПРЕЩЕНА .
4	Ноль вых. плавн. изм	1	Работа в обычном режиме. Переход к состоянию ГЕНЕРАТОР ФУНКЦИИ ПЛАВНОГО ИЗМЕНЕНИЯ: ВЫХОД РАЗРЕШЕН .
		0	Принудительная установка нуля на выходе генератора функции плавного изменения. Привод сразу будет замедляться до нулевой скорости (соблюдая предельные значения крутящего момента).
5	Удерж. плавн. изм.	1	Функция плавного изменения разрешена. Переход к состоянию ГЕНЕРАТОР ФУНКЦИИ ПЛАВНОГО ИЗМЕНЕНИЯ: УСКОРЕНИЕ РАЗРЕШЕНО .
		0	Прекращение плавного изменения (поддержание постоянного уровня на выходе генератора функции плавного изменения).
6	Ноль вх. плавн. изм	1	Работа в обычном режиме. Переход к состоянию РАБОТА . Примечание. Этот бит действует только в том случае, если интерфейс Fieldbus с помощью параметров привода указан в качестве источника данного сигнала.
		0	Принудительная подача нулевого сигнала на вход генератора плавного изменения.
7	Сброс	0=>1	Сброс отказа, если имеется активный отказ. Переход к состоянию ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАПРЕЩЕНО . Примечание. Этот бит действует только в том случае, если интерфейс Fieldbus с помощью параметров привода указан в качестве источника сигнала сброса.
		0	Продолжение работы в обычном режиме.
8	Толчковая подача 1	1	Ускорение до уставки толчкового хода 1. Примечания. • Биты 4...6 должны быть равны 0. • См. также раздел Ограничение бросков (стр. 91).
		0	Толчковый режим 1 запрещен.
9	Толчковая подача 2	1	Ускорение до уставки толчкового хода 2. См. примечания рядом с описанием бита 8.
		0	Толчковый режим 2 запрещен.
10	Дистанц. команда	1	Управление по шине Fieldbus разрешено.
		0	Слово управления и задание не поступают на привод, исключение составляют биты 0...2.

Бит	Название	Значение	СОСТОЯНИЕ/описание
11	Внешн. пост управл.	1	Выбор внешнего поста управления ВНЕШН2. Действует, если в настройках указано, что пост управления выбирается с шины Fieldbus.
		0	Выбор внешнего поста управления ВНЕШН1. Действует, если в настройках указано, что пост управления выбирается с шины Fieldbus.
12	Пользов. бит 0	1	Будет добавлено позже
		0	Будет добавлено позже
13	Пользов. бит 1	1	Будет добавлено позже
		0	Будет добавлено позже
14	Пользов. бит 2	1	Будет добавлено позже
		0	Будет добавлено позже
15	Пользов. бит 3	1	Будет добавлено позже
		0	Будет добавлено позже

■ Содержимое слова состояния Fieldbus

Текст, набранный прописными буквами жирным шрифтом, соответствует состояниям, показанным на диаграмме состояний (стр. 422).

Бит	Название	Значение	СОСТОЯНИЕ/описание
0	Готов к включению	1	ГОТОВ К ВКЛЮЧЕНИЮ.
		0	НЕ ГОТОВ К ВКЛЮЧЕНИЮ.
1	Готов к пуску	1	ГОТОВ К РАБОТЕ.
		0	ВЫКЛ1 АКТИВЕН.
2	Готов по заданию	1	РАБОТА РАЗРЕШЕНА.
		0	РАБОТА ЗАПРЕЩЕНА.
3	Отключился	1	ОТКАЗ.
		0	Нет отказа.
4	Выкл 2 неактивен	1	ВЫКЛ2 неактивен.
		0	ВЫКЛ2 АКТИВЕН.
5	Выкл 3 неактивен	1	ВЫКЛ3 неактивен.
		0	ВЫКЛ3 АКТИВЕН.
6	Включение запрещено	1	ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАПРЕЩЕНО.
		0	–
7	Предупреждение	1	Активно предупреждение.
		0	Нет активных предупреждений.
8	На уставке	1	РАБОТАЕТ. Текущее значение равно заданию = находится в допустимых пределах (см. параметры 46.21...46.23).
		0	Текущее значение отличается от задания = разность выходит за допустимые пределы.
9	Дистанционное	1	Режим управления приводом: ДИСТАНЦИОННЫЙ (ВНЕШН1 или ВНЕШН2).
		0	Режим управления приводом: МЕСТНЫЙ.
10	Превышено ограничение	-	См. бит 10 параметра 06.17 <i>Слово состояния привода 2.</i>
11	Пользов. бит 0	-	См. параметр 06.30 <i>Выбор бита 11 MSW.</i>
12	Пользов. бит 1	-	См. параметр 06.31 <i>Выбор бита 12 MSW.</i>
13	Пользов. бит 2	-	См. параметр 06.32 <i>Выбор бита 12 MSW.</i>
14	Пользов. бит 3	-	См. параметр 06.33 <i>Выбор бита 14 MSW.</i>
15	Резерв		

Настройка привода для управления по шине Fieldbus

1. Установите и подключите интерфейсный модуль Fieldbus в соответствии с указаниями *Руководства по эксплуатации* модуля.
 2. Включите питание привода.
 3. Разрешите связь между приводом и интерфейсным модулем Fieldbus, установив параметр [50.01 Разрешить FBA A](#).
 4. С помощью параметра [50.02 Функц. потери св. с FBA A](#) выберите реакцию привода в случае нарушения связи по шине Fieldbus.
Примечание. Эта функция контролирует связь как между ведущим устройством Fieldbus и интерфейсным модулем, так и между интерфейсным модулем и приводом.
 5. С помощью параметра [50.03 Ож. при потере св. с FBA A](#) определите время между обнаружением потери связи и выбранным действием.
 6. Выберите зависящие от приложения значения остальных параметров в группе [50 Адаптер Fieldbus \(FBA\)](#), начиная с параметра [50.04](#). Примеры соответствующих значений показаны в приведенной ниже таблице.
 7. Задайте параметры конфигурации интерфейсного модуля Fieldbus в группе [51 Параметры FBA A](#). Как минимум установите адрес нужного узла и профиль связи.
 8. В группах параметров [52 Входные данные FBA A](#) и [53 Выходные данные FBA A](#) определите данные технологического процесса, передаваемые в привод и из него.
Примечание. В зависимости от используемых протокола и профиля связи, слово управления и слово состояния могут уже быть сконфигурированы на отправку/прием системой связи.
 9. Сохраните корректные значения параметров в постоянной памяти, задав для параметра [96.07 Сохран. параметр вручную](#) значение [Сохранить](#).
 10. Подтвердите настройки, сделанные в группах параметров 51, 52 и 53, задав для параметра [51.27 Обнов. параметров FBA A](#) значение [Настроить](#).
 11. Сконфигурируйте источники сигналов управления ВНЕШН1 и ВНЕШН2 на возможность поступления сигналов управления и задания от шины Fieldbus. Примеры соответствующих значений показаны в приведенной ниже таблице.
-

■ Пример настройки параметров: FPBA (PROFIBUS DP)

Этот пример показывает, как следует сконфигурировать основное приложение, обеспечивающее регулирование скорости, которое использует профиль связи PROFIdrive с PPO типа 2. Команды пуска/останова и задание соответствуют профилю PROFIdrive в режиме регулирования скорости.

Значения задания, посылаемые по шине Fieldbus, должны масштабироваться в приводе таким образом, чтобы они оказывали требуемое действие. Значение задания ± 16384 (4000h) соответствует диапазону скорости, заданному в параметре [46.01 Масштабирование скорости](#) (как в прямом, так и в обратном направлении). Например, если параметр [46.01](#) установлен равным 480 об/мин, то команда 4000h, посланная по сети Fieldbus, потребует установить значение 480 об/мин.

Направление	PZD1	PZD2	PZD3	PZD4	PZD5	PZD6
Выход	Слово управления	Задание скорости	Время ускорен. 1		Время замедл. 1	
Вход	Слово состояния	Текущее значение скорости	Ток двигателя		Напряжение пост. тока	

В приведенной ниже таблице указаны рекомендуемые настройки параметров привода.

Параметр привода	Настройка для приводов ACS580	Описание
50.01 Разрешить FBA A	1 = [номер гнезда]	Разрешает связь между приводом и интерфейсным модулем Fieldbus.
50.04 Тип задания 1 FBA A	4 = <i>Скорость</i>	Выбирает тип и масштабирование задания 1 для интерфейсного модуля A.
50.07 Тип факт. значения 1 FBA A	0 = <i>Скорость или частота</i>	Выбирает тип и масштабирование текущего значения в соответствии с активным в данный момент режимом Задание1, выбранным с помощью параметра 50.04 .
51.01 Тип FBA A	1 = FPBA ¹⁾	Отображает тип интерфейсного модуля Fieldbus.
51.02 Адрес узла	3 ²⁾	Определяет адрес узла PROFIBUS интерфейсного модуля Fieldbus.
51.03 Скорость передачи данных	12000 ¹⁾	Отображает текущую скорость передачи по сети PROFIBUS в кбит/с.
51.04 MSG type	1 = PPO1 ¹⁾	Отображает тип сообщения, выбранный программой конфигурирования ПЛК.
51.05 Профиль	0 = PROFIdrive	Выбирает слово управления, соответствующее профилю PROFIdrive (режим регулирования скорости).
51.07 RPBA mode	0 = Запрещено	Запрещает режим эмуляции RPBA.

Параметр привода	Настройка для приводов ACS580	Описание
52.01 входные данные 1 FBA A	4 = Слово состояния 16 бит ¹⁾	Слово состояния
52.02 входные данные 2 FBA A	5 = Факт.знач.1 16 бит	Фактическое значение 1
52.03 Входные данные 3 FBA A	01.07 ²⁾	Ток двигателя
52.05 Входные данные 5 FBA A	01.11 ²⁾	Напряжение пост. тока
53.01 выходные данные 1 FBA	1 = Слово управления 16 бит ¹⁾	Слово управления
53.02 выходные данные 2 FBA	2 = Задание1 16 бит	Задание 1 (скорость)
53.03 Выходные данные 3 FBA	23.12 ²⁾	Время ускорения 1
53.05 Выходные данные 5 FBA	23.13 ²⁾	Время замедления 1
<i>51.27 Обнов. параметров FBA A</i>	1 = <i>Настроить</i>	Подтверждает настройки параметров конфигурирования.
<i>19.12 Режим управл. Внешн1</i>	2 = <i>Скорость</i>	Выбирает регулирование скорости в качестве режима управления 1 для внешнего поста управления ВНЕШН1.
<i>20.01 Команды Внешн1</i>	12 = <i>Fieldbus A</i>	Выбирает интерфейсный модуль Fieldbus A в качестве источника команд пуска и останова для внешнего поста управления ВНЕШН1.
<i>20.02 Тип триггера пуска Внешн1</i>	1 = <i>Уровень</i>	Выбирает сигнал запуска по уровню для внешнего поста управления ВНЕШН1.
<i>22.11 Зад. скор. 1 для Внешн1</i>	4 = <i>Задание1 FB A</i>	Выбирает задание 1 интерфейсного модуля Fieldbus A в качестве источника задания скорости 1.

¹⁾ Только считывание или автоматическое обнаружение/установка

²⁾ Пример

Ниже приводится пусковая последовательность для приведенного выше примера параметров.

Слово управления:

- 477h (1143 десятичн.) → ГОТОВ К ВКЛЮЧЕНИЮ
- 47Fh (1151 десятичн.) → РАБОТА (режим скорости)

12

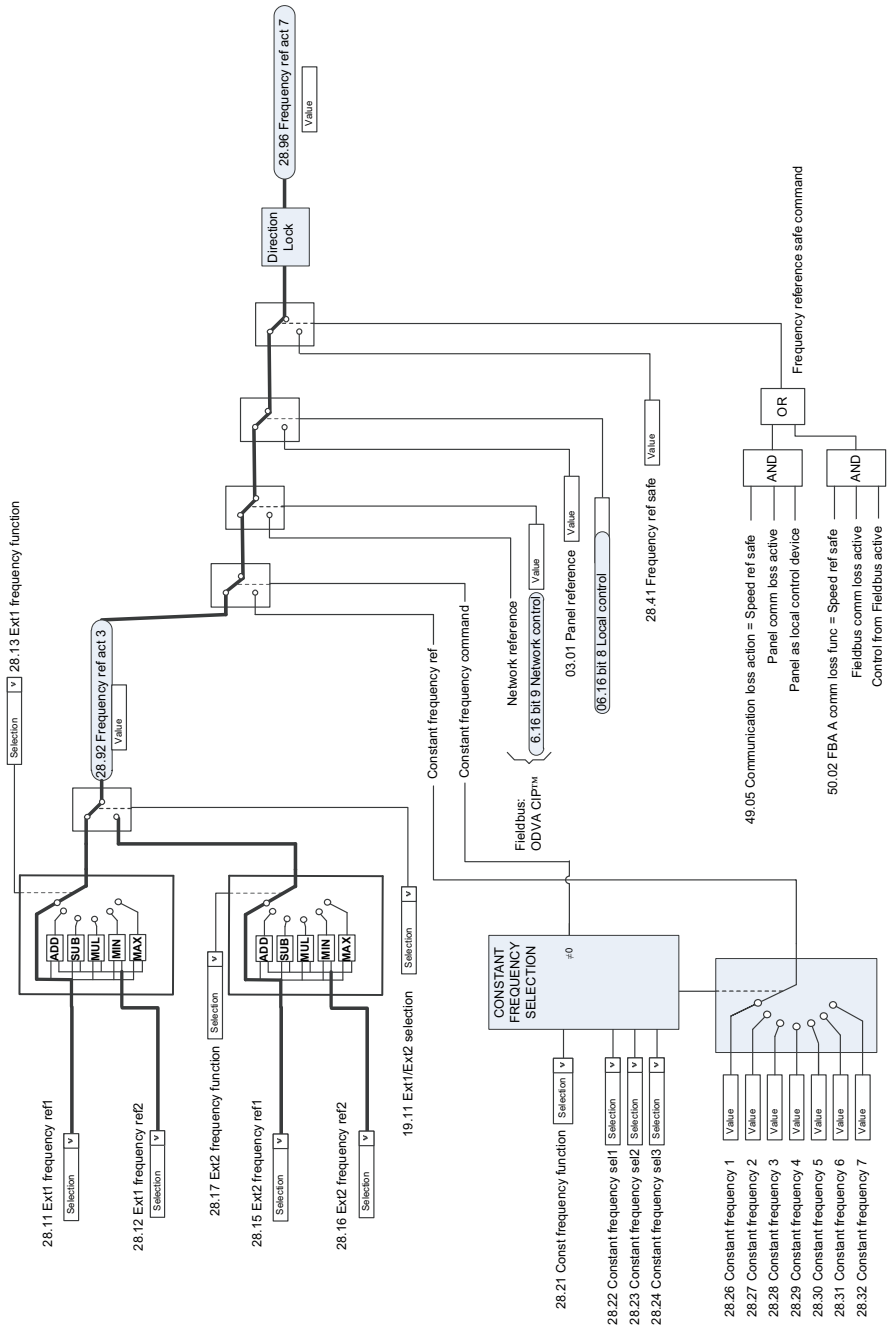
Схемы контуров управления

Содержание настоящей главы

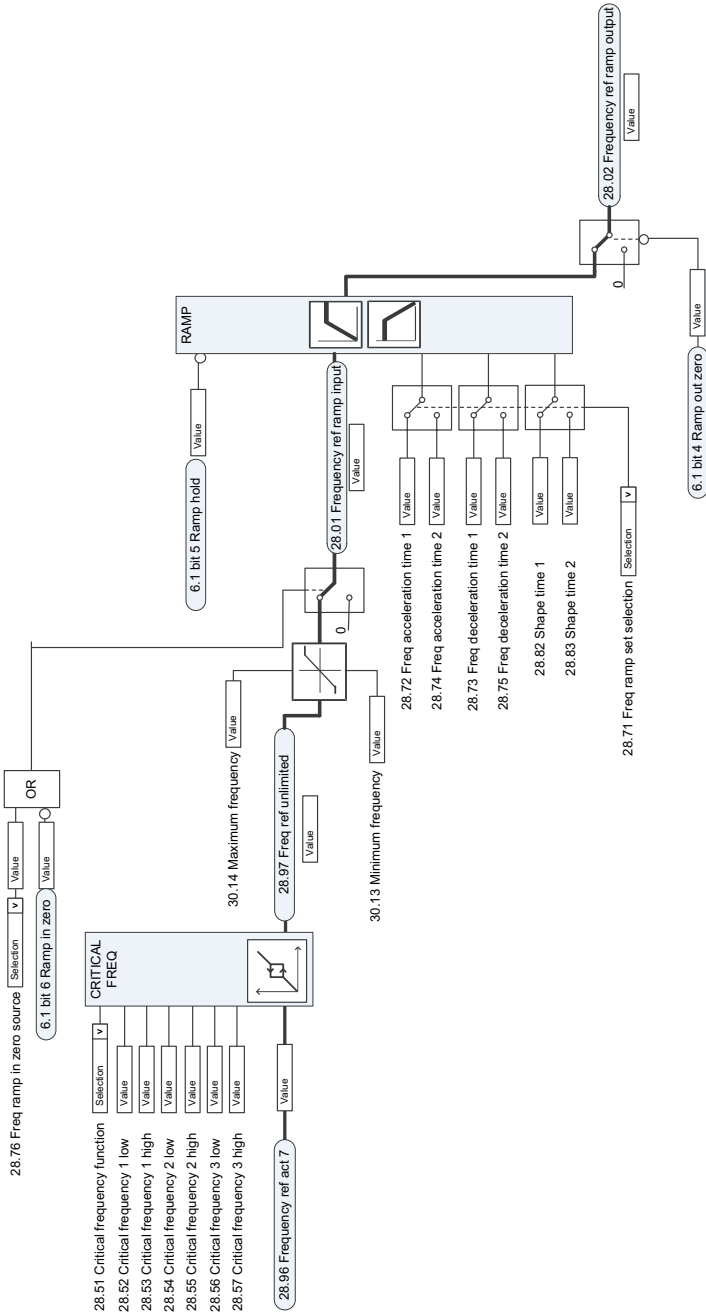
В данной главе приведены сведения о цепях заданий привода. Схемы цепей заданий могут использоваться для выяснения того, как взаимодействуют параметры и где параметры оказывают влияние в системе параметров привода.

Более общая схема приведена в разделе [Режимы управления приводом](#) (стр. 81).

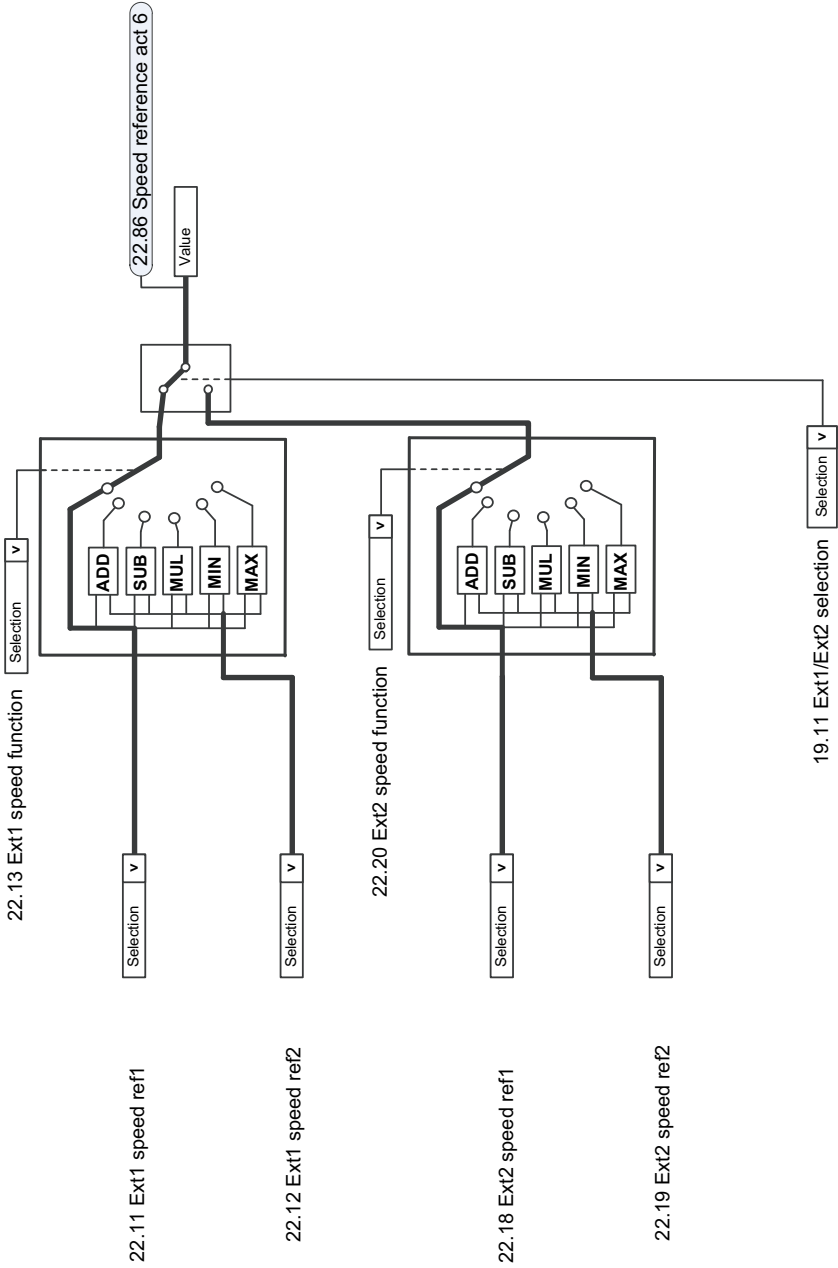
Выбор задания частоты



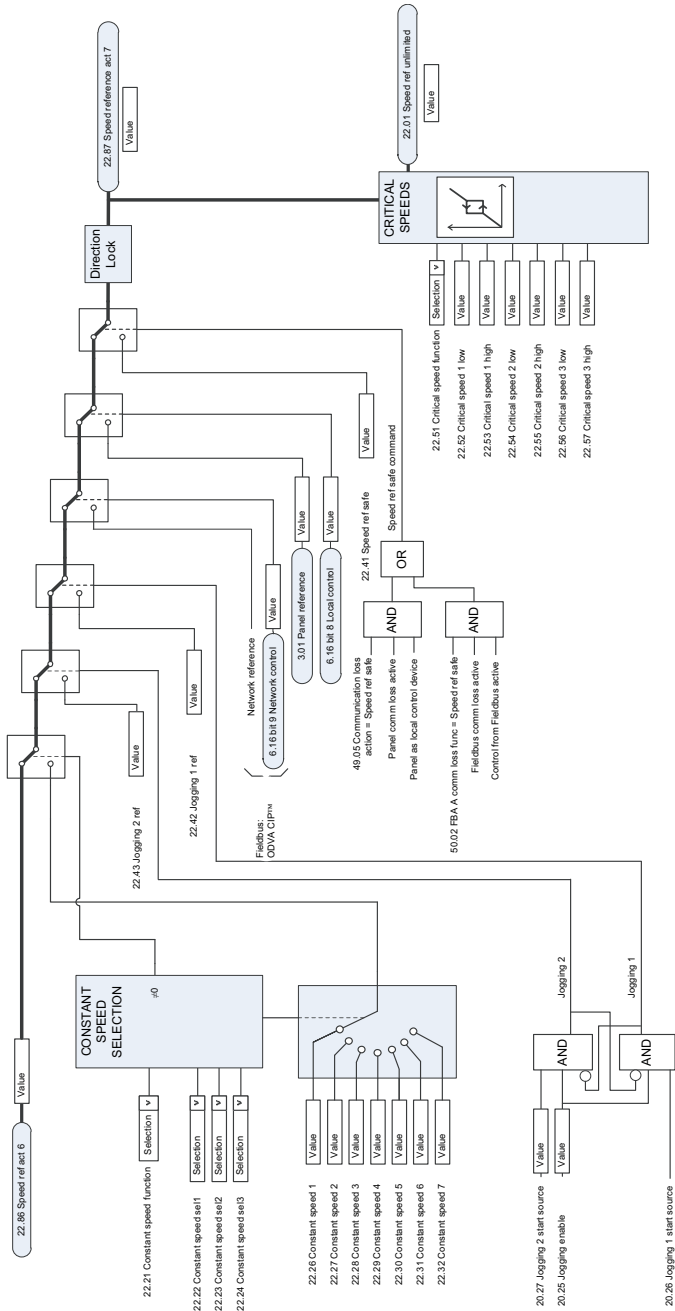
Модификация задания частоты



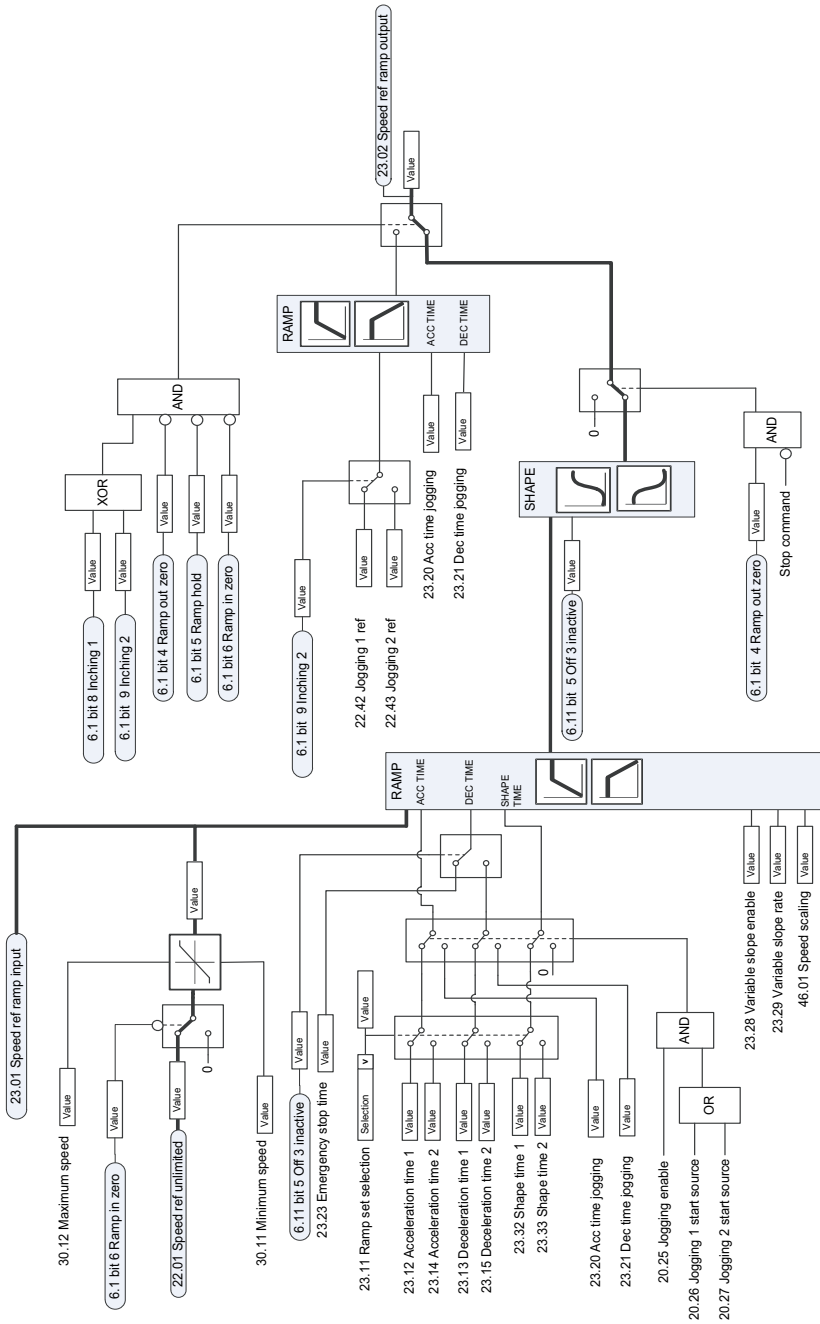
Выбор источника задания скорости I



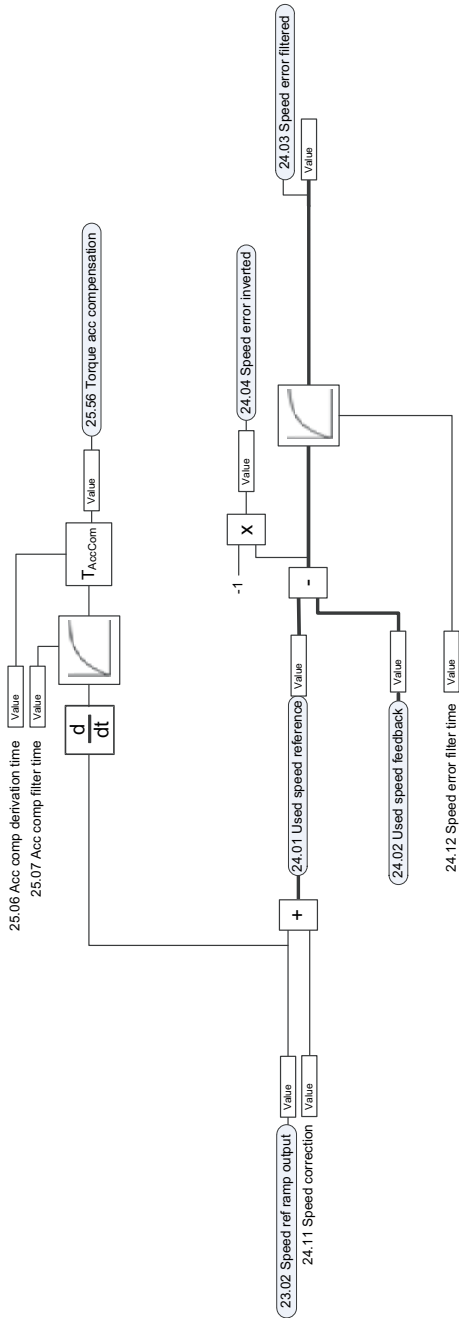
Выбор источника задания скорости II



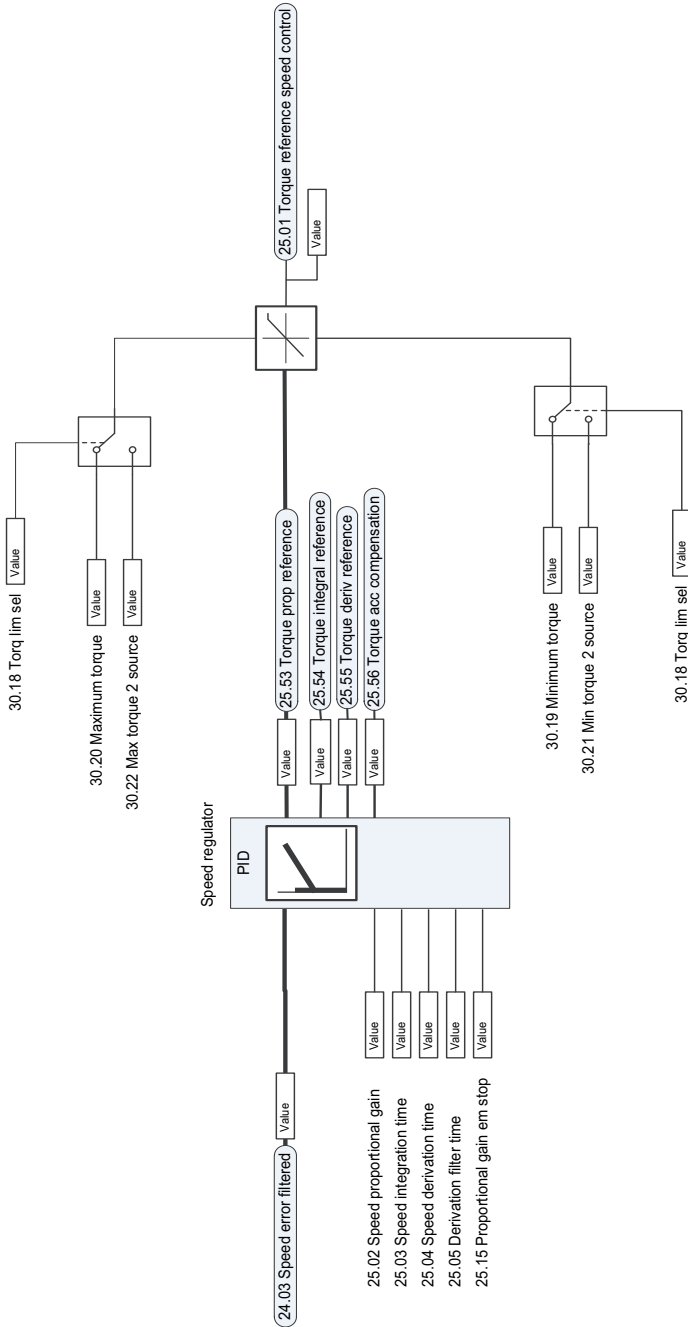
Плавное изменение и формирование задания скорости



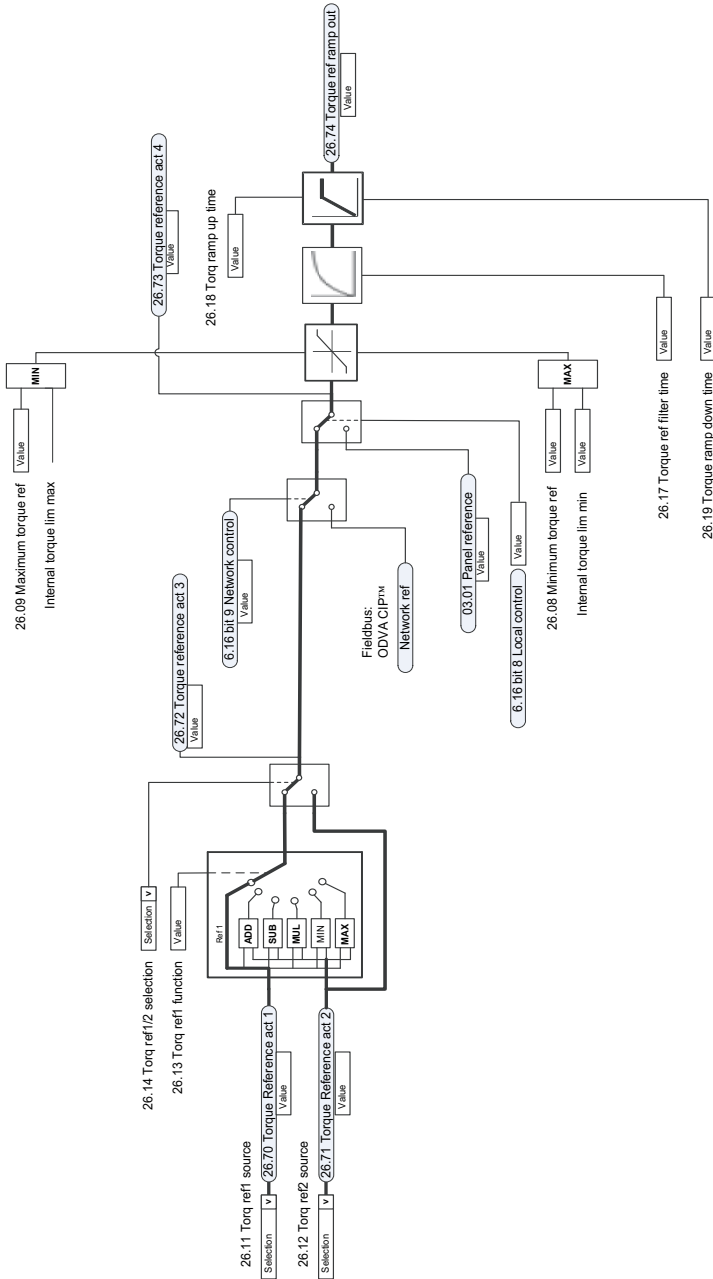
Вычисление ошибки скорости



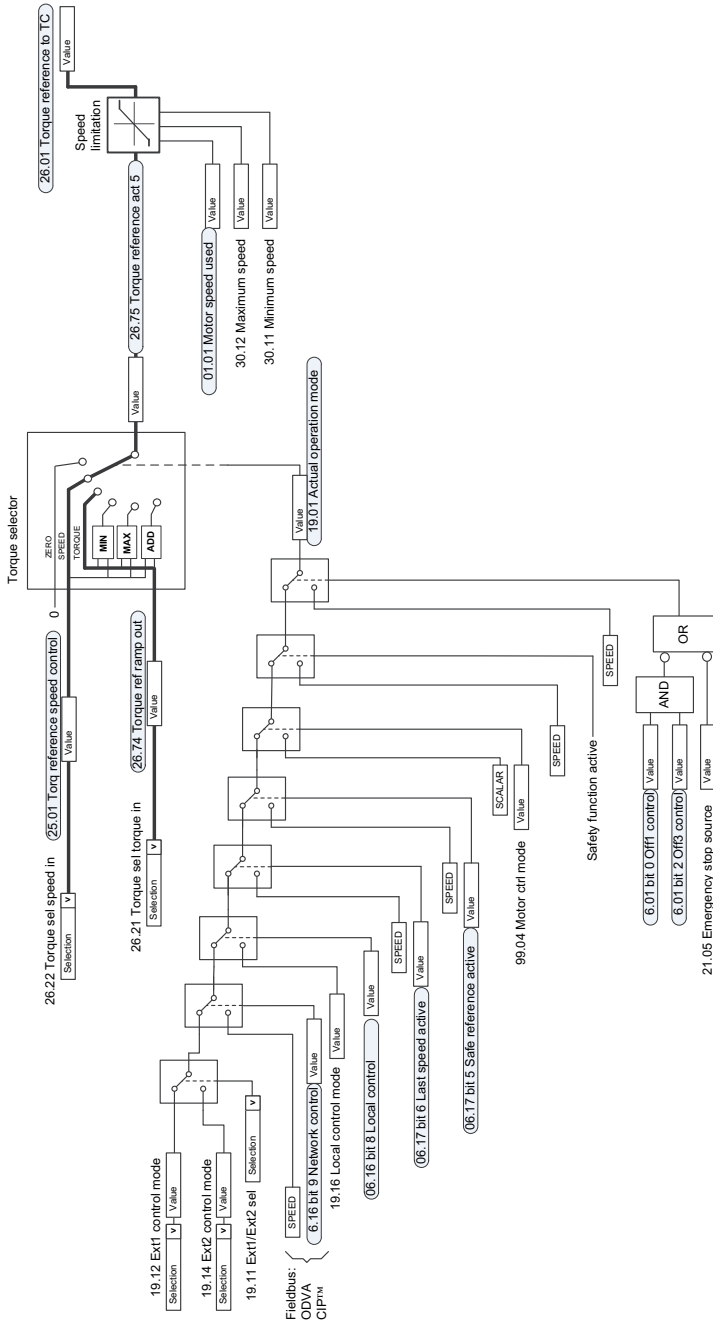
Регулятор скорости



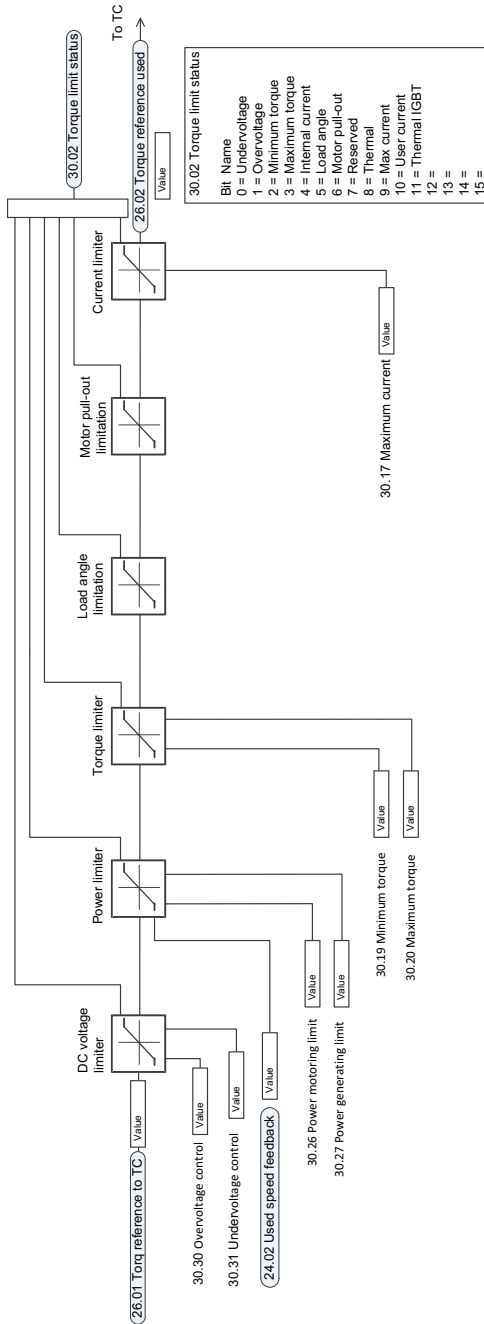
Выбор и модификация источника задания крутящего момента



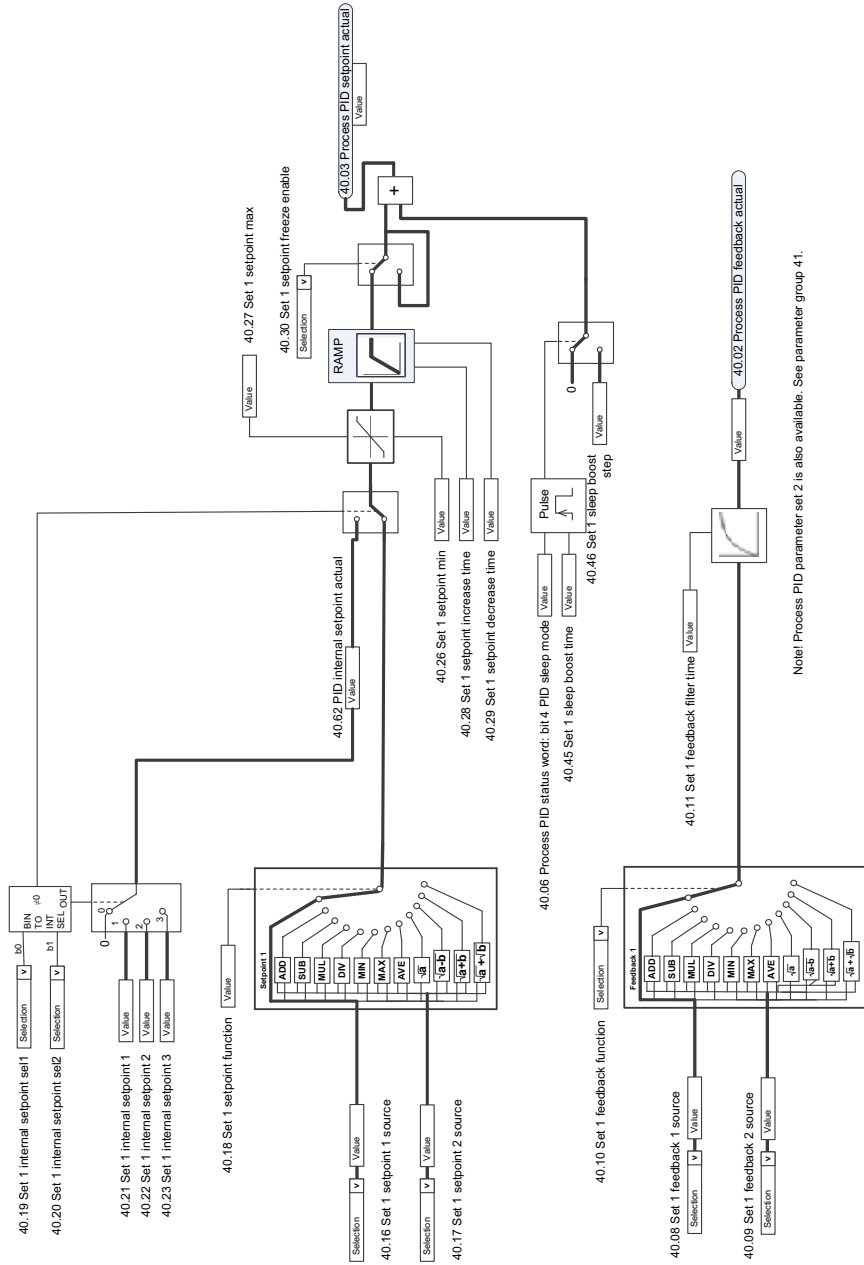
Выбор задания для регулятора крутящего момента



Ограничение крутящего момента

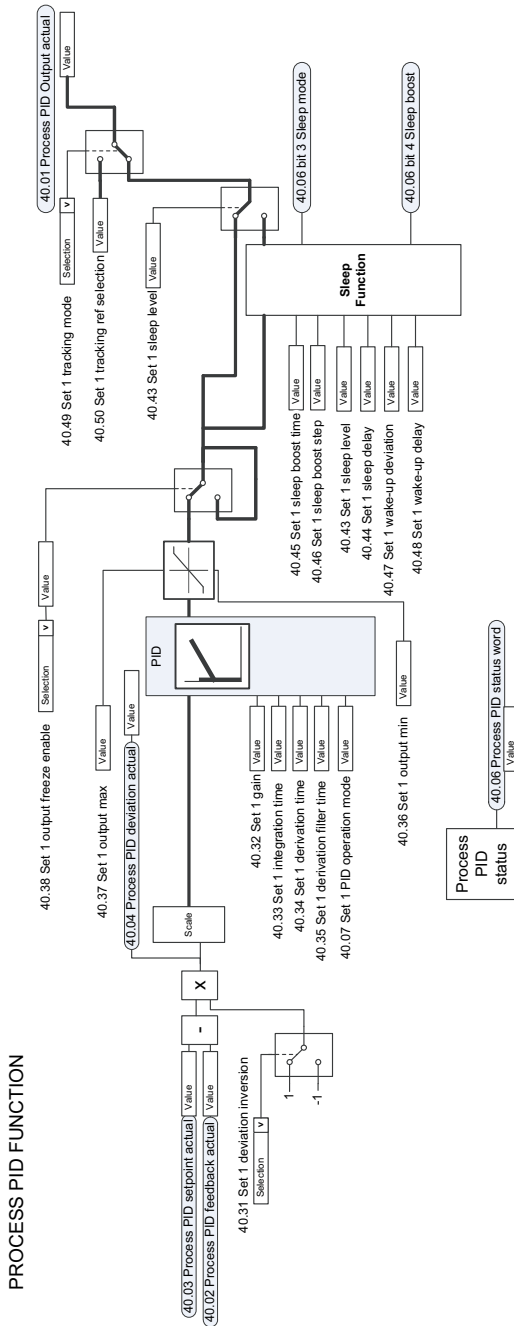


Выбор уставки и источника обратной связи ПИД-регулятора процесса



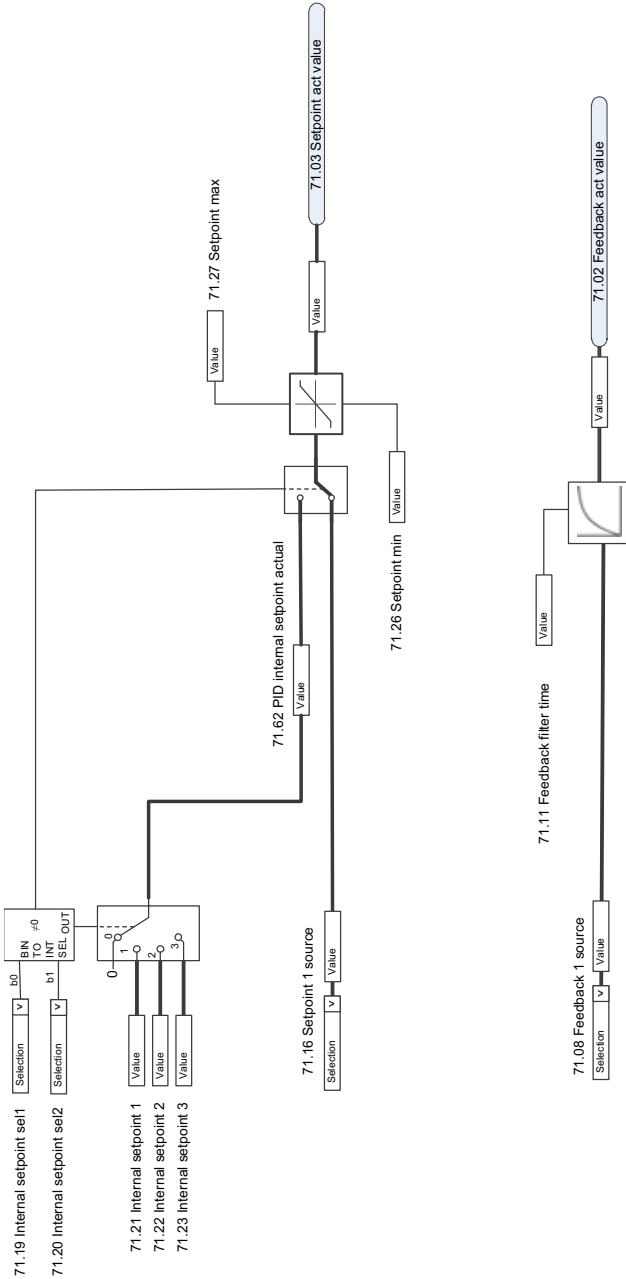
Note! Process PID parameter set 2 is also available. See parameter group 41.

ПИД-регулятор процесса

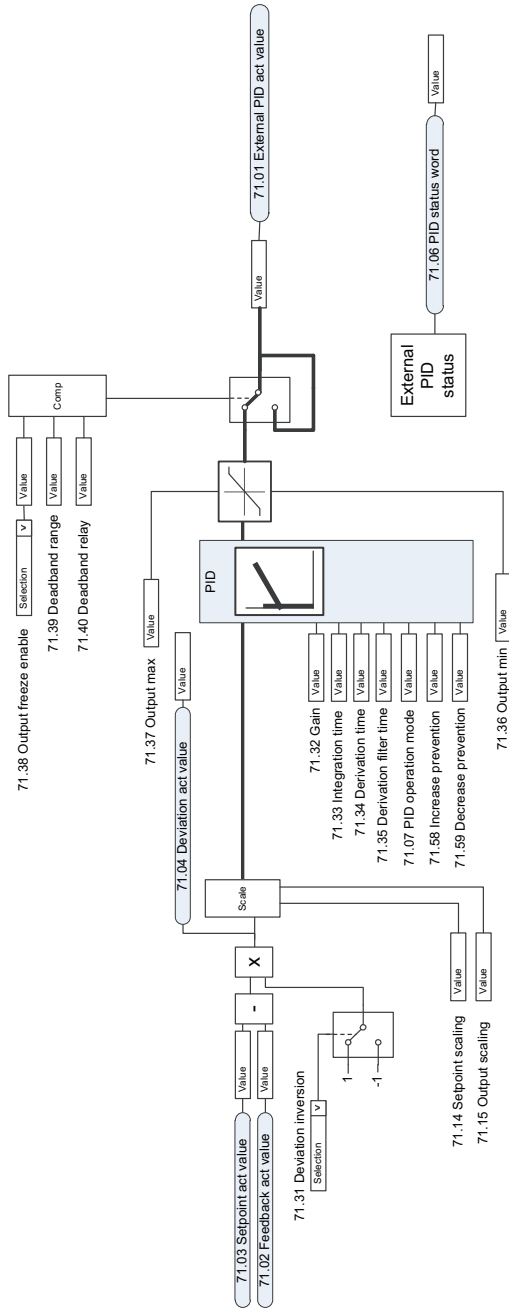


Note! Process PID parameter set 2 is also available. See parameter group 41.

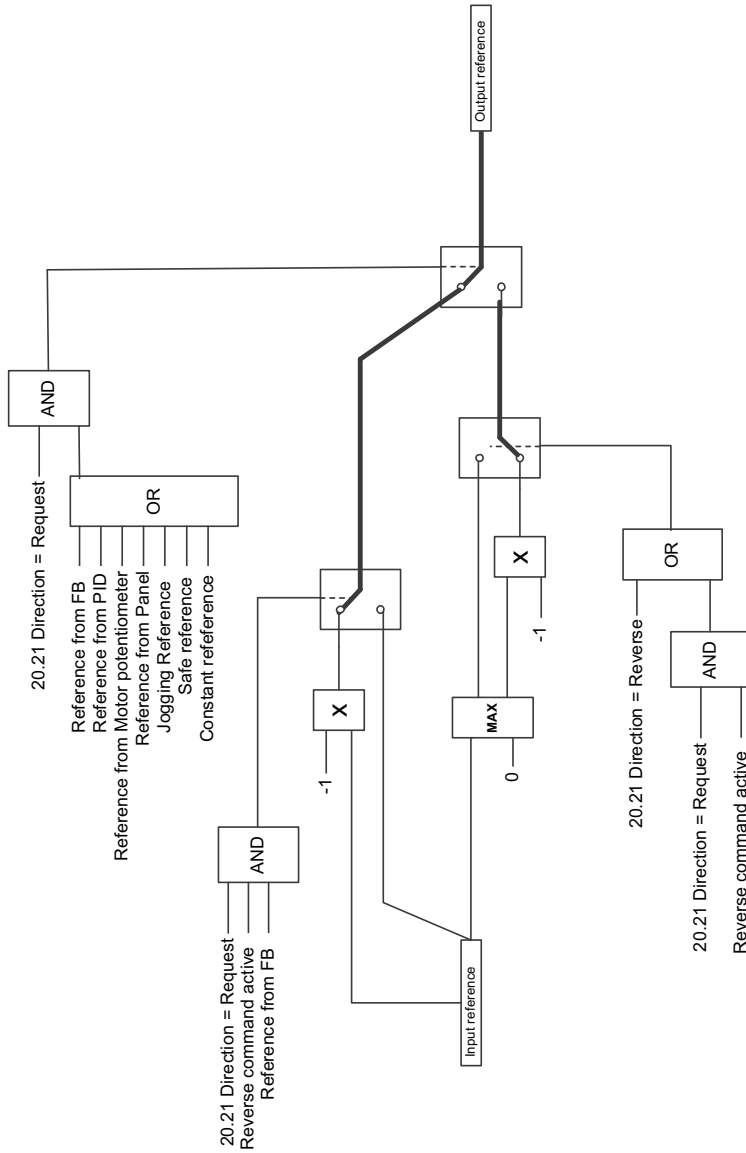
Выбор внешней уставки и внешнего источника обратной связи ПИД-регулятора процесса



Внешний ПИД-регулятор



Блокировка направления



Дополнительная информация

Вопросы об изделиях и услугах

По всем вопросам, относящимся к изделию, обращайтесь в местное представительство корпорации ABB, указав тип и серийный номер устройства.

Перечни товаров, а также сведения о технической поддержке и услугах, предлагаемых корпорацией ABB, можно найти на сайте www.abb.com/searchchannels.

Обучение работе с изделием

Для просмотра информации об обучении работе с изделиями ABB перейдите на сайт www.abb.com/drives и выберите *Training courses*.

Отзывы о руководствах по приводам ABB

Корпорация ABB будет признательна за замечания по руководствам.

Перейдите на сайт www.abb.com/drives и выберите *Document Library – Manuals feedback form (LV AC drives)*.

Библиотека документов в сети Интернет

В сети Интернет представлены руководства и другие документы по изделиям в формате PDF. Перейдите на сайт www.abb.com/drives и выберите *Document Library*. При поиске требуемого документа в библиотеке можно пользоваться ссылками для навигации или вводить критерии выбора, например код документа, в поле поиска.

Контактная информация

www.abb.com/drives

www.abb.com/drivespartners

3AXD50000019787, ред. В (RU) 24.10.2014



3AXD50000019787B

Power and productivity
for a better world™

