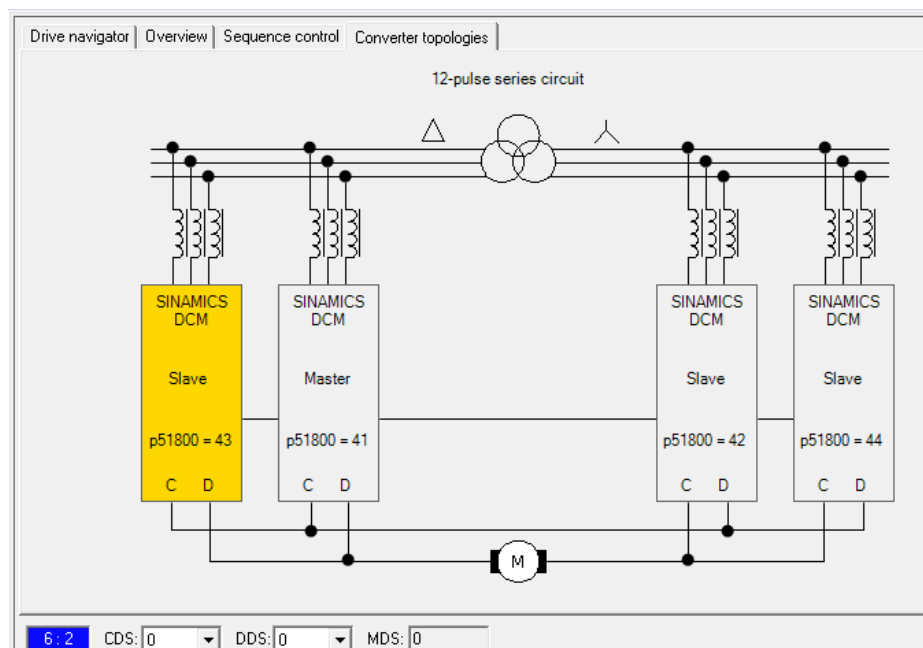


12 脉动串联运行方案的实例

为方便后续内容的叙述，在此展示一个 12 脉动串联运行方案的实例。

实例的拓扑结构如图所示，每两台 DCM6 脉动并联，之后 12 脉动串联。

四台装置在拓扑结构中的位置 P51800，规定了拓扑中只有一台是主装置 41，其他三台是从装置。



完整的 12 脉动串联并行通讯接口参数设置以及必要的控制参数的设置如下表所示：

参数号	工作原理	DCM 1-1	DCM 1-2	DCM 2-1	DCM 2-2
P0918	DP 地址	5	6	7	9
P51799	工作原理	41	41	41	41
P51800	拓扑位置	41	43	42	44
P51801	发送数据数量	4	4	4	4
P51802	单元数量	4	4	4	4
P51803	并联冗余模式	0	0	0	0
	发送数据	P51814	P51804	P51804	P51804
P51805	总线终端	1	0	0	1
P51806	工作站地址	1	2	3	4
P51807	报文出错时间	0.1	0.1	0.1	0.1
P51815	节点数量	4	4	4	4
P50500	转矩设定值	r52170	r52701[2]	r52701[2]	r52703[2]
P50165	转矩方向切换使能	r52722.15	r52721.15	r52724.15	r52723.15
P0840	合闸	r2090.0	r52721.0	r52721.0	r52721.0
P0852	使能	r2090.3	r52721.2	r52721.2	r52721.2
P2103.0	故障复位	r2090.7	r52721.8	r52721.8	r52721.8
P2106.0	外部故障	r53010.14	1	1	1

r533110.0	并行接口主从状态	1	0	0	0
P0844	OFF2	1	1	1	1
P0848	OFF3	1	1	1	1
P0854	通过 PLC 控制	1	1	1	1

此 12 串联并行接口通讯方式在建立通讯之初有必要首先验证 r533110.0 各装置主从角色。

说明：P50165 转矩方向切换使能在实际调试当中不是必须的。