

# 参数列表运动控制

2004年5月7日

参数	描述	数据	读/写
R001 驱动器状态	可视化参数为当前状态 转换器或逆变器。例如，转换器状态是  由内部顺序控制的控制命令确定（参见控制 字1和2）  r550, r551）和菜单选择P060。 0 =功率部分定义 1 =转换器或逆变器的初始化2 =硬件 初始化 3 =驱动系统初始化 4 =电路板配置5 =驱 动器设置 6 =选择多个驱动器测试功能 7 =错误 8 =开始正在进行中 9 =准备开启 10 = Dc链路总线的预充电 11 =准备好运作 12 =接地故障测试 13 =“飞行重启”已激活 14 =操作 15 = OFF1有效16 = OFF3有效 17 =“直流制动”有效 18 =静止时的电机数据识别有效19 =速度控制 器的优化 20 =“同步”激活21 =下载	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单  +一般参数 +电机/编码器  +编码器数据 +控制/选通单元 +位置控制 +诊断 +追踪 +技术 +同步 +定位 - 修正了设置 - 快速参数化 - 电路板配置 - 驱动设置 - 下载 - 上传/免费访问 - 功率部分定义
R002 N (行为)	速度实际值的可视化参数。  2	12月.Plc。: 0 单位: 1 / min 指数: - 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +一般参数  - 上传/免费访问
R004 输出放大器	可视化参数为输出电流 转换器或逆变器。有效值的基础  显示组件。当输出频率为0 Hz时，此刻流过的直流电 流达到1.41  倍显示的值。	12月.Plc。: 1 单位: A 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单  +一般参数 - 上传/免费访问
R006 直流母线电压	当前直流母线电压的可视化参数。  对于逆变器，显示的值是直流电流。	12月.Plc。: 0 单 位: V指 数: - 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +一般参数  - 上传/免费访问
R007 发动机扭矩	扭矩的可视化参数参考 参考扭矩 (P354)。  前提条件: P290 = 0 (磁场定向电流控制)	12月.Plc。: 1 单位: % 指数: - 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 上传/免费访问
R008 电机利用率。	热电机利用的可视化参数 (计算值)。  前提条件: P383> = 100 s且未选择温度传感器。  关注。 该参数是从此参数派生的 只有在确保发动机充分冷却的情况下才有效。	12月.Plc。: 0 单位: % 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问

参数	描述	数据	读/写
R009 发动机温度。	当前电机温度的可视化参数。为确保正确显示，发动机 温度必须为 使用P131中选择的传感器测量。	12月.Plc。: 0单 位: °C 指数: -	菜单: - 参数菜单 +一般参数

9	如果选择PTC传感器 (P131 = 2) , 则显示PTC的切换状态 (0: 温度正常; 1: 过温而不是温度本身。	类型: I2	- 上传/免费访问
R010 Drive Utilizate。	当前热利用的可视化参数 转换器或逆变器。利用率由 到输出电流的i2t计算。在此期间, 额定电流可达 到100%的值 连续运转。 如果100%使用, 则会触发警告 (A024) 并且输出减少到91% 额定电流。  在功能图490.3中	12月.Plc。: 0 单位: % 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 上传/免费访问
R012 有源BICO DSet	当前BICO数据集的可视化参数 活跃。  1 =数据集1 2 =数据集2  使用控制字位30选择BICO数据集 用于链接控制字位的相关BICO参数是 P590。	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 上传/免费访问
R013 有效的FuncDSet	当前功能数据集的可视化参数 活跃  1 =数据集1 2 =数据集2 3 =数据集3 4 =数据集4  使用控制字位16和17选择功能数据组。用于链接的 相关BICO参数 控制字位是P576和P577。	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 上传/免费访问
P026 * CoupCh修复	服务参数, 仅适用于西门子服务人员  DSP < - > C167之间的耦合  重要提示: 试用版 - 可能发生变化  仅限专家; 没有参数供一般使用!  此参数用于手动将连接器 (PWE) 分配给耦合通道 (索引)。PWE = 0 表示已分配耦合通道 自动 (连接器接线时)。如果在双字连接器的情况 下, 只有一个耦合通道 分配, 然后高词被链接。如果在同一个耦合中分配了两次 相同的双字连接器 块 (一个块到8的序列 通道, 例如索引01到08, 索引09到16, 索引 17到24等, 双字完全耦合。  如果通道或连接器已在使用中 (通过自动耦合分 配), 则拒绝输入。湖 P027在这方面。  索引: 索引=频道号 通道01-24: 耦合到T2 (= 4TO) 通 道25-32: 耦合到T3 (= 8TO) 通道33-40: 耦合到T4 (= 16TO)	index1: 0 最小: 0 最大: 8046 单位: - 指数: 40  类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 电路板配置 - 驱动设置 - 上传/免费访问  - 电源部分定义可更改:  - 功率部分定义 - 电路板配置 - 驱动设置

参数	描述	数据	读/写
R027 AssignmtCoupCh	服务参数, 仅适用于西门子服务人员  可视化参数显示所做的分配  连接通道C167 < - > DSP。参数值表示连接器编号。  参数值: 0: 耦合通道空闲 9999: 耦合通道占用 (通过内部数据)  索引: 索引=频道号 通道01-24: 耦合到T2 (= 4TO) 通	12月份: 0单 位: - 指数: 43  类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 电路板配置 - 驱动设置 - 上传/免费访问 - 功率部分定义

道25-32: 耦合到T3 (= 8TO)

通道33-40: 耦合到T4 (= 16TO)

索引41至索引43显示了自由耦合的数量

通道 (时隙T2到T4的DSP &lt;- &gt; C167)。

P030 * Src Disp Binec  三十	选择BineO的BICO参数 显示在可视化参数r031中。二进制 在相应索引中输入的数字显示在参数r031的相同索引 中。  在功能图中: 30.1	index1: 0 单位: - 指数: 5类 型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备
R031 显示二进制文件  31	用于显示给定的二进制数的可视化参数 在P030。分档显示在相应的索引中  已在参数P030的相同索引中选择。  在功能图中: 30.2	12月.Plc.: 0 单位: - 指数: 5类 型: O2	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 上传/免费访问
P032 * Src Disp Conn  32	用于选择要在可视化参数r033中以[%]显示的连接器的 BICO参数。该 各索引中显示的连接器的号是  显示在参数r033的相同索引中。  在功能图中: 30.1	index1: 0单 位: - 指数: 5 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
R033 显示Conn  33	用于显示P032中给出的连接器的可视化参数。连 接器显示在 已在相同的索引中选择了相应的索引 参数P032。连接器值4000 H或4000 0000 H显示 为100%。  在功能图中: 30.2	12月份: 3单 位: % 指数: 5  类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 一般参数  - 上传/免费访问
P034 * SrcDispVoltsConn  34	用于选择包含a的连接器的BICO参数 电压并显示在可视化参数中  [V]中的r035。连接器索引显示在相同的索引中 参数r035。  在功能图中: 30.4	index1: 0 单位: - 指数: 5类 型: L2, K	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备
r035 Disp Volts Conn  35	显示连接器的可视化参数 P034在[V]中。连接器分别显示在 已在参数P034的相同索引中选择了索引。标准化 在P351中指定。该  $r035 = P351 \times \text{Connector值, 单位为} [\%] / 100\%$ 。  在功能图中: 30.5	12月.Plc.: 1 单位: V 指数: 5类 型: I4	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 上传/免费访问
参数	描述	数据	读/写
P036 * SrcDispAmpsConn  36	用于选择包含当前和可视化参数的连接器的BICO参数 [A]中的r037。输入的连接器的号码  和索引显示在参数r037的相同索引中。  在功能图中: 30.4	index1: 0单 位: - 指数: 5  类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置  - 准备好了
R037 Disp Amps Conn  37	在[A]中P036中给出的连接器显示的可视化参 数。连接器显示在 已在相同的索引中选择了相应的索引 参数P036。规范化在P350中指定。必须使用以下计 算方法:  $r037 = P350 \times \text{Connector值, 单位为} [\%] / 100\%$ 。  在功能图中: 30.5	12月份: 2单 位: A 指数: 5  类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 一般参数  - 上传/免费访问
P038 * Src DispTorqConn	用于选择包含扭矩的连接器的BICO参数, 显示在可视 化参数中	index1: 0单 位: -	菜单: - 参数菜单

38	r039 in [Nm]。连接器索引显示在相同的索引中 参数r039。	指数: 5类 型: L2, K	+一般参数 - 上传/免费访问 可变: - 驱动设置 - 准备
R039 Disp Torq Conn 39	用于显示连接器的可视化参数 以[Nm]中的P038给出。连接器显示在 属于参数P038的相同索引中。标准化在P354中指定。  R039 = P354 x连接器值, 单位为[%]/100%。	12月.Plc。: 2 单位: Nm 指数: 5类 型: I4	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 上传/免费访问
P040 * SrcDisp SpdConn 40	用于选择包含a的连接器的BICO参数 速度并显示在[rpm]中的可视化参数r041中。输入的连接 器号码  和索引显示在参数r041的相同索引中。  在功能图中: 30.7	index1: 0 单位: - 指 数: 5 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
r041 Disp Speed Conn 41	用于显示连接器的可视化参数 在[0 / min]中以P040给出。连接器显示在同一索引中 参数P040。标准化在P353中指定。 必须使用以下计算方法: $r041 = P353$ $xConnector值[%]/100%$ 。  在功能图中: 30.8	12月.Plc。: 1 单位: 1 / min指数: 5 类型: I4	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 上传/免费访问
P042 * SrcDispFreqConn 42	用于选择包含a的连接器的BICO参数 频率, 以可视参数r043 [Hz]显示。输入的连接 器号码  相应的索引显示在参数r043的相同索引中。  在功能图中: 30.7	index1: 0 单位: - 指 数: 5 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
参数	描述	数据	读/写
R043 Disp Freq Conn 43	P042中给出的连接器显示的可视化参数, 单位 为[Hz]。连接器显示在 已在相同的索引中选择了相应的索引 参数P042。标准化在P352中指定。必须使用以下计 算方法: $r043 = P352 x连接器值$ , 单位为[%]/100%。  在功能图中: 30.8	Dec.Plc。: 2单 位: Hz 指数: 5 类型: I4	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
P044 * SrcDisp DecConn 44	用于选择连接器的BICO参数, 它们在可视化参 数r045中显示为一个整数 十进制数字前面加上或减号。该  在参数r045的逐字索引中。  在功能图中: 30.1	index1: 0单 位: - 指数: 5 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
R045 Disp DecConn 45	P044中给出的连接器显示的可视化参数, 作为整数十 进制数。该  连接器显示在同一索引中.P044。  在功能图中: 30.2	12月份: 0单 位: - 指数: 5类 型: I4	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 上传/免费访问
P046 * SrcDisp HexConn 46	用于选择连接器的BICO参数 在可视化参数r047中显示为一个整数 值 (十六进制)。连接器索引显示在相同的索引中 参数r047。  在功能图中:	index1: 0 单位: - 指数: 5类 型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了

## 30.1

r047	用于显示连接器的可视化参数	12月.Plc。: 0	菜单:
Disp Hex Conn	在P046中给出为十六进制数。	单位: - 指	- 参数菜单
47	如果在P046中选择了字连接器, 则索引1到5 =连接器的值 指数6至10 = 0	数: 10	+一般参数
	如果在P046中选择了双字连接器, 则: 索引1至5 =连接器的高16位索引6至10 =连接器的相应低16位	类型: L2	- 上传/免费访问
	例如: KK0091 = 1234 5678 P046.1 = 91 r047.1 = 1234 r047.6 = 5678		
	在功能图中: 30.2		

P048 \*  
PMU OperDisp 48

用于在PMU中选择参数的功能参数。

初始: 2  
最小: 0  
最大: 3999  
单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:  
- 参数菜单  
+一般参数  
- 上传/免费访问更改:  
- 驱动器设置  
- 准备

参数	描述	数据	读/写
P049 * OP OperDisp	用于选择其值显示在操作显示中的参数的功能参数 可选的OP1S用户友好型操作员控制面板。	index1: 4 最小: 0 最大: 3999 单位: - 指数: 5 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
49	索引1: 第一行离开 指数2: 右一线 索引3: 第二行 (实际值), 仅可视化参数 指数4: 第3行 (设定值) 指数5: 第4行  在功能图中: 对于紧凑型/底盘单元: 60.1  对于Compact PLUS装置: 61.1		
P050 * 保存	用于设置文本语言的功能参数 将在可选的OP1S上显示, 方便用户使用  操作员控制面板。	初始值: 0 最小: 0 最大: 4单 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 上传/免费访问  可变: - 驱动器设置 - 准备好了
50	0 =德国人 1 =英语 2 =西班牙语 3 =法国人 4 =意大利语  出厂设置期间不重置此参数!		
P053 * 参数访问	用于释放接口的函数参数 参数化。	初始: 7 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: - 类型: V2	菜单: 所有菜单  可变: 所有州
53	0十六进制=无 1 Hex = Cbx通信板 2 Hex = PMU操作员控制面板 4 hex =串行接口 (SCom / SCom1), 即OP1S和个人计算机 8 Hex = SCB串行输入/输出模块10 Hex = Txxx技术板 20 Hex =串行接口2 (SCom2) 40		

**Hex =第二个CB板**

每个接口都有一个代码。当分配给接口的不同数字的数量或总和时输入，接口被释放以用作参数化界面。

例如：

出厂设置值6是2和4的总和。这意味着允许通过PMU和参数化进行参数化串行接口1，因此也用于OP1S。

该参数始终可以从任何接口写入。

如果尚未发布此接口以进行参数化，这也适用。

在通过CBx, SCB, TXXX, SCom2或第二个CB板进行出厂设置期间，此参数不会复位。

R054 请求者	此可视化参数返回读取的原点请求。因此可以扫描它以找出哪个正在使用接口。	12月.Plc。 : 0 单位: - 指数: - 类型: L2	菜单: - 用户参数 - 参数菜单 +一般参数
54	值对应于P53的值。		- 电路板配置  - 上传/免费访问 - 功率部分定义
- 固定设置 - 快速参数化 - 驱动设置 - 下载			

参数	描述	数据	读/写
P060 * 菜单选择	用于选择当前菜单的功能参数。 0 =用户参数 (选择可见参数) P360) 1 =参数菜单 2 =固定设置 (出厂设置) 3 =快速参数化 (更改为“驱动器设置”状态) 4 =电路板配置 (更改为“电路板配置”状态) 5 =驱动设置 (更改为“驱动设置”状态) 6 =下载 (更改为“下载”状态) 7 =上传/免费访问 8 =功率部分定义 (更改为“功率部分”定义“国家”  如果由于这个原因无法改变到另一个州当前有效状态，也无法选择相应的菜单。	初始: 1 最小: 0 最大: 8 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: 所有菜单 可变: 所有州
60	例如: “运行”状态，改为“下载”不可能。  “准备开启”状态，改为“下载”不可能。  使用参数P358 Key和P359 Lock，可以锁定菜单，但菜单“User parameters”除外和“固定设置”。		
P067 酷Specpecs	仅适用于客户特定的MASTERDRIVES特殊结构类型。	初始值: 0 最小: 0 最 大: 1单 位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单  可变: - 功率部分定义
67	供将来使用，目前尚未实施!		
不紧凑PLUS			
R069 SW版本	用于显示软件的可视化参数 基本板的版本以及插槽A至G中的可选板	12月.Plc。 : 1 单位: - 指 数: 4 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +一般参数 - 修正了设置
69	索引1: 基本板的软件版本 索引2: 可选板插槽A的软件版本		
仅限Compact PLUS			

索引3: 可选板插槽B的软件版本 - 驱动器设置  
 索引4: 可选板插槽的软件版本C索引5: 可选板插槽D的软件版本  
 索引6: 可选板插槽E的软件版本 - 功率部分定义  
 索引7: 可选板插槽的软件版本F索引8: 可选板插槽G的软件版本  
 插槽不适用于COMPACT PLUS类型。  
 对于不包含软件的可选板（例如SBR, SLB），相应索引中的参数值为总是0.0。

- 上传/免费访问  
 - 电源部分定义  
 - 快速参数化  
 - 电路板配置  
 - 下载  
 - 上传/免费访问

参数	描述	数据	读/写
R069 SW版本	用于显示软件和可选板的可视化参数 在插槽A到G中	12月 份: 1单 位: - 指数: 8 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 一般参数
69 不紧凑PLUS	索引1: 基本板的软件版本 索引2: 可选板插槽A的软件版本 索引3: 可选板插槽B的软件版本索引4: 可选板插槽C的软件版本 索引5: 可选板插槽D的软件版本 索引6: 可选板插槽的软件版本E索引7: 可选板插槽F的软件版本 索引8: 可选板插槽G的软件版本 插槽不适用于COMPACT PLUS类型。 对于不含软件的可选板, (例如SBR, SLB), 各索引中的参数值是总是0.0。		- 电路板配置 - 上传/免费访问 - 功率部分定义
P070 * 订单号 6SE70。 70 不紧凑PLUS	用于输入转换器或逆变器模块的订货号的功能参数。这些数字告诉了CUMC控制板与其配合使用的动力部分。它们进入“功率部分定义”状态并且只需要在CU之后输入更换。 有关参数值, 请参见“电源部分”一章“纲要”的定义	初始值: 0 最小: 0 最大值: 254 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 可变: - 功率部分定义
P070 * 订单号 6SE70。 70 仅限Compact PLUS	用于输入订单号的功能参数转换器或逆变器模块。这些数字告诉了控制板与哪个电源部分配合使用。 有关参数值, 请参见“电源部分”一章“纲要”的定义。	初始值: 0 最小: 0 最大: 20单 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 上传/免费访问 - 功率部分定义 可变: - 功率部分定义
P071 * 线电压 71	输入电源电压的功能参数转换器或逆变器。 转换器 (AC / AC): 线路的rms值交替变换电压。 逆变器 (DC / AC): 输入直流电压=额定值直流链路电压 对于逆变器, 此参数用于计算额定值直流母线电压 (1.35 x Un)。计算出的额定直流母线电压或设定参数值给出预充电和欠压检测的阈值。 对于感应电动机, 该参数用于计算弱磁频率。	初始值: 400 敏: 90 马克斯: 1320 单位: V 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 一般参数 - 快速参数化 - 功率部分定义 可变: - 功率部分定义 - 驱动器设置
P072 * Rtd Drive Amps	用于显示转换器或逆变器额定电流的参数。额定电流是可以的电流持续输出。它必须与之相同	初始: 6.1 最小值: 0.0 最大	菜单: - 参数菜单 + 一般参数

72	铭牌上的信息。	值: 6450.0 单位: A指 数: - 类型: O2	可变: - 功率部分定义
不紧凑PLUS	请记住, 给定的额定电流适用于脉冲频率为3 kHz (2.5kHz)。因此在MASTERDRIVES MC的情况下 (最小脉冲频率5kHz) 实际额定电流通常低于此值。请参阅MC Compendium第6.2.1节或目录DA65.11第3节, 基本单位。		

- 固定设置  
- 快速参数化  
- 驱动设置  
- 下载  
- 上传/免费访问  
- 电源部分定义  
- 驱动设置  
- 上传/免费访问  
- 上传/免费访问  
- 电源部分定义

参数	描述	数据	读/写
P072 * Rtd Drive Amps	用于显示转换器或逆变器额定电流的参数。额定电流是可以的电流 持续输出。它必须与之相同	初始: 6.1 最小值: 0.0 最大值: 6450.0 单	菜单: - 参数菜单 +一般参数
72	铭牌上的信息。	位: A指 数: - 类型: O2	可变: - 功率部分定义
仅限Compact PLUS	请记住, 给定的额定电流适用于脉冲频率为3 kHz (2.5kHz)。因此在MASTERDRIVES MC的情况下 (最小脉冲频率5kHz) 实际额定电流通常低于这个价值。另见MC Compendium第6.2.1节或目录DA65.11第3节, 基本单位。		
P073 * Rtd Drive Power	显示额定功率输出的参数 转换器或逆变器。	初始: 2.2 最小值: 0.3 最大值: 6400.0 单位: 千 瓦指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +一般参数 可变: - 功率部分定义
73			
P074 * ChopperThreshold	用于输入制动斩波器起始阈值的参数。仅在Compact的情况下有效 PLUS转换器 (AC / AC)。	初始值: 750 敏: 590 最大: 750 单	菜单: - 参数菜单 +一般参数
74	根据P71, P74设定最小值	位: V指 数: - 类型: O2	可变: - 电源部分定义可更改: - 功率部分定义
仅限Compact PLUS	Conv.SupplyV。 警告: P74绝不能低于峰值 最大线电压时的整流值。否则制动斩波器将持续打开, 这可能导致 过热的制动电阻。 在功能图490.4中		
r088	扭矩常数kT0 = kT_rated值+校正 观察者。	12月.Plc.: 2 单位: Nm / A指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单
88	该测量值可以在P98中输入为kT0_rated 即使观察器停用也能提高扭矩精度。		
r089 实际价值	目前正在考虑的扭矩常数的实际值。	12月 份: 2单 位: Nm / A. 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
89	该值考虑当前发动机温度。		
P090	索引01: 未使用	index1: 0,0 最小值: 0.0 最大: 20.0	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元
kT分支	索引02:		



90 磁性材料的温度依赖性。该 单位：% +电流控制  
 仅当使用温度传感器测量实际发动机温度时，自适应 指  
 才起作用。该 数：2类  
 出厂设定为12%/100K是钕铁硼磁铁的常用值。 型：O2  
 可变：  
 - 驱动器设置

P90.02  
 $kT = r088 * (1 - \dots * (T - 140^{\circ}C))$

- 上传/免费访问
- 电源部分定义
- 上传/免费访问
- 电源部分定义
- 驱动设置
- 上传/免费访问
- 驱动设置
- 驱动设置
- 参数菜单
- 上传/免费访问
- 驱动设置
- 上传/免费访问

100多K

P091  
 kT改编91

kT适应  
 指数1: 适应有效的应用阈值，以额定速度的百分比表示 (P108)  
 指数2: 调整后的kT值的最大偏差  
 额定值 (P98)。估算器在0%时关闭。最大值达30%。

index1: 20.0  
 最小值: 0.0  
 最大: 100.0  
 单位: %指数: 2类型: O2

- 菜单:
- 参数菜单
  - 驱动设置
  - 上传/免费访问更改:
  - 驱动设置

参数	描述	数据	读/写
P092 TrAdaption增益	转子时间常数适配的均衡控制器的增益。当P92 = 0.00%时，调整适应关闭。	初始值: 0.00 最低: 0.00 最大: 200.00 单位: % 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 驱动器设置
92			
R093 Tr实际值	转子时间常数的实际值。	12月 份: 0单 位: % 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单
93			
P094 TempPRE Tr	供将来使用	初始值: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: % 指数: - 类 型: O2	菜单:  可变: - 驱动器设置
94			
P095 * 选择Mot Type	选择连接电机的功能参数。 0 =未连接电机 1 =同步伺服电机1FK6 / 1FK7 / 1FT6 / 1FS6 2 =感 应伺服电机1PH7 / 1PL6 / 1PH4 3 =同步伺服电机一般4 =感应电机 一般	初始: 1 最小: 0 最大: 4 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +电机/编码器 +引擎数据 - 快速参数化
95			可变:
	如果使用西门子伺服电机并输入1或2，则可以		

在P096和P096中选择连接的电机P097。然后自动获取存储的电机数据从内部列表。如果使用其他电机（输入3或4），则必须单独发送电机数据。

在P095 = 3或4的情况下，应在所有数据被调用后调用自动参数化（P115 = 1）

在自动引擎识别开始之前和之前。

发动机名称1PA6已更改为1PH7（不更改发动机数据）。

- 驱动器设置

P096 * Select1FK6 / 1FT6  96	用于选择1FK6 / 1FK7 / 1FT6 / 1FS6 synchronous伺服电机的功能参数内部电机列表。  有关参数值，请参见附录“Compendium”。  注意： 1FK7xxx HD（高动态，P096 = 82-92）是新的指定以前的1FK6xxx。 因此，1FK7xxx HD和1FK6xxx数据统计。	初始值： 0 最小： 0 最大： 253 单位： - 指数： - 类型： O2	菜单： - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 快速参数化 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改： - 驱动器设置
P097 * 选择1PH7  97	用于从电机内部列表中选择1PH7（= 1PA6），1PL6和1PH4感应电机的功能参数。  有关参数值，请参见附录“Compendium”。	初始值： 0 最小： 0 最大： 127 单位： - 指数： - 类型： O2	菜单： - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 快速参数化 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改： - 驱动器设置

- 驱动设置  
- 上传/免费访问  
- 参数菜单  
- 上传/免费访问  
- 驱动设置  
- 上传/免费访问

参数	描述	数据	读/写
P098 * 扭矩常数  98	最大和最大电机温度（140°C）M0 / I0时的转矩常数。指定[Nm / A]。  该值略高于额定转矩/额定电流，因为没有摩擦和铁损  站定。当激活kT估计时，打开  可以在参数r88中读取该转矩的估计值。  请记住，值范围限制为 $0.8 * (M_{rated} / I_{rated}) \leq P098 \leq 1.5 * (M_{rated} / I_{rated})$ 。因此，电机额定电流P102和电机额定转矩P113的值必须在您进行任何更改之前已经输入到P098。	初始值： 1.40 敏： 0.10 最大： 655.00 单位： Nm / A 指数： - 类型： O2	菜单： - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置
P101 * Mot Rtd Volts  101	用于输入电机额定电压的功能参数 用于连接的感应电动机。评级板值是  输入当前连接类型（星形或三角形）。	初始值： 400 最小值： 100 最大值： 1000 单位： V 指数： - 类 型： O2	菜单： - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据  可变： - 驱动器设置
P102 * 电机Rtd安培  102	输入额定发动机电流的功能参数 连接的同步或感应电动机。要为当前类型输入铭牌值 连接（星形或三角形）。	初始值： 0.00 最低： 0.00 最大： 600.00 单位： A 指数： - 类型： I4	菜单： - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据  可变： - 驱动器设置

P103 *	输入电机空载电流的功能参数	初始值: 0.00 最低: 0.00 最大: 600.00 单位: A 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据
Mot No Load Amps	用于连接的感应/同步电动机。		
103	对于连接的感应发动机, 电动机空载		
	输入小于额定发动机电流 (P102) 的电流。		
	对于连接的同步电机, 发动机空载 当前值0 A将被输入。		可变: - 驱动器设置
P104 *	输入功率因数的功能参数	初始 值: 0.800 最低: 0.500 最大 值: 0.999 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
MotPwrFactor	连接感应电动机。要输入铭牌值。		
104			
P107 *	用于输入所连接的感应电机的额定电机频率的功能参 数。评级板值 将被输入。	初始值: 50.0 最小: 10.0 最大: 400.0 单 位: Hz指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
Mot Rtd Freq			
107			
P108 *	用于输入所连接的感应电机的额定电机速度的功能参 数。评级板值是 进入。	初始值: 3000 最小: 0 最大: 12000 单位: 1 /分钟 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
Mot Rtd速度			
108			
			- 驱动设置 - 上传/免费访问 - 驱动设置 - 上传/免费访问 - 驱动设置 - 上传/免费访问
参数	描述	数据	读/写
P109 *	用于输入同步或感应电机的极对数的功能参数。	初始: 2 最小: 1 马克斯: 110 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
引擎#PolePairs			
109			
P111	用于输入函数 $L_s = f(isd)$ 的支撑点的函数参数。支持 点以 $p$ 表示。 $\dot{u}$ 。定子电感在额定发动机的40%时 当前 (P102)。支撑点细分为电动机额定电流 的10%, 20%, ....., 100%。  仅适用于感应电机。	index1: 110.0 最小值: 0.1 最大: 6553.5 单位: % 指数: 10  类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
Ls = f (Isd)			
111			
P113	用于输入额定发动机扭矩的功能参数 连接的同步电动机。评级板值 将被输入。 输入这个对于同步是绝对必要的 机器控制。用感应电机, 价值是 仅对参考扭矩/额定扭矩比有必要。如果额定扭 矩为 感应电机未知, 应在P113和P354 (参考转矩) 中输 入相同的值。为 例如, 可以保留出厂设置的值 两个参数。	初始值: 3.00 最低: 0.00 最 大: 6535.00 单位: Nm 指数: -  类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
Mot Rtd Torque			
113			

## 参数描述数据读/写

## P115 \*

## Calc MotModel 115

用于选择各种启动部分和特殊功能的功能参数。

参数值: 0 = 无计算

1 = 开始计算导出的电机数据矢量电流控制所需的附加电机数据可以通过铭牌数据计算得出。因此, 不再需要单独进行。设置以下参数通过计算:

P103 电机空载电流 P120 主场感应 P121 定子电阻  
P122 总漏抗 P123 定子电抗  
P124 转子时间常数  
P293 弱磁频率 P294 选择磁通量

2 = 在静止状态下选择电机识别:

使用下一个 ON 命令启动自动引擎识别。根据测量的电机数据对闭环控制进行参数化。以下参数由标识设置: P111  $L_s = f(I_{sd})$   
P119 比率  $L_q / L_d$   
P120 主场电感 P121 定子电阻  
P122 总漏抗 P123 定子电抗

在电流控制操作 (P290 = 0) 的情况下, 应始终在启动时执行发动机自动识别。在 P095 = 3 或 4 的情况下, 应在输入所有发动机数据之后和自动发动机识别开始之前调用自动参数化 (P115 = 1)。

重要提示:

电机是带电的, 转子的行为也相应。轴可能会转动。按下 P 按钮后, 出现报警“A078”。必须在 20 秒内打开转换器。

8 = 同步电机的位置测试

在上电后的这种状态下, 用 U (-), V 和 W (+) 施加定子电流, 其绝对值通过  $I_{sq}$  (P270, P271) 输入。

如果电机可以自由移动, 则可以在 r286 上读取电机编码器的错误方向 (即参见

P549)。

未来使用的更多价值!

初始值: 0

最小: 0

最大: 8 单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单

- 驱动设置

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

- 驱动设置

## P119 \*

比率  $L_q / L_d$  119

用于输入比率的函数参数

横向于转子轴 ( $L_q$ ) 的互感到沿转子轴 ( $L_d$ ) 的互感

连接的同步电动机。

在导出的电机数据的自动电机数据识别期间计算参数值 (P115)。

初始值: 0.880

最小: 0.200

最大: 5,000

单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单

+ 电机/编码器

+ 引擎数据

- 驱动设置

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

参数	描述	数据	读/写
P120 *	用于输入所连接的同步电动机的主场电感 (以 mH 为单位) 的功能参数。价值	初始值: 0.0	菜单:
主场 Induc	输入是绕组相电感的 1.5 倍	最小值: 0.0	- 参数菜单
		最大: 2000.0	+ 电机/编码器
120	在星等效电路中。	单位: -	+ 引擎数据
		指数: -	- 驱动器设置
		类型: O2	- 上传/免费访问

参数	描述	数据	读/写
P121 * 定子抵抗	用于进入定子同步或感应电动机的功能参数。价值 进入a的欧姆电阻	初始值: 0 最小: 0 最大: 50,000 单位: mOhm 指数: - 类型: O2	可变: - 驱动器设置 菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
121	绕组相在20°C		
P122 * 死漏反应	输入总泄漏的功能参数 连接的感应电动机的电抗。价值 负责总泄漏电抗 一个缠绕阶段。参数值在计算期间计算 自动计算导出的电机数据 (P115)。	初始值: 0 最小: 0 最大值: 65535 单位: mOhm 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
122			
P123 * 定子反应	输入定子电抗的功能参数 连接感应电动机。要输入的值 电机额定电流的40%。参数值是 在自动计算导出的电机数据期间计算 (P115)。	初始值: 0.00 最低: 0.00 最大: 655.00 单位: 欧姆 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 可变: - 驱动器设置
123			
P124 * 转子TimeConst	输入转子时间常数的函数参数 连接的感应引擎。在自动计算导出期间计算参数值 电机数据 (P115)。	初始值: 0 最小: 0 最大: 10000 单位: ms 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 可变: - 驱动器设置
124			
P127 R (红) Corr'nTmp	不使用参数。	初始值: 70.0 敏: 12.5 最大: 400.0 单位: % 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 控制/选通单元 + 电流控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
127			
P128 * 最大电流	用于输入最大电流的函数参数 (基波分量的有效 值)。输出 current仅限于输入的值。的局限性 输出电流用于保护连接的电动机。 可输入的最大电流受限于 转换器电流参数P072。由于脉冲频率增加可能需要的 任何降额都不是 考虑到r129。 在功能图370.5中	初始值: 6.3 最小值: 0.0 最大 值: 1000.0 单位: A 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 驱动器设置
128			
- 驱动设置 - 上传/免费访问 - 驱动设置 - 上传/免费访问			
R129 我 (最大集)	可视化参数, 用于显示实际有效最大电流 (有 效值的有效值) 基本组成部分)。如果使用转换器或 变频器超过100% (i2t) 或如果最大电流限制已降低, 则显示值 偏离P128中设定的值。最大的 例如, 通过在脉冲频率 (P340) > 3kHz下操作可以 减小电流。 在功能图370.5中	12月 份: 1单 位: A 指数: - 类型: I2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问
129			
P130 *		初始值: 0	菜单:

选择MotEncod	用于选择电机编码器的功能参数。 0 = 自动检测 1 = 2极旋转变压器 (SBR) 2 = 具有极对数电机 (SBR) 的旋转变压器 3 = 正弦余弦编码器 (SBM) 4 = 多圈编码器 (SSI编码器, EQN编码器) (SBM) 5 = C槽 (SBP) 中的脉冲编码器 6 = 脉冲编码器不在插槽C (SBP) 7 = 没有C / D轨道的编码器 (SBM) *	最小: 0 马克斯: 7 单位: - 指数: - 类型: O2	- 参数菜单 +电机/编码器 +引擎数据 - 快速参数化 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
130	*没有C / D轨道的编码器不会设置绝对起始位置。此编码器仅用于感应电动机。如果参考脉冲连接了位置希望通过斜坡函数进行调整。  感应电动机1PA6,1PL6,1PH4和1PH7带编码器: 这些电机通常配有ERN1381编码器, 不带CD轨道。从固件版本V1.30及更高版本, 编码器类型P130 = 7具有已经介绍了 (==没有CD曲目的编码器)。如果P130 = 3 (带有CD轨道的编码器, 例如ERN1387) 被选中相反, 产生故障F051故障值29 (来自V1.32: 25) 。		
P131 *	选择与发动机配合使用的温度传感器	初始: 1 最小: 0 最大: 3 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +电机/编码器 +引擎数据
选择TmpSensor	必须监测温度。设定值: 0 = 没有传感器 1 = KTY84 (ROTEC电机的标准) 2 = PTC (超过温度将在> 2000时发现 欧姆) 3 = PT100 (仅对SBP进行评估)		可变: - 驱动器设置
131			
P132 *	用于输入角度偏移的函数参数 电机编码器。对于同步电动机, 必须知道编码器相对于转子的位置。在 132 为了能够操作同步伺服电机 西门子同步伺服电机, 相位 必须输入位移角。必须以角度度输入偏移量。纠正对K186起作用 (theta I控制器) 只。 实际位置变量KK0090显示机械 转子位置与调整后的角度偏移无关 在P132。	初始值: 0.00 最 低: -180.00 最大: 180.00 单 位: ° (旧) 指数: - 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +电机/编码器 +编码器数据  可变: - 驱动器设置 - 准备好了
角度偏移			
R133	用于显示非线性化的可视化参数 连接的解析器的值。非线性化的值 133 在两个测量信号的A / D转换之后形成。  旋转变压器的通常输出值约为31,000, 输出绕组约为1.85V_rms。 在这种情况下, 激发电量约为3.9V_rms。 索引1 = 正弦轨道 索引2 = 余弦轨道	12月.Plc。: 0 单位: - 指 数: 2类 型: I2	菜单: - 参数菜单 +电机/编码器 +编码器数据  - 上传/免费访问
Sine / Cos Res			

- 驱动设置
- 上传/免费访问
- 驱动设置
- 上传/免费访问

参数描述数据读/写

P134 \*  
Config.resolver 134

用于配置旋转变压器评估的参数

- xxx0 = 脉冲编码器模拟SBR2: 每转512脉冲, 一个零脉冲 (1)
- xxx1 = 脉冲编码器模拟SBR2: 每转1024个脉冲, 一个零脉冲。

多极旋转变压器每转可提供多个正弦/余弦周期, 从而将脉冲数乘以零脉冲数乘以旋转变压器的极数。

初始值: 1单位: - 指数: - 类型: L2

菜单:

- 参数菜单
  - +电机/编码器
    - +编码器数据
- 驱动设置
- 上传/免费访问更改:
- 驱动设置

P135 \*

SelExtEncDSP 135

用于选择外部编码器的功能参数0 =自动检测

- 3 =编码器 (正弦/余弦编码器) (SBM2)
- 4 =多圈编码器 (SSI编码器, EQN编码器) (SBM2)

初始值: 0

最小: 0

最大: 7单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单
  - +电机/编码器
    - +编码器数据
- 快速参数化
- 驱动设置
- 上传/免费访问更改:
- 驱动设置

P136 \*

编码器脉冲 # 136

用于输入编码器脉冲数的功能参数。输入对应于编码器脉冲数的平方值。

特殊设定0: P144中的脉冲数特殊设定1: 无功能!

有关P144的说明, 请参阅P144, 并反转实际值。

脉冲数参数4 2

8 3

16 4

32 5

64 6

128 7

256 8

512 9

1024 10

2048 11 (预设值)

4096 12

8192 13

16384 14

特殊设定:

2048 15

没有评估零脉冲!

在功能图240中

初: 11

最小: 0

最大: 15单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单
  - +电机/编码器
    - +编码器数据
- 驱动设置
- 上传/免费访问更改:
- 驱动设置

P137 \*

Pulse ExtEncod 137

用于输入外部编码器的编码器脉冲数的功能参数 (仅适用于SBM2板)。脉冲数的最大允许输入值为16000。

初始: 2048

敏: 60

最大: 60000

单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单
  - + 电机/编码器
    - + 编码器数据
- 驱动设置
- 上传/免费访问更改:
- 驱动设置

参数	描述	数据	读/写
P139 * ConfSetpEnc  139	<p>用于将设定值编码器配置到SBP的功能参数。设定点编码器可以</p> <p>处理来自两个独立的一个数字设定点矩形频率信号, 或者, 从外部脉冲编码器信号形成一个设定点和矩形频率信号。</p> <p>xxx0 =通道1 /编码器输入HTL单极性 xxx1 =通道1 /编码器输入TTL单极性 xxx2 =通道1 /编码器输入HTL差分输入xxx3 =通道1 /编码器输入TTL / RS422差分输入</p> <p>xx0x =通道2 HTL单极性 xx1x =通道2 TTL单极性 xx2x =通道2 HTL差分输入 xx3x =通道2 TTL / RS422差分输入</p> <p>x0xx =具有5 V电源的编码器 x1xx =带15 V电源的编码器 0xxx =设定点编码器已停用 1xxx =频率计数器模式2xxx =编码器信号评估模式</p>	<p>初始值: 0 单位: - 指数: - 类型: L2</p>	<p>菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 编码器数据 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置</p>
P140 * SetpEnc Pulse #  140	<p>设定值脉冲数的功能参数编码器。</p> <p>该参数必须设置为脉冲数</p> <p>设定点编码器连接到SBP板。</p> <p>如果设定点编码器的第一个频道在“编码器信号评估”模式 (P139 = 2xxx), 参数值用于归一化设定值发电 (连同电机参考频率)。</p>	<p>index1: 1024 敏: 60 最大: 20000 单位: - 指数: 2类 型: O2</p>	<p>菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 编码器数据</p> <p>可变:</p>
P141 * SetpEncFreq  141	<p>参数频率的函数参数</p> <p>设定点编码器。</p> <p>参数值确定哪个输入频率</p> <p>在设定点编码器上产生100%的结果。</p> <p>如果设定点编码器是“频率计数器”模式 (P139 = 1xxx), 参数值用于标准化输出值。</p>	<p>索引1: 10000 最低: 500 最大: 百万 单位: 赫兹 指数: 2 类型: O4</p>	<p>菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 编码器数据</p> <p>可变:</p>
- 驱动设置 - 上传/免费访问 - 驱动设置 - 驱动设置 - 驱动设置 - 上传/免费访问 - 驱动设置 - 驱动设置			

参数描述数据读/写

P142 \*  
EncoderMonitSBM2 142

用于激活SBM2编码器的监视和位置校正功能的功能参数。

分解器

索引1: 解析器

xxx0 =零脉冲停用位置校正 (1)

xxx1 =用零脉冲激活位置校正: 在零脉冲发生后, 脉冲计数器与零位一步一步同步。



**Xx0x** =禁用零脉冲监控 (1)

**xx1x** =零脉冲监控激活: 存在另一个错误, 否则触发错误F051, 错误值27 (参数949)。

**X0xx** = Aplitude监控A / B轨道已停用 (0)

**x1xx** = Aplitude监控A / B轨道激活:

当一个轨道处于零通道时, 另一个轨道必须通过

**index1**: 1011单位: - 指数: 4类型: L2

菜单:

- 参数菜单

+电机/编码器

+编码器数据

- 驱动设置

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

正确的水平

**0xxx** =  $A^2 + B^2$ 幅度监控停用 (1)

**1xxx** =  $A^2 + B^2$ 振幅监控激活: 旋转变压器信号必须在0.1Vpp至1.2Vpp的指定值范围内, 否则触发错误F051, 错误值29 (参数949)。

外部解析器

索引2: 外部解析器

**xxx0** =禁用零脉冲监控的位置校正 (1)

**xxx1** =零脉冲激活时的位置校正: 零脉冲发生后, 脉冲计数器逐步校正。

**Xx0x** =备用 (0)

**xx1x** =备用

**x0xx** =幅度监视A / B轨道停用 (0) **x1xx** =振幅监视A / B轨道激活:

工作电压必须达到P145.2中设定的值。

索引3: 解析器

**xxx0** =未检查起始位置 (1)

**xxx1** =串行协议必须提供相同的起始位置6次

索引4: 外部解析器

**xxx0** =未检查起始位置 (1)

**xxx1** =串行协议必须提供相同的起始位置6次

P143

Max Delta Pos 143

两个样本之间允许SSI协议的位置差异的上限。要设置的值取决于解析器的分辨率和速度以及评估协议的时隙。值为0时, 关闭监视。

指数1: 备用

索引2: 外部解析器

**index1**: 0

最小: 0

最大值: 65535

单位: - 指数: 2类型: O2

菜单:

- 参数菜单

- 上传/免费访问更改:

- 驱动器设置

参数	描述	数据	读/写
P144 *	输入电机编码器的编码器脉冲数。仅当P136 = 0时, 此参数才有效。	初始: 2048 敏: 60 最大: 16,000 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +电机/编码器 +编码器数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
144	<b>P136</b> 0使用脉冲数参数进行电机控制  1没有功能! 保留用于电机的反向实际值 仅在编码器安装期间进行控制 通过刚性耦合输出=> 这种布置用于增加刚度 大的负载惯性和扭转。		
P145 *	如果在SBM2, 则设置编码器的电源	<b>index1</b> : 5	菜单:

Volts Enc SBM2 145	使用板。 索引1: 电机编码器的电源  索引2: 机器编码器的电源  无论参数化如何, Compact PLUS单元的最大电压为24V, 紧凑型单元的最大电压为15V。  该值以伏特为单位输入。	最少: 5 最大: 25 单位: - 指 数: 2类 型: O2	- 参数菜单 +电机/编码器 +编码器数据
P146 * ZeroPt Displace 146	在多圈绝对值上设置零点偏移编码器。 零点偏移以转数输入 电机编码器和外部编码器的增量。  索引1: 电机编码器的偏移 (以转数表示) 索引2: 外部编码器的偏移量 (以增量为单位)	index1: 0 敏: - 2147483647 最大: 2147483647 单位: - 指数: 2 类型: I4	菜单: - 参数菜单 +电机/编码器 +编码器数据
P147 * 选择多圈 147	用于输入编码器类型的功能参数。 设置在“驱动器设置”菜单中执行, 它将接口配置为多圈编码器。 索引1选择多圈编码器作为电机  编码器。 索引2选择多圈编码器作为外部  编码器。  此参数包含所有必要的设置 标准编码器并覆盖参数P148和P149。在P147的每次更改时, 参数P148和P149预先分配了类型的设置 选择的编码器。  0无标准编码器=> P148中的参数化, P149 由用户	index1: 1 最小: 0 马克斯: 7 单位: - 指 数: 2类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +电机/编码器 +编码器数据
	- 驱动设置 - 上传/免费访问 - 驱动设置 - 上传/免费访问 - 驱动设置 - 上传/免费访问		可变: - 驱动器设置
1 EQN1325	=>先生Heidenhain先生		
2 EQN1313	=>先生Heidenhain先生		
3 SSI 25bit	=>先生。 FRABA / Stegmann / TR / TWK等 4 SSI 21bit => Messrs.FRABA / Stegmann / TR等 5 SSI 13bit => Messrs.FRABA / Stegmann / TR / TWK等 6: EnDat (Messrs.Heidenhain), 从编码器读出数据, 例如LC181线性标度。 7: EQ1325 (Heidenhain先生)		

## 参数描述数据读/写

P148 \*  
Pulse # Multiturn 148

用于输入多圈编码器分辨率的功能参数。分辨率以位表示。

索引01: 电机编码器分辨率/转速。

索引02: 电机编码器转数

索引03: 外部编码器分辨率/转速。或线性轴索引04: 外部编码器转数

指数05: 决议比率选择。信号周期系列 协议 (电机编码器的线性标尺) (备用), V1.40尚不支持。

指数06: 决议比率选择。信号周期分辨率。协议 (外部编码器的线性标度), V1.40不支持。

指数1..4:

## SSI编码器的分辨率

号 参数值增量编码器上的脉冲数

革命

多圈编码器 (预置) 1 0

2 1

4 2

8 3

16 4

32 5

64 6

128 7

256 8

512 9

1024 10

2048 11 (单圈电机编码器)

4096 12 (多圈电机和外部编码器)

8192 13 (Singleturn外部编码器)

16384 14

32768 15

64536 16 (旋转编码器的最大值)

::

::

2147483648 31

4294968296 32 (线性刻度的最大值)

指数5到6 (仅适用于线性刻度, V1.40尚未支持) !

正弦/余弦轨迹分辨率与串行协议分辨率 (一个增量的长度) 之间的比例 (参见相关编码器的数据表)。

示例: 线性刻度LC 181 (Heidenhain) : 信号周期选择。轨道16 $\mu$ m决议系列 方案0.1 $\mu$ m

=&gt;分频比P148.6 = 160

index1: 11

最小: 0

最大: 500

单位: - 指数: 6类型: O2

菜单:

- 参数菜单

+电机/编码器

+编码器数据

- 驱动设置

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

参数描述数据读/写

P149 \*

Conf协议149

用于描述代码编码器串行协议的功能参数

电机编码器的设置

索引01: 一般波特率, SSI / EnDat) (101)

xxx0 = SSI编码器xxx1 = EnDat编码器

xx0x =波特率100kHz至150m /编码器数据手册xx1x =波特率500kHz至100m

xx2x =波特率1MHz至50m xx3x =波特率2MHz至10m

x0xx =没有增量轨道的编码器x1xx =带增量轨道的电机编码器

通过串行协议监控脉冲计数器0xxx =旋转编码器

索引02/08:

xxzz = zz =协议位数 (EnDat)

x0xx =读取位置值 (EnDat) x3xx =写入参数 (EnDat) x4xx =读取参数 (EnDat) xAxx =自启动EnDat

xBxx =写入零点偏移 - 编码器EEPROM (EnDat)

采用编码器EEPROM中的参数

指数03/09:

xxxz = z =非重要前导零位数 (SSI)

xx0x =数字数据 (SSI)

xx1x =灰度编码数据 (SSI)

x0xx =无报警位 (SSI)

xzxx =最后一个数据位 (SSI) 后的报警位的位置

0xxx = 无奇偶校验位 (SSI) 1xxx = 奇偶校验位 (SSI)

索引04: MRS代码 (存储区域, 仅限EnDat编码器) zzzz = MRS代码 (EnDat)

AF = 客户参数的存储区域  
xx = Afer EnDat规格/编码器数据表

索引05: 参数地址 (仅限EnDat编码器) zzzz = 参数地址 (EnDat)

O..F = 客户参数的存储区域  
xxxx = 在EnDat规范/编码器数据表之后

索引06: 参数值 (仅限EnDat编码器) zzzz = 参数值 (EnDat)

MRS代码和地址后的参数值

索引07: 外部编码器的设置 (000)

xxx0 = SSI编码器 xxx1 = EnDat内置程序

xx0x = 波特率100kHz至150m / 编码器数据表  
xx1x = 波特率500kHz至100m xx2x = 波特率1MHz至50m xx3x = 波特率2MHz至10m  
x0xx = 没有增量轨道的编码器 x1xx = 增量轨道的评估 0xxx = 旋转编码器  
1xxx = 线性度量

index1: 101单位: - 指数: 12类型: L2

菜单:

- 参数菜单
  - + 电机/编码器
  - + 编码器数据
- 驱动设置
- 上传/免费访问更改:
- 驱动设置

参数描述数据读/写

索引08: 协议设置EnDat (0) xxzz = zz = 协议位数 (EnDat)

x0xx = 读取位置值 (EnDat) x3xx = 读取参数 (EnDat) x4xx = 写入参数 (EnDat)

xAxx = 自启动EnDat

xBxx = 写入零点偏移 - 编码器EEPROM (EnDat)  
采用编码器EEPROM中的参数

索引09: 协议设置SSI (10)

xxxz = z = 非重要前导零位数 (SSI)

xx0x = 二进制数据 (SSI)

xx1x = 格雷编码数据 (SSI) x0xx = 无警报位 (SSI)

xzxx = 在最后一个数据位 (SSI) 之后的警报位的位置 0xxx = 无奇偶校验位 (SSI)

1xxx = 奇偶校验位 (SSI)

索引10: MRS代码 (存储区, 仅限EnDat编码器) (0)

zzzz = MRS代码 (存储区选择) (EnDat)

AF = 客户参数的存储区域 xx = EnDat规格/编码器数据后  
片

索引11: 参数地址 (仅限EnDat编码器) (0) zzzz = 参数地址 (EnDat)

O..F = 客户参数xxxx的存储区域 = EnDat规范/ encoder数据后  
sheetr

索引12: 参数值 (仅限EnDat编码器) (0) zzzz = 参数值 (EnDat)

MRS代码和地址后的参数值

P150 \*

SBP配置150

用于配置SBP脉冲编码器板的功能参数。

索引01: 电机编码器 (插槽C中的SBP)

索引02: 机器编码器

xxx0 = A / B跟踪HTL单极性 xxx1 = A / B跟踪TTL单极性

xxx2 = A / B跟踪HTL差分输入

xxx3 = A / B跟踪TTL / RS422差分输入

xx0x = 零轨道HTL单极性 xx1x = 零轨道TTL单极性

xx2x = 零磁道HTL差分输入

xx3x = 零磁道TTL / RS422差分输入

x0xx = 带5 V电源的编码器 x1xx = 带15 V电源的编码器

index1: 0单位: - 指数: 2类型: L2

菜单:

- 参数菜单
  - +电机/编码器
  - +编码器数据
- 驱动设置
- 上传/免费访问更改:
- 驱动设置

P151 \*

脉冲 # 151

用于输入脉冲编码器脉冲数的功能参数。

索引01: 电机编码器 (插槽C中的SBP) 索引02: 机器编码器

index1: 1024

敏: 60

最大: 32767

单位: - 指数: 2类型: O2

菜单:

- 参数菜单
  - +电机/编码器
  - +编码器数据
- 驱动设置
- 上传/免费访问更改:
- 驱动设置

参数	描述	数据	读/写
P152 * extEnAVWF (befDP)	用于输入外部编码器实际位置的加权系数的功能参数。有了帮助 实际值加权因子, 实际位置	index1: 1 最小: 0 最大: 999 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 驱动器设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 驱动器设置
152	测量值是一个整数  表示实际值加权的组成部分 因素。通过将P152添加到 (P153 / 10000000) 获得实际值的实际加权因子。  示例: P152 = 5, P153 = 10000000 从中得出: 实际值加权因子= 5.1  在功能图335.3中		
P153 * extEnAVWF (aftDP)	用于输入评估因子的函数参数 外部编码器的位置实际值。借助于实际值评估因子, 进行测量	index1: 0 最小 值: 0最 大值: 99999999 单位: - 指数: 2 类型: O4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 驱动设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动设置 - 驱动设置
153	位置实际值可以转换为另一个 参考系统。输入的参数值表示实际值的损坏分量 评价因素。实际评估因素是 根据P152 + (P153 / 10000000) 的总和计算。损坏 的组件输入为8位数。结果  在实际值评估因子的小数点后的8个位置的准确度。  例如: P152 = 5, P153 = 00000321 结果: 实际值评估因子= 5.00000321  在功能图335.3中		
P154 * FineResExtEnc	用于确定外部编码器的精细分辨率的功能参数。	初始值: 0 最小: 0 最大: 30 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 驱动器设置
154	输入作为精细分辨率信息的比特数。位置实际值是 通过此信息从右侧扩展。  为此, 输入的粗略位置被推向左侧 由位数和精细分辨率位组成 根据位置实际值得。		

如果带有增量轨道的编码器或多圈编码器（例如EQN1325）用作外部编码器与SMB2连接作为评估板，很好分辨率可用。如果使用另一个编码器或评估板，则零值通常假定为精细分辨率的位置部分。

P155 *	用于选择连接器的BICO参数要读入位置设定值。	index1: 0 单位: - 指数: 2类 型: L2, K, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P156 *	用于选择二进制数的BICO参数用于设置实际位置的命令将被读入。	index1: 0 单位: - 指数: 2类 型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问
P157 *	BICO参数，用于选择要从中读取校正位置值的连接器。	index1: 0单 位: - 指数: 2 类型: L2, K, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P158 *	用于选择用于校正实际位置的命令的二进制数的BICO参数 读入。 索引1: 增加修正值 索引2: 减去校正	index1: 0单 位: - 指数: 4类 型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P159 *	用于选择连接器的BICO参数在参考期间要读取实际位置点检测操作模式。	index1: 0 单位: - 指数: 2类 型: L2, K, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
P160 *	用于选择二进制数的BICO参数用于释放参考点检测操作模式的命令将被读入。	index1: 0 单位: - 指 数: 2 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
P162 *	用于选择用于释放测量值存储器的命令的二进制互联的BICO参数 读入。	index1: 0单 位: - 指数: 2 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
R163	用于显示测量值的可视化参数外部机器编码器的存储器。	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: - 类 型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问

参数	描述	数据	读/写
P166 *	用于配置“位置检测”和“参考点检测”操作模式的功能参数外部编码器。 xxx0 =未启用位置检测	index1: 0单 位: - 指数: 2 类型: L2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问

xxx1 =启用位置检测

可变:

必须存在外部编码器才能启用外部编码器位置检测。

- 驱动器设置

xx0x =未启用参考点检测

xx1x =参考点检测, 粗略脉冲右侧的第一个精细脉冲

xx2x =参考点检测, 第一个细脉冲粗糙脉冲的左边

xx3x =参考点仅检测精细脉冲

x0xx =编码器的顺时针旋转

x1xx =编码器的逆时针旋转 (反转)

从“位置检测”操作模式切换到“参考点检测”操作模式是“启用参考点检测”

(P159)

0xxx =位置反馈比例因子为十进制

P0152 (小数点右侧) 参数P0152 (小数点左侧) 的分数。

1xxx =位置反馈比例因子为分数

分子P0181.1和分母P0181.2

指数2:

xxx0 =未考虑编码器的零点偏移 (KK0088)

xxx1 =将编码器的零点偏移添加到SBM2以获得实际值苍蝇)

P167 * SrcPosOffsetMEnc 167	用于选择连接器的BICO参数 用于校正由此产生的实际位置的偏移量 要读入位置检测。	index1: 0 单位: - 指数: 2类 型: L2, K  , K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
R168 Pos (act, MachEn) 168	用于显示位置实际的可视化参数 - 通过机器编码器的位置检测计算出的值	12月.Plc。: 0 单位: - 指 数: - 类型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问
P169 * extEnAVWF (befDP) 169	用于输入外部编码器实际位置的加权系数的功能参数。有了帮助 实际值加权因子, 实际位置 测量值是一个整数值 表示实际值加权因子的分量。实际值的实际加权系数是 通过将P152加入到 (P153 / 100000000) 中获得。  示例: P152 = 5, P153 = 100000000 从中得出: 实际值加权因子= 5.1  在功能图335.3中	初始: 1 最小: 0 最大: 999 单位: - 指 数: -  类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 驱动器设置

参数	描述	数据	读/写
P170 * extEnAVWF (aftDP) 170	用于输入实际位置的加权因子的函数参数。借助实际价值 加权因子, 实际测量位置即可 转换到另一参考系。进入darstellit的小数部分的参数值 实际值加权因子。真实的加权因子 实际值是通过将P169至 (P170 / 100000000) 获得。小数部分被输入 到小数点后8位。实际值加权因子是 因此精确到小数点后8位。  例如: 位置反馈比例因子: 5.00321 输入P169 = 5, P170 = 00321000 位置反馈比例因子: 2.00000123输入P169 = 2, P170 = 00000123 位置反馈比例因子: 0.5	初始值: 0 最小: 0 最大: 99999999 单位: - 指数: -  类型: O4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 驱动器设置 - 上传/免费访问  可变: - 驱动器设置 - 驱动器设置





参数	描述	数据	读/写
P175 * Src Pos Corr'n	用于选择用于校正实际位置的命令的二进制数的BICO参数读入。	index1: 303单 位: - 指数: 2  类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制/选通单元 + 位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
175	索引1: 增加修正值 索引2: 减去修正值		
P176 * Src Ref SetV	BICO参数, 用于选择在参考期间从中读取实际位置的连接器	初始 值: 0单 位: - 指数: - 类 型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单  + 控制/选通单元 + 位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
176	点检测操作模式。		
P177 * Src发布参考	用于选择二进制数的BICO参数 用于释放参考点检测的命令	初始: 307 单位: - 指数: - 类 型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制/选通单元 + 位置控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
177	要读入操作模式。		
P178 * Src粗脉冲	用于选择二进制数的BICO参数 在参考点检测操作模式期间读入粗略脉冲。	初始值: 0 单位: - 指 数: - 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制/选通单元 + 位置控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
178			
P179 * SrcRelMValVolts	用于选择用于释放测量值存储器的命令的二进制互联的BICO参数读入。	初始: 308单 位: - 指数: -  类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制/选通单元 + 位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
179			
P180 * AVWF.Num / DENOM	该参数定义实际值加权因子 作为具有分子和分母的分数。此 每当位置反馈比例因子由前后的数字组成时, 旋转轴 就有意义 小数点后不能用8位小数显示 地方。 参数P183用于在输入之间进行选择 十进制形式的位置反馈比例因子, 小数点前后的数字和 分数的输入 用分子和分母。 索引1: 分子 指数2: 分母 在功能图330.3中	index1: 1  最小: 0  最 大: 2147483647 单位: - 指数: 2类 型: I4	菜单: - 参数菜单  + 控制/选通单元 + 位置控制 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 驱动器设置
180			

## 参数描述数据读/写

P181 \*  
extEnAVWF.NumDe 181

该参数将外部编码器的实际值加权因子 (AVWF) 定义为具有分子和分母的分数。每当位置反馈比例因子被潜逃时, 这对于旋转轴是有意义的。

参数P166用于在十进制形式的外部编码器的实际值加权因子与小数点前后的数字之间进行选择, 并输入具有分子和分母的分数。

索引1: 分子  
指数2: 分母

在功能图335.3中

index1: 1  
最小值: 0最大值:

2147483647

单位: - 指数: 2类型: I4

菜单:

- 参数菜单

+电机/编码器

+编码器数据

+控制/选通单元

+位置控制

- 驱动设置

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

- 驱动设置

P182 \*

Src Angle Pos.182

该参数定义了插槽C中电机编码器位置电流实际值检测的源连接器。连接器可以连接到转子位置 (KK90) 和机器编码器角度 (KK104)。

如果电机编码器是多极旋转变压器, 因此用于参考接近开关和零脉冲, 则必须将KK96连接到位置感应 (P182) 而不是KK90。多极旋转变压器在每次机械旋转时提供准Zp零脉冲。因此, 极对数已成为IBF因子 (P180.2) 的一部分 - 参见P109或汇编 - 以补偿KK96的更高分辨率。

初始值: 90单位: - 指数: - 类型: L2, K

初始值: 90单位: - 指数: - 类型: L2, K

, K

- 参数菜单

菜单控制/选通单元

- 驱动设置

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

参数描述数据读/写

P183 \*

Conf Pos Sensing 183

用于配置位置检测和参考点检测操作模式的功能参数。

指数1:

xxx0 =禁用位置检测

xxx1 =启用旋转变压器或编码器的位置检测

xxx2 =启用多圈编码器的位置检测

xx0x =未释放参考点检测

xx1x =粗略脉冲右侧的参考点检测

xx2x =粗略脉冲左侧的参考点检测

index1: 11单位: - 指数: 2类型: L2

菜单:

- 参数菜单

+控制/选通单元

+位置控制

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

从位置检测模式到参考点检测模式的转换是通过“释放参考点检测” (P177) 进行的。

X1xx =位置计数方向的反转

检测。仅在以下特殊情况下才需要参数化: 位置检测是通过

外部编码器 (正弦/余弦编码器或多圈编码器)。位置

评估应通过快速进行

电机编码器的位置检测 (P182 = 104,

P135 = 3/4)。如果此配置中电机和编码器的旋

转方向不同, 则为x1xx

必须设置参数值。

0xxx =位置反馈比例因子为十进制

参数P0169中的分数 (小数点前的位置)

点) 和P0170 (小数点后面的位置)

1xxx =位置反馈比例因子作为分数

分子P0180.1和分母P0180.2。

指数2:

xxx0 =未考虑编码器的零点偏移 (KK0089)

xxx1 =将编码器的零点偏移添加到

到SBM2获取实际位置值

xx0x =参考点检测:

该位置设置为源P176的值。

xx1x =参考点检测:

位置测量并以KK124输出。

P184 * Src Pos Offset  184	用于选择连接器的BICO参数 用于校正由此产生的实际位置的偏移量  要读入位置检测。	初始值: 0 单位: - 指数: - 类 型: L2, K  , K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制  - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
R185  Pos (act mot)  185	用于显示实际位置的可视化参数 由位置检测确定。索引1: 实际位置值 索引2: 带偏移的实际位置值	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: 2 类型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问
R186 MeasValStore  186	指数1: 测量 指数2: 带偏移的测量	12月 份: 0单 位: - 指 数: 2类 型: I4	菜单: - 参数菜单  +控制/选通单元 +位置控制  - 上传/免费访问

参数	描述	数据	读/写
P187 * TimeSlot PosSetp  187	用于输入连接器在Src位置设定点P190中软连线的时隙的参数是产生。  (类似于U060采样和保持元件 用于输入较慢时隙的参数)	初始: 2 敏: 2 最大: 10 单位: - 指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +免费街区 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
P188 * 偏置转子位置  188	此参数启用机械之间的偏移 用于位置的转子位置和位置  感应被设定。如果用负数抵消 粗糙脉冲的边缘。	初始值: 0.000 最低: -200,000 最高: 199,999 单位: - 指数: - 类型: I4	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
R189  RotorPosBeroEdge  189	该参数输出测量的转子位置 粗脉冲的负侧翼。	12月.Plc。: 3 单位: - 指 数: - 类型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问
P190 * Src Pos Setp  190	BICO参数, 用于选择要从中读取位置控制器设定值的连接器。	index1: 310单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K  , K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问  可变: - 驱动器设置
P191 * 光滑的pos集  191	用于输入平滑时间的功能参数 位置设定值的常数。	index1: 0,0 最小值: 0.0 最大值: 1000.0 单位: ms 指数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P192 * Src SetV PosSet  192	用于选择连接器的BICO参数 位置设定值平滑的设定值是  读入。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问可更改

		, K	改: - 驱动器设置
P193 *	用于选择二进制数的BICO参数	index1: 0	菜单:
Src Set PosSet	用于设置位置设定点平滑的命令是读入。	单位: - 指数: 2	- 参数菜单
193		BDS	+控制/选通单元
		类型: L2, B	+位置控制
			- 上传/免费访问可更改:
			- 驱动器设置
P194 *	用于选择连接器的BICO参数, 其中是位置控制器的实际值。	index1: 120单位: -	菜单:
Src Pos ActV		指数: 2	- 参数菜单
194		BDS	+控制/选通单元
		类型: L2, K	+位置控制
		, K	- 上传/免费访问
			可变:
			- 驱动器设置
P195 *	用于输入平滑时间的功能参数	index1: 0,0	菜单:
平滑的Pos法案	实际位置不变。	最小值: 0.0	- 参数菜单
195		最大值: 1000.0	+控制/选通单元
		单位: ms	+位置控制
		指数: 4	- 上传/免费访问
		, FDS	可变:
		类型: O2	- 驱动器设置
			- 准备好了
参数	描述	数据	读/写
P196 *	用于选择平滑实际位置的位置值的连接器的BICO参数	index1: 0单位: -	菜单:
Src SetV PosAct	读入。	指数: 2	- 参数菜单
196		BDS	+控制/选通单元
		类型: L2, K	+位置控制
		, K	- 上传/免费访问
			可变:
			- 驱动器设置
P197 *	用于选择位置设置为平滑的二进制互联的BICO参数	index1: 0单位: -	菜单:
Src Set PosAct	读入。	指数: 2	- 参数菜单
197		BDS	+控制/选通单元
		类型: L2, B	+位置控制
			- 上传/免费访问
			可变:
			- 驱动器设置
R198	用于显示偏差的可视化参数	12月.Plc.: 0	菜单:
PosActSetp差异	位置控制器的 (实际/设定点差异)。	单位: -	- 参数菜单
198		指数: - 类型: I4	+控制/选通单元
			+位置控制
			- 上传/免费访问
P199 *	用于平滑时间常数的函数参数 (实际/设定值差)	index1: 0,0	菜单:
平滑的Pos Diff	位置控制器。	最小值: 0.0	- 参数菜单
199		最大值: 1000.0	+控制/选通单元
		单位: ms指数: 4	+位置控制
		, FDS	- 上传/免费访问
		类型: O2	可变:
			- 驱动器设置
			- 准备
R200	可视化参数, 用于直接在位置控制器的输入端显示位置	12月份: 0单位: -	菜单:
Pos Setp PosReg	设定值。	指数: -	- 参数菜单
200		类型: I4	+控制/选通单元
			+位置控制
			- 上传/免费访问
R201	用于显示实际位置的可视化参数	12月.Plc.: 0	菜单:
Pos ActV PosReg	直接在位置控制器的输入端。	单位: -	- 参数菜单
201		指数: - 类型: I4	+控制/选通单元
			+位置控制
			- 上传/免费访问
P202 *	BICO参数, 用于选择要从中读取位置控制器输出限制的	index1: 134单位: -	菜单:
SrcPosRegLim	连接器	指数: 2	- 参数菜单
202	英寸	BDS	+控制/选通单元
		类型: L2, K	+位置控制
		, K	- 上传/免费访问
			可变:
			- 驱动器设置

P203 *	用于选择连接器的BICO参数 用于增益调整位置的输入信号	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
203	控制器是要读入的。		
P204	输入Kv因子的函数参数 位置控制器, 单位为[mm / min] / [μm]	index1: 0.100 最小值: 0.000 最大: 20,000 单位: - 指数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
204			
参数	描述	数据	读/写
P205 *	位置控制的额定速度。在此参数下, 速度为电机的100%速度实际值 必须表明。单位为1000 (LE / min) , 最好是 (毫米/分钟)。 3000 (rpm) 电机的出厂设定值 并且实际值加权因子为1.0。	初始: 12288 最小: 1 最大: 20亿 单位: - 指数: - 类型: O4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
205	在功能图340.3中		
P206 *	用于输入位置控制器复位时间的功能参数。  0 =位置控制器用作P控制器 > 0 =位置控制器用作PI控制器	index1: 0 最小: 0 最大: 10000 单位: ms指 数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
206			
P207 *	用于进入位置控制器的功能参数 限制。输出的绝对量 位置控制器有限。该限制在正方向和负方向都是有效的。	index1: 100.0 最小值: 0.0 最高: 199.9 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
207			
R208	实际上有效的位置控制器的KP因子 影响变量Kv因子, Kv适应, AVW F和 额定速度。利用该因子, 位置控制的偏差成倍增加。KP因子还包括  将规范化转换为内部%表示。  $KP = (AVWF * Kv) / Vrat * 4000\ 0000h$ (至100%)  AVWF =实际值加权系数Kv =位置控制环的增益  Vrat =额定速度  在功能图340.4中	12月.Plc.: 0 单位: - 指数: -类 型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制  - 上传/免费访问
208			
P209 *	用于选择提供速度预控制值的连接器的参数。这通常来自于 技术, 同步操作或定位。	index1: 312单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
209			
P210 *	用于选择用于释放位置控制器的第一指令的二进制互联的BICO参数 读入。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
210			
P211 *	用于选择二进制数的BICO参数 用于释放位置控制器的第二个命令是	index1: 104 单位: -	菜单: - 参数菜单
211			

211	读入。	指数: 2 BDS 类型: L2, B	+控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
-----	-----	---------------------------	---

参数	描述	数据	读/写
P212 * Src Ctrl Setp 212	BICO参数用于选择连接器, 其中电机速度为控制操作模式 位置控制器将被读入。	index1: 311单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P213 * Src释放Ctrl 213	BICO参数, 用于从释放控制操作模式的命令中选择二进制互联 位置控制器将被读入。	index1: 305单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
R214 Pos Reg输出 214	用于显示速度设定值的可视化参数 在位置控制器输出。	12月.Plc。: 3 单位: % 指数: -类 型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问
P220 * Src n (设定) 220	BICO参数, 用于选择要读取速度控制器设定值的连接器。	index1: 75单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P221 平滑n (设定) 221	用于输入速度设定值的平滑时间常数的功能参数。	index1: 0,0 最小值: 0.0 最大: 100.0 单位: ms 指数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P222 * Src n (行为) 222	输入连接器的实际速度。BICO参数 选择实际值的连接器 要读入速度控制器。	初始: 91 单位: - 指数: -类 型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P223 顺利n (行动) 223	用于输入平滑时间的功能参数 实际速度不变。	初始值: 0.0 最小值: 0.0 最大: 100.0 单位: ms 指数: -类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P224 * Src 1n (设定/行动) 224	用于选择连接器的BICO参数 用于计算速度控制器的差值 (实际/设定值差值) 的第一个信号是读入 连接信号被视为一个设定值并被添加到 其他信号。优选地, 连接附加设定点, 预控制值或下垂 (KK0157)。	index1: 0 单位: -指 数: 2 BDS 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
P225 * Src2n (设定/行动) 225	用于选择连接器的BICO参数, 用于计算差值的第二信号 速度控制器的 (实际/设定值差异) 是 读入。连接的信号被视为设定值并添加到其他信号。	index1: 150单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置

参数	描述	数据	读/写
P226 * Src3 n (设定/行动)	用于选择连接器的BICO参数，用于计算差值的第3个信号 速度控制器的（实际/设定值差异）是读入。连接的信号被视为实际值并从其他信号中减去。	index1: 151 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P227 * Src4 n (设定/行动)	用于选择连接器的BICO参数，用于计算差值的第4个信号 读入速度控制器的（实际/设定值差异）。连接的信号被视为实际信号值并从其他信号中减去。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P228 * Src n (偏差)	用于选择连接器的BICO参数速度的偏差（实际/设定值差异） 控制器是要读入的。	index1: 152 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
R229 n (Setp Smooth)	用于显示平滑的可视化参数 速度设定值。	12月.Plc.: 2 单位: 1/ min指数: - 类型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问
R230 n (ActV平滑)	用于显示平滑速度实际值的可视化参数。	12月份: 2 单位: 1/分钟 指数: - 类型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问
P231 N (动作) _filter	关闭此过滤器选项，参数值为0。 二阶Bessel低通滤波器切换到值大于0的实际速度值通道。 参数值是低的基频通过。（频率，单位为Hz）。	index1: 0 最小: 0 最大: 500 单位: - 指数: 2类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动设置 - 准备
P232 * Src n-Reg Adapt	用于选择连接器的BICO参数，用于速度控制器的增益适配的输入信号应该被读入。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P233 * n-Reg Adapt 1	用于输入速度控制器增益调整的第一特征曲线点的功能参数。	index1: 0,0 最小值: 0.0 最大: 200.0 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P234 * n-Reg Adapt 2	用于输入第二个特征的功能参数 用于GAIN适应速度控制器的曲线点。	index1: 100.0 最小值: 0.0 最大: 200.0 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P235 * n-Reg Gain1	用于输入速度控制器增益自适应的第一增益值的功能参数。从...开始	index1: 10.0 最小值: 0.0 最大	菜单: - 参数菜单

235	出厂设置，此值可用于重置增益速度控制器。	值: 1000.0 单位: - 指数: 4 , FDS 类型: O2	+控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动设置 - 准备
P236 * 正RegGain2	用于输入速度控制器增益自适应的第二增益值的功能参数。	index1: 10.0 最小值: 0.0 最大 值: 1000.0 单位: - 指数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
236			
R237 n-Reg收益 (行为)	用于显示当前的可视化参数速度控制器中的比例增益。	12月.Plc。: 1 单位: - 指数: - 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问
237			
P238 * n-Reg字符	选择速度控制器的特性。 另见纲要第7.3.7章。	初始值: 0 最小: 0 马克斯: 7 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
238	<b>P238 = 0: PI控制器 (标准)</b>  速度控制器根据熟悉的规则进行优化，例如对称最佳。  在优化期间，例如在对干扰的良好响应的对称最优之后，存在过冲控制性能。这种过度控制性能应通过相应的设定点平滑（例如P221）或借助于参考模型（P238 = 1）。  <b>P238 = 1: PIR控制器 (I的参考模型) 组件)</b> 借助PIR控制器特性（参考模型）控制速度控制器的性能可以改善（减少过冲）。前提是 根据PI控制器条件进行设置（参见上面的P238 = 0）。另外，对于PIR控制器（P238 = 1），参考模型的时间常数（P239） 例如，在设定点跳跃的情况下只有一点点想要发生超调性能。		
P239 * 平滑I Comp	以PIR速度平滑I分量控制器特性。	index1: 2.0 最小: 0.5 最大: 20.0 单位: ms 指数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
239	另见P238或Compendium Chapter 7.3.7。 如果设备条件允许，继续进行 以下方式：将TN（P240）设置为0，并在设定值跳转时跟踪K0155； 时间常数（P239）必须以零线以上和以下区域的方式进行调整 K0155大致相等；TN（P240）则必须如此重置为原始值。		
P240 * n-Reg时间	用于输入复位时间的功能参数速度控制器。	index1: 50 最小: 0 最大值: 1000 单位: ms 指数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
240			

## 参数描述数据读/写

P241 \*  
Src SetV n-Reg1 241

BICO参数，用于选择读取速度控制器的I分量值的连接器。



index1: 0单位: - 指数: 2

BDS

类型: L2, K

菜单:

- 参数菜单

+控制/选通单元

+速度控制

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

P242 \*

Src Set n-Reg1 242

用于选择I/O控制器设置为读取的二进制互联的BICO参数。当信号上升时采用设定值。

index1: 0单位: - 指数: 2

BDS

类型: L2, B

菜单:

- 参数菜单

+控制/选通单元

+速度控制

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

P243 \*

Src n-Reg1 STOP 243

用于选择要从中读取控制器的二进制互联的BICO参数。当信号的值连接到二进制数是“1”时，速度控制器的I分量是暂停。

从那时起，速度控制器仅用作P控制器。

index1: 0单位: - 指数: 2

BDS类型: L2, B菜单:

- 参数菜单

+控制/选通单元

+速度控制

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

P244 \*

Q.Speed分机 244

用于外部编码器的速度测量的源。这里可以使用连接器KK90或KK104。

初始值: 0单位: - 指数: -

类型: L2, K

, K

菜单:

- 参数菜单

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

P245 \*

Src Droop 245

用于选择要读取下垂输入信号的连接器的BICO参数。优选地，速度控制器（K0155）的I分量连接在此处。

index1: 0单位: - 指数: 2

BDS

类型: L2, K

菜单:

- 参数菜单

+控制/选通单元

+速度控制

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

P246 \*

指数: 4  
 , FDS  
 类型: O2  
 - 上传/免费访问  
 可变:  
 - 驱动器设置  
 - 准备好了

P248 *	用于选择连接器的BICO参数	index1: 0	菜单:
Src DT1功能	读入DT1功能的输入信号。	单位: -	- 参数菜单
248		指数: 2	+控制/选通单元
		BDS	+速度控制
		类型: L2, K	- 上传/免费访问可更改:
		, K	- 驱动器设置
P249 *	用于输入平滑时间T1的函数参数	index1: 0,0	菜单:
DT1功能T1	DT1功能。	最小值: 0.0	- 参数菜单
249		最大值: 10.0	+控制/选通单元
		单位: ms	+速度控制
		指数: 4	- 上传/免费访问
		, FDS	可变:
		类型: O2	- 驱动器设置
			- 准备
P250 *	用于输入DT1功能的差分时间Td的功能参数。	index1: 0,0	菜单:
DT1功能Td		最小值: 0.0	- 参数菜单
250		最大值: 1000.0	- 上传/免费访问
		单位: ms	可变:
		指数: 4	- 驱动器设置
		, FDS	- 准备好了
		类型: O2	

Scale Droop 246

用于缩放下垂的函数参数。当负载施加到驱动器时，参数值大于0会导致速度设定值降低，从而导致速度偏离主设定值。

index1: 0,0  
 最小值: 0.0  
 最大: 100.0  
 单位: %

菜单:  
 - 参数菜单  
 +控制/选通单元

+速度控制

参数	描述	数据	读/写
P251 *	用于输入带阻滤波器增益的功能参数。	初始值: 100.0	菜单:
带阻增益		最小值: 0.0	- 参数菜单
251		最大: 150.0	+控制/选通单元
		单位: %	+速度控制
		指数: -	- 上传/免费访问
		类型: O2	可变:
			- 驱动器设置
P252 *	BICO参数用于选择要读取带阻滤波器输入信号的连接器	初始值: 0	菜单:
Src Band Stop		单位: -	- 参数菜单
252	带阻滤波器可专门用于防止机械或电气共振的激发。	指数: - 类型: L2, K	+控制/选通单元
		, K	+速度控制
			- 上传/免费访问
			可变:
			- 驱动器设置
P253 *	带阻滤波器的质量	index1: 0,0	菜单:
数量带阻止	用于输入波段质量的功能参数	最小值: 0.0	- 参数菜单
253	停止过滤。带阻滤波器的质量表明信号的这些部分在多大的范围内	最大: 3.0	+控制/选通单元
	滤除共振频率。	单位: -	+速度控制
		指数: 3	- 上传/免费访问可更改:
		类型: O2	- 驱动器设置
	P254 / P253产生的频率范围宽度为-3dB		- 准备好了
	弱化，在哪里:		
	下限频率= $P254 * [\sqrt{1 + 1 / (2 * P253)^2} - 1 / (2 * P253)]$		
	上限频率= $P254 * [\sqrt{1 + 1 / (2 * P253)^2} + 1 / (2 * P253)]$		

如果输入0.0的质量，则关闭相关的带阻滤波器，即它允许所有频率通过。

P254 * 过滤频率	滤波器特性1 (P256 = 1) : 带阻滤波器的谐振频率。	index1: 50.0 敏: 1.0 最大: 500.0 单 位: Hz指 数: 3 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动设置 - 准备
254	带阻滤波器完全消除了该频率的谐波。  相邻频率的程度  弱化取决于带阻滤波器P253的质量/选择性。  在滤波器特性2 (P256 = 2) : 低通滤波器的关键频率 (-3 dB)。在这 频率幅度减弱到70% (= 3dB)。		
R255 (设置, 正REG) 的Torq 255	用于显示扭矩设定值的可视化参数  在速度控制器的输出端。	12月.Plc。: 1 单 位: Nm指 数: - 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问
P256 * 过滤字符 256	该参数定义了滤波器特性。  值= 0: 启用值= 1: 磁带停止  值= 2: 低通  未来使用的更多价值!	index1: 1 最小: 0 最 大: 7单 位: - 指数: 3 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P257 * 过滤Adjust1 257	可以预设更多必要数量的过滤器 此参数取决于滤波器特性。  滤波器特性1 (带阻) : 滤波器频率的剩余幅度可以预设 通过此参数。鉴于相位响应, 不能说完全抑制该振 幅。  滤波器特性2 (低通) : 没有功能	index1: 0,000 最小值: 0.000 最大: 200,000 单位: % 指数: 3 类型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
参数	描述	数据	读/写
P258 * 过滤Adjust2 258	根据滤波器特性, 可以通过该参数预设滤波器的其他 基本量。 供将来使用!	index1: 100,000  最小值: 0.000 最大: 200,000 单位: % 指数: 3  类型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动设置 - 准备
P260 * Src Torq (套) 260	用于选择在“主驱动”期间读取扭矩设定值的连接器 的BICO参数 运作模式。	index1: 153单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P261 * Src torq (conseq) 261	用于选择连接器的BICO参数 在“从动驱动”期间读入扭矩设定值 运作模式。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P262 * Src扭矩 (加) 262	用于选择连接器的BICO参数 额外的设定值被添加到扭矩的设定值 在“主驱动”和“从驱动”操作模式下。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置

P263 * FSetpTorq (LIM1)	用于输入扭矩上限的固定设定值的功能参数。输入的参数值与在P354中输入的参考扭矩。	index1: 100.0 敏: -200,0 最大: 200.0 单位: %指数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备
263			
P264 * FSetpTorq (LIM2)	用于输入扭矩下限的固定设定值的功能参数。输入的参数值与在P354中输入的参考扭矩。	index1: - 100,0 敏: -200,0 最大: 200.0 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
264			
P265 * Src Torq (Limit1)	用于选择要读取扭矩上限的连接器的BICO参数。	index1: 170单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
265			
P266 * Src Torq (Limit2)	用于选择连接器的BICO参数读数的下限是读入。	index1: 171 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
266			
参数	描述	数据	读/写
P267 * Src扭矩 (add3)	用于选择连接器的BICO参数, 扭矩的附加设定值将从该连接器读入。辅助设定点被添加到限制中	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
267	扭矩的设定值, 即添加发生。		
r269 Torq (set, Lim)	用于显示扭矩设定值的可视化参数限制之后。	12月.Plc。: 1 单位: Nm 指数: - 类 型: I2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问
269			
P270 * Src I (平方, 套)	用于选择连接器的BICO参数要读入转矩形成电流分量的设定值。	index1: 166 单位: - 指 数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
270			
P271 * Src I (平方, 加)	BICO参数用于选择连接器, 从该连接器获得扭矩形成电流的附加设定值读入组件。附加设定值为添加到设定点。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
271			
R272 Isq (设置, 活动)	用于显示设定值的可视化参数扭矩形成电流分量Isq。	12月.Plc。: 1 单位: A 指数: - 类 型: I2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +电流控制 - 上传/免费访问
272			
P275 * Src I (最大)	用于选择连接器的BICO参数读入最大电流的外部设定值。	index1: 2 单位: - 指 数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
275			
P282 Amps Reg Gain	当前控制器的增益。	初始值: 80.0 最小值: 0.0	菜单: - 参数菜单

282		最大: 200.0 单位: %指 数: - 类型: O2	+控制/选通单元 +电流控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P285 Ki CurrReg	电流控制器的积分组件。	初始值: 0.0 最小值: 0.0	菜单: - 参数菜单
285	仅适用于特殊情况。	最大: 100.0 单位: % 指数: - 类型: O2	+控制/选通单元 +电流控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
R286 邮政Stangle	监视位置测试的参数。 角度以角度度表示为小数点后两位。	12月.Plc。: 2 单位: - 指 数: - 类型: I4	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
286	可以检测到电机编码器的错误方向 当转子与位置测试模式下的外加电流对齐时。 通过旋转编码器或通过合适的方式进行校正 在P132中输入。		
参数	描述	数据	读/写
P290 * Sel V / f, I-Reg	用于选择当前控制的有效类型的功能参数。	初始值: 0 最小: 0 最大: 1 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +电流控制 + V / f开环控制 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
290	0 = 矢量电流控制 1 = V / f特性 固件不计算相应的非激活控制模式。 控制模式“V / f特性”不适用于无刷直流电机 (1FT6 / 1FK6) ! 在电流控制操作的情况下 (P290 = 0) 应始终保持自动发动机识别在启动时。 请记住, 在使用v / f操作的情况下没有编码器的特性 (P290 = 1), P799 (源OFF实际值) 必须设置为200才能正确OFF1命令的功能。为了避免报警“目标 - 实际偏差”, P791 (源实际值) 因此应设置为200.如果进一步发出信号使用功能图480中给出的信号, 必须调整实际值源。		
P291 * FSetp 291	用于输入固定设定值的功能参数 连接的感应电动机的磁通。输入的参数值与额定通量有关 参数化电机。	初始值: 100.0 敏: 20.0 最大: 200.0 单位: % 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +电流控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P292 * Src Flux (套装) 292	用于选择连接器的BICO参数 读入连接的感应发动机的磁通设定值。	初始值: 180 单位: - 指数: - 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +电流控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
P293 * FieldWKFreq 293	用于输入弱磁频率的功能参数。从设置参数值向上, a 连接的感应电动机应具有弱磁场 操作。根据实际电压条件, 实际产生的弱磁频率可以低。 参数值在自动期间计算 导出的引擎数据 (P115)。	初始值: 0.0 最小值: 0.0 最大: 400.0 单位: Hz指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +电流控制 - 驱动器设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P294 *	用于在使用感应引擎时选择磁通量规格的功能参	初始值: 0	菜单:

选择Flux Reg	数。	最小: 0 最大: 1 单位: - 指数: - 类型: O2	- 参数菜单 +控制/选通单元 +电流控制 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
294	0 =受控 (闭环), 磁通控制器有效 1 =受控 (开环), 磁通控制器未激活		
P296 *	选择动力学的功能参数	初始: 1	菜单:
动态I-Reg	电流控制器。采样步骤的数量是	最小: 0	- 参数菜单
296	规定之后, 应完全修正设定值阶跃变化。	最大: 2单	+控制/选通单元 +电流控制
	0 = 2个采样步骤, 最高动态响应1 = 3个采样步骤, 中等动态响应 2 = 4个采样步骤, 最低动态响应	单位: - 指数: - 类型: O2	- 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
参数	描述	数据	读/写
P297	用于设置磁通控制器增益的功能参数。	初始值: 0.00	菜单:
Flux Reg. 收益	仅对感应电机有效。	最低: 0.00	- 参数菜单
297	供将来使用。目前尚未实施!	最大: 16.00	+控制/选通单元 +速度控制 - 上传/免费访问
		单位: - 指 数: - 类型: O2	可变: - 驱动设置 - 准备
P320 *	用于选择在v / f控制操作期间设定扭矩的连接器的BICO参数为	index1: 0单	菜单:
Src n (设定, V / f)	读入。	单位: -	- 参数菜单
320		指数: 2	+控制/选通单元 + V / f开环控制 - 上传/免费访问
		BDS 类型: L2, K , K	可变: - 驱动器设置
P321 *	用于选择连接器的BICO参数	index1: 0	菜单:
Src n (加, V (f)	运行期间的额外设定值	单位: -	- 参数菜单
321	读取v / f控制。附加设定值将添加到速度设定值。通过额外的方式	指数: 2	+控制/选通单元 + V / f开环控制 - 上传/免费访问
	设定值, 速度控制可以叠加在V / f上	BDS 类型: L2, K , K	可变: - 驱动器设置
P322	用于输入附加增强的功能参数	初始值: 2.0	菜单:
FSetp AddBoost	0 Hz时的V / f特性曲线。	最小值: 0.0	- 参数菜单
322	输入的参数值与参考值有关	最大: 100.0	+控制/选通单元 + V / f开环控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
	电压输入P351。	单位: % 指数: - 类 型: O2	
P323 *	用于选择连接器的BICO参数	初始: 202	菜单:
Src添加Boost	使用V / f特性曲线输入运行期间额外增压的设定值。设定点	单位: - 指 数: -	- 参数菜单 +控制/选通单元 + V / f开环控制 - 上传/免费访问
323	P325如果释放额外的增压。	类型: L2, K	可变: - 驱动器设置
P324 *	BICO参数用于选择从中提交额外增压的二进制数	初始	菜单:
Src Rel AddBoost	使用V / f控制的操作是读入。附加	值: 0单	- 参数菜单
324	例如, 可以在重启期间应用增压。	单位: - 指数: - 类型: L2, B	+控制/选通单元 + V / f开环控制 - 上传/免费访问
			可变: - 驱动器设置
P325 *	用于输入电压的功能参数	初始值: 2.00	菜单:
FSetp提升	V / f特性曲线在0 Hz时提升	最低: 0.00	- 参数菜单
325	在应用额外增压时, 附加增压的值将添加到设定值。	最大: 100.00	+控制/选通单元 + V / f开环控制 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
		单位: V 指数: - 类型: O2	

- 驱动设置  
- 准备

参数	描述	数据	读/写
P326 * 频率曲线1	用于输入V / f特性曲线1的频率备份点的功能参数。值必须为按升序排列。必须有两个连续的值	index1: 1.0 敏: 1.0 最大: 400.0 单位: Hz 指数: 4 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 + V / f开环控制 - 驱动器设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 驱动器设置
326	相差至少1 Hz。  例如: 指数1: 5 Hz 指数2: 10 Hz 指数3: 50赫兹 指数4: 70赫兹  这些值必须与参数P327的相同索引中的指定电压值相对应。		
P327 伏特曲线1	用于输入电压备份的功能参数 V / f特性曲线的点1.这些值必须与指定的频率值相对应	index1: 2.0 最小值: 0.0 最大 值: 1000.0 单位: V 指 数: 4类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 + V / f开环控制 - 驱动设置 - 上传/免费访问  可变: - 驱动设置 - 驱动设置 - 准备好了
327	参数P326的索引。		
P328 * 频率曲线2	用于输入频率备份的功能参数 V / f特性曲线的点2.值必须按升序排列。必须有两个连续的值 相差至少1 Hz。  例如: 指数1: 5 Hz 指数2: 10 Hz 指数3: 50赫兹 指数4: 70赫兹  值必须与分配的电压相对应 参数P329的相同索引中的值。	index1: 1.0 敏: 1.0 最大: 400.0 单位: 赫兹 指 数: 4类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 + V / f开环控制 - 驱动设置 - 上传/免费访问  可变: - 驱动设置 - 驱动设置
328			
P329 伏特曲线2	用于输入电压备份的功能参数 V / f特性曲线的点2.值必须	index1: 2.0 最小值: 0.0 最大 值: 1000.0 单位: V 指数: 4  类型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 + V / f开环控制 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 驱动设置 - 准备
329	对应于参数P328中指定的频率值。		
P330 * Src选择曲线	用于选择二进制数的BICO参数 用于在V / f特性曲线之间切换的命令  读入1和2.信号分配如下:  信号逻辑0: V / f特性曲线1有效信号逻辑1: V / f特性曲线2有效	初始值: 0 单位: - 指数: -类 型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 + V / f开环控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
330			
P331 * Imax Reg Gain	输入增益系数的函数参数 限流控制器。目前的限制	初始 值: 0.005 最小 值: 0.001 最大: 0.500 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 + V / f开环控制 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
331	V / f控制期间超限。		

参数	描述	数据	读/写
P332 * Imax Reg Time	用于输入限流控制器的复位时间的功能参数。目前的限制 控制器可以防止连接的电机	初始值: 1000 最小: 0 最大: 32000	菜单: - 参数菜单 + 控制/选通单元
332	在V/f控制期间出现过电流。	位: ms指 数: - 类型: O2	+ V/f开环控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动设置 - 准备
P333 * Imax Reg Mode	用于选择限流控制器的干预类型的功能参数。	初始: 1 最小: 0 最大: 1	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
333	0 =降低电压 1 =降低频率和电压	单位: - 指数: - 类型: O2	可变: - 驱动器设置
P340 * 脉冲频率	用于输入脉冲频率的功能参数。该 脉冲频率表示阀门的频率 功率部分操作。此外, 最小可能的采样时间 (时 隙) T0由脉冲定义 频率。时隙T0的长度由设定脉冲频率的倒数给出 ( $T0 = 1 / P340$ )。— 高脉冲频率意味着短采样 时间, 因而是高动态响应, 但同时 转换器中的损耗。低脉冲 频率意味着较低的动态响应但更多。 如果充分利用基本单元的性能 (脉冲 频率P340 = 7.5 kHz), 不能使用板载技术 (F01)。 如果连接了SIMOLINK板 (SLB), 则为脉冲 频率自动设置为低。为了确保 与调度员或自动化主站确定的SIMOLINK循环时间的 同步可以 发生时, 必须根据脉冲频率设定 以下规则: $P340 = k \times 4 / \text{周期时间}$ , 其中k = 1,2,3, ..... 在某些情况下 (紧凑型和底盘单元), 5kHz的脉冲 频率会导致转换器降额 额定电流与P072中输入的值相比较。可设置的最大脉 冲频率 标准应用是7.5 kHz。有效的最大值 可以在r129中读取充分考虑脉冲的电流。 脉冲频率不应超过7.5 kHz (60MHz - DSP) 或6 kHz (40MHz)。 DSP)。如果设置了更高的值, 则索引12到19必须 检查可视化参数r829。指示DSP时隙的自由计算 时间 总是必须大于零。如果超过计算时间, 则故 障F043 (DSP 耦合)。 补救措施: 降低脉冲频率。	初始值: 5.0 最低: 5.0 最大值: 10.0 单位: kHz 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 + 门控装置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
P341 华氏温度转换	死区时间补偿也可以自动进行 无论定子如何, 都可以激活或去激活 频率。 索引1确定中心频率 指数2决定了迟滞 目前没有实现功能!	index1: 5.0 最小值: 0.0 最大: 6553.5 单位: 赫兹 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 门控装置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置

## 参数描述数据读/写

P347  
在VoltsCompens上。

用于校正IGBT的功能参数。



初始值: 7.0  
最小值: 0.0  
最大: 25.0

菜单:  
- 参数菜单

## +门控装置

347	参数值在自动期间预先设定 参数化 (P115 = 1) 或在电机期间测量 数据识别 (P115 = 2,3)。	单位: V 指数: - 类型: O2	- 驱动设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动设置 - 驱动设置 - 准备好了
P348 死时间比较	用于选择门控单元中死区补偿的功能参数	初始: 1 最小: 0 最大: 2	菜单: - 参数菜单 +门控装置
348	死区时间补偿消除了由于互锁时间而获得的电压误差 门控单元。  在自动期间启用/禁用补偿 参数化 (P115 = 1)。  参数值: 0: 门控单元没有死区补偿 1: 启用选通单元的死区补偿  设置instructinos: 对于高脉冲频率, 对于定子时间较短的电机 常数 (r125) 和长电缆, 它 为了改善低速时的平稳运行特性, 禁用补偿可能是实用的。  2.供将来使用。	单位: - 指数: - 类型: O2	- 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 驱动设置 - 准备
P349 T (DeadTimeComp。)	功能参数用于选通单元互锁的补偿时间。	初始值: 0.00 最低: 0.00 最大: 25.55	菜单: - 参数菜单 +门控装置
349	在感应电动机的情况下, 在发动机数据识别期间预先设定该值 (P115 = 2,3)。  设置说明: - 对于定位驱动器或为了改善低频下的平稳运行特性, 它可以 是否可以禁用补偿 (P348 = 0)。在 在这种情况下, 不允许复位P349 从内部计算出来。(仅适用于P100 = 3,4,5) - 改善v / f的平稳运行特性 控制 (P100 = 0,1,2) 互锁的补偿 时间可以改变。 在高脉冲频率 (约6 kHz) 下, 它不是 建议禁用补偿作为扭矩 由于相电流零通道范围内的电压范围, 纹波将再次增加。	单 位: $\mu$ s指 数: - 类型: O2	- 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 驱动设置 - 准备
P350 * 参考放大器	用于输入参考电流的功能参数。输入的值用于标准化 所有当前变量 H (100%)。	初始值: 0.0 最小值: 0.0 最大: 6553.5	菜单: - 参数菜单 +电机/编码器
350	闭环控制系统最多可处理输入值的两倍。不允许设定值0 A。  电流参考量 (P350) 或扭矩 (P354) 应该用相同的整数倍来改变  号。有效的n调节希望由同一因素改变。  注意: 通过更改设定值, 当前限制为 改变了。	单 位: A指 数: - 类型: O2	+引擎数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
参数	描述	数据	读/写
P351 * Ref Volts	用于输入参考电压的功能参数。输入的值用于标准化所有电压 变量和连接器值4000 H	初始值: 500 最小值: 100 最大 值: 1000	菜单: - 参数菜单 +功能

351	(100%)。闭环控制系统最多可处理输入值的两倍。	单 位: V指 数: - 类型: O2	- 驱动设置 - 上传/免费访问  可变: - 驱动器设置
P352 * 参考频率	用于输入参考频率的功能参数。输入的值用于标准化所有频率	初始: 50 最小: 0 最大: 500 单位: 赫兹 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +功能 - 驱动器设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
352	H (100%)。闭环控制系统可以处理输入值的两倍。不允许值为0 Hz。  频率 (P352) 或速度的参考量 (P354) 应该用相同的整数来改变多个号码。有效的n调节希望由同一因素改变。位置控制放大器想要被这个因素反过来取代。评分位置控制速度P205已经生效依然存在。		
P353 * 参考速度	用于输入参考速度的参数。价值输入用于标准化所有速度变量和连接器值4000 H (100%)。该	index1: 3000 最小: 0 最大: 10000 单位: 1 / min指 数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +功能 - 驱动设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
353	闭环控制系统最多可以处理输入值的两倍。  小数点前的参考速度值部分输入索引1。 如果要求参考速度值更高分辨率, 小数点后的数字可以在索引2中输入。有四个小数位。零点 如果适用, 必须始终添加。值为0 rpm 不允许。  例子: 参考速度P353.01 P353.02  1234            1234    0 1234.5        1234    5000 1234.123      1234    1230 1234.0120     1234    120		
	频率 (P352) 或速度 (P353) 的参考变量应更改为相同的整数倍数。有效的n调节希望由同一因素改变。  位置控制放大器将通过该因子的反向增加。位置控制P205的额定速度已生效  注意: 通过更改设定值, 也可以更改速度限制。		

参数	描述	数据	读/写
P354 * 参考扭矩	用于输入参考扭矩的功能参数。输入的值用于标准化所有扭矩变量 H (100%)。	初始值: 10.0 最小值: 0.0 最大: 6535.0	菜单: - 参数菜单 +功能
354	闭环控制系统最多可处理输入值的两倍。不允许值为0 Nm。  电流 (P350) 或转矩 (P354) 的参考变量应使用相同的整数倍进行更改号。有效的n调节想要被改变同样的因素。  注意: 通过改变设定值, 可以改变扭矩限制同样。	单 位: Nm指 数: - 类型: O2	- 驱动设置 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P355 * MachRefSpeed 355	用于输入参考速度的功能参数 机器编码器。输入的值用于标准化机器的所有速度变量 编码器和连接器值4000 H (100%)。控制系统可以处理高达输入值两倍的值。  在索引1中, 输入逗号前的参考速度的小数位。如果分辨率更高的话	index1: 3000 最小: 0 最大: 10000 单位: 1 /分钟 指数: 2类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +功能 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置

参考速度是必需的，小数位后  
可以在索引2中输入索引2.索引2仅对速度混合有效（功能图500a）。比较  
参数P353。

P356 * n (行为) 过滤器	该参数定义了滤波器的特性 速度实际值过滤器。	index1: 0 最小: 0 最 大: 7单 位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单  +控制/选通单元 +速度控制  - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 驱动器设置
356	供将来使用!		
P358 * 关键	用于输入密钥的功能参数。如果值在 两个指数与Lock中输入的值相符 参数P359, 因此可以在P060中选择其他菜单以及 菜单“用户参数”和 菜单“固定设置”。	index1: 0 单位: - 指数: 2类 型: L2	菜单: - 用户参数 - 参数菜单 +功能 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
358			
P359 * 锁	输入密码的功能参数。如果相同 在键参数的两个索引中输入值, 因此可以在P060中选 择其他菜单 菜单“用户参数”和菜单“固定设置”。	index1: 0 单位: - 指 数: 2 类型: L2	菜单: - 参数菜单 +功能 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
359			
P360 * 选择UserParam	用于选择“用户参数”菜单中可见参数的功能参数。肛 门 选择“用户参数”菜单 (P60 = 0), 分开 360 从参数P53和P60, 只有那些参数在索引3到 100	index1: 60 最小: 0 最大: 2999 单位: - 指 数: 100 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +功能 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
P361 * OP背光	可操作面板OP的背光 参数值: 0 =背光alwasy ON 1 =背光仅在操作期间亮起	初始: 1 最小: 0 最 大: 1单 位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单  +功能 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备
361			

参数	描述	数据	读/写
P363 * 复制BICO DSet	用于启动“复制BICO数据集”功能的功能参数。使用此功 能, 可以设置一个BICO数据 set (索引1或2) 被传送到另一个数据集。 启动时参数设置不等于 0.参数值的最后两位数字表示 将要复制的源数据集 (倒数第二位) 哪个目标数据集。执行该功能后, 参数自动重置为0。 0 =没有活动 12 =将BDS参数的索引1复制到索引2 21 =将BDS参数的索引2复制到索引1	初始 值: 0单 位: - 指数: - 类型: L2	菜单: - 参数菜单  +功能 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
363			
P364 * 复制FuncDSet	函数调用“复制功能数据集”。最后两个 参数值的数字表示要复制哪个源数据集 (倒数第二 位, 值范围1到4) 到哪个目标数据集 (最后一个数字, 值范围1到4)。 执行该功能后, 参数自动复位为“0”。 用于启动“复制功能数据”的功能参数 设置“功能。使用此功能, 设置功能 数据集 (索引1,2,3或4) 被转移到另一个数据集。使用 参数设置进行启动 不等于0.参数值的最后两位数字 指示要复制到哪个源数据集 (倒数第二位) 。之后 功能已执行, 参数为 自动重置为0。	初始值: 0 单位: - 指 数: - 类型: L2	菜单: - 参数菜单 +功能 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
364			

示例  
 0 =没有活动  
 12 =将FDS参数的索引1复制到索引2  
 31 =将FDS参数的索引3复制到索引1 24 =将FDS参数的索引2复制到索引4

P366 *	保留供将来使用	初始值: 0 最小: 0 最大: 10 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
选择FactSet 366			
P367 *	用于选择快速时要参数化的控制配置的功能参数 执行参数化 (P370)。	初始值: 0 最小: 0 最大: 3 单位: - 指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 快速参数化 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
367	0 = V / f控制 1 = - 未使用 - 2 =转矩控制3 =速 度控制		
P368 *	用于选择设定值/命令源的功能参数, 当快速进行 参数化时 执行参数化 (P370)。	初始: 1 最小: 0 最大: 8 单位: - 指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 快速参数化 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
368	0 = - 未使用 - 1 =模拟输入和端子排 2 =固定设定值和端子排 3 =电动工作电位器和端子排 4 = USS 5 =没用过 6 = PROFIBUS (需要CBP) 7 = OP1S和固定设定值 8 = OP1S和电动工作电位器		
选择Setp Src 368	仅限Compact PLUS		

参数	描述	数据	读/写
P368 *	用于选择设定值/命令源的功能参数, 快速参数化 时 执行参数化 (P370)。	初始: 1 最小: 0 最大: 8 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 快速参数化 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
368	0 = PMU 1 =模拟输入和端子排 2 =固定设定值, 端子排3 =电动 电位器和端子排 4 = USS 5 = - 未使用 - 6 = PROFIBUS (需要CBP) 7 = OP1S和固定设定值 8 = OP1S和电动电位器		
选择Setp Src 368	不紧凑PLUS		
P370 *	用于启动快速参数化的功能参数。 选择快速参数化时, 将根据所选参数对单元进行 参数化 模块。	初始值: 0 最小: 0 最大: 1 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +功能 - 快速参数化 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
快速参数 370	0 =没有快速参数化 1 =开始快速参数化 快速参数化完成后, 参数重置为0。		
P372 *	用于选择模拟操作的功能参数。 模拟操作允许驱动器的操作 没有直流母线电压。因此, 该单位必须有一个 外部24 V电源。 如果DC链接, 则无法选择模拟操作 电压超过额定直流母线电压的5%。 0 =模拟操作未激活 1 =模拟操作激活	初始值: 0 最小: 0 最大: 1 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +功能 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
模拟模式 372			
P379	发动机识别时的电机温度。 在发动机识别期间, 发动机中的温度传感器被读出并 存储在该参数中。	初始: 25.00 最低: -50.00 最大: 210.00	菜单: - 参数菜单 +功能
MotID.Temp			

379

无效温度值为210°C。

单位: °C - 上传/免费访问  
 指数: - 可变:  
 类 - 驱动器设置  
 型: I2 - 准备好了

P380

Mot Tmp警告

用于输入温度阈值的功能参数  
 警告“发动机超温” (A023)

初始值: 100 菜单:  
 最小: 0 - 参数菜单  
 被绊倒

380

温度等级B: <= 110°C (1FK6 / 1FT6为60 K值)  
 温度等级F: <= 145°C (1FK6 / 1FT6的100 K值)

例如:

最大: 200

单位: °C指数: - 类型: I2

+诊断  
 +故障/警告  
 - 上传/免费访问更改:  
 - 驱动器设置  
 - 准备

P381

Mot Tmp故障381

用于输入报警消息“发动机过热” (F020) 的温度阈值的功能参数。

例如:

温度等级B: <= 120°C (1FK6 / 1FT6为60 K值)  
 温度等级F: <= 155°C (1FK6 / 1FT6的100 K值)

如果输入温度&gt; 220°C, 则会自动激活发动机的I2t监控。前提条件是热机时间常数P383&gt;= 100s (出厂设置)。

初始: 120

最小: 0

最大: 200

单位: °C指数: - 类型: I2

菜单:

- 参数菜单  
 +诊断  
 +故障/警告  
 - 上传/免费访问更改:  
 - 驱动器设置  
 - 准备

参数描述数据读/写

P382 \*

发动机冷却382

在I2t发动机监控期间, 发动机冷却类型会影响允许的负载循环。已为所有1FT6和1FK6电机选择参数值1 (=出厂设置)。

参数值: 0: 自冷却

1: 强制冷却

初始: 1

最小: 0

最大: 1单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单  
 +诊断  
 +功能  
 - 快速参数化  
 - 驱动器设置  
 - 上传/免费访问更改:  
 - 驱动器设置  
 - 驱动器设置  
 - 准备

+故障/警告

参数描述数据读/写

P383

## Mot ThermT-Const 383

电机设定指令的热时间常数:

$i^2t$ 计算由参数值>=激活  
100秒

示例: 对于2极1LA5063电机, 该值应设置为8分钟 (从表中) \* 60s / min = 480s。

西门子标准电机的热时间常数如下表所示 (以分钟为单位)

类型2- 4- 4-8- 10-12-  
极杆极杆

初始值: 100

最小: 0

最大: 16,000

单位: 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单

+ 诊断

+ 功能

- 快速参数化

- 驱动设置

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

- 驱动设置

- 准备

+故障/警告

1LA5063	8	13	-	-	-	-
1LA5070	8	10	12	-	-	-
1LA5073	8	10	12	-	-	-
1LA5080	8	10	12	-	-	-
1LA5083	10	10	12	-	-	-
1LA5090	五	9	12	12	-	-
1LA5096	6	11	12	14	-	-
1LA5106	8	12	12	16	-	-
1LA5107	-	12	-	16	-	-
1LA5113	14	11	13	12	-	-
1LA5130	11	10	13	10	-	-
1LA5131	11	10	-	-	-	-
1LA5133	-	10	14	10	-	-
1LA5134	-	-	16	-	-	-
1LA5163	15	19	20	12	-	-
1LA5164	15	-	-	-	-	-
1LA5166	15	19	20	14	-	-
1LA5183	25	三十	-	-	-	-
1LA5186	-	三十	40	45	-	-
1LA5206	三十	-	45	-	-	-
1LA5207	三十	35	45	50	-	-
1LA6220	-	40	-	55	-	-
1LA6223	35	40	50	55	-	-
1LA6253	40	45	50	60	-	-
1LA6280	40	50	55	65	-	-
1LA6283	40	50	55	65	-	-
1LA6310	45	55	60	75	-	-
1LA6313	-	55	60	75	-	-
1LA6316	48	58	63	78	-	-
1LA6317	-	58	63	78	-	-
1LA6318	-	-	63	78	-	-
1LA831。	35	40	45	45	50	50
1LA835。	40	45	50	50	55	55
1LA840。	45	50	55	55	60	60
1LA845。	55	55	60	60	70	70
1LL831。	25	25	三十	三十	35	35
1LL835。	三十	三十	35	35	40	40
1LL840。	35	35	35	35	40	40
1LL845。	40	35	40	40	45	45
1LA135。	三十	35	40	-	-	-
1LA140。	35	40	45	45	-	-
1LA145。	40	45	50	50	55	55
1LA150。	50	50	55	55	65	65
1LA156。	60	55	60	60	70	70
1LL135。	20	20	25	-	-	-
1LL140。	25	25	三十	三十	-	-
1LL145。	三十	三十	三十	三十	35	35
1LL150。	35	三十	35	35	40	40
1LL156。	40	35	35	35	40	40

1LA7电机: 和1LA5电机

型号: 1PH610 1PH613 1PH616 1PH618 1PH620 1PH622 25 30 35 40 40 40

例外:

1PH610, n = 1150 rpm T1 = 20 min

## 参数描述数据读/写

1PH7 (= 1PA6):	100	132	160	180	225
轴高:					
T1分钟	25	三十	35	40	40
1PL6:					
轴高:	180	225			
T1分钟	三十	三十			
1PH4:					
轴高:	100	132	160		
T1分钟	25	三十	35		

如果超过P384中参数化的利用率限制, 则设置诊断信号F021。

前提条件: P95 >= 10或P97 = 0

P384 *	发动机负载循环监视器消息的功能参数。该参数对所有发动机数据有效集。	index1: 100 最小: 0 最大: 300 单位: % 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 诊断 + 故障/警告 + 功能
384	参考值是额定发动机功率。 索引: i001: WARN当输入的加载值为到达时, 通过B0150 / B0151 i002编辑警告信息: STOE当输入的负载值为到达后, 通过B0152 / B0153编辑故障信息 可视化参数: r008 (Motora利用率) 设置说明: 0: 没有评价		可变:  - 准备好了
P399 *	用于特殊访问的功能参数	初始值: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 功能
399			可变:  - 驱动器设置
P401 *	用于输入固定设定值的功能参数1。	index1: 0,000 最 低: -200,000 最 大: 200,000 单位: % 指数: 4 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道
固定设定值1	通过设置相关控制, 通过P580和P581指定的源激活固定设定值		- 上传/免费访问
401	字位 (见r551)。		可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P402 *	用于输入固定设定值的功能参数2。	index1: 0,000 最 低: -200,000 最 大: 200,000 单位: % 指数: 4 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道
固定设定值2	通过源激活固定设定值		- 上传/免费访问可更改:
402	通过设置相关控制由P580和P581指定 字位 (见r551)。		- 驱动器设置 - 准备好了
P403 *	用于输入固定设定值的功能参数3。	index1: 0,000 最 低: -200,000 最 大: 200,000 单位: % 指数: 4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道
固定设定值3	通过源激活固定设定值		- 上传/免费访问
403	通过设置相关的控制字位, 由P580和P581指定 (见r551)。		可变:

- 驱动设置  
- 上传/免费访问  
- 驱动设置  
- 驱动设置  
- 上传/免费访问  
- 电源部分定义  
- 电源部分定义  
- 电路板配置  
- 驱动设置  
- 准备  
- 驱动设置  
- 准备

参数	描述	数据	读/写
P404 * 固定设定值4	用于输入固定设定值的功能参数4。 通过源激活固定设定值	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
404	字位 (见r551)。		
P405 * 修正了Setp 5	用于输入固定设定值的功能参数5。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变:
405			
P406 * 固定Setp 6	用于输入固定设定值的功能参数6。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
406			
P407 * 固定Setp 7	用于输入固定设定值的功能参数7。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
407			
P408 * 固定Setp 8	用于输入固定设定值的功能参数8。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
408			
P409 * 固定Setp 9	用于输入固定设定值的功能参数9。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变:
409			
P410 * 固定Setp 10	用于输入固定设定值的功能参数10。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变:
410			



		, FDS 类型: I4	- 驱动器设置 - 准备好了
P411 *	用于输入固定设定值的功能参数11。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
修正了Setp 11 411			
P412 *	用于输入固定设定值的功能参数12。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
固定Setp 12 412			
- 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备			
参数	描述	数据	读/写
P413 *	用于输入固定设定值的功能参数13。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: %指 数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
固定Setp 13 413			
P414 *	用于输入固定设定值的功能参数14。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变:
固定Setp 14 414			
P415 *	用于输入固定设定值的功能参数15。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
固定Setp 15 415			
P416 *	用于输入固定设定值的功能参数16。	index1: 0,000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I4	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
固定Setp 16 416			
P417 *	选择用于选择固定设定值的位2的二进制互联的BICO参数。用于选择固定设定值, 位0 (P580), 位1 (P581) 的状态和第3位 (P418) 很重要。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
Src FSetp bit2 417			
P418 *	用于选择位3的二进制互联的BICO参数用于选择固定设定值的是读入。用于选择固定设定值, 位0 (P580), 位1 (P581) 和位2 (P417) 的状态很重要。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变:
Src FSetp Bit3 418			
R419	用于显示数量的可视化参数 固定设定点当前有效。	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: -类 型: O2	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问
#Active FSetp 419			

R420 活跃的FSetp	可视化参数，用于显示当前活动的固定设定值。	12月份：3单 位：% 指数：- 类型：I4	菜单： - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问
420			
P421 * MOP (最大)	用于输入上限的函数参数 内置电动电位器。电动工作电位器输出的值仅限于 以正方向进入极限。	初始值：100.0 敏：-200.0 最大：200.0 单位：% 指数：-类 型：I2	菜单： - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置 - 准备好了
421			
- 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备			
参数	描述	数据	读/写
P422 * MOP (分钟)	用于输入内部电动工作电位器下限的功能参数。值输出 由电动工作的电位器限制在 以负方向进入限制。	初始值：0.0 敏：-200.0 最大：200.0 单位：%指 数：- 类型：I2	菜单： - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问可更 改： - 驱动器设置 - 准备好了
422			
P423 * Src MOP inv.	BICO参数用于选择用于反转电动电位器的信号的二进制 互联器 读入。如果从反转变为非反转，反之亦然，则是电 机的输出信号 操作的锅不会突然老化，但在 在P431和P432中输入加速时间和减速时间 的斜坡形式	初始 值：0单 位：- 指数：-类 型：L2, B	菜单： - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置
423			
R424 MOP (出)	用于显示输出值的可视化参数 由电动电位器提供进一步的 处理。	12月.Plc.：2 单位：1/分钟 指数：-类 型：I4	菜单： - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问
424			
P425 * Conf MOP	用于配置电动电位器的功能参数。  xxx0 = OFF期间不存储MOP输出ON后，P426规 定了起始点。 xxx1 = OFF后存储MOP输出。 ON后，MOP设置为该值。  xx0x =斜坡发生器在自动模式下无效。xx1x =斜坡发生 器始终有效。  x0xx =没有初始舍入的加速度x1xx =初始 舍入时的加速度	初 始：110单 位：- 指数：- 类型：L2	菜单： - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问可更 改： - 驱动器设置
425			
P426 * StartValue MOP	用于输入起始值的函数参数 电动电位器。通过P425中的适当参数化，电机的输 出值 ON后，操作电位器设置为此值 命令。	初始值：0.0 敏：-200.0 最大：200.0 单位：% 指数：-类 型：I2	菜单： - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置
426			
P427 * Src设置MOP	BICO参数用于选择用于设置电动电位器的命令的二进 制互联器 要读入。当信号的边缘上升时，设置 价值被采用。	初始 值：0单 位：- 指数：- 类型：L2, B	菜单： - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问可更 改： - 驱动器设置
427			
P428 * Src SetV MOP	用于选择连接器的BICO参数 电动工作电位器的设定值应为 读入。	初始值：0 单位：- 指数：-类 型：L2, K , K	菜单： - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置
428			
P429 *	用于选择连接器的BICO参数	初始值：0 单位：-指	菜单： - 参数菜单

Src汽车setp 429	应读入电动电位器的自动设定值。	数: - 类型: L2, K , K	+设定点通道 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
参数	描述	数据	读/写
P430 * Src手动/自动 430	用于选择用于切换电机操作的命令的二进制互锁的BICO参数。罐  手动和自动读取之间 自动运行（信号逻辑1），外部设定值由电动机的斜坡发生器操作 盆。切换到手动操作后 （信号逻辑0），电动工作电位器可以从最后一个自动设定点开始移动 操作。	初始 值: 0单 位: - 指数: -  类型: L2, B	菜单: - 参数菜单  +设定点通道 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
P431 * MOP加速时间 431	用于输入电机运行的加速时间的功能参数。盆。输入 时间 哪个发动机操作。电位器是需要的 从零加速到+/- 100%。在初始舍入加速的情况下， 加速时间 增大。可以在P425中激活舍入。	初始值: 10.0 最小值: 0.0 最大值: 1000.0 单位: 指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +设定点通道 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
P432 * MOP减速时间 432	用于输入减速时间的功能参数 汽车歌剧。盆。输入时间 哪个发动机操作。电位器需要从+/- 100%减速到 零。如果发生 初始舍入减速，减速时间 增大。可以在P425中激活舍入。	初始值: 10.0 最小值: 0.0 最大值: 1000.0 单位: s 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +设定点通道 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P433 * Src AddSetpoint1 433	用于选择连接器的BICO参数  额外的设定值1被添加到斜坡功能前面的主设定点 发电机。	index1: 0 单位: - 指 数: 2 BDS 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +设定点通道 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P434 缩放添加Setp1 434	用于输入附加设定值1的比例因子的功能参数。	index1: 100.0 最小值: -300.0 最大: 300.0 单位: %指 数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +设定点通道 - 上传/免费访问可更 改:
P435 * Motpot限制 435	此参数可用于输入引擎 电位计的限制比参数更精细 P421, P422。P425 = 1xxx切换到高分辨率限 制。	索引1: 100000 最低: -200,000 最大: 200,000 单位: % 指数: 2类 型: I4	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
P438 * Src AddSetpoint2 438	用于选择连接器的BICO参数  在斜坡功能之后，将附加设定值2添加到主设定值 发电机。突然的变化直接传递给了 速度控制。	index1: 0 单位: - 指 数: 2 BDS 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 +设定点通道 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P439 缩放添加Setp2 439	用于输入附加设定值2的比例系数的功能参数。	index1: 100.0 最小值: -300.0 最大: 300.0 单位: %指 数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +设定点通道 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
r441 实际速度 441	参数仅适用于PROFIdrive V3标准的参数模型。参数 仅在以下情况下可见  PROFIdrive V3已设置。	12月份: 0单 位: - 指数: - 类 型: N4	菜单: - 参数菜单  - 上传/免费访问
- 驱动设置 - 准备			
参数	描述	数据	读/写

P443 * Src MainSetpoint  443	BICO参数，用于选择要从中读取主设定值的连接器。	index1: 0单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
P444 缩放主要设置  444	用于输入比例因子的函数参数主要设定点。	index1: 100.0 最小值: -300.0 最大: 300.0 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变:
R446 主要组合 (行为)  446	参数仅适用于参数模型PROFIdrive V3标准。仅当PROFIdrive V3已设置时，参数才可见。	12月.Plc.: 0 单位: - 指数: - 类型: N4	菜单:
P448 Jog Setp 1  448	用于输入点动设定值的功能参数1.选择点动设定值并转换为点动模式通过控制字进行位，点动位0和点动位1 (P568, P569)。	index1: 0,0 敏: -200,0 最大: 200.0 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问可更改:
P449 Jog Setp 2  449	用于输入点动设定值的功能参数2。选择慢跑设定点并过渡到点动模式通过控制字位，点动位0和点动位1 (P568, P569) 进行。	index1: 0,0 敏: -200,0 最大: 200.0 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变:
P450 Jog Setp 3  450	用于输入点动设定值的功能参数3。选择慢跑设定点和过渡到慢跑位，点动位0和点动位1 (P568, P569)。	index1: 0,0 敏: -200,0 最大: 200.0 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P452 * N (MAX, FWDSpeed)  452	用于在正旋转方向上输入最大速度的功能参数。输入的值是 将速度设定值限制在正方向。 如果实际速度超过输入值，速度限制控制器会减小允许的转矩 用矢量电流控制操作直到实际速度再次达到允许的最大速度。在使用V / f控制运行期间，输出频率在 正方向仅限于输入的值。 请注意，感应电机在弱磁范围内运行时，不得在a 速度高于弱磁频率的两倍 (P293)。	index1: 100.0 最小值: 0.0 最大: 200.0 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 可变: - 驱动器设置
- 驱动设置 - 准备 - 参数菜单 - 上传/免费访问 - 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 上传/免费访问			

参数	描述	数据	读/写
P453 * N (MAX, REVSPEED)  453	用于在负旋转方向上输入最大速度的功能参数。输入的值是 将速度设定值限制在负方向。 如果实际速度超过输入值，速度限制控制器会减小允许的转矩 用矢量电流控制操作直到实际速度再次达到允许的最大速度。在使用V / f控制运行期间，输出频率在 负方向仅限于输入的值。	index1: - 100,0 敏: -200,0 最大值: 0.0 单位: % 指数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道 可变: - 驱动器设置

请注意，不允许感应电机在弱磁范围内运行

速度高于弱磁频率的两倍（P293）。

R461	用于显示速度设定值的可视化参数	12月.Plc。：2	菜单：
n (set, speed sel)	选择旋转方向。	单位：1 / min	- 参数菜单
461		指数：-	+ 设定点通道
		类型：I4	- 上传/免费访问
P462 *	用于输入加速时间的功能参数。加速时间与0到+/-的加速度有关	index1: 0.50	菜单：
加速。时间		最低：0.00	- 参数菜单
462	100%。在P469中输入不等于0的平滑时间常数会导致斜坡发生器输出的舍入并增加设定的加速时间。	最大：600.00	+ 设定点通道
		单位：s	- 上传/免费访问
		指数：4	可变：
		, FDS	
		类型：O2	
P464 *	用于输入减速时间的功能参数。减速时间与+/-的减速时间有关	index1: 0.50	菜单：
减速。时间		最低：0.00	- 参数菜单
464	100%到0。在P469中输入平滑时间不等于0会导致斜坡发生器的舍入	最大：600.00	+ 设定点通道
	输出和增加设定的减速时间。	单位：s	- 上传/免费访问
		指数：4	可变：
		, FDS	- 驱动器设置
		类型：O2	- 准备好了
p469 *	用于输入平滑时间的功能参数	index1: 0,000	菜单：
SmoothRGenOut	斜坡发生器输出的常数。输入不等于0的值会导致斜坡生成器的舍入	最小值：0.000	- 参数菜单
469	输出和增加加速度和在P462和P464中输入的减速时间。	最大：6,000	+ 设定点通道
		单位：s	- 上传/免费访问
		指数：4	可变：
		, FDS	- 驱动器设置
		类型：O2	- 准备好了
P471	用于输入预控制扭矩的比例系数的功能参数。缩放是如此选择，在加速和减速期间以及主动前期	index1: 100.0	菜单：
比例Torq (PRE)		最小值：0.0	- 参数菜单
471	控制，扭矩设定点是最小的。	最大：200000.0	+ 设定点通道
		单位：%	- 上传/免费访问可更改：
		指数：4	- 驱动器设置
		, FDS	- 准备好了
		类型：O4	
R472	用于在限制后显示速度设定值的可视化参数。	12月份：2单	菜单：
n (set, lim)		位：1 / 分钟	- 参数菜单
472		指数：-	+ 设定点通道
		类型：I4	- 上传/免费访问
R541	用于个人测量的可视化参数	12月.Plc。：2	菜单：
Mot ID R (定子)	定子电阻+馈线电阻静止时电机识别的结果。	单位：%	- 参数菜单
541	参考值是电机额定阻抗。	指数：6	+ 功能
	指数方面：	类型：O2	- 上传/免费访问
	i001 = Me U: 相位方向U的测量结果		
	i002 = Me V: 相位方向V的测量结果		
	i003 = Me W: 相位方向W的测量结果		
	供将来使用感应电机。		
- 驱动设置			
- 上传/免费访问			
- 驱动设置			
- 准备			
参数	描述	数据	读/写
R546	用于参考的静止时发动机识别的各个测量结果的可视化参数	12月份：2单	菜单：
MotId X (泄漏)	总漏电抗。	位：%	- 参数菜单
546		指数：3	+ 功能
	供将来使用感应电机。	类型：O2	- 上传/免费访问
r548	参数仅适用于参数模型	12月.Plc。：1	菜单：
参考角度	PROFdrive V3标准。参数仅在以下情况下可见	单位：° (旧)	- 参数菜单
548	PROFdrive V3已设置。	指数：- 类	
		型：O2	
P549 *	作为P115 = 8的替代方案，也可以通过该二进制	初始	菜单：
		值：0单	

Q.PosTest	位选择位置测试。	位: - 指数: - 类型: L2, B	- 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
549	<p>于位置的测试模式上电时, 带U的定子电流 (-), V和W (+) 是深刻的印象, 的绝对值通过Isq (P270, P271) 设置。 如果转子可以自由对齐, 则可以在r286读取电机编码器的方向。 通过旋转编码器或通过旋转来进行校正 适合P132的参赛作品。</p> <p>测试旋转方向, 编码器增量数和极数: 如果在位置测试期间“启用正方向”旋转“的位 (在控制字1) 从0变为1时, 外加电流指示器会慢慢使一个电 顺时针旋转。那么KK186必须 使在正好一个完整的回转在正方向 (0% &gt; + 100% &gt; + 199% / - 200% &gt; -100% &gt; 0%) 。</p> <p>如果KK186使得多于或少于一个整圈, 极对 (P109), 则号码或编码器的数 必须检查增量。 如果KK186以错误的方向旋转, 那么两相 必须交换, 编码器必须重新对齐。</p>		
R550 控制字1	可视化参数, 用于显示控制字1.位 显示0到15。	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: - 类 型: V2	菜单: - 参数菜单 +控制和状态字 - 上传/免费访问
550			
R551 控制字2	用于显示控制字2的可视化参数。显示位16至31。	12月份: 0单 位: - 指数: - 类型: V2	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问
551			
R552 状态字1	用于显示状态字1的可视化参数 显示0到15。	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: - 类 型: V2	菜单: - 参数菜单 +控制和状态字 - 上传/免费访问
552			
r553 状态字2	用于显示状态字2位的可视化参数 显示16到31。	12月.Plc。: 0 单位: - 指 数: - 类型: V2	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问
553			
P554 * Src ON / OFF1	用于选择二进制数的BICO参数 读入ON / OFF命令 (控制字1, 位0) 。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态字 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
554			
- 上传/免费访问 - 驱动设置			
参数	描述	数据	读/写
P555 * Src1 OFF2 (海 岸)	用于选择要从中读取OFF2命令 (控制字1, 位1) 的第一个二进制互联的BICO参数。 在中选择了OFF2命令的其他来源	index1: 1单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变:
555	P556和P557。		
P556 * Src2 OFF2 (海 岸)	用于选择要读入OFF2命令 (控制字1, 位1) 的第二个二进制数的BICO参数。 在中选择了OFF2命令的其他来源	index1: 1单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
556	P555和P557。		

			- 准备好了
P557 * Src3 OFF2 (海岸) 557	用于选择第3个二进制数的BICO参数 要读入OFF2命令 (控制字1, 位1)。  在P555和P556中选择了OFF2命令的其他来源。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单  +控制和状态字 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P558 * Src1 OFF3 (QStop) 558	用于选择第一个二进制数的BICO参数 要读入OFF3命令 (控制字1, 位2)。  在P559和P560中选择了OFF3命令的其他来源。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单  +控制和状态字 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P559 * Src2 OFF3 (QStop) 559	用于选择第二个二进制数的BICO参数 要读入OFF3命令 (控制字1, 位2)。选择OFF3命令的其他源 P558和P560。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P560 * Src3 OFF3 (QStop) 560	用于选择第3个二进制数的BICO参数 要读入OFF3命令 (控制字1, 位2)。选择OFF3命令的其他源 P558和P559。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P561 * Src InvRease 561	用于选择用于释放变频器的命令的二进制互联的BICO参数 (控制字1, 位3) 应该被读入。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变:
			- 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备
参数	描述	数据	读/写
P562 * Src RampGen Rel 562	用于选择用于释放斜坡发生器的命令的二进制互联的BICO参数 (控制字1, 位4) 将被读入。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变:
P563 * Src RampGen停止 563	用于选择用于启动斜坡发生器的命令的二进制互联的BICO参数 (控制字1, 第5位是要读入的)。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P564 * Src setp发布 564	用于选择二进制数的BICO参数 释放设定值的命令 (控制字1, 位6)  应该被读入。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单  +控制和状态字 - 上传/免费访问 可变:

			- 驱动器设置 - 准备好了
P565 * Src1故障复位 565	用于选择第一个二进制数的BICO参数 确认故障的命令（控制字1， 要读入位7）。在P566和P567中选择了其他故 障确认源。	index1: 2107 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态字 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
P566 * Src2故障复位 566	用于选择第二个二进制数的BICO参数 用于确认故障的命令（控制字1，位7）将被读入。 故障的其他来源 在P566和P567中选择确认。	index1: 0 单位: - 指 数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
P567 * Src3故障复位 567	用于选择第3个二进制数的BICO参数 用于确认故障的命令（控制字1，位7）将被读入。 故障的其他来源 在P565和P566中选择确认。	index1: 0 单位: - 指 数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问可更 改:
P568 * Src Jog Bit0 568	用于选择二进制互联的BICO参数，用于选择点动设定 值的位0和用于选择点动装置的命令 开始点动操作（控制字1，位8） 读入。为了选择点动设定值，位1（P569）的状态也很 重要。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变:
			- 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备
参数	描述	数据	读/写
P569 * Src Jog Bit1 569	用于选择二进制互联的BICO参数，用于选择点动设定值 的位0和用于选择点动装置的命令 开始点动操作（控制字1，位9） 读入。为了选择点动设定值，位0（P568）的状态也很 重要。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变:
P571 * Src FWD速度 571	用于选择二进制数的BICO参数，用于释放正旋转方向 的命令 （控制字1，位11）将被读入。	index1: 1单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P572 * Src REV速度 572	用于选择二进制数的BICO参数 用于释放负旋转方向的命令 （控制字1，位12）将被读入。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态字 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P573 * Src MOP UP 573	用于选择二进制数的BICO参数 用于增加发动机运转的命令 要读入电位计（控制字1，位13）。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态字 - 上传/免费访问可更



			改: - 驱动器设置 - 准备好了
P574 * Src MOP Down 574	用于选择二进制数的BICO参数 用于降低电动工作电位器（控制字1，位14）的命令 将被读入。	index1: 0 单位: - 指 数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
P575 * Src No ExtFault1 575	用于选择二进制数的BICO参数 用于跳闸外部故障1（控制字1，位15）的命令将被读 入。	index1: 1 单位: - 指 数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问可更 改:
P576 * Src FuncDSetBit0 576	用于选择用于选择功能数据组（控制字2，位16）的 位0的二进制互联的BICO参数 要读入。对于功能数据集的选择， 位1（P577）的状态很重要。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变:
	- 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备		
参数	描述	数据	读/写
p577 * Src FuncDSetBit1 577	用于选择用于选择功能数据组（控制字2，位17）的 位1的二进制互联的BICO参数 要读入。对于功能数据集的选择， 位0（P576）的状态很重要。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变:
P580 * Src FixSetp Bit0 580	用于选择二进制互联的BICO参数，用于选择固定设定值 （控制字2，位20）的位0是 读入。对于固定设定值的选择， 位1（P581），位2（P417）和位3（P418）的状态很 重要。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P581 * Src FixSetp Bit1 581	用于选择位1的二进制互联的BICO参数 用于选择固定设定值（控制字2，位21）是 读入。对于固定设定值的选择，位0（P580）， 位2（P417）和位3（P418）的状态为 重要的。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态字 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P583 * Src Fly Release 583	用于选择二进制数的BICO参数 用于释放“飞行重启”功能的命令 （控制字2，位23）将被读入。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +控制和状态字 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
P584 * Src Droop Rel 584	用于选择二进制数的BICO参数 用于释放下垂（控制字2，位24）的命令将被读入。	index1: 0 单位: - 指 数: 2 BDS	菜单: - 参数菜单 +控制和状态 话 - 上传/免费访问可更

		类型: L2, B	改: - 驱动器设置 - 准备好了
p585 * Src n-Reg Rel 585	用于选择二进制数的BICO参数 用于释放速度控制器 (控制字2, 位25) 的命令将被读入。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制和状态 话 - 上传/免费访问可更改:
P586 * Src No ExtFault2 586	BICO参数, 用于选择从中触发外部故障2的命令的二进制互联 (控制字2, 要读入位26)。逻辑0的信号导致a 预充电完成后等待时间为200 ms后, 故障单元停机 (转换器状态为r001大于10)。带外部故障2, 外部故障  例如, 可以监控制动单元。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变:
	- 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备		
参数	描述	数据	读/写
P587 * Src主/从 587	用于选择二进制互联的BICO参数, 用于在主从驱动器之间切换的命令 (控制字2, 位27) 将被读入。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变:
P588 * Src No Ext Warn1 588	BICO参数, 用于选择用于触发外部警告1的命令的二进制互联器 (控制字2, 位28) 将被读入。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制和状态 话 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P589 * Src No Ext Warn2 589	用于选择二进制数的BICO参数 用于绊倒外部警告2的命令 (控制字2, 位29) 将被读入。	index1: 1 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制和状态字 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P590 * Src BICO DSet 590	用于选择二进制数的BICO参数 用于选择BICO数据集的位 (控制字2, 位30) 是被读入。	初始值: 0 单位: - 指数: - 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制和状态字 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P591 * Src ContactorMsg 591	用于选择二进制数的BICO参数 应读入主接触器的回检消息 (控制字2, 位31)。如果是检查源 主接触器的消息未参数化 (输入值= 0), 在ON命令之后等待P600中参数化的核对时间然后 预充电开始了。如果是退房的来源 主接触器的消息参数化 (输入值不等于0), 仅转换为预充电 当检查消息是逻辑1时发生。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 控制和状态 话 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
	- 驱动设置 - 准备		

参数	描述	数据	读/写
P595 * CL / AntiClRot	该参数定义了电机的旋转方向。	初始值: 0 最小: 0 最大: 1 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 设定点通道
595	<p>P595 = 0: 在正设定值设置下, 驱动器向右旋转。</p> <p>P595 = 1: 在正设定值设置下, 驱动器旋转至左边。</p> <p>包括以下内容:</p> <p>实际应用例如在连续腹板中读取, 以便所有驱动器沿着方向旋转 具有正设定点设置的材料。 在定位任务的情况下, 可以定义运动方向和零位置, 而不管它们如何 电机的旋转方向。</p> <p>可以想象这个功能如下: 二 相位在驱动器上反转, 实际值反转 (恢复控制感)</p> <p>脉冲编码器输出SBM和SBR2显示 实轴速度。P595对此输出没有影响 信号!</p>		可变: - 驱动器设置
P596 * R / L-ext.Encoder	某些速度组合可能需要切换外部的旋转方向 编码器使旋转方向一致	初始值: 0 最小: 0 最大: 1 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 编码器数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 驱动器设置
596	那个电机编码器。  0: 顺时针旋转, 正向 1: 逆时针旋转, 阳性		
P599 * 速度组合	作为电机编码器的替代品, 外部编码器也可用作实际速度值源 (设定值100%)。电流控制继续基于电机编码器。 因此可以组合实际速度值 电机编码器和外部编码器。仅限0% 电机编码器 仅限100%外部编码器	初始值: 0.00 最低: 0.00 最大: 100.00 单位: % 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 电机/编码器 + 编码器数据 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
599			
	- 驱动设置 - 上传/免费访问 a) 加快实际价值 b) 当前设定值 c) 定位实际价值 d) 多圈编码器的绝对值		
参数	描述	数据	读/写
P600 * ContactorMsgTime	用于输入主接触器的核对时间的功能参数。 如果没有为主参数化参数化	初始值: 0 最小: 0 最大: 6000 单 位: ms指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 序列控制
600	<p>接触器检查 (P591 &gt; 0), 在ON命令和之后必须经过参数化的核对时间 然后开始预充电。如果没有核对信号 给定, 触发错误F001。</p> <p>如果没有为主参数化参数化 接触器检查 (P591 = 0), 在ON命令和之后必须经过参数化的核对时间 然后开始预充电。在此期间, 主接触器必须关闭。如果是主接触器 可用, 核对时间至少为120毫秒 推荐使用。</p> <p>核对时间适用于激励和 断开接触器的电源。</p>		- 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置



参数	描述	数据	读/写
P610 * Src BrakeThresh1 610	用于选择连接器的BICO参数 在使用当前值 (K0242) , 在感应电动机情况下的磁化和在v / f控制的情况下的 电压升压可以被监控。  产生转矩的电流分量 (K0184) 仅在设定值启用后 产生。	初始: 242 单位: - 指 数: -  类型: L2, K	可变: - 驱动器设置  菜单: - 参数菜单 + 序列控制 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
P611 刹车打谷 611	用于输入制动阈值1的功能参数, 如果超过此值, 则制动器为 打开。	初始值: 0.0 最小值: 0.0 最大: 200.0 单位: %指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 序列控制 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
P612 * Src SigBrakeOp 612	用于选择二进制数的BICO参数 回读消息“Brake opened”将被读入。	初始: 1 单位: - 指数: - 类 型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 序列控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P613 * Src SigBrakeClos 613	用于选择二进制数的BICO参数 回读消息“刹车关闭”将被读入。	初始值: 0 单位: - 指 数: - 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 序列控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P614 * Src PBrakeClos 614	用于选择要从中读取制动器的二进制互联器的BICO参 数。	初始 值: 0单 位: - 指数: -  类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 序列控制 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
P615 * Src BrakeThresh2 615	用于选择连接器的BICO参数 与制动阈值2进行比较的实际值是 读入。当前速度 (KK0091) 被选为实际值。	初始: 91 单位: - 指数: - 类 型: L2, K	菜单: - 参数菜单 + 序列控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P616 BrakeThresh2 616	用于输入制动阈值的参数。如果OFF后实际值低 于此阈值 命令, 刹车关闭  由制动控制单元 (B278) 启动。该值不应低于关闭值 在P800中参数化。	初始值: 0.5 最小值: 0.0 最大: 200.0 单位: % 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 序列控制 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
P617 BrakeThresh2Time 617	用于输入关闭制动器的时间延迟到OFF命令的功能参 数。如果 阈值低于阈值 进入的时间。	初始值: 0.00 最低: 0.00 最大: 100.00 单位: s 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 序列控制 + 诊断 + 消息/显示 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
P630 * AnIn Scale 630	用于缩放模拟输入的功能参数 基本单元的端子排。传入的信号是 乘以输入的参数值。	初始值: 1.00 最低: 0.00 最大: 100.00 单位: - 指数: -  类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 终端 - 上传/免费访问 可变:
P631 * AnIn Offset 631	用于输入模拟偏移的功能参数 输入基本单元的端子排。偏移是	初始值: 0.00 最低: -100.00	菜单: - 参数菜单

631	添加到模拟输入信号。 指数方面: i001 = CU-1: 模拟输入1的偏移 i002 = CU-2: 模拟输入2的偏移	最大: 100.00 单位: % 指数: - 类型: I2	+终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P632 * Analn Conf 632	用于配置模拟输入的功能参数 基本单元的端子排。选择加号或减号作为读入的模拟 值 提供。 0 =不要改变符号 1 =始终使用加号传递值2 =反转符号 3 =始终使用减号传递值 可以通过“反转”再次更改标志 模拟输入“命令 (P633)。	初始值: 0 最小: 0 最大: 3 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
P633 * Src Ana Invert 633	用于选择二进制数的BICO参数 用于反转端子上的模拟输入信号的命令。	初始值: 0 单位: - 指数: - 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P634 Analn Smooth 634	用于输入端子排上模拟输入的平滑时间常数的功能参 数 基本单位。 指数方面: i001 = CU-1: 模拟输入1的平滑时间常数 i002 = CU-2: 模拟输入2的平滑时间常数	初始值: 0.0 最小值: 0.0 最大: 100.0 单 位: ms指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
- 驱动设置 - 准备			
参数	描述	数据	读/写
P635 * Ana W indow 635	用于在基本单元的端子排上输入模拟输入窗口的功能参 数。只有当 模拟输入信号已被设置更改 与其旧值相关的参数值是传递的此更改。存储新信号 值 并作为下一个比较值 处理周期。输入不等于0的参数值可抑制信号噪声。突 然发生的设定值变化 相反, 没有任何延迟地传递。	初始值: 0.00 最低: 0.00 最大: 100.00 单位: %指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
P636 * Src Analn Rel 636	用于选择二进制互联的BICO参数, 用于释放终端上模 拟输入的命令 基本单元的条带已准备好被读入。没有发布, 模拟输入提供的设定值为0。 指数方面: i001 = CU-1: 释放模拟输入1 i002 = CU-2: 释放模拟输入2	初始 值: 1单 位: - 指数: - 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
r637 肛门setp 637	可视化参数, 用于显示模拟输入提供的设定 值。 i001 = CU-1: 模拟输入1的设定值 i002 = CU-2: 模拟输入2的设定值	12月份: 1单 位: % 指数: -类 型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
P640 * Src AnaOut 640	用于选择连接器的BICO参数 值应在基本单元的端子排的模拟输出端输出。 指数方面: i001 = CU-1: 模拟输出1的连接器的编号 i002 = CU-2: 模拟输出2的连接器的编号	index1: 0 单位: -指 数: 2 BDS 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P641 * AnaOut Conf 641	对于在基本单元的端子板构成模拟输出功能参数。做 出选择为 到符号 (加号或减号) 的值 P640中选择的连接器输出到模拟输出。	index1: 0 最小: 0 最大: 3 单位: -指 数: 4 , FDS	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置

0 =不要改变符号  
 1 =始终使用加号输出值  
 2 =反转标志  
 3 =始终使用减号输出值

类型: O2

P642 AnaOut Smooth	用于输入端子排上模拟输出的平滑时间常数的功能参数基本单位。	index1: 0 最小: 0 最大: 100 单位: ms 指数: 4 , FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P643 CU AnalogOutGain	用于缩放基本单元端子排上模拟输出的功能参数。在...的帮助下输入参数值, 模拟电压为	index1: 10.0 敏: -200,0 最大: 200.0 单位: V 指数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P644 AnaOut Offset	用于输入模拟偏移的功能参数输入基本单元的端子排。偏移是	index1: 0,0 最小值: -10.0 最大值: 10.0 单位: V 指数: 4 , FDS 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了

- 驱动设置  
 - 准备  
 - 驱动设置  
 - 准备

参数	描述	数据	读/写
P645 * Src Conf DigIn4	如果在参数P647 / 648中设置了参数值5, 则此二进制数用于更改位置的传送上升沿和下降沿之间的测量。	index1: 1单 单位: - 指数: 2 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P646 状态DigIn	用于显示信号电平的可视化参数基本单元的端子排的数字输入和输出。	12月.Plc。: 0 单位: - 指 数: - 类型: V2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
P647 * Conf DigIn4	用于配置数字输入的功能参数4。  0 =用作正常数字输入1 = OFF2, 带上升沿  2 = OFF2, 下降沿  3 =采用上升沿位置的测量值  5 =根据二进制数采用位置的测量值  为了将端子-X101 / 6用作数字输入, 必须在两个索引中将P654设置为0。	index1: 0 最小: 0 最 大: 5单 单位: - 指数: 2 BDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P648 * Conf DigIn5	用于配置数字输入的功能参数5。  0 =用作普通数字输入 1 = OFF2, 上升沿2 = OFF2, 下降沿  3 =采用上升沿位置的测量值  5 =根据二进制数采用测量值	index1: 0 最小: 0 最大: 5 单位: - 指 数: 2 BDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
P649 * Src Conf DigIn5	如果在参数P647 / 648中设置了参数值5, 则这个二进制文件用于改变位置的转移上升沿和下降沿之间的测量。	index1: 1 单位: - 指数: 2类 型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问

索引1: 启用/禁用位置测量记录

可变:

索引2: 选择边缘

如果二进制数的值为0, 则进行位置测量  
处于上升趋势。如果二进制数的值为1, 则进行位置测量  
处于下降趋势。

P651 * Src DigOut1  651	用于选择二进制数的BICO参数, 其值在端子排的端子-X101 / 3处 基本单位。为了将端子-X101 / 3用作数字输入, 两个索引必须设置为0。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P652 * Src DigOut2  652	用于选择值为0的二进制数的BICO参数 为端子排的输出端子-X101 / 4 基本单位。为了将端子-X101 / 4用作数字输入, 两个索引必须设置为0。	index1: 0 单位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
- 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备			
参数	描述	数据	读/写
P653 * Src DigOut3  653	用于选择二进制数的BICO参数, 其值在端子排的端子-X101 / 5处 基本单位。为了使用终端-X101 / 5作为数字 输入时, 两个索引必须设置为0。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P654 * Src DigOut4  654	用于选择位于端子排的端子-X101 / 6处的二进制互联 的BICO参数 基本单位。为了将端子-X101 / 6用作数字输入, 两个索引必须设置为0。	index1: 0单 位: - 指数: 2 BDS 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变:
P655 * EB1信号类型  655	模拟输入信号类型的参数 EB1上有1个。  0 = +/- 10V 1 = 0 ... 20 mA  索引1: 第一个插入EB1的AI1 索引4: 第二次插入EB1的AI1 指数2,3,5和6: 没有意义	index1: 0 最小: 0 最 大: 1单 位: - 指数: 6类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P656 * EB1 AnalnNorm  656	用于EB1上模拟输入归一化的参数。 输入信号乘以输入的参数值。  索引1到3: 第一个插入的EB1索引4到6的AI1到AI3: 第二个插入的EB1的AI1到AI3	index1: 1.00 最低: 0.00 最大: 100.00 单位: -  指数: 6类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P657 EB1 Analn Offset  657	用于输入EB1上模拟输入的偏移的参数。偏移量将添加到已缩放的模拟量中 输入信号。  索引1至3: 第一个插入的EB1的AI1至AI3 索引4到6: 第二个插入的EB1的AI1到AI3	index1: 0.00 最低: -100.00 最大: 100.00 单位: - 指 数: 6 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P658 * EB1 Analn Conf  658	用于在EB1上配置模拟输入的参数。使用读入进行选择 必须提供模拟值。  0 =不要改变符号 1 =始终使用正号传递值2 =反转符号	index1: 0 最小: 0 最大: 3 单位: - 指 数: 6 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置



3 =始终使用负号传递值

索引1至3: 第一个插入的EB1的AI1至AI3

索引4到6: 第二个插入的EB1的AI1到AI3

可以通过“反转模拟”再次更改符号

输入“命令 (P659)

P659 *	用于选择二进制数的参数的参数	index1: 0 单位: - 指 数: 6 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
EB1SrcAnaln inv. 659	必须读入用于反转EB1上的模拟输入信号的命令。  索引1到3: 第一个插入的EB1索引4到6的AI1到AI3: 第二个插入的EB1的AI1到AI3		可变: - 驱动器设置
P660 *	用于输入EB1上模拟输入的平滑时间常数的参数。	index1: 0 最小: 0 最大值: 1000	菜单: - 参数菜单 +终端
EB1 AnaInSmooth2 660	索引1到3: 第一个插入的EB1索引4到6的AI1到AI3: 第二个插入的EB1的AI1到AI3	单位: ms指 数: 6  类型: O2	- 上传/免费访问可更改:
- 驱动设置 - 准备 - 驱动设置 - 准备			
参数	描述	数据	读/写
P661 *	选择用于启用EB1上模拟输入的命令的二进制数的参数	index1: 1单 位: - 指数: 6	菜单: - 参数菜单 +终端
EB1 SrcAnalnRel 661	必须是读入。没有启用, 由。提供的设定值  模拟输入为0。  索引1至3: 第一个插入的EB1的AI1至AI3 索引4到6: 第二个插入的EB1的AI1到AI3	类型: L2, B	- 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
r662	可视化参数, 用于显示由EB1的模拟输入提供的设定值。	12月份: 2单 位: % 指数: 6类 型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
EB1 AnaInSetp 662	索引1至3: 第一个插入的EB1的AI1至AI3 索引4到6: 第二个插入的EB1的AI1到AI3		
P663 *	用于选择其值的连接器的参数	index1: 0 单位: - 指 数: 4 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
EB1 SrcAnaOut 663	必须输出EB1上的模拟输出。  索引1和2: 第一个插入的EB1的AO1和AO2 指数3和4: 第二个插入的EB1的AO1和AO2		可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P664 *	用于配置EB1上模拟输出的参数。选择符号的价值	index1: 0 最小: 0 最大: 3 单位: - 指 数: 4 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
EB1 AnaOut Conf 664	P663中选择的连接器必须输出  模拟输出。  0 =不要改变符号 1 =始终输出值带正号2 =反转符号 3 =始终输出带负号的值  索引1和2: 第一个插入的EB1的AO1和AO2 指数3和4: 第二个插入的EB1的AO1和AO2		
P665 *	用于输入平滑时间常数的参数	index1: 0 最小: 0 最大: 10000	菜单: - 参数菜单 +终端
EB1 AnaOutSmooth 665	EB1上的模拟输出。  索引1和2: 第一个插入的EB1的AO1和AO2 指数3和4: 第二个插入的EB1的AO1和AO2	单位: - 指数: 4类 型: O2	- 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P666 *	用于缩放EB1上模拟输出的参数。借助输入的参数值, 模拟输出	index1: 10.00 分钟: -200.00 最大: 200.00 单位: V指 数: 4 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
EB1AnaOutNorm 666	内部信号值为100% (4000 H) 的电压  应该对应。  索引1和2: 第一个插入的EB1的AO1和AO2		

	指数3和4: 第二个插入的EB1的AO1和AO2		- 准备好了
P667 EB1 AnaOutOffset	用于输入EB1上模拟输出的偏移的参数。偏移量将添加到已缩放的模拟量中	index1: 0.00 分钟: -200.00 最大: 200.00 单位: V	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
667	输出信号。 索引1和2: 第一个插入的EB1的AO1和AO2 指数3和4: 第二个插入的EB1的AO1和AO2	指数: 4 类型: I2	- 上传/免费访问 可变:
R668 EB1 AnaOut价值	用于显示实际值的可视化参数 它们连接到EB1的模拟输出。	12月.Plc。: 2 单位: % 指数: 4类 型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
668	索引1和2: 第一个插入的EB1的AO1和AO2 指数3和4: 第二个插入的EB1的AO1和AO2		
- 驱动设置 - 准备			
参数	描述	数据	读/写
P669 * EB1 Src DigOut	用于选择值为EB1的-X480 / 43到46的二进制数的参数。该 必须将二进制相关的相关指数设置为0	index1: 0单 位: - 指数: 8	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更 改:
669	使用端子-X480 / 43至48作为数字输入。 索引1到4: 第一个插入的EB1的DO1到DO4 索引5到8: 第二个插入的EB1的DO1到DO4	类型: L2, B	- 驱动器设置 - 准备好了
R670 EB1 TerminalDisp	可视化参数, 用于显示EB1的数字输入和输出的信号 电平。	12月份: 0单 位: - 指数: 2类 型: V2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
670	索引1: 首先插入EB1 索引2: 第二次插入EB1		
R673 EB2预约Disp	用于显示信号电平的可视化参数 EB2的数字输入和输出	12月.Plc。: 0 单位: -指 数: 2 类型: V2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
673	索引1: 首先插入EB2 索引2: 第二次插入EB2		
P674 * EB2 Src RelayOut	用于选择EB2上输出释放的二进制数的参数。	index1: 0单 位: - 指数: 8	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更 改:
674	索引1到4: 第一个插入的EB2索引5到8的继电器输 出: 第二个插入的EB2的继电器输出	类型: L2, B	
P675 * EB2信号类型	用于选择模拟信号类型的参数 输入EB2。	index1: 0 最小: 0 最 大: 1单 位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
675	0 = +/- 10V 1 = 0 ... 20 mA 索引1: 首先插入EB2 索引2: 第二次插入EB2		
P676 * EB2 AnaNorm	用于归一化EB2上的模拟输入的参数。 输入信号乘以输入的参数 值。	index1: 1.00 最低: 0.00 最大: 100.00 单位: - 指数: 2类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
676	索引1: 首先插入EB2索 引2: 第二次插入EB2		
P677 EB2 AnalnOffset	用于输入模拟输入的偏移的参数 EB2。偏移量被添加到已经缩放的模拟输入信号 中。	index1: 0.00 最低: -100.00 最大: 100.00 单位: - 指数: 2类 型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
677	索引1: 首先插入EB2索 引2: 第二次插入EB2		
P678 * EB2 AnalnConf	用于配置EB2上模拟输入的功能参数。选择是用 必须提供读入模拟值。	index1: 0 最小: 0 最大: 3 单位: -指 数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
678	0 =不要改变符号 1 =始终使用正号传递值2 =反转符号		

3 =始终使用负号传递值

索引1: 首先插入EB2

索引2: 第二次插入EB2

可以通过“反转模拟”再次更改符号  
输入“命令 (P681)”。

- 驱动设置  
- 准备

参数	描述	数据	读/写
P679 * EB2 Src AnaInInv	选择用于反转EB2上的模拟输入信号的命令的二进制互联的参数 读入。	index1: 0单 位: - 指数: 2 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
679	索引1: 首先插入EB2 索引2: 第二次插入EB2		
P680 * EB2 AnaInSmooth2	用于输入平滑时间常数的参数 EB2上的模拟输入。	index1: 0 最小: 0 最大值: 1000 单位: ms 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变:
680	索引1: 首先插入EB2 索引2: 第二次插入EB2		
P681 * EB2 Src AnaInRel	用于选择二进制数的参数的参数 必须读入在EB2上启用模拟输入的命令。如果没有启用, 则由...提供设定值 模拟输入为0。	index1: 1 单位: -指 数: 2 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
681	索引1: 首先插入EB2 索引2: 第二次插入EB2		
R682 EB2 Ana In Setp	用于显示设定值的可视化参数 由EB2的模拟输入提供。	12月.Plc。: 2 单位: %指 数: 2 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
682	索引1: 首先插入EB2索 引2: 第二次插入EB2		
P683 * EB2 Src AnaOut	用于选择值必须的连接器的参数 在EB2的模拟输出端输出。	index1: 0 单位: - 指数: 2类 型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变:
683	索引1: 首先插入EB2 索引2: 第二次插入EB2		
P684 * EB2 AnaOutConf	用于在EB2上配置模拟输出的参数。该 用于选择连接器值的符号	index1: 0 最小: 0 最 大: 3单 位: - 指数: 2类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
684	此处选择P683输出到模拟输出。  0 =不要改变符号 1 =始终输出带正号的值 2 =反转符号 3 =始终输出带负号的值  索引1: 首先插入EB2索 引2: 第二次插入EB2		
P685 * EB2AnaOutSmooth	用于输入平滑时间常数的参数 EB2上的模拟输出。	index1: 0 最小: 0 最大: 10000 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变:
685	索引1: 首先插入EB2 索引2: 第二次插入EB2		
P686 * EB2 AnaOutNorm	用于缩放EB2上的模拟输出的参数。随着 在输入参数值的帮助下, 确定哪个模拟输出电压为 内部信号值 100% (4000 H) 应该对应。	index1: 10.00 分钟: -200.00 最大: 200.00 单位: V 指数: 2类 型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
686	索引1: 首先插入EB2 索引2: 第二次插入EB2		

- 驱动设置

- 准备
- 驱动设置
- 准备
- 驱动设置
- 准备

参数	描述	数据	读/写
P687 EB2 AnaOutOffset	用于输入EB2上模拟输出的偏移量的参数。偏移量将添加到已缩放的模拟量中输出信号。	index1: 0.00 分钟: -200.00 最大: 200.00	菜单: - 参数菜单 +终端
687	索引1: 首先插入EB2 索引2: 第二次插入EB2	单位: V指 数: 2 类型: I2	- 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
r688 EB2 AnaOut价值	可视化参数, 用于显示连接到EB2模拟输出的实际值。	12月 份: 2单 位: % 指 数: 2类 型: I2	菜单: - 参数菜单 +终端 - 上传/免费访问
688	索引1: 首先插入EB2 索引2: 第二次插入EB2		
P690 * SCI AnaIn Conf 690	配置SCI1板的模拟输入。它确定输入信号的类型。参数值端子端子 X428 / 3,6,9 X428 / 5,8,11	index1: 0 最小: 0 最大: 2 单位: - 指 数: 6类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +沟通 + SCB / SCI
不紧凑PLUS	毫安 0: - 10 V ..... + 10 V - 20 mA ..... + 20 1: 0 V ... + 10 V 0 mA ... + 20 mA 2: 4 mA ... + 20 mA 注意事项: - 每个输入只能处理一个信号。可以评估电压或电流信号。 - 电压和电流信号必须连接在不同的端子上。 - 设置1和2仅允许单极信号, 即内部过程变量因此是单极的。 - 设置2输入电流<2mA会导致故障跳闸(断线监控)。 - 模拟输入的偏移补偿通过 参数P692。 指数: i001: 从机1, 模拟输入1 i002: 从机1, 模拟输入2 i003: 从机1, 模拟输入3 i004: 从机2, 模拟输入1 i005: 从机2, 模拟输入2 i006: 从机2, 模拟输入3		- 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P691 * SCI AnaInSmooth 691	SCI板模拟输入的平滑时间常数 公式: $T = 2 \text{ ms} * 2^{\text{功率P691}}$ 指数: 见P690	index1: 2 最小: 0 马克斯: 14 单位: - 指数: 6 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +沟通 + SCB / SCI - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
不紧凑PLUS			
P692 * SCI AnaIn Offset 692	对SCI板的模拟输入进行零平衡 有关设置说明, 请参阅SCI的操作说明 指数: 见P690	index1: 0.00 最小: -20,00 最大: 20.00 单位: V 指数: 6 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +沟通 + SCB / SCI - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
不紧凑PLUS			
P693 * SCI AnaOut ActV 693	通过SCI板的模拟输出实现实际值输出 设置注意事项: 输入参数号 要输出其值的变量; 有关详细信息, 请参阅SCI的操作说明 指数: i001: 从机1, 模拟输出1 i002: 从机1, 模拟输出2 i003: 从机1, 模拟输出3 i004: 从机2, 模拟输出1 i005: 从机2, 模拟输出2 i006: 从机2, 模拟输出3	index1: 0 单位: - 指数: 6类 型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +沟通 + SCB / SCI - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
不紧凑PLUS			
参数	描述	数据	读/写

P694 * SCI AnaOut获得	通过SCI从设备获得模拟输出设置指令：请参阅SCI的操作说明 对于指数：见P690	index1: 10.00 最低: -320.00 最大: 320.00 单位: V指 数: 6 类型: I2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + SCB / SCI - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备
694 不紧凑PLUS			
P695 * SCI AnaOutOffset	SCI板模拟输出的偏移设置指令：参见SCI的操作说明 指数：见P690	index1: 0.00 最低: -100.00 最大: 100.00 单位: V指 数: 6 类型: I2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + SCB / SCI - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
695 不紧凑PLUS			
P696 * SCB协议	SCB板可以作为 - SCI板的主人	初始值: 0 最小: 0 最	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + SCB / SCI
696 不紧凑PLUS	或者作为 - 通讯委员会  (参见SCB操作说明)。 参数值: 0 = SCI板的主站 1 = 4线USS 2 = 2线USS 3 = 点对点4 = 未连接 5 = 未连接	大: 5单 位: - 指数: - 类型: O2	- 电路板配置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置

请记住，参数值的每次更改都会导致SCB和SCB的新初始化CUMC或CUVC。因此，自初始化以来，该参数尚未在下载文件中被接受。  
如果通过SCB2进行出厂设置，则不会复位此参数。

参数描述数据读/写

r697  
SCB诊断697  
不紧凑PLUS

诊断信息SCB

以十六进制显示的所有值。显示的数字在FF处有溢出。  
各个指数的含义取决于所选的SCB协议 (P682)  
指数方面:  
i001: 无错误报文的数量  
i002: 无错误报文的数量  
i003: USS: 字节帧错误数量  
SCI模块: 电压降的数量

12月.Plc.: 0单位: - 指数: 24类型: L2

菜单:  
- 参数菜单  
+ 沟通  
  
- 上传/免费访问

+ SCB / SCI

奴隶  
i004: USS: 超限错误数  
SCI模块: 光纤链路中断数  
i005: USS: 奇偶校验错误  
SCI模块: 丢失的答复电报数量  
i006: USS: STX错误  
SCI模块: 接受从站的搜索报文数  
i007: ETX错误  
i008: USS: 阻止检查错误  
SC模块: 配置电报数量  
i009: USS / Peer to Peer: 电报长度不正确  
SCI模块: 根据过程数据接线要求的最大端子数 (P 554至P631)  
i010: USS: 超时  
SCI模块: 根据设定值通道的过程数据接线和通过SCI的实际值输出 (P664), 最大模拟输入/输出的最大数量。  
i011: 储备  
i012: 储备  
i013: SCB-DPR报警字  
i014: 信息是否奴隶没有。需要1, 如果是, 则需要哪种类型  
0: 无需奴隶1: SCI1  
2: SCI2  
i015: 如果奴隶没有信息。需要2, 如果是, 则需要哪种类型  
0: 无需奴隶1: SCI1  
2: SCI2

i016: SCI模块: 初始化错误  
 i017: SCB生成年份  
 i018: SCB生成日期和月份  
 i019: SCI Slave1 SW版本  
 i020: SCI Slave1代的一年  
 i021: SCI Slave1代日和月  
 i022: SCI Slave2 SW版  
 i023: SCI Slave2一代  
 i024: SCI Slave2代日和月

---

#### 参数描述数据读/写

P698 \*

Src SCI DigOut 698

不紧凑PLUS

用于选择要通过SCI板的数字输出显示的二进制数的BICO参数。指数的含义:

I001: 对SCI SLAVE1二进制输出1 I002选择开关量: 对SCI SLAVE1二进制输出2 I003选择开关量: 对SCI SLAVE1二进制OUTPUT3 I004选择开关量:  
 对SCI SLAVE1二进制输出4 I005选择开关量: 对SCI SLAVE1二进制Output5 I006选择开关量: 对于选择开关量SCI SLAVE1二进制互联output6 I007:  
 对SCI SLAVE1二进制OUTPUT7 I008选择开关量: 对SCI SLAVE1二进制输出8 I009选择开关量: 对SCI SLAVE1二进制output9 I0010选择开关量: 对SCI  
 SLAVE1二进制output10 I0011选择开关量: 选择开关量为SCI SLAVE1二进制output11 I0012: 为SCI SLAVE1二进制output12 I0013选择开关量: 对SCI  
 SLAVE2二进制输出1 I0014选择开关量: 对SCI SLAVE2二进制输出2 I0015选择开关量: 对SCI SLAVE2二进制OUTPUT3 I0016选择开关量: 对SCI  
 SLAVE2二进制输出4 I0017选择开关量: 为SCI SLAVE2二进制Output5 I0018选择二进制互联: 对SCI从属二进制output6 I0019选择二进制互联: 对SCI  
 SLAVE2二进制OUTPUT7 I0020选择二进制互联: 对SCI SLAVE2二进制output 8 I0021选择二进制互联: 用于SC SLAVE2二进制output9 I0022选择二进制互  
 联: 用于选择二进制互联SCI SLAVE2二进制output10 I0023: 为SCI SLAVE2二进制output11 I0024选择开关量: 对SCI SLAVE2二进制output12选择开关量

index1: 0单位: - 指数: 24类型: L2, B

菜单:

- 参数菜单  
 +沟通

+ SCB / SCI

- 上传/免费访问更改:  
 - 驱动设置  
 - 准备

---

#### 参数描述数据读/写

R699

SCB / SCI值699

不紧凑PLUS

显示参数过程数据SCB以十六进制显示的所有值

各个指数的含义取决于所选的SCB协议 (P696)

USS协议和peer-to-peer的含义: i001: 进程数据传输word1

I002: 过程数据发送WORD2 I003: 过程数据发送WORD3 I004: 过程数据发送word4 I005: 过程数据发送的word5 I006: 过程数据发送word6 I007: 过程数  
 据发送Word7 I008: 过程数据发送Word8 I009: 过程数据发送Word9 I0010: 处理数据发送Word10 I0011: 过程数据发送WORD11 I0012: 过程数据发  
 送word12 I0013: 过程数据发送word13 I0014: 过程数据发送word14 I0015: 过程数据发送word15 I0016: 过程数据发送WORD16 I0017: 过程数据接  
 收WORD1 I0018: 过程数据接收wordt2 I0019: 过程数据接收wordt3 I0020: 过程数据接收word4 I0021: 过程数据接收的word5 I0022: 过程数据接收word6  
 I0023: 过程数据接收Word7 I0024: 过程数据接收Word8 I0025: 过程数据接收Word9 I0026: 过程数据接收Word10 I0027: 过程数据接收WORD11  
 I0028: 过程数据接收word12 I0029: 过程数据接收word13 I0030: 过程数据接收word14 I0031: 过程数据接收word15 I0032: 过程数据接收WORD16

SCI模块的含义:

I001: SCI SLAVE1数字输入I002: SCI SLAVE1模拟INPUT1 I003: SCI SLAVE1模拟输入2 I004: SCI SLAVE1模拟输入3 I005: SCI SLAVE2数字输  
 出I006: SCI SLAVE2模拟INPUT1 I007: SCI SLAVE2模拟输入2 I008: SCI SLAVE2模拟输入3 I009: SCI SLAVE1数字输出i0010: SCI SLAVE1模  
 拟OUTPUT1 i0011: SCI SLAVE1模拟输出2 I0012: SCI SLAVE1模拟OUTPUT3 I0013: SCI SLAVE2数字输出i0014: SCI SLAVE2模拟OUTPUT1  
 i0015: SCI SLAVE2模拟输出2 I0016: SCI SLAVE2模拟OUTPUT3

12月.Plc.: 0单位: - 指数: 32类型: L2

菜单:

- 参数菜单  
 +沟通

+ SCB / SCI

- 上传/免费访问

P700 \*

SCom BusAddr 700

串行接口的总线地址 (请参阅操作说明中的“串行接口”一节, 第2部分)

指数: i001 = SCom1: ser的总线地址。接口1 (CU)

i002 = SCom2: 服务器的总线地址。接口

2 (CU),

i003 = SCB: SCB的总线地址, 如果P696 =

1,2

如果通过SCom1, SCom2或SCB2进行出厂设置, 则不会复位此参数。

index1: 0

最小: 0

最大值: 31单位: - 指数: 3类型: O2

菜单:

- 参数菜单

+沟通

+ SCom1 / SCom2

+ SCB / SCI

- 快速参数化

- 驱动设置

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

- 驱动设置

- 准备

## 参数描述数据读/写

P701 \*

SCom Baud 701

用于使用USS协议输入串行接口的波特率的功能参数

索引1: 串行接口1 (Scom / SCom1)

索引2: 串行接口2 (SCom2)

指数3: SCB

1 = 300波特

2 = 600波特

3 = 1200波特

4 = 2400波特

5 = 4800波特

6 = 9600波特

7 = 19200波特

8 = 38400波特

9 = 57600个波特仅SCB 1/2 10 = 76800波特仅SCB 1/2 11 = 93750波特仅SCB 1/2 12 = 115200 SCB仅仅1/2 13 = 187500波特SCB 2

索引2和3中的设置对Compact PLUS类型的单位没有意义。

如果通过SCom1, SCom2或SCB2进行出厂设置, 则不会复位此参数。

index1: 6

最小: 0

最大: 13单位: - 指数: 3类型: O2

菜单:

- 参数菜单

+沟通

+ SCom1 / SCom2

+ SCB / SCI

- 驱动设置

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

- 驱动设置

- 准备

P702 \*

SCom汽车 # 702

用于输入具有USS协议的串行接口的车辆数的功能参数。汽车的数量定义了电报中用于传输参数值的字数。

索引1: 串行接口1 (SCom (/ SCom1) )

索引2: 串行接口2 (SCom2)

指数3: SCB

0 =没有参数传输

3 = PKE, 索引和PWE的3个字

4 = PKE的4个字, 索引, PWE1和PWE2 127 =传输参数的可变长度  
一个请求的指示参数的描述, 文本和值。

索引2和3中的设置对Compact PLUS单元没有意义。

如果通过SCom1, SCom2或SCB2进行出厂设置, 则不会复位此参数。

index1: 127

最小: 0

最大: 127

单位: - 指数: 3类型: O2

菜单:

- 参数菜单

+沟通

+ SCom1 / SCom2

+ SCB / SCI

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

- 准备

P703 \*

SCom PcD # 703

用于输入具有USS协议的串行接口的PcD数的功能参数。PcD的数量定义了电报中用于发送控制字和设定点或状态字和实际值的字数。

索引1: 串行接口1 (SCom (/ SCom1) )

索引2: 串行接口2 (SCom2)

指数3: SCB

索引2和3中的设置对Compact PLUS单元没有意义。

如果通过SCom1, SCom2或SCB2进行出厂设置, 则不会复位此参数。

index1: 2

最小: 0

最大值: 16单位: - 指数: 3类型: O2

菜单:

- 参数菜单

+沟通

+ SCom1 / SCom2

+ SCB / SCI

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

- 准备

参数	描述	数据	读/写
P704 * SCom TlgOFF	使用USS协议输入串行接口的报文故障时间的功能参数 故障时间定义有效电报的时间 必须收到。如果在指定时间内未收到有效电报, 则设备会发生故障。在...的帮助下 P781, 跳闸故障可以延迟和驱动 必要时关闭。如果输入参数值0, 则不进行监视。这个设置是 选择用于非周期性电报传输 (例如 OP1S)。	index1: 0 最小: 0 最大: 6500 单位: ms指 数: 3 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +沟通 + SCom1 / SCom2 + SCB / SCI - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
704	索引1: 串行接口1 (SCom (/ SCom1) ) 索引2: 串行接口2 (SCom2) 指数3: SCB 指数2和3中的设置没有意义 紧凑型PLUS装置。 如果是通过SCom1, SCom2或出厂设置 SCB2, 此参数未复位。		
P705 * SCB Peer2PeerExt	SCB的对等接收数据的直接传送识别所接收的对等的字 电报直接转让。 参数值: 0: 无直接传输 (仅限CU) 1: 直接转移 (并转移到CU)	index1: 0 最小: 0 最大: 1 单位: - 指 数: 5 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +沟通 + SCB / SCI - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备
705 不紧凑PLUS	指数: i001 = PZD部分电报中的Word1 i002 = 电报的PZ部分中的Word2 ... i005 = PZD中的Word5部分电报。		



前提条件: P696 = 3 (点对点协议)

P706 *	BICO参数, 用于选择要从SCB上的串行接口传输的连接器。在除了连接器本身, 它们的位置	index1: 0单位: - 指数: 16 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + SCB / SCI - 上传/免费访问
706	传输电报想要定义。		可变: - 驱动设置 - 准备
不紧凑PLUS	索引1: PZD中的字1部分是电报 索引2: PZD中的Word 2部分电报 ... 索引16: PZD部分电报中的字16  应为单词1分配状态字1 (K0032)。 带双字连接器, 相关连接器 必须在2个连续索引处输入数字, 如 否则只会转移价值较高的字。转移到PZD部分的单词数量 电报在P703中设置, 索引i003。 重要提示: 使用P696 = 3 (对等协议), 最多可以传输5个字 (i001到i005)。		
P707 *	用于选择要通过串行接口1 (SCom1) 传输的连接器的BICO参数。另外 连接器本身, 它们在电报中的位置	index1: 32单位: - 指数: 16 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + SCom1 / SCom2 - 上传/免费访问
707	因此被定义。  索引1: 电报的PZD部分中的字1 索引2: 电报的PZD部分中的字2 ... 索引16: 电报的PZD部分中的字16  应为字1分配状态字1 (K0032)。同 双字连接器, 必须在2个连续索引中输入相关的连接器编号, 因为, 否则, 仅传输较高值的字。 在电报的PZD部分中传输的字数在P703, 索引i001中设置。		可变: - 驱动设置 - 准备
参数	描述	数据	读/写
P708 *	用于选择要从串行接口2 (SCom2) 发送的连接器的BICO参数。不仅是而且他们在传输中的位置	index1: 0单位: - 指数: 16 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + SCom1 / SCom2 - 上传/免费访问
708	电报是定义的。		可变: - 驱动设置 - 准备
不紧凑PLUS	索引1: PZD部分电报中的字1 索引2: PZD部分电报中的字2 ... 索引16: PZD部分电报中的字16  应为字1分配状态字1 (K0032)。 对于双字连接器, 必须连续2次输入相关的连接器编号 索引, 否则只有更高价值的单词 转移。电报的PZD部分在P703, 索引i002中设置。		
R709	显示通过界面接收的过程数据 SCom1或SCom2。	12月.Plc.: 0 单位: - 指数: 32类 型: L2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + SCom1 / SCom2 - 上传/免费访问
709	索引1 - 16: SCom1过程数据 索引17 - 32: SCom2过程数据		
不紧凑PLUS			
R709	显示通过接口SCom1接收的过程数据 索引1 - 16: SCom1过程数据	12月.Plc.: 0 单位: - 指 数: 16 类型: L2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + SCom1 / SCom2 - 上传/免费访问
709			
仅限Compact PLUS			
R710	显示通过接口SCom1或SCom2传输的过程数据。	12月份: 0单 位: - 指数: 32 类型: L2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + SCom1 / SCom2 - 上传/免费访问
710	索引1-16: SCom1过程数据索 引17-32: SCom2过程数据		
不紧凑PLUS			

R710 显示通过接口传输的过程数据  
SCom1 TrnsData SCOM1

710

12月.Plc。 : 0  
单位: -  
指数: 16类  
型: L2

菜单:  
- 参数菜单  
+ 沟通  
+ SCom1 / SCom2  
- 上传/免费访问

仅限Compact PLUS

P711 \* 用于输入CB特定的功能参数  
CB参数1 参数。仅当存在通信板 (CBx) 时, 该参数才有意义。它的意义取决于  
711 内置了Cbx的类型。如果设置的参数值在外面  
内置Cbx接受的值范围, 该单元跳闸故障。  
  
指数1: 第一CB  
指数2: 第二CB  
  
如果是通过第一CB或第二CB进行出厂设置, 则为此参数未重置。

index1: 0  
最小: 0  
最大值: 65535  
单位: -  
指数: 2类  
型: O2

菜单:  
- 参数菜单  
+ 沟通  
+ 现场总线接口  
- 电路板配置  
- 驱动器设置  
- 上传/免费访问可更改:  
- 电路板配置  
- 驱动器设置

P712 \* P711湖的描述

CB参数2

712

index1: 0  
最小: 0  
最大值: 65535  
单位: -  
指数: 2类  
型: O2

菜单:  
- 参数菜单  
+ 沟通  
+ 现场总线接口  
- 电路板配置  
- 驱动器设置  
- 上传/免费访问  
可变:  
- 电路板配置  
- 驱动器设置

参数	描述	数据	读/写
P713 * CB参数3	P711湖的描述	index1: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置 - 驱动器设置
713			
P714 * CB参数4	P711湖的描述	index1: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置 - 驱动器设置
714			
P715 * CB参数5	P711湖的描述	index1: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置 - 驱动器设置
715			
P716 * CB参数6	P711湖的描述	index1: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置
716			

参数	描述	数据	读/写
P717 * CB参数7 717	P711湖的描述	index1: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置 - 驱动器设置
P718 * CB参数8 718	P711湖的描述	index1: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置 - 驱动器设置
P719 * CB参数9 719	P711湖的描述	index1: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置 - 驱动器设置
P720 * CB参数10 720	P711湖的描述	index1: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置 - 驱动器设置
P721 * CB参数11 721	用于输入第11个CB特定参数的功能参数。该参数 仅在在有a时才相关 通讯板 (CBx)。它的意义取决于 内置的Cbx类型。如果设置的参数值在内置Cbx之外, 则单元跳闸a 故障。  索引1-5: 第一CB 指数6-10: 第二CB  如果是通过第一CB或第二CB进行出厂设置, 则为此 参数未重置。	index1: 0 最小: 0 最大 值: 65535 单位: - 指数: 10 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置 - 驱动器设置
P722 * CB / TB TlgOFF 722	输入报文故障时间的功能参数 用于内置通信板 (CBx) 或技术板 (TB)。电报故 障时间定义时间 在其中必须收到有效电报。如果没有 有效电报是故障的单位。在P781的帮助下, 可以延 迟故障跳闸和驱动器  必要时关闭。 如果输入参数值0, 则不进行监视。  在通过1st CB或2nd CB进行出厂设置的情况下, 不会 复位该参数。	index1: 10 最小: 0 最大: 6500 单位: ms 指 数: 2类 型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 上传/免费访问可更改: - 驱动设置 - 准备
P723	使用时钟Profibus激活周期监控。	初始值: 0	菜单:

CBP2_CycleÜW 723	功能：如果在总线周期时间网格外接收到时钟报文，则忽略报文。 0周期监控已停用  激活1个循环监控	最小：0 最大：1 单位：- 指数：- 类 型：O2	- 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口  - 上传/免费访问可更改：  - 驱动器设置
P724 * 选择CB synch  724	选择CB板（第1或第2）即同步读取基本单位设定值（只有一个板可以这种方式同步）。  0 = 第一个CB 1 = 第二个CB  重要：特殊应用程序需要修改仅（客户特定的CBC）	INIT： 最小：0 最大：1 单位：- 指数：- 类型：O2	菜单： - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置
R732 CB诊断  732	用于显示内置通信板（CBx）或的内置通信板的诊断信息的可视化参数  技术委员会（TB）。显示的含义值是特定于每个特定板的。	12月 份：0单 位：- 指数：64 类型：L2	菜单： - 参数菜单  + 沟通 + 现场总线接口
参数	描述	数据	读/写
R733 CB / TB RecvData  733	用于显示由a接收的控制字和设定点的可视化参数  通信板（CBx）或技术板（TB）  并传递给基本单位。	12月 份：0单 位：- 指数：32 类型：L2	菜单： - 参数菜单  + 沟通 + 现场总线接口 - 上传/免费访问
P734 * SrcCB / TBTrnsData  734	用于选择连接器的BICO参数 由通信委员会（CBx）或 技术委员会（TB）。除了连接器本身，它们在电报中的位置也是 定义。  索引1：电报的PZD部分中的字1 索引2：电报的PZD部分中的字2 ... 索引16：电报的PZD部分中的字16  应为字1分配状态字1（K0032）。为 双字连接器，相关的连接器 必须将数字输入两个连续的索引，否则只有较高 值的单词 反式mitted。	index1：32 单位：- 指数：16类 型：L2, K	菜单： - 参数菜单  + 沟通 + 现场总线接口 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置  - 准备好了
R735 CB / TB TrnsData  735	向TB或CB显示过程数据 十六进制形式 索引1 .. 16：传输TB / CB的数据  索引17 .. 32：传输第二CB的数据	12月.Plc。：0 单位：- 指 数：32  类型：L2	菜单： - 参数菜单 + 沟通  + 现场总线接口 - 上传/免费访问
P736 * Src CB2 TrnsData  736	用于选择连接器的BICO参数 由第二通信板发送（第二 CBX）。连接器本身及其在发送电报中的位置都被定 义。 索引1：电报的PcD部分中的字1 索引2：电报的PcD部分中的字2 ... 索引16：电报的PcD部分中的字16  应为字1分配状态字1（K0032）。 对于双字连接器，必须连续2次输入相关的连接器 编号 索引，否则只有更高价值的词 转移。	index1：32 单位：- 指数：16类 型：L2, K	菜单： - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置  - 准备好了
R738 汽车订单  738	用于显示参数任务的可视化参数 （汽车）由通信板（CBx）或技术板（TB）接收并传递 给基本 单元。	12月.Plc。：0 单位：- 指 数：20  类型：L2	菜单： - 参数菜单 + 沟通 + SCom1 / SCom2 + 现场总线接口 + SCB / SCI

索引：任务代码和参数编号

索引2：参数索引索引3：

第一个参数值

索引4：第二个参数值

索引1到4：SCom1

指数5至8：第一CB

指数9至12：SCB

索引13至16：SCom2

指数17至20：第二CB

所有值都显示为十六进制。

- 上传/免费访问

参数	描述	数据	读/写
r739 汽车回复	用于显示从基本单元传递到的参数应答（PKW）的可视化参数	12月 份：0单 位：- 指数：20	菜单： - 参数菜单
739	通信板（CBx）或技术板（TB） 而且，从那里，是沟通伙伴。	类型：L2	+沟通 + SCom1 / SCom2 +现场总线接口 + SCB / SCI - 上传/免费访问
	索引1：任务编号和参数编号索引2：参数索引 索引3：第一个参数值 索引4：第二个参数值  索引1到4：SCom1 指数5至8：第一CB 指数9至12：SCB 索引13至16：SCom2 指数17至20：第二CB  所有值都显示为十六进制。		
P740 * SLB NodeAddr	用于输入内置SIMOLINK板（SLB）的节点地址的功能参数。节点地址定义	index1: 1 最小：0	菜单： - 参数菜单
740	允许相关单位写入访问权的电报。读取访问在P749中设置。 因此，节点地址定义节点是否也起作用 作为调度员。  0 = 调度员（生成电报循环） 不等于0 = 收发器  在SIMOLINK环中，只允许一个节点 执行调度程序功能。如果是更高级别的自动化单元， 则不允许分配节点地址0 （自动化主站）执行调度程序功能。	最大：200 单位：- 指数：2 类型：O2	+ SIMOLINK - 快速参数化 - 电路板配置 - 上传/免费访问可更改： - 电路板配置 - 驱动器设置
P741 * SLB TlgOFF	输入报文故障时间的功能参数 用于内置SIMOLINK板（SLB）。电报故障时间定义了有效同步的时间	初始值：0 最小：0 最大：6500 单位：ms 指数：- 类型：O2	菜单： - 参数菜单 + SIMOLINK - 电路板配置 - 上传/免费访问可更改： - 电路板配置 - 驱动设置
741	必须收到电报。如果没有有效的同步  电报是在指定时间内收到的 绊倒了。在P781的帮助下，故障可以绊倒  延迟，必要时可以关闭驱动器。		
P742 * SLB Trns Power	用于设置内置SIMOLINK板（SLB）的传输功率的功能参数。减少操作	初始：3 最小：1 最大：3 单位：- 指数：- 类型：O2	菜单： - 参数菜单 + SIMOLINK - 电路板配置 - 上传/免费访问 可变： - 电路板配置 - 驱动设置
742	传输功率增加了发射机的寿命 和接收器组件。  1 = 0米至15米电缆长度 2 = 15米至25米电缆长度 3 = 25米至40米电缆长度		
P743 SLB # 节点	用于输入SIMOLINK环中节点数的功能参数。输入的值启用内置功能	index1: 0 最小：0 最大值：255 单位：- 指数：2 类型：O2	菜单： - 参数菜单 + SIMOLINK - 电路板配置 - 上传/免费访问 可变： - 电路板配置 - 驱动器设置
743	SIMOLINK板（SLB）确定其位置 响铃并补偿公交换乘时间。SIMOLINK环中所有节点 （例如SLB等）的总和 输入。		

参数	描述	数据	读/写
P744 * Src SYNC Sel	用于选择提供SYNC脉冲的模块的功能参数。	index1: 0单 位: - 指数: 2  类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
744	i02   I01 0 0 =下部插槽中的SLB 0 1 =较高插槽中的SLB 1 0 =较低位置的CBP2 1 1 =更高位置的CBP2  按顺序排列的插槽如下: A, B, C, D, E, F, G。		
P745 * SLB频道 #	用于输入通道的功能参数, 该通道是为每个收发器提供的调度程序。数量 P746确定的数量 可以寻址的节点。此参数仅与调度程序相关 (P740 = 0)。	index1: 2 最小: 1 最大: 8 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 电路板配置 - 上传/免费访问 可变: - 电路板配置 - 驱动设置
745			
P746 * SLB循环时间	用于输入SIMOLINK循环时间的功能参数。时间是需要的时间 SIMOLINK中所有电报的完整流通 环。它还确定收发器接收同步电报的时间参考。为 发生收发器的同步, 循环时间 收发器的T2。时隙T2的长度 (T2 = 4 / P340) 由脉冲频率 (P340) 定义。与P745一起, 时间周期决定了可寻址节点的数量。该参数仅与调度员相关 (P740 = 0)。	index1: 3.20 最低: 0.20 最大: 6,50 单位: ms 指数: 2  类型: O2	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 电路板配置 - 上传/免费访问 可变: - 电路板配置 - 驱动器设置
746			
P747 * SrcSLB Appl.Flags	用于选择由SIMOLINK板用作应用标志的二进制数的BICO参数 (SLB)。除了吟游者本身, 他们的地方 在交通电报的申请部分中定义了。	index1: 0单 位: - 指数: 4  类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
747	指数1: 第一个二进制数 指数2: 第二个二进制数 指数3: 第三个二进制数 指数4: 第四个二进制数		
r748 SLB诊断	用于显示诊断的可视化参数 内置SIMOLINK板 (SLB) 的信息。	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: 17  类型: O2	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 上传/免费访问
748	索引1: 无错误同步报文的数量 索引2: CRC错误的数量 索引3: 超时错误的数量 索引4: 最后一个地址已启动 索引5: 发送特殊节点的节点的地址电报, “超时”。 索引6: 活动SYNC中断延迟1 = 273 ns 索引7: 节点在环中的位置 索引8: 环中的节点数 索引9: 同步偏差 (65535同步未激活) 应在65515和20之间波动 索引10: 以100 ns为单位校正脉冲周期 (65535同步未激活) 索引11: T0计数器 (0表示有效同步) 指数12: 内部 指数13: 内部 索引14: 时间计数器 (0表示活动同步) 指数15: 实施的公交周期时间指数 指数16: 内部 指数17: 内部  在功能图140.7中		
参数	描述	数据	读/写
P749 * SLB Read Addr	用于输入内置SIMOLINK板 (SLB) 所在的节点地址和通道的功能参数 读出数据。在逗号之前的地方	index1: 0,0 最小值: 0.0 最大: 200.7	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK

749	输入值定义节点地址和逗号定义通道后的位置。  例如： 2.0 =节点地址2, 通道0  写入访问权限在P740中设置。	单位: - 指数: 8 类型: O2	- 电路板配置 - 上传/免费访问 可变: - 电路板配置 - 驱动设置
R750 SLB Rcv数据	通过SIMOLINK接收的数据的可视化参数。	12月份: 0单位: - 指数: 16 类型: L2	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 上传/免费访问
750			
P751 * SrcSLBTrnsData	用于选择连接器的BICO参数由SIMOLINK板 (SLB) 传输。除了连接器本身, 它们在电报中的位置是如此定义的。  索引1: 通道1, 低位字 索引2: 通道1, 高位字 索引3: 通道2, 低位字 索引4: 通道2, 高位字 ... 索引15: 通道8, 低位字 索引16: 通道8, 高位字  对于双字连接器, 必须在2个连续索引中输入相关的连接器编号, 因为, 否则, 仅传输较高值的字。	index1: 0 单位: - 指数: 16 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
751			
R752 SLB TrnsData	通过SIMOLINK以十六进制显示传输的过程数据	12月份: 0单位: - 指数: 16 类型: L2	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 上传/免费访问
752			
P753 * SrcSyncTimeCount	用于synchronizing计数器的输入。这使时隙成为可能在总线循环时间之上同步。	初始值: 0 单位: - 指数: - 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
753			
P754 * Max SyncTimeSlot	同步的最大时隙。 0: 同步时隙对应于总线周期时间。	初始值: 0 最小: 0 最大: 10 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
754			
P755 * SIMOLINK Conf	用于配置SIMOLINK传输的各种属性的功能参数。  xxx0没有死区时间补偿 xxx1: 补偿不同的死区时间  收发器收发器和收发器 - 调度器收发器。  xx0x: 禁用操作中2个SLB之间的切换xx1x: 启用操作中2个SLB之间的切换  x0xx: 总线循环时间内部校正为整个报文号  x1xx: 精确实现总线循环时间	初始值: 0 单位: - 指数: - 类型: L2	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 上传/免费访问可更改: - 电路板配置 - 驱动设置
755			

参数	描述	数据	读/写
P756 * SrSLB_Specialdat	BICO参数, 用于选择要从SIMOLINK板 (SLB) 作为特殊数据发送的参数。 特殊数据可以发送到SLB主站或	index1: 0 单位: - 指数: 8	菜单: - 参数菜单 + SIMOLINK - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
756	仅限调度员。  索引1: 特殊电报1, 低字 索引2: 特别电报1, 高字 索引3: 特殊电报2, 低字 ... 索引7: 特殊电报4, 低字 索引8: 特别电报4, 高字  在双字连接器的情况下相关	类型: L2, K	

连接器编号必须连续输入2

指数另有说明。

P770 * PosRegIntpRatio	时隙插值为数据生成精细的斜坡 位置控制器从位置的粗略跳跃	初始: 1 敏: -8 最大: 8单 位: - 指数: - 类型: I2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
770	设定值。为此, 位置控制器的传动比或位置传感和 必须指定位置设定值设置。该 传动比在分级 $2^n$ 中指定。示例: 位置设定值生 成T5的采样时间 位置控制器T3的采样时间传动比= $2 (2^2 = 4)$		
P771 * PosRegIntpDmax	时隙插值只有在有效时才有效 设定值在技术背景下发生变化 设定点设定。设定值跳转, 例如在轴溢出后复位位 置设定值时发生 同步操作, 不应插补。该参数定义了插补的极限: 如 果是设定值 自上次采样周期以来的变化低于此限制, 进行插值; 如果设定值变化超过此限制, 则立即采用位 置设定值, 并且不执行插值。  如果输入参数值为零, 则为最大值 跳跃高度自动计算。	初始值: 1024 最小: 0 最 大: 2147483647 单位: - 指 数: - 类型: O4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
771			
P772 * SrcEnRGenByp		初始 值: 1单 位: - 指数: - 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
772			
P773 * Diff.TimePre	差动时间常数用于扭矩预控制 位置控制器。必须输入速度控制路径的积分作用时间 作为微分时间, 即 驱动器需要从零运行到的时间  额定转矩下的额定转速 (100%) (100%)。	初始值: 0.000 最小值: 0.000 最大: 100,000 单位: s 指数: - 类 型: O4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
773			
P775 * PosFixV	使用此参数位置[LU]中的固定值可以是 指定用于位置控制和传感。	index1: 0 敏: - 2147483647 最大: 2147483647 单位: - 指数: 4类 型: I4	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动设置 - 准备
775			
参数	描述	数据	读/写
P776 * FixedSetpoints%	该参数可用于位置, 速度和扭矩控制, 无需过载 处理器链接。(仅限熟悉的高级用户)	index1: 0,000 最 低: -200,000 最 大: 199,990 单位: % 指数: 4 类型: I4	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
776	内部结构。)		
P777 * Q.DiagnosticVals		index1: 0 单位: - 指数: 2类 型: L2, K , K	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置 - 准备好了
777			
P778 * 获得诊断	诊断值的增益系数。有效的收益 是 $2^{\wedge} P778$ 。	index1: 0 最小: 0 马克斯: 31 单位: - 指 数: 2类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +控制/选通单元 +位置控制 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
778			



- 准备好了

P781 *	各种设定和延迟时间的功能参数故障。 特殊情况：值101.0表示故障永远不会发生触发。	index1: 0,0 最小值: 0.0 最大: 101.0 单位: 指 数: 20 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 诊断 + 故障/警告 - 上传/免费访问 可变: - 驱动设置 - 准备
故障延迟			
781	索引1: 分机故障1 索引2: 分机故障2 指数4: 指数5: 指数6: 指数7: 指数8: 指数9: 指数10: 索引11: SCom1报文失败 索引12: SCom2报文故障索引 索引13: CB / TB报文故障 索引14: 第二次CB电报失败 索引15: SCB报文故障索引 索引16: SLB报文故障 指数17: 指数18: 指数19: 指数20:		
R782	用于显示时间的可视化参数	12月.Plc。: 0	菜单:
旅行时间	最后8个故障发生了。显示运行时间计数器 (r825) 的当前状态。	单位: - 指数: 24 类型: O2	- 参数菜单 + 诊断 + 故障/警告 - 上传/免费访问
782	索引1: 第1次故障跳闸的日期索引2: 第1次故障跳闸的小时 指数3: 第一次故障跳闸的第二次  指标4至6: 第二次故障跳闸 指令7至9: 第3次故障跳闸指示10至12: 第4次故障跳闸指示13至15: 第5次故障跳闸指示16至18: 第6次故障跳闸指示19至21: 第7次故障跳闸 指标22至24: 第8次 (最老的) 故障跳闸  有关故障跳闸的详细信息, 请参见r947, r949, P952。在P952的帮助下删除故障存储器。		

## 参数描述数据读/写

## P788

## V DCLink (Thresh) 788

用于输入直流母线电压比较值的功能参数。如果直流母线电压因电源系统中的电压骤降而下降, 则如果电压低于设定阈值, 则仍可停止驱动器。防止由于欠电压导致的关断。

初始值: 800  
最小: 0  
最大值: 1000  
单位: V指数: - 类型: O2

## 菜单

+ 诊断  
+ 故障/警告  
- 上传/免费访问更改:  
- 驱动设置  
- 准备

## P790 \*

## Src Setp 790

BICO参数, 用于选择要从中读取设定值的连接器, 以便偏离设定值的实际值。状态字1的位8指示偏差。

初始值: 150单位: - 指数: - 类型: L2, K

## 菜单:

- 参数菜单  
+ 诊断  
+ 消息/显示  
- 上传/免费访问更改:  
- 驱动设置

## P791 \*

Src ActV 791

用于选择连接器的BICO参数，该连接器是设定值的实际值。状态字1的位8指示偏差。

初始值：91单位： - 指数： - 类型： L2, K

菜单：

- 参数菜单
  - + 诊断
  - + 消息/显示
- 上传/免费访问更改：
- 驱动器设置

## P792

用于输入允许偏差的功能参数

index1: 3.0

菜单：

烫发偏差 792	来自设定值的实际值。偏差是在状态字1，位8中指示。在功能图480.3中。	最小值：0.0 最大：200.0 单位： % 指数： 4 , FDS 类型： O2	- 参数菜单 + 诊断 + 消息/显示 - 上传/免费访问可更改： - 驱动器设置 - 准备好了
-------------	--------------------------------------	--	---

P793 设置/行动Hyst 793	用于输入滞后的函数参数 在确定实际值/设定值偏差时考虑。状态中指示偏差 第1字，第8位。	index1: 2.0 最小值：0.0 最大：200.0 单位： %指 数： 4 , FDS 类型： O2	菜单： - 参数菜单 + 诊断 + 消息/显示 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置 - 准备
--------------------------	--	---	---

P794 偏差时间 794	用于输入指示实际值/设定值偏差的消息的时间的功能参数 被推迟 状态字1的位8指示偏差。	index1: 3.0 最小值：0.0 最大：100.0 单位： 指 数： 4 , FDS 类型： O2	菜单： - 参数菜单 + 诊断 + 消息/显示 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置 - 准备
---------------------	--	--	---

P795 * Src Comp ActV 795	用于选择连接器的BICO参数，用于生成消息的实际值“比较” 达到的值“是读入。如果实际值达到比较值 (P796) ，在状态字1，位10中指示。	初始 值： 91单 位： - 指数： - 类型： L2, K	菜单： - 参数菜单 + 诊断 + 消息/显示 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置
--------------------------------	--	--	---

P796 比较价值 796	用于输入比较值的函数参数。如果实际值达到了比较 这在状态字1，位10中指示。	index1: 100.0 最小值：0.0 最大：200.0 单位： % 指数： 4 , FDS 类型： O2	菜单： - 参数菜单 + 诊断 + 消息/显示 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置 - 准备好了
---------------------	---	---	---

参数	描述	数据	读/写
P797 比较Hyst 797	用于输入滞后的功能参数 “达到比较价值”。如果实际值达到比较值，这在状态字1，位10中指示。	index1: 3.0 最小值：0.0 最大：200.0 单位： %指 数： 4 , FDS 类型： O2	菜单： - 参数菜单 + 诊断 + 消息/显示 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置 - 准备

P798	用于输入消息“达到比较值”的时间的功能参数将被延长	index1: 3.0	菜单：
------	---------------------------	-------------	-----

比较时间 798	如果实际值低于比较值。如果实际值达到该值，这在状态字1，位10中指示。	最小值: 0.0 最大: 100.0 单位: 指数: 4, FDS 类型: O2	- 参数菜单 +诊断 +消息/显示 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
P799 * Src OFF ActV 799	用于选择连接器的BICO参数产生触发脉冲块的实际值是读入。如果在OFF命令后实际值低于关闭值 (P800)，则触发脉冲为受阻。优选地，实际速度 (KK0091) 是选为实际值。	初始: 91 单位: - 指数: - 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +诊断 +消息/显示 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
P800 OFF值 800	用于输入下面的关闭值的功能参数其中将产生发射脉冲块。如果实际值如果低于OFF命令后的关闭值，则触发脉冲被阻止。发射脉冲块可以延迟P801中输入的时间。在功能图480.3中	index1: 0.5 最小值: 0.0 最大: 200.0 单位: % 指数: 4, FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +诊断 +消息/显示 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备好了
P801 关机时间 801	用于输入时间的函数参数触发脉冲块将被延迟。如果实际值低于OFF命令后的关闭值，则阻塞触发脉冲的时间延迟了输入的时间。在功能图中: 480.5	index1: 0.00 最低: 0.00 最大: 100.00 单位: s 指数: 4, FDS 类型: O2	菜单: - 参数菜单 +诊断 +消息/显示 - 上传/免费访问可更改: - 驱动设置 - 准备
P802 * Src Speed Setp 802	BICO参数，用于选择要从中读取速度设定值的连接器以进行检测  旋转方向。优选地，速度设定点使用KK0150)。消息“正速度设定值”在状态字1的位14中指示。	初始 值: 150单 位: - 指数: - 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +功能 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
P803 * Src Speed ActV 803	选择BICO参数，读取实际速度以检测超速。  优选地，使用实际速度 (KK0091)。消息“Overspeed”在状态字2，位18中指示。	初始 值: 91单 位: - 指数: - 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 +诊断 +消息/显示 - 上传/免费访问更改:

P805  
PullOut / BickTime 805

在阻止输出故障消息 (r553 bit28) 期间，“设定值/实际偏差”消息 (状态字1，位8) 之后的等待时间。

相关参数:

P790 (设定值/实际偏差的源设定值)

P791 (设定值/实际的源实际值)

初始值: 50.00

最低: 0.00

最大: 100.00

单位: 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单

+诊断

+消息/显示

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

- 准备

P792 (设定值/实际偏差频率)，P794 (设定值/实际偏差的持续时间)

参数	描述	数据	读/写
----	----	----	-----

P806 Fct BlockOverl	设置失速或阻塞诊断n控制 0完全阻断诊断（包括 n = 0时） 1仅阻断诊断（n = 0） 2功能完全取消选择 v / f特征 选择0个谷仓诊断 选择1个失速诊断 2取消选择功能	初始值: 0 最小: 0 最大: 2 单位: - 指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 诊断 + 消息/显示 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
------------------------	---	---	---

P807 * Q.LZ.Receive.Val	接收块的生命周期计数器的源。  在功能图170中	初始 值: 0单 位: - 指数: - 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单  + 免费街区 - 上传/免费访问可更 改: - 驱动器设置
----------------------------	--------------------------------	---	---

P808 * Q.LZ.Receive.Res	用于复位LC接收块的源。  在功能图170中	初始值: 0 单位: - 指数: - 类 型: L2, B	菜单: - 参数菜单 + 免费街区 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
----------------------------	------------------------------	--	--

r809 LZ.Rec.NAPC	显示生成和生成之间的转换比率 就绪信号接收器模块处的就绪信号。  在功能图170中。	12月.Plc。: 0 单位: - 指 数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 免费街区 - 上传/免费访问
---------------------	---	--	--------------------------------------

R810 LZ.ReceiveStatus	生命符号接收块的状态  在功能图170中	12月份: 0单 位: - 指数: - 类 型: L2	菜单: - 参数菜单 + 免费街区 - 上传/免费访问
--------------------------	----------------------------	--------------------------------------	--------------------------------------

P811 * Q.LZRec.F152 ZH	如果发生, 则允许输出F152的源 沟通障碍。	初始: 1 单位: -	菜单: - 参数菜单
---------------------------	----------------------------	----------------	---------------

811类型: L2, B  
+ 免费街区

- 上传/免费访问更改:  
- 驱动设置

R812

LZ.RecActFail 812

输出LC接收块当前故障值的参数:

收到信号后, 故障值减1。

在功能图170中。

12月.Plc。: 0单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单  
+ 免费街区  
- 上传/免费访问

R813

LZ.Rec.AbsFail 813

用于输出自上电以来失败的LC接收块就绪信号的参数。

在功能图170中。

12月.Plc。: 0单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单  
+ 免费街区  
- 上传/免费访问

P814 \*  
LZ位位置814

此参数确定符号的位位置  
生命的话。(P807, K0255, K0256)

价值:

0: 生命的标志从第0位开始: 生命的标志从第12位开始

初始值: 0

最小: 0

最大: 1单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

**P823 \***

时间段823号

服务参数, 仅适用于西门子服务人员

用于输入时隙等待块的串行时隙号的参数

初始值: 0

最小: 0

最大: 1023

单位: - 指数: - 类型: O2

菜单:

- 参数菜单

- 上传/免费访问更改:

- 驱动设置

- 准备

参数	描述	数据	读/写
<b>R824</b> 时间在等待	服务参数, 仅适用于西门子服务人员 计算时隙等待块的时间。	<b>Dec.Plc.:2单</b> 位: ms 指数: -	菜单: - 参数菜单 + 诊断
<b>824</b>		类型: O2	+ 消息/显示 - 上传/免费访问
<b>R825</b> <b>OPERAT.</b> 小时	用于显示运行时间的可视化参数 计数器。只计算该单位的时间 以释放的点火脉冲操作。	<b>12月.Plc.: 0</b> 单位: - 指数: 3类 型: O2	菜单: - 参数菜单 + 诊断 + 消息/显示 - 上传/免费访问
<b>825</b>	指数1: 天 指数2: 小时 指数3: 秒		
<b>r826</b> <b>PCB</b> 代码	用于显示板代码的可视化参数。 借助这些代码, 可以确定内置电子板的类型。	<b>12月.Plc.: 0</b> 单位: - 指 数: 8 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 诊断 + 消息/显示
<b>826</b> 不紧凑 <b>PLUS</b>	索引1: 基本板 索引2: 插槽 <b>A</b> 中的可选板 索引3: 插槽 <b>B</b> 中的可选板 索引4: 插槽 <b>C</b> 中的可选板索 引5: 插槽 <b>D</b> 中的可选板 索引6: 插槽 <b>E</b> 中的可选板索 引7: 插槽 <b>F</b> 中的可选板 索引8: 插槽 <b>G</b> 中的可选板  <b>Compact PLUS</b> 类型不提供插槽。  董事会代码: <b>90至109 =</b> 主板或控制单元 ( <b>CUx</b> ) <b>110至119 =</b> 传感器板 ( <b>SBx</b> ) <b>120至129 =</b> 串行通信板 ( <b>SCB</b> ) <b>130至139 =</b> 技 术板 <b>140至149 =</b> 通信板 ( <b>CBx</b> ) <b>150至169</b> <b>=</b> 特殊板 ( <b>EBx, SLB</b> )		- 固定设置 - 快速参数化 - 电路板配置 - 驱动设置 - 下载 - 上传/免费访问 - 电源部分定义

参数描述数据读/写

**r826**

**PCB**代码**826**

仅限**Compact PLUS**

用于显示板代码的可视化参数。借助这些代码, 可以确定内置电子板的类型。

索引：基本板

索引2：插槽A中的可选板索引3：插槽B中的可选板索引4：插槽C中的可选板

董事会代码：

90至109 = 主板或控制单元 (CUx) 92 = 主板VC

93 = 主板MC紧凑型

94 = 主板MC紧凑型加106 = 主板AFE

110至119 = 传感器板 (SBx)

111 = SBP传感器板脉冲编码器

112 = SBM传感器板编码器/多圈1 113 = SBM2传感器板编码器/多圈2 114 = SBR1传感器板旋转变压器1

115 = SBR2传感器板旋转变压器2

120至129 = 串行通信板 (SCB) 121 = SCB1通过光纤122进行串行通信= SCB2串行通信

130至139 = 技术板 131 = T100技术板 131 = T300技术板 134 = T400技术板

140至149 = 通讯板 (CBx)

143 = CBP通信板PROFIBUS 145 = CBD通信板DeviceNet 146 = CBC通信板CAN

147 = 通信板CC-Link

148 = CBP2通信板PROFIBUS 2

150至169 = 特殊板 (EBx, SLB) 151 = EB1扩展板1

152 = EB2扩展板2 161 = SLB SIMOLINK板

12月.Plc。： 0单位： - 指数： 4类型： O2

菜单：

- 参数菜单

+ 诊断

+消息/显示

- 固定设置

- 快速参数化

- 电路板配置

- 驱动设置

- 下载

- 上传/免费访问

- 电源部分定义

R827

发电机密封。日期827

可视化参数，用于显示生成基本单元的尺寸。

指数1： 年份

指数2： 月份

指数3： 日

12月.Plc。： 0单位： - 指数： 3类型： O2

菜单：

- 参数菜单

+ 诊断

+消息/显示

- 驱动设置

- 上传/免费访问

- 电源部分定义

r828 SW ID

828

仅限Compact PLUS

用于显示软件代码的可视化参数。借助这些代码，可以检查各个软件版本的兼容性。

索引1：基本板

索引2：插槽A中的可选板索引3：插槽B中的可选板索引4：插槽C中的可选板索引5：基板附加组件

对于没有软件的电路板（例如SBR，SLB），0.0始终显示在相应的索引中。

12月.Plc。： 1单位： - 指数： 5类型： O2

菜单：

- 参数菜单

+ 诊断

+消息/显示

- 固定设置
- 快速参数化
- 电路板配置
- 驱动设置
- 下载
- 上传/免费访问
- 电源部分定义

参数	描述	数据	读/写
r828 SW ID	用于显示软件代码的可视化参数。借助这些代码，兼容性可以检查各个软件版本。	12月 份: 1单 位: - 指数: 9 类型: O2	菜单: - 参数菜单  + 诊断 + 消息/显示
828 不紧凑PLUS	索引1: 基本板 索引2: 插槽A中的可选板 索引3: 插槽B中的可选板 索引4: 插槽C中的可选板 索引5: 插槽D中的可选板 索引6: 插槽E中的可选板 索引7: 插槽F中的可选板 索引8: 插槽G中的可选板 索引9: 基本板插件  对于没有软件的电路板（例如SBR, SLB），0.0始终显示在相应的索引中。		- 修正了设置 - 快速参数化 - 电路板配置 - 驱动设置 - 下载 - 上传/免费访问 - 电源部分定义
r829 CalcTimeHdroom	用于显示自由计算的可视化参数时间。微处理器系统的储备基本单位与指数1中的总计算能力相关。自由计算时间受到影响	12月.Plc.: 0 单位: - 指数: 19类 型: O2	菜单: - 参数菜单  + 诊断 + 消息/显示
829	通过设定脉冲频率（P340）以及数字和激活的功能块的处理频率。  从T2到T10的失败时隙在索引2到索引10中计数。  索引11显示DSP堆栈的最小字数。注意！值为1意味着堆栈有溢出！ 索引12至索引19显示8个DSP剩余时隙的剩余计算时间。值参考 在空剩余时隙的经验值处。		- 上传/免费访问
P830 * 故障面具 830	在此参数中输入的故障将被抑制。 设定说明: - 尽管有抑制，但有些情况会发生脉冲禁用故障（UCE, 过流, 过压等）	index1: 0 最小: 0 最大值: 255 单位: - 指数: 5类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动设置 - 准备
R831 AssignmtCoupCh	服务参数，仅适用于西门子服务人员  可视化参数显示所做的分配	12月 份: 0单 位: - 指数: 43 类型: O2	菜单: - 参数菜单  - 电路板配置 - 驱动设置 - 上传/免费访问
831	连接通道C167 <-> DSP。参数值表示连接器编号。  参数值: 0: 耦合通道空闲 9999: 耦合通道占用（通过内部数据）  索引: 索引=频道号 通道01-24: 耦合到T2 (= 4TO) 通道 通道25-32: 耦合到T3 (= 8TO) 通道33-40: 耦合到T4 (= 16TO)  索引41至索引43显示了自由耦合的数量 通道（时隙T2到T4的DSP <-> C167。		- 功率部分定义
R832 相流动 832	服务参数，仅适用于西门子服务人员  A / D转换器的相电流的“NL值”。十六进制值的范围为8000h（最大负电流）至7FF0h（最大显示正电流）。指数1: 阶段L1 (U) 指数2: 阶段L3 (W)	12月.Plc.: 0 单位: - 指数: 2类 型: I2	菜单: - 参数菜单  - 上传/免费访问

参数	描述	数据	读/写
r833 驱动温度	指数1: 逆变器温度 指数2: 整流器温度 (适用于带整流器的交流单元) 温度传感器 - 取决于设计)	12月.Plc.: 0单 位: °C 指数: 4 类型: I2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
833			
P834 * 故障时OFF1	用于输入驱动器响应的故障的参数 故障前斜坡函数发生器减速 (OFF1) 在“操作”状态下跳闸。 只有不需要立即旅行的故障	index1: 0 最小: 0 最大值: 65535 单位: - 指数: 5类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置 - 准备
834	可以在这里输入。不允许以下故障: F006, F008, F010, F011, F015, F017, F023, F025, F026, F027		
P835 * CtrlBootOptPCB	服务参数, 仅适用于西门子服务人员	index1: 0 最小: 0 最大: 2 单位: - 指数: 7类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
835 不紧凑PLUS			
P835 * CtrlBootOptPCB	服务参数, 仅适用于西门子服务人员	index1: 0 最小: 0 最大: 2 单位: - 指 数: 3 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
835 仅限Compact PLUS			
P836 * DataOptPCBBoot	服务参数, 仅适用于西门子服务人员	index1: 0 最小: 0 最大值: 65535 单位: - 指数: 100 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问可更改: - 驱动器设置
836			
P837 * 国家考试	服务参数, 仅适用于西门子服务人员 选择试运行, 仅适用于制造商	index1: 0 最小: 0 最大值: 65535 单位: - 指数: 3类 型: O2	菜单: - 参数菜单 +功能 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
837			
R838 UCE / OvTestResult	服务参数, 仅适用于西门子服务人员 可以读出UCE和Imax测试的结果 这个参数。结果按位编码。  Bit 7过压 位6过流相W位5过流相V位4过流相U。  第3位未使用 位2 UCE相位W位1 UCE相位V位0 UCE相位U。	12月份: 0单 位: - 指数: - 类型: V2	菜单: - 参数菜单 +功能 - 上传/免费访问
838			

参数	描述	数据	读/写
P839 * AdrConnector	服务参数, 仅适用于西门子服务人员 复制内容 从而使任何随机C16x变量 (近, 16位地址) 互连。这意味着任何 可以跟踪随机 (内部) 变量。的地址 变量可以从M66文件中确定。  必须在地址中输入地址 (16位地址) 指数。  近地址索引1-4 DPR地址的索引5-8 (16位偏移的输入)  功能号258 -> P2952.58输入时隙  索引 ->连接器编号1 -> K434 2 -> K435 3 -> K436 4 -> K437	index1: 0单 位: - 指数: 8 类型: L2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
839			



5 -> K438  
6 -> K439  
7 -> K440  
8 -> K441

P840 * RAM Addr	服务参数, 仅适用于西门子服务人员	index1: 0 单位: - 指数: 2类 型: L2	菜单: - 参数菜单 - 下载 - 上传/免费访问 - 功率部分定义 可变: - 功率部分定义 - 电路板配置 - 驱动设置 - 驱动器设置 - 准备好了
840	板上随机存取存储器 (RAM) 的地址。 指数: i001: CS: 代码段 (64k字节段) i002: 关: 偏移 存储器单元的内容显示在P841中。 设置P840的说明: - 在访问阶段3中, 只能读取参数, 在访问阶段4, 所以它可以写。 - 访问阶段3背景中指示的值始终被写入可视化 地址。		
P841 * RAM值	服务参数, 仅适用于西门子服务人员	初始 值: 0单 位: - 指数: - 类型: L2	菜单: - 参数菜单 - 下载 - 上传/免费访问 - 电源部分定义 可变: - 功率部分定义 - 电路板配置 - 驱动设置 - 驱动器设置 - 准备好了
841	CU板上的存储器单元的内容。		
P842 * DSP RAM地址	服务参数, 仅适用于西门子服务人员	index1: 0单 位: - 指数: 2 类型: L2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 功率部分定义 - 电路板配置 - 驱动设置 - 驱动器设置 - 准备好了
842			
参数	描述	数据	读/写
P843 * DSP RAM值	服务参数, 仅适用于西门子服务人员	初始值: 0 最小: 0 最大值: 65535 单位: - 指 数: - 类型: O4	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 功率部分定义 - 电路板配置 - 驱动设置 - 驱动器设置 - 准备好了
843			
P844 * SEB AnaOut	服务参数, 仅适用于西门子服务人员	index1: 0单 位: - 指数: 16 类型: L2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
844	SEB板的参数化  索引1到4: 提取级别地址SEB模拟输出1到4.为此, P845中不应为模拟输出指示连接器 (值= 0)  索引5到8: 增强SEB模拟输出1至4分度 $2^n$ , 例如值5: 强化= $2^5 = 32$ .注意: 十六进制 输入10 = A.  指数9至12: 偏移SEB模拟输出1至4.该值指定为 十六进制。4000H = 100% = 5V。  指数13至16:  SEB模拟输出1到4的索引1到4的地址段。		
P845 * SEB AnaOut	服务参数, 仅适用于西门子服务人员	index1: 0单 位: - 指数: 4 类型: L2, K	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: -
845	将连接器输出到SEB的模拟输出 指数1-4对应于SEB上的模拟输出1-4		

注意：如果要输出地址，则为参数值在P844中输入地址之前必须为零。

驱动器设置  
- 准备好了

P846 D通道T0	服务参数，仅适用于西门子服务人员	初始值：0 最小：0 最大：4 单位：- 指数：- 类型：O2	菜单： - 参数菜单 - 上传/免费访问可更改： - 驱动器设置 - 准备好了
P847 *	应该使用故障计数器（在r849中）的时尚。	初始：1 最小：0 最大：3 单位：- 指数：- 类型：O2	菜单： - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变： - 驱动设置 - 准备
诊断	0删除所有计数器，然后将其切换为1。		
847	1个计数器倒计时。这适用于正常操作。如果发生故障，计数会增加10，如果是有效值，则计数为递减1。		
	2个计数器仅计数。这些仍然可以检测不到。		
	3供将来使用		
	如果故障计数器超过100，则F51跳闸只要在相关计数器中实现故障跳闸（参见r849）并且不抑制故障跳闸在P848。		

#### 参数描述数据读/写

P848 \*  
Config\_Diagnos 848

用于抑制r849和报警A28中给出的结果的参数。新报警A28和故障计数器r849用于早期识别潜在的编码器问题。

P 848中的每个索引属于R849中的相应索引。

设定值：

0：没有评价！重要的是，热线之后可能会抑制此值，因为故障源会被抑制！（危险！）

1：如果故障计数超过100，则跳闸相应的故障。

2：只要故障计数大于0，就会设置报警A28。

3：当故障计数超过0时，设置报警A28。如果故障计数达到100，则在软件中提供故障时，相关故障将被触发。

index1: 3

最小：0

最大：3单位：- 指数：30类型：O2

菜单：

- 参数菜单

- 上传/免费访问更改：

- 驱动设置

- 准备

参数	描述	数据	读/写
r849 DiagnosCounter	每个索引都包含一个故障诊断计数器。使用的索引取决于所讨论的编码器类型。在	12月 份：0单 位：- 指数：30	菜单： - 参数菜单 - 上传/免费访问
849	如果发生故障，故障计数器中的值为正确的值会导致故障中的值减1。如果值为100	类型：O2	
	如果超过，则发生下述反应。该参数用于早期识别潜在的编码器问题。上述故障处理的类型直到超过10%或者不会导致故障信息所有值都不正确！报警A28总是其中一个计数更大超过0，当所有计数再次为0时，它会循环复位。此警报和下面列出的故障可以用P848抑制。		
	指数的关键如下： 指数1： ALARM_NUMBER电机编码器： SSI报警位或Endat报警位		

F51: 49运行中, 否则A19

指数2:

ALARM\_NUMBER外部编码器:

SSI报警位或Endat报警位

F51: 149正在运行, 否则为A21

指数3:

COMM\_ERROR\_NUMBER个引擎编码

器: 协议错误或CRC错误

F51: 30运行, 否则A19

指数4:

COMM\_ERROR\_NUMBER外部编码器: 协

议错误或CRC错误

F51: 130运行, 否则A21

指数5:

RETURN\_ERROR\_NUMBER电机编码器:

数据线SSI或Endat的操作级别

为F51: 32, 否则为A19

指数6:

RETURN\_ERROR\_NUMBER外部编码器:

数据线SSI或Endat在操作中具有错误的

级别F51: 132, 否则为A21

指数7:

ADDRESS\_ERROR\_NUMBER电机编码器

F51: 34

指数8:

ADDRESS\_ERROR\_NUMBER外部编码器

F51: 134

指数9:

VOLTAGE\_FEHLER\_NUMBER电机编码器:

工作电压过载

F51: 28和A18

指数10:

VOLTAGE\_ERROR\_NUMBER外部编码器工作电

压过载

F51: 128和A20

指数11:

AMPL\_FEHLER\_ANZAHL电机编码器

A / B轨道: 在一条轨道的零通道上, 水平

其他太低了。

F51: 29运行中, 否则A18

参数	描述	数据	读/写
	指数12: AMPL_FEHLER_NUMBER分机 赠与者 A / B轨道: 在一条轨道的零通道上, 水平 其他太低了。 F51: 129正在运行, 否则为A20		
	指数13: NULLSPUR_FEHLER_NUMBER电机编码器自上次 零脉冲以来超过1.5转。 F51: 27正在运行中		
	指数14: NULLSPUR_FEHLER_NUMBER外部编码 器F51: 127正在运行		
	指数15: NULLPUNKTABWEICHUNG_FEHLER_ANZAHL 电机编码器: 检测到零点偏差。 必要时更正值, 无错误。		
	指数16: NULL_POINT_DIFFERENCE_FALTER_NUMBER外部 编码器 必要时更正值, 无错误。 ,		
	指数17:		

ORIENTATION\_FEHLER\_NUMBER电机编码器:  
位置偏差超过90°el。发生的  
零脉冲 (编码器) 或打开电报读数 (Endat multiturn P149.1  
= 101, U950.19 = 5)。

F51: 26和A18正在运行, 没有别的。

指数18:

ORIENTATION\_FEHLER\_NUMBER外部编码器无评价!

索引19: DELTA\_PROTOKOLL\_FEHLER\_ANZAHL电机  
编码器  
没有评价!

指数20:  
DELTA\_PROTOKOLL\_FEHLER\_NUMBER外部  
编码器: 上次采样时间的位置变化  
它大于参数化的最大值。

F51: 160运行, 否则A21

指数21: 至30: 保留。

R850 OP特别1	服务参数, 仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	12月份: 0单 位: - 指数: 20 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
850			
R851 OP特别2	服务参数, 仅适用于西门子服务人员。 通过OP1S无法看到参数。	12月.Plc.: 0 单位: - 指 数: 24 类型: O2	菜单:
851			
P852 * OP特别3	服务参数, 仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始 值: 0分 钟: - 2147483647 最大: 2147483647 单位: - 指 数: - 类型: I4	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问可更改:
852			
- 参数菜单 - 上传/免费访问			

参数	描述	数据	读/写
R853 OP Special 4	服务参数, 仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	12月份: 0单 位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
853			
r854 OP特别5	服务参数, 仅适用于西门子服务人员。 通过OP1S无法看到参数。	12月.Plc.: 0 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
854			
P855 OP特别6	服务参数, 仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	index1: 0 最小: 0 最大: 4294967293 单位: - 指数: 8 类型: O4	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变:
855			
r856 OP特别7	服务参数, 仅适用于西门子服务人员。 通过OP1S无法看到参数。	12月.Plc.: 0 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
856			
r857 OP Special 8	服务参数, 仅适用于西门子服务人员。 通过OP1S无法看到参数。	12月.Plc.: 0 单位: - 指 数: - 类型: O2	菜单:
857			
r858 OP特别9	服务参数, 仅适用于西门子服务人员。 通过OP1S无法看到参数。	12月.Plc.: 0 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
858			

P880 *	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	index1: 0 单位: - 指数: 32 类型: L2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置 - 准备好了
880			
r881	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: 101 类型: L2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
881			
P882 *	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	index1: 0 单位: - 指 数: 32 类型: L2, K	菜单: 可变: - 驱动器设置
882			
仅限Compact PLUS			
P883 *	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	index1: 0 单位: - 指数: 32 类型: L2, B	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
883			
仅限Compact PLUS			
P888 *	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始值: 0 最小: 0 最大: 10 单位: - 指数: - 类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问可更改:
快速参数 888			
- 参数菜单 - 上传/免费访问 - 参数菜单 - 上传/免费访问			
参数	描述	数据	读/写
P889 *	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始值: 0 最小: 0 最大: 1 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变:
固定设置 889			
P891 *	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始值: 0 最小: 0 最 大: 2 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问可更改:
技术 891			
P892 *	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始值: 0 最小: 0 最大: 2 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: 可变:
诊断 892			
P893 *	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始值: 0 最小: 0 最大: 4 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问 可变:
注册门板单元 893			
P894 *	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始值: 0 最小: 0 最 大: 1 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问可更改:
MOT / EncodData 894			
P895 *	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始值: 0 最小: 0 最大: 3 单位: -	菜单: 可变:
沟通 895			

参数	描述	数据	读/写
P896 参数菜单	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始值: 0 最小: 0 马克斯: 12 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
896			可变:
P897 * 菜单选择	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始值: 0 最小: 0 最大: 8单 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问可更改:
897			
P898 * 运动控制	服务参数，仅适用于西门子服务人员。通过OP1S无法看到参数。	初始值: 0 最小: 0 最大: 6 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: 可变:
898			
	- 参数菜单 - 上传/免费访问 - 参数菜单 - 上传/免费访问 - 参数菜单 - 上传/免费访问		
参数	描述	数据	读/写
P918 * CB总线地址	用于输入内置通信板 (CBx) 的总线地址的功能参数。重要性 总线地址取决于协议。如果设定值是	index1: 3 最小: 0 最大: 200 单位: - 指数: 2 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 快速参数化 - 电路板配置
918	如果没有被通信板接受，则该设备会发生故障。 注意: 下载时不会覆盖此参数 通过Profibus。 指数1: 第一CB 指数2: 第二CB 在通过1st CB或2nd CB进行出厂设置的情况下，不会复位该参数。		可变:
P922 * 电报选择	参数值显示设置的报文 PROFIdrive V3。 只能使用合适的参数更改参数 参数化。 参数值999表示具有的电报 通过BiCo连接参数化 (参数P734或P736和连接器K3000到 K3016或K8000至8016)。 为了设置标准电报，脚本必须是 目前正在进行中。可以使用以下标准电报的脚本 文件: 5。 仅在单位参数化时才可见。到PROFIdrive V3。	初始: 999 最小: 0 最大值: 65535 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 - 驱动器设置 可变: - 电路板配置 - 驱动器设置 - 驱动器设置
922			
R923 Profibus StdSig	标准信号的所有参数列表 PROFIdrive V3的特定参数。	12月 份: 0单 位: - 指数: 100 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 沟通 + 现场总线接口 + 电机/编码器 + 编码器数据 - 上传/免费访问
923			
P925 * 最大错误	生命符号接收块的故障级别 如果 $(K0257 / 10) \geq (P809 + 1)$ ，将设置故障	初始: 4 最小: 1 最大: 10单 位: - 指数: -	菜单: - 参数菜单 + 发布 - 上传/免费访问 可变:
925	在功能图170中		

类型: O2

P927 * 参数访问	用于启用接口的函数参数参数化。	初始: 7 最小: 0 最大值: 65535 单位: - 指数: - 类型: V2	菜单: - 用户参数 - 参数菜单 + 一般参数
927	有关说明, 请参阅参数P053。  仅在单位参数化时才可见。至PROFIdrive V3。		- 电路板配置  - 上传/免费访问 - 电源部分定义可更改: - 功率部分定义

R930 运作模式	Profibus特定参数 该参数表示操作模式	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: - 类型: O2	菜单:
930	PROFIdrive V3		

- 驱动设置  
- 上传/免费访问  
- 电路板配置  
- 驱动设置  
- 快速参数化  
- 电路板配置  
- 下载  
- 上传/免费访问  
- 驱动设置  
- 准备  
- 固定设置  
- 快速参数化  
- 驱动设置  
- 下载  
- 电路板配置  
- 驱动设置  
- 驱动设置  
- 准备  
- 参数菜单  
- 上传/免费访问

参数	描述	数据	读/写
R944 故障计数器	每次故障缓冲器 (P947, P948, P782) 发生变化时, 故障计数器都会递增。这允许要执行的检查	12月 份: 0单 位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 驱动器设置
944	正在一致地提取缓冲区。		- 上传/免费访问

r947 故障记忆	用于显示最近8次故障跳闸的可视化参数。对于每次故障跳闸, 最多可发生8次故障时间可以存储。仅存储分配了故障编号的那些故障。	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: 64类 型: O2	菜单: - 参数菜单 + 诊断 + 故障/警告
947			

索引1至8: 第一次(最后一次)故障跳闸, 故障1至8  
索引9至16: 第二次故障跳闸, 故障1至8  
索引17至24: 第三次故障跳闸, 故障1至8  
索引25至32: 第四次故障跳闸, 故障1至8  
索引33至40: 第五次故障跳闸, 故障1至8  
索引41至48: 第六次故障跳闸, 故障1至8  
索引49至56: 第七次故障跳闸, 故障1至8  
索引57至64: 第八(最旧)故障跳闸, 故障1至8

索引1中的值0表示没有故障处于活动状态  
现在的时间。有关故障跳闸的更多信息, 请参见r782, r949, P952。故障记忆是在P952的帮助下删除。

r949中 故障值	用于显示故障值的可视化参数。故障值包含有关已发生故障的其他信息, 并允许更准确的诊断。故障值被分配给故障并存储在	12月.Plc。: 0 单位: -指 数: 64 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 诊断 + 故障/警告
949	与r947中的相关故障编号相同的索引。		

指数1至8: 第一次(最后)故障跳闸, 故障值1至8  
指令9至16: 第二次故障跳闸, 故障值1至8

17 24

1 8

指数 至 : 第三次故障跳闸, 故障值 至  
 指数25至32: 第四次故障跳闸, 故障值1至8  
 指数33至40: 第五次故障跳闸, 故障值1至8  
 指数41至48: 第六次故障跳闸, 故障值1至8  
 指令49至56: 第七次故障跳闸, 故障值1至8  
 指数57至64: 第八(最旧)故障跳闸, 故障值1至8

有关描述故障跳闸的更多信息包含  
 在R782, R947, P952中。故障内存将被删除  
 P952的帮助。

R951 FaultTextList	故障文本列表。每个故障都存储在与其故障相对应的索引下。	12月 份: 0单 位: - 指数: 254 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 诊断 + 故障/警告 - 上传/免费访问
951			
P952 * 故障数量	用于显示存储的故障跳闸的功能参数并删除故障记忆。如果输入0, 则	初始值: 0 最小: 0 最 大: 8单 位: - 指数: - 类型: O2	菜单: - 参数菜单 + 诊断 + 故障/警告 - 上传/免费访问 可变: - 驱动器设置
952	r782, r947, r949的全部故障记忆被删除。		
r953 警告参数1	用于显示警告的可视化参数1到16是活跃的。	12月.Plc。: 0 单位: - 指数: - 类型: V2	菜单: - 参数菜单 + 诊断 + 故障/警告 - 上传/免费访问
953			
R954 警告参数2	用于显示警告17至32中的哪一个是活动的可视化参数。	12月 份: 0单 位: -	菜单: - 参数菜单
- 驱动设置 - 上传/免费访问 - 驱动设置 - 上传/免费访问			
+ 诊断 + 故障/警告 - 上传/免费访问			

#### 参数描述数据读/写

##### R955

###### 警告参数3 955

用于显示警告33至48中的哪一个是活动的可视化参数。

12月.Plc。: 0单位: - 指数: - 类型: V2

菜单:

- 参数菜单  
+ 诊断  
+ 故障/警告  
- 上传/免费访问

##### R956

###### 警告参数4 956

用于显示警告49至64中的哪一个是活动的可视化参数。

12月.Plc。: 0单位: - 指数: - 类型: V2

菜单:

- 参数菜单  
+ 诊断  
+ 故障/警告  
- 上传/免费访问

##### r957

###### 警告参数5



用于显示警告65至80中的哪一个是活动的可视化参数。

12月.Plc。：0单位：- 指数：-

菜单：  
- 参数菜单  
+ 诊断

957		类型：V2	+故障/警告 - 上传/免费访问
r958 警告参数6	可视化参数，用于显示哪些警告81到96是活跃的。警告81至96被a触发	12月.Plc。：0 单位：- 指数：- 类 型：V2	菜单： - 参数菜单  + 诊断 + 故障/警告 - 上传/免费访问
958	内置通信板（CBx）。		
r959 警告参数7	可视化参数，用于显示哪些警告97到112是活跃的。警告97至112由内置技术板触发。	12月.Plc。：0 单位：- 指数：- 类型：V2	菜单： - 参数菜单 + 诊断 + 故障/警告 - 上传/免费访问
959			
R960 警告参数8	用于显示警告113至128中的哪一个是活动的可视化参数。警告113到128被触发	12月 份：0单 位：- 指数：- 类 型：V2	菜单： - 参数菜单  + 诊断 + 故障/警告 - 上传/免费访问
960	内置技术板。		
r964 驱动器ID	单元数据识别的功能参数。 (另请参见PROFIDrive配置文件版本3)。	12月.Plc。：0 单位：- 指数：7 类型：O2	菜单： - 参数菜单 - 固定设置 - 快速参数化 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 下载 - 上传/免费访问 - 电源部分定义
964	指数1：制造商价值= 42 索引2：单位类型 索引3：版本（格式xyyy） 索引4：固件日期（年） 索引5：固件日期（日/月）  MASTERDRIVES VC上的单位 类型值为3080， 3085在MASTERDRIVES VC Compact PLUS上， 3090在MASTERDRIVES MC上， 3100在MASTERDRIVES MC Compact PLUS上。  仅在根据PROFIDrive V3参数化设备时才可见		
R965 档案 #	Profibus特定参数	12月 份：0单 位：- 指数：- 类型：操作系 统	菜单： - 参数菜单  - 修正了设置 - 快速参数化 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 下载 - 上传/免费访问 - 功率部分定义
965	价值取决于单位是什么 根据PROFIDrive V3参数化。		
R967 控制字1	用于显示控制字的可视化参数1.显示0到15位。	12月 份：0单 位：- 指数：- 类型：V2	菜单： - 参数菜单 - 上传/免费访问
967			
参数	描述	数据	读/写
r968 状态字1	显示状态字的可视化参数1.显示0到15位。	12月 份：0单 位：- 指数：- 类型：V2	菜单： - 参数菜单 - 上传/免费访问
968			
P970 * 工厂设置	用于启动参数复位的功能参数 工厂或固定设置。工厂建成后	初始：1 最小：0 最	菜单： - 参数菜单  + 功能

970	<p>设置，此参数重置为其原始值，1。</p> <p>0 =启动参数复位1 =无参数复位</p> <p>小心：参数重置会导致所有参数更改丢失。</p> <p>如果参数的出厂设置是通过接口 (SCom1, SCom2, SCB2, 1st CB, 2nd CB) 进行的，则为0 = “启动参数重置”，以下参数不是复位： SCom1, SCom2: P053, P700-704 SCB2: P053, P700-704, P696 第一CB, 第二CB: P053, P711-722, P918</p> <p>以下参数仅在一定程度上复位: P050, P072</p>	<p>大: 1单位: - 指数: - 类型: O2</p>	<p>- 修正了设置</p> <p>- 上传/免费访问可更改: - 电路板配置 - 驱动器设置 - 驱动器设置</p>
P971 * 节省EEPROM	<p>用于开始保存参数的功能参数从RAM到EEPROM。挥发性地存储</p> <p>通过用1覆盖参数值0，可以将参数传送到EEPROM。参数</p> <p>然后，非易失性地存储值，并防止电源故障。</p> <p>0 =没有保存 1 =一次性节省</p> <p>必须手动将参数重置为0。</p>	<p>初始值: 0 最小: 0 最大: 1单位: - 指数: - 类型: O2</p>	<p>菜单: - 参数菜单</p> <p>+一般参数 - 上传/免费访问</p> <p>可变: - 驱动器设置 - 准备好了</p>
P972 * 上电复位	<p>上电复位</p> <p>上电复位的工作方式与电子电压关 -&gt;开的工作方式相同。这初始化控制板和</p> <p>导致失去沟通。这个值应该</p> <p>因此通常不包含在下载文件中。</p>	<p>INIT: 最小: 0 最大: 1单位: - 指数: - 类型: O2</p>	<p>菜单: - 参数菜单</p> <p>- 电路板配置 - 驱动器设置</p> <p>- 上传/免费访问</p> <p>- 电源部分定义可更改: - 电源部分定义 - 电路板配置 - 驱动器设置 - 驱动器设置</p>
r979 传感器格式		<p>12月.Plc。: 0 单位: - 指数: 30类 类型: O4</p>	<p>菜单: - 参数菜单</p> <p>- 上传/免费访问</p>
r980 Par # List pt1	<p>用于显示前100个的可视化参数参数编号范围为0到999.参数编号按升序排列。第一个0</p> <p>在没有其他参数编号的索引信号中出现。如果指数的数量不是</p> <p>足以显示所有参数编号，索引101</p> <p>包含继续列表的参数号。</p>	<p>12月.Plc。: 0 单位: - 指数: 101 类型: O2</p>	<p>菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问</p>
参数	描述	数据	读/写
r981 Par # List pt2	<p>可视化参数，用于显示0到999范围内的第二个100参数编号。参数</p> <p>数字按升序排列。第一个0</p> <p>在没有其他参数编号的索引信号中出现。如果指数的数量不是</p> <p>足以显示所有参数编号，索引101</p> <p>包含继续列表的参数号。</p>	<p>12月份: 0单位: - 指数: 101 类型: O2</p>	<p>菜单: - 参数菜单</p> <p>- 上传/免费访问</p>
r982 Par # List pt3	<p>可视化参数，用于显示0到999范围内的第三个100参数号。参数</p> <p>数字按升序排列。第一个0</p> <p>在没有其他参数编号的索引信号中出现。如果指数的数量不是</p> <p>足以显示所有参数编号，索引101包含列表所在的</p>	<p>12月份: 0单位: - 指数: 101 类型: O2</p>	<p>菜单: - 参数菜单</p> <p>- 上传/免费访问</p>

参数编号  
继续。

r983 Par # List pt4	用于显示第四个100的可视化参数 参数编号范围为0到999.参数 数字按升序排列。索引中出现的第一个0表示没有进一步的	12月.Plc。 : 0 单位: - 指 数: 101类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
983	参数编号。如果指数的数量不是足以显示所有参数编号, 索引101包含列表所在的参数编号 继续。		
R984 Par # List pt5	用于显示第五个100的可视化参数 参数编号范围为0到999.参数 数字按升序排列。索引中出现的第一个0表示没有进一步的	12月.Plc。 : 0 单位: - 指 数: 101类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
984	参数编号。如果索引的数量不足以显示所有参数编号, 则索引101包含列表所在的参数编号 继续。		
r985 Par # List pt6	用于显示第六个100的可视化参数 参数编号范围为0到999.参数编号按升序排列。第一个0 在指数中发现没有进一步的信号 参数编号。如果索引的数量不足以显示所有参数编号, 则索引101 包含列表所在的参数编号 继续。	12月.Plc。 : 0 单位: - 指 数: 101 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
985			
R986 Par # List pt7	用于显示第七个100的可视化参数 参数编号范围为0到999.参数编号按升序排列。第一个0 在指数中发现没有进一步的信号 参数编号。如果索引的数量不足以显示所有参数编号, 则索引101 包含继续列表的参数号。	12月.Plc。 : 0 单位: - 指 数: 101 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
986			
r987 Par # List pt8	可视化参数, 用于显示0到999范围内的第8个100参数号。参数 数字按升序排列。第一个0 在索引中发出信号表明没有其他参数。如果指数的数量不足以 显示所有参数号, 索引101包含 列表继续的参数号。	12月 份: 0单 位: - 指数: 101 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
987			
r988 Par # List pt9	可视化参数, 用于显示0到999范围内的第9个100参数号。参数 数字按升序排列。索引中出现的第一个0表示没有进一步的 参数编号。如果指数的数量不是 足以显示所有参数编号, 索引101包含列表所在的 参数编号 继续。	12月 份: 0单 位: - 指 数: 101类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
988			
参数	描述	数据	读/写
r989 Par # List pt10	可视化参数, 用于显示0到999范围内的第十个100个参数号。参数 数字按升序排列。第一个0	12月 份: 0单 位: - 指数: 101 类型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
989	在没有其他参数编号的索引信号中出现。		
R990 Par # List chg1	用于显示前100个的可视化参数 更改了0到999范围内的参数编号 参数编号按升序排列。索引中出现的第一个0 其他参数。如果指数的数量不是 足以显示所有参数编号, 索引101包含列表所在的 参数编号	12月.Plc。 : 0 单位: - 指 数: 101类 型: O2	菜单: - 参数菜单 - 上传/免费访问
990			

继续。

R991 Par # List chg2 991	用于显示第二个100的可视化参数更改了0到999范围内的参数编号。参数编号按升序排列。该在索引中出现第一个0其他参数。如果索引的数量不足以显示所有参数编号，则索引101包含列表所在的参数编号继续。	12月.Plc。： 0 单位： - 指 数： 101 类型： O2	菜单： - 参数菜单 - 上传/免费访问
R992 Par # List chg3 992	用于显示第三个100的可视化参数更改了0到999范围内的参数编号。参数编号按升序排列。该在索引中出现第一个0其他参数。	12月.Plc。： 0 单位： - 指 数： 101 类型： O2	菜单： - 参数菜单 - 上传/免费访问
U001 FixSetp 17  2001年	用于输入固定设定值的功能参数17。	index1: 0.00 分 钟： -200.00 最大： 200.00 单位： % 指数： 4 , FDS 类型： I2	菜单： - 参数菜单 +免费街区 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置 - 准备
U002 FixSetp 18  2002年	用于输入固定设定值的功能参数18。	index1: 0.00 分 钟： -200.00 最大： 200.00 单位： % 指数： 4 , FDS 类型： I2	菜单： - 参数菜单 +免费街区 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置 - 准备好了
U003 FixSetp 19  2003	用于输入固定设定值的功能参数19。	index1: 0.00 分 钟： -200.00 最大： 200.00 单位： % 指数： 4 , FDS 类型： I2	菜单： - 参数菜单 +免费街区 - 上传/免费访问 可变： - 驱动器设置 - 准备好了
U004 FixSetp 20  2004年	用于输入固定设定值的功能参数20。	index1: 0.00 分 钟： -200.00 最大： 200.00 单位： % 指数： 4 , FDS 类型： I2	菜单： - 参数菜单 +免费街区 - 上传/免费访问可更改： - 驱动器设置 - 准备好了
U005 FixSetp 21  2005年	用于输入固定设定值的功能参数21。	index1: 0.00 分 钟： -200.00 最大： 200.00 单位： % 指数： 4 , FDS 类型： I2	菜单： - 参数菜单 +免费街区 - 上传/免费访问 可变： - 驱动设置 - 准备

06.2005

## 故障和警报

### 故障

有关故障的一般信息

对于每个故障，可以获得以下信息：

参数r947故障号

r949故障值

r951故障列表P952故障数r782故障时间

当电子电源再次关闭时，故障信息将再次出现。如果不重置故障信息，则无法操作本机。

数量/故障	原因	反措施
-------	----	-----

F001 主接触器检查	主接触器核对 (P600) 的监控时间已到期。	- 检查主接触器核对 - 清除主接触器核对 (P591.B = 0) - 增加监控时间 (P600)
F002 预充电故障	预充电的监控时间已经到期, 即DC链路电压在3秒内没有达到设定点。	- 检查电压连接 (交流或直流) - 比较P070和单位MLFB中的值
F006 直流链路过压	由于DC链路电压过高, 因此发生了关闭。关断阈值的额定值为819 V。由于元件容差, 关断可在803 V至835 V范围内进行。	检查线路电压 (AC-AC) 或输入直流电压 (DC-AC)。将值与P071 (线路电压) 进行比较
F008 直流链路欠压	DC链路的76%的下限值未达到。	- 检查线电压 (AC-AC) 或输入直流电压 (DC-AC)。将值与P071 (线路电压) 进行比较 - 检查输入整流器 (AC-AC) - 检查直流链路
F011 在当前	发生过流关断。 已超出关闭阈值。  在故障值中采用位编码方式 (见P949)。  相U - >位0 = 1 - >故障值= 1相V - >位1 = 1 - >故障值= 2相W - >位2 = 1 - >故障值= 4  如果在多个阶段同时发生过电流, 则故障的总故障值是产生的故障值。	- 检查转换器输出是否有短路或接地故障 - 检查负载是否过载 - 检查电机和转换器是否正确匹配 - 检查动态要求是否过高

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制1

数量/故障	原因	反措施
F015 电机堵了	电机被阻塞/过载 (电流控制), 或已停止 (v / f特性):  静载荷太高  直到在P805中输入的时间之后才会生成故障。  二进制B0156置位, 状态字2 r553位28。  可以在P792 (Perm Deviation) 和P794检测到驱动器是否被堵塞。P806可将检测限制为“静止” (P806 = 1, 仅用于电流控制) 或取消激活 (P806 = 2)。在电流控制的情况下, 前提条件是已达到扭矩限制 (B0234)。  在从驱动的情况下, 检测被取消激活。  在v / f控制的情况下, I (max) 控制器必须处于活动状态。	- 减少负荷 - 松开制动器 - 增加电流限制 - 增加P805阻塞时间 - 增加允许偏差P792的响应阈值  - 仅增加扭矩限制或扭矩设定值v / f特性: - 降低加速度 - 检查特性设置。
F017 安全停止	操作期间安全停止操作或未通过24 V电源 (仅适用于Compact PLUS设备)	跳线申请安全停止? 是否连接了安全停止检查? 在Compact PLUS装置上: 检查24 V电源
F020 电机温度过高	已超出电机温度限制。  r949 = 1超出电机温度限制  r949 = 2电机温度传感器电缆或传感器短路故障  r949 = 4电机温度传感器电缆或传感器断线	- 温度阈值可在P381中调节! - P131 = 0 - >故障停用 - 检查电机 (负载, 通风等) - 可以在r009 (电机温度) 中读取当前电机温度 - 检查传感器是否断线, 短路

F021 发动机I2t	已超出发动机I2t监控的参数化限值 (P384.002)	检查: 发动机P383 Mot ThermT-Const或发动机I2t负载极限P384.002的热时间常数。如果P383 > = 100s (=出厂设置) 且P381 > 220°C, 则自动激活I2t监控。通过在P383中设置值<100s可以关闭监视。
F023 变频器温度过高	已超过变频器温度的极限值	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 测量进气口和环境温度</li> <li>- 观察<math>\theta &gt; 45^{\circ}\text{C}</math> (Compact PLUS) 或<math>40^{\circ}\text{C}</math>时的降额曲线</li> <li>- 检查风扇是否正在运行</li> <li>- 检查进气口和排气口是否受到限制</li> <li>- 在Compact PLUS装置上: 22 kW确认仅在1分钟后确认 (观察最低和最高环境温度!)</li> </ul>

06.2005

数量/故障	原因	反措施
F025 UCE上部开关/ UCE阶段L1	UCE上部开关 (Compact PLUS) / UCE L1相 (底盘型单元)	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 检查转换器输出是否有接地故障</li> <li>- 检查紧凑型设备上的“安全停止”开关</li> </ul>
F026 UCE下开关/ UCE相L2	UCE下部开关 (Compact PLUS) / UCE L2相 (紧凑型, 底盘)	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 检查转换器输出是否有接地故障</li> <li>- 检查紧凑型设备上的“安全停止”开关</li> </ul>
F027 脉冲电阻故障/ UCE L3相	脉冲电阻故障 (仅Compact PLUS) / UCE L3相 (机箱)	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 检查转换器输出是否有接地故障</li> <li>- 使用“安全停止”选项检查紧凑型DC / DC设备和机箱单元上的“安全停止”开关</li> </ul>
F029 MEAS。价值感应仅限Compact PLUS	测量值传感系统出现故障: <ul style="list-style-type: none"> <li>- (r949 = 1) 无法进行相L1的偏移调整</li> <li>- (r949 = 2) 不能在L3阶段进行偏移调整。</li> <li>- (r949 = 3) 不能进行L1和L3阶段的偏移调整。</li> <li>- (r949 = 65) 自动调整无法调整模拟输入</li> </ul>	测量值传感故障 CU故障
F035 外部故障1	可参数化的外部故障输入1已激活。	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 检查是否存在外部故障</li> <li>- 检查电缆到相应的数字输出是否中断</li> <li>- P575 (Src No ExtFault1)</li> </ul>
F036 外部故障2	可参数化的外部故障输入2已激活。	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 检查是否存在外部故障</li> <li>- 检查电缆到相应的数字输出是否中断</li> <li>- P576 (Src No ExtFault2)</li> </ul>
F038 参数存储期间电压关闭	参数任务期间发生电压故障。	重新输入参数。有关参数的数量在故障值r949中指示。
F040 序列控制的内部故障	运行状态不正确	更换控制板 (CUMC) 或装置 (Compact PUS)。
F041 EEPROM故障	在EEPROM中存储值期间发生了故障。	更换控制板 (CUMC) 或装置 (Compact PLUS)
		-

F042 时隙溢出	已超出可用时间段。	降低脉冲频率 - 在较慢的采样时间内计算各个块 - 不得同时启用技术功能同步 (U953.33) 和定位 (U953.32)。
--------------	-----------	---

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制3

数量/故障	原因	反措施
F043 DSP链接	内部信号处理器的链接中断	<p>- 降低脉冲频率 (由计算时间溢出引起) - 如果故障再次发生, 请更换电路板/单元</p> <p>脉冲频率不应调整为大于7.5 kHz (60MHz - DSP) 或6 kHz (40MHz - DSP) 的值。如果设置了更高的值, 则已在可视化参数r829上检查索引12至19。DSP插槽的指示自由计算时间总是必须大于零。如果超出计算时间, 则故障F043 (DSP耦合) 也会显示。</p> <p>补救措施: 降低脉冲频率P340。</p>
F044 BICO经理的错	在二进制和连接器的软连线中发生了故障	<p>故障值r949: &gt; 1000: 连接器软连线期间出现故障 &gt; 2000: 在二进制软件布线期间出现故障</p> <p>- 电压OFF和ON - 出厂设置和新参数化 - 交换董事会 - 减少两个处理器之间的链接连接。两个处理器之间的接口是位置控制/设定调节, 它们来自设定调节, 位置控制器, 速度控制器, 扭矩接口和电流控制器, 它们不需要减小链路 (值0)。</p> <p>1028: 链接内存已满。两个处理器之间的链接已满。不能再传输其他连接器。</p>
F045 可选板上的硬件故障	访问可选板时发生硬件故障。	<p>- 更换CU板 (紧凑型, 底盘单元) - 更换装置 (Compact PLUS) - 使用子架和可选板检查连接 - 更换可选板。</p>
F046 参数耦合故障	在将参数传送到DSP期间发生了故障。	如果故障再次发生, 请更换电路板/单元

06.2005

数量/故障	原因	反措施
		<p>故障值r949:</p> <p>第10和第1位: 9 = 失去旋转变压器信号 (正弦/余弦跟踪)</p> <p>20: 位置错误: 在更改为“RUN”状态期间, 报警A18处于待处理状态 (有关补救措施, 请参阅29)</p> <p>21: A / B轨道欠压: 根 (A ^ 2 + B ^ 2) &lt; 0.01伏特 (补救措施见29)</p> <p>22: A / B轨道欠压: 根 (A ^ 2 + B ^ 2) &gt; 1.45伏 (补救措施见29)</p>

<p>F051 编码器故障</p>	<p>- 旋转变压器或编码器的信号幅度低于容差阈值 - 编码器和多圈编码器的电源故障 - 在多圈编码器 (SSI / Endat) 的情况下, 串行协议的连接故障</p>	<p>25 =未识别编码器初始位置 (缺少C / D轨道) - 检查编码器电缆 (故障/中断)? - 正确的编码器类型参数化了吗? - 编码器或多圈编码器使用的电缆是否正确? 编码器和多圈编码器需要不同的电缆! - 编码器有问题吗? - 编码器连接短路? - 编码器有问题吗? - 编码器连接不正确? - 检查编码器电缆 (故障/断开)? - 是否连接了编码器电缆的屏蔽? - 编码器有问题吗? - 替换SBR / SBM - 更换单元或基板 - 在每种情况下, 编码器/多圈编码器使用的是正确的电缆吗? 编码器和多圈编码器需要不同的编码器电缆! 26 =编码器零脉冲超出允许范围 27 =未发生编码器零脉冲 28 =电源编码器故障 !!!关闭/打开电源或驱动器设置并返回初始化初始位置!!! 29 =缺少编码器/多圈编码器信号 (缺少A / B轨道) !!!关闭/打开电源或驱动器设置并返回初始化初始位置!!!</p> <p>多圈 (SSI / EnDat) : 30: 协议故障CRC /奇偶校验检查 31: 超时协议 (EnDat) 32: 空载电平错误, 数据线 (SSI / EnDat) 33: 超时初始化 - 检查参数设置 (P149) - 检查编码器电缆 (故障/撕掉?) - 编码器电缆屏蔽连接? - 编码器有问题吗? - 替换SBR / SBM - 更换单元或基板</p> <p>34: 地址错误 (仅限EnDat) 写入或读取参数不成功, 检查地址和MRS代码 (P149)</p>
-----------------------	---	--

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES Compendium运动控制5

数量/故障	原因	反措施
		<p>40: 报警, 照明, EnDat编码器 41: 报警, 信号幅度, EnDat编码器 42: 报警, 位置值, EnDat编码器 43: 报警, 过压, EnDat编码器 44: 报警, 欠压, EnDat编码器 45: 报警, 过流, EnDat编码器 46: 报警, 电池故障, EnDat编码器 49: 报警, 校验和错误, EnDat编码器 60: SSI协议故障 (参见P143)</p> <p>第100位: 0xx: 电机编码器故障 1xx: 外部编码器故障</p> <p>第1000位:(来自V1.50) 1xxx: 超出频率, EnDat编码器 2xxx: 温度, EnDat编码器 3xxx: 控制储备, 指示灯, EnDat编码器 4xxx: 电池充电, EnDat编码器 5xxx: 未达到主页</p>
<p>F053 后续任务中的参数故障</p>	<p>在计算相关参数期间。</p>	<p>没有补救措施</p>
		<p>故障值r949: 1: 电路板代码不正确 2: TSY不兼容 3: SBP不兼容 4: SBR不兼容</p>



F054 编码器板初始化故障	编码器板初始化期间发生故障。	容5: SBM不兼容 6: SBM初始化超时7: 板双  20: TSY板 双21: SBR板 双23: SB板三 折24: SBP板三倍  30: SBR板插槽不正 确31: SBM板插槽不正 确32: SBP板插槽不正 确  40: SBR董事会不在 场41: SBM董事会不在 场42: SBP董事会不在 场  50: 三个编码器板或 两个编码器板, 插槽C上没有一个  60: 内部故障
F056 SIMOLINK电报失败	SIMOLINK环上的通信受到干扰。	- 检查光纤电缆环 - 检查SLB是否在环中是否没有电压 - 检查环中的SLB是否有故障 - 检查P741 (SLB TlgOFF)
F058 参数故障参数任务	在处理参数任务期间发生了故障。	没有补救措施
F059 出厂设置/初始化后参数故障。	在计算参数期间, 在初始化阶段发生了故障。	故障值r949中指示了不一致参数的编号。更正此参数(所有索引)并关闭再打开电压。可能会影响几个参数, 即重复过程。

06.2005

数量/故障	原因	反措施
F060 MLFB在初始加载期间丢失	如果退出INITIAL LOADING时参数P070为零, 则置位。	确认故障后输入正确的MLFB (功率部分, 初始加载)
F061 参数化不正确	在驱动器设置期间输入的参数处于非允许范围内。	故障值r949中指示了不一致参数的编号(例如, 电机编码器=无刷直流电机情况下的脉冲编码器) ->更正此参数。
F063 PIN丢失了	未经授权 (PIN) 激活同步或定位技术	- 停用同步或定位 - 输入密码 (U2977)  如果在时隙中插入了技术功能而未通过PIN启用技术功能, 则会生成消息F063。此故障只能通过把在U977.01和U977.02正确的PIN和开关电源关闭并再次清除, 或者通过禁用技术功能(把U953.32 = 20, U053.33 = 20)。
F065 SCom电报失败	在电报故障时间内, SCom接口 (SCom / USS协议) 未收到任何报文。	故障值r949:  1 =接口1 (SCom1) 2 =接口2 (SCom2)  检查PMU -X300或X103 / 27,28 (紧凑型, 底盘单元) 的连接  检查X103或X100 / 35,36 (Compact PLUS装置) 的连接  检查“SCom / SCB TlgOff”P704.01 (SCom1) 或P704.02 (SCom2)
		故障值r949:

F070 SCB初始化错误	在SCB板初始化期间发生了故障。	1: 电路板代码不正确 2: SCB板不兼容5: 配置数据错误6: 初始化超时 7: SCB板双10: 通道错误
F072 EB初始化错误	在EB板初始化期间发生故障。	故障值r949: 2: 第一个EB1不兼容3: 第二个EB1不兼容4: 第一个EB2不兼容5: 第二个EB2不兼容21: 三个EB1板 22: 三个EB2板  110: 第一EB1上的故障120: 第二EB1上的故障210: 第一EB2上的故障220: 第二EB2上的故障
F073 AnInp1SL1 不紧凑PLUS	模拟输入1为4 mA, 从机1不足	检查信号源与SCI1 (从站1) -X428: 4,5的连接。
F074 AnInp2 SL1 不紧凑PLUS	模拟输入2为4 mA, 从机1不足	检查信号源与SCI1 (从站1) -X428: 7,8的连接。
F075 AnInp3 SL1 不紧凑PLUS	模拟输入3为4 mA, 从机1不足	检查信号源与SCI1 (从站1) -X428: 10,11的连接。

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES Compendium Motion Control 7

数量/故障	原因	反措施
F076 AnInp1 SL2 不紧凑PLUS	模拟输入1为4 mA, 从属2不足	检查信号源与SCI1 (从站2) -X428: 4,5的连接。
F077 AnInp2 SL2 不紧凑PLUS	模拟输入2为4 mA, 从属2不足	检查信号源与SCI1 (从站2) -X428: 7,8的连接。
F078 AnInp3 SL2 不紧凑PLUS	模拟输入3为4 mA, 从机2不足	检查信号源与SCI1 (从站2) -X428: 10,11的连接。
F079 SCB电报故障不紧凑PLUS	没有报文已被报文故障时间内SCB (USS, 对等网络, SCI) 接收。	- 检查SCB1 (2) 的连接。 - 检查P704.03"SCom / SCB Tlg OFF" - Replce SCB1 (2) - 更换CU (-A10)
F080 TB / CB初始化故障	在DPR接口的板初始化期间出现故障	故障值r949: 1: 电路板代码不正确 2: TB / CB板不兼容3: CB板不兼容 5: 配置数据6中的错误: 初始化超时 7: TB / CB板双10: 通道错误  检查T300 / CB板的接触是否良好, 检查PSU电源, 检查CU / CB / T板和检查CB初始化参数: - P918.01 CB总线地址, - P711.01至P721.01 CB参数1至11

F081 OptBrdHeartbeat计数器	不再处理可选板的心跳计数器	故障值r949: 0: TB / CB热电计数器 1: SCB心跳计数器 2: 额外的CB心跳计数器  - 承认错误 - 如果故障再次发生, 请更换相关板 (参见故障值) - 替换ADB - 检查子架和可选板 (LBA) 之间的连接, 必要时进行更换
F082 TB / CB电报失败	在电报故障时间内, TB或CB未收到任何新的过程数据。	故障值r949: 1 = TB / CB 2 =额外的CB  - 检查与TB / CB的连接 - 检查P722 (CB / TB TlgOFF) - 替换CB或TB

06.2005

数量/故障	原因	反措施
F085 添加。CB初始化故障	CB板初始化期间发生故障。	故障值r949: 1: 电路板代码不正确 2: TB / CB板不兼容3: CB板不兼容 5: 配置数据6中的错误: 初始化超时 7: TB / CB板双10: 通道错误  检查T300 / CB板是否正确接触并检查CB初始化参数: - P918.02 CB总线地址, - P711.02至P721.02 CB参数1至11
F087 SIMOLINK初始化故障	在SLB板初始化期间发生了故障。	- 替换CU - 替换SLB
F099 摩擦特性记录	记录摩擦特性中断或根本不中断。	故障值r949给出原因 (位编码):  位含义显示的值 0位置速度限制1 1 负。限速2 2 发布缺失: 4 3 速度控制器连接8 4 中断通过取消16 5 非法数据集变换32 6 时间超过64 7 测量误差128 旋转方向, 变频器, 控制器 记录命令
F109 Mld R (L)	在测量直流电流期间确定转子电阻。	
F111 Mld DSP	Mot Id期间发生了故障。  r949 = 1施加电压脉冲时电流不会累积  r949 = 121定子电阻P121未正确确定  r949 = 124转子时间常数P124参数化为0 ms  r949 = 347未正确确定阀门电压降P347	
F112 中X (L)	在测量电动机电感或泄漏期间发生故障。	
F114	由于取消上电的时间限制或测量期间的OFF命令	重新启动P115功能选择= 2"静止时电机识别"。ON命令必须在20秒内。报警信息A078

Mld OFF	令，控制器自动停止了自动测量，并在P115中复位了功能选择。	=稳定测量后出现。 取消OFF命令并重新开始测量。
F116 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F117 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES Compendium Motion Control 9

数量/故障	原因	反措施
F118 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F119 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F120 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F121 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F122 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F123 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F124 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F125 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F126 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F127 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F128 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F129 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F130		

技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
------------------	-----------	--

06.2005

数量/故障	原因	反措施
F131 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F132 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F133 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F134 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F135 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F136 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F137 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F138 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F139 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F140 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F141 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F142 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	
F143 技术板故障不紧 凑PLUS	Lake TB文件	

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES Compendium Motion Control 11

数量/故障	原因	反措施
F144		

技术板故障不紧凑PLUS	Lake TB文件	
F145 技术板故障不紧凑PLUS	Lake TB文件	
F146 技术板故障不紧凑PLUS	Lake TB文件	
F147 技术板故障不紧凑PLUS	Lake TB文件	
F148 故障1功能块	在二进制互联U061 (1) 处存在有效信号。	检查故障原因, 参见功能图710
F149 故障2功能块	在二进制互联U062 (1) 处存在有效信号。	检查故障原因, 参见功能图710
F150 故障3功能块	在二进制互联U063处存在有效信号(1)。	检查故障原因, 参见功能图710
F151 故障4功能块	在二进制互联U064 (1) 处存在有效信号。	检查故障原因, 参见功能图710
F152 生命的迹象一再无效。	生命监控区的标志已进入故障状态。	检查故障原因, 参见功能图170
F244 ParaLink int. 仅限Compact PLUS	内部参数链接故障	关于传输参数的门控单元软件和操作软件的发布比较。 如果故障再次发生, 请更换设备。
F255 EEPROM故障	EEPROM中发生故障。	关闭设备并再次打开。更换CU (-A10) 或单元 (Compact PLUS)

表 1故障数, 原因及其对策

06.2005

6SE7087-6QX50 (AG版) 西门子股份公司

12 Compendium运动控制SIMOVERT MASTERDRIVES

06.2005

## 警报

通过A =警报/警报消息和3位数字在PMU上定期显示警报消息。无法确认警报。它被删除了。可以存在多个警报。

然后一个接一个地显示警报。

当转换器使用OP1S操作员控制面板操作时, 警报将在最低操作显示行中显示。红色LED闪烁 (请参阅OP1S操作说明)。

号码/闹钟	原因	反措施
A001 时隙溢出	计算时间太长	- 降低脉冲频率 - 在较慢的时隙中计算各个功能块 (参数U950 ff。)
A002 SIMOLINK开始报警	SIMOLINK环的启动不起作用。	- 检查光纤电缆环是否中断 - 检查环中是否有电压的SLB - 检查环中是否存在SLB故障
	虽然已激活同步, 但驱动器不同步。 可能的原因是:	SIMOLINK (SLB) : - 检查r748 i002和i003 =计数器是否存

A003 驱动器不同步	- 通讯连接不良（频繁的电报故障） - 缓慢的总线循环时间（在高总线循环时间或慢速时隙同步的情况下，在最坏的情况下同步可以加载1-2分钟）。 - 时间计数器接线错误（仅限P754> P746 / T0）	在CRC故障和超时故障 - 检查光纤电缆连接 - 检查调度员上的P751（连接器260必须是软连线）；检查收发器上的P753（相应的SIMOLINK连接器K70xx必须是软连线）。
A004 第二SLB报警启动	第2个SIMOLINK环的启动不起作用。	- 检查光纤电缆环是否断开连接 - 检查SLB是否在环中是否没有电压 - 检查环中的SLB是否有故障
A005 夫妻满满的	MASTERDRIVES MC的闭环电子系统由两个微处理器组成。仅提供有限数量的信道对用于在两个处理器之间传输数据。警报显示正忙。但是，已尝试连接另一个连接器。	无
A014 模拟主动报警	选择模拟模式时，DC链路电压不等于0（P372 = 1）。	- 将P372设置为0。 - 降低直流母线电压（断开转换器与电源的连接）
A015 外部报警1	可参数化的外部警报输入1已激活。	查 - 到相应数字输入的电缆是否已中断。 - 参数P588 Src No Ext Warn1
A016 外部报警2	可参数化的外部警报输入2已被激活。	查 - 到相应数字输入的电缆是否已中断。 - 参数P589 Src No Ext Warn2

西门子股份公司6SE7087-6QX50（AG版）  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制13

号码/闹钟	原因	反措施
A017 SAFE STOP报警激活	在READY状态下检测到安全停止。	有关原因/对策，请参阅F017。
A018 编码器调整	信号幅度 旋转变压器/编码器在临界范围内。	有关原因/对策，请参阅F051。  作为一般规则，有必要再次初始化起始位置=>电源OFF / ON或切换到驱动器设置然后再返回!!! 如果报警A18出现在“就绪”状态（r001） 当使用编码器时，CD轨道信号的幅度太小，或者可能中断与CD_Track的连接，或者正在使用没有CD轨道的编码器。 对于没有CD轨道的编码器，必须正确设置P130。
A019 编码器数据串行协议	多圈编码器（SSI / Endat）上串行协议的连接故障	串行协议在多圈编码器上有缺陷。湖F051的原因/对策。  作为一般规则，有必要再次初始化起始位置=>电源OFF / ON或切换到驱动器设置然后再返回!!!
A020 编码器调整，外部编码器	外部编码器的幅度读入临界范围。	原因/解决方法见F051  作为一般规则，有必要再次初始化起始位置=>电源OFF / ON或切换到驱动器设置然后再返回!!!
A021 外部多圈编码器的编码器数据故障	在将串行协议处理到外部代码旋转编码器（SSI或Endat Multiturn）期间发生故障。	外部多圈编码器时串行协议有问题。原因/解决方法见F051  作为一般规则，有必要再次初始化起始位置=>电源OFF / ON或切换到驱动器设置然后再返回!!!

		再返回!!
A022 变频器温度	已超出跳闸警报的阈值。	- 测量进气和环境温度。 - 观察Theta > 50°C (Compact PLUS) 或40°C时的降额曲线 - 检查风扇是否正在运行 - 检查进气口和排气口是否受到限制。
A023 电机温度	已超出跳闸警报的可参数化阈值 (P380)。	检查电机 (负载, 通风等)。读取R009电机温度中的当前温度。
A025 I2t转换器	如果保持当前负载状态, 则发生热过载。 转换器将降低最大值。电流限制 (P129)。	- 减少转换器负载 - 检查r010 (Drive Utiliz)
A028 诊断计数器	编码器的位置不正确。这是EMC故障或接触不良造成的。 F51由相应的故障变量触发。	出于测试目的, 故障消息P847 = 2以获得有关故障变量r949的更多信息。 因此, 可以在r849中监视所有索引, 以找出哪个诊断计数器对故障进行计数。如果此故障隐藏了报警A28, 则P848中的相应索引可以设置为1。

06.2005

号码/闹钟	原因	反措施
A029 I2t引擎	已超出I2t的参数化限制值。	超出电机负载周期! 检查参数: P382发动机冷却 P383 Mot Tmp T1 P384电动机负载限制
A032 PRBS溢出	在使用噪声发生器PRBS进行记录期间发生了溢出	
A033 超速	已超出正或负最大速度。	- 增加相关的最大速度 - 减少再生负荷 (见FD 480)
A034 设定值/实际值偏差	设定值通道的r552状态字1中的位8。频率设定值/实际值之间的差值大于参数化值并且控制时间已经过去。	查 - 是否存在过大的扭矩要求 - 发动机的尺寸是否过小。  增加值P792 Perm Deviation Frq / set / actual DevSpeed和P794 Deviation Time
A036 制动检查“制动器仍然关闭”	制动器检查指示“制动器仍然关闭”状态。	检查制动器检查 (参见FD 470)
A037 刹车检查“刹车仍然打开”	制动器核对表示“制动器仍然打开”状态。	检查制动器检查 (参见FD 470)
A042 发动机失速/阻滞	发动机停转或堵塞。 报警不受P805“PullOut / BlckTime”的影响, 但是受到P794“偏差时间”的影响	查 - 驱动器是否被阻止 - 驱动器是否已经停止
A049 没有奴隶 不紧凑PLUS	在串行I/O (带SCI1 / 2的SCB1) 中, 没有连接从站或从站没有电压。	P690 SSCI Analn Conf - 检查奴隶。 - 检查电缆。
A050	在水。I/O所需的从站 (从站编号或从站类	检查参数P693 (模拟输出), P698 (数字输出)。检查连接器K4101 ... K4103, K4201 ... K4203 (模拟输入) 和开关量B4100 ...



奴隶不对 不紧凑PLUS	型)：模拟输入或输出或数字输入或输出已参数化，这些都不是物理存在的。	B4115, B4120 ... B4135, B4200 ... B4215, B4220 ... B4235 (数字输入), 用于连接。
A051 对等波特率 不紧凑PLUS	在对等连接中, 选择了太高或太不同的波特率。	与SCB板P701 SCom / SCB波特率一起调整波特率
A052 同行PcD L. 不紧凑PLUS	在对等连接中, 已设置PcD长度太高 (> 5)。	减少字数P703 SCom / SCB PcD #
A053 Peer Lng f. 不紧凑PLUS	在对等连接中, 发送器和接收器的pcD长度不匹配。	调整发射器和接收器的字长 P703 SCom / SCB PcD #
A057 TB param 不紧凑PLUS	在TB登录并出现时发生, 但在6秒内TB没有应答PMU任务SCom1或SCom2。	替换TB配置 (软件)

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制15

号码/闹钟	原因	反措施
A061 报警1功能块	在二进制互联U065 (1) 处存在有效信号。	检查报警原因 (参见FD 710)
A062 报警2功能块	在二进制互联U066 (1) 处存在有效信号。	检查报警原因 (参见FD 710)
A063 报警3功能块	在二进制互联U067 (1) 处存在有效信号。	检查报警原因 (参见FD 710)
A064 报警4功能块	在二进制互联U068 (1) 处存在有效信号。	检查报警原因 (参见FD 710)
A072 Frict Char Init	已选择自动启动摩擦特性, 但驱动器尚未接通。 注意: 如果在30秒内未给出ON命令, 则故障F099将自动启动摩擦特性。	激活驱动器。 (驱动状态“操作”014)
A073 Interr InitFric	自动启动摩擦特性已中断 (OFF命令或故障)。 注意: 如果驱动器未在5分钟内再次接通, 则停止自动启动摩擦特性 (F099)。	纠正任何故障原因。重新激活驱动器。
A074 Incompl FricChar	不完全引发摩擦特性。由于缺乏可实现的或由于限制, 在两个方向上都不可能完全启动摩擦特性。	授予两个旋转方向的启用权限。设置两个方向的速度限制。
A075	泄漏测量值或转子电阻的测量值显着偏离。	如果单个测量值与平均值显着不同, 则在计算中会自动忽略它们 (对于RI) 或自动参数化的值保持不变 (对于Ls)。只有在驱动器的情况下才需要检查结果的合理性。
A078 架。MEAS	转换器通电时执行静止测量。	如果可以在没有任何危险的情况下进行静止测量: - 启动转换器。

A081 CB报警	<p>以下描述涉及第一CBP。对于其他CB或TB，请参阅CB板的操作说明。</p> <p>ID字节组合不符合允许的ID字节组合。（参见Compendium，第8章，表8.2-12。） 后果： 未与PROFIBUS主站建立连接。</p>	需要新配置
A082 CB报警	<p>以下描述涉及CBP。对于其他CB或TB，请参阅CB板的操作说明。</p> <p>无法从DP主站的组态报文中指定有效的PPO类型。 后果： 未与PROFIBUS主站建立连接。</p>	需要新配置。

06.2005

号码/闹钟	原因	反措施
A083 CB报警	<p>以下描述涉及第一CBP。对于其他CB或TB，请参阅CB板的操作说明。</p> <p>从DP主站接收无净数据或无效净数据（例如，完整控制字STW1 = 0）。 后果： 过程数据不会传递到双端口RAM。如果P722（P695）不等于零，则会导致故障信息F082跳闸。</p>	
A084 CB报警	<p>以下描述涉及第一CBP。对于其他CB或TB，请参阅CB板的操作说明。</p> <p>DP主站和CBP之间的报文流量已中断（例如，电缆断开，总线电缆拉出或DP主站断电）。 后果： 如果P722（P695）不等于零，则会导致故障信息F082跳闸。</p>	
A085 CB报警	<p>以下描述涉及第一CBP。对于其他CB或TB，请参阅CB板的操作说明。</p> <p>CBP不会产生此警报！</p>	
A086 CB报警	<p>以下描述涉及第一CBP。对于其他CB或TB，请参阅CB板的操作说明。</p> <p>基本单元上的心跳计数器失败。心跳计数器不再增加。CBP与基础板之间的通信受到干扰。</p>	
A087 CB报警	<p>以下描述涉及第一CBP。对于其他CB或TB，请参阅CB板的操作说明。</p> <p>CBP的DPS管理器软件出错。</p>	
A088 CB报警	请参阅CB板的用户手册	
A089 CB报警	请参阅CB板的用户手册 第2个CB板报警到第1个CB板的A81	
A090 CB报警	请参阅CB板的用户手册 第2个CB板报警到第1个CB板的A82	
A091 CB报警	请参阅CB板的用户手册 第2个CB板报警到第1个CB板的A83	
A092		

CB报警 A093	请参阅CB板的用户手册 第2个CB板报警到第1个CB板的A84	
CB报警 A094	请参阅CB板的用户手册 第2个CB板报警到第1个CB板的A85	
CB报警 A095	请参阅CB板的用户手册 第2个CB板报警到第1个CB板的A86	
CB报警 A095	第二个CB板的报警。对应第1个CB板的A87	
CB报警	请参阅CB板的用户手册	

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制17

号码/闹钟	原因	反措施
A096 CB报警	请参阅CB板的用户手册 第2个CB板报警到第1个CB板的A88	
A097 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A098 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A099 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A100 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A101 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A102 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A103 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A104 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A105 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A106 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A107		

TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A108 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A109 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	

06.2005

号码/闹钟	原因	反措施
A110 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A111 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A112 TB报警1 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A113 TB报警2 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A114 TB报警2 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A115 TB报警2 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A116 TB报警2 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A117 TB报警2 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A118 TB报警2 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A119 TB报警2 不紧凑PLUS	请参阅TB板的用户手册	
A120 TB报警2	请参阅TB板的用户手册	

不紧凑PLUS		
A121		
TB报警2	请参阅TB板的用户手册	
不紧凑PLUS		
A122		
TB报警2	请参阅TB板的用户手册	
不紧凑PLUS		

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制19

号码/闹钟	原因	反措施
A123		
TB报警2	请参阅TB板的用户手册	
不紧凑PLUS		
A124		
TB报警2	请参阅TB板的用户手册	
不紧凑PLUS		
A125		
TB报警2	请参阅TB板的用户手册	
不紧凑PLUS		
A126		
TB报警2	请参阅TB板的用户手册	
不紧凑PLUS		
A127		
TB报警2	请参阅TB板的用户手册	
不紧凑PLUS		
A128		
TB报警2	请参阅TB板的用户手册	
不紧凑PLUS		
A129	机床数据1 (位置编码器类型/轴类型) 为0 (轴不存在)。	必须为机床数据1分配有效值才能操作轴。
轴不存在 - 机床数据1 = 0	效果: 禁止轴的操作并停用位置控制器。	
A130	启动运行命令时, “运行中”[IOP]核对信号丢失。以下原因禁止“运行中”核对信号 (状态位No.2, 参见功能图表200) : - 控制信号[OFF1], [OFF2], [OFF3]和/或“启用控制器”[ENC]未激活。 - C-后备信号[OFF2]和/或[OFF3]未激活。 - 故障[FAULT]有效。 效果: 遍历命令被禁止。	激活控制信号[OFF1], [OFF2], [OFF3]和“启用控制器”[ENC]。 - 如果缺少核对信号[OFF2]和/或[OFF3], 请检查控制字1的供应 (MASTERDRIVES功能图, 表180)。 - 分析排队的故障号[FAULT_NO], 解决故障, 然后使用确认故障[ACK_F]控制信号取消故障。 注意: 要再次激活“运行中”[IOP]状态, 必须取消激活[OFF1], 然后再次激活它。
A131	正在执行运行指令时, 控制信号[OFF1]被禁用。 效果: 通过斜坡 (P464减速时间) 使驱动器停止。随后的脉冲禁用。因此, 如果P443 = 0 (功能图310) 和斜坡发生器旁路 (功能	从用户程序检查控制信号[OFF1]的激活。
OFF1丢失		

图, 则有效)  
320) 被使用。

06.2005

号码/闹钟	原因	反措施
A132 OFF2丢失	<p>- 控制信号[OFF2]正在执行运行命令时停用的信号。</p> <p>- 正在执行运行指令时, 取消激活返回信号[OFF2]。</p> <p>效果: 脉冲禁用立即启动。如果发动机没有制动, 它会滑行。</p>	<p>- 检查用户程序中控制信号[OFF2]的激活。</p> <p>- 如果缺少核对信号[OFF2], 请检查控制字1的供应 (MASTERDRIVES功能图, 表180)。</p> <p>注意: 要再次激活“运行中”[IOP]状态, 必须取消激活[OFF1], 然后再次激活它。</p>
A133 OFF3缺失	<p>- 正在执行运行指令时, 控制信号[OFF3]被禁用。</p> <p>- 正在执行运行命令时, 取消激活返回信号[OFF3]。</p> <p>效果: 发动机以电流限制减速。随后的脉冲禁用。</p>	<p>- 检查用户程序中控制信号[OFF3]的激活。</p> <p>- 如果缺少核对信号[OFF3], 请检查控制字1的供应 (MASTERDRIVES功能图, 表180)。</p> <p>注意: 要再次激活“运行中”[IOP]状态, 必须取消激活[OFF1], 然后再次激活它。</p>
A134 启用控制器ENC丢失	<p>正在执行运行命令时, “使能控制器”[ENC]控制信号被禁用 (控制位No.3“变频器启用”, 参见功能图, 表180)</p> <p>效果: 脉冲禁用立即启动。如果发动机没有制动, 它会滑行。</p>	<p>检查来自用户程序的“启用控制器”[ENC]控制信号的激活。</p>
A135 实际位置值不好	<p>位置感应的实际位置值不正常 (B0070 / B0071)</p>	<p>- 检查B0070和B0071的互连, - 检查位置编码器和评估板, - 检查编码器电缆。</p>
A136 机床数据1已更改 - 需要重置	<p>机床数据1 (位置编码器类型/轴类型) 发生了变化。</p> <p>效果: 禁止激活遍历命令。</p>	<p>如果机床数据1已更改, 则必须激活“复位技术”[RST]控制信号。关闭MASTERDRIVES电子电源并再次打开</p>
A137 轴分配不正确	<p>为多个轴输入了相同的轴分配 (机床数据2) (仅限M7, 对于F01技术选项不重要)。</p> <p>效果: 禁止激活遍历命令。</p>	<p>必须为M7-FM上的所有轴输入唯一的轴分配。例如, 不允许定义两个X轴。</p>
A138 滚动进给的轴分配不正确	<p>数字控制块是增量或绝对位置编码器 (机床数据1 = 1或2)。(仅限M7, 对F01技术选项不重要)。</p> <p>用于滚动进给轴类型的NC程序段 (机床数据1 = 3) 包含: - 轴号 (X, Y, Z .....) - 轴号不正确</p> <p>效果: NC程序执行被禁止或中止。</p>	<p>-Axis类型1或2: 不允许块包含轴编号, 该轴编号定义为滚动进给 (仅限M7)。</p> <p>-Axis类型3: 必须在每个NC程序段中指定滚动编号。</p>

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制21

号码/闹钟	原因	反措施
	<p>静止时超出以下停顿误差限制:</p>	

<p>A140</p> <p>跟随停顿错误</p>	<p>- 以下错误监控 - 静止输入 (机器数据14) 输入错误。</p> <p>- 为“就位 - 精确停止窗口” (机床数据17) 输入的值大于“跟随误差监控 - 静止时” (机床数据14) 中的值。</p> <p>- 轴被推出位置。</p> <p>效果: 位置控制系统被停用, 轴通过“错误时的减速时间” (机械数据43) 减速。</p>	<p>- 检查并纠正机器数据。</p> <p>- 优化速度/电流控制器, 纠正机械问题。</p>
<p>A141</p> <p>跟随运动错误</p>	<p>在运行过程中超出了以下运动误差限制:</p> <p>- 以下错误监控 - 运动中 (机器数据15) 输入错误。</p> <p>- 机械系统不能按照位置控制器的指令。</p> <p>- 实际位置值无效</p> <p>- 位置控制器或速度控制器的不正确优化。</p> <p>- 机械系统迟缓或堵塞。</p> <p>效果: 位置控制系统被停用, 驱动器通过“故障期间的减速时间” (机器数据43) 减速。</p>	<p>- 检查并纠正机器数据。</p> <p>- 检查实际位置值 (速度控制操作); 检查位置编码器, 评估器模块和编码器引线。</p> <p>- 优化位置控制器或速度控制器。</p> <p>- 检查机械系统。</p>
<p>A142</p> <p>在位置 - 定时器监控</p>	<p>在“就位”中指定的时间内未达到“在位 - 精确停止窗口”</p> <p>- 定时监控“:</p> <p>- 在位置 - 精确停止窗口 (机器数据17) 太小了</p> <p>- 在位置 - 定时器监控 (机器数据16) 太短了</p> <p>位置控制器或速度控制器未优化</p> <p>- 机械原因影响: 位置控制系统已停用。</p>	<p>- 检查并纠正机器数据。</p> <p>- 优化位置控制器或速度控制器。</p> <p>- 检查机械系统。</p>
<p>A145</p> <p>实际值禁用不允许 - 轴 站定</p>	<p>带有“禁用实际”的“数字输入”值“功能在滚动时启动喂什么跑。</p> <p>效果: 通过运动停止运动 减速斜坡, “禁用实际值”功能未执行。</p>	<p>“禁用实际值”的“数字输入”只能在轴的情况下启动</p> <p>固定。</p>

06.2005

号码/闹钟	原因	反措施
<p>A146</p> <p>不允许移动方向</p>	<p>定位运动中止。当试图在中断点恢复运动时, 滚动必须沿相反方向行进。这是“堕胎后的反应”。</p> <p>当定位运动中止时, 轴穿过目标位置的原因有多种:</p> <p>- 摩托车滑行</p> <p>- 轴有意移动, 例如在设置模式下。</p> <p>效果:</p>	<p>在继续之前, 在设置模式下将轴移动到目标位置的前面。</p>

	轴移动被禁止。	
A148 减速度= 0	由于RAM存储错误或技术固件中的错误，当前减速度为0。 效果： 位置控制系统被停用，并且驱动器通过“错误期间的减速时间”（机器数据43）减速。	通常不应发生此故障。它用作技术软件的紧急停止功能。 更换硬件（M7; MCT）。
A149 去负的距离	技术软件中的内部错误。 效果： 位置控制系统被停用，并且驱动器通过“错误期间的减速时间”（机器数据43）减速。	通常不应发生此故障。它用作技术软件的紧急停止功能。
A150 从轴已经分配给其他主轴	所选的NC程序包含一个从轴，该轴已被另一个主轴使用（仅限M7，对于F01技术选项不重要）。 例如： 从X轴开始的NC程序1包含X轴和Y轴的NC程序段。NC程序2在Z轴上启动，包含Z轴和Y轴的NC程序段。由于轴Y已经存在，该程序被拒绝并发出警告150程序1使用的。 效果： NC程序执行被禁止或中止。	多个NC程序不能同时使用同一个从站。
A151 不允许从轴运行模式	主轴所需的从轴不处于“从”模式（仅限M7，对于F01技术选项不重要）。 效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。	从轴必须切换到“从”模式。
A152 从轴运行模式已更改	在运行过程中，从属轴中取消选择“从属”模式（仅限M7，对于F01技术选项不重要）。 效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。	从轴必须保持切换到“从”模式。

西门子股份公司6SE7087-6QX50（AG版）  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制23

号码/闹钟	原因	反措施
A153 从轴错误	主轴所需的从轴中有一个警告（仅限M7，对于F01技术选项不重要）。 效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。	NC程序仅在必要时运行。要清除此警告，必须先清除从轴中的所有警告。
A154 从轴的跟随模式激活	“跟随模式”[FUM]控制信号在主轴所需的从轴中有效。切换到跟随模式的从轴不能由主轴操作（仅限M7，对于F01技术选项不重要）。 效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。	从轴中禁用后续模式。
A155 从轴复位有效	“复位”[RST]控制信号在主轴所需的从轴中有效。主轴不能使用具有有效复位的从轴（仅限M7，对于F01技术选项不重要）。 效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。	取消从轴中的“复位”[RST]控制信号。



A156 从轴的轴类型 (MD1) 不允许	启动了NC程序，这是一种滚动进给轴类型 (仅限M7，对于F01技术选项不重要)。  警告在主轴上输出，表示从轴中的非法轴类型。  效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。	定义为滚动进给轴的轴只能用于专用NC程序。
A160 设置速度= 0	在设置模式下[F_S]速度级别在级别1或级别2中输入的值为零。  效果： 轴移动被禁止。	为级别1和/或级别2定义允许的速度级别。允许的值范围介于0.01 [1000 * LU / min]和运行速度 - 最大值 (机床数据23) 之间。
A161 参考逼近速度= 0	为“参考点”输入的速度值 - 接近速度“ (机器数据7) 为零。  效果： 轴移动被禁止。	输入接近速度的允许值。允许值范围介于0.01 [1000 * LU / min]和运行速度 - 最大值 (机床数据23) 之间。
A162 参考点 - 降低速度= 0	为“参考点”输入的速度值 - 降低速度“ (机器数据6) 为零。  效果： 轴运动被禁止或停止。	输入参考点的允许值 - 减小速度。允许值范围介于0.01和1000之间[1000 * LU / min]。
A165 不允许使用MDI块编号	控制信号中指定的MDI块号[MDI_NO]大于11。  效果： 轴移动被禁止。	将MDI块编号[MDI_NO]定义在0到10之间。
A166 在MDI模式下没有编程位置	“启动”[STA]控制信号在MDI模式下被激活，而没有初始将位置值传送到所选择的MDI块。  效果： 轴移动被禁止。	使用正确的顺序：数据传输后跟轴启动。

06.2005

号码/闹钟	原因	反措施
A167 在MDI模式下没有编程速度	“启动”[STA]控制信号在MDI模式下被激活，而不是最初转移到MDI块。  效果： 轴移动被禁止。	使用正确的顺序：数据传输后跟轴启动。
A168 G91不允许使用MDI	G91 (增量尺寸)，在MDI程序段中定义为MDI动态功能的第1 G功能。  效果： 通过减速斜坡禁止或停止轴运动。	MDI即时功能仅允许G90 (绝对尺寸) 作为第一G功能。
A169 不存在飞行MDI的启动条件	- 控制信号“复位技术”[RST]激活 - 控制信号“跟进模式”[FUM]激活  效果： 不执行“MDI on-the-fly”功能。	确保正确激活控制信号。
A170 单块模式块不存在	NC程序段以单程序段模式启动。  效果： NC程序段执行被禁止。	转移块。
A172 具有此编号的程序不存在	[PROG_NO]中为自动模式指定的程序编号不存储在该技术的存储器中。  效果： NC程序执行被禁止。	- 将程序转移到技术。 - 选择正确的程序编号。
A173 不允许使用程序编号	不允许在[PROG_NO]中为自动模式指定的程序编号。  效果： NC程序执行被禁止。	程序编号的允许范围介于1和200之间。

<p>A174</p> <p>遍历期间程序编号已更改</p>	<p>程序号[PROG_NO]在程序运行时发生了什么变化。</p> <p>效果： NC程序执行中止，轴或轴通过减速斜坡停止。</p>	<p>程序运行时必须更改程序编号。</p>
<p>A175</p> <p>没有块结束编程</p>	<p>解码的NC块不以下面的块标识符“0”终止。</p> <p>您可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务来读取块解码器检测到错误的程序编号和块编号。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止。移动轴通过减速斜坡停止。</p>	<p>纠正阻止。</p> <p>以下块标识符必须包含“0”。</p>
<p>A177</p> <p>Prog. 块搜索转发的数量。不存在</p>	<p>使用块搜索功能传送的主程序（级别0）的程序编号不存在。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止。</p>	<p>指定现有的主程序编号。</p>

西门子股份公司6SE7087-6QX50（AG版）  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制25

号码/闹钟	原因	反措施
<p>A178</p> <p>程序块数不允许向前搜索</p>	<p>- 通过块搜索传送的主程序（级别0）的程序编号与所选的程序编号不同。</p> <p>-o断点以“自动块搜索”功能而闻名（程序中尚未发生）。</p> <p>- 存储不同的程序号作为“自动块搜索”功能的断点。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止。</p>	<p>对于块搜索功能，必须将所选程序号[PROG_NO]指定为主程序的程序号。</p>
<p>A179</p> <p>块srch的Prog.No. fwd等级1/2没有存在</p>	<p>用块指定的子程序号搜索级别1或级别2不存在。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止。</p>	<p>对于块搜索功能，现有的程序编号必须指定为1级或2级的子程序编号。</p>
<p>A180</p> <p>Prog.no. 块向前搜索1级 &lt;&gt; cmd。</p>	<p>转移的子程序号阻止搜索级别1与NC程序段中的子程序编号。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止。</p>	<p>对于块搜索功能，子程序NC程序段中指定的编号必须为指定为级别的子程序编号</p> <p>第一</p>
<p>A181</p> <p>Prog.no. 块向前搜索2级 &lt;&gt; cmd。</p>	<p>转移的子程序号阻止搜索级别2与NC程序段中的子程序编号。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止。</p>	<p>对于块搜索功能，子程序NC程序段中指定的编号必须为指定为级别的子程序编号</p> <p>第二</p>
<p>A183</p> <p>阻止编号搜索fwd l。0的确如此不存在</p>	<p>主程序的块编号（级别0），通过块搜索传输，在主程序中不存在。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止。</p>	<p>对于块搜索功能，现有的必须将块编号指定为块主程序的编号。</p>
<p>A184</p> <p>阻止编号向前搜索是否定的 上电话</p>	<p>主程序的块编号（级别0），通过块搜索传输，不包含子程序调用子程序1级。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止。</p>	<p>对于块搜索功能，块编号必须将子程序调用指定为主程序的块编号（级别0）如果执行块搜索子程序1级。</p>
<p>A185</p> <p>阻止编号向前搜索不存在</p>	<p>子程序级别1的块编号，这是通过块搜索传输的子程序中不存在。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止。</p>	<p>对于块搜索功能，块编号这个子程序中必须存在的指定为子程序的块编号</p> <p>1级。</p>

<b>A186</b> 阻止阻止 搜索fwd级别1是否定的 上电话	子程序级别1的块编号， 这是通过块搜索传输的 不包含子程序的子程序调用 <b>2级</b> 。 效果： <b>NC</b> 程序执行被禁止。	对于块搜索功能，块编号 必须将子程序调用指定为 子程序1级的块编号，如果a 块搜索在子程序中执行 <b>2级</b> 。
<b>A187</b> 阻止编号 向前搜索 不存在	子程序级别2的块编号， 这是通过块搜索传输的 子程序中不存在。 效果： <b>NC</b> 程序执行被禁止。	对于块搜索功能，块编号 这个子程序中必须存在的 指定为子程序的块编号 <b>2级</b> 。

06.2005

号码/闹钟	原因	反措施
<b>A188</b> 剩余没有循环阻止搜 索fwd不被允许	通过块搜索子程序级别1或2传输的剩余循 环计数大于编程的循环计数。 效果： <b>NC</b> 程序执行被禁止。	对于块搜索功能，允许指定0和编程的循环计 数-1之间的剩余循环计数。
<b>A190</b> 数字输入未编 程	尽管尚未为此功能编程数字输入（机床数 据45），但已读取的 <b>NC</b> 程序段包含“进行中 测量”或“即时设置实际值”功能。 效果： <b>NC</b> 程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡 停止。	为所需功能编程数字输入。
<b>A191</b> 数字输入未启 动	尽管编写了“外部块更改”功能，但未启动数 字输入以触发外部块更改。 效果： <b>NC</b> 程序被减速斜坡中断。	- 正确的程序。 - 检查数字输入的启动。
<b>A195</b> 达到了负面的超行程	接近负软件限位开关位置 - “软件限位开关 - 负”（机床数据12）输入错 误 - 编程位置小于负软件限位开关。 - “参考点 - 坐标”（机床数据 3）小于负软件限位开关。 - 不正确的编码器实际值效 果： 通过运动停止运动 减速斜坡。	- 检查机床数据和 <b>NC</b> 程序。 - 检查编码器实际值。
<b>A196</b> 达到积极的超行程	接近正软件限位开关位置 - “软件限位开关 - 正”（机床数据13）输入错 误 - 编程位置大于正软件限位开关 - “参考点 - 坐标”（机床数据 3）大于正软件限位开关 - 不正确的编码器实际值效 果： 通过运动停止运动 减速斜坡。	- 检查机床数据和 <b>NC</b> 程序。 - 检查编码器实际值。
	没有在 <b>NC</b> 程序段中为滚动进给版本编程位	

<p>A200</p> <p>在自动模式下没有编程位置</p>	<p>置。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	<p>必须在滚动进给版本的每个NC程序段中指定轴编号和位置值。</p>
---------------------------------	--	-------------------------------------

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES Compendium Motion Control 27

号码/闹钟	原因	反措施
<p>A201</p> <p>在自动模式下没有编程速度</p>	<p>解码的NC块需要路径或轴速度。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	<p>当使用路径速度 (G01) 的线性内插，路径速度必须F.定义当使用带轴速度 (G77) 链接，所述轴速度必须与FX, FY, 等。当使用辊与进给轴速度限定 (G01)，速度必须用F定义。</p>
<p>A202</p> <p>轴未知</p>	<p>在解码的NC块中检测到不存在的轴。必须使用机床数据2 (轴分配) 为每个轴分配逻辑名称 (X, Y, Z, A, B, C)。只有该逻辑轴可以在NC程序段中使用。由于输入了逻辑块，因此不会发生这些错误。</p> <p>例外：之后更改机床数据2 (轴分配)。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	<p>修正NC程序段。</p>
<p>A203</p> <p>不允许第一个G功能</p>	<p>读入的NC程序段包含非法的第1 G功能。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： 通过减速斜坡禁止或停止轴运动。</p>	<p>-MDI模式：只能输入G90 (绝对尺寸) 或G91 (增量尺寸) 作为第1 G功能。滚动进给版本仅允许G91。</p> <p>- 自动/单块模式：根据表格定义合法的第1 G功能 (参见编程指南)。</p>
<p>A204</p> <p>不允许第二个G功能</p>	<p>读入的NC程序段包含非法的第二G功能。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： 通过减速斜坡禁止或停止轴运动。</p>	<p>-MDI模式：只能输入G30到G39 (加速度倍率) 作为第二G功能。</p> <p>- 自动/单块模式：根据表格定义合法的第二G功能 (参见编程指南)。</p>
<p>A205</p> <p>不允许使用第3个G功能</p>	<p>读入的NC程序段包含非法的第3 G功能。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： 通过减速斜坡禁止或停止轴运动。</p>	<p>-MDI模式：不允许使用第3 G功能。</p> <p>- 自动/单块模式：根据表格定义合法的第三G功能 (参见编程指南)。</p>

号码/闹钟	原因	反措施
A206 不允许第4个G功能	<p>读入的NC程序段包含非法的第4 G功能。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： 通过减速斜坡禁止或停止轴运动。</p>	<p>-MDI模式：不允许第4 G功能。</p> <p>- 自动/单块模式：根据表格定义合法的第4 G功能（参见编程指南）。</p>
A208 不允许使用D号码	<p>在解码的NC程序段中找到的AD数大于20。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： 通过减速斜坡禁止或停止轴运动。</p>	修正NC程序段。
A210 不允许插入3个轴	<p>解码的NC块包含3个或更多轴的插值。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	修正NC程序段。仅允许2D插值。
A211 不允许最短距离G68和G91	<p>尽管G91（增量尺寸）有效，但G功能G68（旋转轴的最短路径）在解码的NC程序段中检测到。</p> <p>示例：N10 G91 G68 X20.000</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	修正NC程序段。功能G68只能与G90（绝对尺寸）一起编程。

西门子股份公司6SE7087-6QX50（AG版）  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制29

号码/闹钟	原因	反措施
A212 不允许使用特殊功能和轴组合	<p>根据特殊功能（仅限M7）在NC程序段中编写了不同的轴。</p> <p>例如： N10 G50 X100 F1000 N15 G90 Y200错误N15 G90 X200正确</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	修正NC程序。在NC程序段中使用该轴，必须在下一个NC程序段中编写特殊功能。

<p>A213</p> <p>不允许多个D号码</p>	<p>解码的NC块包含几个D号。</p> <p>例如： N1 G41 D3 D5。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	<p>修正NC程序段。</p>
<p>A214</p> <p>不允许多种加速行为</p>	<p>解码的NC程序段包含加速度覆盖组 (G30至G39) 中的几个互斥的G功能。</p> <p>示例：N1 G34 G35</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	<p>修正NC程序段。</p>
<p>A215</p> <p>不允许多个特殊功能</p>	<p>解码的NC程序段包含来自特殊功能组 (G87, G88, G89, G50, G51) 的多个互斥G功能。</p> <p>示例：N1 G88 G50</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	<p>修正NC程序段。</p>

06.2005

号码/闹钟	原因	反措施
<p>A216</p> <p>不允许多块转换</p>	<p>解码的NC块包含来自块转换组 (G60, G64, G66, G67) 的几个互斥的G功能。</p> <p>例如： N1 G64 G66 X1.000 FX100.00</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	<p>修正NC程序段。</p>
<p>A217</p>	<p>解码的NC块不止一次包含相同的轴。</p> <p>例如： N1 G90 G01 X100.000 X200.000 F100.00</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务</p>	<p>修正NC程序段。</p>

不允许多轴编程	<p>读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	
<p>A218</p> <p>不允许多路径条件</p>	<p>解码的NC程序段包含预备功能组 (G00 / G01 / G76 / G77) 中的几个互斥的G功能。</p> <p>例如： N1 G01 (线性插补) G77 (链接) X10 F100。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	修正NC程序段。
<p>A219</p> <p>多个维度规格没有</p> <p>允许</p>	<p>解码的NC块包含几个相互排斥的G函数来自维度表示法组 (G90 / G91) 。</p> <p>例如： N1 G90 G91。</p> <p>NC程序编号和NC程序段NC块解码器的编号检测到错误可以读出来“输出实际值 - 解码器错误位置”任务。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，通过轴使轴停止减速斜坡。</p>	修正NC程序段。

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制31

号码/闹钟	原因	反措施
<p>A220</p> <p>不允许多个零点偏移选择</p>	<p>解码的NC程序段包含零偏移组 (G53至G59) 中的几个互斥G功能。</p> <p>示例: N1 G54 G58</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	修正NC程序段。
<p>A221</p> <p>不允许多个刀具补偿选择</p>	<p>解码的NC程序段包含刀具补偿选择组 (G43 / G44) 中的几个互斥的G功能。</p> <p>例如： N1 G43 G44 D2</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡</p>	修正NC程序段。

	停止。	
A223 子程序编号不存在	<p>解码的NC程序段包含子程序调用，但NC程序不存在于该技术的存储器中。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	修正NC程序段。
A224 子程序嵌套深度不允许	<p>超出了子程序允许的嵌套深度。递归调用子程序。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	<p>纠正NC程序。</p> <p>子程序允许的嵌套深度为2个子程序级别。</p>

## 06.2005

号码/闹钟	原因	反措施
A225 碰撞监控状态选择。不允许	<p>解码的NC程序段包含同时选择和取消选择碰撞监控（G96 / G97）。</p> <p>示例：N1 G96 G97 X100</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	修正NC程序段。
A227 否定的超行程被侵犯	<p>已经检测到解码器的前瞻功能。另请参见错误消息“A195：达到负超程”。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	纠正NC程序。检查机器数据。
A228 正面超车违反了	<p>已经检测到解码器的前瞻功能。另请参见错误消息“A196：达到正超程”。</p> <p>可以使用“输出实际值 - 解码器错误位置”任务读出NC程序编号和NC块编号，其中NC块解码器检测到错误。</p> <p>效果： NC程序执行被禁止或中止，轴通过减速斜坡停止。</p>	纠正NC程序。检查机器数据。
A241 表分配已更改	<p>表分配已从1个表更改为2个表，反之亦然。</p> <p>效果： NC表格无法处理。</p>	<p>再次加载表格。</p> <p>注意： 如果未选择表，则只能再次加载表。成功加载</p>



		表后, 将自动清除警告。
A242 表1无效	表1未正确加载或已重置。 效果: 表1无法处理。	再次装入表1。 注意: 如果未选择表1, 则只能再次加载表1。成功加载表1后, 将自动清除警告。
A243 表2无效	表2未正确加载或已重置。 效果: 表2无法处理。	再次装入表2。 注意: 如果未选择表2, 则只能再次加载表2。成功加载表2后, 将自动清除警告。

西门子股份公司6SE7087-6QX50 (AG版)  
SIMOVERT MASTERDRIVES纲要运动控制33

号码/闹钟	原因	反措施
A244 旅游表3无效	旅行表3尚未完全批准或已被重置。 后果: 旅行表3无法处理。	再次采用旅行表3。 注意: 如果未选择旅行表3, 则只能新采用。当成功采用旅行表3时, 警报消息将自动取消。
A245 旅游表4无效	旅行表4尚未完全批准或已被重置。 后果: 旅行表4无法处理。	再次采用旅行表4。 注意: 无法选择旅行表4。当成功采用旅行表4时, 警报消息将自动取消。
A246 旅行表5无效	旅行表5尚未完全批准或已被重置。 后果: 旅行表5无法处理。	再次采用旅行表5。 注意: 如果未选择旅行表5, 则只能新采用旅行表5。当成功采用旅行表5时, 警报消息将自动取消。
A247 旅行表6无效	旅行表6尚未完全批准或已被重置。 后果: 旅行表6无法处理。	再次采用旅行表6。 注意: 如果未选择旅行表6, 则只能新采用旅行表6。当成功采用旅行表6时, 自动取消警报消息。
A248 旅游表7无效	旅行表7尚未完全批准或已被重置。 后果: 旅行表7无法处理。	再次采用旅行表7。 注意: 如果未选择旅行表7, 则只能新采用旅行表7。当成功采用旅行表7时, 自动取消警报消息。
A249 旅游表8无效	旅行表8尚未完全批准或已被重置。 后果: 旅行表8无法处理。	再次采用旅行表8。 注意: 如果未选择旅行表8, 则只能新采用旅行表8。当成功采用旅行表8时, 警报消息被自动取消。

表2报警编号, 原因及其对策

06.2005

6SE7087-6QX50 (AG版) 西门子股份公司

34 Compendium运动控制SIMOVERT MASTERDRIVES  
06.2005

### 致命错误 (FF)

致命错误是严重的硬件或软件错误。它们仅以“FF <No>”的形式出现在PMU上。通过在PMU上创建任何密钥来重新启动软件。

数量/故障	原因	反措施
FF01 时隙溢出	时隙溢出尚未得到纠正。	- 降低脉冲频率 (P340) - 替换CU
		- 更换CU

FF03 接入故障可选板	在访问外部可选板 (CB, TB, SCB, TSY ..) 时发生严重故障。	- 更换LBA - 更换可选板
FF04 RAM	在测试RAM期间发生了故障。	替换CU
FF05 EPROM故障	在EPROM测试期间发生了故障。	替换CU
FF06 堆栈溢出	堆栈溢出	对于VC: 增加采样时间 (P357) 对于MC: 降低脉冲频率 (P340) - 更换CU
FF07	堆栈下溢	* 替换CU * 更换固件
FF08	应处理无效的处理器命令	* 替换CU * 更换固件
FF09	受保护的处理器命令中的格式无效	* 替换CU * 更换固件
FF10	不均匀地址上的字访问	* 替换CU * 更换固件
FF11	跳转命令到不均匀的地址	* 替换CU * 更换固件
FF13 固件版本错误	发生了固件和硬件之间的冲突。	- 更换固件 - 替换CU
FF14 FF处理	意外的致命错误 (在处理致命错误期间, 发生了迄今未知的故障)。	更换电路板
FF15 CSTACK_OVERFLOW	堆栈溢出 (C编译器堆栈)	更换电路板

表3致命错误