3RW55仿真模式简介(下)



激活仿真模式



激活仿真模式



- >可传输以下过程映像区(PIP):
- >>16 个字节的过程映像输入(PII)
- >> 4 个字节的过程映像输出(PIQ)

过程数据	过程映像	3RW	
		52 ¹⁾	55 ²⁾
DI 0.0	准备就绪(自动)	x	x
DI 0.1	电机开启	x	x
DI 0.2	组错误	x	x
DI 0.3	组警告	x	x
DI 0.4	输入 1	x	x
DI 0.5	输入 2	-	x
DI 0.6	输入 3	-	x
DI 0.7	输入 4		x
DI 1.0	电机电流 lact-bit0	x	x
DI 1.1	电机电流 lact-bit1	x	x

过程映像输入(PII)

DI 1.3 电机电流 lact-bit3 DI 1.4 电机电流 lact-bit4 DI 1.5 电机电流 lact-bit5 DI 1.6 本地手动操作	521) X	55 ²)
DI 1.3 电机电流 lact-bit3 DI 1.4 电机电流 lact-bit4 DI 1.5 电机电流 lact-bit5 DI 1.6 本地手动操作	100000	x
DI 1.4 电机电流 lact-bit4 DI 1.5 电机电流 lact-bit5 DI 1.6 本地手动操作		
DI 1.5 电机电流 lact-bit5 DI 1.6 本地手动操作	Х	Х
DI 1.6 本地手动操作	х	х
	х	х
DI 1 7 斜坡操作	х	х
21.11	х	Х
DI 2.0 电机正转	х	Х
DI 2.1 电机反转	j _e	х
DI 2.4 启动模式激活	х	х
DI 2.5 操作/旁路激活	х	х
DI 2.6 停止模式激活	х	Х
DI 2.7 測试操作激活	χ3)	х
DI 3.0 热电机模型过载	х	х
DI 3.1 温度传感器过载	х	х
DI 3.2 开关元件过载	х	Х
DI 3.3 冷却时间激活	х	Х
DI 3.4 设备故障	х	Х
DI 3.5 自动参数化激活) is	х
DI 3.6 检测到新的 Ex 参数值 4)	i e	х
Al 4 (Float32) 测量值 15 (出厂设置:相电流 I L1 (rms))	х	х
AI 8 (Float32) 測量值 26 (出厂设置:相电流 I L2 (rms))	х	Х
Al 12 (Float32) 测量值 35 (出厂设置:相电流 I L3 (rms))	х	Х

- 1) SIRIUS 3RW52 软起动器支持
- 2) SIRIUS 3RW55 软起动器支持
- 3) 3RW52 V2.0.0 及更高版本
- 4) 3RW55 V2.0.0 及更高版本
- 5) 对于 3RW55 软起动器 可以参数化测量值。

过程映像输入(PII)

过程数据	过程映像	31	3RW	
		521)	552)	
DQ 0.0	电机正转	x	х	
DQ 0.1	电机反转		х	
DQ 0.3	复位 3)	x	х	
DQ 0.4	紧急启动		χ4)	
DQ 0.5	自检 (用户测试)	x	х	
DQ 0.6	慢速		х	
DQ 1.0	输出 15)	*(3)	х	
DQ 1.1	输出 25)	į e	х	
DQ 1.2	参数组位 06)		х	
DQ 1.3	参数组位 16)	į s	х	
DQ 1.7	禁用快速停止	2	х	
DQ 2.0	输出 35)	Įe,	х	
DQ 2.3	泵清洁	Įe ,	х	
DQ 3.0	本地手动操作 - 输入控制	х	х	
DQ 3.1	使用替代停止模式		х	
DQ 3.2	电机静止	-	х	

参数组	参数组位 0	参数组位 1	
过程映像错误	1	1	
参数组 1 (PS1)	0	0	
参数组 2 (PS2)	1	0	
FURNISH AND NAMED TO DO FOR THE SECOND OF	NORTH CO.	Latter Committee	

- 1) SIRIUS 3RW52 软起动器支持
- 2) SIRIUS 3RW55 软起动器支持
- 3) 为了可靠地执行复位,控制命令 "复位" (Reset) 必须至少存在 20ms
- 4) 控制数据与 EX 应用程序相关
- 5) 可以通过数字量输出操作以任意顺序 将控制数据"输出 1"、"输出 2" 和"输出 3"分配给 3RW55 软起动 器的数字量输出 1、2 和 4
- 6)参数组见左表

过程映像输出(PIQ)





